

■ 制御入出力信号 ARシリーズ パルス列入力タイプ

本資料は取扱説明書を一部抜粋したものです。詳細につきましては、必ず取扱説明書をご確認ください。取扱説明書のファイル名は[HM-60334J](#)です。

■ コネクタ機能表

ピンNo	運転モード		名称	
	位置決め運転	押し当て運転※	位置決め運転	押し当て運転※
1	-		-	
2	GND		GND接続	
3	ASG+		A相パルス出力(ラインドライバ)	
4	ASG-			
5	BSG+		B相パルス出力(ラインドライバ)	
6	BSG-			
7	TIM1+		タイミング出力(ラインドライバ)	
8	TIM1-			
9	ALM+		アラーム出力	
10	ALM-			
11	WNG+		ワーニング出力	
12	WNG-			
13	END+		位置決め完了出力	
14	END-			
15	READY+/AL0+※		運転準備完了出力/アラームコード出力0※	
16	READY-/AL0-※			
17	TLC+/AL1+※		トルク制限出力/アラームコード出力1※	
18	TLC-/AL1-※			
19	TIM2+/AL2+※		タイミング信号出力(オープンコレクタ)/ アラームコード出力2※	
20	TIM2-/AL2-※			
21	GND		GND接続	
22	IN-COM		入力信号用コモン	
23	C-ON		カレントオン入力	
24	CLR/ALM-RST		偏差カウンタクリア入力/アラームリセット入力	
25	CCM		電流制御モードオン入力	
26	CS	T-MODE※	分解能切替入力	押し当て運転オン※
27	-	M0※	-	押し当て電流設定選択入力※
28	RETURN	M1※	電気原点復帰運転	
29	P-RESET	M2※	位置リセット入力	
30	FREE		励磁オフ、電磁ブレーキ解放入力	
31	CW+/PLS+		CWパルス入力/パルス入力 (+5 Vまたはラインドライバ)	
32	CW-/PLS-			
33	CW+24 V/PLS+24 V		CWパルス入力/パルス入力(+24 V)	
34	CCW+24 V/DIR+24 V		CCWパルス入力/回転方向入力(+24 V)	
35	CCW+/DIR+		CCWパルス入力/回転方向入力 (+5 Vまたはラインドライバ)	
36	CCW-/DIR-			

※ MEXE02またはOPX-2Aで設定を変更した場合、有効になります。



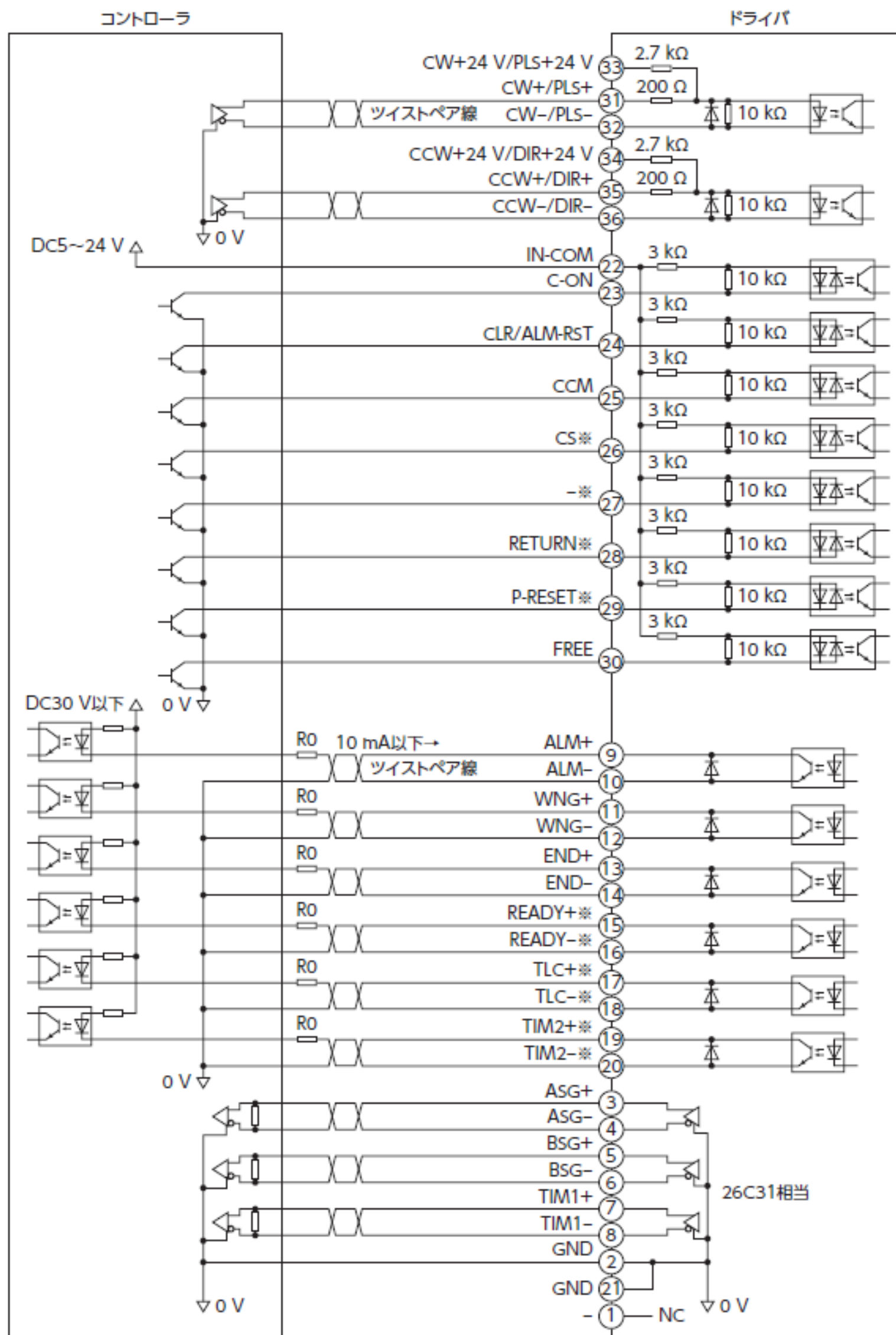
C-ON入力は、初期値がA接点になっています。モーターを運転するときは、必ずC-ON入力をONにしてください。C-ON入力を使用しない場合は、入力論理をB接点に設定してください。詳細は92ページをご覧ください。

■ 接続図 ARシリーズ パルス列入カタイプ

本資料は取扱説明書を一部抜粋したものです。詳細につきましては、必ず取扱説明書をご確認ください。取扱説明書のファイル名は[HM-60334J](#)です。

■ 電流シンク出力回路との接続

- パルス入力がラインドライバの場合



※ は初期値です。

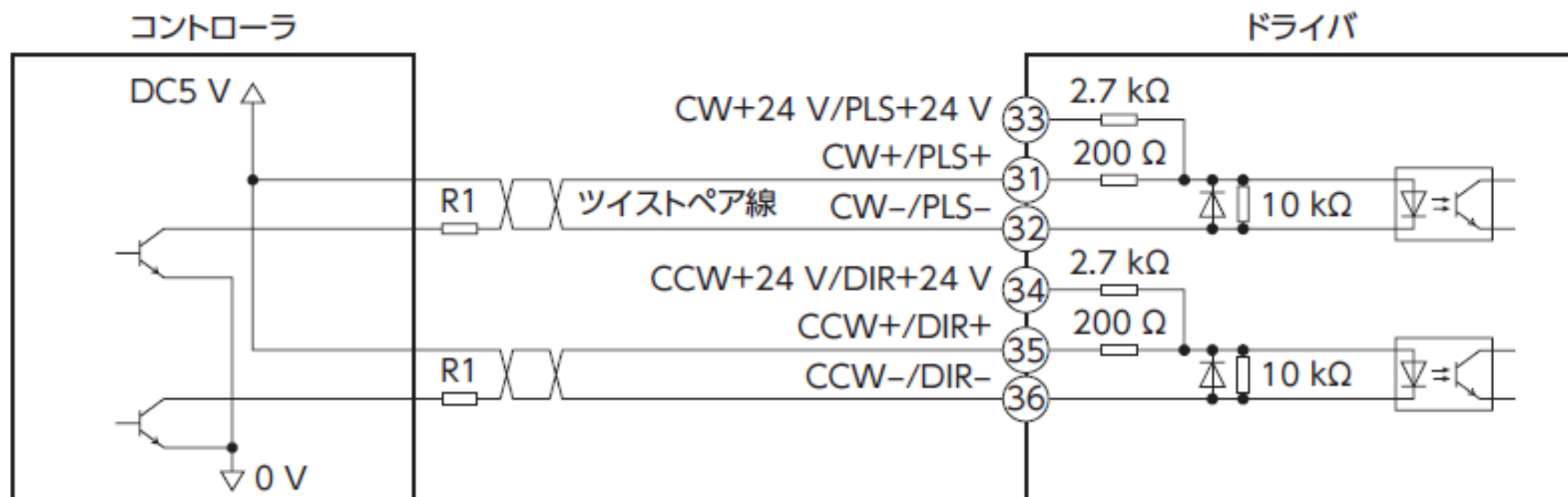
memo

- 出力信号はDC30 V以下でお使いください。電流値が10 mAを超えるときは、外部抵抗R0を接続してください。
- ASG出力、BSG出力、およびTIM1出力はラインドライバ出力です。ラインドライバ出力を接続するときは、ラインレシーバで受信してください。また、ドライバのピンNo.2またはNo.21とラインレシーバ側のGNDを必ず接続し、100 Ω以上の終端抵抗をラインレシーバの入力間に接続してください。

■ 接続図 ARシリーズ パルス列入カタイプ

本資料は取扱説明書を一部抜粋したものです。詳細につきましては、必ず取扱説明書をご確認ください。取扱説明書のファイル名は[HM-60334J](#)です。

● パルス入力がオープンコレクタの場合 (入力電圧DC5 V)



memo DC12 Vを使用するときは、20 mAを超える電流が流れないように、必ず外部抵抗R1 (1 k Ω 、0.25 W以上) を接続してください。

● パルス入力がオープンコレクタの場合 (入力電圧DC24 V)

