

# Controller di posizione dedicati per robot ad asse singolo

Dimensioni compatte, funzionalità multiple e alte prestazioni



Vedere le note sul marchio CE. P456

## Per motore a passo



### Prezzo unitario del controller

Codice componente	Modulo I/O	Prezzo unitario		
		1 pz.	2 ~ 3 pz.	4 ~ 5 pz.
EXRS-C1	NPN:N			
	PNP:P			
	CC-Link:C			
	DeviceNet:D			

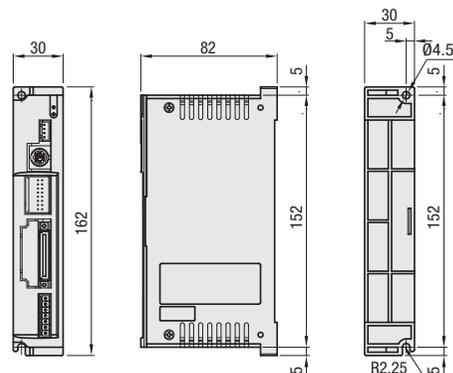
Per ordini superiori ai valori indicati, richiedere un preventivo.



Codice componente - Modulo I/O  
EXRS-C1 - N

### Attuatore controllato

RS 1/2/3
RS 1C/2C/3C
RSD 1/2/3
RSDG 1/2/3



## Note

- Alimentatore esterno DC24V (3A o sup.) da fornire a cura del cliente.
- Cavo I/O non fornito. Selezionare come prodotto opzionale.
- Per l'uso in servizio è richiesto un circuito esterno di arresto di emergenza (E-Stop).
- Non è necessario selezionare separatamente un controller, dato che il controller è incluso nell'acquisto di un kit robot ad asse singolo completo.
- Per l'acquisto di un controller come articolo singolo, è richiesto il codice componente del robot ad asse singolo applicabile.
- Il software di supporto è necessario per modificare le combinazioni di controller/robot o gli indirizzi a causa di cambiamenti nella configurazione CC-Link.
- Senza alimentazione ausiliaria.

## Per servomotore



### Prezzo unitario del controller

Codice componente	Modulo I/O	Prezzo unitario		
		1 pz.	2 ~ 3 pz.	4 ~ 5 pz.
EXRS-C22A Encoder assoluti (con batteria dati)	NPN:N			
	PNP:P			
	CC-Link:C			
	DeviceNet:D			
EXRS-C22B Incrementali	NPN:N			
	PNP:P			
	CC-Link:C			
	DeviceNet:D			

Per ordini superiori ai valori indicati, richiedere un preventivo.



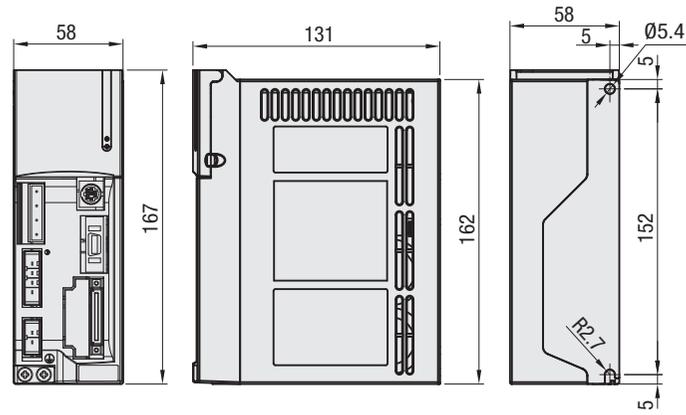
Codice componente - Modulo I/O  
EXRS-C22A - N

### Attuatore controllato

RSH 1/2/3/4/5
RSH 1C/2C/3C
RSF4
RSB 1/2

## Note

- Alimentatore esterno DC24V (3A o sup.) da fornire a cura del cliente. Alimentatori richiesti per freno e comunicazione I/O.
- Cavo I/O non fornito. Selezionare come prodotto opzionale.
- Per l'uso in servizio è richiesto un circuito esterno di arresto di emergenza (E-Stop).
- Non è necessario selezionare separatamente un controller, dato che il controller è incluso nell'acquisto di un kit robot ad asse singolo completo.
- Per l'acquisto di un controller come articolo singolo, è richiesto il codice componente del robot ad asse singolo applicabile.
- Il software di supporto è necessario per modificare le combinazioni di controller/robot o gli indirizzi a causa di cambiamenti nella configurazione CC-Link.
- Senza alimentazione ausiliaria.



### Tabella segnali del connettore EXT per controller EXRS-C21/C22

N. pin	Nome segnale	Descrizione
1	+V24	Ingresso alimentazione freno meccanico (Alimentatore DC da fornire a cura del cliente)
2	0V	
3	ES+	Alimentazione interna ingresso arresto d'emergenza
4	ES1	Ingresso arresto d'emergenza 1
5	ES2	Ingresso arresto d'emergenza 2
6	ES-	Arresto di emergenza pronto
7	MPRDY1	Contatti di uscita alimentazione pronta
8	MPRDY2	(Alimentatore DC24V da fornire a cura del cliente)

## Modulo I/O

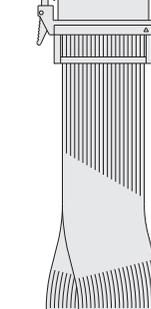
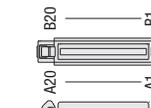
Selezionare tra i quattro tipi corrispondenti alle specifiche del PLC. (Specifiche comuni di EXRS-C1 ed EXRS-C2)

Tipo	Descrizioni
NPN (I/O parallelo)	16 ingressi (DC24V±10% esterna, 4mA assorbimento/1 punto/+Comune) 16 uscite (DC24V±10% esterna, 50mA/1 punto, 0.4A max./8 punti, Sinking)
PNP (I/O parallelo)	16 ingressi (DC24V±10% esterna, 4mA/+Comune) 16 uscite (DC24V±10% esterna, 50mA/1 punto, 0.4A max./8 punti, Sourcing)
CC-LINK	CC-Link applicabile alla Ver1.10, stazione remota (1)
DeviceNet	Nodo Slave DeviceNet 1 (file di impostazioni PLC disponibile sul sito Web MITSUBISHI)

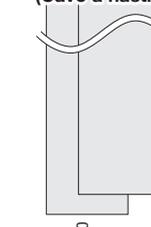
## Descrizioni delle funzioni del segnale di controllo I/O parallelo

Tipo	N. pin	Nome segnale	Significato	Descrizione	
Ingresso	A1&A2	+COM	Ingresso alimentazione I/O +Comune (24V)	· Terminale alimentazione esterna (+) · DC24±10%	
	A3&A4	NC	Non collegato	Non utilizzato.	
	A5-A12	PINO-7	Impost. N. punto (Binario)	· Specificare il N. punto della posizione di destinazione impostata · Specificare il N. punto per l'ingresso posizione corrente (in modalità manuale).	
	A13	JOG+	Funzionamento a impulsi (+)	Spostamento a impulsi/avanzamento di precisione nella direzione + (modo manuale)	
	A14	JOG-	Spostamento a impulsi (-)	Spostamento a impulsi/avanzamento di precisione nella direzione - (modo manuale)	
	A15	MANUAL	Modo manuale	Passaggio al modo manuale	
	A16	ORG	Ritorno nella posizione iniziale	Ritorna nella posizione iniziale	
	A17	/LOCK	Interblocco	Amnesso ingresso esterno. Quando OFF durante il movimento, la decelerazione viene arrestata.	
	A18	START	Avvio operazione	Avvia l'operazione di posizionamento verso il N. punto specificato	
	Uscita	A19	RESET	Ripristino	· Ripristino allarme · Ripristino uscita N. punto
		A20	SERVO	Servomotore ON	· Annulla la distanza residua nelle operazioni di posizionamento relativo · Motore ON/OFF
		B1-B8	POUTO-7	Uscita N. punto (Binario)	· Emette il numero di punto da specificare con l'operazione di posizionamento · Emette il N. allarme in caso si verifichi un allarme (è disponibile un'impostazione di attivazione/disattivazione)
		B9	OUT0	Uscita controllo 0	Allocazione arbitraria da quanto segue a seconda delle impostazioni dei parametri. Uscita zona, uscita zona singola, stato modo manuale, completamento ritorno posizione iniziale, @arresto istantaneo, uscita allarme, uscita prossimità, in movimento
		B10	OUT1	Uscita controllo 1	
		B11	OUT2	Uscita controllo 2	
		B12	OUT3	Uscita controllo 3	
		B13	BUSY	In funzione	ON quando in funzione
		B14	END	Completamento dell'operazione	Imposta il risultato operazione su ON mediante l'uscita al corretto completamento.
B15		/ALM	Allarme	Uscita ON nello stato normale, OFF in caso di stato di allarme	
B16	SRV-S	Stato del servomotore	Impostazione su ON all'avvio dell'alimentazione al motore.		
B17-B18	NC	Non collegato	Non utilizzato.		
B19-B20	-COM	Ingresso alimentazione I/O -Comune (0V)	· Terminale alimentazione esterna (-) · Ingresso al terminale esterno 0V.		

## Attacco a presa lato controller



## Cavo I/O parallelo (Cavo a nastro)



## Taglio cavo lato controller a monte

### Specifiche della porta di comunicazione COM1 standard (RS232C)

Elemento	Specifiche
Velocità di trasmissione	38400bps
Lungh. bit di dati	8 bit
Lungh. bit di arresto	1 bit
Parità	Dispari
Controllo flusso	Non fornito
Metodo di comunicazione	Comunicazione bidirezionale simultanea

### Specifiche comunicazione

#### Specifiche della scheda di rete CC-Link

Elemento	Specifiche di rete CC-Link
Protocollo di comunicazione	CC-Link V1.10
Stazione	Stazione remota
Numero di stazioni occupate	1 stazione
Impostazione numero di stazioni	1-64
Impostazione velocità di comunicazione	156Kbps 625Kbps 2.5Mbps 5Mbps 10Mbps
Distanza percorsa totale	1200m 900m 400m 160m 100m
LED monitor	RUN, ERR, SD, RD

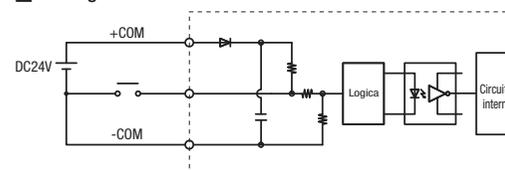
#### Specifiche della scheda di rete DeviceNet

Elemento	Specifiche di rete DeviceNet
Specifiche DeviceNet compatibile	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0
Tipo dispositivo	Generico
Impostazione ID MAC	0-63
Impostazione velocità di comunicazione	125Kbps 250Kbps 500Kbps
Distanza percorsa totale	500m 250m 100m
LED monitor	Modulo, rete

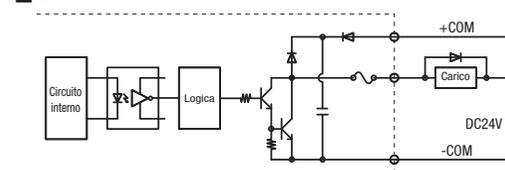
## Schema elettrico I/O

### Specifiche NPN

#### Area ingressi

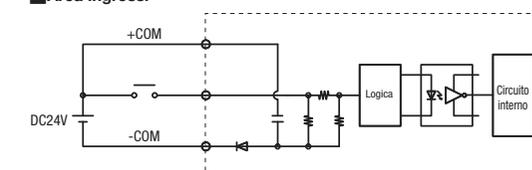


#### Area uscite



### Specifiche PNP

#### Area ingressi



#### Area uscite

