

## HPCI-CPD578N, HPCI-CPD574N オプション型式

以下のオプションは、購入時にご指定下さい。

- |                    |   |
|--------------------|---|
| (1) 外部供給電圧         | 標準 24V の変更(+12V または+5V)   |
| (2) 非常停止オプション      | XSVALM 入力, VSVALM 入力, XDLS 入力, VDLS 入力を非常停止入力に変更.                           |
| (3) 外部 JOG 起動オプション | 外部スイッチによるスタートができます.<br>XDLS, YDLS, ZDLS, UDLS 端子を割り当てます. 連続送り, 位置決め動作が可能です. |

【 型 式 】

HPCI-CPD578N / EXP1 □ 2 △ EMG ■ JOG ▲

オプション

- = 5 : EXTPOW1 5V 仕様, C : EXTPOW1 12V 仕様
- △ = 5 : EXTPOW2 5V 仕様, C : EXTPOW2 12V 仕様
- = 1 : XSVALM を非常停止入力に変更
- = 2 : VSVALM を非常停止入力に変更
- = 3 : XSVALM, VSVALM を非常停止入力に変更
- = 4 : XDLS を非常停止入力に変更
- = 5 : VDLS を非常停止入力に変更
- = 6 : XDLS, VDLS を非常停止入力に変更
- ▲ = 1 : XDLS, YDLS, ZDLS, UDLS を JOG 入力に変更

備考：上記コードは使用する場合のみご指定ください。使用しないオプションの英数字はなしで前詰め

HPCI-CPD574N / EXP1 □ 2 △ EMG ■ JOG ▲

オプション

- = 5 : EXTPOW1 5V 仕様, C : EXTPOW1 12V 仕様
- △ = 5 : EXTPOW2 5V 仕様, C : EXTPOW2 12V 仕様
- = 1 : XSVALM を非常停止入力に変更
- = 4 : XDLS を非常停止入力に変更
- ▲ = 1 : XDLS, YDLS, ZDLS, UDLS を JOG 入力に変更

備考：上記コードは使用する場合のみご指定ください。使用しないオプションの英数字はなしで前詰め

[ 型式例 ]

HPCI-CPD578N/EXP1CEMG6

EXTPOW1(センサ入力)電源 12V 仕様

XDLS, VDLS 非常停止仕様

## 購入時オプション機能

### 外部供給電圧オプション

マシンインタフェース(EXYPOW1), サーボインタフェース(EXTPOW2)用+24V を, +12V または+5V に変更できます。  
(EXTPOW1, EXTPOW2 単位で変更可能)

### 非常停止オプション

XSVALM 入力, VSVALM 入力, XDLS 入力, VDLS 入力を非常停止入力に変更できます。  
(CPD574N は V~B 軸がありません。)

#### ■接 続

EMG 信号の入力端子は J1 コネクタ(X-U 軸)の場合 XSVALM または XDLS 入力端子,  
または J2 コネクタ(V-B 軸)の場合 VSVALM または VDLS 入力端子を使用します。

EMG 信号に使用する端子は EMG 専用となります。(当該軸の SVALM, DLS の機能が使用できなくなります)

#### ■論 理

EMG 信号は B 接固定です。(カプラ電流 OFF で EMGon)

#### ■機 能

J1 コネクタの EMG が入力されると, X, Y, Z, U 軸が停止します。EMG 入力中は X, Y, Z, U 軸は動作しません。

J2 コネクタの EMG が入力されると, V, W, A, B 軸が停止します。EMG 入力中は V, W, A, B 軸は動作しません。



### 注 意

非常停止入力中は X-U, または V-B 軸の動作が不能になりますので装置の構造によっては動作不能状態になりますので、ご注意ください。尚、各軸別にパルスを停止させる入力端子として SVALM 信号と減速停止させる入力端子 DLS 信号があります。