

ACB-HU1004/DS,DR,DS(D)

アクセサリコネクタボード	適合ケーブル	適合ボード
 <p>ACB-HU1004/DS</p>	HCL-051W (100Pin)	HES-C400 HPCI-NCB674N HPCIe-CPD674N HPCIe-CPD678N 注) HPCI-CPD574N HPCI-CPD578N 注)

注) ACB-HU1004とHCL-051Wが各2式必要

製品型式

ACB-HU1004/DR

: DXコネクタ(100Pin)ライトアングル

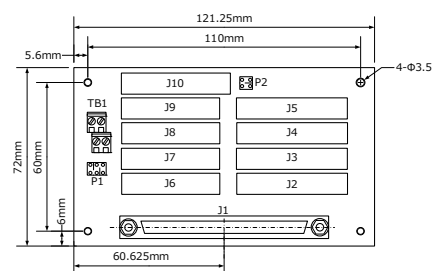
ACB-HU1004/DS

: DXコネクタ(100Pin)ストレートタイプ

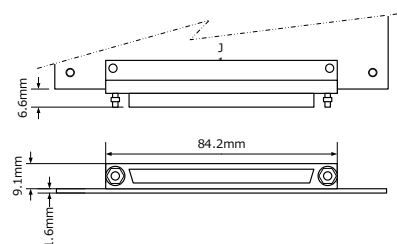
ACB-HU1004/DS(D)

: 同上 DINレール取付台付

形状・配置



/DS,DS(D)寸法図



/DR寸法図

端子台信号表

TB1 (EXTPOW1,2 外部電源受電端子)

Pin	信号名	内容
1A	EXTPOW1	+24V 外部電源供給
1B	EXTGND1	同上 GND
2A	EXTPOW2	+24V 外部電源供給
2B	EXTGND2	同上 GND

P1 ジャンパ 3-4 接続で EXTGND1,2 が接続,
P1 ジャンパ 1-6 接続で EXTPOW1,2 が接続されます。
P2 ジャンパ 1-4 接続で EXTGND2,3 が接続されます。
(EXTGND3 は SVCTRL 信号用 GND です)

コネクタ信号表

J2~J5 (サーボ/ステップ モータドライバ接続コネクタ)

Pin	信号名	Pin	信号名
1	EXTPOW2	2	EXTPOW2
3	SVALM (サーボアラーム入力)	4	INPOS (位置決め完了入力)
5	SVON (サーボオン出力)	6	SVRST (サーボリセット出力)
7	SVCTRL(偏差カウンタクリア出力)	8	EXTGND3(P2によりEXTGND2と共通可)
9	EXTGND2	10	EXTGND2
11	GND	12	GND
13	AP (エンコーダ A 相入力+)	14	AN (エンコーダ A 相入力-)
15	BP (エンコーダ B 相入力+)	16	BN (エンコーダ B 相入力-)
17	ZP (エンコーダ Z 相入力+)	18	ZN (エンコーダ Z 相入力-)
19	GND	20	GND
21	CWP (CW 指令パルス出力+)	22	CWN (CW 指令パルス出力-)
23	CCWP (CCW 指令パルス出力+)	24	CCWN (CCW 指令パルス出力-)
25	+5V 出力 (ドライバカブラ用)	26	+5V 出力 (ドライバカブラ用)

J6~J9 (軸センサ接続コネクタ)

Pin	信号名	Pin	信号名
1	EXTPOW1 (+24V 供給用)	2	EXTPOW1 (+24V 供給用)
3	+ELS(CW 側エンドリミット入力)	4	-ELS(CCW 側エンドリミット入力)
5	DLS(減速センサ入力)	6	
7	OLS(センサ原点入力)	8	
9	EXTGND1	10	EXTGND1

J10 (コンパレータ一致出力コネクタ)

Pin	信号名	Pin	信号名
1	+5V出力	2	+5V出力
3	CMPX(V) X(V)軸コンパレータ一致出力	4	GND
5	CMPY(W) Y(W)軸コンパレータ一致出力	6	GND
7	CMPZ(A) Z(A)軸コンパレータ一致出力	8	GND
9	CMPU(B) U(B)軸コンパレータ一致出力	10	GND
11	GND	12	GND
13	予約	14	予約
15	予約	16	予約

コネクタ型式

No.	名称	メーカ	型式	ケーブル側コネクタ (参考)
J1	DXリセブタクル (ストレート)	ヒロセ	DX20A-100S(50)	プラグ DX30-100P(50)
	DXリセブタクル (ライトアングル)	ヒロセ	DX10A-100S(50)	シェル DX-100-CV1 (アルミダイキャストシェル)
J2~J5	26Pin MILコネクタ	オムロン	XG4A-2631	XG4M-2630-T (フラットケーブル用) XG5M-2632-N (バラ線用)
J6~J9	10Pin MILコネクタ	オムロン	XG4A-1031	XG4M-1030-T (フラットケーブル用) XG5M-1032-N (バラ線用)
J10	16Pin MILコネクタ	オムロン	XG4A-1631	XG4M-1630-T (フラットケーブル用) XG5M-1632-N (バラ線用)