

# ACB-MU1004/MR,MS,MS(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-MU1004</p>	HCL-018W (100PIN)	HPCI-CPD534 HPCPI-CPD734 HCPCI-CPD738(注) HPC-CPD234

注) ACB-MU1004とHCL-018Wが各2式必要

## 製品型式

### ACB-MU1004/MR

: MDRコネクタ(100Pin)ライトアングル

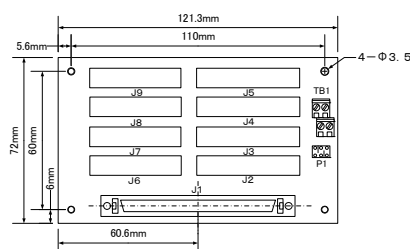
### ACB-MU1004/MS

: MDRコネクタ(100Pin)ストレートタイプ

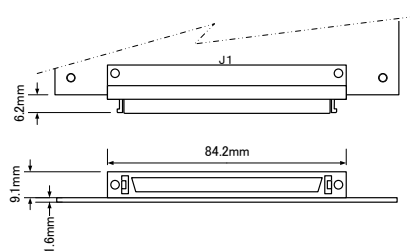
### ACB-MU1004/MS(D)

: 同上 DINレール取付台付

## 外形寸法図



/MS 寸法図



/MR 寸法図

## 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 (+24V 供給用)	2	EXTPOW2 (+24V 供給用)
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	予約
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 (ドライバカプラ用)	26	+5V 出力 (ドライバカプラ用)

### J6~J9 (軸センサ接続コネクタ)

Pin	信号名	Pin	信号名
1	EXTPOW 1 (+24V 供給用)	2	EXTPOW 1 (+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	予約
7	OLS (センサ原点入力)	8	予約
9	EXTGND1	10	EXTGND1

## 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	MDRリセプタクル (ストレート)	住友3M	102A0-6202PL	プラグ 101A0-6000EL シールド 103A0-A200-00 (アルミダイキャストシェル)
	MDRリセプタクル (ライトアングル)	住友3M	102A0-52A2PL	
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)

## 端子台信号表

### TB1 (EXTPOW1,2 外部電源受電端子)

Pin	信号名	内容
1A	EXTPOW 1	+24V 外部電源供給
1B	EXTGND 1	同上 GND
2A	EXTPOW 2	+24V 外部電源供給
2B	EXTGND 2	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。