

PCI 対応 高速ラインドライバ出力 モーションコントロールボード高機能版 4 軸タイプ SMC-4DF-PCI



製品の価格・仕様・色・デザインは、予告なしに変更することがあります。

本製品は、ステッピングモータおよび(パルス列入力方式の)サーボモータを制御する PCI ボードです。

最大 4 軸のモータ制御が可能なタイプです。

モータドライバユニットを介して、多軸独立制御、直線/円弧補間制御が行えます。位置決め情報を各軸 1024 フレームまで記憶、複数軸の同期制御が可能です。その他、動作中の速度/目標位置のオーバーライドが可能です。Windows 版ドライバを添付しています。

これらの豊富な機能により、製造装置や検査装置など幅広い用途で複雑な位置決め制御システムを構築できます。

▼従来製品からの移行について

本製品は、従来製品 SMC-2P(PCI), SMC-4P(PCI), SMC-3(PC)用のドライバソフト[API-SMC(98/PC)](CD-ROM 添付)は使用できません。本製品に対応したドライバソフト[API-SMC(WDM)](CD-ROM 添付)をご使用ください。従来製品から本製品へ移行する際の参考資料として、初期設定や API 関数単位での相違および移行方法についてまとめた資料「移行ガイド」を用意しておりますのでご利用ください。

「移行ガイド」は、当社ホームページ ダウンロードライブラリ

(<http://www.contec.co.jp/download/>)からダウンロードいただけます。

特長

■多軸独立制御ができ、最大 6.5Mpps のパルス出力が可能

最大 4 軸の制御、最大 6.5Mpps までのモータ制御パルス出力が可能です。

モータ制御用の指令パルスは、共通パルス、独立パルス、90 度位相差パルスに対応しています。

リミット入力 3 点/軸、汎用入力 7 点/軸、汎用出力 3 点/軸を装備しております。また、ソフトウェアの設定により、汎用入力の 6 点をアラーム入力、汎用出力を偏差カウンタクリア出力などとしても使用可能です。

■位置決め、直線/円弧補間、フレーム連続動作、同期制御などの多彩な制御動作が可能

位置決め、原点復帰、直線/円弧補間、S 字加減速、フレーム連続動作、同期制御など多彩な制御が可能です。動作中の速度/目標位置の置き換え(オーバーライド)が可能です。モータコントロール用 IC に日本パルスモータ社「PCL6045 シリーズ」を採用しています。

■エンコーダ入力およびパルス出力回路に接続できる出力および入力形式が多様

エンコーダ入力回路は、差動出力、TTL レベル出力、オープンコレクタ出力と接続できます。パルス出力回路は、差動入力、フォトカプラ入力、TTL レベル入力と接続可能です。

■目標位置決め情報を各軸最大 1024 フレーム記憶し、CPU に負担をかけずに制御可能

モータ動作に必要な移動速度、加減速レートおよび移動距離などのパラメータ(一回の位置決めに必要な情報)を 1 フレームとして、各軸最大 1024 フレーム記憶できます。また、1 フレーム終了から次フレーム開始の制御は、主としてハードウェアで行うため、複雑な連続位置決め動作でも高速に動作することが可能です。フレームの実行後、再度繰り返すことも可能です(ループ動作)。

■複数枚、複数軸の同期制御機能を持ち、動作開始や停止のタイミングを揃えることが可能

複数軸の同時開始/停止制御、直線補間動作の同期制御が可能です。また、専用の同期制御ケーブルを接続することにより、最大 16 枚(128 軸)の同期制御が可能です。

■Windows に対応したドライバライブラリを添付

添付のドライバライブラリ API-PAC(W32)を使用することで、Windows の各アプリケーションが作成できます。また、ハードウェアの動作確認ができる診断プログラムも提供しています。

■SMC-4DL-PCI とコネクタ形状および信号配置互換

SMC-4DL-PCI とコネクタ形状および信号配置に互換性があるため、置き換えが可能です。

■ドライバユニットが最大 4 台接続可能な端子台 CCB-SMC2 (オプション)を用意

各軸の信号を分配した専用端子台 CCB-SMC2(オプション)を用意しています。ステッピングモータおよびサーボモータのドライバユニット、リミットセンサを最大 4 台まで接続可能です。

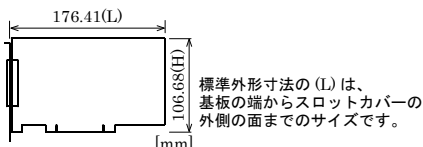
仕様

共通部

項目	仕様
制御対象	ステッピングモータおよびサーボモータドライバユニット (パルス列入力方式)
制御軸数	4 軸
使用素子	PCL6045B [日本パルスモータ製] 相当品
割り込み	1 点
割り込み要因	+方向エンドリミット入力 ON による停止時 -方向エンドリミット入力 ON による停止時 アラーム入力 ON による停止時 同時停止動作による停止時 減速(減速停止)入力 ON による減速停止時 エンコーダ入力エラー発生時 その他イベント(ソフトウェアにて設定)
同時使用可能枚数	16 枚
I/O アドレス	128 ポート占有
消費電流(Max.)	5VDC 800mA
使用条件	0・50℃、10・90%RH(ただし、結露しないこと)
PCI バス仕様	32bit、33MHz、ユニバーサル・キー形状対応 *1
外形寸法(mm)	176.41(L)×106.68(H)
使用コネクタ	HDRA-EC100LFDT+[本多通信工業製] 相当品
質量	120g

*1 このボードは拡張スロットから+5V 電源の供給を必要とします(+3.3V 電源のみの環境では動作しません)。

ボード外形寸法



エンコーダ入力部

項目	仕様
エンコード形式	インクリメンタル形式
最大カウント数	8000000h・7FFFFFFh(-134,217,728・134,217,727)、28 ビット
入力信号形式	単相入力(UP/DOWN/Z)/二相入力(A/B/Z)
対応出力形式	差動出力、TTL レベル出力、オープンコレクタ出力
使用素子	AM26LS32A(T.I)相当品
終端抵抗	150Ω(SWにより切り離し可能)
レシーバ入力感度	±200mV
同相入力電圧範囲	±7V
信号延長可能距離	10m(差動出力接続時、配線環境、入力周波数による) 3m(オープンコレクタ出力接続時、配線環境、入力周波数による) 1.5m(TTL レベル出力接続時、配線環境、入力周波数による)
応答周波数(Max.)	5MHz(差動出力接続時、二相入力 4 通倍 デューティ 50%のとき)、 3MHz(TTL レベル出力接続時、二相入力 4 通倍 デューティ 50%のとき)、 1MHz(オープンコレクタ出力接続時、二相入力 4 通倍 デューティ 50%のとき)

リミット入力部

項目	仕様
信号点数	3 点/軸(原点、正方向限、逆方向限)
入力信号名	ORG：原点入力 +LIM：+方向エンドリミット入力 -LIM：-方向エンドリミット入力
入力論理	正論理/負論理をソフトウェアにて選択可能
入力形式	フォトカプラ入力(電流シンク出力対応)
応答時間(Max.)	200 μ sec
入力抵抗	4.7kΩ
入力 ON 電流	2.0mA 以上
入力 OFF 電流	0.16mA 以下
外部回路電源	12V・24VDC(±10%)

汎用入力部

項目	仕様
信号点数	7 点/軸
入力信号名	IN1/ALM：アラーム入力、汎用入力 IN2/INP：位置決め完了入力、汎用入力 IN3/SD：減速(減速停止)入力、汎用入力 IN4/LTC：カウンタラッチ入力、汎用入力 IN5/PCS：位置決め制御スタート入力、汎用入力 IN6/CLR：カウンタクリア入力、汎用入力 IN7：汎用入力
入力論理	正論理/負論理をソフトウェアにて選択可能
入力形式	フォトカプラ入力(電流シンク出力対応)
応答時間(Max.)	200 μ sec
入力抵抗	4.7kΩ
入力 ON 電流	2.0mA 以上
入力 OFF 電流	0.16mA 以下
外部回路電源	12V・24VDC(±10%)

パルス出力部

項目	仕様
速度範囲	0.1・6.5Mpps
出力信号名	CW：パルス/CW 出力 CCW：方向/CCW 出力
出力信号方式	2 パルス方式(正/負方向パルス)、共通パルス方式(パルス信号/方向信号)、 90 度位相差パルス方式(進み/遅れパルス)
出力形式	非絶縁差動ラインドライバ出力
使用素子	AM26LS31(T.I)相当品
H レベル出力電圧	2.5V・5.25V
L レベル出力電圧	0V・0.5V
出力定格電流 (Max.)	20mA

汎用出力部

項目	仕様
信号点数	3 点/軸
出力信号名	OUT1：汎用出力 OUT2：汎用出力 OUT3：汎用出力 (各出力点は、以下の機能と切り替え可能) ALMCLR：アラームクリア出力 ERC：ドライバ偏差クリア出力 CP1：コンパレータ 1 出力 CP2：コンパレータ 2 出力
信号仕様	非絶縁オープンコレクタ出力(電流シンクタイプ) (正論理/負論理をソフトウェアにて選択可能)
応答時間(Max.)	10 μ sec(入力側負荷 510Ω、+24VDC 使用時)
出力定格電流 (Max.)	1 点当たり 100mA、1 軸当たり 300mA
出力定格耐圧 (Max.)	50VDC

サポートソフトウェア

■ Windows 版 モーションコントロールドライバ A PI-SMC(WDM)
[添付 CD-ROM ドライバライブラリ API-PAC(W32) 収録]
Win32 API関数(DLL)形式で提供する Windows 版 ドライバソフトウェア
です。Visual Basic や Visual C++などの各種サンプルプログラム、動作
確認に便利な診断プログラムを付属しています。

＜動作環境＞

主な対応 OS Windows 7、Vista、XP、Server 2008、Server 2003、2000
主な対応言語 Visual Basic、Visual C++、Visual C#

最新バージョンのダウンロード、対応 OS や対応言語の詳細は、当社ホ
ームページ <http://www.contec.co.jp/apipac/> でご確認ください。

■ 計測システム開発用 ActiveX コンポーネント集 ACX-PAC(W32) (別売)

本製品は、200 種類以上の当社計測制御用インターフェイスボード(カ
ード)に対応した計測システム開発支援ツールです。計測用途に特化し
たソフトウェア部品集で画面表示(各種グラフ、スライド 他)、解析・
演算(FFT、フィルタ 他)、ファイル操作(データ保存、読み込み)などの
ActiveX コンポーネントを満載しています。アプリケーションプログラ
ムの作成は、ソフトウェア部品を貼り付けて、関連をスクリプトで記
述する開発スタイルで、効率よく短期間でできます。

また、データロガーや波形解析ツールなどの実例集(アプリケーション
プログラム)が収録されていますので、プログラム作成なしでパソコン
計測がすぐに始められます。

「実例集」は、ソースコード(Visual Basic 他)付きですので、お客様に
よるカスタマイズも可能です。

詳細は、当社ホームページ(<http://www.contec.co.jp/acxpac/>)でご確認ください。

ケーブル・コネクタ

■ ケーブル (別売)

100 ピン 0.8mm ピッチコネクタ用両側コネクタ付シールドケーブル
: PCB100PS-0.5 (0.5m)
: PCB100PS-1.5 (1.5m)
: PCB100PS-3 (3m)
: PCB100PS-5 (5m)

100 ピン 0.8mm ピッチコネクタ用片側コネクタ付フラットケーブル
: PCA100P-1.5 (1.5m)
: PCA100P-3 (3m)
: PCA100P-5 (5m)

アクセサリ

■ アクセサリ (別売)

SMC シリーズ用変換ターミナル : CCB-SMC2 *1*2*3

圧着用中継端子台 : EPD-100A *2*3*4

- *1 100 ピン 0.8mm ピッチコネクタ×1→37 ピン D-SUB コネクタ×4、9 ピン D-SUB コ
ネクタ×4、に分配します。
- *2 オプションケーブル PCB100PS が別途必要。
- *3 コネクタ毎に、ケーブルとアクセサリが必要です。
- *4 端子ねじが脱落しない“ねじアップ端子台”採用。

* 各ケーブル、アクセサリの詳細は、当社ホームページでご確認ください。

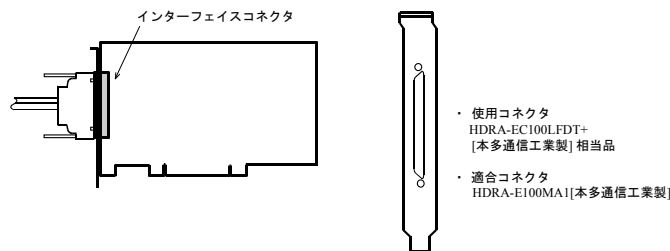
商品構成

- 本体[SMC-4DF-PCI]…1
- ファーストステップガイド…1
- CD-ROM *1 [API-PAC(W32)]…1
- 同期制御ケーブル(10cm)…1
- 登録カード&保証書…1
- 登録カード返送用封筒…1

*1 : CD-ROM には、ドライバソフトウェア、説明書、Question 用紙を納めています。

ボード上のコネクタとの接続方法

このボードと外部機器との接続は、ボード上のインターフェイスコネ
クタで行います。



* 対応するケーブル・アクセサリは、この頁を参照ください。

■ インターフェイスコネクタの信号配置

バスコモン(軸0)	軸0-P-COM-100	50	軸2-P-COM	バスコモン(軸2)
汎入力1/Aラーム入力(軸0)	軸0-IN1/ALM-99	49	軸2-IN1/ALM	汎入力1/Aラーム入力(軸2)
汎入力2/位置決め完了入力(軸0)	軸0-IN2/INP-98	48	軸2-IN2/INP	汎入力2/位置決め完了入力(軸2)
汎入力3/減速(減速停止)入力(軸0)	軸0-IN3/SD-97	47	軸2-IN3/SD	汎入力3/減速(減速停止)入力(軸2)
汎入力4/カウンタラッチ入力(軸0)	軸0-IN4/LTC-96	46	軸2-IN4/LTC	汎入力4/カウンタラッチ入力(軸2)
汎入力5/位置決め制御スタート入力(軸0)	軸0-IN5/PCS-95	45	軸2-IN5/PCS	汎入力5/位置決め制御スタート入力(軸2)
汎入力6/カウンタクリア入力(軸0)	軸0-IN6/CLR-94	44	軸2-IN6/CLR	汎入力6/カウンタクリア入力(軸2)
汎入力7(軸0)	軸0-IN7-93	43	軸2-IN7	汎入力7(軸2)
原点入力(軸0)	軸0-ORG-92	42	軸2-ORG	原点入力(軸2)
+方向エンドリミット入力(軸0)	軸0+LIM-91	41	軸2+LIM	+方向エンドリミット入力(軸2)
-方向エンドリミット入力(軸0)	軸0-LIM-90	40	軸2-LIM	-方向エンドリミット入力(軸2)
バスコモン(軸1)	軸1-P-COM-89	39	軸2-P-COM	バスコモン(軸3)
汎入力1/Aラーム入力(軸1)	軸1-IN1/ALM-88	38	軸2-IN1/ALM	汎入力1/Aラーム入力(軸3)
汎入力2/位置決め完了入力(軸1)	軸1-IN2/INP-87	37	軸2-IN2/INP	汎入力2/位置決め完了入力(軸3)
汎入力3/減速(減速停止)入力(軸1)	軸1-IN3/SD-86	36	軸2-IN3/SD	汎入力3/減速(減速停止)入力(軸3)
汎入力4/カウンタラッチ入力(軸1)	軸1-IN4/LTC-85	35	軸2-IN4/LTC	汎入力4/カウンタラッチ入力(軸3)
汎入力5/位置決め制御スタート入力(軸1)	軸1-IN5/PCS-84	34	軸2-IN5/PCS	汎入力5/位置決め制御スタート入力(軸3)
汎入力6/カウンタクリア入力(軸1)	軸1-IN6/CLR-83	33	軸2-IN6/CLR	汎入力6/カウンタクリア入力(軸3)
汎入力7(軸1)	軸1-IN7-82	32	軸2-IN7	汎入力7(軸3)
原点入力(軸1)	軸1-ORG-81	31	軸2-ORG	原点入力(軸3)
+方向エンドリミット入力(軸1)	軸1+LIM-80	30	軸2+LIM	+方向エンドリミット入力(軸3)
-方向エンドリミット入力(軸1)	軸1-LIM-79	29	軸2-LIM	-方向エンドリミット入力(軸3)
エンコーダA相入力(軸0)	軸0-A+78	28	軸2-A+	エンコーダA相入力(軸2)
エンコーダB相入力(軸0)	軸0-A-77	27	軸2-A-	エンコーダA相入力(軸2)
エンコーダZ相入力(軸0)	軸0-B+76	26	軸2-B+	エンコーダB相入力(軸2)
エンコーダZ相入力(軸0)	軸0-B-75	25	軸2-B-	エンコーダB相入力(軸2)
エンコーダZ相入力(軸0)	軸0-Z+74	24	軸2-Z+	エンコーダZ相入力(軸2)
エンコーダZ相入力(軸0)	軸0-Z-73	23	軸2-Z-	エンコーダZ相入力(軸2)
エンコーダA相入力(軸1)	軸1-A+72	22	軸2-A+	エンコーダA相入力(軸3)
エンコーダB相入力(軸1)	軸1-A-71	21	軸2-A-	エンコーダA相入力(軸3)
エンコーダZ相入力(軸1)	軸1-B+70	20	軸2-B+	エンコーダB相入力(軸3)
エンコーダZ相入力(軸1)	軸1-B-69	19	軸2-B-	エンコーダB相入力(軸3)
エンコーダZ相入力(軸1)	軸1-Z+68	18	軸2-Z+	エンコーダZ相入力(軸3)
エンコーダZ相入力(軸1)	軸1-Z-67	17	軸2-Z-	エンコーダZ相入力(軸3)
汎出力3(軸0)	軸0-OUT3-66	16	軸2-OUT3	汎出力3(軸2)
汎出力2(軸0)	軸0-OUT2-65	15	軸2-OUT2	汎出力2(軸2)
汎出力1(軸0)	軸0-OUT1-64	14	軸2-OUT1	汎出力1(軸2)
方向/CCW出力+(軸0)	軸0-DIR+/CCW+63	13	軸2-DIR+/CCW+	方向/CCW出力+(軸2)
方向/CCW出力-(軸0)	軸0-DIR-/CCW-62	12	軸2-DIR-/CCW-	方向/CCW出力-(軸2)
パルス/CW出力+(軸0)	軸0-OUT+/CW+61	11	軸2-OUT+/CW+	パルス/CW出力+(軸2)
パルス/CW出力-(軸0)	軸0-OUT-/CW-60	10	軸2-OUT-/CW-	パルス/CW出力-(軸2)
電源グラウンド入力(内部GND共通)	GND-59	9	GND	電源グラウンド入力(内部GND共通)
汎出力3(軸1)	軸1-OUT3-58	8	軸2-OUT3	汎出力3(軸3)
汎出力2(軸1)	軸1-OUT2-57	7	軸2-OUT2	汎出力2(軸3)
汎出力1(軸1)	軸1-OUT1-56	6	軸2-OUT1	汎出力1(軸3)
方向/CCW出力+(軸1)	軸1-DIR+/CCW+55	5	軸2-DIR+/CCW+	方向/CCW出力+(軸3)
方向/CCW出力-(軸1)	軸1-DIR-/CCW-54	4	軸2-DIR-/CCW-	方向/CCW出力-(軸3)
パルス/CW出力+(軸1)	軸1-OUT+/CW+53	3	軸2-OUT+/CW+	パルス/CW出力+(軸3)
パルス/CW出力-(軸1)	軸1-OUT-/CW-52	2	軸2-OUT-/CW-	パルス/CW出力-(軸3)
電源グラウンド入力(内部GND共通)	GND-51	1	GND	電源グラウンド入力(内部GND共通)

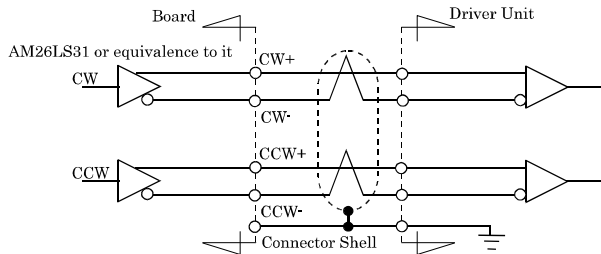
* 軸0・軸3はAPI-SMC(WDM)では軸番号1-4[Axis No.1 - Axis No.4]に相当します。

出力信号の接続

◆パルス出力回路(CW, CCW)

本製品のパルス出力回路は、下図のとおり差動ラインドライバ出力形式(AM26LS31 相当)となっており、差動入力、フォトカプラ入力、TTL レベル入力が接続可能です。

■差動入力との接続

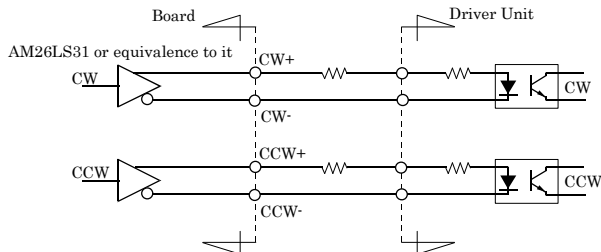


▼注意

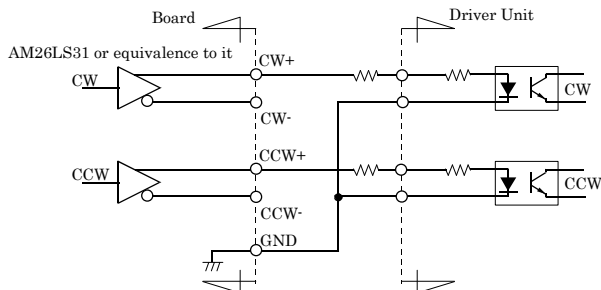
- 差動入力と接続する場合は、ノイズ対策としてシールド処理を施したツイストペアケーブルを使用してください。

■フォトカプラ入力との接続

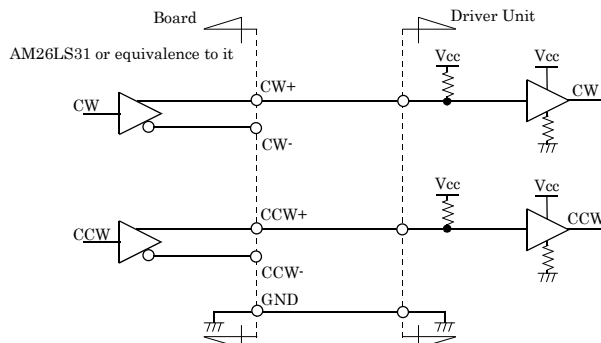
(ドライバユニットが差動出力との接続を保証しているとき)



■フォトカプラ入力との接続



■TTL レベル入力との接続



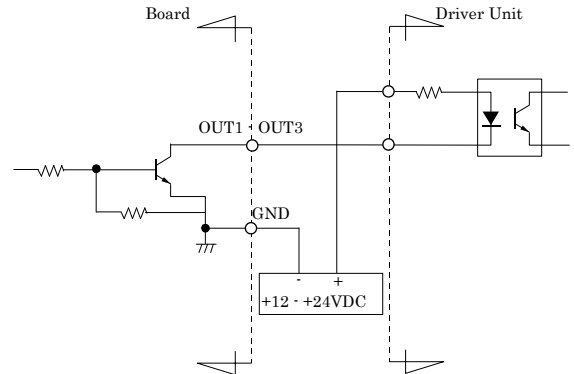
▼注意

- 本製品のパルス出力部は H レベル出力時で 2.5V(min.)、L レベル出力時で 0.5V(max.)の電圧が出力されます。フォトカプラ入力、TTL レベル入力のドライバユニットと接続する際はドライバユニットのパルス入力部が上記電圧で動作するか仕様確認を行った上で接続ください。また、接続する入力回路の許容電流、駆動電流に応じて電流制限用抵抗を挿入してください。

- ノイズによる誤動作を防ぐため、他の信号線またはノイズ源から可能な限り離して配線してください。

◆制御信号/汎用信号出力回路 (OUT1 - OUT3, ERC, CP1, CP2)

本製品の各出力信号の出力回路は、下図のとおりです。信号出力部は、オープンコレクタ出力になっています。したがって、駆動するためにはグラウンド線の接続が必要です。

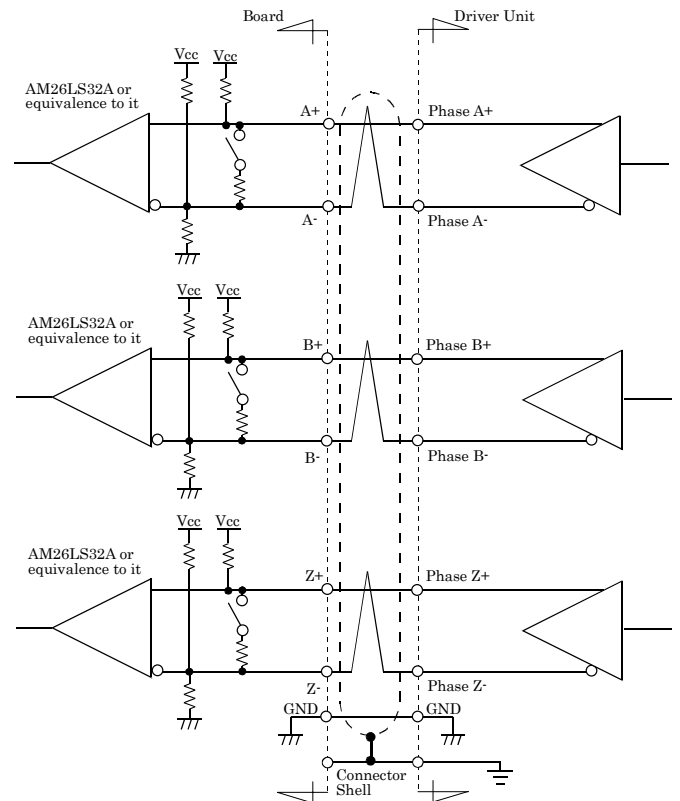


入力信号の接続

◆エンコーダ入力回路

本製品のエンコード入力回路は、下図のとおりです。信号入力部は、差動入力となっており、ラインドライバ出力、TTL レベル出力、オープンコレクタ出力が接続可能です。

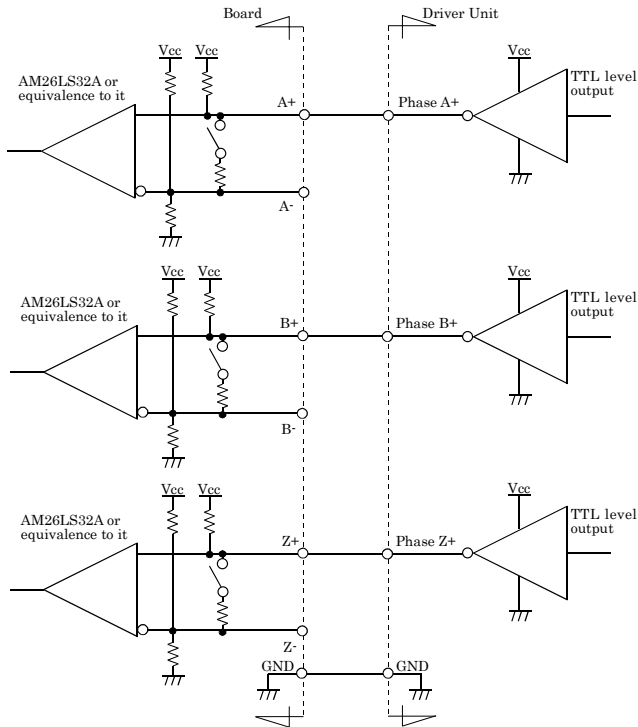
■差動出力との接続



▼注意

- 差動出力と接続する場合は、ノイズ対策としてシールド処理を施したツイストペアケーブルを使用してください。
- 差動出力と接続する場合は、使用するケーブルは 10m 以内としてください。

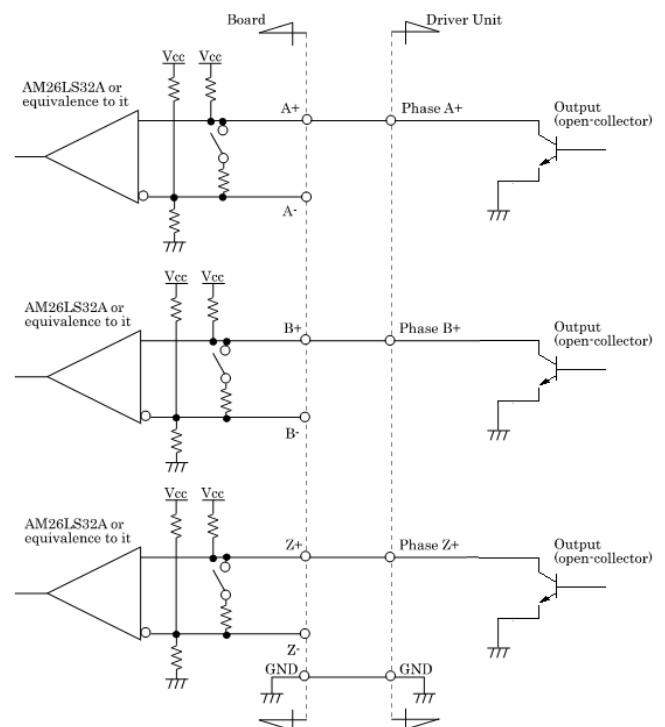
■ TTL レベル出力との接続



▼注意

- TTL レベル出力と接続する場合は、解説書の「第2章 ◆ターミネータ(終端抵抗)の設定」を参考に終端抵抗を未挿入にしてください。挿入状態(出荷時設定)の場合、誤動作、発熱、故障の原因になります。
- TTL レベル出力と接続する場合は、使用するケーブルは 1.5m 以内としてください。
- ノイズによる誤動作を防ぐため、他の信号線またはノイズ源から可能な限り離して配線してください。

■ オープンコレクタ出力との接続

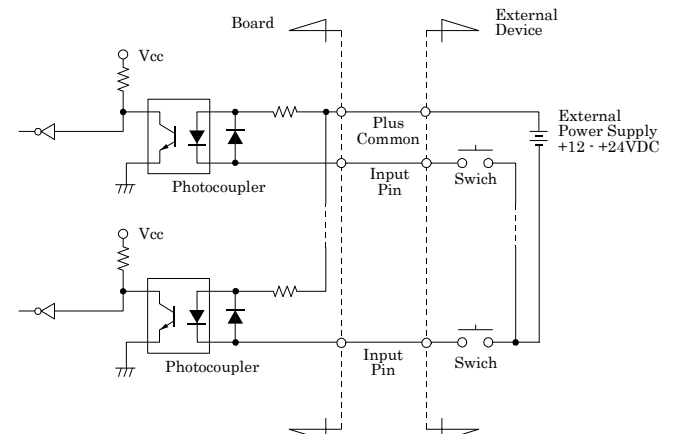


▼注意

- オープンコレクタ出力と接続する場合は、解説書の「第2章 ◆ターミネータ(終端抵抗)の設定」を参考に終端抵抗を未挿入にしてください。挿入状態(出荷時設定)の場合、誤動作、発熱、故障の原因になります。
- オープンコレクタ出力と接続する場合は、使用するケーブルは 3m 以内としてください。
- ノイズによる誤動作を防ぐため、他の信号線またはノイズ源から可能な限り離して配線してください。

◆リミット入力/汎用入力/制御入力回路 (IN1 - IN7, +LIM, -LIM, ORG)

本製品のリミット入力/汎用入力/制御入力回路は、下図のとおりです。信号入力部は、フォトカプラによる電流駆動入力(電流シンク出力対応)になっています。したがって、リミット入力/汎用入力/制御入力部を駆動するためには外部電源が+12V - +24V が必要です。

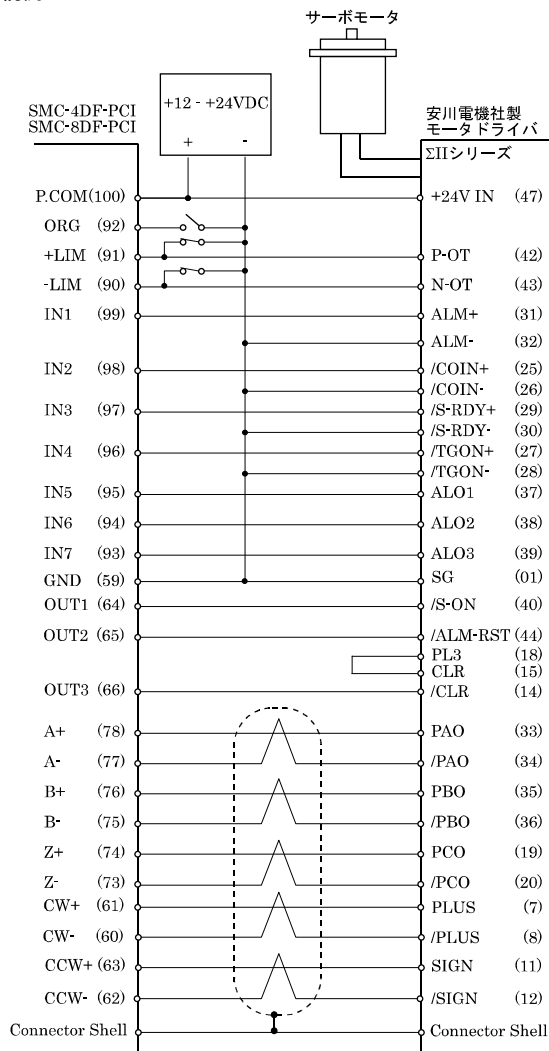


* 入力端子は、IN1 - IN7, +LIM, -LIM, ORG です。

接続例

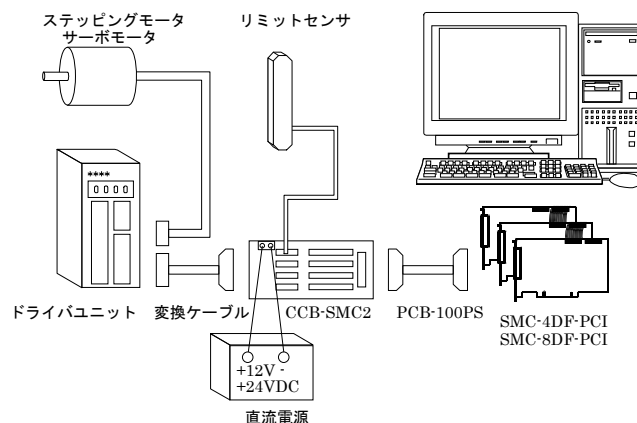
独立パルス方式でパルス出力する本製品とモータドライバの具体的な接続例を示します。なお、この例は軸 0(API-SMC(WDM)では軸番号 1[Axis No.1])での接続を示しています。

■サーボモータ用ドライバユニット(安川電機社製 ΣII シリーズ)との接続例



※ ケーブルのシールド線は、コネクタのシェルに接続してください。

モーションコントロールシステム構成例



■各部の特長

項目	説明
SMC-4DF-PCI (本体)	パソコンに本製品を挿入することにより、位置決め制御に必要なパルスが発生させます。
PCB-100PS (オプション)	本製品と CCB-SMC2 を接続するためのケーブルです。
CCB-SMC2 (オプション)	位置決め制御に必要な装置(本製品、ドライバユニット、直流電源、リミットセンサ)を効率良く接続するための端子台です。1 つの端子台で 4 軸のモーションコントロールシステムを接続できます。
変換ケーブル (お客様)	ドライバユニットのコントロールコネクタの形状が各社および種類によって大きく異なります。そこで、各種ドライバユニットと CCB-SMC2 を接続するために変換ケーブルを作成する必要があります。
ドライバユニット (モータメーカ)	モーションコントロールを行うモータおよびドライバユニットです。モータ容量、電源電圧、モータ形状によってさまざまな種類が用意されています。
ステッピングモータ サーボモータ (モータメーカ)	お客様の用途に応じてお選びください。
リミットセンサ (スイッチメーカ)	正方向・負方向リミットおよび原点検出に設置するセンサです。テーブルであればテーブルに添付されています。自作のシステムでは、市販のスイッチをご使用ください。
直流電源 (電源メーカ)	CCB-SMC2 に供給する電源です。12VDC から 24VDC の電源をご使用ください。

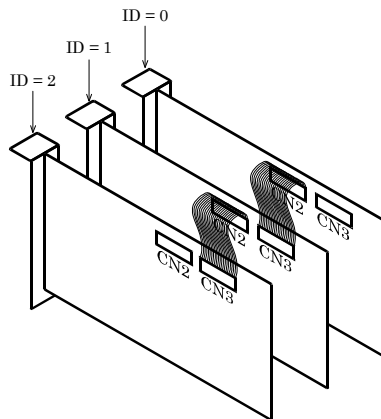
複数枚を同期させて使うには

◆同期信号

本製品を複数枚使用し、同期運転を可能にするための同期信号制御用コネクタ(CN2, CN3)があります。このコネクタは、同期信号ケーブルを接続するためのものです。

■接続方法

2枚以上のボードで同期運転する場合は、同期信号ケーブルを接続します。同期信号ケーブルはID番号の小さい側のCN2と大きい側のCN3を接続してください。



▼注意

- 本製品の同期信号制御用コネクタ(CN2, CN3)は、SMC-4DF-PCI, SMC-8DF-PCI 専用です。SMC-4DF-PCI, SMC-8DF-PCI 以外の製品と同期制御ケーブルを接続しないでください。誤動作、発熱、故障の原因になります。
- 同期動作グループは軸 0(API-SMC(WDM)では軸番号 1[Axis No.1])、もしくは軸 4(API-SMC(WDM)では軸番号 5[Axis No.5])からグループを構成してください。

回路ブロック図

