


- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wasserschützer Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

PSEP

Modell C/CW
3-Punkt-Steuerung für RCP2/RCP3
Positionier-Steuerung

ASEP

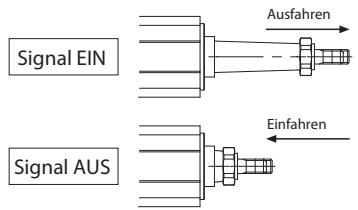
Modell C/CW
3-Punkt-Steuerung für RCA/RCA2/RCL
Positionier-Steuerung



Eigenschaften

1 Verarbeitet die gleichen Signale wie die bei Pneumatikzylinder-Schaltungen

Die Steuerung arbeitet mit denselben Signalen wie bei einer Pneumatik-Magnetventil-Steuerung. Deshalb kann das aktuell benutzte SPS-Programm ohne Änderung weiterbenutzt werden, auch wenn der Pneumatikzylinder durch einen elektrisch gesteuerten ersetzt wird. Sowohl eine Einzel- als auch ein Doppelwegeventil-Schaltung kann nachgebildet werden.



2 Staubschutzausführung entsprechend Schutzklasse IP53.

(*1) Mit Schutzstruktur für Staubschutz ausgestattet. Die Steuerung kann extern konfiguriert werden mit dem Steuerungspanel.
(*1) Enthält keinen Unterbodenschutz.

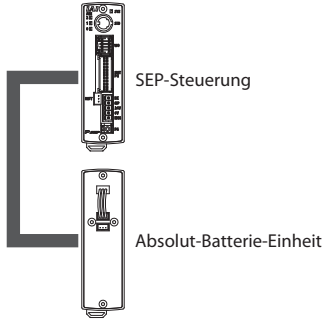


3 Verwendet eine einfache Absolut-Einheit, so dass sofort nach Einschalten der Stromzufuhr verfahren werden kann, ohne zum Referenzpunkt zurückzukehren.

Nach Stromeinschaltung bzw. nach einem Not-Aus, bestimmt diese einfache Absolut-Einheit ihre aktuelle Position über eine Pufferbatterie und beginnt die nächste Bewegung ausgehend von dieser Position.

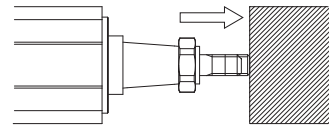
(Anm. 1) Eine Achse mit Inkremental-Spezifikation ist notwendig für den Anschluss an eine einfache Absolut-Einheit ABU.
(Anm. 2) Kann nicht verwendet werden mit dem Linearmotor-Typ.

Die Absolut-Batterie-Einheit ist wegen der Hitzeabstrahlung unterhalb der SEP-Steuerung zu montieren.



4 Schubbetrieb und Zwischen-Stop sind möglich.

Ähnlich wie bei einem Pneumatikzylinder ist Schubbetrieb möglich mit einer Schubstange, die gegen das Werkstück schiebt. Die aufgewendete Kraft während des Schubbetriebs ist einstellbar innerhalb eines Bereichs von 20 bis 70 % der maximalen Schubkraft. Ein Signal wird ausgegeben, wenn eine voreingestellte Schubkraft erreicht wird. Deshalb ist der Schubbetrieb sinnvoll für Anwendungen wie Spannen von Werkstücken bzw. deren Größenabschätzung.







Die Schubkraft kann eingestellt werden zwischen 20 und 70 % der maximalen Schubkraft.

5 Einfache Dateneingabe mit dem zugehörigen Touch-Panel.

Verfahrposition, Schubkraft etc. können einfach eingegeben werden mit dem Touch-Panel-Handprogrammiergerät CON-PT. Durch Benutzung des interaktiven Menüs und direkter Bildschirm-Anzeige kann das Touch-Panel intuitiv bedient werden, ohne das Benutzerhandbuch zu lesen.

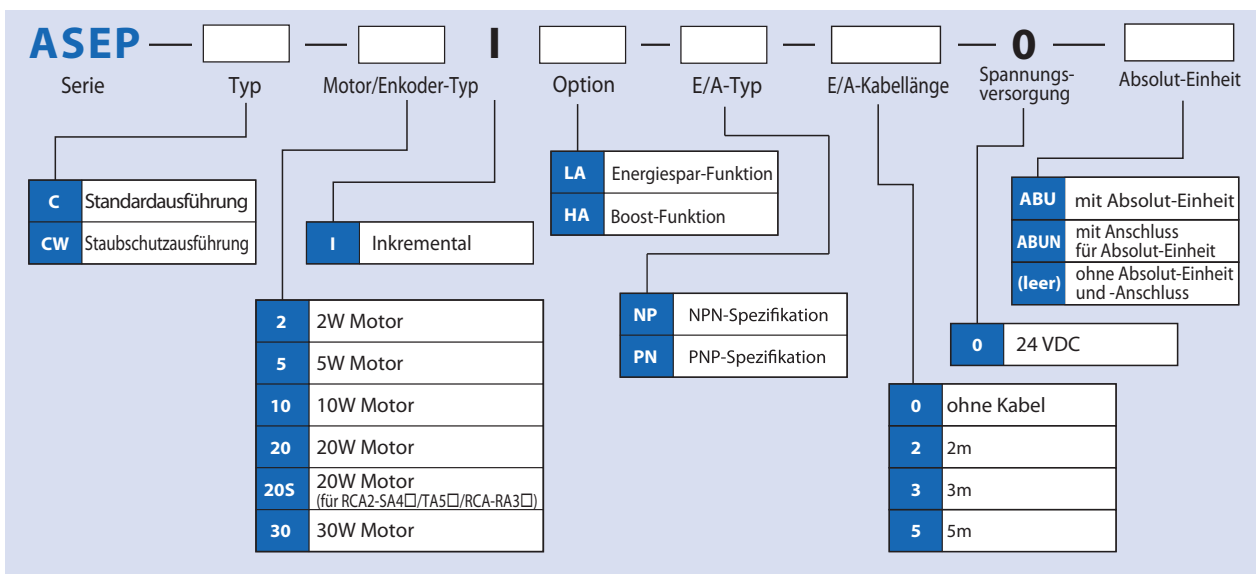
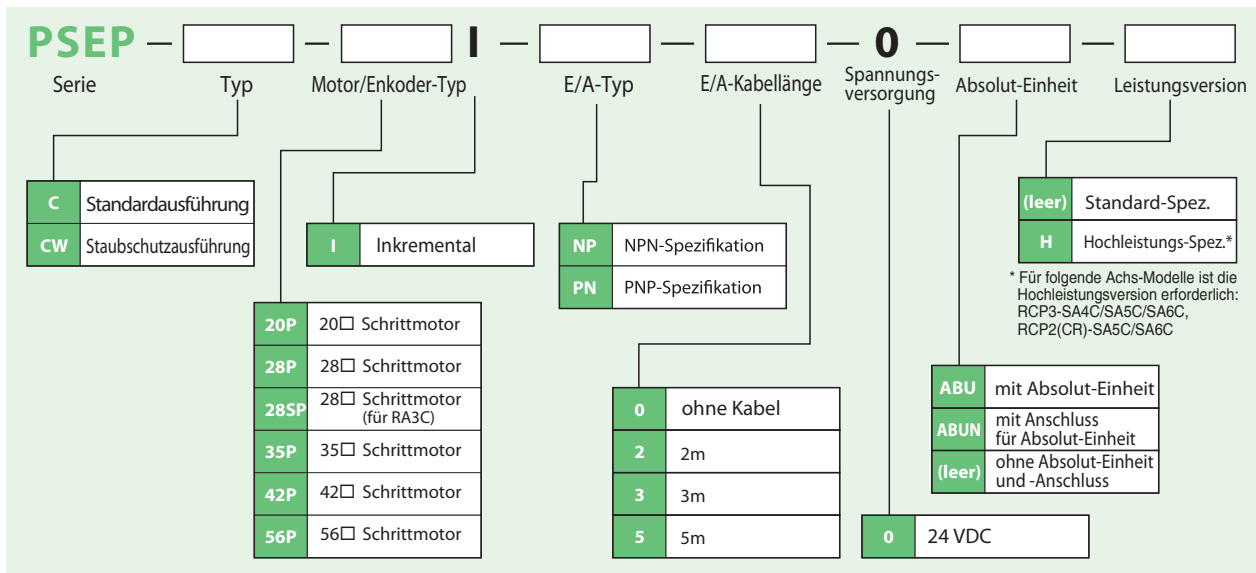


Typen

| Serienname | PSEP | | | | ASEP | | | |
|------------------------------|---|--------------------------|--|--------------------------|---|--------------------------|---|--------------------------|
| | C | | CW | | C | | CW | |
| Typ | Standard-Typ | | Staubschutz-Typ | | Standard-Typ | | Staubschutz-Typ | |
| Bezeichnung | Standard-Typ | | Staubschutz-Typ | | Standard-Typ | | Staubschutz-Typ | |
| Betriebsart | Inkremental | Einfache Absolut-Einheit | Inkremental | Einfache Absolut-Einheit | Inkremental | Einfache Absolut-Einheit | Inkremental | Einfache Absolut-Einheit |
| Außenansicht |  | |  | |  | |  | |
| Beschreibung | Positioniersteuerung, rationelles Design, speziell für 2-/3-Punkt Positionierung. Anwendung mit Schrittmotor. | | PSEP-C Staubschutz-Ausführung, ausgestattet mit IP 53-äquivalenter Schutzstruktur. | | Positioniersteuerung, rationelles Design, speziell für 2-/3-Punkt Positionierung. Anwendung mit Servomotor. | | ASEP-C Staubschutz-Ausführung, ausgestattet mit IP 53-äquivalenter Schutzstruktur. | |
| Anzahl der Positionierpunkte | 2-/3-Punkte | | | | | | | |

* Die Absolut-Einheit mit Pufferbatterie wird mit der SEP-Steuerung verbunden. (s. S. 500)

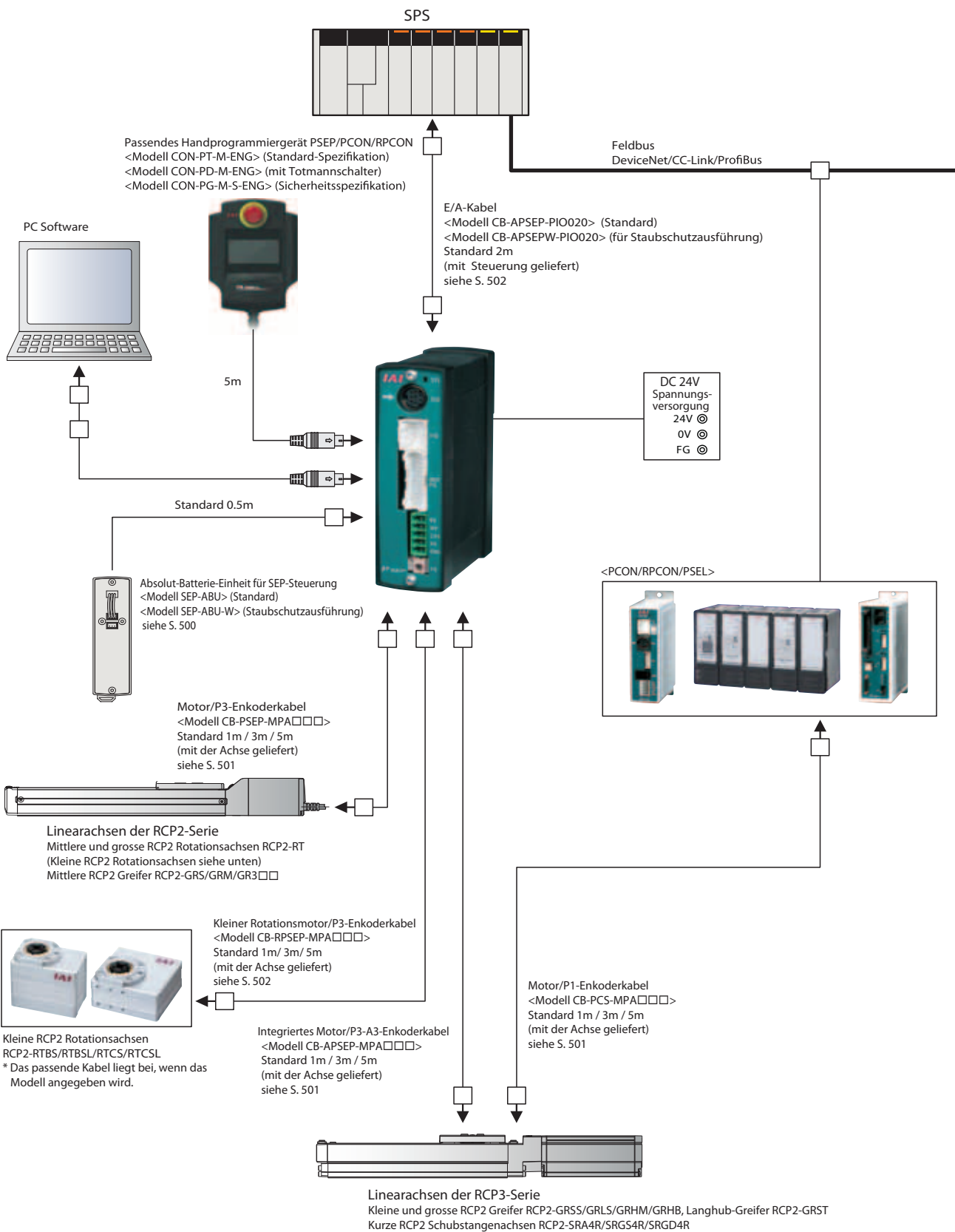
Modelle



- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 V AC)
- Linearmotor (24 VDC)

Systemkonfiguration

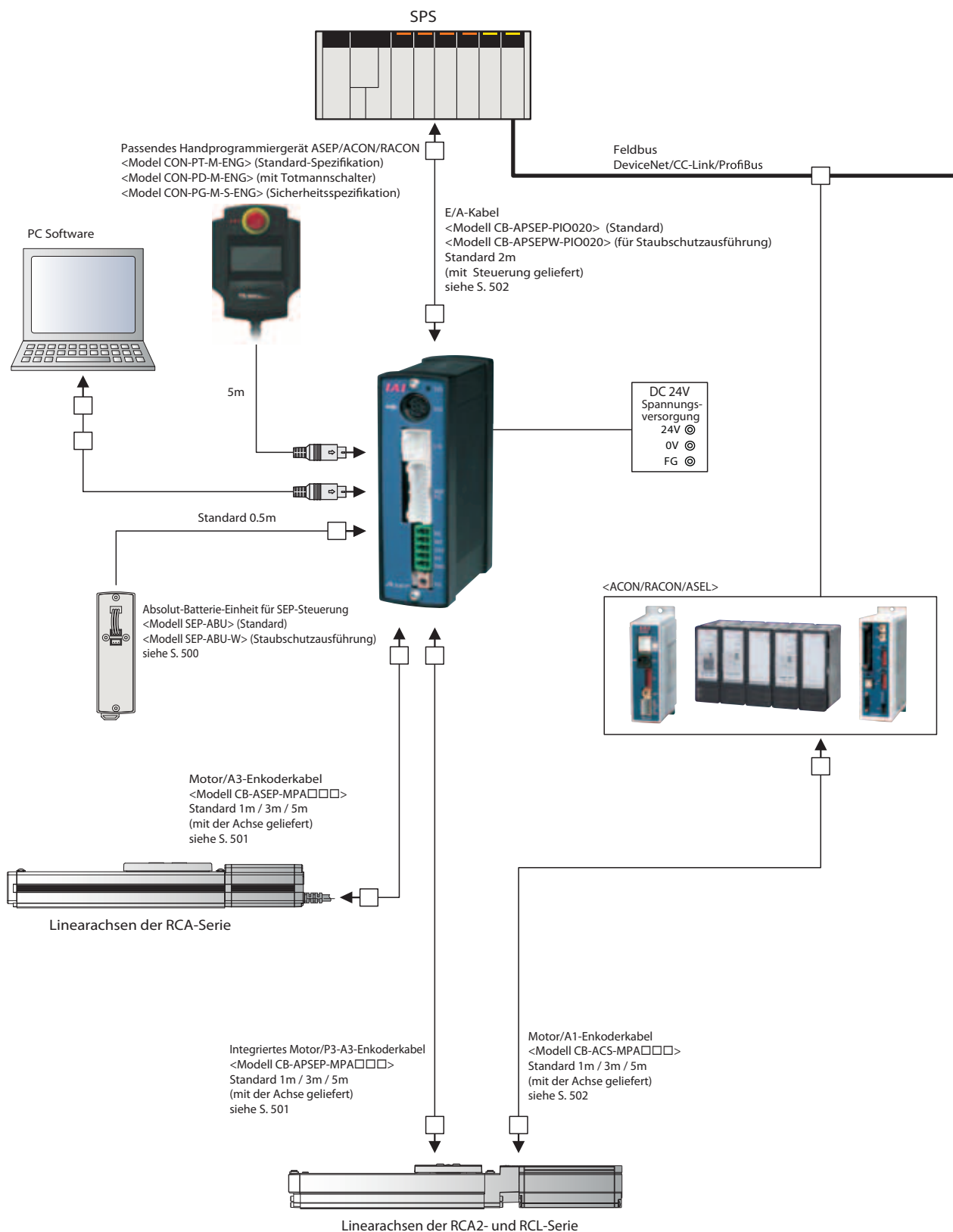
<PSEP>



- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

Systemkonfiguration

<ASEP>



- Schlitten-Typ
 - Miniatur
 - Standard
 - Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
 - Miniatur
 - Standard
 - Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ
 - Miniatur
 - Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wasserschützer Typ
- Steuerungen
 - PMEC/AMEC
 - PSEP/ASEP**
 - ROBO NET
 - ERC2
 - PCON
 - ACON
 - SCON
 - PSEL
 - ASEL
 - SSEL
 - XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

Erläuterung der Verfahrmöglichkeiten

Die SEP-Steuerung kann untenstehende 6 Bewegungsmuster ausführen.

Die Verfahrmuster 0 bis 2 sind kompatibel mit den Signalen der Einzel- als auch mit denen der Doppelweventil-Steuerungen.

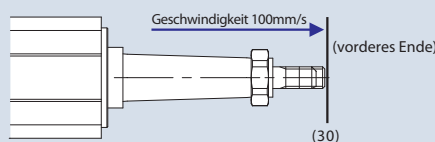
| E/A-Muster | 0 | | 1 | | 2 | | 3 | | 4 | | 5 | |
|----------------------------------|------------------------|---|--|---|--------------------------------|---|-------------------------|---|---------------------------------|---|--|---|
| E/A-Bezeichnung | Standard 2-Punkt-Fahrt | | wechselnde Geschwindigkeit | | Positionsdaten-Änderung | | 2-Eingang-3-Punkt-Fahrt | | 3-Eingang-3-Punkt-Fahrt | | Kontinuierlicher Taktbetrieb | |
| Funktionen | 2-Punkt-Steuerung | | 2-Punkt-Steuerung | | 2-Punkt-Steuerung | | 3-Punkt-Steuerung | | 3-Punkt-Steuerung | | Kontinuierliche Fahrt zwischen 2 Punkten | |
| | Schubbetrieb | | Schubbetrieb | | Schubbetrieb | | Schubbetrieb | | Schubbetrieb | | Schubbetrieb | |
| | - | | Geschwindigkeitsänderung während der Fahrt | | Änderung der Positionierpunkte | | - | | - | | - | |
| Simulierte Magnetventil-Schalter | einfach | doppelt | einfach | doppelt | einfach | doppelt | - | | - | | - | |
| Eingabe | 0 | Bewegungs-Signal | Bewegungs-Signal 1 | Bewegungs-Signal | Bewegungs-Signal 1 | Bewegungs-Signal | Bewegungs-Signal 1 | Bewegungs-Signal 1 | Bewegungs-Signal beim Einfahren | Fortlaufendes Betriebs-Signal | | |
| | 1 | Pausensignal | Bewegungs-Signal 2 | Pausensignal | Bewegungs-Signal 2 | Pausensignal | Bewegungs-Signal 2 | Bewegungs-Signal 2 | Bewegungs-Signal beim Ausfahren | Pausensignal | | |
| | 2 | - (Reset Signal) | | Geschwindigkeitsänderungs-signal (Reset Signal) | | Zielpositionsänderungs-signal (Reset Signal) | | - (Reset Signal) | | Mittelpositions-signal (Reset Signal) | | - (Reset Signal) |
| | 3 | - /Servo EIN Signal | | - /Servo EIN Signal | | - /Servo EIN Signal | | - /Servo EIN Signal | | - /Servo EIN Signal | | - /Servo EIN Signal |
| Ausgabe | 0 | Einfahrend-Positionsausgabesignal | | Einfahrend-Positionsausgabesignal | | Einfahrend-Positionsausgabesignal | | Einfahrend-Positionsausgabesignal | | Einfahrend-Positionsausgabesignal | | Einfahrend-Positionsausgabesignal |
| | 1 | Ausfahrend-Positionsausgabesignal | | Ausfahrend-Positionsausgabesignal | | Ausfahrend-Positionsausgabesignal | | Ausfahrend-Positionsausgabesignal | | Ausfahrend-Positionsausgabesignal | | Ausfahrend-Positionsausgabesignal |
| | 2 | Referenzpunktfahrt beendet / Servo EIN Ausgangssignal | | Referenzpunktfahrt beendet / Servo EIN Ausgangssignal | | Referenzpunktfahrt beendet / Servo EIN Ausgangssignal | | Mittlere Position erreicht Ausgangssignal | | Mittlere Position erreicht Ausgangssignal | | Referenzpunktfahrt beendet / Servo EIN Ausgangssignal |
| | 3 | Alarmsignal /Servo EIN Ausgangssignal | | Alarmsignal /Servo EIN Ausgangssignal | | Alarmsignal /Servo EIN Ausgangssignal | | Alarmsignal /Servo EIN Ausgangssignal | | Alarmsignal /Servo EIN Ausgangssignal | | Alarmsignal /Servo EIN Ausgangssignal |

*Zu Einzelheiten der obigen Signalliste siehe Steuerungshandbuch. (Kann von unserer Website heruntergeladen werden.)

E/A-Muster 0 (Standard 2-Punkt-Fahrt)

Verfahrmuster für die Fahrt zwischen 2 Positionen, dem vorderen und dem hinteren Ende. Die Positionswerte für vorderes und hinteres Ende können frei gewählt werden. (Eingabe in die Steuerung über das optionale Touch-Panel des Handprogrammiergerätes) Zwei Betriebsmöglichkeiten: Positionierbetrieb für Schubstangen- und Schlittentypen und Schubbetrieb für Bewegungen der Schubstange zum Werkstück, etc.

Positionierbetrieb (Einzelwe-Ventil)

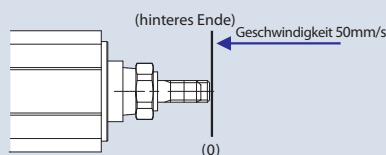


Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | - |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Beginnt mit dem Signal EIN die Ausfahrt (Positionierwert 30 mm) mit einer Geschwindigkeit von 100 mm/s.

| Positionsdaten für vorderes Ende | |
|----------------------------------|-----|
| Position | 30 |
| Geschwindigkeit | 100 |
| Schubkraft | - |
| Breite | - |



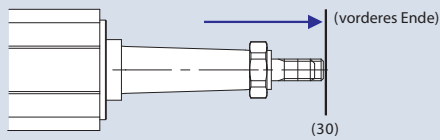
Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | AUS |
| Eingang 1 | - |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Beginnt mit dem Signal AUS die Einfahrt (Positionierwert 0 mm) mit einer Geschwindigkeit von 50 mm/s.

| Positionsdaten für hinteres Ende | |
|----------------------------------|----|
| Position | 0 |
| Geschwindigkeit | 50 |
| Schubkraft | - |
| Breite | - |

Positionierbetrieb (Doppelwege-Ventil)

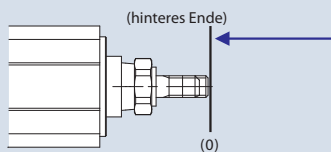


| Positionsdaten vorderes Ende | |
|------------------------------|-----|
| Position | 30 |
| Geschwindigkeit | 100 |
| Schubkraft | - |
| Breite | - |

Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | AUS |
| Eingang 1 | EIN |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Bei Signal 1 = EIN/Signal 0 = AUS beginnt das Ausfahren mit einer Geschwindigkeit von 100 mm/s.



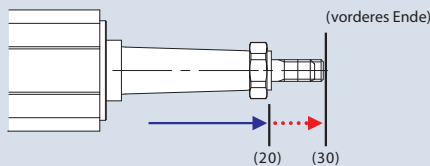
| Positionsdaten hinteres Ende | |
|------------------------------|----|
| Position | 0 |
| Geschwindigkeit | 50 |
| Schubkraft | - |
| Breite | - |

Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | AUS |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Bei Signal 0 = EIN/Signal 1 = AUS beginnt das Einfahren mit einer Geschwindigkeit von 50 mm/s.

Schubbetrieb (Einzelwege-Ventil)



| Positionsdaten vorderes Ende | |
|------------------------------|-----|
| Position | 30 |
| Geschwindigkeit | 100 |
| Schubkraft | 50 |
| Breite | 10 |

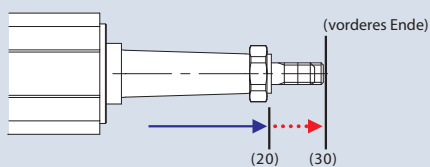
Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | - |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Bei Signal 0 = EIN beginnt die Schubbewegung bis zur 20 mm-Position mit einer Geschwindigkeit von 100 mm/s; von der 20 mm-Position bis zur 30 mm-Position mit geringerer Geschwindigkeit (5 mm/s).

* Der Schubbetrieb erfolgt, wenn bei Eingabe der Positionsdaten der Steuerung ein Wert für die Schubkraft eingegeben wird. (Wenn kein Wert für die Schubkraft eingegeben wird, arbeitet die Achse im Positionierbetrieb.)

Schubbetrieb (Doppelwege-Ventil)



| Positionsdaten vorderes Ende | |
|------------------------------|-----|
| Position | 30 |
| Geschwindigkeit | 100 |
| Schubkraft | 50 |
| Breite | 10 |

Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | AUS |
| Eingang 1 | EIN |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Bei Signal 1 = EIN/Signal 0 = AUS beginnt die Schubbewegung bis zur 20 mm-Position mit einer Geschwindigkeit von 100 mm/s; von der 20 mm-Position bis zur 30 mm-Position mit geringerer Geschwindigkeit (5 mm/s).

* Der Schubbetrieb erfolgt, wenn bei Eingabe der Positionsdaten der Steuerung ein Wert für die Schubkraft eingegeben wird. (Wenn kein Wert für die Schubkraft eingegeben wird, arbeitet die Achse im Positionierbetrieb.)

Schlitten-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Stangen-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ

Miniatur

Standard

Greifer/Drehachse

Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder

Reinraum-Typ

Wassergeschützter Typ

Steuerungen

PMEC /AMEC

PSEP /ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

Schrittmotor (24 VDC)

Servomotor (24 VDC)

Servomotor (230 VAC)

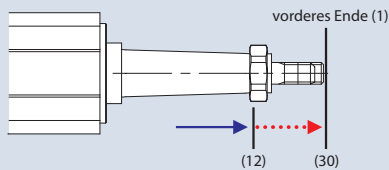
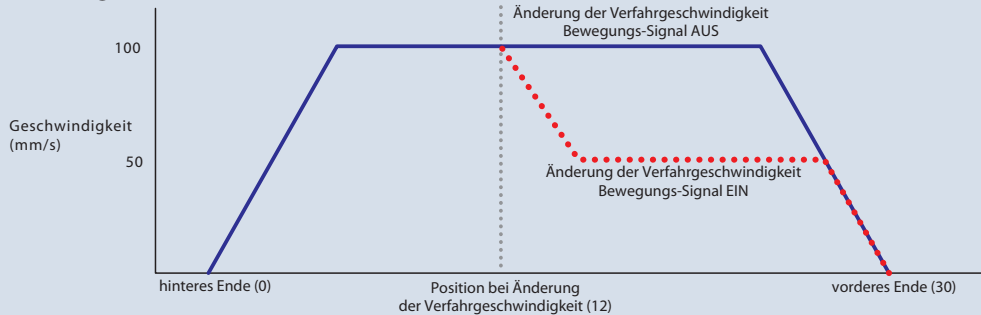
Linearmotor (24 VDC)

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen

E/A-Muster 1 (Geschwindigkeitsänderung)

Verfahrensmuster für die Bewegung zwischen 2 Positionen, dem hinteren und vorderen Ende. Es ist möglich, die Verfahrgeschwindigkeit in zwei Schritten zu verändern (Beschleunigung/Verzögerung möglich). Zum Umschalten bestimmen Sie die Position für die Geschwindigkeitsänderung mit dem Positionierwert. Die Geschwindigkeit ändert sich, wenn der Verfahrweg diese Position passiert hat.

(Einzelwegeventil)



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | - |
| Eingang 2 | EIN |
| Eingang 3 | - |

Bei Eingabe 2 = EIN und Eingabe 0 = EIN ändert sich die Geschwindigkeit nach Passieren der Geschwindigkeitsänderungsposition. Eine Geschwindigkeitänderung kann nicht erzeugt werden, wenn Eingabe 2 nicht auf EIN steht.

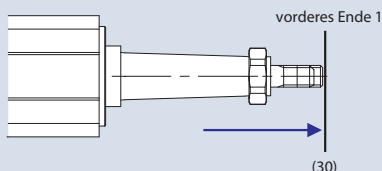
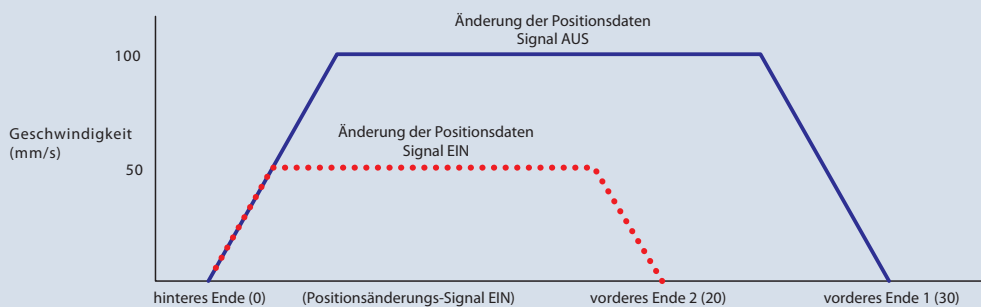
| Positionsdaten hinteres Ende | |
|------------------------------|-----|
| Position | 0 |
| Geschwindigkeit | 50 |
| Pos. Geschwindigkeitsändg. | 12 |
| geänderte Geschwindigkeit | 100 |
| Schubkraft | - |
| Bereich | - |

| Positionsdaten vorderes Ende | |
|------------------------------|-----|
| Position | 30 |
| Geschwindigkeit | 100 |
| Pos. Geschwindigkeitsändg. | 12 |
| geänderte Geschwindigkeit | 50 |
| Schubkraft | - |
| Bereich | - |

E/A-Muster 2 (Änderung der Positionsdaten)

Verfahrensmuster für die Bewegung zwischen 2 Positionen, dem hinteren und vorderen Ende. Eingestellt werden können die Position für vorderes und hinteres Ende, Geschwindigkeit, Schubkraft, und 2 Bereiche für die Schubkraft. Umschalten zwischen 2 Eingabemöglichkeiten der Zielposition in Eingang 2: Zielpositionsänderungs-Signal EIN oder AUS.

(Einzelwegeventil)



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | - |
| Eingang 2 | EIN |
| Eingang 3 | - |

Bewegung wird gestartet mit Signal 2 (Positionsänderungssignal) = AUS, Eingang 0 = EIN, Zielposition (30) als Positionsdaten 1, Geschwindigkeit (100). Wenn Eingang 2 = EIN und Eingang 0 = EIN, beginnt die Bewegung bei Positionsdaten vorderes Ende 2 und Positionierwert (20), die Geschwindigkeit ändert sich auf (50). Die Bewegung startet bei Eingang 2 = AUS; bei Eingang 2 = EIN während der Fahrt, wechselt die Geschwindigkeit und Bewegungsposition.

| Positionsdaten 1 vorderes Ende | |
|--------------------------------|-----|
| Position | 30 |
| Geschwindigkeit | 100 |
| Schubkraft | - |
| Positionierbereich | - |

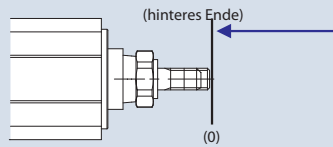
| Positionsdaten 2 vorderes Ende | |
|--------------------------------|----|
| Position | 20 |
| Geschwindigkeit | 50 |
| Schubkraft | - |
| Positionierbereich | - |

- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

E/A-Muster 3 (2-Eingang/3-Punkt-Positionierung)

Verfahrenmuster für die Bewegung zwischen 3 Positionen, dem hinteren und vorderen Ende und einer mittleren Position. Die Änderung der Positionen wird durch Eingabe einer Kombination zweier Signale festgelegt: Eingang 0 und Eingang 1.

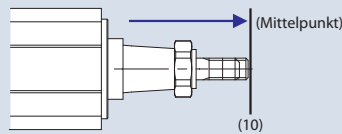
Positionierbetrieb



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | AUS |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

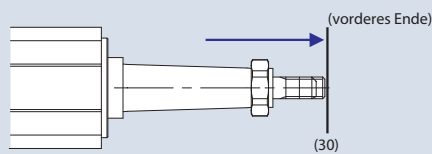
Bei Eingang 0 = EIN verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zum hinteren Ende.



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | EIN |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Wenn beide Eingänge 0 und 1 auf EIN stehen, verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zur mittleren Position.



Eingangssignal

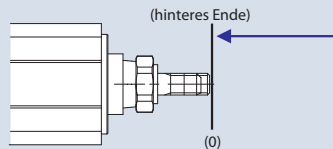
| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | AUS |
| Eingang 1 | EIN |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Bei Eingang 1 = EIN verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zum vorderen Ende.

E/A-Muster 4 (3-Eingang/3-Punkt-Positionierung)

Verfahrenmuster für die Bewegung zwischen 3 Positionen, dem hinteren und vorderen Ende und einer mittleren Position. Die Änderung der Positionen wird durch Eingabe dreier Signale festgelegt: Eingang 0 (Zielposition hinteres Ende), Eingang 1 (Zielposition vorderes Ende) und Eingang 2 (Zielposition mittlere Position).

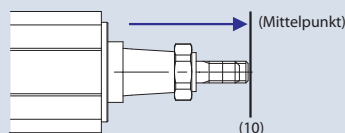
Positionierbetrieb



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | AUS |
| Eingang 2 | AUS |
| Eingang 3 | - |

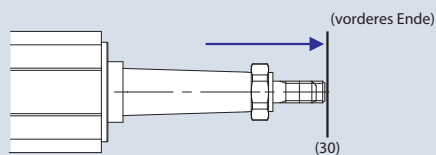
Bei Eingang 0 = EIN verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zum hinteren Ende.



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | AUS |
| Eingang 1 | AUS |
| Eingang 2 | EIN |
| Eingang 3 | - |

Bei Eingang 2 = EIN verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zur mittleren Position.



Eingangssignal

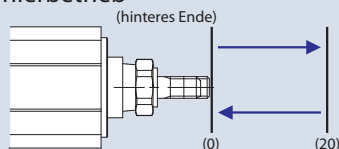
| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | AUS |
| Eingang 1 | EIN |
| Eingang 2 | AUS |
| Eingang 3 | - |

Bei Eingang 1 = EIN verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zum vorderen Ende.

E/A-Muster 5 (kontinuierlicher Taktbetrieb)

Verfahrenmuster für die gleichmäßige Taktbewegung zwischen 2 Positionen. Wenn Eingang 0 = EIN gesetzt wird, beginnt die gleichmäßige Bewegung zwischen 2 voreingestellten Positionen. Wenn Eingang 0 = OFF gesetzt wird während des Betriebs, stoppt die Achse nach Erreichen der Zielposition.

Positionierbetrieb



Eingangssignal

| | |
|-----------|-----|
| Eingang 0 | EIN |
| Eingang 1 | - |
| Eingang 2 | - |
| Eingang 3 | - |

Bei Eingang 0 = EIN verfährt die Achse mit der eingestellten Geschwindigkeit zwischen dem vorderen und hinteren Ende.

E/A-Signaltabelle

| PIN-Nr. | Kabel-farbe | E/A-Verfahrensmuster | | 0 | | 1 | | 2 | | 3 | | 4 | | 5 | | |
|---------|-------------|--------------------------|---|------------------------|---------|-------------------------|---------|------------------------|---------|-------------------------|---------|-------------------------|---------|-------------|---------|---------|
| | | E/A-Bezeichnung | | Standard 2-Punkt-Fahrt | | Geschwindigkeitswechsel | | Positionsdatenänderung | | 2-Eingang/3-Punkt-Fahrt | | 3-Eingang/3-Punkt-Fahrt | | Taktbetrieb | | |
| | | Magnetventil-Schaltertyp | | einfach | doppelt | einfach | doppelt | einfach | doppelt | einfach | doppelt | – | – | – | | |
| 1 | Braun | COM | | 24V | | 24V | | 24V | | 24V | | 24V | | 24V | | |
| 2 | Rot | COM | | 0V | | 0V | | 0V | | 0V | | 0V | | 0V | | |
| 3 | Orange | Eingang | 0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ST0 | ASTR | |
| 4 | Gelb | | 1 | *STP | ST 1(-) | *STP | ST 1(-) | *STP | ST 1(-) | *STP | ST 1(-) | ST 1 | ST 1(-) | ST 1 | ST 1(-) | -/*STP |
| 5 | Grün | | 2 | – (RES) | | SPDC (RES) | | CN 1 (RES) | | – (RES) | | – (RES) | | – (RES) | | – (RES) |
| 6 | Blau | | 3 | –/SON | | –/SON | | –/SON | | –/SON | | –/SON | | –/SON | | –/SON |
| 7 | Violett | Ausgang | 0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | LS0/PE0 | |
| 8 | Grau | | 1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | LS1/PE1 | |
| 9 | Weiß | | 2 | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | HEND/SV | |
| 10 | Schwarz | | 3 | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | *ALM/SV | |

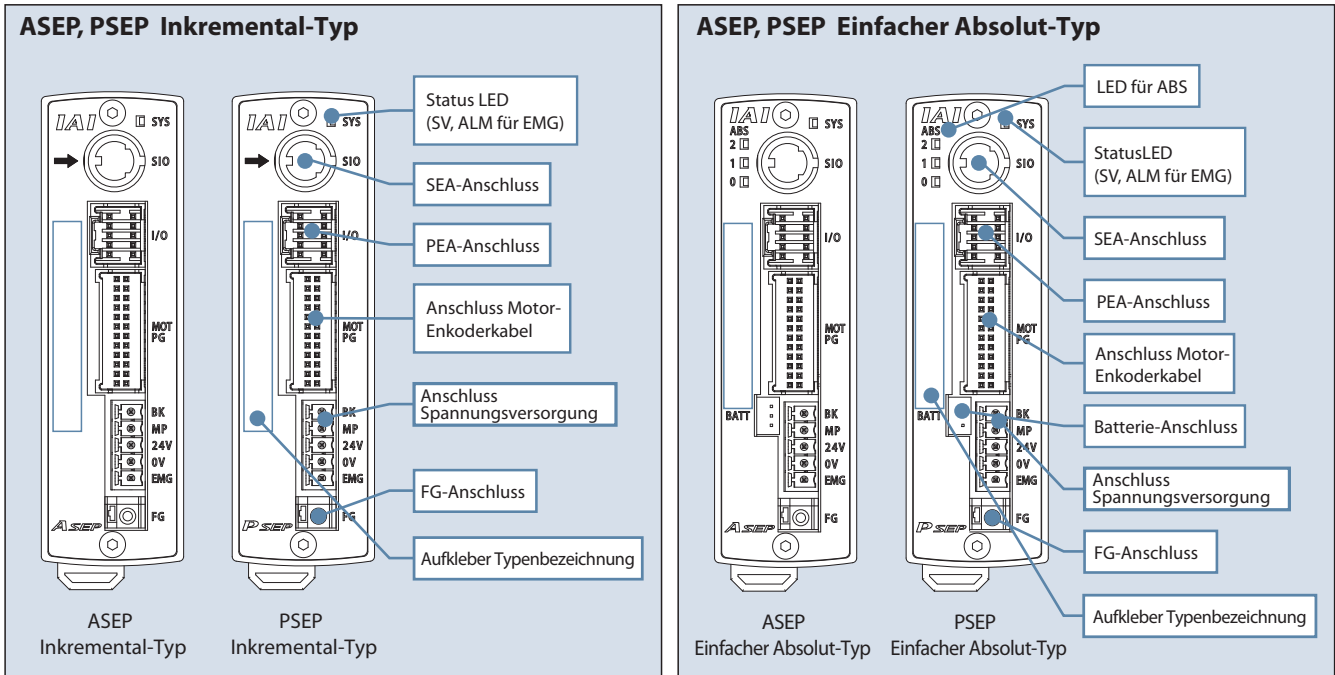
(Hinweis) Die Signale mit Sternchen-Präfix (*) stehen standardmäßig auf AUS (negative Logik: 0 V).

Technische Daten

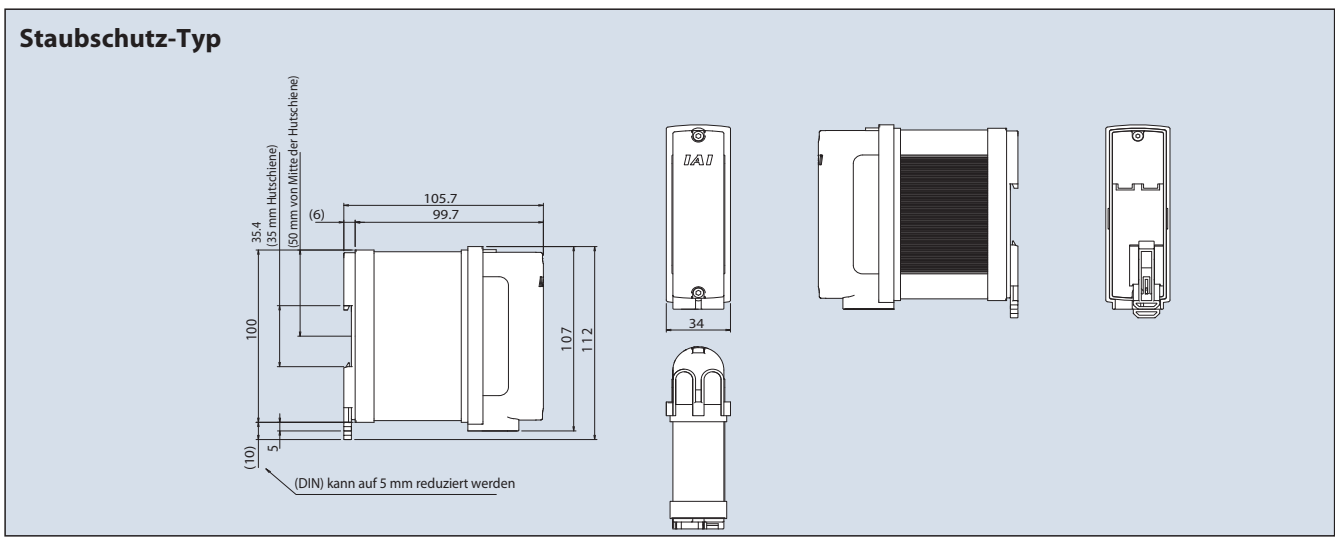
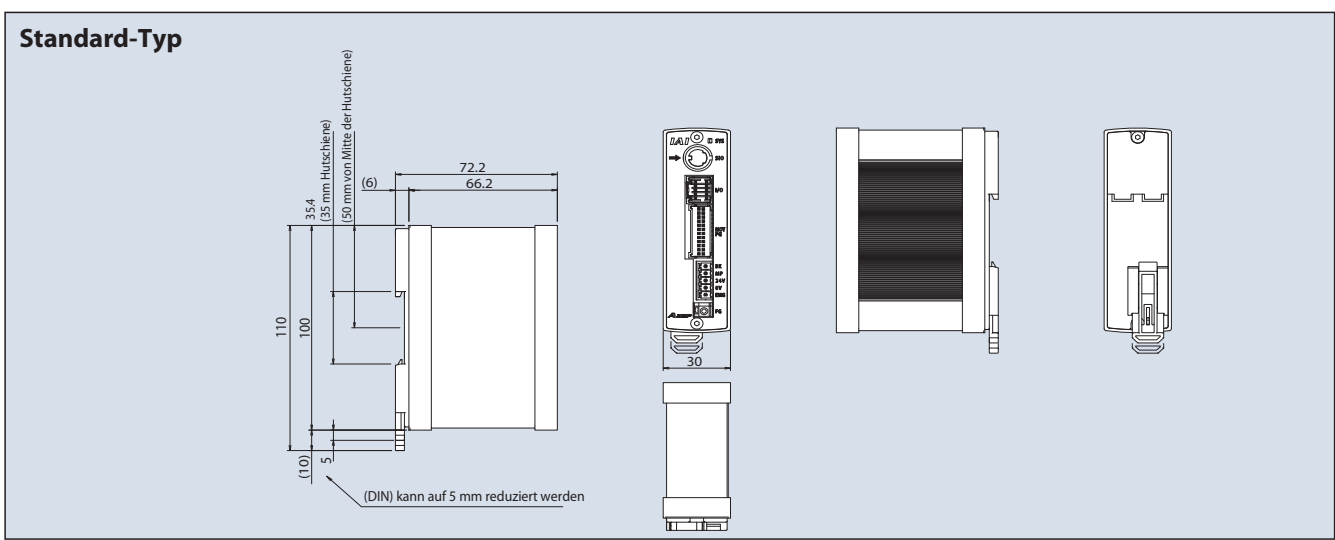
| Parameter | Spezifikation | | | | | | |
|-----------------------------------|---|--|-----------------------------------|---------------------------|-----------|------------|---------------------|
| | PSEP | | ASEP | | | | |
| Steuerungs-Typ | C | CW | C | CW | | | |
| Anschließbare Achsen | Achsen der Baureihen RCP2/RCP3 | | Achsen der Baureihen RCA/RCA2/RCL | | | | |
| Anzahl ansteuerbarer Achsen | 1 Achse | | | | | | |
| Betriebsart | Positionier-Typ | | | | | | |
| Anzahl der Positionen | 2/3 (4 Punkte) (*2) | | | | | | |
| Speicher | EEPROM | | | | | | |
| E/A-Stecker | 10-polig | | | | | | |
| Anzahl der E/A-Kontakte | 4 Eingänge / 4 Ausgänge | | | | | | |
| E/A-Spannungsversorgung | Extern bereitgestellt 24 VDC ± 10 % | | | | | | |
| Serielle Kommunikation | RS485 1 Kanal | | | | | | |
| E/A-Kabel | CB-APSEP-PIO□□□ | CB-APSEP-W-PIO□□□ | CB-APSEP-PIO□□□ | CB-APSEP-W-PIO□□□ | | | |
| Positionserfassung | Inkremental-Encoder (zusätzliche Absolut-Batterie-Einheit ermöglicht Absolut-Spezifikation.) (*3) | | | | | | |
| Motor-Encoderkabel | RCP2-Achsen | CB-PSEP-MPA□□□ | | (Anschluss nicht möglich) | | | |
| | RCA-Achsen | (Anschluss nicht möglich) | | CB-ASEP-MPA□□□ | | | |
| | RCP3/RCA2-Achsen | CB-APSEP-MPA□□□ | | | | | |
| | RCP2 Kleine Rotationsachse | CB-RPSEP-MPA□□□ | | (Anschluss nicht möglich) | | | |
| Spannungsversorgung | 24VDC ± 10 % | | | | | | |
| Steuerstrom | 0,5 A (bei Absolut-Spezifikation 0,8 A) | | | | | | |
| Motorleistung (Stromaufnahme) | Motortyp nach Größe | Nennstrom | Max. Strom (*4) | Motortyp nach Leistung | Nennstrom | Max. Strom | Standard-Modus (*6) |
| | 20P | 0.4A | 2.0A | 2W | 0.8A | - | 4.6A |
| | 28P | 0.4A | 2.0A | 5W | 1.0A | - | 6.4A |
| | 35P | 1.2A | 2.0A | 10W (RCL-Anwendung) | 1.3A | - | 6.4A |
| | 42P | 1.2A | 2.0A | 10W (RCA/RCA2-Anwendung) | 1.3A | 2.5A | 4.4A |
| | 56P | 1.2A | 2.0A | 20W | 1.3A | 2.5A | 4.4A |
| | – | – | – | 20W (20S-Motor-Anwendung) | 1.7A | 3.4A | 5.1A |
| – | – | – | 30W | 1.3A | 2.2A | 4.4A | |
| Stromspitze (*1) | Max. 10A | | | | | | |
| Wärmeentwicklung | 8.4 W | | 9.6 W | | | | |
| Dielektrische Spannungsfestigkeit | DC500V 1 MΩ | | | | | | |
| Schwingungsfestigkeit | XYZ-Richtungen | 10 bis 57 Hz / einseitige Amplitude 0,035 m (kontinuierlich) / 0,075 m (intermittierend) - 58 bis 150 Hz/4,9 m/s ² / 9,8 m/s ² | | | | | |
| Umgebungstemperatur | 0 bis 40 °C | | | | | | |
| Luftfeuchtigkeit | max. 85 % RH (nicht kondensierend) | | | | | | |
| Umgebungsbedingungen | frei von korrodierenden Gasen | | | | | | |
| Schutzklasse | IP20 | IP53 (*7) | IP20 | IP53 (*7) | | | |
| Gewicht | ca. 130 g | ca. 160 g | ca. 130 g | ca. 160 g | | | |

(*1) Einschaltstrom fließt für ca. 1 bis 2 ms nach Einschalten der Stromzufuhr. Dieser ist etwa 5 bis 12 mal größer als der Nennstrom. Der Einschaltstrom variiert abhängig von der Impedanz der Spannungsversorgungslinie.
 (*2) Beim Verfahrensmuster Positionsdatenänderung müssen zwei Positionierpunkte eingegeben werden, für die Begrenzung des Ausfahrens als auch des Einfahrens.
 (*3) Der Einfach Absolut-Steuerungstyp kann nicht mit einem Linearmotor betrieben werden.
 (*4) Nach Einschalten der Spannungsversorgung wird ein Erkennungsvorgang durchgeführt. Der Strom erreicht sein Maximum während dieses Betriebs. (Üblicherweise nach 100 ms.)
 Nach zeitweiliger Unterbrechung der Spannungsversorgung fließt beim Wiedereinschalten ein Strom von etwa 6 A. (Etwa 1 bis 2 ms.)
 (*5) Während der Pol-Umkehr und im Falle einer Kollision oder eines Hindernisses erreicht der Strom sein Maximum, wie oben erwähnt. Max. etwa 10 Sekunden während des Pol-Umkehrvorgangs.
 (*6) Während der Beschleunigung oder Verzögerung und im Falle einer Kollision oder eines Hindernisses erreicht der Strom sein Maximum. Am längsten fließt der Strom im Falle einer Kollision oder eines Hindernisses. Bis zur Erkennung der Überlastung fließt der Strom wie oben beschrieben.
 (*7) Ausschließlich Bodenfläche.

Teilebezeichnung



Äußere Abmessungen

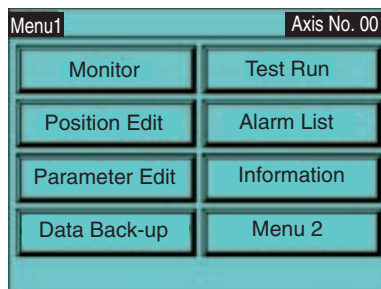


- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP**
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

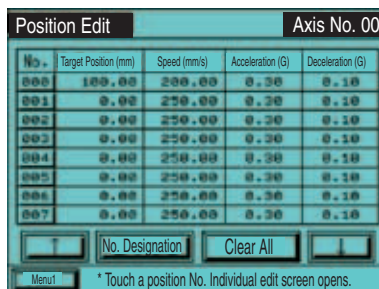
Handprogrammiergerät mit Touch-Panel für Positioniersteuerung



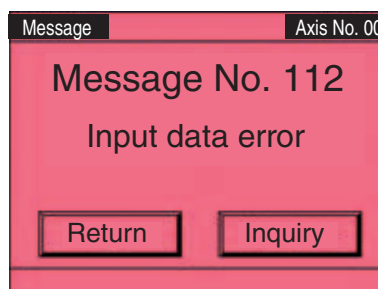
- Merkmale 1** Dateneingabegerät mit einem Touch-Panel-Display, das selbst für Erstanwender den Eingabedialog leicht macht.
 Ermöglicht Eingaben für Verfahrbewegungen, vorderes und hinteres Ende, mittlere Position, Geschwindigkeit, Schubkraft; mit Jog-Funktion/Tipp-Betrieb/Positionsbefehls-Eingabe.
- Merkmale 2** Intuitive, interaktive Touch-Panel-Menüs erlauben eine leichte Konfiguration, besonders für Erstanwender.



Großes, leicht ablesbares Display



Einfache Konfiguration per Touch-Panel



Hintergrundbeleuchtung wechselt bei Fehlermeldungen

Modelle / Spezifikationen

| Parameter | Beschreibung | | |
|---------------------------|---|----------------------|--|
| Modell | CON-PT-M-ENG | CON-PD-M-ENG | CON-PG-M-S-ENG |
| Typ | Standard-Typ | Totmann-Schalter-Typ | Sicherheits-Typ |
| Anschließbare Steuerungen | PSEP/PCON/RPCON ASEP/ACON/RACON SCON/ERC2 (*) | | |
| 3-Punkt-Totmann-Schalter | - | o | o |
| Funktionen | Positionsdaten-Eingabe/-Ausgabe Bewegungsfunktionen (Positionsfahrt, Jog-Funktion, Tipp-Funktion) Ausgabesignal-Test Parameter-Ausgabe | | |
| Display | Mit 3-farbigem LED-Hintergrundlicht | | |
| Umgebungsbedingungen | 0 bis 50 °C, 20 bis 85 % RH (nicht kondensierend) | | |
| Schutzklasse | IP40 | | |
| Gewicht (inkl. 5 m-Kabel) | ca. 750 g | ca. 780 g | ca. 780 g |
| Standardzubehör | • Touch-Pen | • Touch-Pen | • Adapter für Handprogrammiergerät (Modell RCB-LB-TG) • Blindstecker (Modell DP-4) • Adapterkabel für Steuerung (Modell CB-CON-LB005) • Touch-Pen |

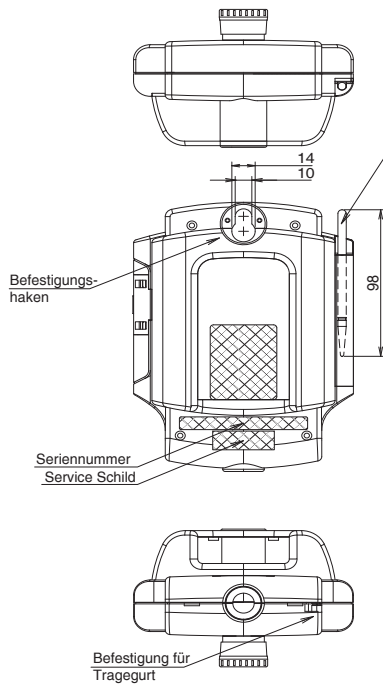
(*) Eine integrierte ERC2-Steuerung ohne „4904“ in der Seriennummer kann nicht angesteuert werden.

Achtung

Es ist nicht möglich, CON-Steuerungen (PCON/RPCON/ACON/RACON/SCON/ERC2) und SEP-Steuerungen über denselben Anschluss gleichzeitig anzusteuern.

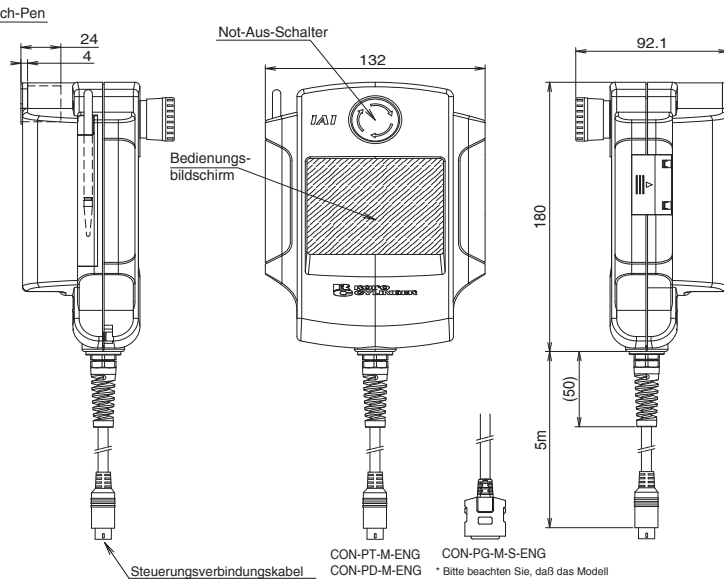
- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten-/Arm-Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

Teilebezeichnung / Äußere Abmessungen

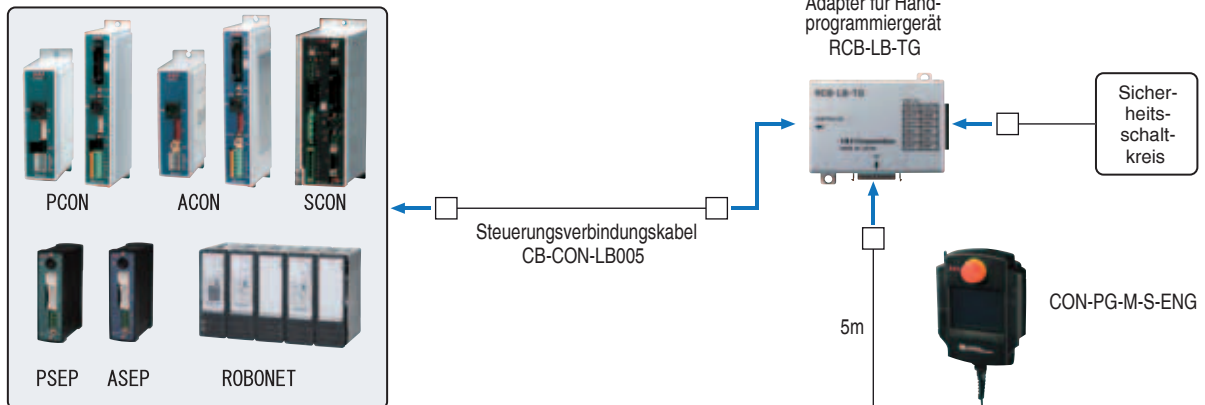


Zubehör

- Trageriemen Modell STR-1



Systemanschluss für CON-PG-M-S-ENG



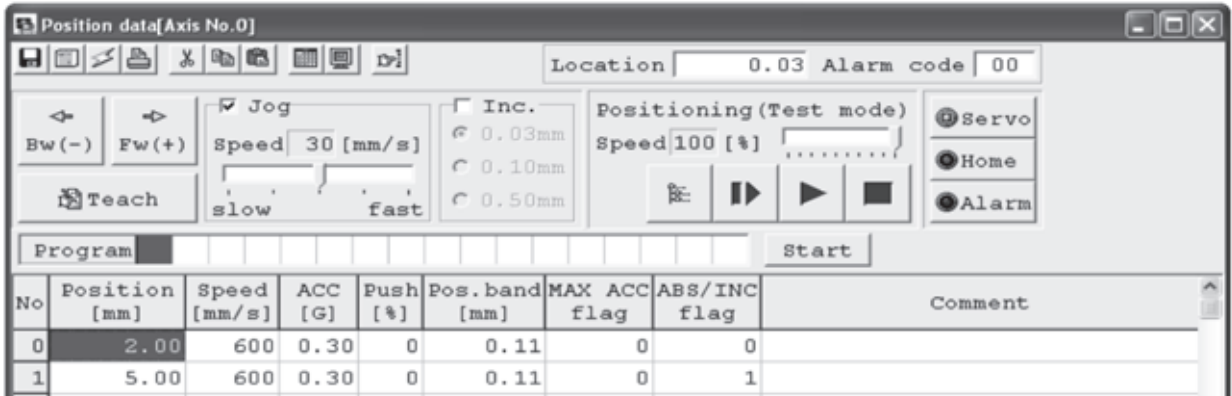
- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten/Arm-/Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC /AMEC
- PSEP /ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL

- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

Optionen

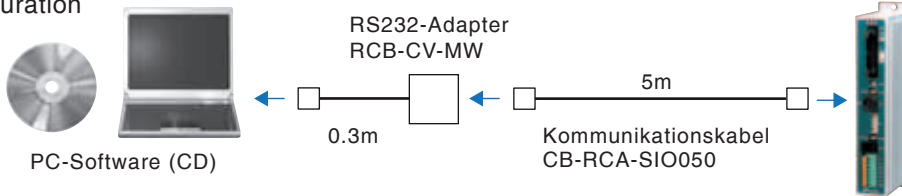
PC-Software (nur Windows)

- **Beschreibung** PC-Software zur Eingabe von Programmen und Positionen, Testabläufen und Überwachung. Erweiterte Funktionen zur Fehlersuche, um die Stillstandszeit zu verringern.



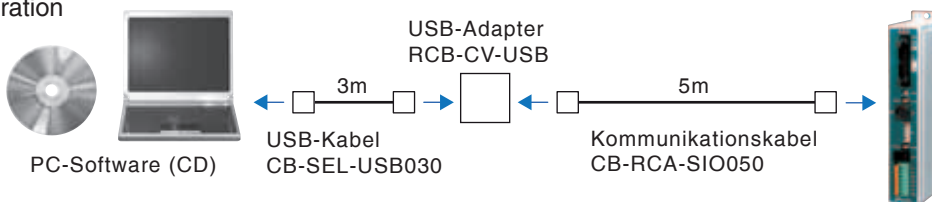
- **Modell RCM-101-MW-EU**
(Software-Kit mit RS-232-Adapter und Kommunikationskabel)

■ **Konfiguration**



- **Modell RCM-101-USB-EU**
(Software-Kit mit Kommunikationskabel, USB-Adapter und USB-Kabel)

■ **Konfiguration**



Absolut-Batterie-Einheit für SEP-Steuerung

■ **Beschreibung** Die Absolut-Batterie-Einheit wird mit dem PSEP/ASEP-Absolut-Typ geliefert. Batterie-Einheit zur Backup-Sicherung der aktuellen Positionsdaten.

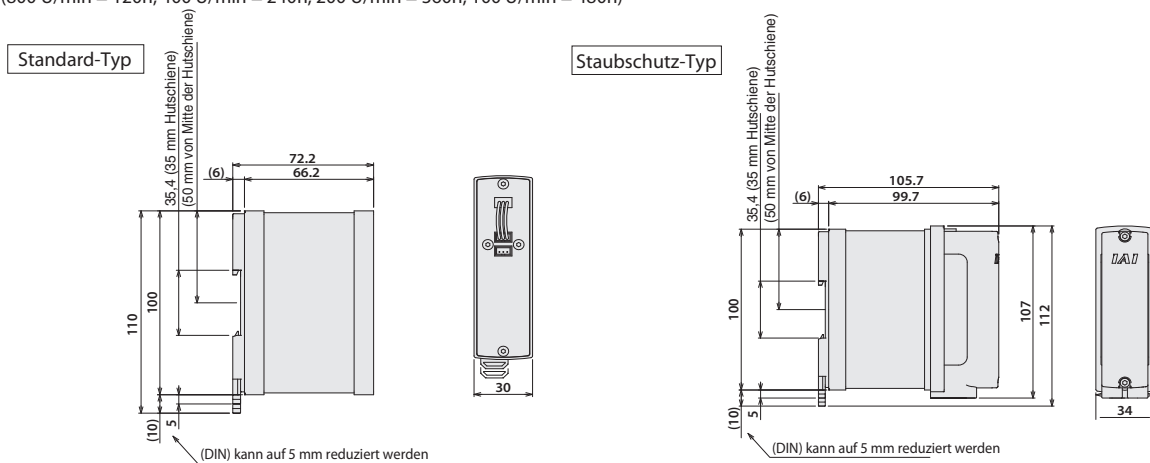
■ **Modell** **SEP-ABU** (Standard-Typ)
SEP-ABU-W (Staubschutz-Typ)

■ **Spezifikationen**

| Bezeichnung | Spezifikationen | | | |
|---|--|-----------|-----------|-----------|
| Temperatur und Feuchtigkeit | 0 bis 40 °C (etwa 20 °C), max. 95 % RH (nicht kondensierend) | | | |
| Umgebungsbedingungen | Frei von korrodierenden Gasen | | | |
| Pufferbatterie (*1) | Modell: AB-7 (Ni-MH Batterie / Lebensdauer etwa 3 Jahre) | | | |
| Verbindungskabel (*1) zwischen Steuerung und Absolut-Batterie-Einheit | Modell: CB-APSEP-AB005 (Länge 0,5 m) | | | |
| Gewicht | Standard-Typ: ca. 230 g / Staubschutz-Typ: ca. 260 g | | | |
| Zul. Encoder-Drehzahl während Datenspeicherung (*2) | 800 U/min | 400 U/min | 200 U/min | 100 U/min |
| Stand-by-Zeit der Positionsdaten (*2) | 120 h | 240 h | 360 h | 480 h |

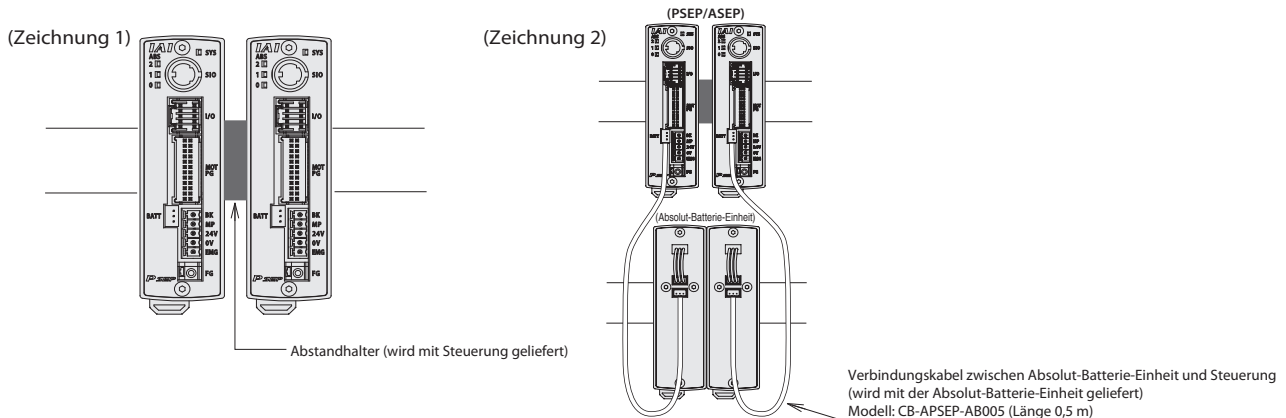
(*1) Die Absolut-Batterie-Einheit wird mit Gehäuse, Pufferbatterie und Verbindungskabel zur Steuerung geliefert.

(*2) Die Stand-by-Zeit für die Speicherung der Positionsdaten hängt von der Encoder-Drehzahl ab.
(800 U/min = 120h, 400 U/min = 240h, 200 U/min = 360h, 100 U/min = 480h)



Sicherheitshinweise zu Steuerungen und Optionen

- Um eine Überhitzung der Steuerungen zu vermeiden, muss beim Einbau in die Hutschiene ein Abstandhalter eingesetzt werden (s. Zeichnung 1).
- Wenn die Absolut-Batterie-Einheit eingebaut wird, diese bitte unterhalb der Steuerung platzieren (s. Zeichnung 2). Sollte dies aus Platzgründen nicht möglich sein, muss bei der Platzwahl darauf geachtet werden, dass die Umgebungstemperatur der Absolut-Batterie-Einheit 40 °C nicht übersteigt.



Schlitten-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Stangen-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ

Miniatur

Standard

Greifer/Drehachse

Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder

Reinraum-Typ

Wassergeschützter Typ

Steuerungen

PMEC

/AMEC

PSEP

/ASEP

ROBO

NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

Schrittmotor (24 VDC)

Servomotor (24 VDC)

Servomotor (230 VAC)

Linearmotor (24 VDC)

Ersatzteile

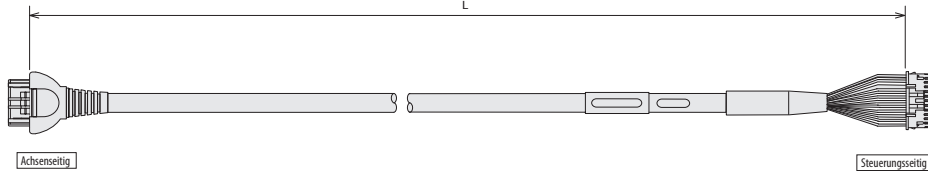
Für den Austausch bzw. Nachkauf von Originalkabeln siehe die unten aufgeführten Modelle.

(RCP3/RCP2-Spezialmodelle*/RCA2/RCL) - (PSEP/ASEP) Integriertes Motor/P3-A3-Enkoderkabel

Modell **CB-APSEP-MPA**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 20 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m

* Nur RCP2-GRSS/GRLS/GRST/GRHM/GRHB/SRA4R/SRGS4R/SRGD4R

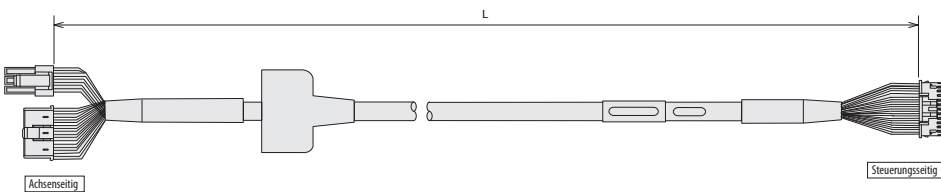


| Achsen-seitig PIN Nr. | (PCON) (ACON) | Steuerungs-seitig PIN Nr. |
|--------------------------|-------------------------------|------------------------------|
| A1 | Schwarz (0A) (U) | 1 |
| B1 | Weiß (VMM) (V) | 2 |
| A2 | Braun (0/A) (W) | 3 |
| B2 | Grün (0/B) (-) | 4 |
| A3 | Gelb (VMM) (-) | 5 |
| B3 | Rot (0/B) (-) | 6 |
| A4 | Orange (LS+) (BK+) | 7 |
| B4 | Grün (LS-) (BK-) | 8 |
| A6 | Weiß (-) (A+) | 11 |
| B6 | Gelb (-) (A-) | 12 |
| A7 | Rot (A+) (B+) | 13 |
| B7 | Grün (A-) (B-) | 14 |
| A8 | Schwarz (B+) (Z+) | 15 |
| B8 | Braun (B-) (Z-) | 16 |
| A5 | Schwarz (Etikett) (BK+) (LS+) | 9 |
| B5 | Braun (Etikett) (BK-) (LS-) | 10 |
| A9 | Grün (Etikett) (GNLS) (GNLS) | 17 |
| B9 | Rot (Etikett) (VPS) (VPS) | 18 |
| A10 | Weiß (Etikett) (VCC) (VCC) | 19 |
| B10 | Grün (Etikett) (GNL) (GNL) | 20 |
| A11 | NC | 21 |
| B11 | NC | 22 |
| | Abschirmung (FG) (FG) | 23 |
| | NC | 24 |
| | NC | 25 |

(RCP2) - (PSEP) Motor/P3-Enkoderkabel

Modell **CB-PSEP-MPA**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 20 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m

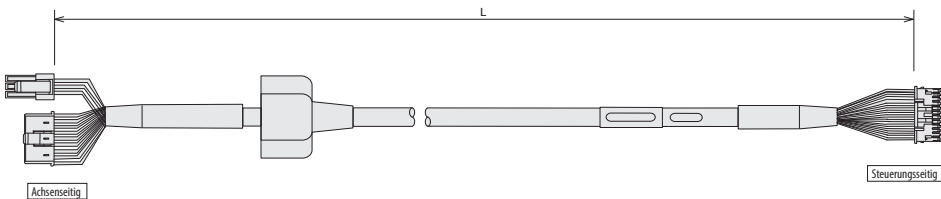


| Achsen-seitig PIN Nr. | | Steuerungs-seitig PIN Nr. |
|--------------------------|-----------------------------|------------------------------|
| 1 | Schwarz (0A) | 1 |
| 2 | Weiß (VMM) | 2 |
| 4 | Rot (0/B) | 3 |
| 5 | Grün (VMM) | 4 |
| 3 | Braun (0/A) | 5 |
| 6 | Gelb (0/B) | 6 |
| 16 | Orange (BK+) | 9 |
| 17 | Grün (BK-) | 10 |
| 5 | NC | 11 |
| 6 | NC | 12 |
| 13 | Schwarz (LS+) | 7 |
| 14 | Braun (LS-) | 8 |
| 1 | Weiß (A+) | 13 |
| 2 | Grün (A-) | 14 |
| 3 | Rot (B+) | 15 |
| 4 | Grün (B-) | 16 |
| 10 | Weiß (Etikett) (VCC) | 17 |
| 11 | Grün (Etikett) (VPS) | 18 |
| 9 | Rot (Etikett) (GNL) | 19 |
| 12 | Grün (Etikett) (unbereitet) | 20 |
| 15 | NC | 21 |
| 16 | Abschirmung (FG) | 22 |

(RCA) - (ASEP) Motor/A3-Enkoderkabel

Modell **CB-ASEP-MPA**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 20 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m



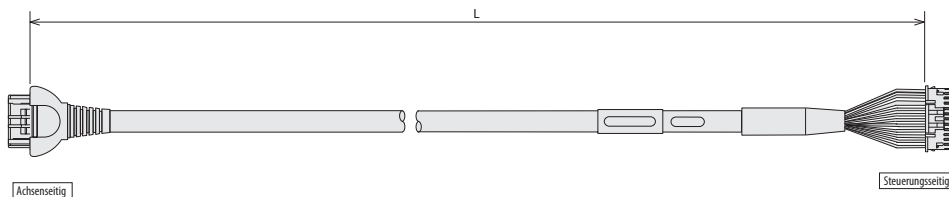
| Achsen-seitig PIN Nr. | | Steuerungs-seitig PIN Nr. |
|--------------------------|-----------------------------|------------------------------|
| 1 | Rot (U) | 1 |
| 2 | Gelb (V) | 2 |
| | NC | 3 |
| 3 | NC | 4 |
| 18 | Schwarz (W) | 5 |
| 17 | Orange (BK+) | 6 |
| 7 | Grün (BK-) | 7 |
| 16 | Schwarz (LS+) | 8 |
| 1 | Braun (LS-) | 9 |
| 10 | Weiß (A+) | 10 |
| 2 | Grün (A-) | 11 |
| 3 | Rot (B+) | 12 |
| 4 | Grün (B-) | 13 |
| 10 | Schwarz (Etikett) (Z-) | 14 |
| 11 | Braun (Etikett) (Z-) | 15 |
| 14 | Weiß (Etikett) (VCC) | 16 |
| 13 | Grün (Etikett) (VPS) | 17 |
| 15 | Rot (Etikett) (GNL) | 18 |
| 6 | Grün (Etikett) (unbereitet) | 19 |
| 5 | NC | 20 |
| 8 | NC | 21 |
| 12 | NC | 22 |
| 9 | Abschirmung (FG) | 23 |
| | NC | 24 |

- Schlitten-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Stangen-Typ
- Miniatur
- Standard
- Integrierte Steuerung
- Tischschlitten/Arm-Flach-Typ
- Miniatur
- Standard
- Greifer/Drehachse
- Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder
- Reinraum-Typ
- Wassergeschützter Typ
- Steuerungen
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- Schrittmotor (24 VDC)
- Servomotor (24 VDC)
- Servomotor (230 VAC)
- Linearmotor (24 VDC)

(RCP2 Kleine Rotationsachse) - (PSEP) - Kleiner Rotationsmotor/P3-Encoderkabel

Modell **CB-RPSEP-MPA**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 20 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m

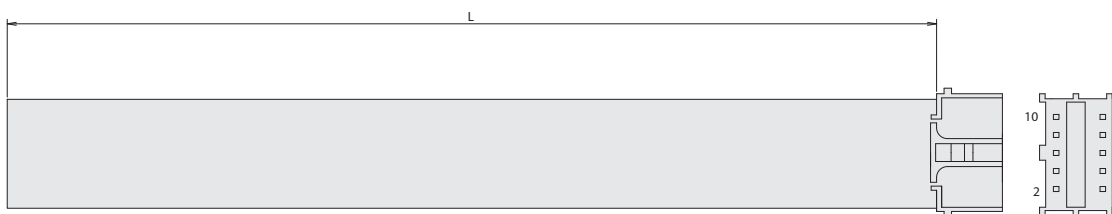


| Achssenseitig | | Steuerungseitig |
|---------------|-------------------------|-----------------|
| A1 | Schwarz (0A) | 1 |
| B1 | Weiß (VMM) | 2 |
| A2 | Braun (0/A) | 5 |
| B2 | Grün (VMM) | 3 |
| A3 | Gelb (0/B) | 4 |
| B3 | Rot (0B) | 6 |
| A6 | Orange (BK+) | 7 |
| B6 | Grü (0/B) | 8 |
| A7 | Rot (A+) | 13 |
| B7 | Grün (A-) | 14 |
| A8 | Schwarz (B+) | 15 |
| B8 | Braun (B-) | 16 |
| A4 | NC | 7 |
| B4 | NC | 8 |
| A5 | Schwarz (Etikett) (BK+) | 9 |
| B5 | Braun (Etikett) (BK-) | 10 |
| A9 | Grün (Etikett) (GNDLS) | 20 |
| B9 | Rot (Etikett) (VPS) | 18 |
| A10 | Weiß (Etikett) (VCC) | 17 |
| B10 | Gelb (Etikett) (GND) | 19 |
| A11 | NC | 21 |
| B11 | Abschirmung (FG) | 24 |
| | NC | 22 |
| | NC | 23 |

E/A-Kabel für PSEP-C/ASEP-C

Modell **CB-APSEP-PIO**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 10 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m

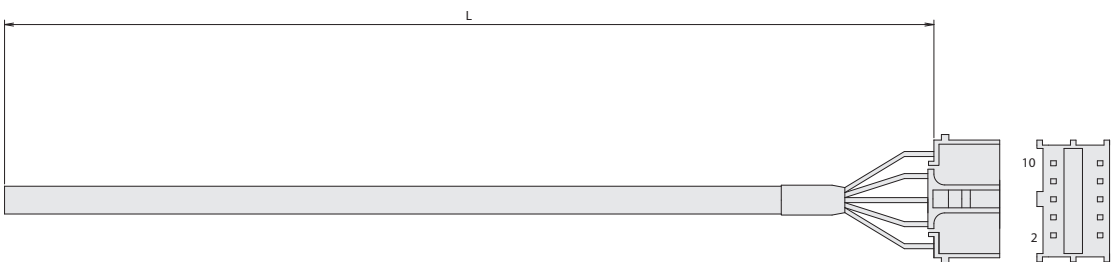


| 51353-1000 (MOLEX) | | | |
|--------------------|--------|---------|--------------------------|
| Nr. | Signal | Farbe | Querschnitt |
| 1 | 24 V | Braun | Flachkabel (gerimpft) |
| 2 | 0 V | Rot | |
| 3 | EIN 0 | Orange | |
| 4 | EIN 1 | Gelb | |
| 5 | EIN 2 | Grün | |
| 6 | EIN 3 | Blau | |
| 7 | AUS 0 | Violett | |
| 8 | AUS 1 | Grün | |
| 9 | AUS 2 | Weiß | |
| 10 | AUS 3 | Schwarz | |

E/A-Kabel für PSEP-CW/ASEP-CW

Modell **CB-APSEPW-PIO**

* spezifiziert die Kabellänge (L). Längen bis zu 10 m sind möglich. Beispiel: 080 = 8 m



| 51353-1000 (MOLEX) | | | |
|--------------------|--------|--------------|---------------------|
| Nr. | Signal | Farbe | Querschnitt |
| 1 | 24 V | Braun | Kabel (gerimpft) |
| 2 | 0 V | Braun-Weiß | |
| 3 | EIN 0 | Rot | |
| 4 | EIN 1 | Rot-Weiß | |
| 5 | EIN 2 | Gelb | |
| 6 | EIN 3 | Gelb-Weiß | |
| 7 | AUS 0 | Grün | |
| 8 | AUS 1 | Grün-Weiß | |
| 9 | AUS 2 | Schwarz | |
| 10 | AUS 3 | Schwarz-Weiß | |

Schlitten-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Stangen-Typ

Miniatur

Standard

Integrierte Steuerung

Tischschlitten-/Arm-/Flach-Typ

Miniatur

Standard

Greifer/Drehachse

Mikro-Schlitten/Mikro-Zylinder

Reinraum-Typ

Wassergeschützter Typ

Steuerungen

PMEC/AMEC

PSEP/ASEP

ROBO NET

ERC2

PCON

ACON

SCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

Schrittmotor (24 VDC)

Servomotor (24 VDC)

Servomotor (230 VAC)

Linearmotor (24 VDC)