

更快速、更准确、更简单
欧姆龙交流伺服系统

SMARTSTEP



对全部15个轴进行控制，高转矩、短时间内高而且提供能实现简单设置的操作环境。

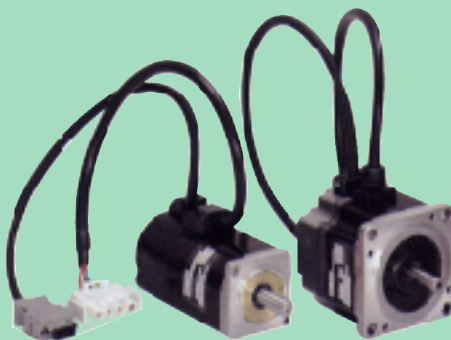
马达的控制领域有着越来越走向复杂化的倾向，而对伺服系统功能的要求则是高度化、多功能化，以及更加强大的应用适应性。

另外，在操作现场工作的高效率，以及良好的性能价格比也是不可欠缺的要素。

高速度、高精度的定位是理所当然的，还要降低操作工时，缩短完成时间。操作简单，与周围设备有良好的连接性等等，具有当今伺服系统能够实现的丰富多彩的功能的，正是今天要介绍的OMRON公司的 [SMART STEP] 产品。

特点1 连接

在驱动器/控制器之间的控制电缆将各种控制器连接起来。它与任何控制器都能简单地进行连接。它与马达的连接也只要1根电缆线就可以简单地连接。并且还配有专用的减速器。



特点2 运行

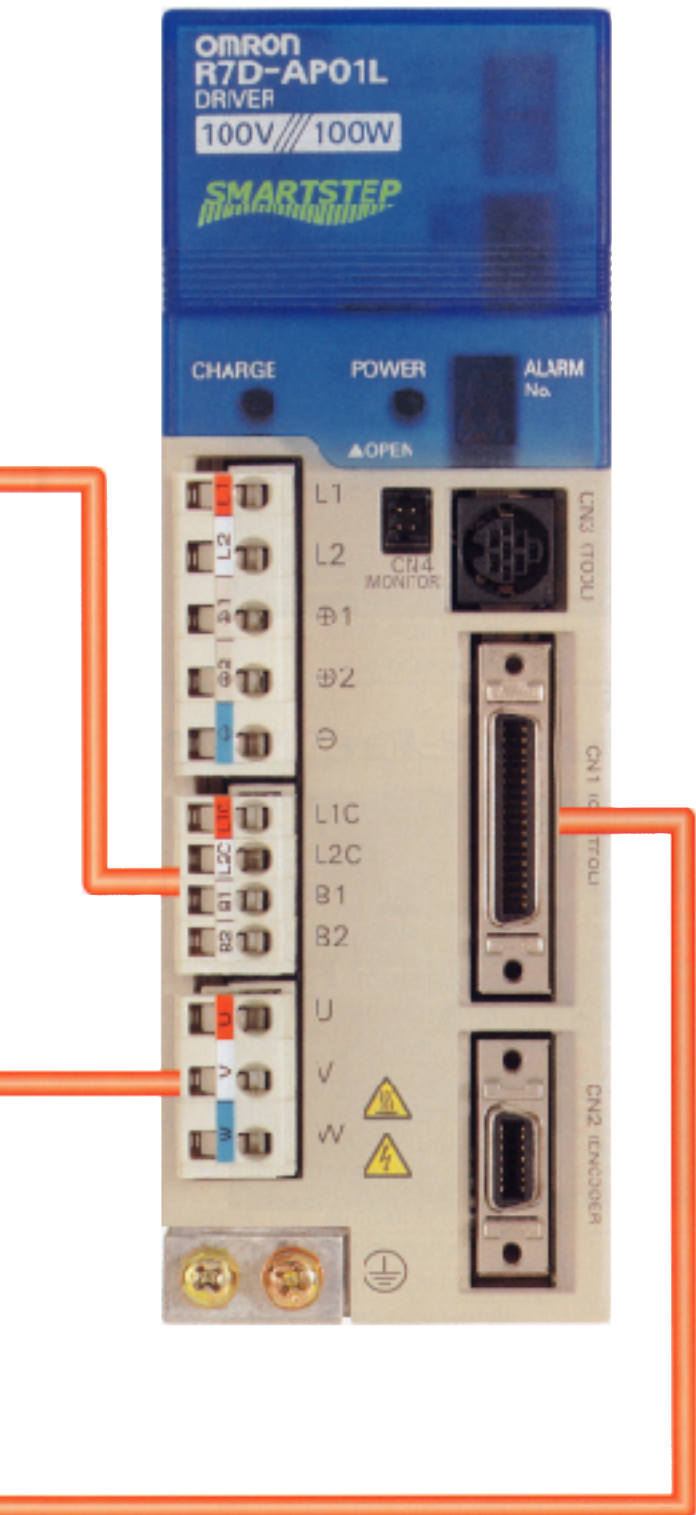
与OMRON公司生产的PLC·PT组合后，可以简单地完成监控和调试任务。更进一步地，还备有监控软件、参数单元等专用工具。

可编程终端
NS12型



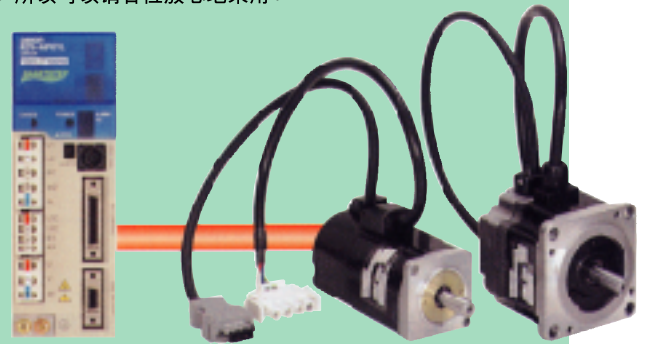
SYSMAC CJ系列
SYSMAC CS系列





特点3 设置

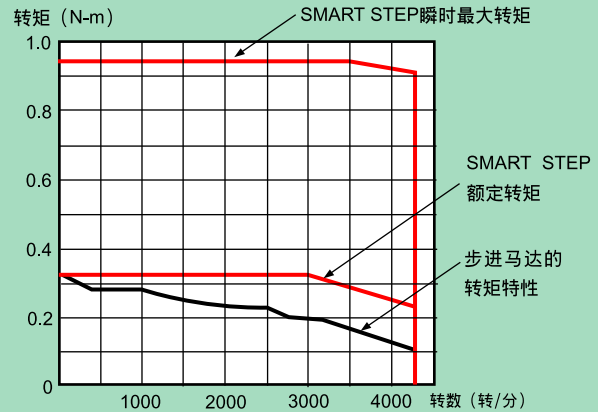
在设置方面，基本上是无须调整的、极其简单的设定。另外，由于是用前面板的开关进行简单的设定，所以在调整时也不需要繁杂的参数设定。它可做到与步进马达同等程度地使用简便。所以可以请各位放心地采用。



特点4 高性能

由于是无失调，所以不会发生位置偏差，所以请各位放心使用。另外，它还实现了在短时间内用高速度·高转矩来高精度地定位。

●100W 马达 速度-转矩特性比较



取得国外规格标准的认证 (正在申请中)

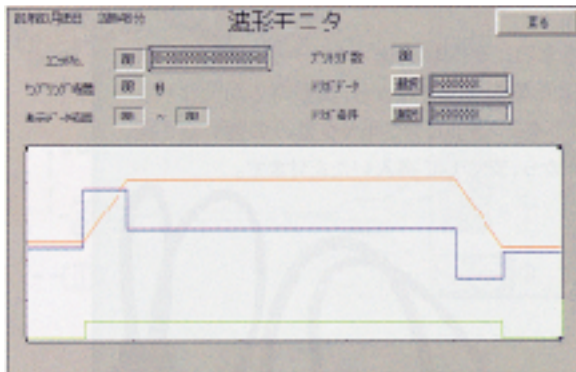
准备取得CE·UL/cUL等国外规格认证。
可以放心地出口到国外

通过SYSMAC 系列PLC实现监控·调试。

使用OMRON生产的PLC (SYSMAC CJ系列, CS系列) 与OMRON生产的PT (NS12型), 可以简单地在可编程终端PT上进行运动系列的监控·调试。(SMART STEP最多为15台)

■ 波形监控

将马达的响应波形用图形显示。可以以此确认马达的工作状态、定位时间等。



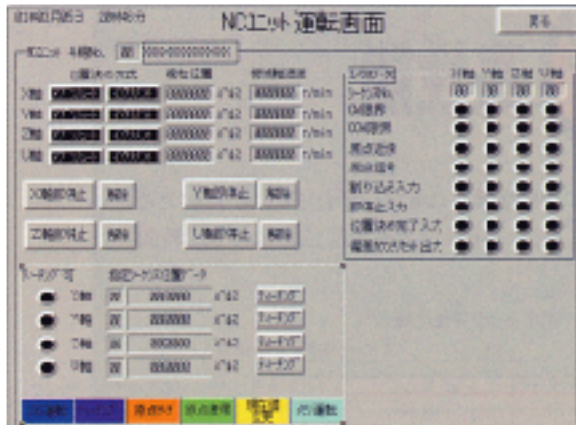
■ 编辑NC单元定位数据

可以对NC单元的定位数据（序列数据，速度数据，加速No.数据，减速No.数据，暂停时间No.数据等）进行编辑，并将NC数据保存到快闪存储器。

NCユニット	位置	速度	加速	減速	停止時間
No.1	00	4	0	00	00
No.2	00	4	0	00	00
No.3	00	4	0	00	00
No.4	00	4	0	00	00
No.5	00	4	0	00	00
No.6	00	4	0	00	00
No.7	00	4	0	00	00
No.8	00	4	0	00	00
No.9	00	4	0	00	00
No.10	00	4	0	00	00
No.11	00	4	0	00	00
No.12	00	4	0	00	00
No.13	00	4	0	00	00
No.14	00	4	0	00	00
No.15	00	4	0	00	00
No.16	00	4	0	00	00
No.17	00	4	0	00	00
No.18	00	4	0	00	00
No.19	00	4	0	00	00
No.20	00	4	0	00	00
No.21	00	4	0	00	00
No.22	00	4	0	00	00
No.23	00	4	0	00	00
No.24	00	4	0	00	00
No.25	00	4	0	00	00

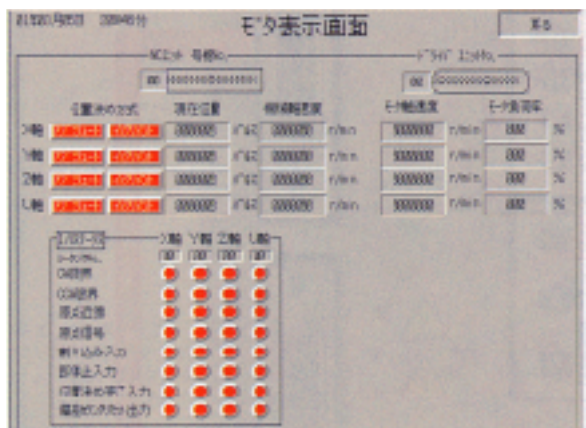
■ NC单元操作

进行NC单元的操作。（JOG，示教，原点检索，返回原点，更改目前值，记忆操作）。



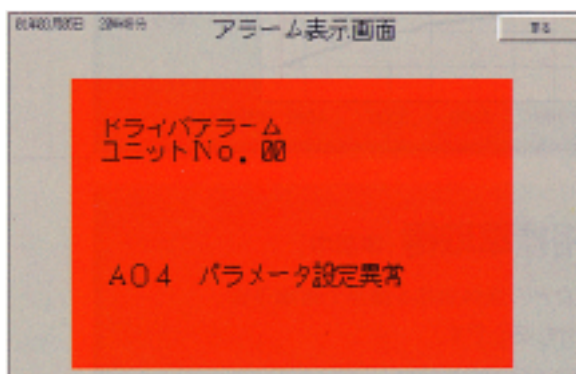
■ 监控显示

可以监控NC单元、马达的运转状态等。



■ 报警显示

可以显示NC单元或是驱动器所发生的报警。另外，可以显示对于报警的故障分析及对策。



※ 本公司备有实现该功能的PT画面数据，梯形图程序等。如有需要，可以与本公司销售部门联系。

[SMART STEP]的高性能， 以及丰富多彩的功能，可以 满足非常广泛的应用需要。



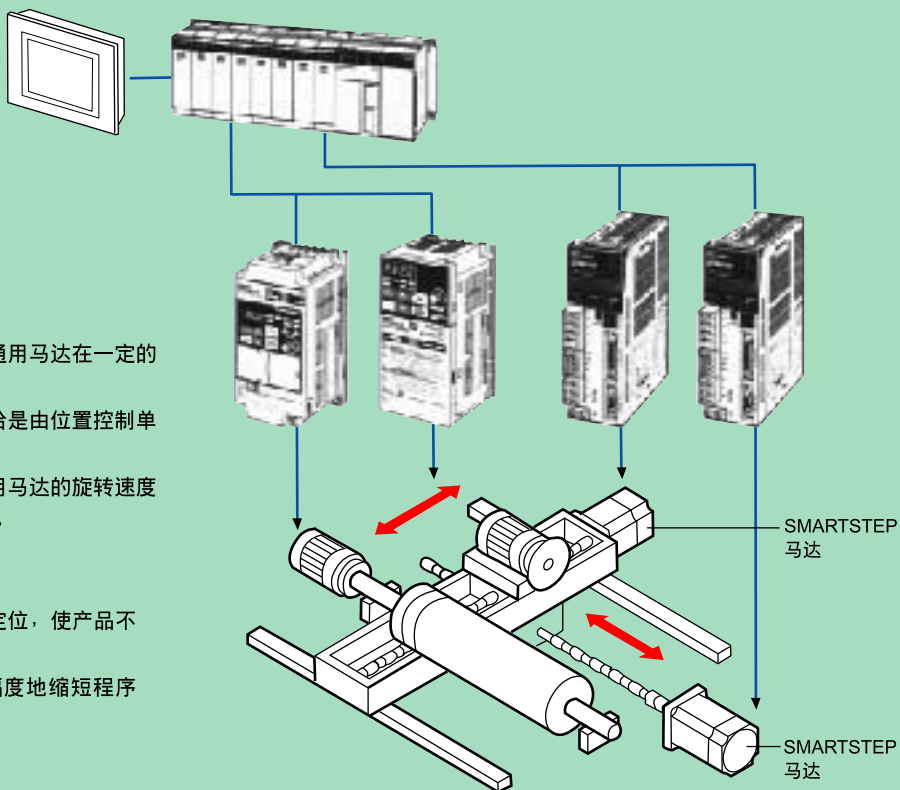
■ 滚轴的尺寸控制切断 (X-Y工作台)

● 系统概要

- 工件和圆形刀具采用变频器，可以使通用马达在一定的速度下旋转。
- 切断的工件宽度，以及圆形刀具的进给是由位置控制单元来驱动伺服马达控制。
- 工件宽度，圆形刀具的进给，以及通用马达的旋转速度等数据是由可编程终端 (PT) 输入的。

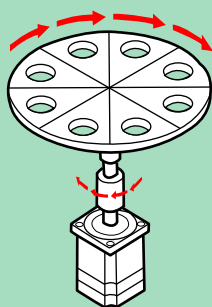
● 采用本产品的效果

- 由于实现伺服化，可以进行高精度的定位，使产品不会产生大的误差。
- 将PT与伺服系统配合使用，能够大幅度地缩短程序更换的时间。



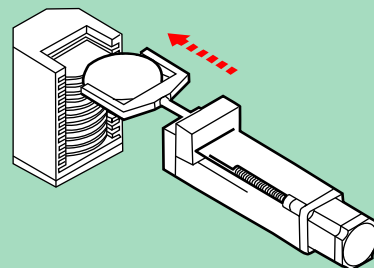
■ 分度头工作台

- 能够进行高精度的定位。



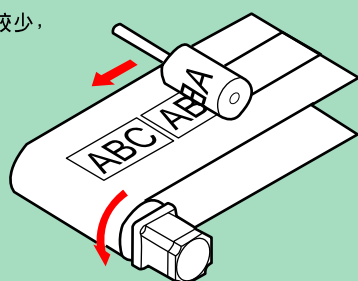
■ 晶片的装入，取出

- 可以很顺利地将其插入·取出。



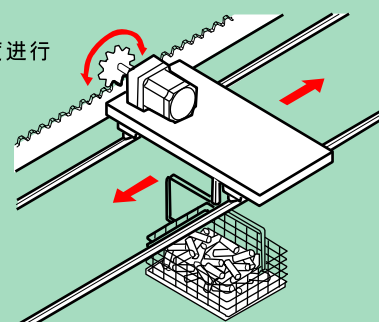
■ 印刷

- 由于速度的变动较少，可以稳定地传送。



■ 搬运

- 可以较快的速度进行长距离的移动。

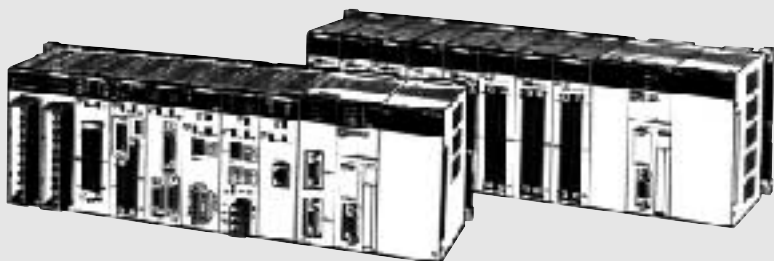


按照应用需要， 可以自由配置系统。

■ 控制器



SYSMAC CJ系列



SYSMAC CS系列



SYSMAC α

● 位置控制 (NC) 单元



型号CS1W-NC113/213/413
NC133/233/433
型号C200HW-NC113/213/413



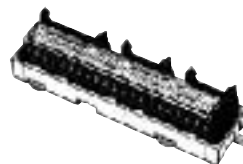
型号CJ1W-NC113/213/413
NC133/233/433
(最近上市)

脉冲串指令

- 伺服驱动器一侧的电缆
XW2Z-□□□J-B5型 *



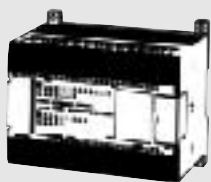
- 伺服中继单元
XW2B-□□J6-□B型 *



- 位置控制一侧的电缆
XW2Z-□□□J-A□型 *



*详细情况请参照第27页的说明。



SYSMAC
CPM2A



SYSMAC
CPM2C

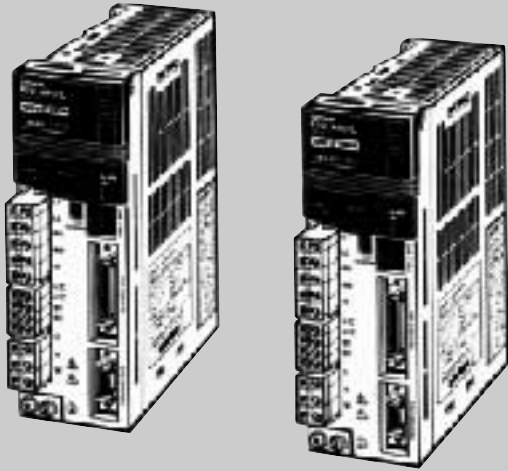


SYSMAC CQM1H

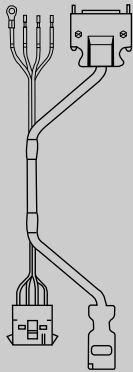
通过SYSMAC系列PLC实现 监控·调试。

驱动器

※此图为一个例子



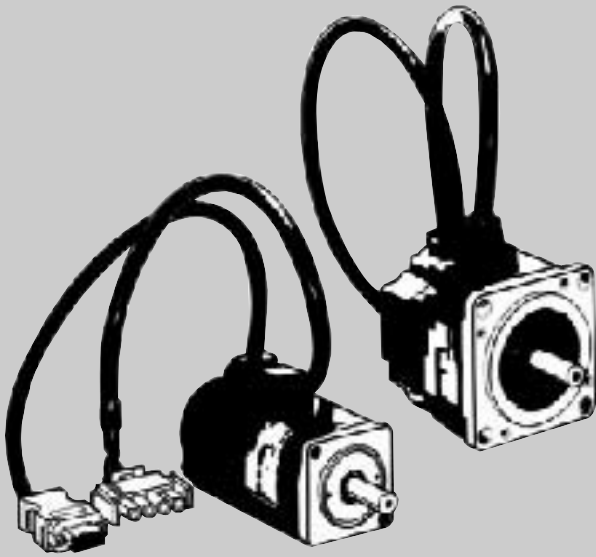
- 马达电缆
R7A-CAE□□□S型
(无制动装置)
- R7A-CAE□□□B型
(有制动装置)



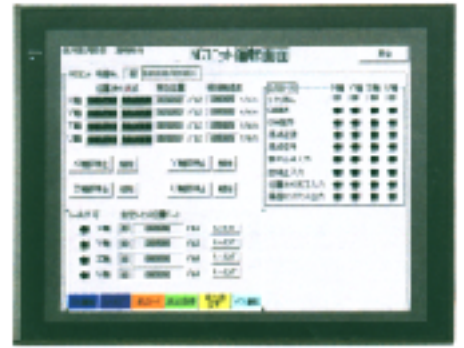
马达动力
反馈信号

马达

※此图为一个例。



PT NS12型

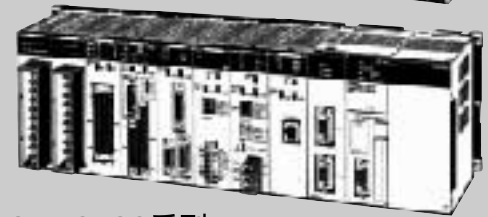


控制器

SYSMAC
CJ系列



SYSMAC CS系列



- 位置控制一侧的电缆
XW2Z-□□□J-A□型

- 通信
电缆XW2Z
-□□□J-C1型

- 伺服中继单元
XW2B-40J6-4A型
(带有通信功能支持)

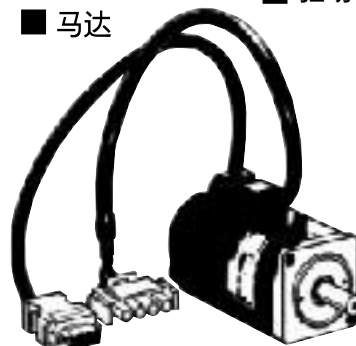


- 驱动器一侧的电缆
XW2Z-□□□J-B7型

* 详细情况参照
第27页的说明。

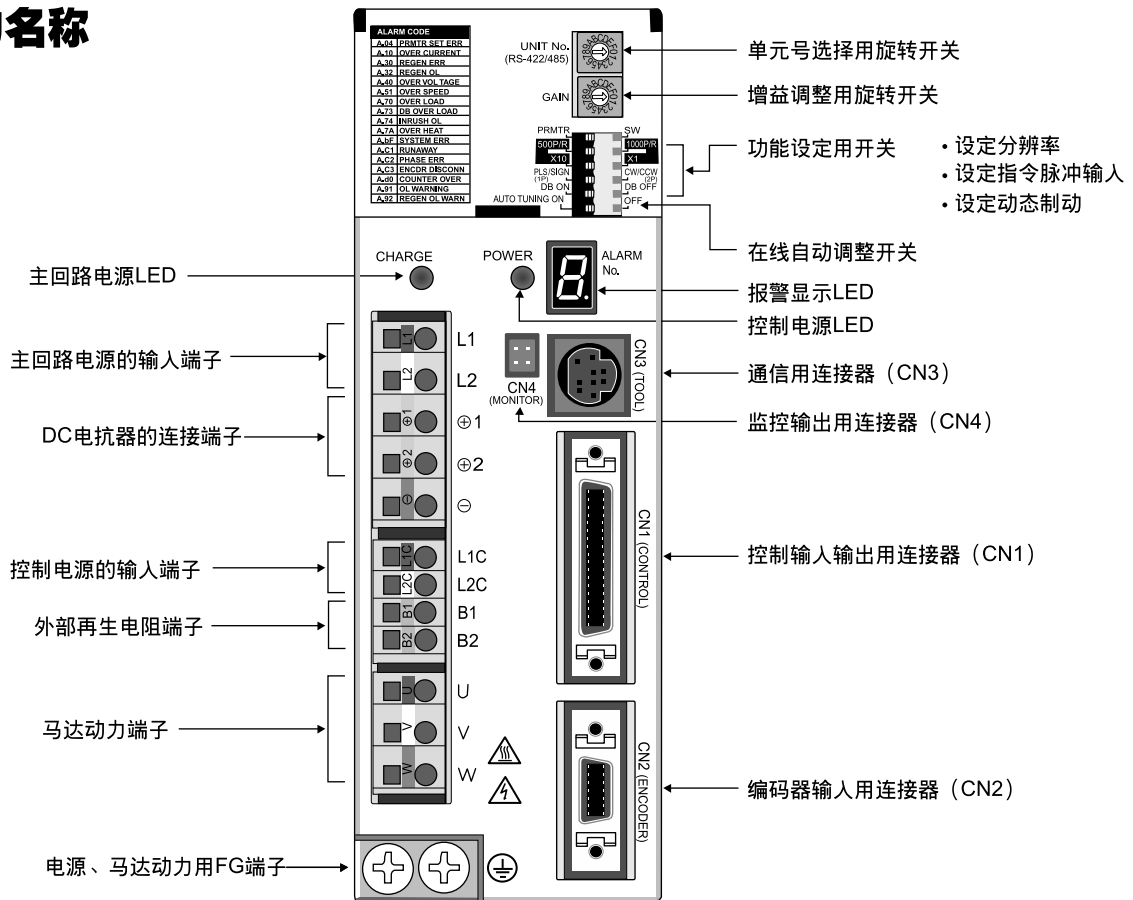
驱动器

马达



各部分的名称和功能

各部分的名称

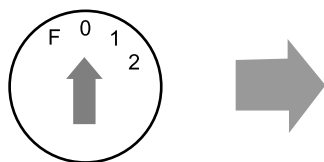


操作方法

调整增益用旋转开关

可以调整马达响应性能。
 在选择0时，按照内部参数 (Pn100, Pn101, Pn102, Pn401) 的设定值运行。
 在选择1~F时，按照旋转开关的数值运行。

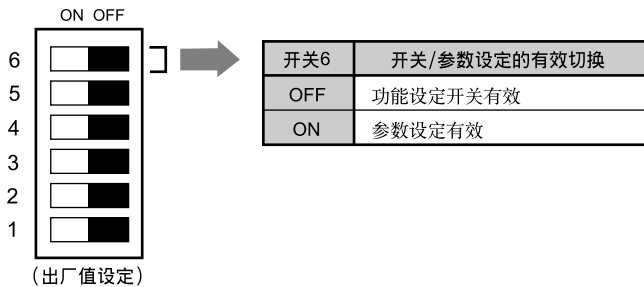
如果需要降低马达响应性能 (平滑地运动时)，将开关设定在较小的数值。
 如果需要提高马达响应性能 (快速地运动时)，将开关设定在较大的数值。



开关	位置环路增益	速度环路增益	速度环路的积分时间常数	转矩指令滤波器时间常数
0	设定在参数区域的数值有效 (包括增益以外的设定)			
1	15	15	6000	250
2	20	20	4500	200
3	30	30	3000	130
4	40	40	2000	100
5	60	60	1500	70
6	85	85	1000	50
7	120	120	800	30
8	160	160	600	20
9	200	200	500	15
A	250	250	400	10
B	250	250	400	10
C	250	250	400	10
D	250	250	400	10
E	250	250	400	10
F	250	250	400	10

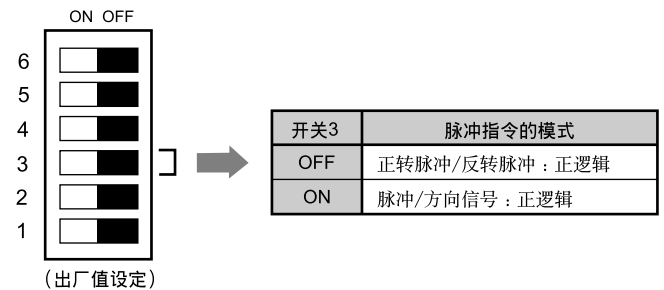
■ 开关/参数设定有效切换

设定驱动器的动作是按照功能设定开关进行，或者是按照参数设定进行。



■ 脉冲指令的输入设定

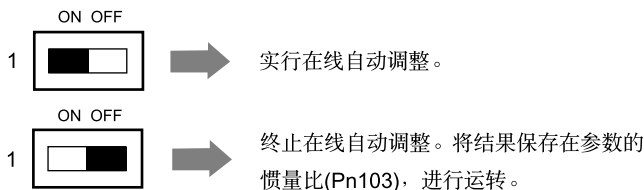
脉冲指令的输入方法，按照正转脉冲 / 反转脉冲输入和脉冲 / 方向信号输入进行切换。



■ 在线自动调整

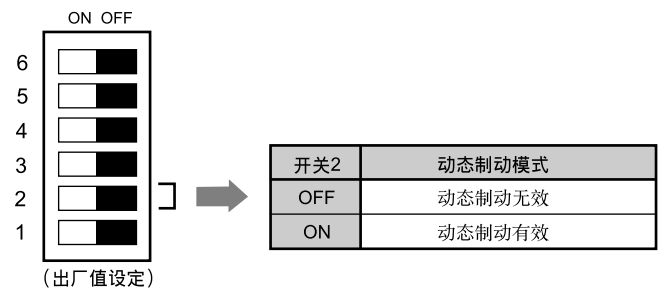
操作中可以进行增益调整。

如将开关设定为ON，就会实行在线自动调整。



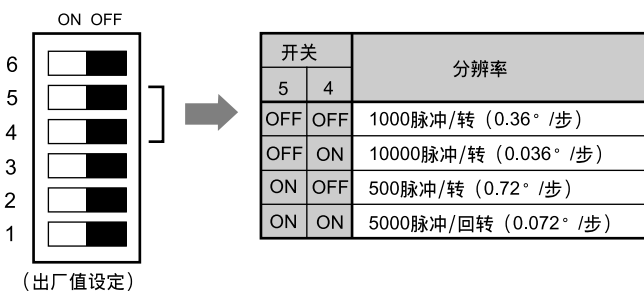
■ 动态制动的设定

根据开关的设定，可以切换动态制动操作。动态制动操作有效的情况下，RUN OFF时，发生报警时，马达会急速停止运转。



■ 分辨率的设定

根据开关的设定，切换定位分辨率。如果设定为1000（设定出厂值），就是输入1000脉冲马达转1圈。



报警规格

显示	ALM输出	检测异常性能
A.04 ※	OFF	参数设定异常
A.10 ※	OFF	过电流
A.30	OFF	再生异常
A.32	OFF	再生超负荷
A.40	OFF	过电压
A.41	OFF	电压不足
A.51	OFF	超速度
A.70	OFF	超负荷
A.73	OFF	动态制动超负荷
A.74	OFF	插入电阻超负荷

显示	ALM输出	检测异常性能
A.7A	OFF	散热板过热
A.bF ※	OFF	系统异常
A.C1	OFF	检测出超出控制范围
A.C2 ※	OFF	检测出相位错误
A.C3 ※	OFF	检测出编码器断线
A.d0	OFF	偏差计数器溢出
CPF00	--	参数单元传送异常1
CPF01	--	参数单元传送异常2
A.91	--	超负荷警告
A.92	--	再生超负荷警告

※ 符号表示的是，用报警复位不能解除报警。必须重新接通电源，才能解除报警。

驱动器规格

■一般规格

项目	规格
使用环境温度·湿度	0~+55°C, 90%RH以下 (没有结露)
保存环境温度·湿度	-20~+85°C, 90%RH以下 (没有结露)
使用与保存的环境	没有腐蚀性气体
耐振动	10~55HZ双振幅0.1mm或者加速度在4.9m/s ² 以下的任一偏小的数值 X、Y、Z方向
耐冲击	加速度19.6m/s ² 以下 X、Y、Z方向, 各3次
绝缘电阻	电源端子、动力端子和FG之间0.5MΩ以上(DC500V摇表)
耐电压	电源端子、动力端子和FG之间 1500V 50/60HZ 1分钟 各种控制信号与FG之间 AC500V 1分钟
保护结构	内置式 (IP10)
取得的认证标准	UL/cUL EN标准(EMC指令, 低电压指令)(准备取得认证)

■性能规格

●控制规格/AC100V输入型

项目	型号 (R7D-)	AC100V				
		30W	50W	100W	200W	400W
		APA3L	APA5L	AP01L	AP02L	AP04L
连续输出电流(rms)		0.42	0.6	0.89	2.0	2.6
瞬时最大输出电流(rms)		1.3	1.9	2.8	6.0	8.0
控制电源		单相100/115V (85~127V) 50/60HZ				
主回路电源		单相100/115V (85~127V) 50/60Hz (倍压方式)				
控制方式		全数字控制				
速度反馈		2000脉冲/转 增量编码				
变频方式		采用IGBT的脉宽调制方式				
脉宽调制频率		11.7kHz				
质量		0.8	0.8	0.8	0.8	1.1
适用的马达电压		200V				
适用的马达容量		30W	50W	100W	200W	400W
指令脉冲响应		250kHz				
同马达的组合 型号: R7M-		A03030	A05030	A10030 AP10030	A20030 AP20030	A40030 AP40030

●控制规格/AC200V输入型

项目	形式 (R7D-)	AC200V					
		30W	50W	100W	200W	400W	750W
		APA3H	APA5H	AP01H	AP02H	AP04H	AP08H
连续输出电流 (rms)		0.42	0.6	0.89	2.0	2.6	4.4
瞬时最大输出电流 (rms)		1.3	1.9	2.8	6.0	8.0	13.9
控制电源		单相200/230V (170~253V) 50/60Hz					
主回路电源		单相200/230V (170~253V) 50/60Hz (750W时可以是3相200/230V)					
控制方式		全数字控制					
速度反馈		2000脉冲/转 增量编码					
变频方式		采用IGBT的脉宽调制方式					
脉宽调制周波数		11.7kHz					
质量		0.8	0.8	0.8	0.8	1.1	1.7
适用的马达电压		200V					
适用的马达容量		30W	50W	100W	200W	400W	750W
指令脉冲响应		250kHz					
同马达的组合 型号: R7M-		A03030	A05030	A10030 AP10030	A20030 AP20030	A40030 AP40030	A75030 AP75030

■ 输出输入规格

● 端子规格

记号	名称	功能
L1,L2或者 L1,L2,L3	主回路电源输入端子	主回路电源的输入端子。
⊕1	DC电抗器连接端子	通常⊕1, ⊕2之间为短路, 为抑制谐波可接入DC电抗器。
⊕2		
⊖	主回路直流输出	什么也不连接。
L1C	控制电源的输入端子	控制电源的输入端子。
L2C		
B1,B2或者 B1,B2,B3	外部再生电阻连接端子	如果超过内部再生(冷凝再生)的吸收量, 则连接电阻。(30~200W不能连接)
U	马达连接端子	接到马达的输出端子。
V		
W		
⊕	机柜接地	接地端子。

● 控制输入输出 (CN1) 规格

引脚编号	记号	名称	功能·接口
1	+PULS/CW/A	进给脉冲/反转脉冲/90° 相位差脉冲 (A相)	线驱动器输入: 7mA-3V 集电极开路输入: 16mA-5V 输入阻抗: 200Ω 最大响应频率: 250,000脉冲/秒 根据输入脉冲进行位置控制。
2	-PULS/CW/A		
3	+SIGN/CCW/B		
4	-SIGN/CCW/B	正反信号/正转脉冲/90° 相位差脉冲 (B相)	
5	+ECRST	偏差计数器复位输入	线路驱动器输入: 7mA-3V 集电极开路输入: 16mA-5V 输入阻抗: 200Ω ON: 偏差计数器复位。
6	-ECRST		
7	BKIR	制动器联锁输出	输出保持制动的定时信号。
8	INP	定位完成输出	位置偏差进入定位完成的范围内为ON。
10	OGND	输出公共地	输出信号(引脚7, 8)的公共接地端
13	+24V	控制用DC24V输入	用于引脚14, 18的电源+24V输入
14	RUN	运转指令输入	ON: 马达通电
18	RESET	报警复位输入	ON: 报警状态复位
19	GND	RS-422A接地	RS-422A的接地
20	RXD+	RS-422A接收数据	RS-422A收发信的接口
21	RXD-		
22	TXD+	RS-422A发送数据	
23	TXD-		
24	RT	终端阻抗端子	最终单元连接到引脚21 (RXD-)
32	Z	编码器Z相集电极开路输出	当检测出编码器的Z相输出(1脉冲/转)时, 输出为ON 集电极开路输出: DC30V-20mA以下
33	ZCOM		
34	ALM	报警输出	检测出报警时, 输出为OFF 集电极开路输出: DC30V-50mA以下
35	ALMCOM		
屏蔽	FG	屏蔽接地	电缆屏蔽接地

● 使用的连接器

- 驱动器一侧的插座 : 相当于10236-52A2JL
 电缆一侧的插头 : 10136-3000VE
 电缆一侧的盒式连接器 : 10336-52A0-008

驱动器规格

● 编码器连接器 (CN2) 规格

引脚 编号	记 号	名 称	
1, 2, 3	E0V	编码器电源GND	编码器电源输出
4, 5, 6	E5V	编码器电源+5V	
8	S+	编码器电源+S相输入	线路驱动器输入 (EIA RS-422A标准) 输入阻抗220Ω ±5%
9	S-	编码器电源-S相输入	
10	A+	编码器电源+A相输入	线路驱动器输入 (EIA RS-422A标准) 输入阻抗220Ω ±5%
11	A-	编码器电源-A相输入	
12	B+	编码器电源+B相输入	线路驱动器输入 (EIA RS-422A标准) 输入阻抗220Ω ±5%
13	B-	编码器电源-B相输入	
屏蔽	FG	屏蔽接地	电缆屏蔽接地

● 使用的连接器

驱动器一侧的插座 : 相当于10214-52A2JL
 电缆一侧的插头 : 10114-3000VE
 电缆一侧的盒式连接器 : 10314-52A0-008

● 通信连接器 (CN3) 的规格

引脚编号	记 号	名 称	功 能 · 接 口
1	/TXD	发送数据	发送数据 RS-232C输出接收数据 RS-232C输入
2	/RXD	接收数据	
3	PRMU	单元切换	参数单元连接选择切换端子
7	+5V	+5V输出	至参数单元的+5V输出
8	GND	接地	
屏蔽	FG	屏蔽接地	电缆屏蔽接地

● 使用的连接器

驱动器一侧的插座 : HR12-10R-8 SDL
 电缆一侧的连接器的连接器 : HR212-10P-8P

● 监控器的输出 (CN4)

引脚编号	记 号	名 称	功 能 · 接 口
1	NM	速度监控	速度监控输出 : 1V/ (1000转/分) 电流监控输出 : 1V/额定转矩
2	AM	电流监控	
3	GND	接地	监控输出接地
4	GND	接地	

● 使用的连接器

驱动器一侧的插座 : DF11-4DP-2DSA (01)
 电缆一侧的插座 : DF11-4DS-2C
 电缆一侧的接点 : DF11-2428SCF

马达规格

■ 一般规格

使用环境温度/湿度	0~+40°C, 20~80%RH (没有结露)
保存环境温度/湿度	-20~+60°C, 20~80%RH (没有结露)
使用与保存时的环境	没有腐蚀性气体。
耐振动	10~2500HZ双振幅0.2mm 或者加速度在24.5m/s ² 以下中的任一个偏小的数值 X.Y.Z 方向
耐冲击	加速度98m/s ² 以下 垂直方向2次
绝缘电阻	动力端子和FG之间 10MΩ以上 (DC500V)
耐电压	动力端子和FG之间 1500V 50/60Hz 1分钟
运转姿势	全方位
绝缘等级	B级
构造	全封闭自冷型
保护构造	圆柱型: IP55 扁平型: IP55
振动等级	V-15
安装方法	法兰安装
取得的认证标准	UL/cUL EN标准(EMC指令、低电压指令)(准备取得认证)

■ 性能规格

● 扁平型

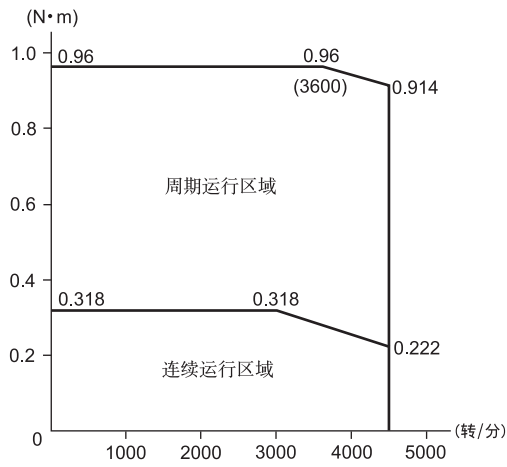
项目	型号 (R7M-)	AP10030	AP20030	AP40030	AP75030	
额定输出	W	100	200	400	750	
额定转矩	N · m	0.318	0.637	1.27	2.39	
额定转数	r/min	3000	3000	3000	3000	
瞬时最大转数	r/min	4500	4500	4500	4500	
瞬时最大转矩	N · m	0.96	1.91	3.82	7.1	
额定电流	A(rms)	0.89	2.0	2.6	4.1	
瞬时最大电流	A(rms)	2.8	6.0	8.0	13.9	
转动惯量	kg · m ²	6.5x10 ⁻⁶	2.09x10 ⁻⁵	3.47x10 ⁻⁵	2.11x10 ⁻⁴	
功率率	kW/s	15.7	19.4	46.8	26.9	
允许径向负荷	N	78	245	245	392	
允许轴向负荷	N	49	68	68	147	
质量	无制动器	kg	0.7	1.4	2.1	4.2
	有制动器	kg	0.9	1.9	2.6	5.7
编码器分辨率		A相、B相: 2000脉冲/转、Z相: 1脉冲/转				
散热板尺寸		6x250x250mm			12x300x300mm	
制动规格	制动器惯量	kg · m ²	3.1x10 ⁻⁶	1.5x10 ⁻⁵	1.5x10 ⁻⁵	8.7x10 ⁻⁵
	电压	V	DC24V±10%			
	消耗功率 (20°C时)	W	7.5	7.6	8.2	7.5
	消耗电流 (20°C时)	A	0.31	0.32	0.34	0.31
	静摩擦转矩	N · m	0.4以上	0.9以上	1.9以上	3.5以上
	吸合时间	ms	60以下	40以下	60以下	20以下
	释放时间	ms	20以下	20以下	20以下	40以下
	齿隙	°	1	1	1	1
	定额		连续	连续	连续	连续
	绝缘等级		F级	F级	F级	F级
与驱动器的组合	型号: R7D-	AP01H AP01L	AP02H AP02L	AP04H AP04L	AP08H	

马达规格

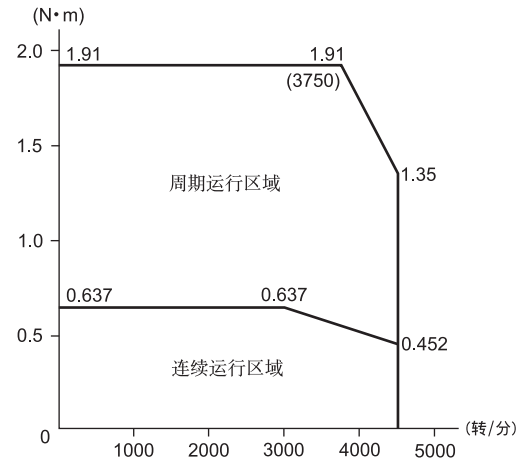
■ 转矩 - 转速特性

● 扁平型

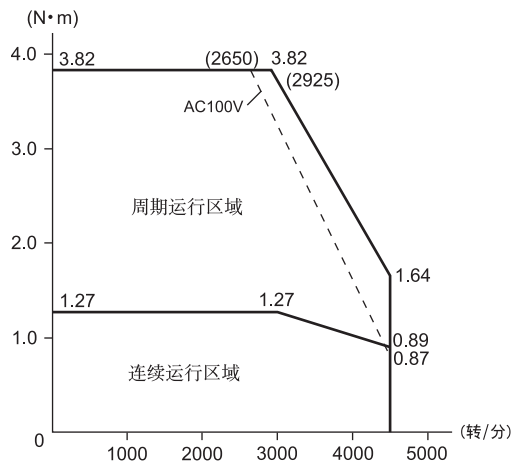
R7M-AP10030型 (100W)



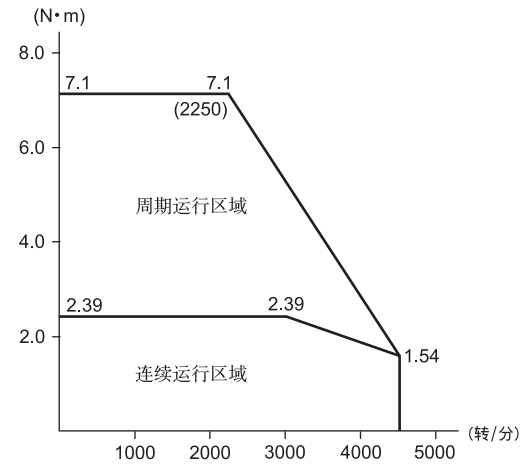
R7M-AP20030型 (200W)



R7M-AP40030型 (400W)



R7M-AP75030型 (750W)



有关本图，标准电缆：3m，驱动器为R7D-AP □L：表示AC100V输入时的特性，为R7D-AP □H：表示AC200V输入时的特性。

性能规格

● 圆柱型

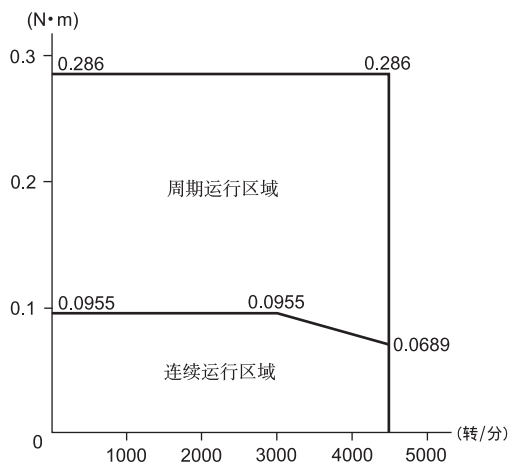
项目		型号 (R7M-)	A03030	A05030	A10030	A20030	A40030	A75030	
额定输出		W	30	50	100	200	400	750	
额定转矩		N·m	0.095	0.159	0.318	0.637	1.27	2.39	
额定转数		r/min	3000	3000	3000	3000	3000	3000	
瞬时最大转数		r/min	4500	4500	4500	4500	4500	4500	
瞬时最大转矩		N·m	0.29	0.48	0.96	1.91	3.82	7.1	
额定电流		A(rms)	0.42	0.6	0.87	2.0	2.6	4.4	
瞬时最大电流		A(rms)	1.3	1.9	2.8	6.0	8.0	13.9	
转动惯量		kg·m ²	2.1x10 ⁻⁶	2.6x10 ⁻⁶	4.0x10 ⁻⁶	1.23x10 ⁻⁵	1.91x10 ⁻⁵	6.71x10 ⁻⁵	
功率率		kW/s	4.36	9.63	25.4	32.8	84.6	85.1	
允许径向负荷		N	68	68	78	245	245	392	
允许轴向负荷		N	54	54	54	74	74	147	
质量	无制动器	kg	0.3	0.4	0.5	1.1	1.7	3.4	
	有制动器	kg	0.6	0.7	0.8	1.6	2.2	4.3	
编码器分辨率		A相、B相：2000脉冲/转、Z相：1脉冲/转							
散热板尺寸		6x250x250mm							
制动规格	制动器惯量	kg·m ²	0.9x10 ⁻⁶	0.9x10 ⁻⁶	0.9x10 ⁻⁶	6.4x10 ⁻⁶	6.4x10 ⁻⁶	1.7x10 ⁻⁵	
	电压	V	DC24V±10%						
	消耗功率 (20℃时)	W	6	6	6	6.9	6.9	7.7	
	消耗电流 (20℃时)	A	0.25	0.25	0.25	0.29	0.29	0.32	
	静摩擦转矩	N·m	0.2以上	0.2以上	0.34以上	1.5以上	1.5以上	2.5以上	
	吸合时间	ms	30以下	30以下	30以下	60以下	60以下	60以下	
	释放时间	ms	60以下	60以下	60以下	20以下	20以下	20以下	
	齿隙	°	1	1	1	1	1	1	
	定额		连续	连续	连续	连续	连续	连续	
绝缘等级			F级	F级	F级	F级	F级	F级	
与驱动器的组合 型号：R7D-			APA3H APA3L	APA5H APA5L	AP01H AP01L	AP02H AP02L	AP04H AP04L	AP08H	

马达规格

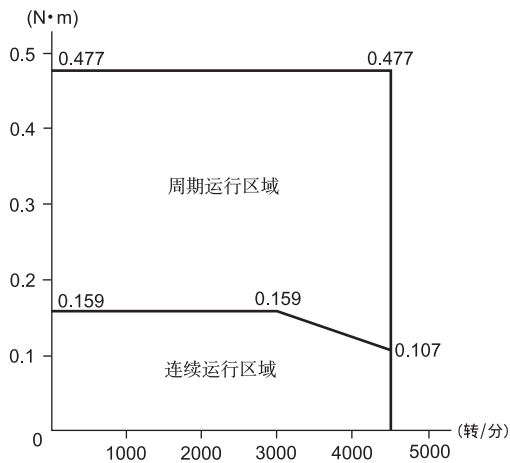
■ 转矩-转速特性

● 圆柱型

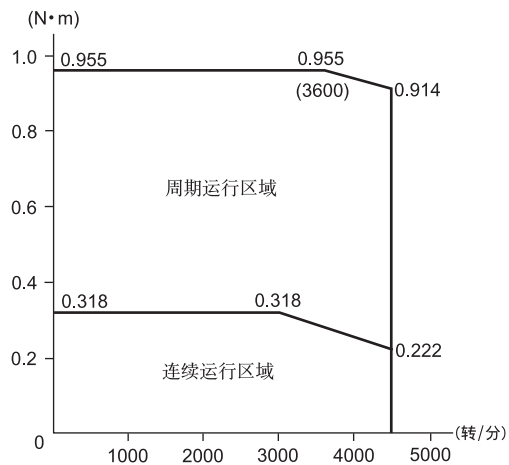
R7M-A03030型 (30W)



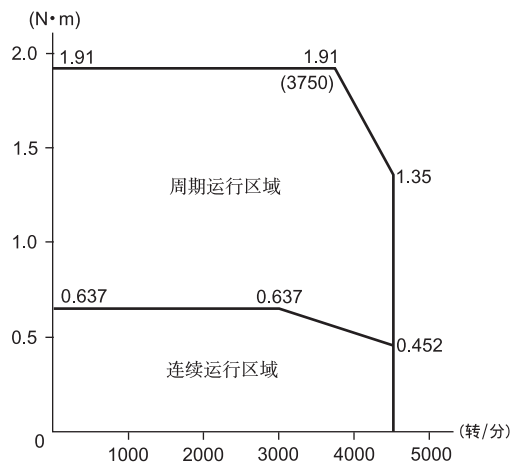
R7M-A05030型 (50W)



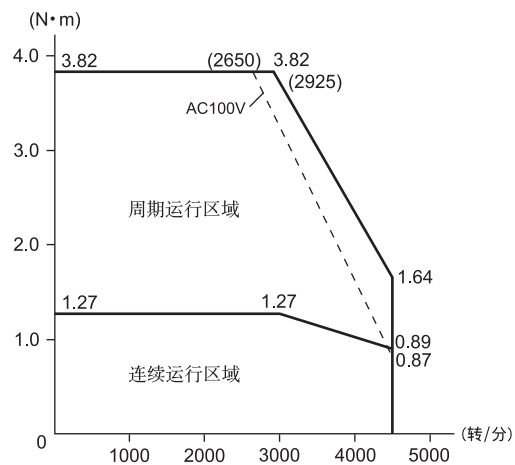
R7M-A10030型 (100W)



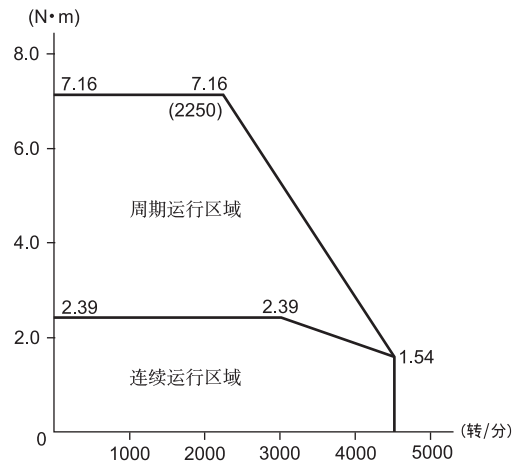
R7M-A20030型 (200W)



R7M-A40030型 (400W)



R7M-A75030型 (750W)



有关本图，标准电缆：3m，驱动器为R7D-AP □L：表示AC100V输入时的特性，为R7D-AP □H：表示AC200V输入时的特性。

减速器规格

性能规格

● 齿隙：45分

马达容量	减速比	型号 (R7G-)		额定转数 转/分	额定转矩 N·m	效率 %	瞬时最大转数 转/分	瞬时最大转矩 N·m	减速器惯量※1 kg/m ²	允许径向负荷 (轴中央) N	允许轴向负荷 N
		圆柱型	扁平型								
50W	1/5	RGSF05B50	—	600	0.517	65	900	1.55	4.55×10 ⁻⁶	392	196
	1/9	RGSF09B50	—	333	0.93	65	500	2.79	3.39×10 ⁻⁶	441	220
	1/15	RGSF15B50	—	200	1.67	70	300	5.01	3.75×10 ⁻⁶	588	294
	1/25	RGSF25B50	—	120	2.78	70	180	8.35	3.69×10 ⁻⁶	686	343
100W	1/5	RGSF05B100	RGSF05B100P	600	1.19	75	900	3.57	3.83×10 ⁻⁶	392	196
	1/9	RGSF09B100	RGSF09B100P	333	2.29	80	500	6.87	3.34×10 ⁻⁶	441	220
	1/15	RGSF15B100	RGSF15B100P	200	3.81	80	300	11.4	3.7×10 ⁻⁶	588	294
	1/25	RGSF25B100	RGSF25B100P	120	※2 2.78	85	180	※2 8.35	3.64×10 ⁻⁶	686	343
200W	1/5	RGSF05B200	RGSF05B200P	600	2.7	85	900	8.11	1.5×10 ⁻⁵	392	196
	1/9	RGSF09C400	RGSF09C400P	333	3.77	66	500	11.3	2.49×10 ⁻⁵	931	465
	1/15	RGSF15C400	RGSF15C400P	200	6.29	66	300	18.8	2.7×10 ⁻⁵	1176	588
	1/25	RGSF25C400	RGSF25C400P	120	11.1	70	180	33.4	2.64×10 ⁻⁵	1323	661
400W	1/5	RGSF05C400	RGSF05C400P	600	5.4	85	900	16.2	2.84×10 ⁻⁵	784	392
	1/9	RGSF09C400	RGSF09C400P	333	9.5	83	500	28.5	2.49×10 ⁻⁵	931	465
	1/15	RGSF15C400	RGSF15C400P	200	15.8	83	300	47.5	2.7×10 ⁻⁵	1176	588
	1/25	RGSF25C400	RGSF25C400P	120	※2 11.1	85	180	※2 33.4	2.64×10 ⁻⁵	1323	661
750W	1/5	RGSF05C750	RGSF05C750P	600	10.7	90	900	32.2	6.61×10 ⁻⁵	784	392
	1/9	RGSF09C750	RGSF09C750P	333	※2 9.5	91	500	※2 28.5	6.23×10 ⁻⁵	931	465
	1/15	RGSF15C750	RGSF15C750P	200	※2 15.8	91	300	※2 47.5	6.56×10 ⁻⁵	1176	588
	1/25	RGSF25C750	RGSF25C750P	120	※2 11.1	92	180	※2 33.4	6.5×10 ⁻⁵	1323	661

※1：是圆柱型的惯量。有关平面型的惯量，请参照用户手册（SBCE-313）。

※2：是减速器的允许转矩。在选定马达容量时，请不要超过该数值。

● 齿隙：3分

马达容量	减速比	型号 (R7G-)		额定转数 转/分	额定转矩 N·m	效率 %	瞬时最大转数 转/分	瞬时最大转矩 N·m	减速器惯量※ kg/m ²	允许径向负荷 (轴中央) N	允许轴向负荷 N
		圆柱型	扁平型								
50W	1/5	VRSFPB05B50	—	600	0.517	65	900	1.55	4.13×10 ⁻⁶	392	196
	1/9	VRSFPB09B50	—	333	0.93	65	500	2.79	5.01×10 ⁻⁶	441	220
	1/15	VRSFPB15B50	—	200	1.67	70	300	5.01	3.67×10 ⁻⁶	588	294
	1/25	VRSFPB25B50	—	120	2.78	70	180	8.35	3.59×10 ⁻⁶	686	343
100W	1/5	VRSFPB05B100	VRSFPB05B100P	600	1.19	75	900	3.57	4.08×10 ⁻⁶	392	196
	1/9	VRSFPB09B100	VRSFPB09B100P	333	2.29	80	500	6.87	4.96×10 ⁻⁶	441	220
	1/15	VRSFPB15B100	VRSFPB15B100P	200	3.81	80	300	11.4	3.62×10 ⁻⁶	588	294
	1/25	VRSFPB25C100	VRSFPB25C100P	120	6.36	80	180	19	3.92×10 ⁻⁶	1323	661
200W	1/5	VRSFPB05B200	VRSFPB05B200P	600	2.7	85	900	8.11	1.53×10 ⁻⁵	392	196
	1/9	VRSFPB09C400	VRSFPB09C400P	333	3.77	66	500	11.3	3.66×10 ⁻⁵	931	465
	1/15	VRSFPB15C400	VRSFPB15C400P	200	6.29	66	300	18.8	2.71×10 ⁻⁵	1176	588
	1/25	VRSFPB25C200	VRSFPB25C200P	120	11.1	70	180	33.4	2.67×10 ⁻⁵	1323	661
400W	1/5	VRSFPB05C400	VRSFPB05C400P	600	5.4	85	900	16.2	3.22×10 ⁻⁵	784	392
	1/9	VRSFPB09C400	VRSFPB09C400P	333	9.5	83	500	28.5	3.66×10 ⁻⁵	931	465
	1/15	VRSFPB15C400	VRSFPB15C400P	200	15.8	83	300	47.5	2.71×10 ⁻⁵	1176	588
	1/25	VRSFPB25D400	VRSFPB25D400P	120	26.4	83	180	79.2	2.79×10 ⁻⁵	1617	808
750W	1/5	VRSFPB05C750	VRSFPB05C750P	600	10.7	90	900	32.2	7.17×10 ⁻⁵	784	392
	1/9	VRSFPB09D750	VRSFPB09D750P	333	18.2	85	500	54.7	9.54×10 ⁻⁵	1176	588
	1/15	VRSFPB15D750	VRSFPB15D750P	200	30.4	85	300	91.2	7.09×10 ⁻⁵	1372	686
	1/25	VRSFPB25E750	VRSFPB25E750P	120	50.7	85	180	152	7.05×10 ⁻⁵	2058	1029

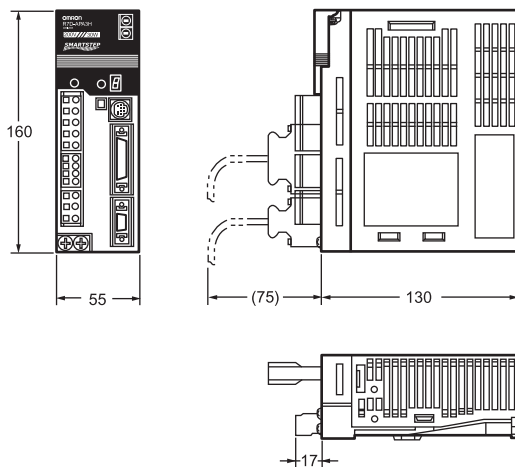
※是圆柱型的惯量。有关平面型的惯量，请参照用户手册（SBCE-313）。

外形尺寸

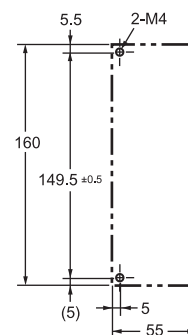
驱动器

CAD文件 是表示含有该商品外形尺寸的CAD文件。
CAD数据可以从OMRON公司的INTERNET主页上下载。(http://www.omron.co.jp/ib-info)

- AC200V:30W/50W/100W/200W
型号R7D-APA3H/APA5H/AP01H/AP02H
- AC100V: 30W/50W/100W/200W
型号R7D-APA3L/APA5L/AP01L/AP02L

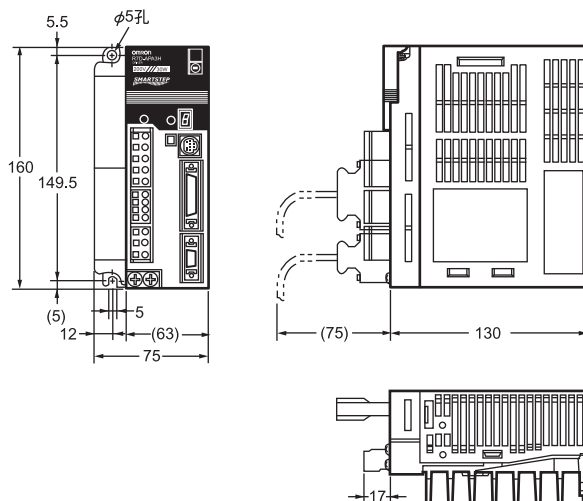


[安装孔的加工尺寸]

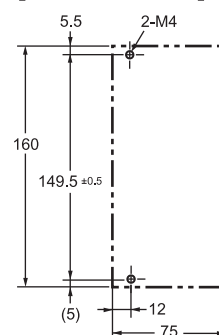


CAD文件 R7D_01

- AC200V:400W
型号R7D-AP04H
- AC100V: 400W
型号R7D-AP04L

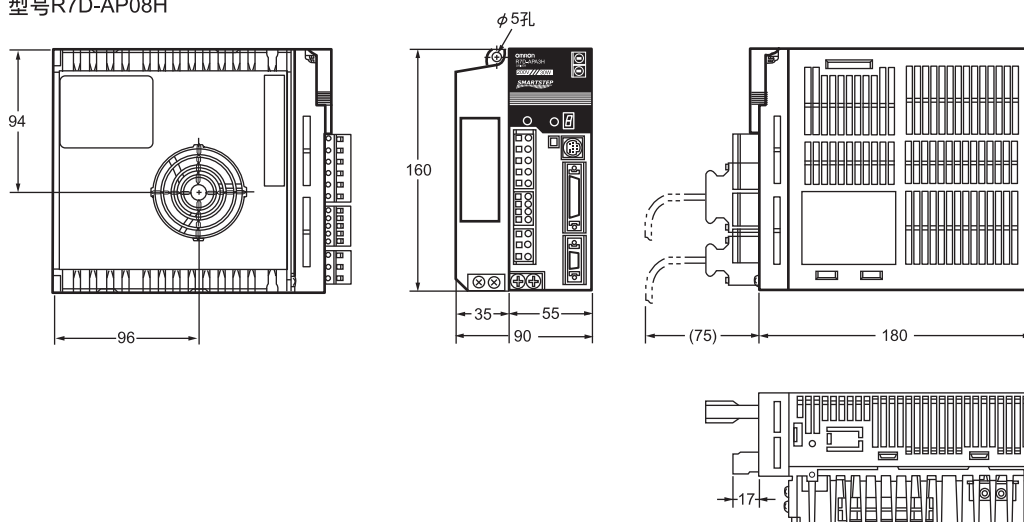


[安装孔的加工尺寸]

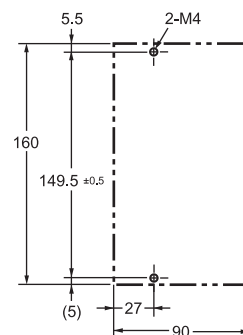


CAD文件 R7D_02

- AC200V:750W
型号R7D-AP08H



[安装孔的加工尺寸]



CAD文件 R7D_03

马达

CAD文件 是表示含有该商品外形尺寸的CAD文件。
CAD数据可以从OMRON公司的INTERNET主页上下载。(http://www.omron.co.jp/ib-info)

圆柱型马达 (3000转/分)

● AC200V:30W/50W/100W/200W/400W/750W

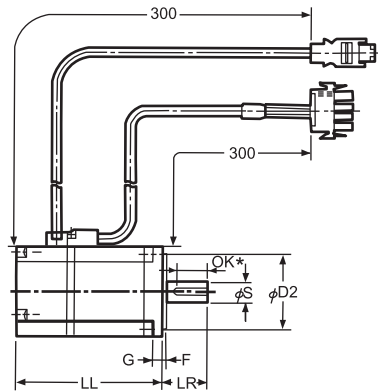
无制动器 型号R7M-A03030 (-S1) /A05030 (-S1) /A10030 (-S1) /
A20030 (-S1) /A40030 (-S1) /A75030 (-S1)

有制动器 型号R7M-A03030-B (S1) /A05030-B (-S1) /A10030-B (S1) /
A20030-B (S1) /A40030-B (-S1) /A75030-B (S1)

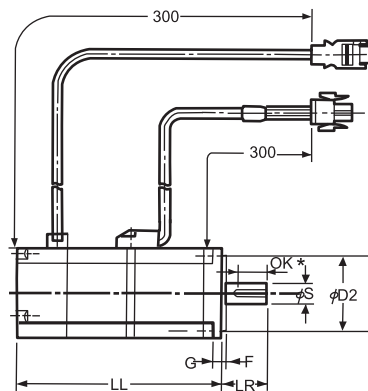
型号	尺寸(mm)		LL	LR	法兰面					轴端				CAD文件		
	无制动器	带制动器			C	D1	D2	F	G	Z	S	QK*	b*	h*	t1*	无制动器
R7M-A03030□	69.5	101	25	40	46	30h7	2.5	5	2-φ4.3	6h6	14	2	2	1.2	R7M_01	R7M_11
R7M-A05030□	77	108.5								8h6		3	3		R7M_02	R7M_12
R7M-A10030□	94.5	135								5	5	R7M_03	R7M_13			
R7M-A20030□	96.5	136	30	60	70	50h7	3	6	4-φ5.5	14h6	20	5	5	3	R7M_04	R7M_14
R7M-A40030□	124.5	164								5		5	R7M_05		R7M_15	
R7M-A75030□	145	189.5								5	5	R7M_06	R7M_16			

*是R7M-A□-□S1 (带键) 时的尺寸。

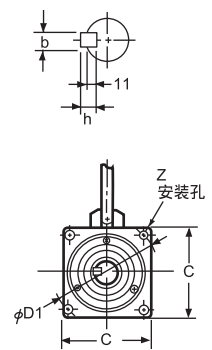
R7M-A□□□30(-S1) 无制动器



R7M-A□□□30-B(S1) 有制动器



* 轴端尺寸



扁平型马达 (3000转/分)

● AC200V:100W/200W/400W/750W

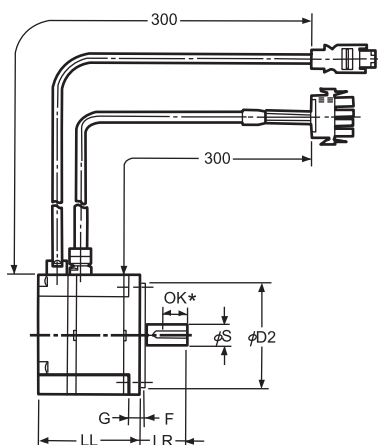
无制动器 型号R7M-AP10030 (-S1) /AP20030 (-S1) /
AP40030 (-S1) /AP75030 (-S1)

有制动器 型号R7M-AP10030-B (S1) /AP20030-B (S1) /
AP40030-B (S1) /AP75030-B (S1)

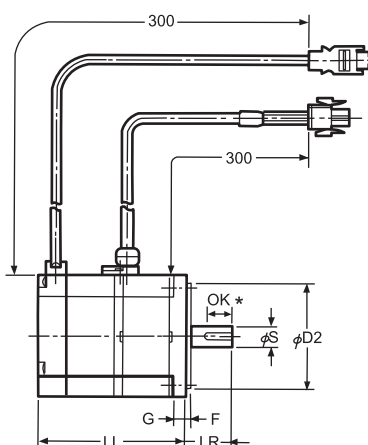
型号	尺寸(mm)		LL	LR	法兰面					轴端				CAD文件		
	无制动器	带制动器			C	D1	D2	F	G	Z	S	QK*	b*	h*	t1*	无制动器
R7M-AP10030□	62	91	25	60	70	50h7	3	6	5.5	8h6	14	3	3	1.8	R7M_07	R7M_17
R7M-AP20030□	67	98.5								5		5	R7M_08		R7M_18	
R7M-AP40030□	87	118.5	30	80	90	70h7	3	8	7	14h6	16	5	5	3	R7M_09	R7M_19
R7M-AP75030□	86.5	120								5		5	R7M_10		R7M_20	

*是R7M-A□-□S1 (带键) 时的尺寸

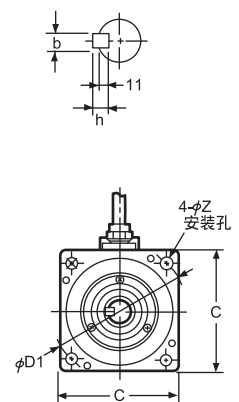
型号R7M-AP□□□30(-S1) 无制动器



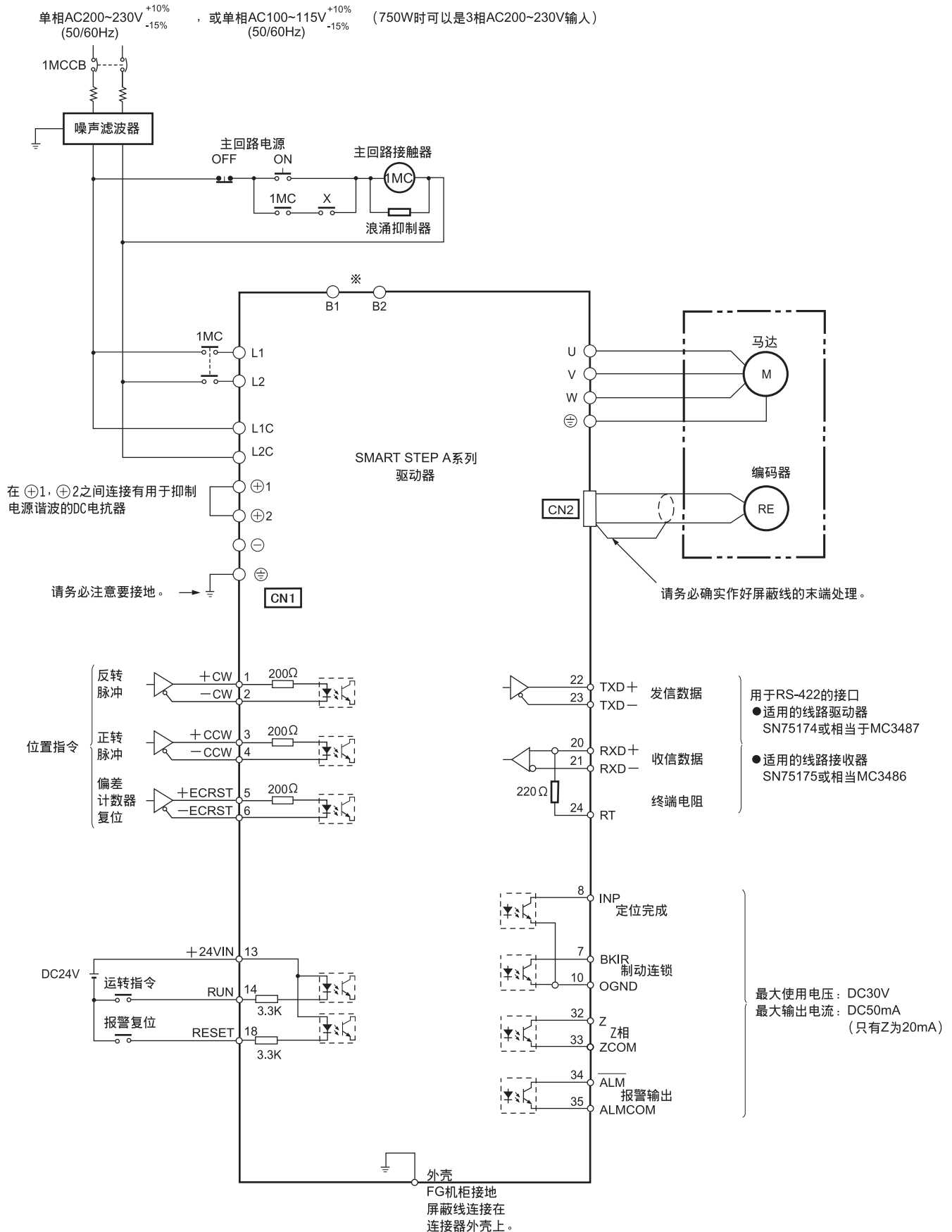
型号R7M-AP□□□30-B(S1) 有制动器



* 轴端尺寸



标准接线图



※B1-B2之间可以连接再生电阻。(400W, 750W)

400W: 如果是使用外接的再生电阻, 则在B1-B2之间连接外部再生电阻。

750W: 如果是使用外接的再生电阻, 则拆除B2-B3之间的短路片, 在B1-B2之间连接外部再生电阻。

参数单元的规格

■ 一般规格

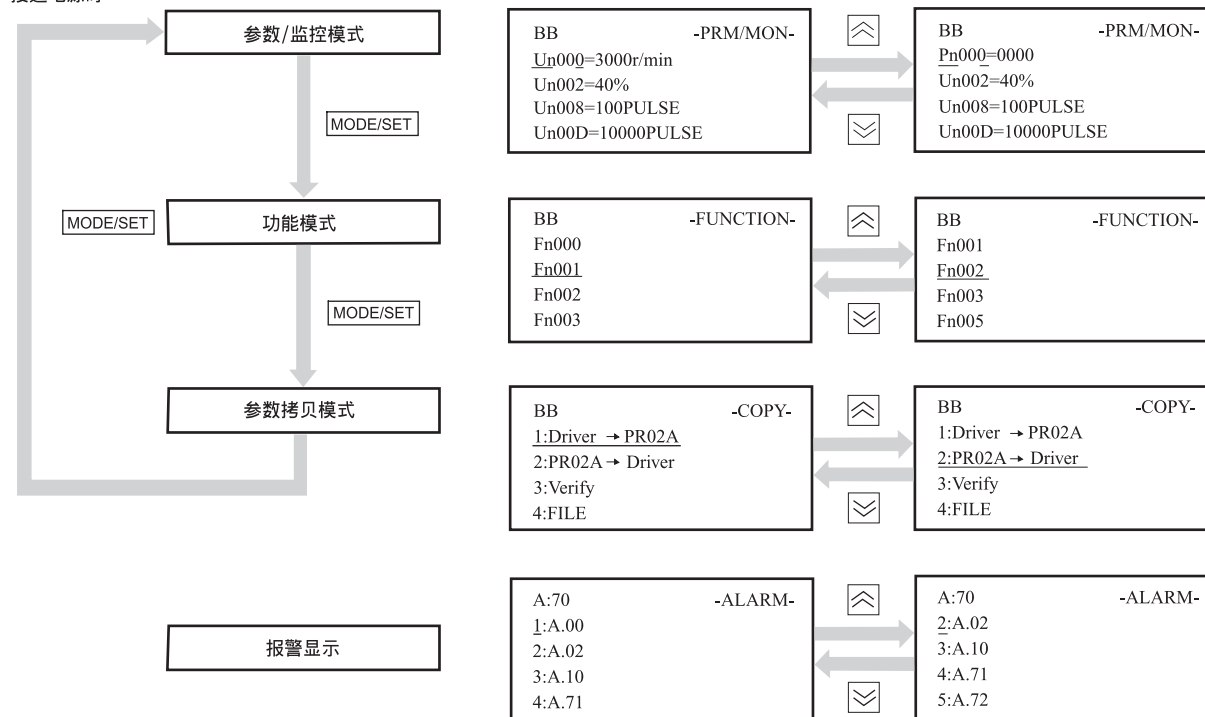
项目	规格
使用时的环境温度/湿度	0~+55°C, 20~90%RH (没有结露)
保存时的环境温度/湿度	-20~+85°C, 20~90%RH (没有结露)
使用与保存的环境	没有腐蚀性气体。
耐振动	10~55HZ双振幅0.1mm 或者加速度在4.9m/s ² 以下中的任一偏小的数值X、Y、Z方向
耐冲击	加速度19.6m/s ² 以下X、Y、Z方向 各3次

■ 性能规格

项目	功能
参数设定	参数的设定显示以及设定更改
监控显示	各种监控显示。
实施功能模式	各种功能模式的实施
报警显示	发生报警的显示
参数拷贝	从驱动器读取并保存参数数据 将参数数据写入驱动器 驱动器与参数单元之间的参数内容对照

■ 模式转移的规

接通电源时



参数规格

参数一览表

参数编号	参数名称	位号	名称	设定	说明	出厂设定	单位	设定范围
Pn000	基本开关1 ※1	0	反转模式	0	+指令为反时针方向旋转	0010	—	—
				1	+指令为顺时针方向旋转			
		1	控制模式选择	1	位置控制（脉冲串指令）			
		2~3	未使用	—				
Pn001	基本开关2 ※1	0	伺服OFF时，报警发生时停止选择	0	用动态制动器关闭马达	1002	—	—
				1	用动态制动器关闭马达马达停止后解除制动器			
		2	用自由运行关闭马达					
		1~3	未使用	—				
Pn100	速度环路增益		调整速度环路的响应性			80	Hz	1~2000
Pn101	速度环路积分时间常数		速度环路的积分时间常数			2000	0.01ms	15~51200
Pn102	位置环路增益		调整位置环路的响应性			40	1/S	1~2000
Pn103	惯量比		设定为马达转动惯量对机械惯量之比			300	%	0~10000
Pn109	正向进给量		位置控制的正向进给补偿值			0	%	0~100
Pn10A	正向进给指令		设定位置控制的正向进给的指令滤波器			0	0.01ms	0~6400
Pn110	在线自动调整设定 ※1	0	在线自动调整选择	0	接通电源后，只在运转初期自动调整	0012	—	—
				1	经常自动调整			
				2	不进行自动调整			
		1	未使用	—				
		2	粘性摩擦补偿功能选择	0	摩擦补偿：无			
				1	摩擦补偿：额定转矩比大			
2	摩擦补偿：额定转矩比小							
3	未使用	—						
Pn200	位置控制设定1 ※1	0	指令脉冲模式	0	进给脉冲/正反信号：正逻辑	1011	—	—
				1	正转脉冲/反转脉冲：正逻辑			
				2	90° 相位差（A/B相）信号（1倍频）：正逻辑			
				3	90° 相位差（A/B相）信号（2倍频）：正逻辑			
				4	90° 相位差（A/B相）信号（4倍频）：正逻辑			
				5	进给脉冲/正反信号：负逻辑			
				6	正转脉冲/反转脉冲：负逻辑			
				7	90° 相位差（A/B相）信号（1倍频）：负逻辑			
				8	90° 相位差（A/B相）信号（2倍频）：负逻辑			
		9	90° 相位差（A/B相）信号（4倍频）：负逻辑					
		1	偏差计数器复位	0	信号高电平			
				1	信号的跳变（低-高）			
				2	信号低电平			
		3	信号的跳变（高-低）					
		2	伺服OFF时，发生报警时的偏差计数器复位	0	伺服OFF发生报警，偏差计数器复位			
1	伺服OFF发生报警，偏差计数器不复位							
2	只在发生报警时，偏差计数器复位							
3	未使用	—						
Pn202	电子传动比G1（分子） ※1		设定指令脉冲和马达的移动量的脉冲率			4	—	1~65535
Pn203	电子传动比G2（分母） ※1		设定范围0.01≤ G1/G2≤100			1	—	1~65535
Pn204	位置指令滤波器时间常数1（一次滤波器）		设定对于指令脉冲的软件启动（软启动特性为1次滤波）			0	0.01ms	0~6400
Pn207	位置控制设定2（直线加减速）※1	0	位置指令滤波器选择	0	1次滤波	0000	—	—
				1	直线加减速			
		1~3	未使用	—				
Pn208	位置指令滤波器时间常数2 ※1		对于指令脉冲的软启动（软启动特性为直线加减速）			0	0.01ms	0~6400
Pn304	点动速度		点动旋转时的旋转速度设定			500	转/分	0~10000
Pn401	转矩指令滤波器时间常数		转矩指令的滤波器时间常数设定			40	0.01ms	0~65535
Pn402	正转转矩限制		正转方向的输出转矩限制数值（额定转矩比）			350	%	0~800
Pn403	反转转矩限制		反转方向的输出转矩限制数值（额定转矩比）			350	%	0~800
Pn500	定位完成的幅度		设定定位完成后信号输出的幅度			3	指令单位	0~250
Pn505	偏差计数器溢出水平		设定偏差计数器溢出时，报警的检测水平			1024	X256指令单位	1~32767
Pn600	再生电阻容量 ※2		设定计算用的再生电阻负荷率			0	10W	0~机种类型

※1: 在电源重新接通时有效。Pn110.2为在线时有效。

※2: 如果使用外部再生电阻，设定温度上升120°C时的再生吸收量。
如果不使用外部再生电阻，则设定为“0”。

功能模式的规格

编号	名称	说明
Fn000	显示报警记录	可显示10个报警记录。
Fn001	刚性选择	设定机械刚性。
Fn002	点动运转	用参数单元的键盘操作使马达旋转。
Fn003	马达原点搜索	用参数单元的键盘操作使马达旋转，检测出Z相后将马达停在Z相位置。
Fn005	用户参数的初始化	用户参数回到工厂的出厂设定值。
Fn006	报警记录数据的清除	清除报警记录的数据。
Fn007	在线自动调整结果的保存	根据在线自动调整，将识别的负载惯量值保存到Pn103。
Fn00C	模拟监控输出的偏差手动调整	按照操作规程手动调整模拟监控输出的偏差。
Fn00D	模拟监控输出的标度	进行模拟监控输出的标度。
Fn00E	马达电流检测偏差自动调整	自动调整马达电流检测偏差。
Fn00F	马达电流检测偏差手动调整	按照操作规程手动调整马达电流检测偏差。
Fn010	设定密码	禁止用户参数的变更。
Fn012	确认型号	确认驱动器的型号。

监控模式的规格

监控编号	监控内容	单位	说明
Un000	速度反馈	转/分	显示马达的实际转数
Un002	转矩指令	%	电流环路的指令值，额定转矩为100%
Un003	Z相开始的脉冲数	脉冲	Z相开始的旋转位置，用脉冲数表示 4倍频换算
Un004	电角度	度	显示马达的电角度
Un005	输入信号的监控	-	控制输入信号（CN1）的输入状态，用位灯亮/灭表示。
Un006	输出信号的监控	-	控制输入信号（CN1）的输出状态，用位灯亮/灭表示。
Un007	显示指令脉冲的速度	转/分	将指令脉冲的频率换算为（转/分）单位
Un008	位置偏差（偏差计数器）	指令单位	偏差计数器内存留的脉冲用指令单位（输入脉冲标准）表示
Un009	累积负荷率	%	表示有效转矩 将额定转矩设定为100%。用10秒为周期计算
Un00A	再生负荷率	%	表示再生电阻吸收的功率 将允许再生量（内部再生电阻容量或Pn600数值）设定为100%。 用10秒为周期计算。
Un00B	动态制动器的电阻负荷率	%	表示动态制动器动作时的消耗功率 将允许消耗量设定为100%。用10秒为周期计算
Un00C	输入脉冲计数器	指令单位	输入脉冲计数并显示（以16进制数表示）
Un00D	反馈脉冲计数器	脉冲	反馈脉冲计数并显示 4倍增换算（以16进制数表示）

产品型号一览表

■ 马达

● 圆柱型马达 (3000转/分)

规格		型号			
无键直轴	无制动器	30W	R7M-A03030		
		50W	R7M-A05030		
		100W	R7M-A10030		
		200W	R7M-A20030		
		400W	R7M-A40030		
		750W	R7M-A75030		
		30W	R7M-A03030-B		
	有制动器	50W	R7M-A05030-B		
		100W	R7M-A10030-B		
		200W	R7M-A20030-B		
		400W	R7M-A40030-B		
		750W	R7M-A75030-B		
		带键直轴	无制动器	30W	R7M-A03030-S1
				50W	R7M-A05030-S1
100W	R7M-A10030-S1				
200W	R7M-A20030-S1				
400W	R7M-A40030-S1				
750W	R7M-A75030-S1				
有制动器	30W			R7M-A03030-BS1	
	50W		R7M-A05030-BS1		
	100W		R7M-A10030-BS1		
	200W		R7M-A20030-BS1		
	400W		R7M-A40030-BS1		
	750W		R7M-A75030-BS1		

● 扁平型马达 (3000转/分)

规格		型号	
无键直轴	无制动器	100W	R7M-AP10030
		200W	R7M-AP20030
		400W	R7M-AP40030
		750W	R7M-AP75030
	有制动器	100W	R7M-AP10030-B
		200W	R7M-AP20030-B
		400W	R7M-AP40030-B
		750W	R7M-AP75030-B
带键直轴	无制动器	100W	R7M-AP10030-S1
		200W	R7M-AP20030-S1
		400W	R7M-AP40030-S1
		750W	R7M-AP75030-S1
	有制动器	100W	R7M-AP10030-BS1
		200W	R7M-AP20030-BS1
		400W	R7M-AP40030-BS1
		750W	R7M-AP75030-BS1

■ 驱动器

规格		型号
AC200V	30W	R7D-APA3H
	50W	R7D-APA5H
	100W	R7D-AP01H
	200W	R7D-AP02H
	400W	R7D-AP04H
	750W	R7D-AP08H
	AC100V	30W
50W		R7D-APA5L
100W		R7D-AP01L
200W		R7D-AP02L
400W		R7D-AP04L

■ 减速器（带键直轴）

● 圆柱型马达用（齿隙：4.5分以内）

马达容量	型号	减速器（减速比）			
		1/5	1/9	1/15	1/25
50W	R7G-RGSF05B50	○			
	R7G-RGSF09B50		○		
	R7G-RGSF15B50			○	
	R7G-RGSF25B50				○
100W	R7G-RGSF05B100	○			
	R7G-RGSF09B100		○		
	R7G-RGSF15B100			○	
	R7G-RGSF25B100				○
200W	R7G-RGSF05B200	○			
	R7G-RGSF09C400		○		
	R7G-RGSF15C400			○	
	R7G-RGSF25C400				○
400W	R7G-RGSF05C400	○			
	R7G-RGSF09C400		○		
	R7G-RGSF15C400			○	
	R7G-RGSF25C400				○
750W	R7G-RGSF05C750	○			
	R7G-RGSF09C750		○		
	R7G-RGSF15C750			○	
	R7G-RGSF25C750				○

● 扁平型马达用（齿隙：4.5分以内）

马达容量	型号	减速器（减速比）			
		1/5	1/9	1/15	1/25
100W	R7G-RGSF05B100P	○			
	R7G-RGSF09B100P		○		
	R7G-RGSF15B100P			○	
	R7G-RGSF25B100P				○
200W	R7G-RGSF05B200P	○			
	R7G-RGSF09C400P		○		
	R7G-RGSF15C400P			○	
	R7G-RGSF25C400P				○
400W	R7G-RGSF05C400P	○			
	R7G-RGSF09C400P		○		
	R7G-RGSF15C400P			○	
	R7G-RGSF25C400P				○
750W	R7G-RGSF05C750P	○			
	R7G-RGSF09C750P		○		
	R7G-RGSF15C750P			○	
	R7G-RGSF25C750P				○

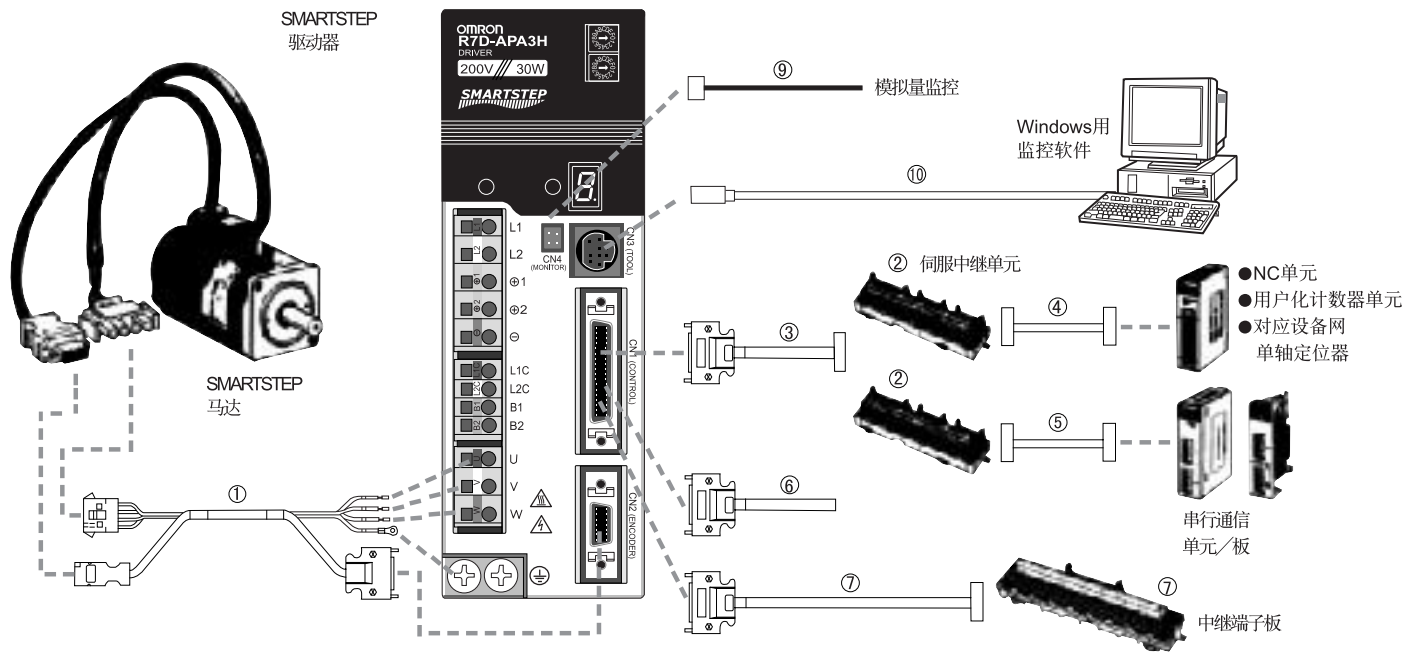
● 圆柱型马达用（齿隙：3分以内）

马达容量	型号	减速器（减速比）			
		1/5	1/9	1/15	1/25
50W	R7G-VRSFPB05B50	○			
	R7G-VRSFPB09B50		○		
	R7G-VRSFPB15B50			○	
	R7G-VRSFPB25B50				○
100W	R7G-VRSFPB05B100	○			
	R7G-VRSFPB09B100		○		
	R7G-VRSFPB15B100			○	
	R7G-VRSFPB25C100				○
200W	R7G-VRSFPB05B200	○			
	R7G-VRSFPB09C400		○		
	R7G-VRSFPB15C400			○	
	R7G-VRSFPB25C200				○
400W	R7G-VRSFPB05C400	○			
	R7G-VRSFPB09C400		○		
	R7G-VRSFPB15C400			○	
	R7G-VRSFPB25D400				○
750W	R7G-VRSFPB05C750	○			
	R7G-VRSFPB09D750		○		
	R7G-VRSFPB15D750			○	
	R7G-VRSFPB25E750				○

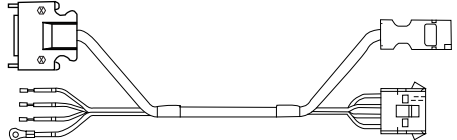
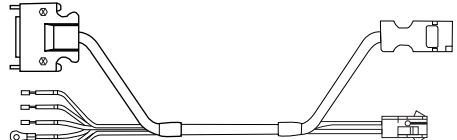
● 扁平型马达用（齿隙：3分以内）

马达容量	型号	减速器（减速比）			
		1/5	1/9	1/15	1/25
100W	R7G-VRSFPB05B100P	○			
	R7G-VRSFPB09B100P		○		
	R7G-VRSFPB15B100P			○	
	R7G-VRSFPB25C100P				○
200W	R7G-VRSFPB05B200P	○			
	R7G-VRSFPB09C400P		○		
	R7G-VRSFPB15C400P			○	
	R7G-VRSFPB25C200P				○
400W	R7G-VRSFPB05C400P	○			
	R7G-VRSFPB09C400P		○		
	R7G-VRSFPB15C400P			○	
	R7G-VRSFPB25D400P				○
750W	R7G-VRSFPB05C750P	○			
	R7G-VRSFPB09D750P		○		
	R7G-VRSFPB15D750P			○	
	R7G-VRSFPB25E750P				○

电缆组装一览表



■ 马达电缆 (CN2用)

记号	名称	连接对象	型号	内容
①	马达电缆 (用于无制动器马达)	R7M-A□□□30 R7M-A□□□30-S1 R7M-AP□□□30 R7M-AP□□□30-S1	R7A-CEA□□□S □内是电缆的长度 3m,5m,10m,15m,20m	编码器电缆 驱动器一侧的连接器 连接器插针式: 10114-3000VE 连接器盒式: 10314-52A0-008  动力电缆 马达一侧的连接器 连接器帽式: 350780-1 连接器插孔式: 350689-3
	马达电缆 (用于有制动器马达)	R7M-A□□□30-B R7M-A□□□30-BS1 R7M-AP□□□30-B R7M-AP□□□30-BS1	R7A-CEA□□□B □内是电缆的长度 3m,5m,10m,15m,20m	编码器电缆 驱动器一侧的连接器连接器 插针式: 10114-3000VE 连接器盒式: 10314-52A0-008  动力电缆 马达一侧的连接器 连接器帽式: 350781-1 连接器插孔式: 350689-3

■ 控制电缆 (CN1用)

记号	名称	连接对象	型号
②	伺服中继单元	用于N C单元 (无通信功能支持) (CS1W-NC113/133,CJ1W-NC113/133,C200HW-NC113,C200H-NC112)	XW2B-20J6-1B
		用于N C单元 (无通信功能支持) (CS1W-NC213/233/413/433,CJ1W-NC213/233/413/433,C200HW-NC213/413,C500-NC113/211,C200H-NC211)	XW2B-40J6-2B
		用于其他单元 (无通信功能支持) (CS1W-HCP22,CQM1H-PLB21,CQM1-CPU43-V1,3F88M-DRT141)	XW2B-20J6-3B
		用于N C单元 (有通信功能支持) (CS1W-NC213/233/413/433,CJ1W-NC213/233/413/433,C200HW-NC213/413)	XW2B-40J6-4A
③	驱动器一侧电缆	无通信功能支持 (XW2B-□□□J6-□B)	XW2Z-□□□□J-B5 □中是电缆长度1m、2m
		有通信功能支持 (XW2B-40J6-4A)	XW2Z-□□□□J-B7 □中是电缆长度1m、2m
④	位置控制单元一侧的电缆	CQM1H-PLB21,CQM1-CPU43-V1	XW2Z-□□□□J-A3 □中是电缆长度0.5m、1m
		C200H-NC112	XW2Z-□□□□J-A4 □中是电缆长度0.5m、1m
		C200H-NC211,C500-NC113/211	XW2Z-□□□□J-A5 □中是电缆长度0.5m、1m
		CS1W-NC113,C200HW-NC113	XW2Z-□□□□J-A8 □中是电缆长度0.5m、1m
		CS1W-NC213/413,C200HW-NC213/413	XW2Z-□□□□J-A9 □中是电缆长度0.5m、1m
		CS1W-NC133	XW2Z-□□□□J-A12 □中是电缆长度0.5m、1m
		CS1W-NC233/433	XW2Z-□□□□J-A13 □中是电缆长度0.5m、1m
		CJ1W-NC113	XW2Z-□□□□J-A16 □中是电缆长度0.5m、1m
		CJ1W-NC213/413	XW2Z-□□□□J-A17 □中是电缆长度0.5m、1m
		CJ1W-NC133	XW2Z-□□□□J-A20 □中是电缆长度0.5m、1m
		CJ1W-NC233/433	XW2Z-□□□□J-A21 □中是电缆长度0.5m、1m
		CS1W-HCP22	XW2Z-□□□□J-A22 □中是电缆长度0.5m、1m
		CS1W-HCP22	XW2Z-□□□□J-A23 □中是电缆长度0.5m、1m
		3F88M-DRT141	XW2Z-□□□□J-A25 □中是电缆长度0.5m、1m
⑤	通信电缆	RS-422 (只能用于XW2B-40J6-4A)	XW2Z-□□□□J-C1 □中是电缆长度1m、2m
⑥	控制电缆	用于通用控制器	R88A-CPU□□□S □中是电缆长度1m、2m
⑦	中继端子板电缆	用于通用控制器	R88A-CTU□□□□N □中是电缆长度1m、2m
	中继端子板		XW2B-40F5-P

■ 用于CN3的附件

记号	名称	连接对象	型号
⑩	监控软件连接电缆	DOS/V用	R7A-CCA002P2
		PC-98用	R7A-CCA002P3

■ 其他选件

记号	名称	型号
⑨	模拟量监控电缆	R88A-CMW001S

选件一览表

■ 连接器

规格	型号
编码器连接器 (马达一侧)	R7A-CNA02R
编码器连接器 (驱动器一侧)	R7A-CNA01R
控制输入输出用连接器	R88A-CNU01C

■ 参数拷贝单元

规格	型号
参数单元 (附电缆)	R7A-PR02A

■ 外部再生电阻

规格	型号
电阻器	R88A-RR22047S

■ 直流电抗器

规格	型号
用于R7D-APA3L/APA5L/AP01L	R88A-PX5063
用于R7D-AP02L	R88A-PX5062
用于R7D-APA3H/APA5H/AP01H	R88A-PX5071
用于R7D-AP02H	R88A-PX5070
用于R7D-AP04H	R88A-PX5069
用于R7D-AP04L/AP08H	R88A-PX5061

■ 前方安装用配件

规格	型号
前方安装用配件	R88A-TK01W

■ 监控连接软件

规格	样本编号
WMON Win Ver.2.0	SBCE-011

欧姆龙（中国）有限公司
地址：北京市西长安街88号北京首都时代广场1028室
电话：(010) 83913005 传真：(010) 83913688
邮编：100031

欧姆龙贸易（中国）有限公司上海办事处
地址：上海市浦东新区银城中路200号中银大厦2211室
电话：(021) 50372222 传真：(021) 50372211
邮编：200120

欧姆龙贸易（上海）有限公司
地址：上海市浦东新区爱都路253号3号楼4层
电话：(021) 50460660 传真：(021) 50460678
邮编：200131
地址：上海市银城中路200号中银大厦2211室（办事处）
电话：(021) 50372200 传真：(021) 50372211
邮编：200120

欧姆龙贸易（天津）有限公司
地址：天津港保税区天保大道77号
电话：(022) 25760295 传真：(022) 25763031
邮编：300456
地址：天津市远洋广场1号远洋大厦1801室（办事处）
电话：(022) 24207209 传真：(022) 24207223
邮编：300010

欧姆龙（中国）有限公司重庆办事处
地址：重庆市渝中区民生路283号重庆宾馆商务大厦60505室
电话：(023) 63813720 传真：(023) 63804909
邮编：400010

欧姆龙（中国）有限公司南京办事处
地址：南京市汉中路2号南京世界贸易中心1257室
电话：(025) 4726876 传真：(025) 4726409
邮编：210005

欧姆龙（中国）有限公司武汉办事处
武汉市建设大道709号建银大厦28楼2802室
电话：(027) 65776566 传真：(027) 65776569
邮编：430015

欧姆龙（中国）有限公司成都办事处
地址：成都市文武路42号新时代广场12楼G座
电话：(028) 6765345 传真：(028) 6764642
邮编：610017

欧姆龙（中国）有限公司西安办事处
地址：西安市小寨东路19号西安国际贸易中心1615室
电话：(029) 5381152 传真：(029) 5381151
邮编：710061

欧姆龙（中国）有限公司昆明办事处
地址：昆明市人民中路丰园大厦26楼2601室
电话：(0871) 5366019 5366040
传真：(0871) 5366014 邮编：650031

欧姆龙亚洲有限公司广州办事处
地址：广州市环市东路403号广州国际电子大厦2406-7室
电话：(020) 87320508 传真：(020) 87321750
邮编：510095

欧姆龙亚洲有限公司厦门办事处
地址：福建省厦门市湖滨北路19号大华银行大厦608室
电话：(0592) 5117709 传真：(0592) 5117653
邮编：361012

- 本刊物所刊登的标准价格仅为参考价格，并非用户所购买的实际价格。
- 由于本刊物所刊登的应用示例仅供参考，在实际使用过程中，请务必在确认了机器·装置的性能和安全性以后使用。
- 如果在本刊物记载的条件或环境以外使用本公司产品，以及用于象核能控制·铁路·航空·车辆·燃烧·装置·医疗器械·娱乐设施·安全器械·其他的可以预料会对人身、财产产生重大影响等方面，特别是在用于对安全性有特殊要求的情况下，请务必注意对于额定值·性能等留有余量，并采取适当的故障安全防范措施，同时还请您能及时与弊公司的营业负责人商讨有关规格书的确认等问题。

欧姆龙（中国）有限公司

电子邮件：omron@omron.com.cn
网 址：http://www.omron.com

欧姆龙公司2001版权所有
本规格可能更改，恕不另行通知。

上海印刷
200106S03

产品目录编号 SBCE-C-015