



CONTENTS

商品紹介	巻頭
体系表	1
● 形番表示・システム構成・仕様・外形寸法図	39
・パラレルI/O	44
・CC-Link	45
・EtherCAT	46
・EtherNet/IP	47
・関連部品	48
・機種選定	51
⚠ 使用上の注意事項	55



アブソデックス

AXD Series

インターフェース仕様：パラレルI/O、CC-Link、
EtherCAT、EtherNet/IP

形番表示方法

AXD - S A2 - NP

①

電源電圧
AC200V

②

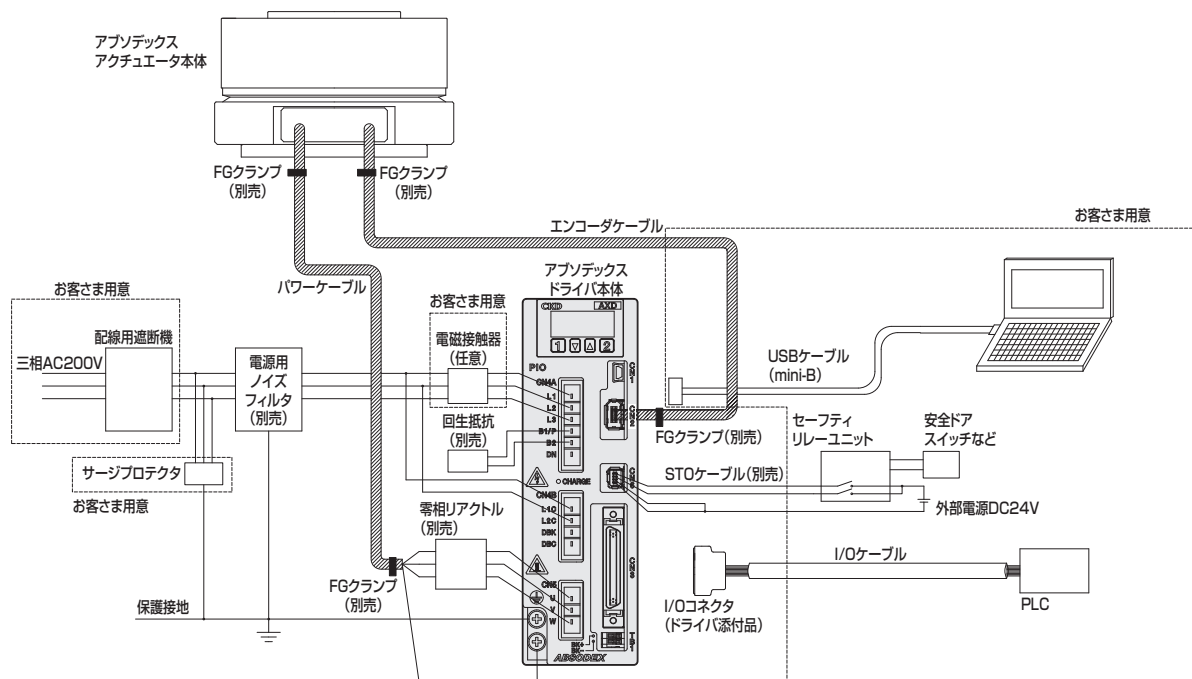
① ドライバサイズ(定格出力)

S	小型(400W)
H	大型(800W)

② インターフェース仕様

NP	パラレルI/O(NPN,PNP)
CL	CC-Link
EC	EtherCAT
EN	EtherNet/IP

システム構成



CEマーキングに対応するためには、以下の部品や過電流／短絡保護機器等が必要になります。また、ドライバは配電盤の中に設置する必要があります。これらの機器の選定や設置・配線方法の詳細については、取扱説明書をご参照ください。

※2

部品名称	適用	形番	メーカー
ノイズフィルタ	三相	3SUP-EF10-ER-6	岡谷電機産業(株)
		NF3010A-VZ	双信電機(株)
	単相	NF2015A-OD	双信電機(株)
		NF2016A-UP	
サージプロテクタ	単相	NF2016A-UPF	双信電機(株)
		NF2016A-UPF	
	三相	RC5060ZZ	双信電機(株)
		RSPD-250-U4	岡谷電機産業(株)
FGクランプ※1	単相	LT-CS32G801WS	双信電機(株)
		LT-C32G801WS	
FGクランプ※1	三相	LT-C32G801WS	双信電機(株)
		FGC-5,FGC-8	北川工業(株)

※1：FGクランプは、パワーケーブルおよびエンコーダケーブルのシールドを接地するために使用します。

※2：CKDより購入可能な部品があります。
関連部品(48ページ)をご参照ください。

一般仕様

項 目		形 番		
		AXD-SA2	AXD-HA2	
定格出力		W	400	800
主回路	定格電圧	V	AC200～240 単相または三相 ※1 ※4 ※5	
	周波数	Hz	50/60	
	許容電圧変動	V	AC170～264	
	入力電源	定格電流	A	5.5(単相) 3.2(三相)
入力電源	定格容量	kVA	1.1	1.8
	突入電流 ※2	A	45(5ms)	45(9ms)
	定格電圧	V	AC200～240 単相 ※1 ※4 ※5	
	周波数	Hz	50/60	
制御回路	許容電圧変動	V	AC170～264	
	入力電源	定格電流	A	0.12
	消費電力	W	15	
	突入電流 ※2	A	17(3ms)	
連続出力電流		A	3.5	6.8
瞬時出力電流		A	9.9	17.0
構造(保護構造)			自然冷却(IP20)	強制冷却(IP20)
使用周囲温度			0～55℃	
保存周囲温度			-20～65℃	
使用周囲湿度			90%以下 結露なきこと	
保存周囲湿度			90%以下 結露なきこと	
雰囲気			腐食性ガス、研削油、金属粉、油等の有害な雰囲気中でないこと 直射日光の当たらない屋内であること	
標高			1000m以下	
耐振動			5.9m/s ² (10～55Hz)ただし共振なきこと	
駆動方式			3相正弦波PWM	
制動方式			回生制動：回生抵抗外付け ※3	
取付方式			パネル取付	
質量		kg	約1.0	約1.5

- ※1：単相AC200Vで使用される場合には、トルク制限領域の計算が通常とは異なります。使用可否の判定については、都度お問い合わせください。
- ※2：定格電圧AC240Vにおける値です。また()内の数字は突入電流の時定数となります。
- 突入電流が収まるまでの時間は()内の数字の3倍を目安にしてください。
- ※3：回生抵抗はオプションとなります。
- ※4：アクチュエータ回転中に主電源を遮断した場合、慣性により、回転が継続されることがあります。
- ※5：主電源遮断後、ドライバの残存電圧により、モータが回転することがあります。

ブレーカ容量

●AXD-SA2

アクチュエータ形番	ブレーカ容量
	定格電流(A)
AX1R-022, AX1R-045, AX1R-075	10
AX2R-006, AX2R-012, AX2R-018	
AX4R-009, AX4R-022, AX4R-045, AX4R-075	

●AXD-HA2

アクチュエータ形番	ブレーカ容量
	定格電流(A)
AX1R-150, AX1R-210	20
AX4R-150, AX4R-300, AX4R-500, AX4R-10W	

運転モード

運転モード	概要
自動運転モード	プログラムを連続的に実行するモードです。 出荷状態では、電源投入後この自動運転モードになります。
シングルブロックモード	起動入力毎にプログラムの1ブロックを実行して 停止(プログラム停止)するモードです。
MDIモード	USBポートから入力したNCコードを即実行するモードです。
ジョグモード	ジョグ動作を行うモードです。
サーボオフモード	サーボオンが解除されるモードです。
パルス列入力モード	パルス列出力のコントローラと接続して運転するモードです。 NC プログラムによる動作や、パラメータの変更等はできなくなります。
ネットワーク運転モード	省配線仕様 -CL,-EC,-EN(CC-Link,EtherCAT,EtherNet/IP)でご使用できる運転モードです。

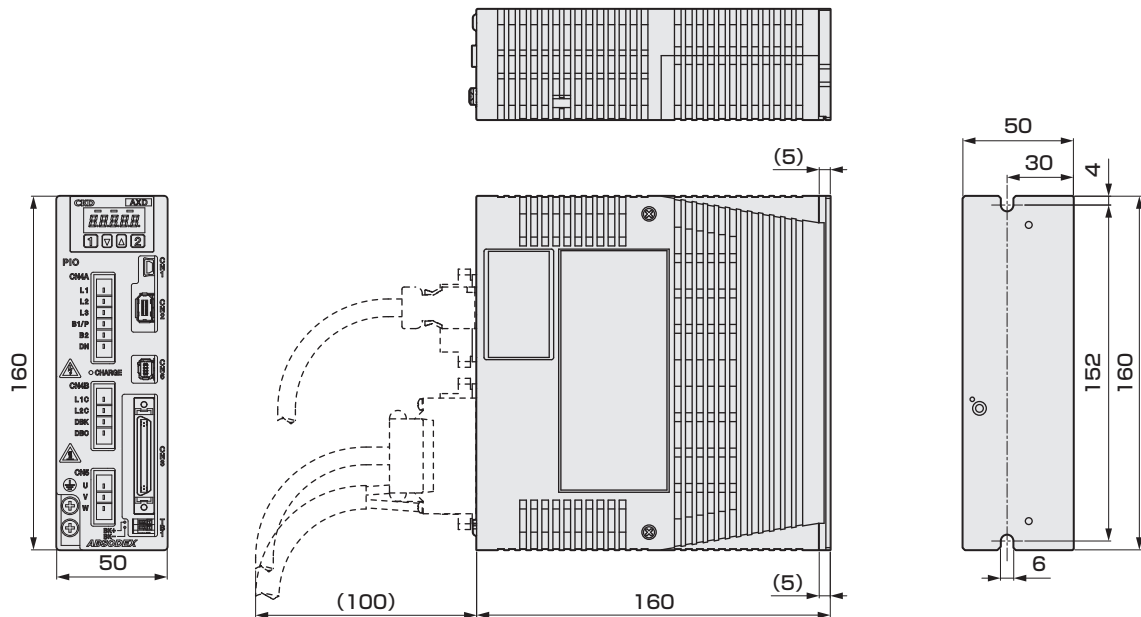
性能仕様

項目	内容
制御軸数	1軸、540,672パルス/1回転 (2,097,152パルス/1回転)
角度設定単位	°(度)、パルス、割出数
角度最小設定単位	0.001°、1パルス
速度設定単位	秒、rpm
速度設定範囲	0.01~100秒/0.01~300rpm(※1)
等分割数	1~255
最大指令値	8桁数値入力 ±99,999,999
タイマー	0.01秒~99.99秒
プログラム言語	NC言語
プログラミング方法	パソコン等により USBポートを通じてデータを設定する。(※2)
運転モード	自動、MDI、ジョグ、シングルブロック、 サーボオフ、パルス列入力モード、ネットワーク運転
座標	アブソリュート、インクレメンタル
加速度曲線	<5種類> 変形正弦(MS)、変形等速(MC・MC2)、 変形台形(MT)、トラペジoidal(TR)
ステータス表示	LED表示 CHARGE：主電源
動作表示	7セグメントLEDによる表示(5桁)
通信インターフェース	USB2.0規格準拠(FULL Speed) mini-B
入出力信号	各インターフェース仕様のページをご参照ください。
プログラム容量	約6000文字(256本)
負荷率	アクチュエータの過熱保護

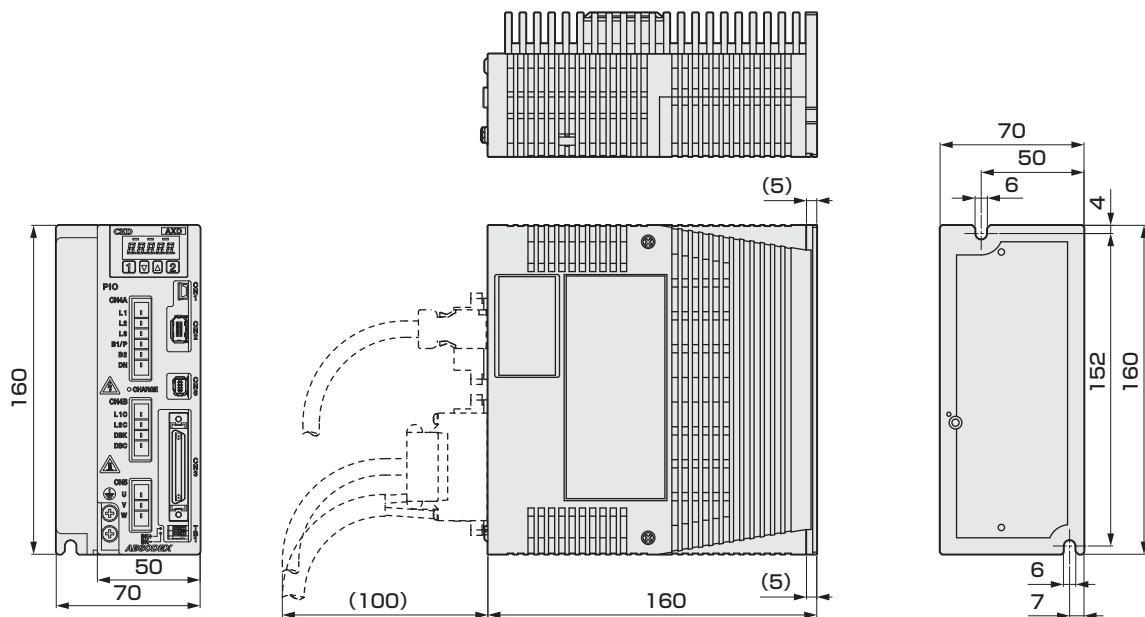
- ※1：最高回転速度は接続するアクチュエータとアクチュエータの分解能設定により異なります。
- ※2：PCソフト「AX-Tools」を用意しています。(Windows版無償提供)
PCソフト「AX-Tools」は、最新版を当社HPよりダウンロードしてご使用ください。

外形寸法図

● AXD-SA2



● AXD-HA2



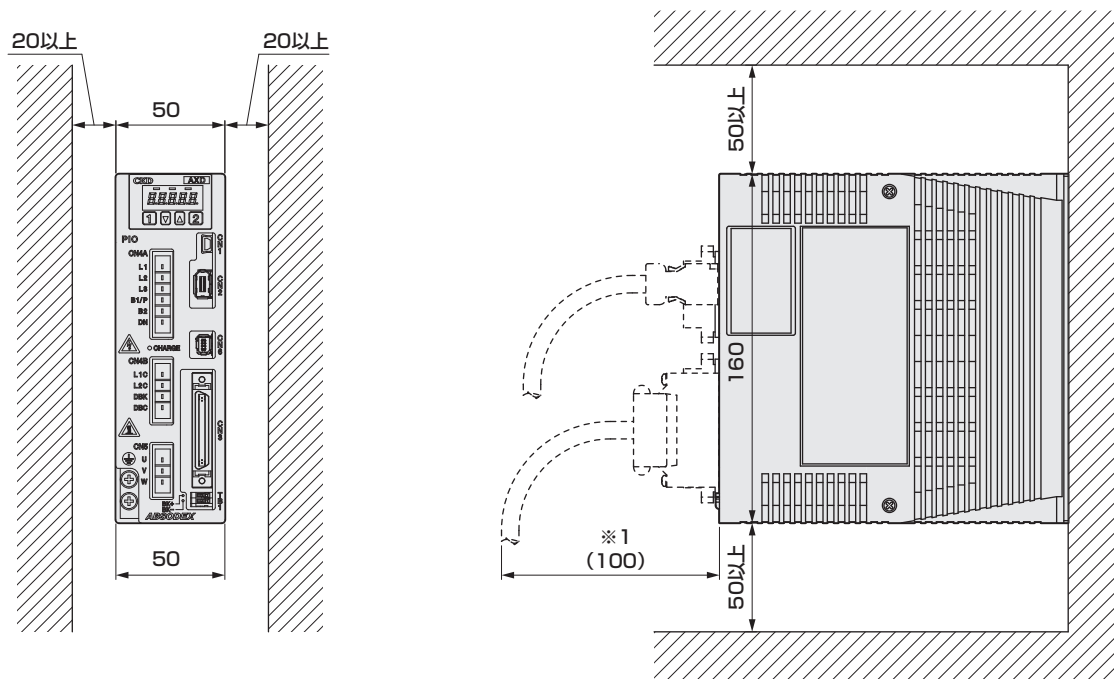
ドライバ添付品

形番	インターフェース仕様	信号用コネクタ		電源用コネクタ
AXD-□A2-NP	パラレルI/O	〈CN3〉住友スリーエム(株) 10150-3000PE(プラグ) 10350-52A0-008(シェル)	〈CN6〉日本航空電子工業(株) DZ02B008DC1	〈CN4A〉日本圧着端子製造(株) 06JFAT-SBXGF-I または 06JFAT-SBXGGKS-A
AXD-□A2-CL	CC-Link	〈CN3〉ワイドモジュラー BLZP5.08HC/05/180F SN OR BX		〈CN4B〉日本圧着端子製造(株) 04JFAT-SBXGF-I または 04JFAT-SBXGGKS-A
AXD-□A2-EC	EtherCAT	〈CN3A,CN3B〉 添付なし		〈CN5〉日本圧着端子製造(株) 03JFAT-SBYGF-I または 03JFAT-SBYGGKS-A
AXD-□A2-EN	EtherNet/IP	〈CN3A,CN3B〉 添付なし		〈コネクタ用操作レバー〉日本圧着端子製造(株) J-FAT-OT または J-FAT-OT(N)

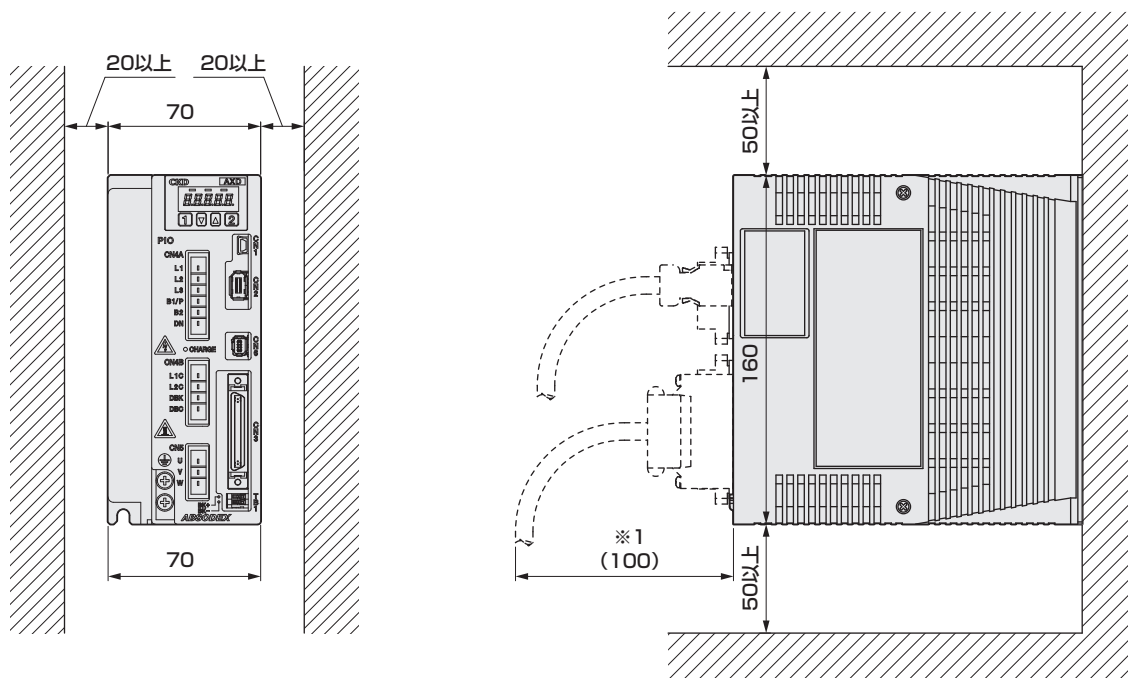
追加部品注文の際は、関連部品表をご参照ください。

設置寸法

● AXD-SA2



● AXD-HA2



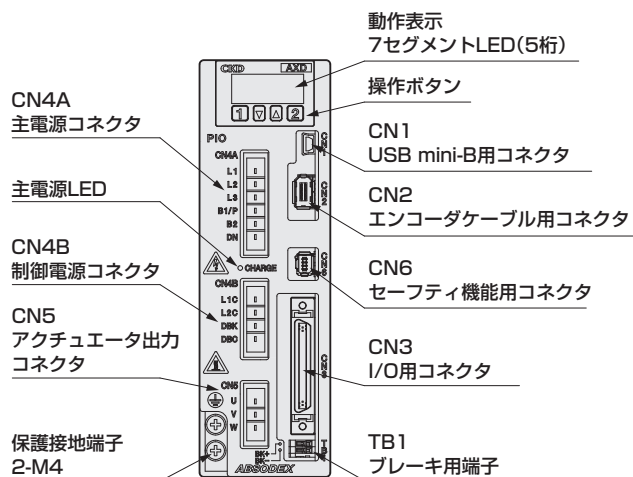
※1：ご使用になるケーブルに合わせて、余裕を持って寸法を決定してください。

使用上の注意事項

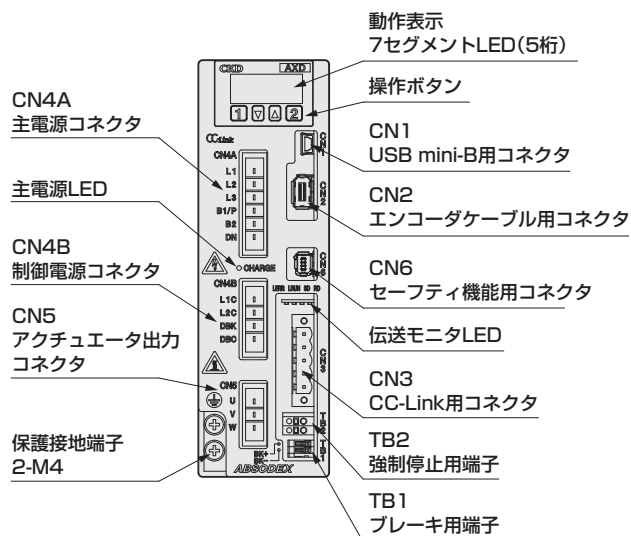
- アブソデックスドライバは、防塵、防水構造ではありません。
粉塵、水、油等がドライバ内に入ることを無きよう、ご使用環境に合わせた保護をしてください。
- アブソデックスドライバは、他の機器、壁面等の構造物とは、上面、下面は50mm以上、側面は20mm以上の間隔をあけて取り付けてください。他のドライバ、機器からの発熱がある場合は周囲温度が55℃以上とならないようご注意ください。

パネル説明

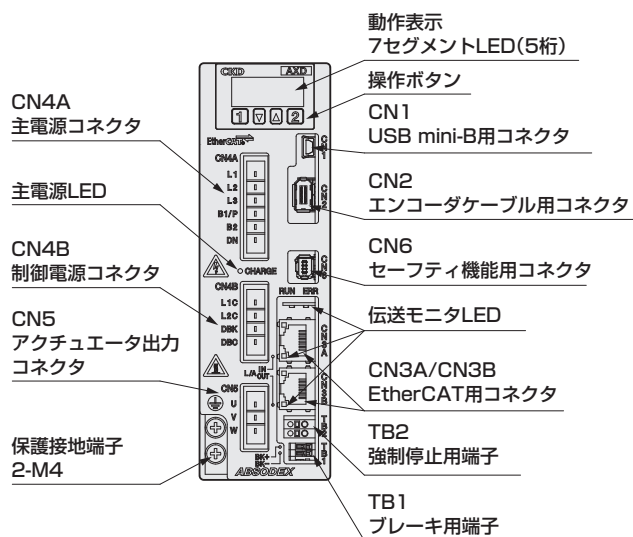
● パラレルI/O



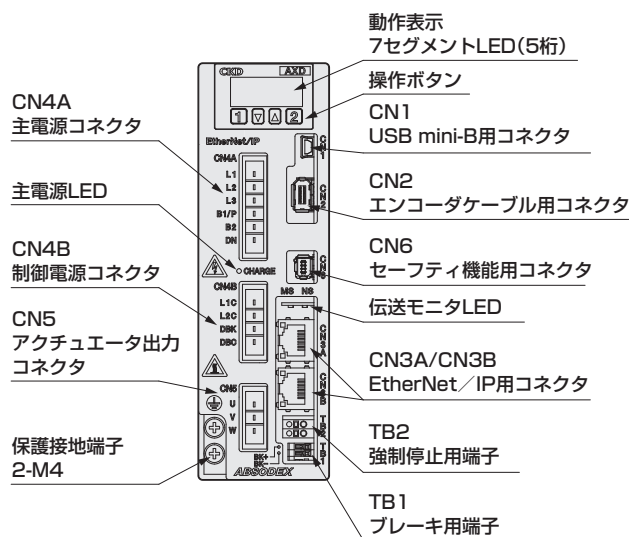
● CC-Link



● EtherCAT



● EtherNet/IP



パラレルI/O

CN3入力信号

ピン番号	信号名称	論理	判断
1~2	入力信号電源コモン		
3~4	出力信号電源コモン		
5	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
6	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
7	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
8	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
9	プログラム番号設定入力2桁目／ プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
10	プログラム番号設定入力1桁目／ プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
11	リセット入力	正	エッジ
12	原点復帰指令入力	正	エッジ
13	起動入力	正	エッジ
14	サーボオン入力／ プログラム停止入力	正	レベル エッジ
15	レディ復帰／連続回転停止入力	正	エッジ
16	アンサ入力／ 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ レベル
17	強制停止入力	負	レベル
18	ブレーキ解除入力	正	レベル

CN3パルス列入力信号

ピン番号	信号名称
19	PULSE/UP/ A相
20	—PULSE/—UP/—A相
21	DIR/ DOWN/ B相
22	—DIR/—DOWN/—B相

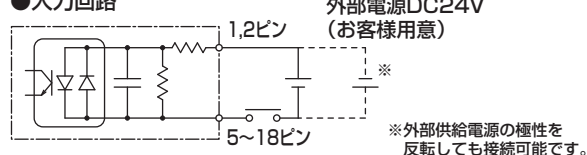
入出力回路仕様

内容	1回路電流 (mA)	最大点数 (回路)	最大電流 (mA)	最大消費電流 (mA)
入力回路	5	14	70	1120
出力回路	50	18	900	
ブレーキ出力(BK+,BK-)	75	2	150	

※出力回路の最大同時出力点数は、18点中の14点となります。

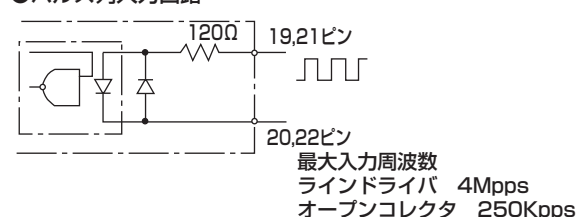
CN3入出力回路仕様

●入力回路

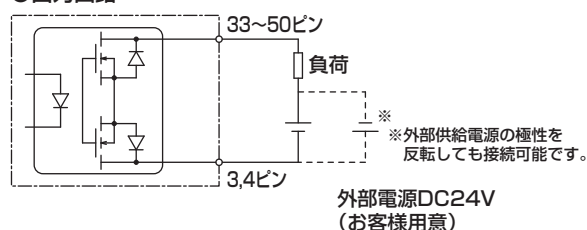


定格電圧：24V±10%(リップル含む)
定格電流：5mA(DC24V時)

●パルス列入力回路

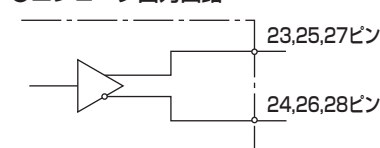


●出力回路



定格電圧：24V±10%(リップル含む)
負荷電流：50mA(MAX)

●エンコーダ出力回路



出力形式：ラインドライバ
使用ラインドライバ：26LS31相当
推奨ラインレシーバ：26LS32相当

CN3出力信号

ピン番号	信号名称	論理
33	Mコード出力(ビット0)	正
34	Mコード出力(ビット1)	正
35	Mコード出力(ビット2)	正
36	Mコード出力(ビット3)	正
37	Mコード出力(ビット4)	正
38	Mコード出力(ビット5)	正
39	Mコード出力(ビット6)	正
40	Mコード出力(ビット7)	正
41	インポジション出力	正
42	位置決め完了出力	正
43	起動入力待ち出力	正
44	アラーム出力1	負
45	アラーム出力2	負
46	インデックス途中出力1／原点位置出力	正
47	インデックス途中出力2／サーボ状態出力	正
48	レディ出力	正
49	分割位置スロープ出力	正
50	Mコードスロープ出力	正

CN3エンコーダ出力信号(インクリメンタル)

ピン番号	信号名称
23	A相(ラインドライバ出力)
24	—A相(ラインドライバ出力)
25	B相(ラインドライバ出力)
26	—B相(ラインドライバ出力)
27	Z相(ラインドライバ出力)
28	—Z相(ラインドライバ出力)

アクチュエータ
AX1R

アクチュエータ
AX2R

アクチュエータ
AX4R

ドライバ
AXD

関連部品
AXP

機種選定

使用上の注意事項

機種選定仕様
チェックシート

CC-Link

通信仕様

項目	仕様
電源	DC5Vをサーボアンプより供給
CC-Linkバージョン	Ver1.10
占有局数(局タイプ)	2局(リモートデバイス局)
リモート入力点数	64点(使用不可含む)
リモート出力点数	64点(使用不可含む)
リモートレジスタ入出力	入力 8ワード / 出力 8ワード
通信速度	10M / 5M / 2.5M / 625k / 156kbps (パラメータ設定により選択)
接続ケーブル	CC-Link Ver1.10対応ケーブル (シールド付き3芯ツイストペアケーブル)
伝送フォーマット	HDLCD準拠
リモート局番	1~63(パラメータで設定)
接続台数	リモートデバイス局のみで 最大32台 / 2局占有
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 負荷率、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負荷率、 角加速度、アラーム、パラメータ、 運転モード

入出力信号

PLC → AXD(Input)

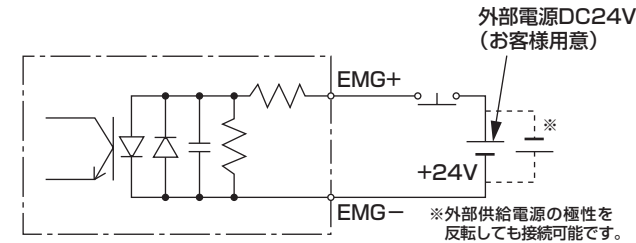
デバイス No.	信号名称	論理	判断
RYn0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
RYn1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
RYn2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
RYn3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
RYn4	プログラム番号設定入力二桁目 / プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
RYn5	プログラム番号設定入力一桁目 / プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
RYn6	リセット入力	正	エッジ
RYn7	原点復帰指令入力	正	エッジ
RYn8	起動入力	正	エッジ
RYn9	サーボオン入力 / プログラム停止入力	正	レベル エッジ
RYnA	レディ復帰入力 / 連続回転停止入力	正	エッジ
RYnB	アンサ入力 / 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ レベル
RYnC	強制停止入力	負	レベル
RYnD	ブレーキ解除入力	正	レベル
RYnE	ジョグ動作入力(CW方向)	正	レベル
RYnF	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	レベル
RY(n+1)0	使用不可 / 移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
RY(n+1)1	使用不可 / 移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
RY(n+1)2	使用不可 / 移動速度単位選択入力	正	レベル
RY(n+1)3	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
RY(n+1)4 RY(n+1)F	使用不可		
RY(n+2)0	モニタ出力実行要求	正	レベル
RY(n+2)1	命令コード実行要求	正	エッジ
RY(n+2)2 RY(n+2)F	使用不可		
RY(n+3)0 RY(n+3)F	使用不可		
RWwn0	モニタコード1		
RWwn1	モニタコード2		
RWwn2	命令コード		
RWwn3	書き込みデータ / AコードまたはPコード		
RWwn4	データ指定 / Fコード		
RWwn5	データ指定 / Fコード		
RWwn6	—		
RWwn7	—		

AXD(Output) → PLC

デバイス No.	信号名称	論理
RXn0	Mコード出力(ビット0)	正
RXn1	Mコード出力(ビット1)	正
RXn2	Mコード出力(ビット2)	正
RXn3	Mコード出力(ビット3)	正
RXn4	Mコード出力(ビット4)	正
RXn5	Mコード出力(ビット5)	正
RXn6	Mコード出力(ビット6)	正
RXn7	Mコード出力(ビット7)	正
RXn8	インポジション出力	正
RXn9	位置決め完了出力	正
RXnA	起動入力待ち出力	正
RXnB	アラーム出力1	負
RXnC	アラーム出力2	負
RXnD	インデックス途中出力1 / 原点位置出力	正
RXnE	インデックス途中出力2 / サーボ状態出力	正
RXnF	レディ出力	正
RX(n+1)0	分割位置ストロブ出力	正
RX(n+1)1	Mコードストロブ出力	正
RX(n+1)2 RX(n+1)F	使用不可	
RX(n+2)0	モニタ中	正
RX(n+2)1	命令コード実行完了	正
RX(n+2)2 RX(n+2)F	使用不可	
RX(n+3)0 RX(n+3)A	使用不可	
RX(n+3)B	リモートREADY	正
RX(n+3)C RX(n+3)F	使用不可	
RWwn0	モニタデータ1	
RWwn1	返答コード	
RWwn2	読み出しデータ	
RWwn3	読み出しデータ	
RWwn4	読み出しデータ	
RWwn5	モニタデータ2	
RWwn6	—	
RWwn7	—	

※ n は局番設定によって決まる値

TB2 入力回路仕様(強制停止)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

使用上の注意事項

- 通信ケーブルと動力線(パワーケーブル、電源ケーブル等)は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの発生原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、CC-Link協会のホームページのCC-Link敷設マニュアルなどを参考にしてください。

EtherCAT

通信仕様

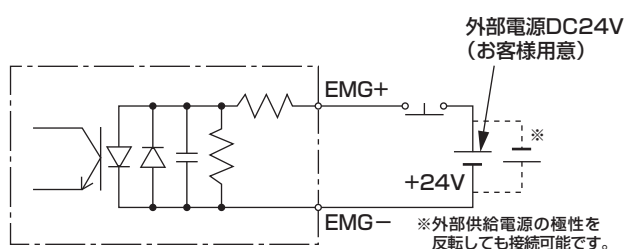
項目	仕様
通信プロトコル	EtherCAT
通信速度	100Mbps (ファーストイーサネット、全二重)
プロセスデータ	固定PDOマッピング
最大PDOデータ長	RxPDO : 40バイト / TxPDO : 40バイト
ステーションエイリアス	0~65535 (マスタから設定)
接続ケーブル	EtherCAT対応ケーブル (CAT5e以上のツイストペアケーブル (アルミテブと編組の二重遮蔽)を推奨)
ノードアドレス	マスタが自動割り付け
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 負荷率、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負荷率、 角加速度、アラーム、パラメータ、 運転モード

入出力信号

PLC → AXD(Input)

Index	Sub Index	表示名	bit	信号名称	論理	判断
0x3000	0x01	Input signal 1	0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
			1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
			2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
			3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
			4	プログラム番号設定入力二桁目 / プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
			5	プログラム番号設定入力一桁目 / プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
			6	リセット入力	正	エッジ
			7	原点復帰指令入力	正	エッジ
			8	起動入力	正	エッジ
			9	サーボオン入力 / プログラム停止入力	正	レベル エッジ
			10	レディ復帰入力 / 連続回転停止入力	正	エッジ
			11	アンサ入力 / 位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ レベル
			12	強制停止入力	負	レベル
			13	ブレーキ解除入力	正	レベル
			14	ジョグ動作入力(CW方向)	正	レベル
			15	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	レベル
	0x02	Input signal 2	16	使用不可 / 移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
			17	使用不可 / 移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
			18	使用不可 / 移動速度単位選択入力	正	レベル
			19	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
			20	使用不可		
			21			
			22			
			23	使用不可		
			24			
			25			
			26	使用不可		
			27			
			28			
			29	使用不可		
			30			
			31			
0x3001	0x01	Input data 1	-	モニタコード1		
	0x02	Input data 2	-	モニタコード2		
	0x03	Input data 3	-	モニタコード3		
	0x04	Input data 4	-	モニタコード4		
	0x05	Input data 5	-	モニタコード5		
0x3002	0x01	Input command 1	-	命令コード		
	0x02	Input command 2	-	書き込みデータ / AコードまたはPコード		
	0x03	Input command 3	-	データ指定 / Fコード		

TB2 入力回路仕様(強制停止)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

PDOマッピング

RxPDO

Index	Sub Index	表示名	内容
0x1600	0x00	PDOオブジェクト数	10
	0x01	Input signal 1	0x3000-0x01
	0x02	Input signal 2	0x3000-0x02
	0x03	Input data 1	0x3001-0x01
	0x04	Input data 2	0x3001-0x02
	0x05	Input data 3	0x3001-0x03
	0x06	Input data 4	0x3001-0x04
	0x07	Input data 5	0x3001-0x05
	0x08	Input command 1	0x3002-0x01
	0x09	Input command 2	0x3002-0x02
	0x0A	Input command 3	0x3002-0x03

TxPDO

Index	Sub Index	表示名	内容
0x1A00	0x00	PDOオブジェクト数	10
	0x01	Output signal 1	0x2000-0x01
	0x02	Output signal 2	0x2000-0x02
	0x03	Output data 1	0x2001-0x01
	0x04	Output data 2	0x2001-0x02
	0x05	Output data 3	0x2001-0x03
	0x06	Output data 4	0x2001-0x04
	0x07	Output data 5	0x2001-0x05
	0x08	Output command 1	0x2002-0x01
	0x09	Output command 2	0x2002-0x02
	0x0A	Output command 3	0x2002-0x03

入出力信号

AXD(Output) → PLC

Index	Sub Index	表示名	bit	信号名称	論理
0x2000	0x01	Output signal 1	0	Mコード出力(ビット0)	正
			1	Mコード出力(ビット1)	正
			2	Mコード出力(ビット2)	正
			3	Mコード出力(ビット3)	正
			4	Mコード出力(ビット4)	正
			5	Mコード出力(ビット5)	正
			6	Mコード出力(ビット6)	正
			7	Mコード出力(ビット7)	正
			8	インポジション出力	正
			9	位置決め完了出力	正
			10	起動入力待ち出力	正
			11	アラーム出力1	負
			12	アラーム出力2	負
			13	インデックス途中出力1 / 原点位置出力	正
			14	インデックス途中出力2 / サーボ状態出力	正
			15	レディ出力	正
			16	分割位置スロープ出力	正
0x2001	0x02	Output signal 2	17	Mコードスロープ出力	正
			18	使用不可	
			19		
			20		
			21	モニタ中	正
			22		
			23		
			24	命令コード実行完了	正
			25		
			26		
0x2002	0x03	Output command 3	27	使用不可	
			28		
			29		
			30	モニタデータ1	
			31		

使用上の注意事項

- 通信ケーブルと動力線(パワーケーブル、電源ケーブル等)は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、EtherCAT Technology GroupのホームページのEtherCAT敷設ガイドラインなどを参考にしてください。

EtherNet/IP

通信仕様

項目	仕様
通信プロトコル	EtherNet/IP
通信速度	自動設定 (100Mbps/10Mbps、全二重/半二重)
占有バイト数	入力：32バイト/出力：32バイト
IPアドレス	0.0.0.0～255.255.255.255 (パラメータまたはDHCPで設定)
サブネットマスク	0.0.0.0～255.255.255.255 (パラメータまたはDHCPで設定)
デフォルトゲートウェイ	0.0.0.0～255.255.255.255 (パラメータまたはDHCPで設定)
RPI (パケットインターバル)	2msec～10000msec
接続ケーブル	EtherNet/IP対応ケーブル (CAT5e以上のツイストペアケーブル (アルミテープと編組の二重遮へい) を推奨)
モニタ機能	1回転内現在位置(度、パルス)、 位置偏差量、プログラム番号、 負荷率、回転速度、 ポイントテーブル番号、トルク負 荷率、角加速度、アラーム、 パラメータ、運転モード

入出力信号

PLC → AXD(Input)

バイト	bit	信号名称	論理	判断
0	0	プログラム番号選択入力(ビット0)	正	レベル
	1	プログラム番号選択入力(ビット1)	正	レベル
	2	プログラム番号選択入力(ビット2)	正	レベル
	3	プログラム番号選択入力(ビット3)	正	レベル
	4	プログラム番号設定入力二桁目 ／プログラム番号選択入力(ビット4)	正	エッジ レベル
	5	プログラム番号設定入力一桁目 ／プログラム番号選択入力(ビット5)	正	エッジ レベル
	6	リセット入力	正	エッジ
	7	原点復帰指令入力	正	エッジ
1	0	起動入力	正	エッジ
	1	サーボオン入力 ／プログラム停止入力	正	レベル エッジ
	2	レディ復帰入力 ／連続回転停止入力	正	エッジ
	3	アンサ入力 ／位置偏差カウンタリセット入力	正	エッジ レベル
	4	強制停止入力	負	レベル
	5	ブレーキ解除入力	正	レベル
	6	ジョグ動作入力(CW方向)	正	レベル
	7	ジョグ動作入力(CCW方向)	正	レベル
2	0	使用不可 ／移動単位選択入力(ビット0)	正	レベル
	1	使用不可 ／移動単位選択入力(ビット1)	正	レベル
	2	使用不可 ／移動速度単位選択入力	正	レベル
	3	テーブル運転、データ入力運転 切替入力	正	レベル
	4～7	使用不可		
	3	使用不可		
	0	モニタ出力実行要求	正	レベル
	1	命令コード実行要求	正	エッジ
4	2～7	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
	8	使用不可		
	9	使用不可		
	10	使用不可		
	11	使用不可		
12	0	モニタコード1		
	1	使用不可		
	2	使用不可		
	3	使用不可		
	4	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
16	0	モニタコード2		
	1	使用不可		
	2	使用不可		
	3	使用不可		
	4	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
20	0	モニタコード3		
	1	使用不可		
	2	使用不可		
	3	使用不可		
	4	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
24	0	命令コード		
	1	使用不可		
	2	使用不可		
	3	使用不可		
	4	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
28	0	書き込みデータ ／AコードまたはPコード		
	1	使用不可		
	2	使用不可		
	3	使用不可		
	4	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		
32	0	データ設定 ／Fコード		
	1	使用不可		
	2	使用不可		
	3	使用不可		
	4	使用不可		
	5	使用不可		
	6	使用不可		
	7	使用不可		

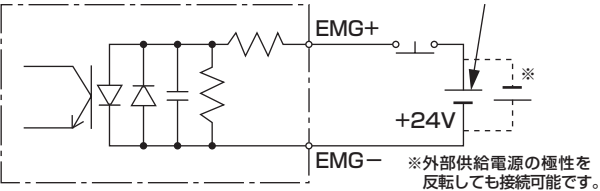
入出力信号

AXD(Output) → PLC

バイト	bit	信号名称	論理
0	0	Mコード出力(ビット0)	正
	1	Mコード出力(ビット1)	正
	2	Mコード出力(ビット2)	正
	3	Mコード出力(ビット3)	正
	4	Mコード出力(ビット4)	正
	5	Mコード出力(ビット5)	正
	6	Mコード出力(ビット6)	正
	7	Mコード出力(ビット7)	正
1	0	インポジション出力	正
	1	位置決め完了出力	正
	2	起動入力待ち出力	正
	3	アラーム出力1	負
	4	アラーム出力2	負
	5	インデックス途中出力1 ／原点位置出力	正
	6	インデックス途中出力2 ／サーボ状態出力	正
	7	レディ出力	正
2	0	分割位置ストロブ出力	正
	1	Mコードストロブ出力	正
	2～7	使用不可	
3	0	使用不可	
	1	モニタ中	正
	2	命令コード実行完了	正
	3	使用不可	
4	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
5	0	モニタデータ1	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
6	0	モニタデータ2	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
7	0	モニタデータ3	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
8	0	返答コード	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
9	0	読出しデータ	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
10	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
11	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
12	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
13	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
14	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
15	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
16	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
17	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
18	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
19	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
20	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
21	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
22	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
23	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
24	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
25	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
26	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
27	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
28	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
29	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
30	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	
31	0	使用不可	
	1	使用不可	
	2	使用不可	
	3	使用不可	

TB2 入力回路仕様(強制停止)

外部電源DC24V
(お客様用意)



定格電圧24V±10%、定格電流5mA以下

使用上の注意事項

- 通信ケーブルと動力線(パワーケーブル、電源ケーブル等)は、十分な距離を保ってください。
- 通信ケーブルと動力線を接近させたり束ねたりすると、ノイズにより通信が不安定となり通信エラー、通信リトライの原因となります。
- 通信ケーブルの敷設について詳しくは、ODVAのホームページのEtherNet/IP敷設マニュアルなどを参考にしてください。