

AB80411ケーブル仕様書

株式会社ノヴァ電子
2007. 12. 25

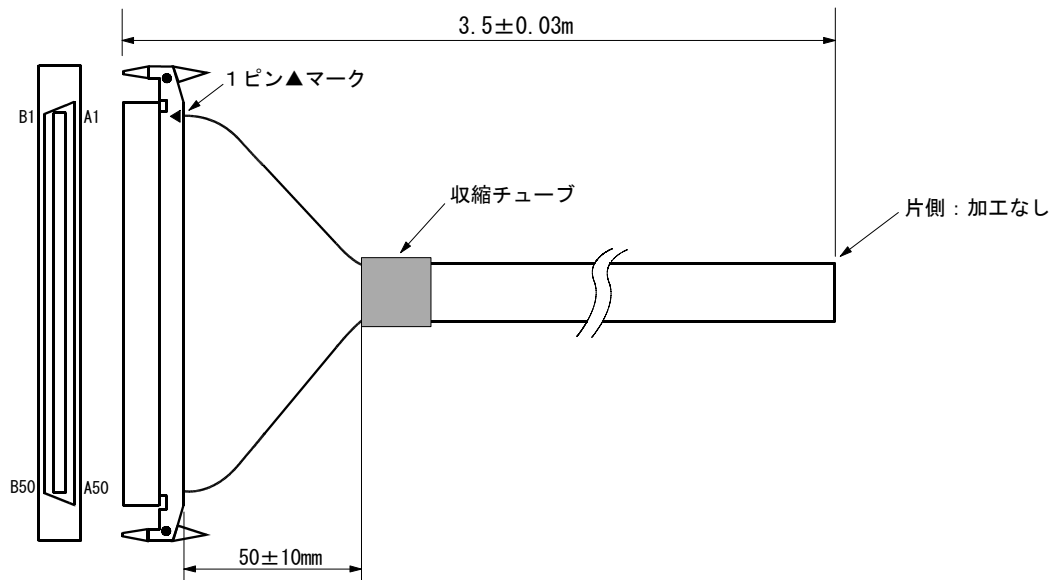
1. 適用

本仕様書は、MC8043P及びMC8082PボードのI/Oケーブルに適用する。

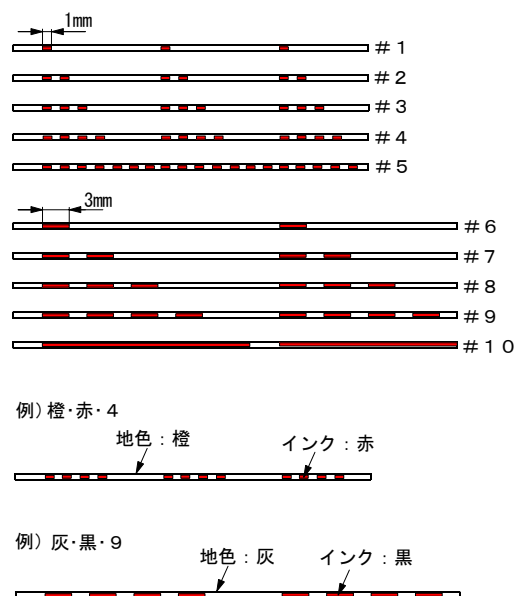
2. 仕様

コネクタ	FX2B-100SA-1.27R (ヒロセ) 片側のみ
ケーブル長	3.5m
ケーブル	UL20276-SB(MA)50P (日立電線) AWG28×50対 シールド付き

3. 形状



4. 線心識別



5-1. MC8043Pボードの線心割り当て

赤/黒のツイストペア

ピン	信号名	入/出	内 容	丸ケーブル 線識別	ピン	信号名	入/出	内 容	丸ケーブル 線識別
A1	VEX		外部電源 (DC12~24V)	橙・赤・1	B1	VEX		外部電源 (DC12~24V)	橙・赤・6
A2	EMG	入力	緊急停止 (全軸共通)	橙・黒・1	B2				橙・黒・6
A3	XLMT+	入力	X軸+方向リミット	灰・赤・1	B3	ZLMT+	入力	Z軸+方向リミット	灰・赤・6
A4	XLMT-	入力	X軸-方向リミット	灰・黒・1	B4	ZLMT-	入力	Z軸-方向リミット	灰・黒・6
A5	XIN1	入力	X軸減速停止/即停止	白・赤・1	B5	ZIN1	入力	Z軸減速停止/即停止	白・赤・6
A6	XIN2	入力	X軸減速停止/即停止	白・黒・1	B6	ZIN2	入力	Z軸減速停止/即停止	白・黒・6
A7	XIN3	入力	X軸減速停止/即停止	黄・赤・1	B7	ZIN3	入力	Z軸減速停止/即停止	黄・赤・6
A8	YLMT+	入力	Y軸+方向リミット	黄・黒・1	B8	ULMT+	入力	U軸+方向リミット	黄・黒・6
A9	YLMT-	入力	Y軸-方向リミット	桃・赤・1	B9	ULMT-	入力	U軸-方向リミット	桃・赤・6
A10	YIN1	入力	Y軸減速停止/即停止	桃・黒・1	B10	UIN1	入力	U軸減速停止/即停止	桃・黒・6
A11	YIN2	入力	Y軸減速停止/即停止	橙・赤・2	B11	UIN2	入力	U軸減速停止/即停止	橙・赤・7
A12	YIN3	入力	Y軸減速停止/即停止	橙・黒・2	B12	UIN3	入力	U軸減速停止/即停止	橙・黒・7
A13	XINPOS	入力	X軸サーボ位置決め完了	灰・赤・2	B13	ZINPOS	入力	Z軸サーボ位置決め完了	灰・赤・7
A14	XALARM	入力	X軸サーボアラーム	灰・黒・2	B14	ZALARM	入力	Z軸サーボアラーム	灰・黒・7
A15	XECAP	入力	X軸エンコーダA相	白・赤・2	B15	ZECAP	入力	Z軸エンコーダA相	白・赤・7
A16	XECAN	入力	X軸エンコーダA相	白・黒・2	B16	ZECAN	入力	Z軸エンコーダA相	白・黒・7
A17	XECBP	入力	X軸エンコーダB相	黄・赤・2	B17	ZECBP	入力	Z軸エンコーダB相	黄・赤・7
A18	XECBN	入力	X軸エンコーダB相	黄・黒・2	B18	ZECBN	入力	Z軸エンコーダB相	黄・黒・7
A19	XINOP	入力	X軸エンコーダZ相	桃・赤・2	B19	ZINOP	入力	Z軸エンコーダZ相	桃・赤・7
A20	XINON	入力	X軸エンコーダZ相	桃・黒・2	B20	ZINON	入力	Z軸エンコーダZ相	桃・黒・7
A21	YINPOS	入力	Y軸サーボ位置決め完了	橙・赤・3	B21	UINPOS	入力	U軸サーボ位置決め完了	橙・赤・8
A22	YALARM	入力	Y軸サーボアラーム	橙・黒・3	B22	UALARM	入力	U軸サーボアラーム	橙・黒・8
A23	YECAP	入力	Y軸エンコーダA相	灰・赤・3	B23	UECAP	入力	U軸エンコーダA相	灰・赤・8
A24	YECAN	入力	Y軸エンコーダA相	灰・黒・3	B24	UECAN	入力	U軸エンコーダA相	灰・黒・8
A25	YECBP	入力	Y軸エンコーダB相	白・赤・3	B25	UECBP	入力	U軸エンコーダB相	白・赤・8
A26	YECBN	入力	Y軸エンコーダB相	白・黒・3	B26	UECBN	入力	U軸エンコーダB相	白・黒・8
A27	YINOP	入力	Y軸エンコーダZ相	黄・赤・3	B27	UINOP	入力	U軸エンコーダZ相	黄・赤・8
A28	YINON	入力	Y軸エンコーダZ相	黄・黒・3	B28	UINON	入力	U軸エンコーダZ相	黄・黒・8
A29	XEXOP+	入力	X軸+方向ドライブ操作	桃・赤・3	B29	ZEXOP+	入力	Z軸+方向ドライブ操作	桃・赤・8
A30	XEXOP-	入力	X軸-方向ドライブ操作	桃・黒・3	B30	ZEXOP-	入力	Z軸-方向ドライブ操作	桃・黒・8
A31	YEXOP+	入力	Y軸+方向ドライブ操作	橙・赤・4	B31	UEXOP+	入力	U軸+方向ドライブ操作	橙・赤・9
A32	YEXOP-	入力	Y軸-方向ドライブ操作	橙・黒・4	B32	UEXOP-	入力	U軸-方向ドライブ操作	橙・黒・9
A33	GND		内部回路GND	灰・赤・4 (注)	B33	GND		内部回路GND	灰・赤・9 (注)
A34	XOUT4	出力	X軸汎用出力	白・赤・4	B34	ZOUT4	出力	Z軸汎用出力	白・赤・9
A35	XOUT5	出力	X軸汎用出力	白・黒・4	B35	ZOUT5	出力	Z軸汎用出力	白・黒・9
A36	XOUT6	出力	X軸汎用出力	黄・赤・4	B36	ZOUT6	出力	Z軸汎用出力	黄・赤・9
A37	XOUT7	出力	X軸汎用出力	黄・黒・4	B37	ZOUT7	出力	Z軸汎用出力	黄・黒・9
A38	XP+P	出力	X軸+方向ドライブパルス	桃・赤・4	B38	ZP+P	出力	Z軸+方向ドライブパルス	桃・赤・9
A39	XP+N	出力	X軸+方向ドライブパルス	桃・黒・4	B39	ZP+N	出力	Z軸+方向ドライブパルス	桃・黒・9
A40	XP-P	出力	X軸-方向ドライブパルス	橙・赤・5	B40	ZP-P	出力	Z軸-方向ドライブパルス	橙・赤・10
A41	XP-N	出力	X軸-方向ドライブパルス	橙・黒・5	B41	ZP-N	出力	Z軸-方向ドライブパルス	橙・黒・10
A42	GND		内部回路GND	灰・黒・4 (注)	B42	GND		内部回路GND	灰・黒・9 (注)
A43	YOUT4	出力	Y軸汎用出力	灰・赤・5	B43	UOUT4	出力	U軸汎用出力	灰・赤・10
A44	YOUT5	出力	Y軸汎用出力	灰・黒・5	B44	UOUT5	出力	U軸汎用出力	灰・黒・10
A45	YOUT6	出力	Y軸汎用出力	白・赤・5	B45	UOUT6	出力	U軸汎用出力	白・赤・10
A46	YOUT7	出力	Y軸汎用出力	白・黒・5	B46	UOUT7	出力	U軸汎用出力	白・黒・10
A47	YP+P	出力	Y軸+方向ドライブパルス	黄・赤・5	B47	UP+P	出力	U軸+方向ドライブパルス	黄・赤・10
A48	YP+N	出力	Y軸+方向ドライブパルス	黄・黒・5	B48	UP+N	出力	U軸+方向ドライブパルス	黄・黒・10
A49	YP-P	出力	Y軸-方向ドライブパルス	桃・赤・5	B49	UP-P	出力	U軸-方向ドライブパルス	桃・赤・10
A50	YP-N	出力	Y軸-方向ドライブパルス	桃・黒・5	B50	UP-N	出力	U軸-方向ドライブパルス	桃・黒・10

(注: この信号線は離れたピン番号がツイストペアされています。)

5-2. MC8082Pボードの線心割り当て

赤/黒のツイストペア

ピン	信号名	入/出	内 容	丸ケーブル 線識別	ピン	信号名	入/出	内 容	丸ケーブル 線識別
A1	VEX		外部電源 (+24V)	橙・赤・1	B1	EMG	入力	緊急停止 (全軸共通)	橙・赤・6
A2	AXLMT+	入力	A X軸+方向リミット	橙・黒・1	B2	BXLMT+	入力	B X軸+方向リミット	橙・黒・6
A3	AXLMT-	入力	A X軸-方向リミット	灰・赤・1	B3	BXLMT-	入力	B X軸-方向リミット	灰・赤・6
A4	AXSTOP0	入力	A X軸減速停止/即停止	灰・黒・1	B4	BXSTOP0	入力	B X軸減速停止/即停止	灰・黒・6
A5	AXSTOP1	入力	A X軸減速停止/即停止	白・赤・1	B5	BXSTOP1	入力	B X軸減速停止/即停止	白・赤・6
A6	AYLMT+	入力	A Y軸+方向リミット	白・黒・1	B6	BYLMT+	入力	B Y軸+方向リミット	白・黒・6
A7	AYLMT-	入力	A Y軸-方向リミット	黄・赤・1	B7	BYLMT-	入力	B Y軸-方向リミット	黄・赤・6
A8	AYSTOPO	入力	A Y軸減速停止/即停止	黄・黒・1	B8	BYSTOPO	入力	B Y軸減速停止/即停止	黄・黒・6
A9	AYSTOP1	入力	A Y軸減速停止/即停止	桃・赤・1	B9	BYSTOP1	入力	B Y軸減速停止/即停止	桃・赤・6
A10	AZLMT+	入力	A Z軸+方向リミット	桃・黒・1	B10	BZLMT+	入力	B Z軸+方向リミット	桃・黒・6
A11	AZLMT-	入力	A Z軸-方向リミット	橙・赤・2	B11	BZLMT-	入力	B Z軸-方向リミット	橙・赤・7
A12	AZSTOP0	入力	A Z軸減速停止/即停止	橙・黒・2	B12	BZSTOP0	入力	B Z軸減速停止/即停止	橙・黒・7
A13	AZSTOP1	入力	A Z軸減速停止/即停止	灰・赤・2	B13	BZSTOP1	入力	B Z軸減速停止/即停止	灰・赤・7
A14	AULMT+	入力	A U軸+方向リミット	灰・黒・2	B14	BULMT+	入力	B U軸+方向リミット	灰・黒・7
A15	AULMT-	入力	A U軸-方向リミット	白・赤・2	B15	BULMT-	入力	B U軸-方向リミット	白・赤・7
A16	AUSTOPO	入力	A U軸減速停止/即停止	白・黒・2	B16	BUSTOPO	入力	B U軸減速停止/即停止	白・黒・7
A17	AUSTOP1	入力	A U軸減速停止/即停止	黄・赤・2	B17	BUSTOP1	入力	B U軸減速停止/即停止	黄・赤・7
A18	AXSTOP2	入力	A X軸エンコーダZ相	黄・黒・2	B18	BXSTOP2	入力	B X軸エンコーダZ相	黄・黒・7
A19	AXINPOS	入力	A X軸位置決め完了	桃・赤・2	B19	BXINPOS	入力	B X軸位置決め完了	桃・赤・7
A20	AXALARM	入力	A X軸アラーム	桃・黒・2	B20	BXALARM	入力	B X軸アラーム	桃・黒・7
A21	AYSTOP2	入力	A Y軸エンコーダZ相	橙・赤・3	B21	BYSTOP2	入力	B Y軸エンコーダZ相	橙・赤・8
A22	AYINPOS	入力	A Y軸位置決め完了	橙・黒・3	B22	BYINPOS	入力	B Y軸位置決め完了	橙・黒・8
A23	AYALARM	入力	A Y軸アラーム	灰・赤・3	B23	BYALARM	入力	B Y軸アラーム	灰・赤・8
A24	AZSTOP2	入力	A Z軸エンコーダZ相	灰・黒・3	B24	BZSTOP2	入力	B Z軸エンコーダZ相	灰・黒・8
A25	AZINPOS	入力	A Z軸位置決め完了	白・赤・3	B25	BZINPOS	入力	B Z軸位置決め完了	白・赤・8
A26	AZALARM	入力	A Z軸アラーム	白・黒・3	B26	BZALARM	入力	B Z軸アラーム	白・黒・8
A27	AUSTOP2	入力	A U軸エンコーダZ相	黄・赤・3	B27	BUSTOP2	入力	B U軸エンコーダZ相	黄・赤・8
A28	AUINPOS	入力	A U軸位置決め完了	黄・黒・3	B28	BUINPOS	入力	B U軸位置決め完了	黄・黒・8
A29	AUALARM	入力	A U軸アラーム	桃・赤・3	B29	BUALARM	入力	B U軸アラーム	桃・赤・8
A30	GND		内部回路GND	桃・黒・3	B30	GND		内部回路GND	桃・黒・8
A31	AXOUT0/DCC	出力	A X軸汎用出力/DCC	橙・赤・4	B31	BXOUT0/DCC	出力	B X軸汎用出力/DCC	橙・赤・9
A32	AYOUT0/DCC	出力	A Y軸汎用出力/DCC	橙・黒・4	B32	BYOUT0/DCC	出力	B Y軸汎用出力/DCC	橙・黒・9
A33	AZOUT0/DCC	出力	A Z軸汎用出力/DCC	灰・赤・4 (注)	B33	BZOUT0/DCC	出力	B Z軸汎用出力/DCC	灰・赤・9 (注)
A34	AUOUT0/DCC	出力	A U軸汎用出力/DCC	白・赤・4	B34	BUOUT0/DCC	出力	B U軸汎用出力/DCC	白・赤・9
A35	AXP+P	出力	A X軸+方向ドライブパルス	白・黒・4	B35	BXP+P	出力	B X軸+方向ドライブパルス	白・黒・9
A36	AXP+N	出力	A X軸+方向ドライブパルス	黄・赤・4	B36	BXP+N	出力	B X軸+方向ドライブパルス	黄・赤・9
A37	AXP-P	出力	A X軸-方向ドライブパルス	黄・黒・4	B37	BXP-P	出力	B X軸-方向ドライブパルス	黄・黒・9
A38	AXP-N	出力	A X軸-方向ドライブパルス	桃・赤・4	B38	BXP-N	出力	B X軸-方向ドライブパルス	桃・赤・9
A39	AYP+P	出力	A Y軸+方向ドライブパルス	桃・黒・4	B39	BYP+P	出力	B Y軸+方向ドライブパルス	桃・黒・9
A40	AYP+N	出力	A Y軸+方向ドライブパルス	橙・赤・5	B40	BYP+N	出力	B Y軸+方向ドライブパルス	橙・赤・10
A41	AYP-P	出力	A Y軸-方向ドライブパルス	橙・黒・5	B41	BYP-P	出力	B Y軸-方向ドライブパルス	橙・黒・10
A42	AYP-N	出力	A Y軸-方向ドライブパルス	灰・黒・4 (注)	B42	BYP-N	出力	B Y軸-方向ドライブパルス	灰・黒・9 (注)
A43	AZP+P	出力	A Z軸+方向ドライブパルス	灰・赤・5	B43	BZP+P	出力	B Z軸+方向ドライブパルス	灰・赤・10
A44	AZP+N	出力	A Z軸+方向ドライブパルス	灰・黒・5	B44	BZP+N	出力	B Z軸+方向ドライブパルス	灰・黒・10
A45	AZP-P	出力	A Z軸-方向ドライブパルス	白・赤・5	B45	BZP-P	出力	B Z軸-方向ドライブパルス	白・赤・10
A46	AZP-N	出力	A Z軸-方向ドライブパルス	白・黒・5	B46	BZP-N	出力	B Z軸-方向ドライブパルス	白・黒・10
A47	AUP+P	出力	A U軸+方向ドライブパルス	黄・赤・5	B47	BUP+P	出力	B U軸+方向ドライブパルス	黄・赤・10
A48	AUP+N	出力	A U軸+方向ドライブパルス	黄・黒・5	B48	BUP+N	出力	B U軸+方向ドライブパルス	黄・黒・10
A49	AUP-P	出力	A U軸-方向ドライブパルス	桃・赤・5	B49	BUP-P	出力	B U軸-方向ドライブパルス	桃・赤・10
A50	AUP-N	出力	A U軸-方向ドライブパルス	桃・黒・5	B50	BUP-N	出力	B U軸-方向ドライブパルス	桃・黒・10

(注: この信号線は離れたピン番号がツイストペアされています。)