

AC80801ボード仕様書

株式会社ノヴァ電子
2018.3.13

1. 適用

本仕様書は、AC80801ボードに適用します。

AC80801ボードは、下記のモーションコントロールボードのCN3・CN4コネクタに接続されて、次の①～③の信号を入出力します。

対応モーションコントロールボード

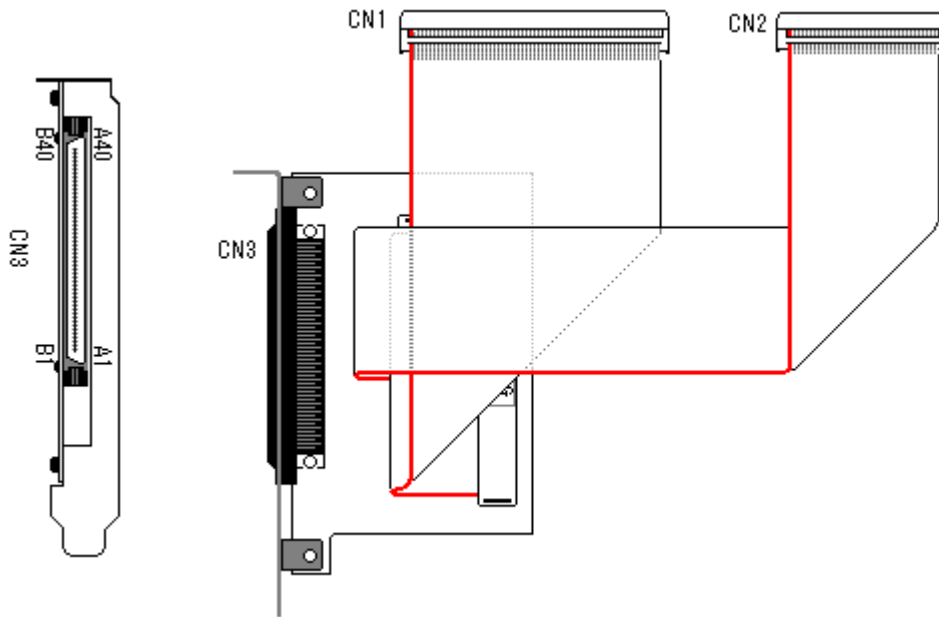
- ・MC8082P/MC8082Pe
- ・MC8581P/MC8581Pe
- ・MC8042P
- ・MC8022P

- ① +方向/-方向の外部ドライブ操作入力信号
- ② エンコーダA/B相入力信号
- ③ 汎用出力信号（3点/軸）

2. コネクタ

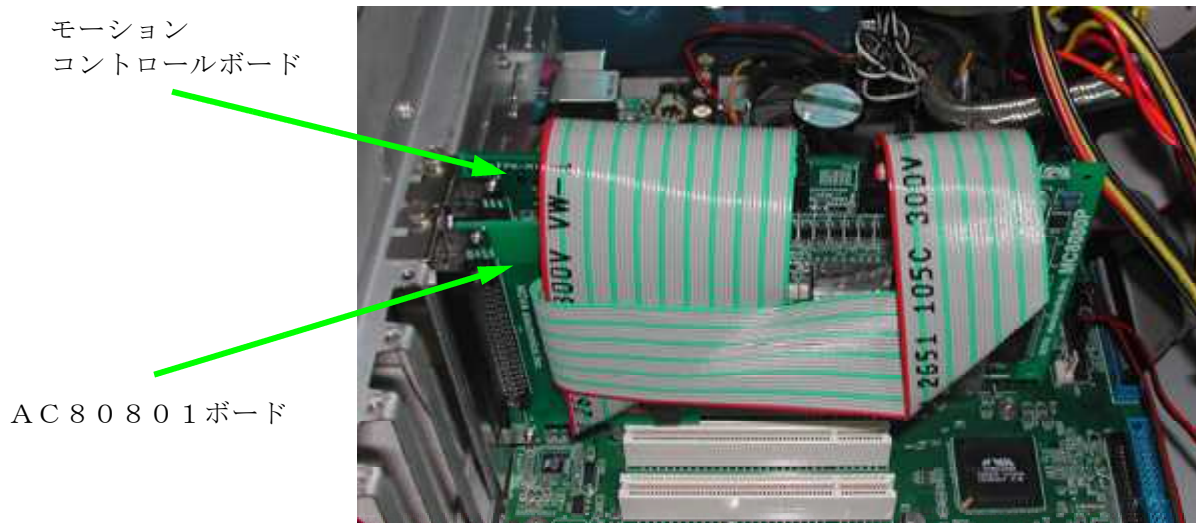
CN1(コネクタ50P)	モーションコントロールボード・CN3へ接続する
CN2(コネクタ30P)	モーションコントロールボード・CN4へ接続する
CN3(コネクタ80P)	信号入出力（「5. CN3コネクタ信号割り当て」を参照の事）

3. 形状



4. 取り付け方法

モーションコントロールボードの部品実装面とAC80801の部品未実装面（裏面）が向かい合うように、それぞれを隣り合わせのスロットに取り付けてください。（下記写真参考）



5. CN3コネクタ信号割り当て

ピン番号	信号名	入/出	内 容	ピン番号	信号名	入/出	内 容
A01	VEX		外部電源 (+24V)	B01	VEX		外部電源 (+24V)
A02	VEX		外部電源 (+24V)	B02	VEX		外部電源 (+24V)
A03	AXEXOP+	入力	A X軸+方向ドライブ操作	B03	BXEXOP+	入力	B X軸+方向ドライブ操作
A04	AXEXOP-	入力	A X軸-方向ドライブ操作	B04	BXEXOP-	入力	B X軸-方向ドライブ操作
A05	AYEXOP+	入力	A Y軸+方向ドライブ操作	B05	BYEXOP+	入力	B Y軸+方向ドライブ操作
A06	AYEXOP-	入力	A Y軸-方向ドライブ操作	B06	BYEXOP-	入力	B Y軸-方向ドライブ操作
A07	AZEXOP+	入力	A Z軸+方向ドライブ操作	B07	BZEXOP+	入力	B Z軸+方向ドライブ操作
A08	AZEXOP-	入力	A Z軸-方向ドライブ操作	B08	BZEXOP-	入力	B Z軸-方向ドライブ操作
A09	AUEXOP+	入力	A U軸+方向ドライブ操作	B09	BUEXOP+	入力	B U軸+方向ドライブ操作
A10	AUEXOP-	入力	A U軸-方向ドライブ操作	B10	BUEXOP-	入力	B U軸-方向ドライブ操作
A11	AXECAP	入力	A X軸エンコーダA相(正)	B11	BXECAP	入力	B X軸エンコーダA相(正)
A12	AXECAN	入力	A X軸エンコーダA相(反)	B12	BXECAN	入力	B X軸エンコーダA相(反)
A13	AXECBP	入力	A X軸エンコーダB相(正)	B13	BXECBP	入力	B X軸エンコーダB相(正)
A14	AXECBN	入力	A X軸エンコーダB相(反)	B14	BXECBN	入力	B X軸エンコーダB相(反)
A15	AYECAP	入力	A Y軸エンコーダA相(正)	B15	BYECAP	入力	B Y軸エンコーダA相(正)
A16	AYECAN	入力	A Y軸エンコーダA相(反)	B16	BYECAN	入力	B Y軸エンコーダA相(反)
A17	AYECBP	入力	A Y軸エンコーダB相(正)	B17	BYECBP	入力	B Y軸エンコーダB相(正)
A18	AYECBN	入力	A Y軸エンコーダB相(反)	B18	BYECBN	入力	B Y軸エンコーダB相(反)
A19	AZECAP	入力	A Z軸エンコーダA相(正)	B19	BZECAP	入力	B Z軸エンコーダA相(正)
A20	AZECAN	入力	A Z軸エンコーダA相(反)	B20	BZECAN	入力	B Z軸エンコーダA相(反)
A21	AZECBP	入力	A Z軸エンコーダB相(正)	B21	BZECBP	入力	B Z軸エンコーダB相(正)
A22	AZECBN	入力	A Z軸エンコーダB相(反)	B22	BZECBN	入力	B Z軸エンコーダB相(反)
A23	AUECAP	入力	A U軸エンコーダA相(正)	B23	BUECAP	入力	B U軸エンコーダA相(正)
A24	AUECAN	入力	A U軸エンコーダA相(反)	B24	BUECAN	入力	B U軸エンコーダA相(反)
A25	AUECBP	入力	A U軸エンコーダB相(正)	B25	BUECBP	入力	B U軸エンコーダB相(正)
A26	AUECBN	入力	A U軸エンコーダB相(反)	B26	BUECBN	入力	B U軸エンコーダB相(反)
A27	AXOUT1/PA0	出力	A X軸汎用出力	B27	BXOUT1/PB4	出力	B X軸汎用出力
A28	AXOUT2/PA1	出力	A X軸汎用出力	B28	BXOUT2/PB5	出力	B X軸汎用出力
A29	AXOUT3/PA2	出力	A X軸汎用出力	B29	BXOUT3/PB6	出力	B X軸汎用出力
A30	AYOUT1/PA3	出力	A Y軸汎用出力	B30	BYOUT1/PB7	出力	B Y軸汎用出力
A31	AYOUT2/PA4	出力	A Y軸汎用出力	B31	BYOUT2/PC0	出力	B Y軸汎用出力
A32	AYOUT3/PA5	出力	A Y軸汎用出力	B32	BYOUT3/PC1	出力	B Y軸汎用出力
A33	AZOUT1/PA6	出力	A Z軸汎用出力	B33	BZOUT1/PC2	出力	B Z軸汎用出力
A34	AZOUT2/PA7	出力	A Z軸汎用出力	B34	BZOUT2/PC3	出力	B Z軸汎用出力
A35	AZOUT3/PB0	出力	A Z軸汎用出力	B35	BZOUT3/PC4	出力	B Z軸汎用出力
A36	AUOUT1/PB1	出力	A U軸汎用出力	B36	BUOUT1/PC5	出力	B U軸汎用出力
A37	AUOUT2/PB2	出力	A U軸汎用出力	B37	BUOUT2/PC6	出力	B U軸汎用出力
A38	AUOUT3/PB3	出力	A U軸汎用出力	B38	BUOUT3/PC7	出力	B U軸汎用出力
A39	GND		内部回路GND	B39	GND		内部回路GND
A40	GND		内部回路GND	B40	GND		内部回路GND

各信号については各モーションコントロールボード取扱説明書、CN3・CN4コネクタの節を参照してください。