

コントローラ

ポジション／プログラム



SCON

単軸 ポジションコントローラ

PSEL

パルスモータタイプ用
1軸／2軸 プログラムコントローラ

SSEL

1軸／2軸 プログラムコントローラ

XSEL

多軸高機能プログラムコントローラ

CONTENTS

特長	▶P.657
製品体系	▶P.659
仕様一覧	▶P.663
製品仕様詳細	▶P.665

SCON	単軸 ポジションコントローラ	ポジショナー／パルス列対応	SCON-CA	▶P. 665
PSEL	1軸／2軸 プログラムコントローラ	ポジショナー／プログラム対応	PSEL-CS	▶P. 677
SSEL	1軸／2軸 プログラムコントローラ	ポジショナー／プログラム対応	SSEL-CS	▶P. 687
XSEL	多軸高機能 プログラムコントローラ	小型タイプ	XSEL-J	▶P. 699
		汎用タイプ	XSEL-K	
		大容量タイプ	XSEL-P	
		大容量グローバルタイプ	XSEL-Q	
		CE対応汎用タイプ	XSEL-KE	
		グローバル汎用タイプ	XSEL-KT	
		CE対応グローバル汎用タイプ	XSEL-KET	
	スカラロボット専用 コントローラ	大容量タイプ	XSEL-PX	▶P. 721
	大容量グローバルタイプ	XSEL-QX		

1A単軸
ロボット

リニアサーボ
アクチュエータ

クリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボット

テーブルトップ型
ロボット

1Xスカラ
ロボット

コントローラ

技術資料
ダウンロード

コントローラシリーズ

特長

製品体系

製品仕様一覧表

**SCON**

ポジションコントローラ

**PSEL****SSEL**

プログラムコントローラ

**X-SEL**

1 小型産業用ロボットをさらに使いやすく

SCON PSEL SSEL X-SEL

単軸／直交ロボットを動作させるコントローラは、下記の3種類の制御方法に応じたコントローラを選択することが出来ますので、お客様の使いやすいものをご使用下さい。

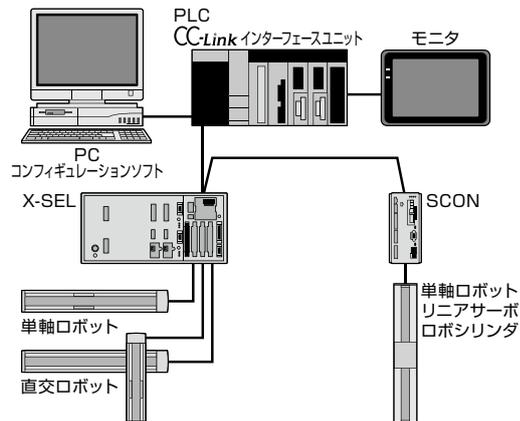
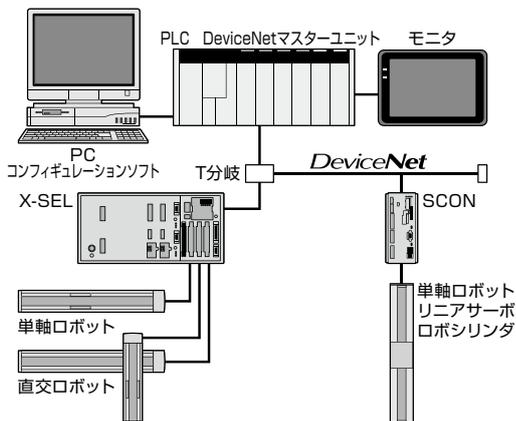
- ①ポジショナー動作 上位のPLCからPIOで、ポジション番号を指定するだけで移動が可能な簡単制御です。
- ②プログラム動作 プログラムを作ることで上位の機器が不要になります。また複雑な動作もSEL言語により初めての方でも簡単にプログラムの作成が可能です。
- ③パルス列入力動作 位置決めモジュール等を使用してパルス列にて制御が可能です。ポジションデータを気にせずに、自由に位置決めが可能です。

2 各種フィールドネットワークに対応〈オプション〉

SCON PSEL SSEL X-SEL

DeviceNet、CC-Link、PROFIBUS-DP、Ethernetといった代表的なフィールドネットワークに対応しています。

(注) DeviceNetは、ODVAの登録商標です。CC-Linkは、三菱電機株式会社の登録商標です。

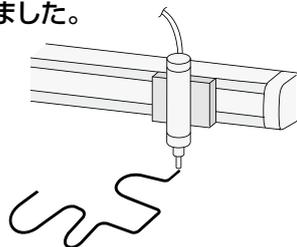


3 軌跡精度が大幅アップ

PSEL SSEL X-SEL

コントローラの処理速度のアップにより、軌跡精度が大幅にアップしました。

またパスや円弧の移動速度も早くなり、塗布作業が早く正確に行えます。

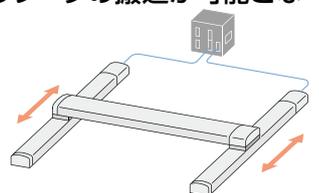


4 シンクロ動作

SSEL X-SEL

2台のアクチュエータの同期(シンクロ)をとっての動作が可能となりました。これにより単軸では可搬オーバーしてしまうワークの搬送が可能となり、またガントリタイプでY軸を長くしたい場合にも有効です。

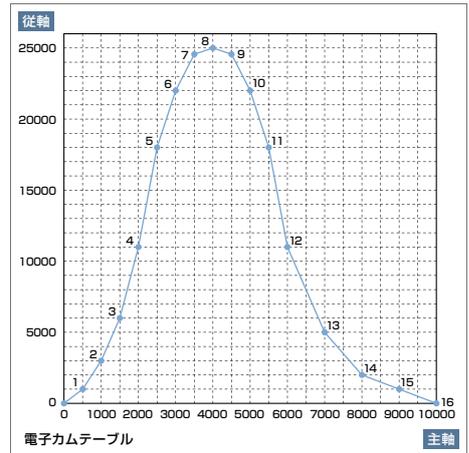
(ご使用になる場合は条件等がありますので、弊社営業技術にご相談下さい。)



5 電子カム機能 (オプション)

XSEL-P/Q

主軸となるアクチュエータの動きに合わせ、複数のアクチュエータを連動させることができます。動作パターンを変更する際に、機械カムでは部品の作り直しが必要となりますが、電子カム機能では電子カムテーブルのデータを変更するだけで移動量やタイミングを変更できます。



6 ビジョンシステムインターフェース機能

XSEL-P/Q

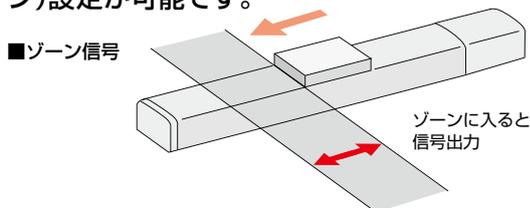
オムロン、キーエンス、コグネックスといった専門メーカーのビジョンシステムと簡単に直接接続が可能となります。難しい通信用プログラム等を必要とせず、カメラで読み取った座標は専用命令によりロボットコントローラのポジションデータに格納されます。



7 ゾーン信号

SCON PSEL SSEL X-SEL

ゾーン信号とは、ストロークの間で自由に範囲(ゾーン)を設定しスライダがその範囲に移動すると信号を出力することが出来る機能です。周辺機器とのインターロックやタイミングをとるのにご利用頂けます。範囲は最大4箇所(4ゾーン)設定が可能です。



8 押付け動作

SCON PSEL SSEL X-SEL

エアシリンダの様に、スライダをワークに押し付けた状態で保持し続けることができます。これによりワークの押付け、クランプ、圧入等にご使用頂くことができます。



ワークに押し付けた時点で信号を出力出来ますので、ワークの判別が可能です。

9 CEマークに対応

SCON PSEL SSEL XSEL-P/Q

EU (EC) 指令の必要安全要求事項に適合しています。CEマークの詳細、対応機種は巻末34をご参照下さい。



特長

コントローラシリーズ

製品体系

製品仕様一覧表

1軸専用

PMEC

ロボシリンダ用

3ポジションAC100/200V
コントローラ

ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCP2/RCP3シリーズ



動作方法 : ポジショナー
登録ポジション数 : 最大3点
入力電源 : AC100V/200V

AMEC

ロボシリンダ用

3ポジションAC100V
コントローラ

ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCA/RCA2/RCLシリーズ



動作方法 : ポジショナー
登録ポジション数 : 最大3点
入力電源 : AC100V

PSEP-C/CW

ロボシリンダ用

3ポジションコントローラ

ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCP2/RCP3シリーズ



動作方法 : ポジショナー
環境仕様 : 標準タイプ(C)
防塵タイプ(CW)
登録ポジション数 : 最大3点
入力電源 : DC24V

ASEP-C/CW

ロボシリンダ用

3ポジションコントローラ

ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCA/RCA2/RCLシリーズ



動作方法 : ポジショナー
環境仕様 : 標準タイプ(C)
防塵タイプ(CW)
登録ポジション数 : 最大3点
入力電源 : DC24V

DSEP-C/CW

ロボシリンダ用

3ポジションコントローラ

「ミニシリンダRCD」カタログをご覧ください。

対象機種：RCDシリーズ



動作方法 : ポジショナー
環境仕様 : 標準タイプ(C)
防塵タイプ(CW)
登録ポジション数 : 最大3点
入力電源 : DC24V

PCON-CA/C/CG/CF/CY/PL/PO/SE

ロボシリンダ用

ポジションコントローラ



ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCP2/RCP3/RCP4※シリーズ

※RCP4シリーズはPCON-CAのみ対応です。

動作方法 : ポジショナー/パルス列入力(CA)
 ポジショナー(C/CG/CF/CY)
 パルス列入力(PL/PO)
 シリアル通信(SE)

登録ポジション数 : 最大512点

入力電源 : DC24V

フィールドネットワーク

: DeviceNet

CC-Link

PROFIBUS-DP

CompoNet

MECHATROLINK-I/II

EtherCAT

EtherNet/IP

ACON-C/CG/CY/PL/PO/SE

ロボシリンダ用

ポジションコントローラ



ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCA/RCA2/RCLシリーズ

動作方法 : ポジショナー(C/CG/CY)
 パルス列入力(PL/PO)
 シリアル通信(SE)

登録ポジション数 : 最大512点

入力電源 : DC24V

フィールドネットワーク

: DeviceNet

CC-Link

PROFIBUS-DP

CompoNet

MECHATROLINK-I/II

EtherCAT

EtherNet/IP

SCON-CA

単軸ロボット用

ロボシリンダ用

ポジションコントローラ



P665

対象機種：単軸ロボット/リニアサーボアクチュエータ/
直交ロボット/RCS2/RCS3シリーズ

動作方法 : ポジショナー/パルス列入力

登録ポジション数 : 最大512点

入力電源 : AC100V/200V

フィールドネットワーク

: DeviceNet

CC-Link

PROFIBUS-DP

CompoNet

MECHATROLINK-I/II

EtherCAT

EtherNet/IP

IAI 単軸
ロボットリニアサーボ
アクチュエータクリーンルーム
対応

防滴対応

直交
ロボットテールレス
ロボットIAI
ロボット

コントローラ

技術開発部
IAI
システム

特長

コントローラシリーズ

製品体系

製品仕様一覧表

1-2軸専用

PSEL-CS

直交ロボット用 ロボシリンダ用

プログラムコントローラ



P677

対象機種：IK2/IK3/RCP2/RCP3シリーズ

動作方法 ：プログラム/ポジションナー
登録プログラム数 ：64プログラム
 (2000ステップ)
登録ポジション数 ：最大1500点
入力電源 ：DC24V
フィールドネットワーク
 ：DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP

ASEL-CS

ロボシリンダ用

プログラムコントローラ



ロボシリンダ総合カタログをご覧ください。

対象機種：RCA/RCA2/RCLシリーズ

動作方法 ：プログラム/ポジションナー
登録プログラム数 ：64プログラム
 (2000ステップ)
登録ポジション数 ：最大1500点
入力電源 ：DC24V
フィールドネットワーク
 ：DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP

SSEL-CS

単軸ロボット用 ロボシリンダ用

プログラムコントローラ



P687

対象機種：単軸ロボット/リニアサーボアクチュエータ/
直交ロボット/RCS2/RCS3シリーズ

動作方法 ：プログラム/ポジションナー
登録プログラム数 ：128プログラム
 (9999ステップ)
登録ポジション数 ：最大20000点
入力電源 ：単相AC100V/200V
フィールドネットワーク
 ：DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP

■ 1~4軸専用

XSEL-J/K

プログラム運転多軸
小型タイプ(J)

汎用タイプ(K)

P699



動作方法 : プログラム運転
 登録プログラム数 : 64プログラム
 (6000ステップ)
 登録ポジション数 : 3000ポジション
 入力電源 : 単相AC100V/AC200V
 フィールドネットワーク
 : DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 Ethernet

XSEL-KE/KT/KET

プログラム運転多軸
CE対応汎用タイプ(KE)グローバル仕様汎用タイプ(KT)
CE対応グローバル仕様汎用タイプ(KET)

P699



動作方法 : プログラム運転
 登録プログラム数 : 64プログラム
 (6000ステップ)
 登録ポジション数 : 3000ポジション
 入力電源 : 単相AC200V
 フィールドネットワーク
 : DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 Ethernet

※上記左側の写真はXSEL-Kタイプです。KE/KETタイプはコントローラ前面パネル左側にサーキットプロテクタが内蔵されています。(外形寸法はKタイプと同一です)

■ 1~6軸専用

XSEL-P/Q

プログラム運転多軸
大容量タイプ(P)グローバル仕様
大容量タイプ(Q)

P699



動作方法 : プログラム運転
 登録プログラム数 : 128プログラム
 (9999ステップ)
 登録ポジション数 : 20000ポジション
 入力電源 : 単相/三相AC200V
 フィールドネットワーク
 : DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 Ethernet

■ スカラ専用

XSEL-PX/QX

プログラム運転多軸
大容量タイプ(PX)
グローバル仕様大容量タイプ(QX)

P721



動作方法 : プログラム運転
 登録プログラム数 : 128プログラム
 (9999ステップ)
 登録ポジション数 : 20000ポジション
 入力電源 : 三相AC200V
 フィールドネットワーク
 : DeviceNet
 CC-Link
 PROFIBUS-DP
 Ethernet

コントローラシリーズ

製品仕様一覧表

特長

製品体系

分類		ポジションナータイプ								
コントローラ型式		PMEC-C	AMEC-C	PSEP-C /CW	ASEP-C /CW	DSEP-C /CW	PCON-CA	ACON-C	SCON-CA	
外観										
入力電圧		AC100V AC200V	AC100V	DC24V					AC100V AC200V	
制御可能軸数		1軸専用								
モータ容量(W)		-	2.5, 10 20, 30	-	2.5, 10 20, 30	2.5	-	2.5, 10 20, 30	12, 20, 30, 60, 100 150, 200, 300 400, 600, 750	
動作可能 アクチュエータ	ロボシリンダ	RCP4					●			
		RCP2/RCP3	●				●			
		RCA/RCA2/RCL		●		●			●	
		RCS2/RCS3							●	
		RCD					●			
	単軸ロボット	ISB/ISPB								●
		SSPA								●
		ISA/ISPA								●
		ISDB/ISPDB								●
		NS								●
		IF/FS								●
		RS								●
	リニアサーボ	ZR								●
		LSA								●
	クリーンルーム 対応	LSAS								●
		RCP2CR	●		●			●		
		RCACR		●		●			●	
		RCS2CR/RCS3CR								●
		ISDBCR/ISPDBCR								●
		SSPDACR								●
防滴対応	ISDACR/ISPDACR								●	
	ISWA/ISPWA								●	
	RCP2W	●		●			●			
	RCAW		●		●			●		
	RCS2W								●	
直交ロボット	IK						(●)(※1)		(●)(※1)	
	ICSA2/ICSPA2								(●)(※1)	
	ICSA3,4/ICSPA3,4,6								(●)(※1)	
スカラロボット	IX								(●)(※1)	
位置検出方式		インクリメンタル							インクリメンタル アプソリュート	
対応アプソバッテリー		-		SEP-ABU(標準) SEP-ABU-W(防塵)〈AB-7〉		-	PCON-ABU 〈AB-7〉	ACON-ABU 〈AB-7〉	AB-5	
プログラム数		プログラム不要								
プログラムステップ数		プログラム不要								
マルチタスクプログラム数		プログラム不要								
ポジション数		最大3点				最大512点				
入力 データ 機器	ティーチングボックス	TB-01	SEP-PT	CON-PT-M	CON-PTA-C		TB-01 CON-PTA-C	TB-01 CON-PTA-C CON-T(※5)	TB-01 CON-PTA-C CON-T	
	パソコン対応ソフト	MECパソコンソフト (無償)			RCM-101-MW RCM-101-USB					
標準入出力 (PIO)		入力4点 出力4点				コントローラタイプによる			専用入力16点 専用出力16点	
拡張入出力 (PIO)		拡張不可								
ネット ワーク 対応	DeviceNet	-	-	-	-	-	●	●	●	
	CC-Link	-	-	-	-	-	●	●	●	
	PROFIBUS-DP	-	-	-	-	-	●	●	●	
	MECHATROLINK- I /II	-	-	-	-	-	●	●	●	
	CompoNet	-	-	-	-	-	●	●	●	
	Ethernet	-	-	-	-	-	-	-	-	
EtherCAT	EtherCAT	-	-	-	-	-	●	●	●	
	EtherNet/IP	-	-	-	-	-	●	●	●	
回生抵抗ユニット		-	-	-	-	-	-	-	REU-2(※3)	

(※1) 1軸に1台使用した場合です。
 (※2) RCS2-RA7/SRA7シリーズとLSAシリーズはXSEL-P/PX/Q/QXタイプの5/6軸では動作出来ません。
 (※3) 回生抵抗ユニットが2個以上必要な場合は、2個目から「REU-1」を手配してください。
 (※4) XSEL-PX/QXタイプの5/6軸用のアプソバッテリーです。1~4軸のアプソバッテリーはスカラ本体に装着します。
 (※5) その他、CON-PT-M、RCM-E/PIにも対応しています。

