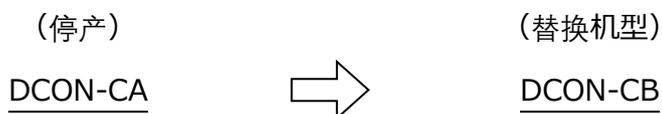


## DCON-CA 替换为 DCON-CB 的注意事项

替换前请确认了解以下注意事项。

- 因 DCON-CA 停产，请替换为 DCON-CB。



- 关于 I/O 的互换

PIO 规格 : 可互换

现场网络规格 : 可互换

- 关于数据传送

< 有 DCON-CA ⇒ DCON-CB 文件转换功能的软件工具 >

IA-OS : 位置/OK 参数/NG 批量传送/NG

RCPC : 位置/OK 参数/NG 批量传送/NG

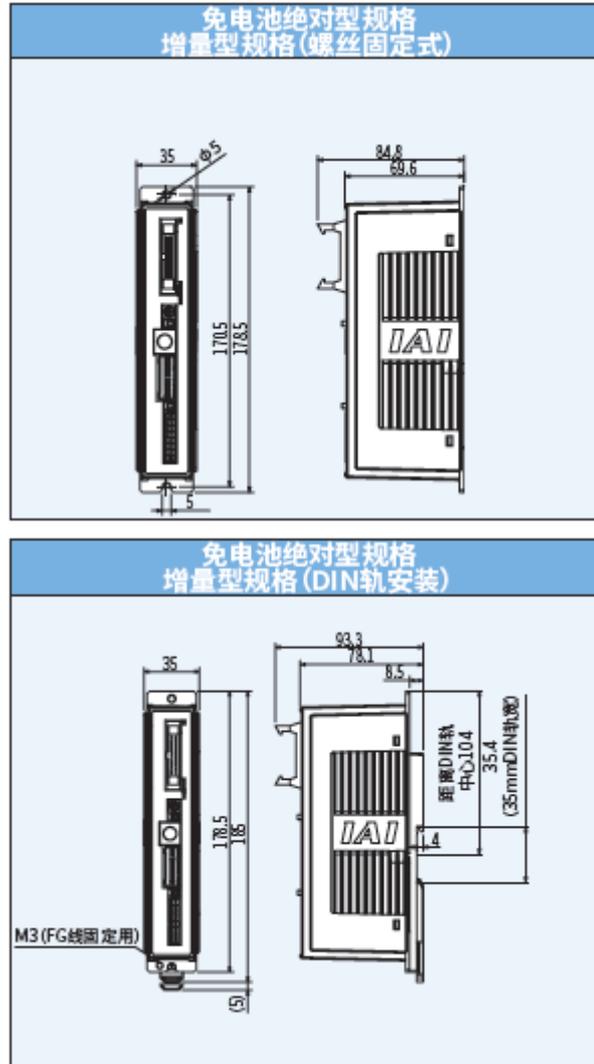
TB-01/02/03 : 全部 NG

- **关于注意点的详细内容请见下一页。**

## 1. 外形尺寸·安装尺寸

DCON-CA 与 DCON-CB 本体的外形尺寸相同。

安装尺寸也相同。



## 2. 通用规格

DCON-CA 与 DCON-CB 的规格比较。

表 2-1 通用规格比较表

规格项目			DCON-CA	DCON-CB
控制轴数			1轴 / 单元	
电源电压			DC24V ±10%	
负载电流 (含控制侧耗电) (注1)	驱动轴	马达种类	标准规格	
	RCD	3W	【额定】0.7A 【最大】1.5A	
发热量			4W	
适用编码器			增量型	
动作模式			定位模式/脉冲串控制模式 (通过参数设定选择)	
定位指令			定位点数 标准64点、最大512点 (现场网络连接规格最大768点) 定位点数通过选择的PIO模式与参数修改。	
数据设定、输入方法			联机软件、触摸屏示教器	
备份存储			位置数据、参数保存于非挥发性存储器 (没有写入次数限制)	
外部接口	PIO规格	DC24V专用信号输入输出 (NPN/PNP可选) ...输入最大16点、输出最大16点 电缆长 最大10m		
	现场网络规格	DeviceNet、CC-Link、PROFIBUS-DP、CompoNet、MECHATROLINK-I / II、EtherCAT、EtherNet/IP	DeviceNet、CC-Link、CC-Link IE Field、PROFIBUS-DP、CompoNet、MECHATROLINK-I / II、EtherCAT、EtherNet/IP、PROFINET IO、MECHATROLINK-III	
	脉冲串接口	输入脉冲	差动方式 (线驱动方式): MAX. 200kpps 电缆长 最大10m 集电极开路方式: 不支持。 ※上位机为集电极开路输出时, 需另购AK-04 (选配) 转换为差动方式脉冲。	
		指令脉冲倍率 (电子齿轮: A/B)	1/50 < A/B < 50/1 A、B的设定范围 (在参数中设定): 1~4096	
		反馈脉冲输出	无	
LED显示			SV (绿) / ALM (红): 伺服ON/发生报警 STS0~3: 状态显示 RDY (绿) / ALM (红): 绝对功能正常/绝对功能异常 (简易绝对规格) 1、0 (绿) (红): 绝对功能状态显示 (简易绝对规格)	
串行通信接口 (S10接口)			RS-485: 1CH (负荷Modbus协议RTU/ASCII) 速度: 9.6~230.4Kbps 除脉冲串控制模式外可以通过串行通信控制	
电磁刹车强制解除开关			NOM (标准) / BK RLS (强制解除) 切换	
电缆长	马达·编码器电缆长	最长20m		最长10m
	PIO电缆长	最长10m		
绝缘耐压			DC500V 10MQ以上	
环境	适用环境温度	0~40°C		
	适用环境湿度	85%RH以下 (无结露)	5%RH~85%RH (无结露、无冻结)	
	适用环境	请参照使用说明书 [安装环境] 部分		请参照使用说明书 [1.6 安装与保管环境]
	保存环境温度	-20~70°C (电池除外)		
	耐振	频率10~57Hz / 振幅: 0.075mm、 频率57~150Hz / 加速度9.8m/s <sup>2</sup> 、 XYZ各方向 测试时间: 10分 测试次数: 10次		
保护等级			IP20	
冷却方式			自然空冷	
重量	本体 (PIO规格)	螺丝固定型: 230g以下		
		DIN规固定型: 265g以下		
	本体 (现场网络规格)	螺丝固定型: 240g以下		
		DIN规固定型: 275g以下		
	简易绝对规格	电池 (AB-7): 190g以下 绝对电池盒 (SEP-ABU): 140g		
串行绝对规格	电池 (AB-5): 20g			
外形尺寸	螺丝固定式	35W×178.5H×69.6D		
	DIN规固定式	35W×185H×78.1D		

### 3. 串行通信控制

DCON-CA 与 DCON-CB 的串行通信端口使用相同的 RS-485 通信。

### 4. 电源·急停接线

DCON-CA 与 DCON-CB 的电源以及紧急停止接线方法是相同的。

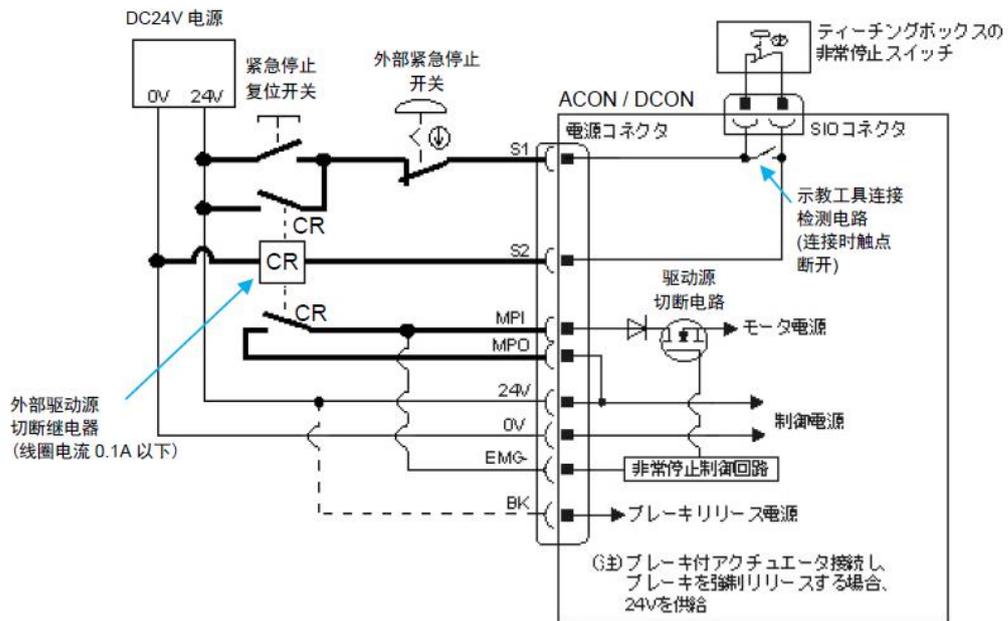


图 4-1 DCON-CA/CB电源·紧急停止接线示例

## 5. I/O 接线与 PIO 模式

I/O接线与各动作模式的信号分配（针脚地址）是相同的。

如果使用相同的动作模式，原 DCON-CA 使用的 PIO 电缆可以直接在 DCON-CB 上使用。

表 5-1. DCON-CB的PIO模式

针脚 编号	区分	PIO功能	参数No.25“PIO模式选择”					
			0	1	2	3	4	5
			定位模式	示教模式	256点模式	512点模式	电磁阀模式1	电磁阀模式2
输入	定位点数	64点	64点	256点	512点	7点	3点	
	原点复位信号	○	○	○	○	○	×	
	JOG信号	×	○	×	×	×	×	
	示教信号(当前位置写入)	×	○	×	×	×	×	
	刹车解除	○	×	○	○	○	○	
	移动中信号	○	○	×	×	×	×	
	区域信号	○	△(注1)	△(注1)	×	○	○	
位置区域信号	○	○	○	×	○	○		
1A	24V	P24						
2A	24V	P24						
3A	脉冲 输入	-						
4A		-						
5A	输入	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1(JOG+)
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2(注2)
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	-
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	-
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	-
11A		IN6	-	MODE	PC64	PC64	ST6	-
12A		IN7	-	JISL	PC128	PC128	-	-
13A		IN8	-	JOG+	-	PC256	-	-
14A		IN9	BKRL	JOG-	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	-
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP	*STP	-
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	-	-
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES
20A	IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON	
1B	输出	OUT0	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PM1(ALM1)	PE0	LS0
2B		OUT1	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PM2(ALM2)	PE1	LS1(TRQS)
3B		OUT2	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PM4(ALM4)	PE2	LS2(注2)
4B		OUT3	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PM8(ALM8)	PE3	-
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	-
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	-
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	-
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1
9B		OUT8	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE2
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	-
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM
16B	OUT15	*BALM(注3)/ <sup>*</sup> ALML						
17B	脉冲 输入	-						
18B		-						
19B	0V	N						
20B	0V	N						

(注) 上述记号中带\*的为常闭信号。PM1~PM8将以二进制方式输出报警代码。

(注1) 除PIO模式3以外，可通过参数No.149的设定切换PZONE。

(注2) 原点复位前无效。

(注3) ACON-CB专用信号。

## 6. 马达·编码器电缆

马达电缆·编码器电缆可以继续使用。

## 7. 各种内部数据

### (1) 参数

参数不可互换。

购买控制器时，需适配设定连接的驱动轴的参数。

### (2) 位置数据

位置数据可以互换。

但是，需使用联机软件 IA-OS 或 RC/EC 传送。

## 8. 数据输入工具（示教器·联机软件）

### (1) 可以连接DCON-CB的示教器

- TB-02/03（推荐机型）



图 8-1 TB-02

- TB-01
- CON-PTA-C

## (2) 持有联机软件的用户

如需升级软件请在IAI的官网，只需登录使用的软件序列号就可以免费升级。

如果使用的电脑软件无法连接DCON-CB/CFB的话，请升级到最新的软件。

### · IA-OS(推荐软件)

#### 联机软件 (Windows 专用)

■ 特点 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的支持型软件。  
增加了设备调试作业需要的多项功能，帮助缩短设备从安装到投入使用的需要时间。

■ 型号 **IA-OS** (仅软件, 面向已自备专用连接电缆者)

适用版本请在IAI主页确认。

#### ■ 构成



联机软件 (CD)



## 9. 联系方式

若有疑问，请联系本公司，联系方式下图所示。

# 艾卫艾商贸（上海）有限公司

上海市虹桥路808号加华商务中心A8栋303室 邮编：200030

TEL 021-64484753 FAX 021-64483992

Email shanghai@iai-robot.com

深圳分公司 深圳市福田区车公庙泰然工业园泰然四路212栋502室 邮编：518042

TEL 0755-23932307 FAX 0755-23932432

Email shenzhen@iai-robot.com

天津分公司 天津市和平区北安桥南侧合生财富广场2号楼1105室 邮编：300021

TEL 022-58171826 FAX 022-58171828

Email tianjin@iai-robot.com

以上，感谢支持。