

# PSEL



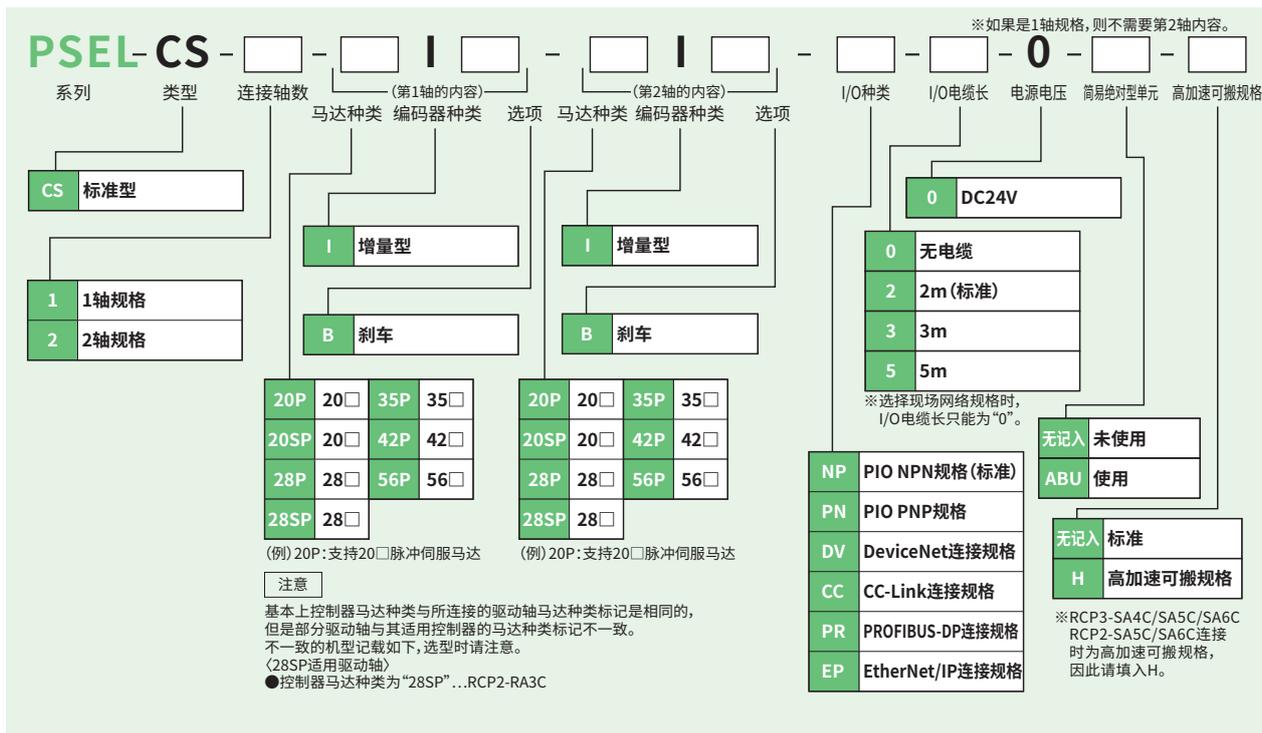
RCP3/RCP2用  
程序控制器

## 机种一览

RCP3/RCP2系列电缸适用的程序控制器。使用1台控制器就可以对应各种控制方法。

类型	CS	
名称	程序模式	定位模式
外观		
内容	只需一个控制器就能够执行驱动轴动作、与外部通信。 2轴动作时,可进行圆弧插补、轨迹移动。	最多可进行1500点定位 也可以实现推压功能及示教功能。
位置点数	1500点	

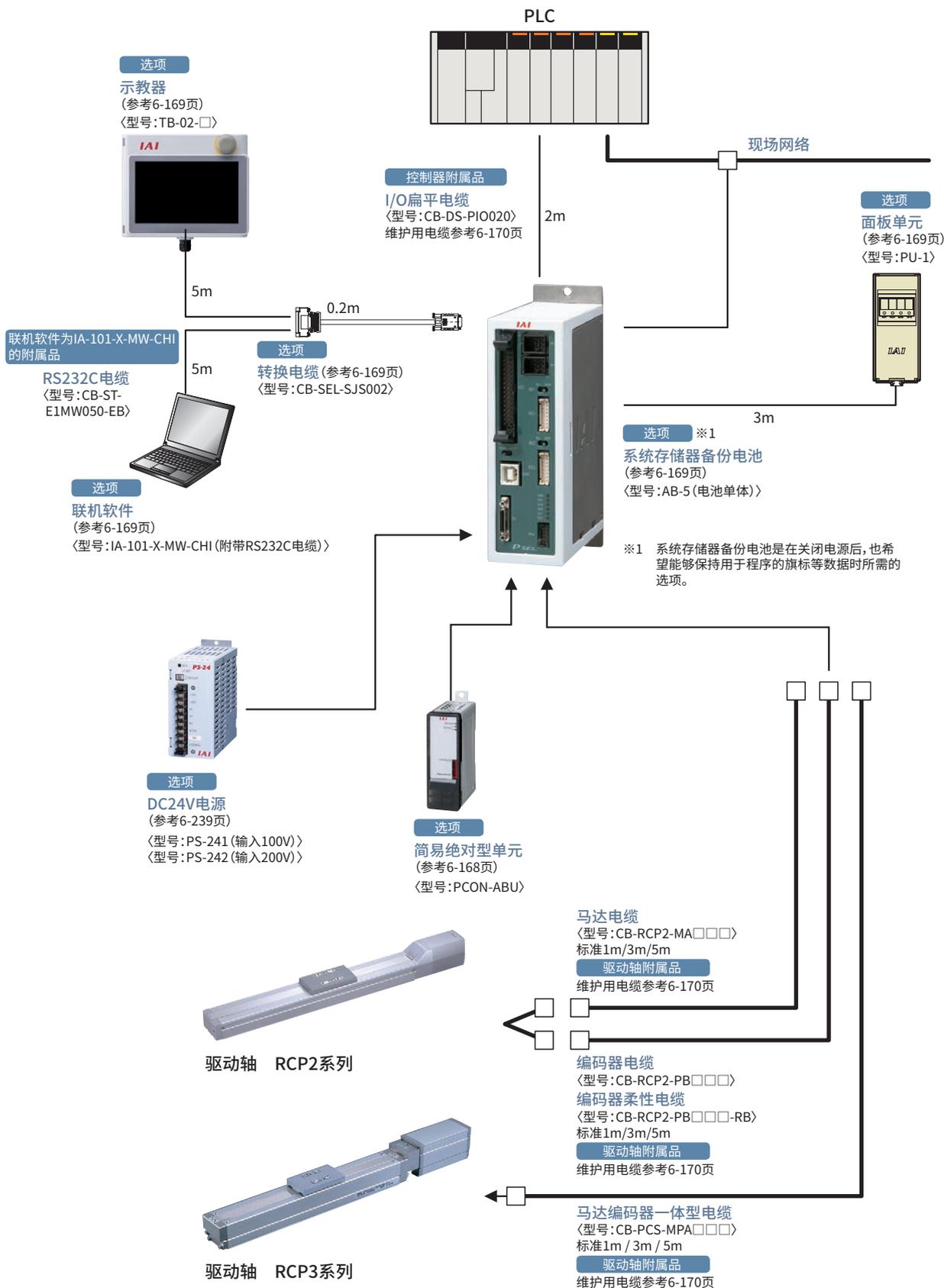
## 型号



系统构成

控制器

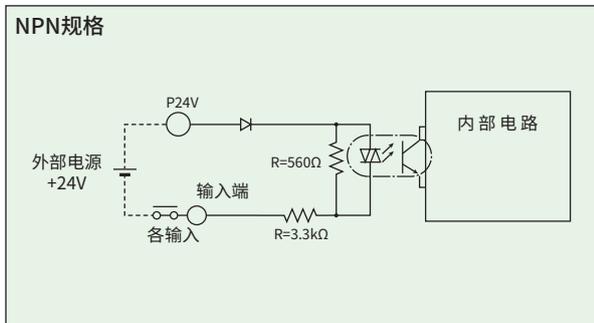
- RCP6S
- MCON-C/LC
- PCON-CB/CFB
- PCON
- ACON-CB
- DCON-CB
- ACON DCON
- SCON-CB
- SCON-CB (伺服压力机)
- SCON-LC
- SCON-CAL
- MSCON
- PSEL**
- ASEL
- SSEL
- MSEL
- XSEL
- XSEL (水平多关节)
- PS-24
- TB-02
- EIOU



I/O规格

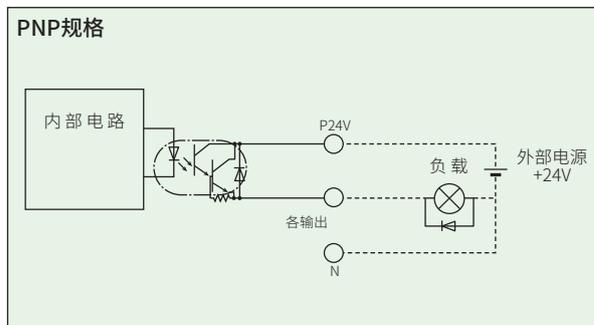
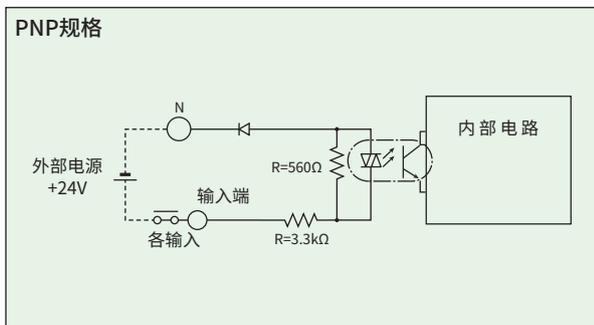
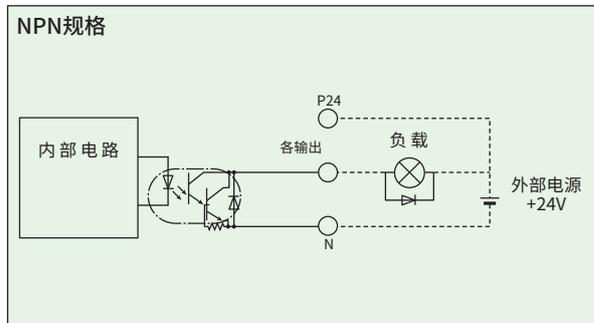
■输入部 外部输入规格

项目	规格
输入电压	DC24V ±10%
输入电流	7mA/1点
ON/OFF电压	ON电压(最小) NPN:DC16V/PNP:DC8V OFF电压(最大) NPN:DC5V/PNP:DC19V
绝缘方式	光耦



■输出部 外部输出规格

项目	规格
负载电压	DC24V
最大负载电流	100mA/1点 400mA/8点合计
漏电流(最大)	Max 0.1mA/1点
绝缘方式	光耦



I/O功能说明

PSEL 控制器可从输入程序进行动作的“程序模式”，与接收上位 PLC 信号移动到指定位置的“定位模式”2 种模式中进行选择。定位模式备有以下5 种输入模式，能够对应各种用途。

■控制器各模式功能

动作模式		特点
程序模式		Super SEL 语言只需简单的命令就能够进行复杂动作控制，可以快速的进行直线、圆滑插补动作和涂胶等优化后的轨迹动作、拱形移动以及阵列盘动作等。
定位模式	标准模式	通过指定位置编号并输入启动信号进行动作，是基本的动作模式。也可以进行推压动作与2 轴的直线插补动作。
	品种切换模式	适用于形状类似但是位置略有不同的多品种工件定位；使用相同位置No. 的移动指令，但是通过品种No. 的切换来选择不同的工件。
	2轴独立模式	2 轴控制时，可以分别控制每根轴的动作。
	示教模式	可以通过外部信号移动滑块或拉杆（JOG 动作），然后将停止后的位置登录到位置点数据中。
	DS-S-C1 兼容模式	兼容旧控制器DS-S-C1 的动作模式，无需变更上位程序，可以直接替换DS 控制器。*不兼容DS 系列驱动轴。

I/O功能说明

程序模式

引脚编号	区分	端口No.	程序模式	功能	配线图	
1A	P24		24V输入	连接24V。		
1B		016	选择程序No.1	选择需要启动的程序编号。 (端口 016~022,以BCD码格式选择程序编号)		
2A		017	选择程序No.2			
2B		018	选择程序No.4			
3A		019	选择程序No.8			
3B		020	选择程序No.10			
4A		021	选择程序No.20			
4B		022	选择程序No.40			
5A		023	CPU重置			重启控制器,与控制器断电再上电后的状态相同。
5B		000	启动			启动端口 No.016 022选中的程序。
6A		001	通用输入			由外部输入信号,经由程序内的命令语决定各种动作。
6B		002	通用输入			
7A	输入	003	通用输入			
7B		004	通用输入			
8A		005	通用输入			
8B		006	通用输入			
9A		007	通用输入			
9B		008	通用输入			
10A		009	通用输入			
10B		010	通用输入			
11A		011	通用输入			
11B		012	通用输入			
12A		013	通用输入			
12B		014	通用输入			
13A		015	通用输入			
13B		300	报警	常时为ON,当发生报警时输出OFF状态。(B类触点)		
14A		301	准备完成	当控制器正常启动并准备就绪后,输出本信号。		
14B		302	通用输出	由程序内的命令语,可以自由的进行ON/OFF输出。		
15A	输出	303	通用输出			
15B		304	通用输出			
16A		305	通用输出			
16B		306	通用输出			
17A		307	通用输出			
17B	N		OV输入	连接OV。		

定位标准模式

引脚编号	区分	端口No.	定位模式标准模式	功能	配线图	
1A	P24		24V输入	连接24V。		
1B		016	位置输入10	由端口 No.007~019选择需要移动的目标位置编号No。 编号的指定格式为BCD码/二进制码二选一(需修改控制器参数)。		
2A		017	位置输入11			
2B		018	位置输入12			
3A		019	位置输入13			
3B		020	-			
4A		021	-			
4B		022	-			
5A		023	报警重置			重置轻度报警。(重度报警需要重启控制器)
5B		000	启动			开始向选定的位置No.移动。
6A		001	原点复位	执行原点复位。		
6B		002	伺服ON	执行伺服ON/OFF的切换。		
7A	输入	003	推压	执行推压动作。		
7B		004	暂停	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停,信号恢复后继续余下的动作。		
8A		005	取消	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停,并取消余下的动作。		
8B		006	插补设定	控制器为2轴规格时,本信号置ON后,驱动轴进行直线插补动作。		
9A		007	位置输入1	由端口 No.007~019选择需要移动的目标位置编号No。 编号的指定格式为BCD码/二进制码二选一(需修改控制器参数)。		
9B		008	位置输入2			
10A		009	位置输入3			
10B		010	位置输入4			
11A		011	位置输入5			
11B		012	位置输入6			
12A		013	位置输入7			
12B		014	位置输入8			
13A		015	位置输入9			
13B		300	报警	常时为ON,当发生报警时输出OFF状态。(B类触点)		
14A		301	准备	当控制器正常启动并准备就绪后,输出本信号。		
14B		302	定位完成	当移动到指定位置后本信号置ON。		
15A	输出	303	原点复位完成	原点复位完成后本信号置ON。		
15B		304	伺服ON输出	伺服ON的状态输出信号。		
16A		305	推压完成	推压动作完成后本信号置ON。		
16B		306	系统电池报警	系统电池电压过低报警(警告级别)。		
17A		307	-	-		
17B	N		OV输入	连接OV。		

控制器

RCP6S

MCON

-C/LC

PCON

-CB/CFB

PCON

ACON-CB

DCON-CB

ACON

DCON

SCON

-CB

SCON-CB

(伺服压力机)

SCON

-LC

SCON

-CAL

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL

(水平多关节)

PS-24

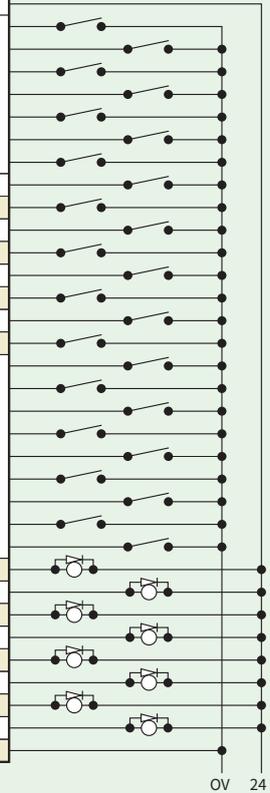
TB-02

EIOU

定位品种切换模式

引脚编号	区分	端口No.	定位模式 品种切换模式	功能
1A	P24		24V输入	连接24V。
1B	输入	016	位置/品种输入10	通过端口 No.007~022指定需要移动的目标位置编号No., 或选择品种No.。 位置No.与品种No.的分配由控制器参数设置。 编号的指定为BCD码/二进制码可选(由控制器参数设置)。
2A		017	位置/品种输入11	
2B		018	位置/品种输入12	
3A		019	位置/品种输入13	
3B		020	位置/品种输入14	
4A		021	位置/品种输入15	
4B		022	位置/品种输入16	重置轻度报警。(重度报警需要重启控制器) 开始向选定的位置No.移动。
5A		023	报警重置	
5B		000	启动	
6A		001	原点复位	
6B		002	伺服ON	
7A		003	推压	
7B		004	暂停	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停, 信号恢复后继续余下的动作。
8A		005	取消	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停, 并取消余下的动作。
8B		006	插补设定	控制器为2轴规格时, 本信号置ON后, 驱动轴进行直线插补动作。
9A		007	位置/品种输入1	通过端口 No.007~022指定需要移动的目标位置编号No., 或选择品种No.。 位置No.与品种No.的分配通过控制器参数设置。 编号的指定为BCD码/二进制码可选(由控制器参数设置)。
9B	008	位置/品种输入2		
10A	009	位置/品种输入3		
10B	010	位置/品种输入4		
11A	011	位置/品种输入5		
11B	012	位置/品种输入6		
12A	013	位置/品种输入7	常时为ON, 当发生报警时输出OFF状态。(B类触点) 当控制器正常启动并准备就绪后, 输出本信号。	
12B	014	位置/品种输入8		
13A	015	位置/品种输入9		
13B	300	报警		
14A	301	准备		
14B	302	定位完成		
15A	303	原点复位完成	当移动到指定位置后本信号置ON。	
15B	304	伺服ON输出	原点复位完成后本信号置ON。	
16A	305	推压完成	伺服ON的状态输出信号。	
16B	306	系统电池出错—	推压动作完成后本信号置ON。	
17A	307	—	系统电池电压过低报警(警告级别)。	
17B	N		OV输入	—

配线图

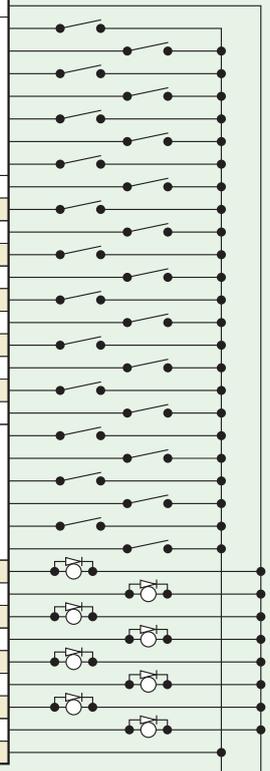


OV 24

定位 2 轴独立模式

引脚编号	区分	位置端口No.	定位模式 2轴独立模式	功能
1A	P24		24V输入	连接24V。
1B	输入	016	位置输入7	通过端口 No.010~022指定需要移动的目标位置编号No.。 1号轴的位置No.与2号轴的位置No.的分配由控制器参数设置。编号的指定为BCD码/二进制码可选(由控制器参数设置)。
2A		017	位置输入8	
2B		018	位置输入9	
3A		019	位置输入10	
3B		020	位置输入11	
4A		021	位置输入12	
4B		022	位置输入13	重置轻度报警。(重度报警需要重启控制器) 1号轴开始向选定的位置No.移动。
5A		023	出错复位	
5B		000	启动1	
6A		001	原点复位1	
6B		002	伺服ON1	
7A		003	暂停1	
7B		004	取消1	本信号需常时置ON, OFF后1号轴会立即暂停, 信号恢复后继续余下的动作。
8A		005	启动2	本信号需常时置ON, OFF后1号轴会立即暂停, 并取消余下的动作。
8B		006	原点复位2	2号轴开始向选定的位置No.移动。
9A		007	伺服ON2	2号轴执行原点复位。
9B	008	暂停2	2号轴执行伺服ON/OFF的切换。	
10A	009	取消2	本信号需常时置ON, OFF后2号轴会立即暂停, 信号恢复后继续余下的动作。	
10B	010	位置输入1	通过端口 No.010~022指定需要移动的目标位置编号No.。 1号轴的位置No.与2号轴的位置No.的分配由控制器参数设置。 编号的指定为BCD码/二进制码可选(由控制器参数设置)。	
11A	011	位置输入2		
11B	012	位置输入3		
12A	013	位置输入4		
12B	014	位置输入5		
13A	015	位置输入6		
13B	300	报警	常时为ON, 当发生报警时输出OFF状态。(B类触点) 当控制器正常启动并准备就绪后, 输出本信号。	
14A	301	准备完成		
14B	302	定位完成1		
15A	303	原点复位完成1		
15B	304	伺服ON输出1		
16A	305	定位完成2		当1号轴移动到指定位置后本信号置ON。
16B	306	原点复位完成2	当1号轴原点复位完成后本信号置ON。	
17A	307	伺服ON输出2	当2号轴移动到指定位置后本信号置ON。	
17B	N		OV输入	当2号轴原点复位完成后本信号置ON。 当2号轴伺服ON的状态输出信号。

配线图



OV 24

I/O 功能说明

定位示教模式

引脚编号	区分	端口No.	定位模式示教模式	功能	配线图	
1A	P24		24V输入	连接24V。		
1B		016	第1轴JOG-	信号置ON时,1号轴向负方向移动。		
2A		017	第2轴JOG+	信号置ON时,2号轴向正方向移动。		
2B		018	第2轴JOG-	信号置ON时,2号轴向负方向移动。		
3A		019	微调距离指定(0.01mm)	进行微调动作时,指定微调的单位移动量。 (移动量为端口 No.019~022指定的合计值。)		
3B		020	微调距离指定(0.1mm)			
4A		021	微调距离指定(0.5mm)			
4B		022	微调距离指定(1mm)			
5A		023	报警重置	重置轻度报警。(重度报警需要重启控制器)		
5B		000	启动	开始向选定的位置No.移动。		
6A		001	伺服ON	执行伺服ON/OFF的切换。		
6B		002	暂停	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停,信号恢复后继续余下的动作。		
7A		输入	003	位置输入1		通过端口 No.003~013指定需要移动的目标位置编号No., 或需要写入当前位置的目标位置编号No.。 端口 No.014的指定示教模式指定信号为ON状态时,端口 No.000的启动信号变为写入信号,置ON时将当前位置写入到已指定的位置No.。
7B			004	位置输入2		
8A			005	位置输入3		
8B			006	位置输入4		
9A			007	位置输入5		
9B	008		位置输入6			
10A	009		位置输入7			
10B	010		位置输入8			
11A	011		位置输入9			
11B	012		位置输入10			
12A	013		位置输入11			
12B	014	示教模式指定				
13A	015	第1轴JOG+	信号置ON时,1号轴向正方向移动。			
13B	输出	300	报警	常时为ON,当发生报警时输出OFF状态。(B类触点)		
14A		301	准备	当控制器正常启动并准备就绪后,输出本信号。		
14B		302	定位完成	当移动到指定位置后本信号置ON。		
15A		303	原点复位完成	原点复位完成后本信号置ON。		
15B		304	伺服ON输出	伺服ON的状态输出信号。		
16A		305	-	-		
16B		306	系统电池报警	系统电池电压过低报警(警告级别)。		
17A	307	-	-			
17B	N		OV输入	连接OV。		

定位DS-S-C1兼容模式

引脚编号	区分	端口No.	定位模式DS-S-C1兼容模式	功能	配线图	
1A	P24		24V输入	连接24V。		
1B		016	位置No.1000	(与端口No.004~015一样)		
2A		017	-	-		
2B		018	-	-		
3A		019	-	-		
3B		020	-	-		
4A		021	-	-		
4B		022	-	-		
5A		023	CPU重置	系统重置,相当于控制器断电重启。		
5B		000	启动	开始向选定的位置No.移动。		
6A		001	保持(暂停)	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停,信号恢复后继续余下的动作。		
6B		002	取消脚置接口	本信号需常时置ON, OFF后驱动轴会立即暂停,并取消余下的动作。		
7A		输入	003	插补设置		控制器为2轴规格时,本信号置ON后,驱动轴进行直线插补动作。
7B			004	位置No.1		通过端口 No.004~016指定需要移动的目标位置编号No.。 编号的指定为BCD码格式。
8A			005	位置No.2		
8B			006	位置No.4		
9A			007	位置No.8		
9B	008		位置No.10			
10A	009		位置No.20			
10B	010		位置No.40			
11A	011		位置No.80			
11B	012		位置No.100			
12A	013		位置No.200			
12B	014	位置No.400				
13A	015	位置No.800				
13B	输出	300	报警	发生报警时输出为ON(A类触点)		
14A		301	准备	当控制器正常启动并准备就绪后,输出本信号。		
14B		302	定位完成	当移动到指定位置后本信号置ON。		
15A		303	-	-		
15B		304	-	-		
16A		305	-	-		
16B		306	系统电池报警	系统电池电压过低报警(警告级别)。		
17A	307	-	-			
17B	N		OV输入	连接OV。		

控制器

RCP6S

MCON

PCON

PCON

ACON-CB

ACON

SCON

SCON-CB

SCON

SCON

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

MSEL

XSEL

XSEL

PS-24

TB-02

EIOU

规格表

项目	规格
连接驱动轴	RCP3/RCP2系列驱动轴(注1)
输入电压	DC24V ±10%
电源容量	控制电源(最大1.2A) + 马达电源(参考下表)
绝缘耐压	DC500V 10MΩ以上
耐电压	AC500V 1分钟
冲击电流	最大30A
耐振性	XYZ各方向 10~57Hz 单侧振幅0.035mm(连续)、0.075mm(断续) 58~150Hz 4.9m/s <sup>2</sup> (连续)、9.8m/s <sup>2</sup> (断续)
最大连接轴输出合计	-
位置检出方式	增量型编码器
速度设定	1mm/s~上限与驱动轴规格有关
加速度设定	0.01G~上限与驱动轴规格有关
动作方式	程序动作/定位动作(可切换)
程序语言	Super SEL 语言
程序数	64点
程序步骤数	2000步
多任务程序数	8点
定位点数	1500点
数据记忆装置	FLASHROM(可通过选项追加系统存储备份功能)
数据输入方法	示教器或联机软件
I/O点数	输入24点/输出8点(NPN/PNP可选)
I/O用电源	外部供给DC24V±10%
PIO电缆	CB-DS-PIO□□□(控制器附属品)
串行通信功能	RS232C(半间距接口)/USB接口
现场网络	Device Net、CC-Link、PROFIBUS-DP、Ethernet/IP
保护功能	马达驱动温度检查、编码器断线检查 软限位超程、系统异常电池异常 等
适用环境温度·湿度	0~40°C 10~95%(无结露)
适用空气环境	无腐蚀性气体 特别是粉尘不严重
保护等级	IP20
质量	约450g
外形尺寸	43mm(W) × 159mm(H) × 110mm(D)

(注1) 不能连接高推力型(RA8C/RA8R/RA10C)、高速型(HS8C/HS8R)、防水型(RCP2W-SA16)动作。

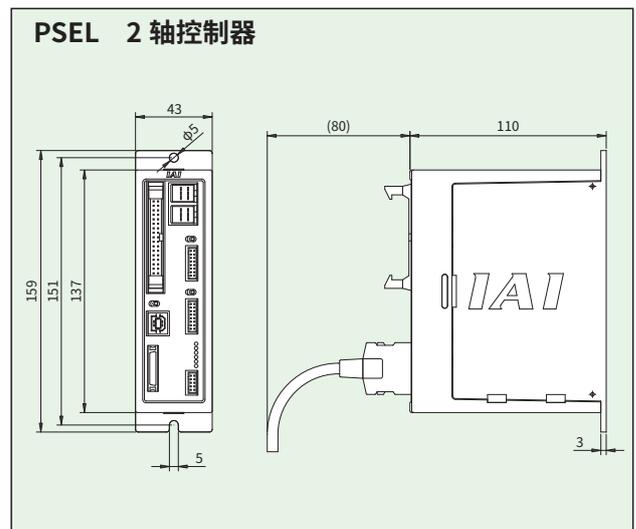
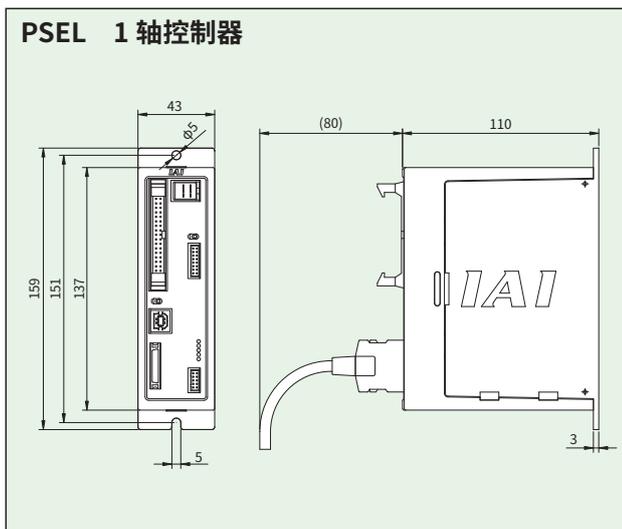
马达电源容量(注2)	马达种类	1轴规格		2轴规格	
		额定	最大(注3)	额定	最大(注3)
	20P、(20SP)28P、28SP马达	0.4A	2.0A	0.8A	4.0A
	35P、42P、56SP马达	1.2A		2.4A	

(注2) 上电时控制电源的冲击电流在5ms时间内可能达到约30A。(1轴规格、2轴规格相同)。

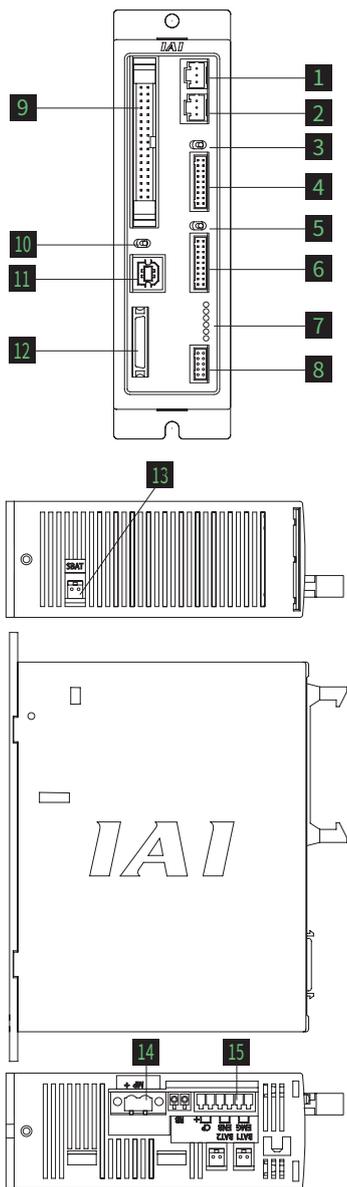
(注3) 伺服ON 后会进行励磁检测动作。此时的电流达到最大值。(约100msec)

但是,如果只将马达驱动电源关断后再次上电,此时电流为1轴规格约6.0A、2轴规格约12.0A。(约1~2ms)

外形尺寸图



各部名称



1 1号轴马达接口

连接1号轴的驱动轴马达电缆。

2 2号轴马达接口

连接2号轴的驱动轴马达电缆。

3 1号轴刹车开关

解除驱动轴刹车的开关。拨到左侧 (RLS 侧) 可以强制解除刹车, 拨到右侧 (NOM 侧) 由控制器自动控制。

4 1号轴编码器接口

连接1号轴的驱动轴编码器电缆。

5 2号轴刹车开关

解除驱动轴刹车的开关。拨到左侧 (RLS 侧) 可以强制解除刹车, 拨到右侧 (NOM 侧) 由控制器自动控制。

6 2号轴编码器接口

连接2号轴的驱动轴编码器电缆。

7 状态显示LED

显示控制器动作状态的LED。

显示内容如下。

- PWR : 表示控制器已得电。
- RDY : 表示控制器已准备完成可以开始动作。
- ALM : 表示控制器报警处于异常状态。
- EMG : 表示处于紧急停止状态驱动源断电。
- SV1 : 表示1号轴伺服马达得电。
- SV2 : 表示2号轴伺服马达得电。

8 面板单元连接接口

用于连接面板单元 (选项), 可以显示控制器状态或报警No. 的接口。

9 IO接口

用于连接IO 电缆的接口。  
DIO (24IN/8OUT) 接口时为34针脚扁平电缆。  
IO电源通过接口的 (1号针脚与34号) 针脚供电。

10 模式开关

用于切换控制器动作模式的开关。左侧为MANU (手动运行)、右侧为AUTO (自动运行) 模式。示教操作只能在MANU模式进行, 并且MANU模式下不能由外部IO进行动作。

11 USB接口

通过USB 接口与电缆连接的接口。通过USB 连接时, 无法通过TP接口进行通信。

12 示教器接口

动作模式为MANU 时用于连接示教工具的半间距IO26 针脚接口。如果要与以外的D-SUB25 针脚接口, 需要专用的转换电缆。

13 系统存储备份电池连接接口

当希望即使是在电源被切断的情况下, 控制器内的SRAM上所记录的各种数据也能够保持时, 用于连接所需电池的接头。电池安装在单元外部。(选项)

14 马达电源输入接口

用于给马达电源供电的接口, 由Phenix Contact 制造的2 针2 片接口组成。

15 控制电源/系统输入接口

连接控制电源输入与紧急停止开关、安全开关的接口, 由Phenix Contact 制造的6 针2 片接口组成。

绝对电池单元

- 特点 通过装载绝对电池单元, 无需进行原点复位即可在上电后进行动作。  
最长可保持20天的编码器数据。

■ 型号 PCON-ABU

■ 规格

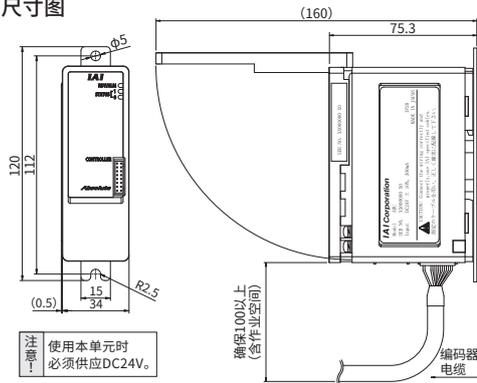
项目	规格			
型号	PCON-ABU			
连接驱动轴	RCP3/RCP2系列 (※1)			
控制器连接电缆 (附属品)	型号CB-PC-PJ002 (0.2m)			
简易绝对型单元本体	型号ABU			
系统备份电池 (附属品)	型号:AB-7 (Ni-MH 电池/寿命约3年)			
电源电压	DC24V±10%			
电源电流	max300mA			
使用环境温度	0~40°C (20°C左右最佳)			
使用环境湿度	95%RH以下 (无结露)			
使用空气环境	无腐蚀性气体、无尘埃			
质量	330g			
数据保持中编码器允许转速 (※2)	800rpm	400rpm	200rpm	100rpm
位置点数据保持时间 (※2)	120h	240h	360h	480h

(※1) RCP2-RA10C/HS8C/HS8R/RCP2CR-HS8C/RCP2W-SA16C/RA10C不可使用。

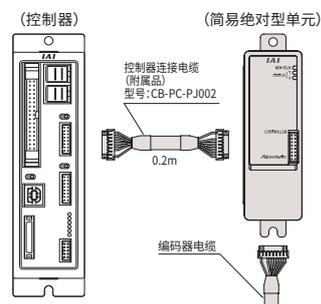
(※2) 位置点数据保持时间因数据保持中的编码器允许转速设定值而变。  
(800rpm→120h/400rpm→240h/200rpm→360h/100rpm→480h)

**使用注意事项** 编码器数据保存中, 如果驱动轴的滑块及拉杆超过一定速度移动, 则会报错。关于允许速度 (转速) 请参考上述简易绝对型单元规格。

■ 尺寸图



■ 配线图



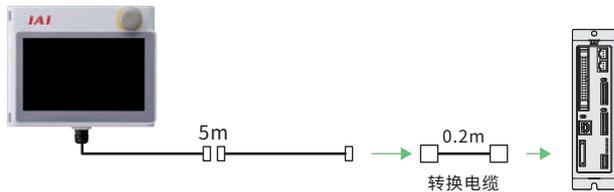
选项

触摸屏示教器

■特点 具备位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的示教工具。

■型号 **TB-02-□**  
※详情请参考6-241页。

■构成



■规格

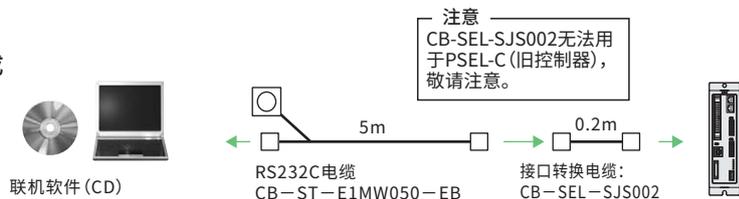
额定电压	24V DC
耗电量	3.6W 以下(150mA 以下)
适用环境温度	0~40°C
适用环境湿度	20~85%RH(无结露)
环境耐性	IP20
质量	470g (仅TB-02本体)

联机软件(Windows专用)

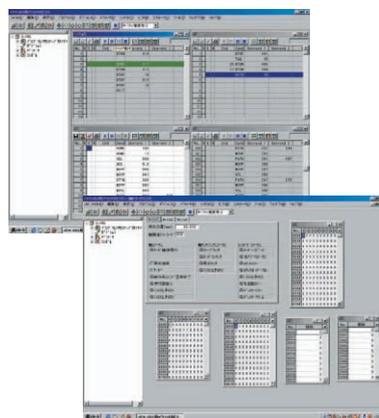
■特点 具备程序/位置点数据的输入、试运行、监视器等功能的支持型软件。增加了设备调试作业需要的多项功能，帮助缩短设备从安装到投入实用的需要时间。

■型号 **IA-101-X-MW-JS-CHI**(带RS232C电缆+接口转换电缆)

■构成



对应Windows:  
XP SP2以后/Vista/7/8



■型号 **IA-101-X-USBS-CHI**(带USB电缆)

■构成

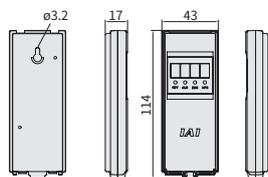


注意  
PSEL控制器可以使用的是Ver.7.0.0.0及其以上版本。

面板单元

■特点 是能够确认控制器错误代码及动作中的程序编号的简易显示器。

■型号 **PU-1**(电缆长3m)



系统存储备份电池

■特点 当在程序中使用了全局变量等数据时，如果要求控制器断电时也能保持这些数据，则需要选配系统存储备份电池

■型号 **AB-5-CS**(带电池盒)  
**AB-5**(电池单体)



虚插头

■特点 使用USB电缆连接PSEL控制器与联机软件时，需要在控制器TP示教口上插上虚插头，屏蔽TP示教口里的使能安全电路。(联机软件IA-101-X-USB的附属品)

■型号 **DP-4S**



※无法用于PSEL-C。

选项

USB电缆

■特点 用于连接带USB接口控制器与计算机的电缆。对于没有USB接口的控制器(XSEL)，使用USB转换适配器，将RS232C电缆与USB电缆连接，就可以连接到计算机的USB端口。(参考联机软件IA-101-X-USBMW)

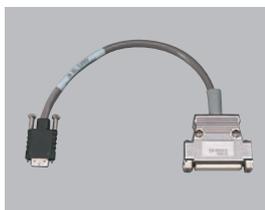
■型号 **CB-SEL-USB030**(电缆长3m)



接口转换电缆

■特点 用于将示教器或联机软件的D-sub25针接口连接到PSEL控制器的示教接口(半间距规格)的转换电缆。

■型号 **CB-SEL-SJS002**(电缆长0.2m)



※无法用于PSEL-C。

维护保养部件

在购买产品后,当需要更换电缆等进行维护作业时,请参考以下型号。(※连接对象驱动轴请参考1-269页。)

■电缆对应表

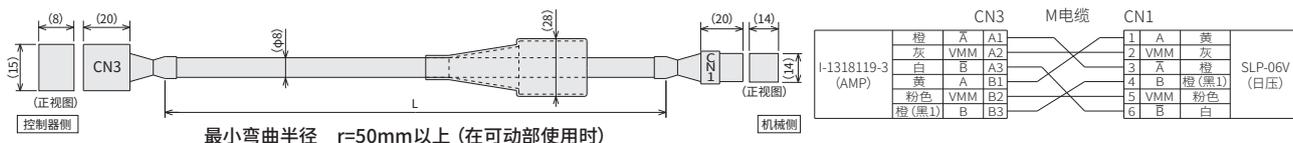
※1 标准为柔性电缆。

产品型号	马达编码器 一体型柔性电缆	马达电缆 ※1	编码器电缆	编码器 柔性电缆
① RCP3	CB-PCS-MPA□□□	—	—	—
② RCP2CR	GRS/GRM/GR3SS/GR3SM	—	—	—
③ RCP2W	RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL/RTB/RTBL/RTC/RTCL/RTBB/RTBBL/RTCB/RTCBL	—	—	—
④ RCP2	RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL	—	—	—
⑤ RCP2	GRSS/GRLS/GRST/GRHM/GRHB/SRA4R/SRGS4R/SRGD4R	—	—	—
⑥ RCP2CR RCP2W	上述(①~⑤)以外机种	—	CB-RCP2-PB□□□	CB-RCP2-PB□□□-RB

产品型号	PIIO扁平电缆
⑦ PSEL-CS	CB-DS-PIO□□□

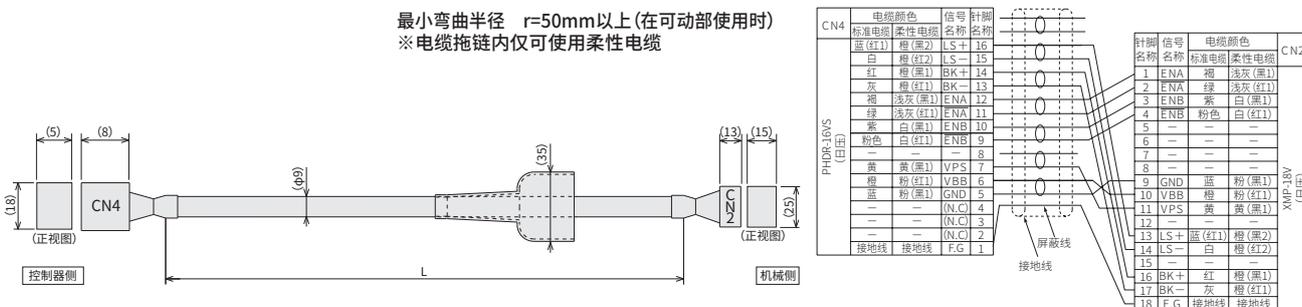
型号 **CB-RCP2-MA**□□□

※□□□中记入电缆长度(L),最长支持20m 例)080=8m



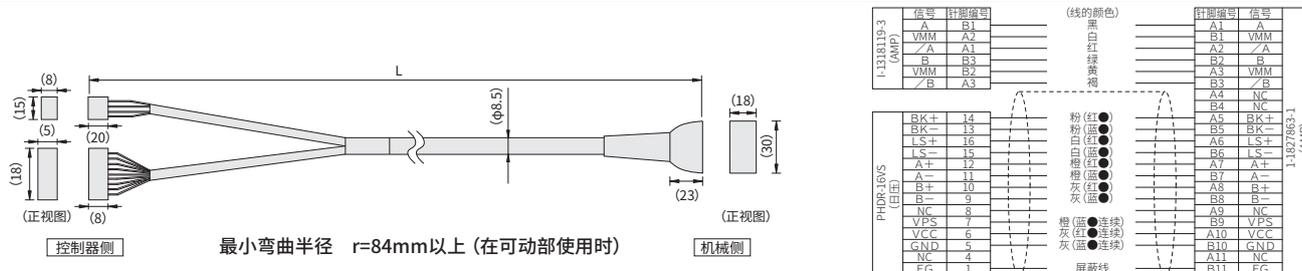
型号 **CB-RCP2-PB**□□□/ **CB-RCP2-PB**□□□-RB

※□□□中记入电缆长度(L),最长支持20m 例)080=8m

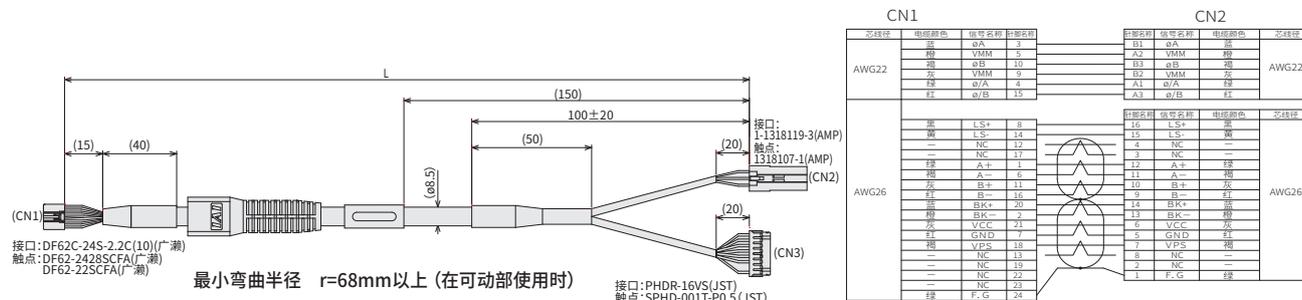


型号 **CB-PCS-MPA**□□□

※□□□中记入电缆长度(L),最长支持20m 例)080=8m



型号 **CB-PCS2-MPA**□□□



型号 **CB-DS-PIO**□□□

※□□□中记入电缆长度(L),最长支持10m 例)080=8m

