

生産終了予定商品のお知らせ

プログラマブルコントローラ

発行日
2013年3月4日

No. 2013019C

MECHATROLINK-II 対応 モーションコントロールユニット 形CS1W-MCH71 生産終了のお知らせ

生産終了予定商品

MECHATROLINK-II 対応
モーションコントロールユニット

推奨代替商品

NJシリーズ
CPUユニット



形CS1W-MCH71



形NJ501-1400

■生産終了予定時期

2014年3月末

■推奨代替商品をご利用いただいた場合の注意点

- ・本体の色が異なります。
- ・外形寸法が異なります。
- ・配線接続が異なります。(MECHATROLINK-II からEtherCATに変更が必要です)
- ・取付方法が異なります。
- ・機能に一部制限があります。

■生産終了予定商品との相違点

推奨代替商品形式	本体の色	外形寸法	配線接続	取付寸法	定格性能	動作特性	操作方法
形NJ501-1400	×	×	×	×	○	○	×

◎ : 互換

○ : ほとんど変更ありません/相似性の高い変更

× : 変更大

— : 該当する仕様がありません

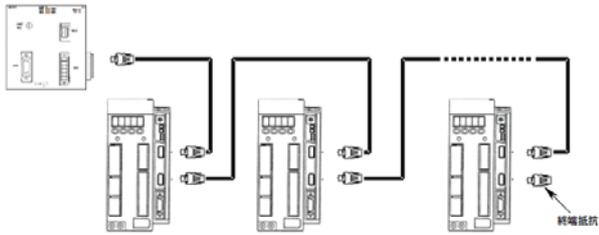
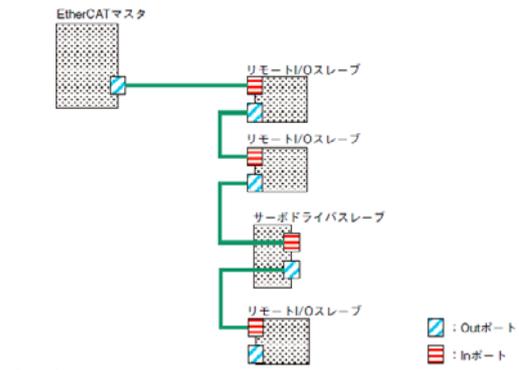
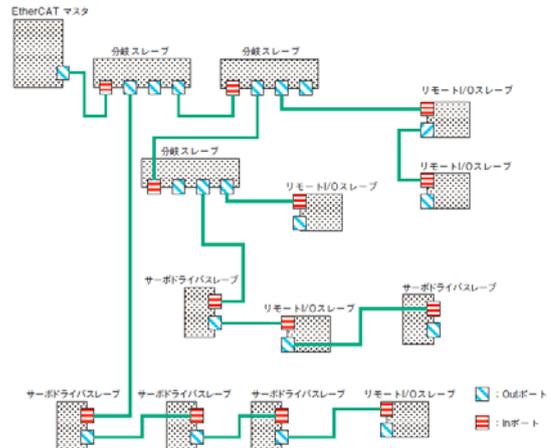
■生産終了予定商品と推奨代替商品

生産終了予定商品	推奨代替商品	標準価格(¥)
形CS1W-MCH71	形NJ501-1400	オープン価格

■本体の色

<p>生産終了予定商品 形CS1W-MCH71</p>	<p>推奨代替商品 形NJ501-1400</p>
<p>アイボリー</p> 	<p>ブラック</p> 

■端子配置／配線接続

<p>生産終了予定商品 形CS1W-MCH71</p>	<p>推奨代替商品 形NJ501-1400</p>
<p>MECHATROLINK-II 対応</p> 	<p>EtherCAT 対応</p> <p>● 分岐なし</p>  <p>● 分岐あり</p> 

■取付寸法

生産終了予定商品 形CS1W-MCH71	推奨代替商品 形NJ501-1400
CS1シリーズに準拠	DINレールに取付け

■外形寸法

生産終了予定商品 形CS1W-MCH71	推奨代替商品 形NJ501-1400

■定格／性能

項目	生産終了予定商品 形CS1W-MCH71	推奨代替商品 形NJ501-1400
電源電圧	<ul style="list-style-type: none"> DC5V(ベースユニットより供給) DC24V(外部供給電源) 	<ul style="list-style-type: none"> AC100~240V(外部供給電源) DC24V(外部供給電源)
許容電源電圧変動範囲	<ul style="list-style-type: none"> DC4.75~5.25V(ベースユニットより供給) DC21.6~26.4V(外部供給電源) 	<ul style="list-style-type: none"> AC85~264V(AC入力時) DC19.2~28.8V(DC入力時)
内部消費電流	DC5V 0.8A以下	DC5V 1.90A (メモ리카ード、エンドカバー含む)
重量(コネクタ除く)	300g以下	550g(エンドカバー含む)
安全規格	UL、CSA、C-TICK、EC指令対応	cULus、EC指令対応、NK、LR
使用高度	標高 2,000m以下	標高 2,000m以下
接続対象機器	<ul style="list-style-type: none"> オムロン製SMARTSTEP Juniorサーボドライバ (MECHATROLINK-II 通信内蔵タイプ) 各種I/Oユニット(安川電機製) 	<ul style="list-style-type: none"> オムロン製G5シリーズサーボドライバ (EtherCAT通信内蔵タイプ) 各種EtherCATスレーブ
プログラム言語	専用モーションコントロール言語	ラダー図、ストラクチャードテキスト(ST)
制御方式	MECHATROLINK-IIによる ・位置制御、速度制御、トルク制御	EtherCATによる ・位置制御、速度制御、トルク制御
伝送速度	10Mbps	100Mbps
制御軸数	最大32軸 物理軸／仮想軸:最大30軸 (各軸ごとに選択可能) 仮想軸専用:2軸	32軸 サーボ軸、仮想サーボ軸、エンコーダ軸、 仮想エンコーダ軸
制御周期	軸数、タスク数、割り付けリレーにより 1、2、3、4、6、8ms	プライマリータスク: 500 μ s/1000 μ s/2000 μ s/4000 μ s

項目	生産終了予定商品 形CS1W-MCH71	推奨代替商品 形NJ501-1400
接続最大距離	最大総延長: 50m	局間最大: 100m 最大総延長: 可変 設定範囲: 1~4294967295m
制御対象アクチュエータ	MECHATROLINK-II 対応サーボモータ (Wシリーズ)	EtherCAT対応サーボモータ (G5シリーズ)
制御指令単位	mm、inch、deg、パルス	パルス、mm、 μ m、nm、degree、inch
直線補間	○(最大8軸)	○(最大4軸/軸グループ)
円弧補間	○(最大2軸)	○(最大2軸/軸グループ)
時間指定位置決め	○	×
位置追従制御	○	○
割り込み定寸送り	○	○
電子ギア(シャフト)機能	○	○
軸動作加算機能	○	○
トラバース機能	○	×
レジスト機能/ラッチ機能	○	○
リンク動作機能	○	○
追従同期機能	○	○
速度指令	○	○
トルク指令	○	○
速度・位置切り替え制御	○	○
速度・トルク切り替え制御	○	○
位置・トルク切り替え制御	○	○
オーバーライド	○	○
加減速カーブ	S字または台形	S字または台形
原点サーチ	原点センサ	原点信号、原点近傍信号、限界信号
バックラッシュ補正	○	○
テーチング	○	×
演算制御	算術演算、比較演算、論理演算	算術演算式、論理演算式
関数	三角関数、数値関数など	三角関数、平方根、自然対数など

本案内に記載の仕様・価格は、発行時点のものです。予告なく変更することがありますので、ご了承ください。
 本案内では主に仕様上の変更点を記載しています。ご使用上の注意事項等、ご使用の際に必要な内容につきましては、必ずカタログ、仕様書、取扱説明書、マニュアル等をお読みください。