

## おすすめセレクション

PLC、セーフティ、サーボ、インバータ、画像センサ、ファイバセンサ、エンコーダ、各種I/Oの制御を統合

### 制御規模で選ぶ

大規模用途で使いたい

|                     |         |                  |          |
|---------------------|---------|------------------|----------|
| 命令実行時間<br>(LD 命令)   | 0.37ns  | 0.53ns           | 1.1ns    |
| プログラム容量             | 80MB    | 80MB             | 20MB     |
| 変数容量(非保持)           | 256MB   | 256MB            | 4MB      |
| 入出力点数               | —       | —                | 2,560点   |
| EtherCAT<br>接続スレーブ数 | 512     | 256              | 192      |
| モーション軸数             | 128、256 | 16、32、64、128、256 | 16、32、64 |

NX701-□□□□



NX502-□□□□



NJ501-1□□□



拡張ユニット

\*

NX-IO

CJ

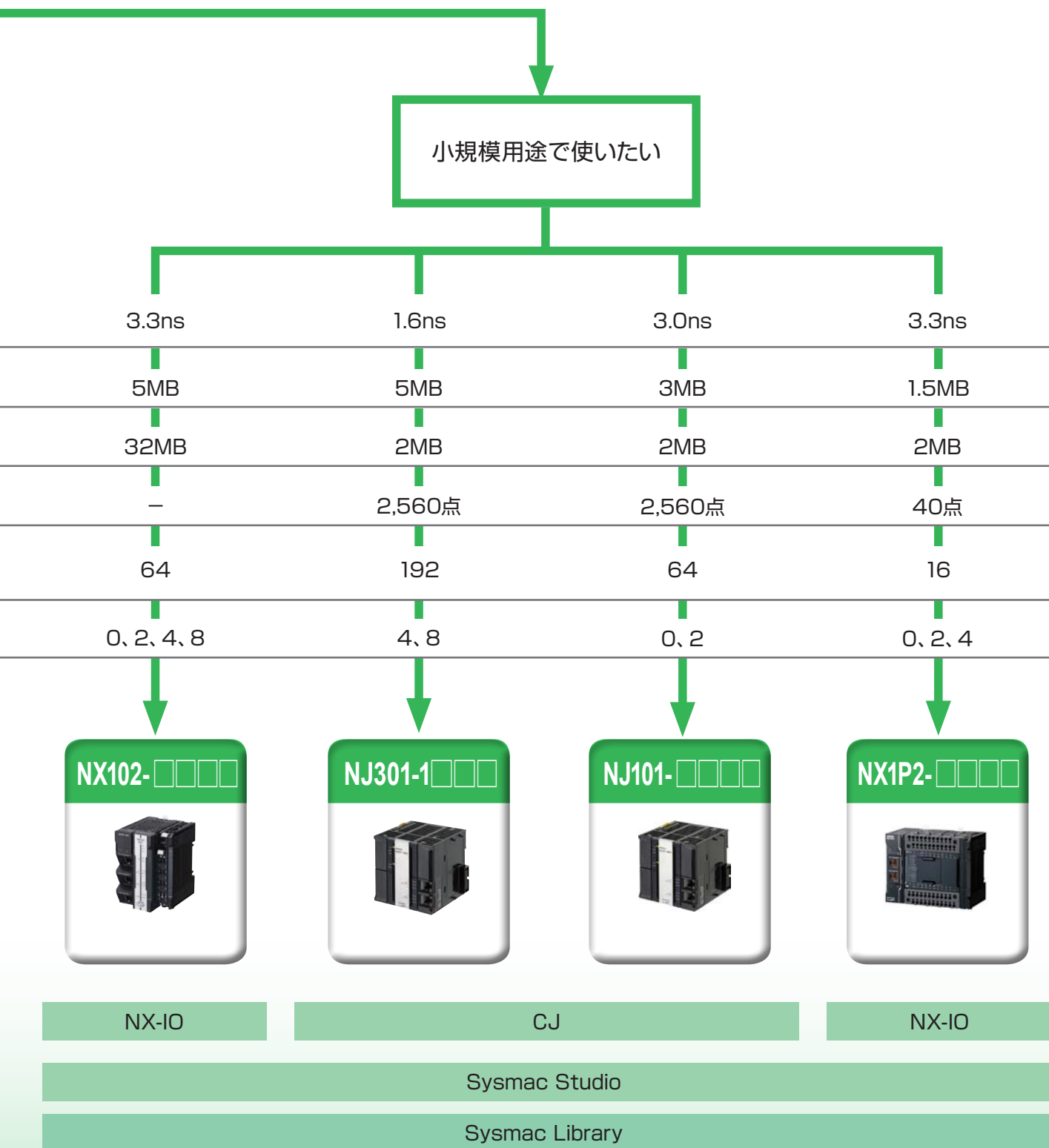
ソフトウェア

Sysmac Studio

ソフトウェア機能部品集

Sysmac Library

\* EtherCAT スレーブターミナルに接続して NX-IO ユニットは使用できます。



# マシンオートメーションコントローラ

## おすすめセレクション

### 機能で選ぶ

|                     | Windows<br>アプリケーション<br>と連動したい | PLCで直接<br>ロボット制御を<br>行いたい |                           | トレーサビリティを<br>行いたい<br>(データベース接続) |              |
|---------------------|-------------------------------|---------------------------|---------------------------|---------------------------------|--------------|
|                     |                               | オムロン製<br>ロボットを<br>制御したい   | 自社製カスタ<br>ムロボットを<br>制御したい |                                 |              |
| 命令実行時間<br>(LD 命令)   | 0.33ns                        | 1.1ns                     | 1.1ns                     | 0.37ns                          | 1.1ns/3.0ns  |
| プログラム容量             | 40MB                          | 20MB                      | 20MB                      | 80MB                            | 20MB/3MB     |
| 変数容量(非保持)           | 64MB                          | 4MB                       | 4MB                       | 256MB                           | 4MB/2MB      |
| 入出力点数               | —                             | 2,560点                    | 2,560点                    | —                               | 2,560点       |
| EtherCAT<br>接続スレーブ数 | 192                           | 192                       | 192                       | 512                             | 192          |
| モーション軸数             | 16、32、64                      | 16、32、64                  | 16、32、64                  | 128、256                         | 16、32、64/0、2 |



拡張ユニット

\*1

CJ

ソフトウェア

Sysmac Studio

ソフトウェア機能部品集

Sysmac Library

\* 1. EtherCAT スレーブターミナルに接続して NX-IO ユニットは使用できます。

\* 2. CNC バージョン Ver.1.03 以降の CPU ユニットと Sysmac Studio Ver.1.60 以降の組み合わせでは、モーション軸数が最大 16 軸と CNC 軸数が最大 16 軸を使用可能です。CNC バージョン Ver.1.02 以前の CPU ユニットでは、モーション軸数と CNC 軸数を合計した最大数が 16 軸となります。

