

おすすめセレクション

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

NX701-□□□□



NJ501-1□□□



拡張ユニット

*

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。

小規模用途で使いたい

3.3ns

1.6ns

3.0ns

3.3ns

5MB

5MB

3MB

1.5MB

32MB

2MB

2MB

2MB

—

2,560点

2,560点

40点

64

192

64

16

0、2、4、8

4、8

0、2

0、2、4

NX102-□□□□



NJ301-1□□□



NJ101-□□□□



NX1P2-□□□□



NX-IO

CJ

NX-IO

Sysmac Studio

Sysmac Library

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
アプリケーション
と連動したい

PLCで直接
ロボット制御を
行いたい

オムロン製
ロボットを
制御したい

自社製カスタム
ロボットを
制御したい

命令実行時間
(LD 命令)

0.33ns

1.1ns

1.1ns

0.37ns

プログラム容量

40MB

20MB

20MB

80MB

変数容量(非保持)

64MB

4MB

4MB

256MB

入出力点数

—

2,560点

2,560点

—

EtherCAT
接続スレーブ数

192

192

192

512

モーション軸数

16、32、64

16、32、64

16、32、64

128、256

NY5□□-1
NY5□□-5



NJ501-R□□□



NJ501-4□□□



NX701-1□20



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せん。

* 2. MC 機能モジュールのモーション軸数と CNC 機能モジュールの CNC モータ数とを合計した最大数です。

