



ZEF004472007

# Abycoder

アブソコーダ変換器

**NCV-20NBNMP**

**NCV-20NGNMP**

**NCV-20NBNLW**

**NCV-20NGNLW**

**NCV-20NBNLY**

**NCV-20NGNLY**

## 仕様・取扱説明書

適用検出器 : MRE-32SP062  
MRE-G□SP062  
VLS-256PWB  
VLS-512PWB  
VLS-1024PW  
VLS-512PYB  
VLS-1024PYB  
VLS2048PY





## 安全上のご注意

(ご使用前に必ずお読みください)

このたびは、エヌエスディ製品をお買い上げいただきありがとうございます。本製品のご使用前に、必ず本書をすべて熟読し、機器の知識、安全の情報、そして注意事項のすべてについて習熟してから正しくご使用ください。

- 本書は製品を実際にご使用になる方までお届けください。
- 本書は必要なときに取り出して読めるように大切に保管してください。

### シグナル用語の説明

本書では、安全注意事項のランクを「危険」、「注意」として区分してあります。

表示	表示の意味
 危険	取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合。
 注意	取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の傷害や軽傷を受ける可能性が想定される場合および物的損害のみの発生が想定される場合。

なお、 注意 に記載した事項でも、状況によっては重大な結果に結びつく可能性があります。いずれも重要な内容を記載していますので必ず守ってください。

### 絵表示の説明

表示	表示の意味
	禁止 (してはいけないこと) を示します。
	強制 (必ずしなければならないこと) を示します。

### 用途制限について

本製品は人命にかかわるような状況下で使用される機器として設計・製作されたものではありません。本製品を医療機器、航空宇宙機器、原子力制御システム、交通機器など特殊用途をご検討の際は、エヌエスディへご相談ください。本製品は Class A 機器に分類され、工業環境下での使用を意図しています。販売者やユーザーは、この点に注意してください。

## 1. 使用上のご注意

 危険	
	● コントローラ内部には絶対に手を触れないで下さい。感電の原因となります。
	● ケーブルは傷つけたり、無理なストレスをかけたり、重い物を乗せたり、挟み込んだりしないで下さい。感電・火災の原因となります。
	● 移動・配線・点検は必ず電源を遮断して行って下さい。感電の原因となります。
	● コントローラの故障時でも、システム全体が安全側に働くようにコントローラの外部で安全回路を設けて下さい。
	● コントローラのアース端子は必ず接地して下さい。感電・誤動作の原因となります。
 注意	
	● 水のかかる場所や、腐食性の雰囲気、引火性ガスの雰囲気、可燃性の側では絶対に使用しないで下さい。火災・故障の原因となります。
	● コントローラおよびアブソコーダ検出器はマニュアル記載の一般仕様の環境で使用して下さい。感電・火災・誤動作・故障の原因となります。
	● アブソコーダ検出器とコントローラおよびセンサーケーブルは、指定された組み合わせでご使用下さい。火災・故障の原因となります。

## 2. 保管について

 注意	
	● 雨や水滴のかかる場所、有害なガスや液体のある場所では保管しないで下さい。
	● 日光の直接当たらない場所や、決められた温湿度内で保管して下さい。
	● 保管が長期間にわたった場合は、エヌエスディへお問い合わせ下さい。

## 3. 運搬について

 注意	
	● 運搬時は、アブソコーダ検出器のケーブルや軸を持たないで下さい。けが・故障の原因となります。

## 4. 据え付けについて

 注意	
	● 上へのぼったり、重いものを乗せたりしないで下さい。けがの原因となります。
	● 排気口をふさいだり、異物が入らないようにして下さい。火災・故障の原因となります。
	● コントローラおよびアブソコーダ検出器は、取付穴または付属の取付金具で確実に固定して下さい。落下・誤動作の原因となります。けがの原因となります。
	● 本体と制御盤内面またはその他の機器との間隔は規定の距離を開けて下さい。故障の原因となります。

## 5. 配線について

 危険	
	● 端子台は確実に締め付けて下さい。火災の原因となります。
	● 据え付け・配線の後、通電・運転を行う場合は、必ず製品に付属の端子カバーを取り付けて下さい。感電の原因となります。

 注意	
	● センサーケーブルや制御線および通信ケーブルは、主回路や動力線などから 300mm 以上を目安として離して下さい。誤動作の原因となります。けがの原因となります。
	● 配線は正しく確実に行って下さい。誤動作の原因となります。けがの原因となります。
	● 外部入出力コネクタ・センサー接続用コネクタは、確実に装着して固定して下さい。誤入力・誤出力の原因となります。けがの原因となります。

## 6. 運転・操作について

 注意	
	● コントローラの機能スイッチは、運転中に変更しないで下さい。けがの原因となります。
	● 瞬停復電後は、突然再始動する可能性がありますので機械に近寄らないで下さい。けがの原因となります。
	● 電源仕様が正常であることを確認して下さい。故障の原因となります。
	● 即時に運転停止し、電源を遮断できるように外部に非常停止回路を設置して下さい。
	● 試運転は、機械系と切り離れた状態で動作確認後、機械に取付けてください。けがの原因となります。
	● エラー検出時は原因を取り除き、安全を確保してからエラー解除後、再運転して下さい。けがの原因となります。

## 7. 保守・点検について

 注意	
	● 分解・改造・修理を行わないで下さい。感電・火災・故障の原因となります。
	● 電源ラインのコンデンサは、劣化により容量低下します。故障による二次災害を防止するため5年程度での交換を推奨します。故障の原因となります。

## 8. 廃棄について

 注意	
	● 製品を廃棄するときは、産業廃棄物として扱って下さい。

〈NCV-20 仕様・取扱説明書改訂履歴〉

※資料番号は、本仕様取扱説明書の表紙の右上に記載してあります。

資料番号	年月日	改訂内容
ZEF004472000	'05.7.29	初版発行
ZEF004472001	'05.8.2	一部修正 2. 1形式一覧 延長センサケーブル ケーブル長
ZEF004472002	'05.9.14	一部修正 8-3. (3) HD 入力で位置データを読み込む場合 ● PC シンクロ方式 (立ち上がりと立ち上がり) → (立ち上がりと立ち下がり)
ZEF004472003	'05.12.12	一部修正 2.構成 取付金具 (NCV-K1) 追記 付属品, オプション追記 2-1. (1),(2) 延長センサケーブル・引出しケーブル ケーブル長変更, 取付金具 (NCV-K1) 追記 4-1. 外形図 NCV-K1 外形図追記 付 1-1. 位置データ変化を追記 付 2. VM-2A(G)と NCV-20 の互換性を追記
ZEF004472004	'07.3.15	一部修正 1-1.特長 (8) の項目削除 2.構成 取付金具 (NCV-K1) 削除 2-1.形式一覧 取付金具 (NCV-K1) 削除 4-1. 外形図 変換器の外形図更新, NCV-K1 外形図削除 5-3-3. 制限事項 上位コントローラから変換器までの配線長変更 8-3.位置データの読み込み設定 “(工場出荷時の設定)” を追加 9-3.トラブル発生時の連絡事項 変換器上部のシール追加 付 1. VM-2B(G)と NCV-20 の互換性を削除 付 2. VM-2A(G)と NCV-20 の互換性を削除
ZEF004472005	'08.3.25	一部修正 表紙 CE マーク変更 3-1.変換器の仕様 適合規格 CSA No.の変更 5-3-3.制限事項 一部文章削除 6-2.電源の接続 (1) の文章一部削除 6-3.入出力信号の接続 入出力回路の文章変更 8-2.位置データ増加方向の設定 “(工場出荷時の設定)” を追加 9-3.トラブル発生時の連絡事項 文章変更
ZEF004472006	'13.9.17	一部修正 KC マークに対応…安全上のご注意, 1-1, 3-1(2), 9-3(2)
ZEF004472007	'16.2.24	一部修正 ・安全上のご注意の用途制限について EMC 指令改定対応 ・4-2.アブソコーダ検出器の外形図からケーブルの形式を削除 ・2.構成, 4-4.引き出しケーブル 形式訂正 ・5-2.アブソコーダ検出器の取付方法と注意事項 ●直線型アブソコーダ検出器の取付け③に垂直度と摺動抵抗の表中に単位追加

# 目次

1. 概要	1
1-1. 特長	1
2. 構成	2
2-1. 形式一覧	3
3. 仕様	4
3-1. 変換器の仕様	4
3-2. アブソコーダ検出器の仕様	6
3-3. 延長センサケーブルの仕様	8
4. 外形図	9
4-1. 変換器	9
4-2. アブソコーダ検出器	10
4-3. 延長センサケーブル	14
4-4. 引き出しケーブル	14
5. 取付方法と注意事項	15
5-1. 変換器の取付方法と注意事項	15
5-2. アブソコーダ検出器の取付方法と注意事項	16
5-3. CE マーキング	21
5-3-1. EMC 指令	21
5-3-2. EMC 指令の規格	21
5-3-3. 制限事項	21
6. 接続方法	22
6-1. アブソコーダ検出器と変換器の接続	22
6-2. 電源の接続	23
6-3. 入出力信号の接続	24
7. 各部の名称と機能	26
7-1. 各部の名称	26
7-2. 表示部・設定部の各部の名称と機能	26
8. 操作説明	27
8-1. 運転までの設定と手順	27
8-2. 位置データ増加方向の設定	28
8-3. 位置データの読み込み設定	29
(1) 機能設定スイッチ一覧表	29
(2) LP 出力で位置データを読み込む場合	30
(3) HD 入力で位置データを読み込む場合	32
8-4. 現在値設定	33
(1) バイナリコード出力の場合	33
(2) グレイバイナリコード出力の場合	34
9. 保守点検	35
9-1. 点検	35
9-2. トラブルシューティング	35
9-3. トラブル発生時の連絡事項	36
9-4. 保証期間と保証範囲	37
9-5. サービスの範囲	37



# 1. 概 要

NCV-20 変換器は、検出器に多回転型アブソコーダ MRE または直線型アブソコーダ VLS を組み合わせることにより、絶対値で検出した位置データをバイナリ値、またはグレイバイナリ値に変換して出力するものです。

また、現在値設定機能により位置データを任意の数値に変更できます。

## 1-1. 特長

### (1) 高い信頼性

位置検出をアブソリュート方式で行なうので、電源断や偶発的ノイズがあっても正確に位置を検出できます。原点復帰も必要ありません。

### (2) 抜群の耐久性

位置検出器はエヌエスディ独自のアブソコーダです。非接触構造なので抜群の耐久性を持ちます。振動・衝撃・温度・油・塵埃などの悪環境でも問題ありません。

### (3) コンパクト設計

製品外形は 39(W)×155(H)×93(D)と小さく、ブックシェルフ型ケースに収納しました。また DIN レールにも取付可能です。

### (4) 現在値設定機能

パネル面のロータリースイッチで、位置データを任意の数値に変更できます。取付け時の現在値設定も手間いらずです。

### (5) 多彩な位置データの読み込み方法

#### a) ラッチパルス方式

変換器から出力されるラッチパルス信号に同期して位置データを読み込みます。上位コントローラの読み込み速度に合わせた位置データ更新周期 (0.2ms, 0.4ms, 12.8ms, 25.6ms, 51.2ms) を選択することができます。

#### b) ホールド信号方式

位置データ出力の更新を停止させるホールド信号を変換器に入力して位置データを読み込みます。

ホールド信号で読み込む場合は、ホールド信号が ON 中にデータを読み込むトランスペアレント方式と、ホールド信号の立上がりまたは立下がり位置データを更新する PC シンクロ方式が選択できます。

### (6) 異常検出機能

センサ未接続異常(SE)をモニタ LED に表示します。また、ステータス出力も備えていますので、PLC などの上位コントローラへの読み込みが可能です。

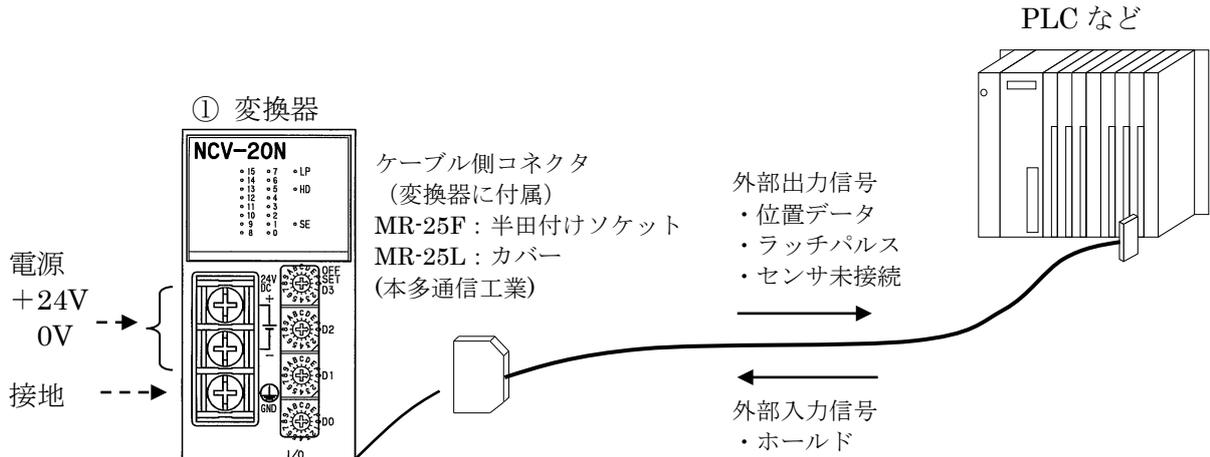
### (7) UL 規格, CE マーキングに対応

NCV-20 シリーズは UL 規格 (UL508)、CE マーキング (EMC 指令) に対応していますので、海外に輸出する機械設備にも安心してお使いいただけます。

### (8) KC マークに対応

NCV-20 シリーズは、韓国の電波法適合マーク (KC マーク) に対応しています。KC マークは、CE マーキングと同様の内容となります。詳細は“5-3. CE マーキング”をご参照ください。

## 2. 構成

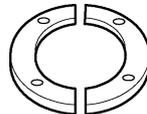


③ 引出しケーブル ④ 延長センサケーブル	② アブソコーダ検出器
4P-S-0102-[m] 4P-RBT-0102-[m]   4P-S-0102-[m]      4P-S-0102-[m] 4P-RBT-0102-[m]      4P-RBT-0102-[m]	MRE-32SP062〇〇C MRE-G□SP062F〇C 
4P-RBT-0103-[m]   4P-S-0102-[m]      4P-RBT-0103-[m] 4P-RBT-0102-[m]	VLS-256PWB/512PWB/1024PW VLS-512PYB/1024PYB/2048PY 

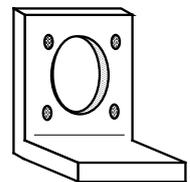
⑤ サーボマウント取付金具 (付属品)



⑥ 強化サーボマウント取付金具 (オプション)



⑦ フランジ用L型金具 (オプション)



## 2-1. 形式一覧

### (1) 多回転型アブソコーダ

番号	名称	形式	備考
①	変換器	NCV-20NBNMP	位置データバイナリ出力
		NCV-20NGNMP	位置データグレイバイナリ出力
②	アブソコーダ検出器	MRE-32SP062SAC	32回転型, サーボマウント取付, 一面切り欠き
		MRE-32SP062SBC	32回転型, サーボマウント取付, キーみぞ
		MRE-32SP062FAC	32回転型, フランジ取付, 一面切り欠き
		MRE-32SP062FBC	32回転型, フランジ取付, キーみぞ
		MRE-G□SP062FAC	□: 総回転回数 64,128,160,256,320 フランジ取付, 一面切り欠き
		MRE-G□SP062FBC	□: 総回転回数 64,128,160,256,320 フランジ取付, キーみぞ
④	延長センサケーブル	4P-S-0102-□	標準ケーブル □: ケーブル長[m] 2,3,5,8,10,15,20,25,30,35,40,45,50 (50m 以上は 10m 単位)
		4P-RBT-0102-□	ロボットケーブル □: ケーブル長[m] 2,3,5,8,10,15,20,25,30,35,40,45,50 (50m 以上は 10m 単位)
⑤	サーボマウント 取付金具	SB-01	MRE-32SP062SAC, MRE-32SP062SBC に付属
⑥	強化サーボマウント 取付金具	SH-01	MRE-32SP062SAC, MRE-32SP062SBC 用 オプション
⑦	フランジ用L型金具	RB-01	フランジ取付, 強化サーボマウント取付用 オプション

### (2) 直線型アブソコーダ

番号	名称	形式	備考
①	変換器	NCV-20NBNLW	位置データバイナリ出力 適用検出器: VLS-256PWB,VLS-512PWB,VLS-1024PW
		NCV-20NGNLW	位置データグレイバイナリ出力 適用検出器: VLS-256PWB,VLS-512PWB,VLS-1024PW
		NCV-20NBNLY	位置データバイナリ出力 適用検出器: VLS-512PYB,VLS-1024PYB,VLS-2048PY
		NCV-20NGNLY	位置データグレイバイナリ出力 適用検出器: VLS-512PYB,VLS-1024PYB,VLS-2048PY
②	アブソコーダ検出器 (直線型)	VLS-256PW□B	□: 検出ストローク(最大 256mm)
		VLS-512PW□B	□: 検出ストローク(最大 512mm)
		VLS-1024PW□	□: 検出ストローク(最大1024mm)
		VLS-512PY□B	□: 検出ストローク(最大 512mm)
		VLS-1024PY□B	□: 検出ストローク(最大1024mm)
		VLS-2048PY□	□: 検出ストローク(最大2048mm)
③	引出しケーブル	4P-RBT-0103-□	ロボットケーブル 直線型用 □: ケーブル長[m] 4,6,8,10,15,20,25,30,35,40 (40m以上は10m単位)
④	延長センサケーブル	4P-S-0102-□	標準ケーブル □: ケーブル長[m] 2,3,5,8,10,15,20,25,30,35,40,45,50 (50m 以上は 10m 単位)
		4P-RBT-0102-□	ロボットケーブル □: ケーブル長[m] 2,3,5,8,10,15,20,25,30,35,40,45,50 (50m 以上は 10m 単位)

### 3. 仕様

#### 3-1. 変換器の仕様

##### (1) 一般仕様

項目	仕様
電源電圧	DC24V ±10% (リップルを含む)
消費電力	7W以下
絶縁抵抗	DC 電源端子一括とアース間 20MΩ以上 (DC500Vメガにて)
耐電圧	DC 電源端子一括とアース間 AC500V 60Hz 1分間
耐振動	20m/s <sup>2</sup> 10~500Hz・5分×10サイクル・3方向 (JIS C0040 に準拠)
使用周囲温度	0~+55℃ (氷結しないこと)
使用周囲湿度	20~90%RH (結露しないこと)
使用周囲雰囲気	腐食性ガスがなく、塵埃がひどくないこと
保存周囲温度	-10~+70℃
接地	D種接地 (第3種接地)
構造	盤内蔵ブックシェルフ型、DIN レール取付可能
外形寸法 (mm)	39 (W) ×155 (H) ×93 (D) [詳細は外形図参照のこと]
質量	約 0.4kg

##### (2) 性能仕様

項目	仕様					
変換器形式	NCV-20N BNMP	NCV-20N GNMP	NCV-20N BNLW	NCV-20N GNLW	NCV-20N BNLY	NCV-20N GNLY
適用検出器	MRE-32SP062 MRE-G□SP062 (□ : 64/128/160/256/320)		VLS-256PWB VLS-512PWB VLS-1024PW		VLS-512PYB VLS-1024PYB VLS-2048PY	
総分割数	65536 (2 <sup>16</sup> )		32768 (2 <sup>15</sup> )		65536 (2 <sup>16</sup> )	
位置データ出力	バイナリ出力 : 16点	グレイ バイナリ出力 : 16点	バイナリ出力 : 15点	グレイ バイナリ出力 : 15点	バイナリ出力 : 16点	グレイ バイナリ出力 : 16点
検出軸数	1					
位置データ サンプリングタイム	0.2ms					
ステータス出力信号	ラッチパルス (位置データ読込タイミング信号) : 1点 センサ未接続異常 (正論理) : 1点 センサ未接続異常 (負論理) : 1点					
入力信号	位置データホールド信号 : 1点					
パネル面操作機能	現在値設定					
スイッチ (製品裏面)	位置データ増加方向 (CW/CCW) 設定 : 1点					
	位置データ更新周期	高速	0.2ms			
			0.4ms			
		低速	12.8ms			
			25.6ms			
ホールド信号方式		トランスペアレント方式				
		PC シンクロ方式				
モニタ LED	センサ未接続エラー表示 , 位置データ表示 ラッチパルス出力表示 , ホールド入力信号状態表示					
適合規格	UL508 CSA C22.2 No.142 (c-UL による包括取得) CE マーキング (EMC 指令) KC マーク (韓国認証マーク)					

(3) 入出力仕様

項 目		仕 様
入 力	入力信号	$\overline{\text{HD}}$ (位置データホールド) : 1 点
	入力回路	DC 入力、フォトカプラ絶縁
	入力論理	負論理
	定格入力電圧	DC24V $\pm$ 10%
	定格入力電流	10mA (DC24V)
	ON 電圧	DC10V 以上
	OFF 電圧	DC4V 以下
出 力	出力信号	$\overline{\text{D0}} \sim \overline{\text{D15}}$ (位置データ) : 16 点 $\overline{\text{LP}}$ (ラッチパルス : 位置データ読込タイミング) : 1 点 $\overline{\text{SE}}$ 、SE (センサ未接続異常) : 2 点
	出力回路	絶縁 フォトカプラオープンコレクタ出力
	出力論理	$\overline{\text{D0}} \sim \overline{\text{D15}}$ 、 $\overline{\text{LP}}$ 、 $\overline{\text{SE}}$ : 負論理 SE : 正論理
	定格負荷電圧	DC24V (DC30Vmax.)
	最大負荷電流	$\overline{\text{D0}} \sim \overline{\text{D15}}$ 、 $\overline{\text{LP}}$ : 10mA/点 $\overline{\text{SE}}$ 、SE : 100mA/点
	ON 時最大電圧降下	0.8V

### 3-2. アブソコーダ検出器の仕様

#### MRE-32SP062, MRE-G[ ]SP062

項目		仕様				
センサ形式	MRE-32SP062	MRE-G[ ]SP062				
		[64]	[128]	[160]	[256]	[320]
総回転回数	32	64	128	160	256	320
1回転分割数	2048	1024	512	409.6	256	204.8
総分割数	65536 (2 <sup>16</sup> )					
質量	1.5 kg	1 kg				
直線性誤差	1° Max	2 Max.	4 Max.	5 Max.	8 Max.	10 Max.
慣性モーメント GD <sup>2</sup> /4(J)	6.7×10 <sup>-6</sup> kg·m <sup>2</sup> (6.8×10 <sup>-5</sup> kgf·cm·s <sup>2</sup> )	3.9×10 <sup>-6</sup> kg·m <sup>2</sup> (4.0×10 <sup>-5</sup> kgf·cm·s <sup>2</sup> )				
起動トルク	4.9×10 <sup>-2</sup> N·m 以下 (0.5 kgf·cm 以下)					
軸許容荷重	ラジアル	98 N (10 kgf)				
	スラスト	49 N (5 kgf)				
機械的許容回転速度	3600 r/min					
軸受寿命	3.0×10 <sup>4</sup> h (3600 r/min にて)	1.5×10 <sup>4</sup> h (3600 r/min にて)				
周囲温度	使用時	-20 ~ +60°C				
	保存時	-30 ~ +90°C				
耐振動	2.0×10 <sup>2</sup> m/s <sup>2</sup> (20G) 200Hz, 上下 4 h, 前後 2 h [JIS D 1601] に準拠					
耐衝撃	4.9×10 <sup>3</sup> m/s <sup>2</sup> (500G) 0.5 ms, 上下前後各 3回 [JIS C 5026] に準拠					
保護構造	IP52F [JEM 1030] に準拠					
最大センサ	標準ケーブル	100m (4P-S)				
ケーブル長	ロボットケーブル	40m (4P-RBT)	70m (4P-RBT)			
引き出しセンサケーブル長	2m					

### VLS-□PW

形 式	仕 様		
	VLS-256PWB	VLS-512PWB	VLS-1024PW
アブソリュート検出範囲	256mm	512mm	1024mm
分 解 能	7.8125 $\mu$ m	15.625 $\mu$ m	31.25 $\mu$ m
総 分 割 数	32768		
直 線 性 誤 差	0.05mm Max.	0.1mm Max.	0.4mm Max.
質 量	0.9kg	1.7kg	8kg
摺 動 抵 抗	4.9N 以下	7.8N 以下	19.6N 以下
機 械 的 許 容 速 度	1000mm/s	1000mm/s	2000mm/s
機 械 的 許 容 平 行 度	$\pm 0.1$ mm		
周 囲 温 度	保 存 時	-30~+90°C	
	使 用 時	-20~+60°C	
耐 振 動	110m/s <sup>2</sup> 66.7Hz、上下 4h、前後左右 各 2h [JIS D 1601]に準拠		
耐 衝 撃	2000m/s <sup>2</sup> 上下 3 回 [JIS C 5026]に準拠		
保 護 構 造	IP40 [JEM 1030]に準拠		
最大センサ ケーブル長	標準ケーブル	100m (4P-S)	
	ロボット ケーブル	50m (4P-RBT)	

### VLS-□PY

形 式	仕 様		
	VLS-512PYB	VLS-1024PYB	VLS-2048PY
アブソリュート検出範囲	512mm	1024mm	2048mm
分 解 能	7.8125 $\mu$ m	15.625 $\mu$ m	31.25 $\mu$ m
総 分 割 数	65536		
直 線 性 誤 差	0.1mm Max.	0.2mm Max.	0.5mm Max.
質 量	1.0kg	2.1kg	10.2kg
摺 動 抵 抗	4.9N 以下	7.8N 以下	19.6N 以下
機 械 的 許 容 速 度	250mm/s	500mm/s	1000mm/s
機 械 的 許 容 平 行 度	$\pm 0.1$ mm		
周 囲 温 度	保 存 時	-30~+90°C	
	使 用 時	-20~+60°C	
耐 振 動	110m/s <sup>2</sup> 66.7Hz、上下 4h、前後左右 各 2h [JIS D 1601]に準拠		
耐 衝 撃	1000m/s <sup>2</sup> 上下 3 回 [JIS C 5026]に準拠		
保 護 構 造	IP40 [JEM 1030]に準拠		
最大センサ ケーブル長	標準ケーブル	60m (4P-S)	
	ロボット ケーブル	30m (4P-RBT)	

### 3-3. 延長センサケーブルの仕様

#### 4P-S, 4P-RBT

項目		仕様	
形式		4P-S	4P-RBT
種類		標準ケーブル	ロボットケーブル
外径		φ8	
周囲温度	使用時	-5 ~ +60°C	-5 ~ +60°C
	保存時	-5 ~ +60°C	-10 ~ +60°C
絶縁体		発泡ポリエチレン	ETFE樹脂
シース		塩化ビニール	
線色		灰色	黒色
特長		延長距離を長くできる	屈曲性に優れている

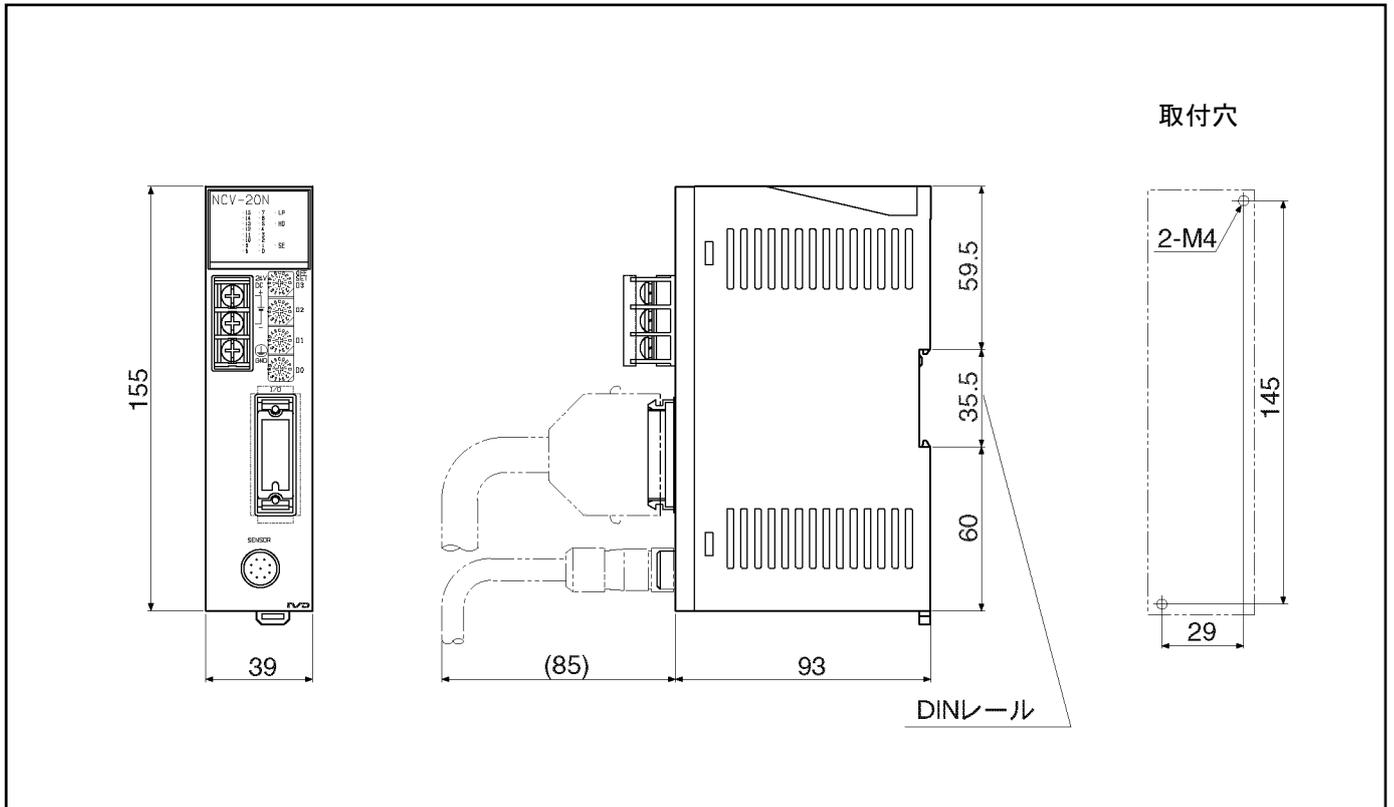
#### 備考

延長ケーブルとして種類の異なるケーブルを組み合わせて使用するときの長さについては、弊社までお問い合わせください。

## 4. 外形図

### 4-1. 変換器

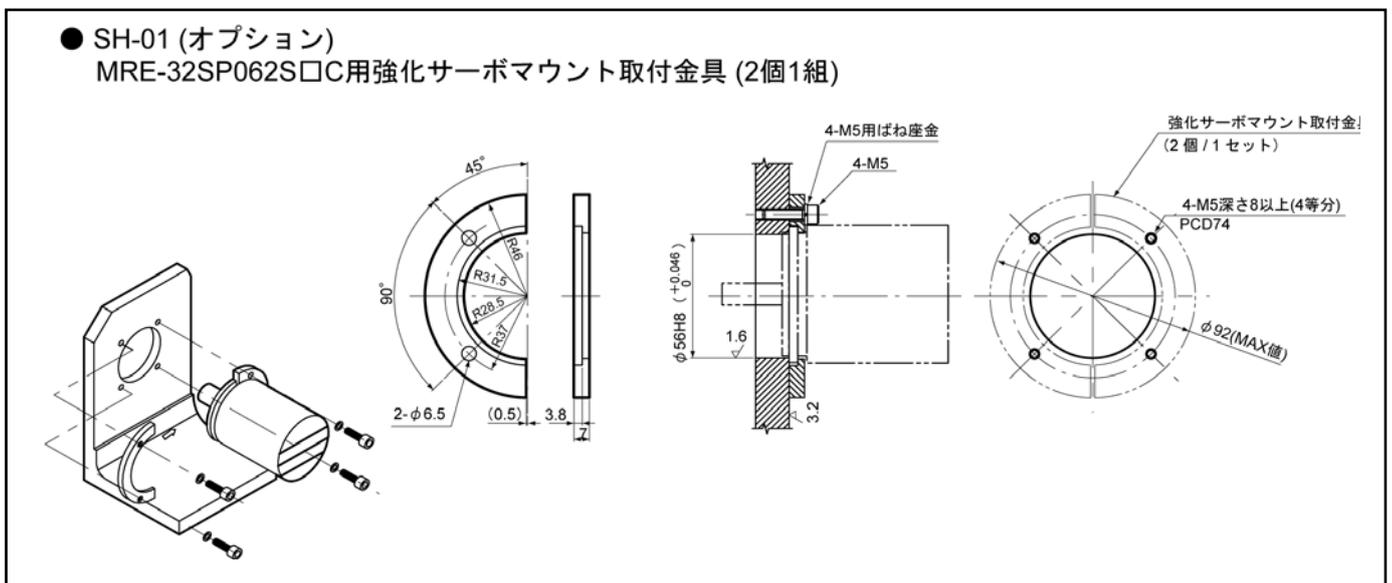
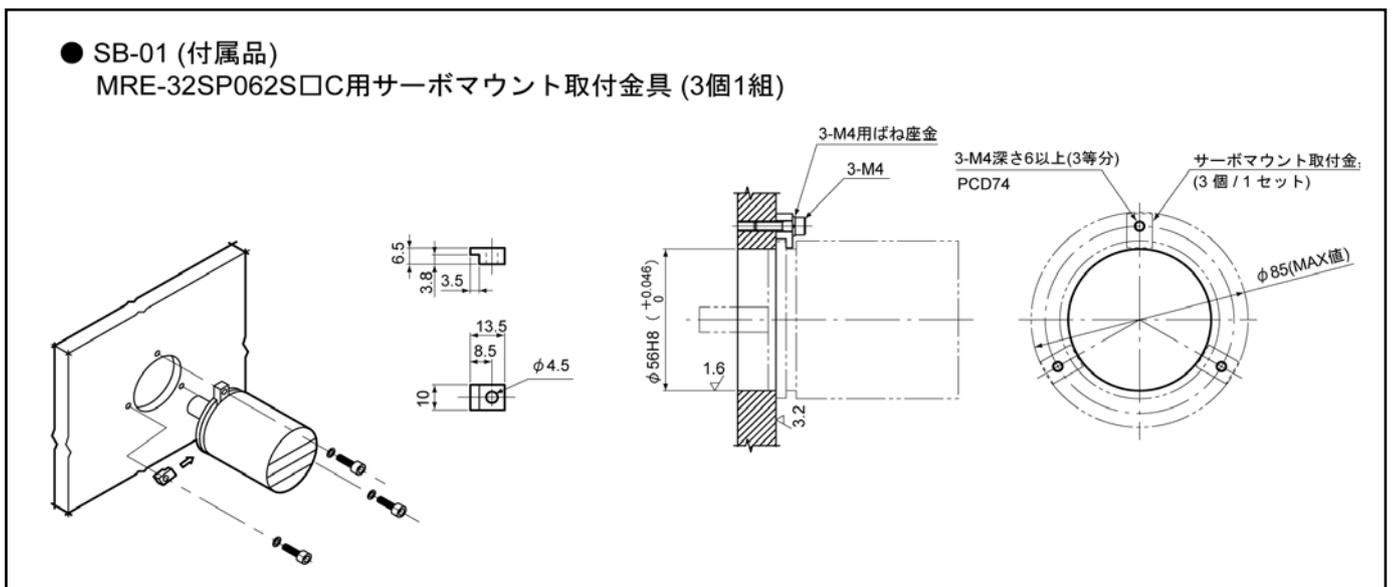
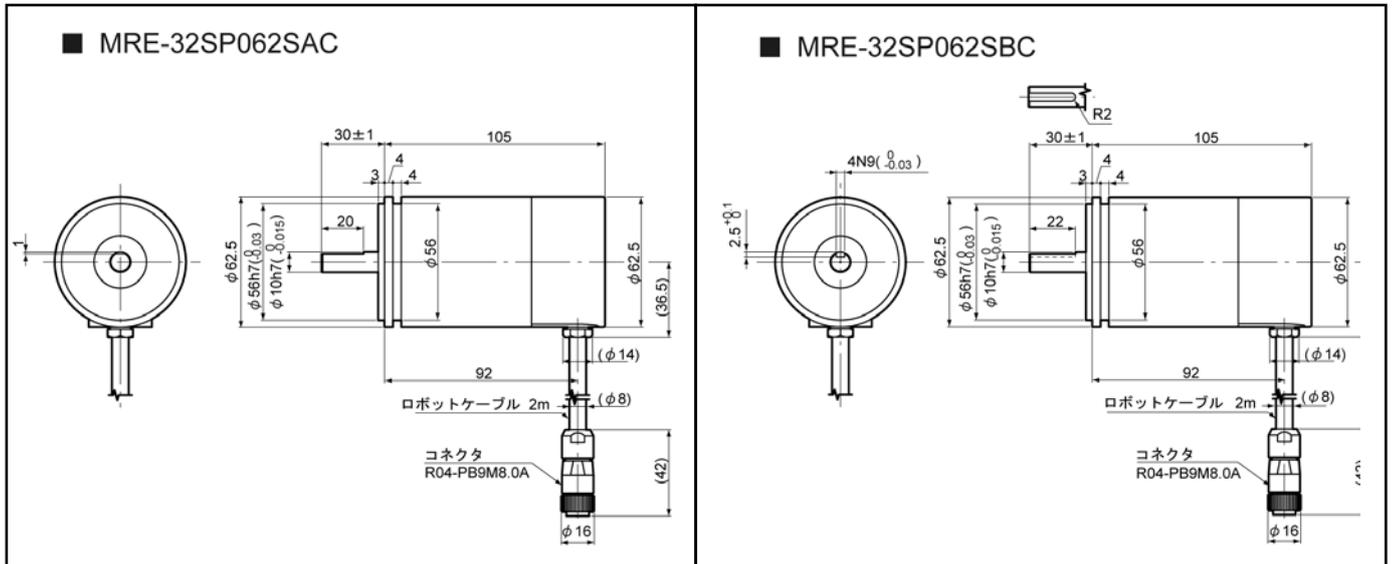
単位：mm



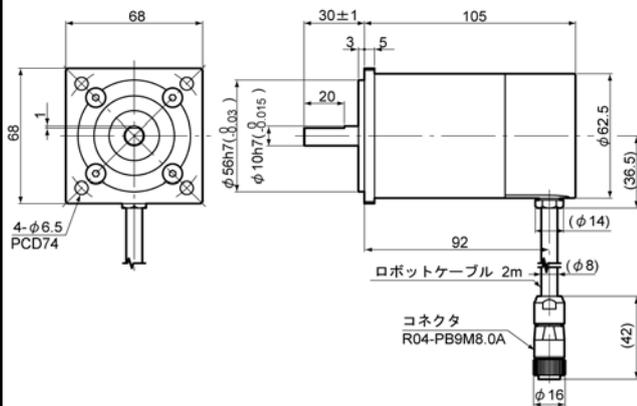
## 4-2. アブソコーダ検出器

### (1) 多回転型アブソコーダ

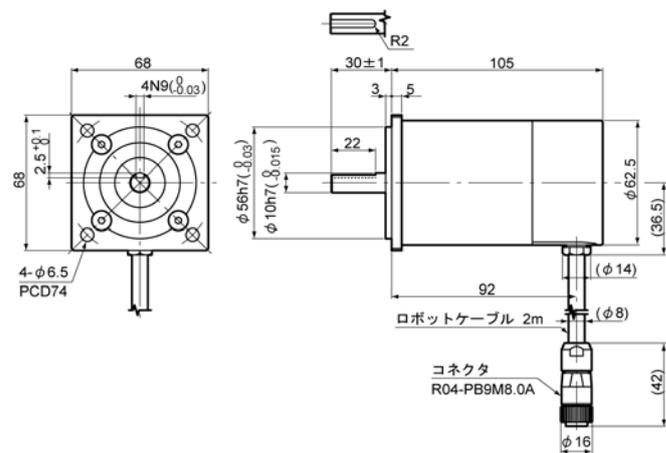
単位：mm



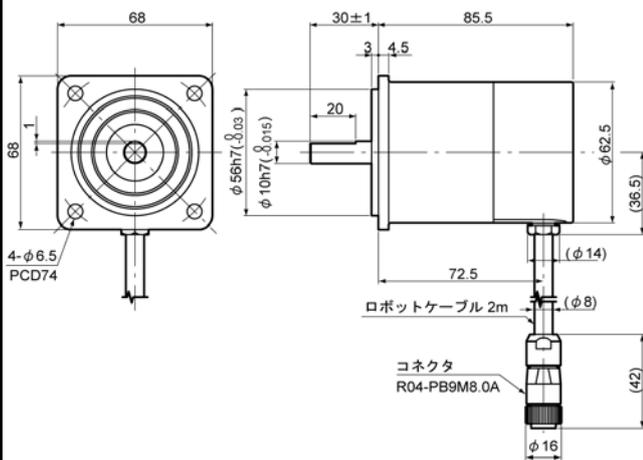
■ MRE-32SP062FAC



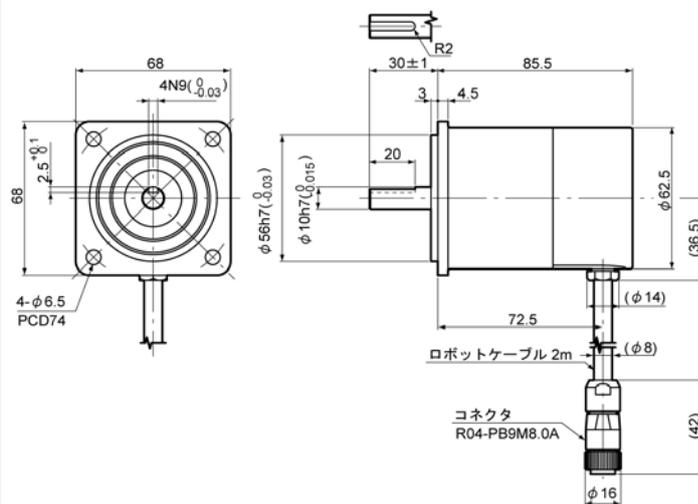
■ MRE-32SP062FBC



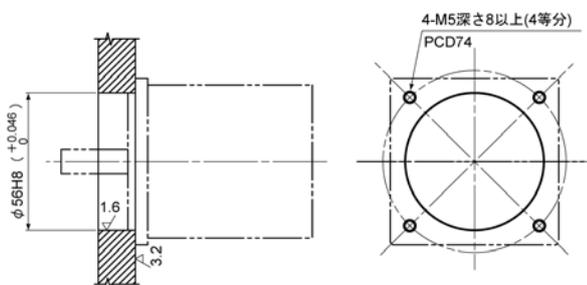
■ MRE-G□SP062FAC (□ : 64, 128, 160, 256, 320)



■ MRE-G□SP062FBC (□ : 64, 128, 160, 256, 320)



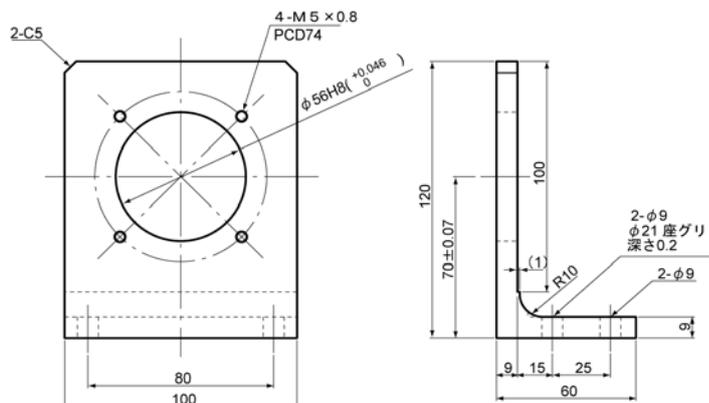
● フランジ取付穴寸法図



● RB-01 (オプション)

MRE-32SP062・MRE-G□SP062用L型フランジ

次の検出器に使用できます。  
MRE-32PS062S□C + SH-01  
MRE-32SP062F□C  
MRE-G□SP062F□C



(2) 直線型アブソコーダ

単位：mm

■ VLS-256PWB

Technical drawing of VLS-256PWB absolute encoder. The drawing includes front, side, and top views. Key dimensions and labels include: 68, 56, 45, 21, 34, 15, 50, 75, 10, 70, 4-φ6<sup>+0.15</sup>, 2-φ5<sub>0</sub>, 取付基準面, コネクタ R04-R9MA, φ6, 2-M8×1.25, 50, 38, 6, 16, 12, 12, 25, 35, 85, 24, 45, 5, 12.

検出器形式	最大検出ストローク	L	(A)
VLS-256PWB	256	396	274
VLS-256PW200B	200	340	218
VLS-256PW128B	128	268	146
VLS-256PW100B	100	240	118
VLS-256PW58B	58	198	76

■ VLS-512PWB

Technical drawing of VLS-512PWB absolute encoder. The drawing includes front, side, and top views. Key dimensions and labels include: 90, 78, 62, 45, 31, 10, 30, 40, 30, 47, 4-φ7, 2-φ5<sup>+0.15</sup>, 取付基準面, コネクタ R04-R9MA, φ8, 2-M8×1.25, 56, 45, 62, 3, 45, 6, 20, 16, 12, 23, 60, 125, 34, φ25, 62, 5, 12.

検出器形式	最大検出ストローク	L	(A)
VLS-512PWB	512	682	522
VLS-512PW400B	400	570	410
VLS-512PW350B	350	520	360
VLS-512PW220B	220	390	230
VLS-512PW200B	200	370	210

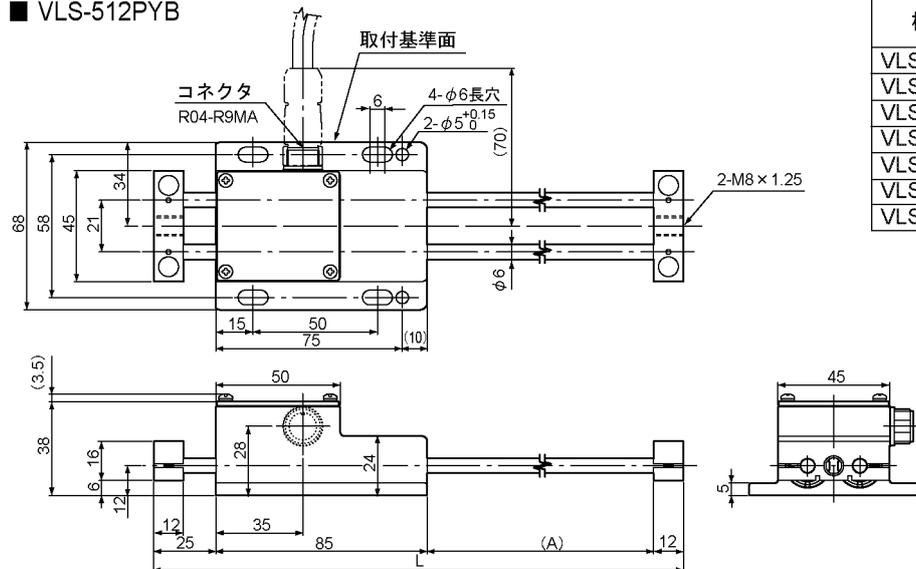
■ VLS-1024PW

Technical drawing of VLS-1024PW absolute encoder. The drawing includes front, side, and top views. Key dimensions and labels include: 145, 120, 95, 45, 72.5, 18, 25, 100, 6, 4-φ11長穴, 取付基準面, コネクタ R04-R9MA, φ16, 2-M12×1.75, 2-φ13, 18, 60, 47, 72, 61, 25, 10, 35, 36, 48, 150, 250, 36, 95, 10, 36.

検出器形式	最大検出ストローク	L	(A)
VLS-1024PW	1024	1414	1062
VLS-1024PW800	800	1190	838
VLS-1024PW600	600	990	638

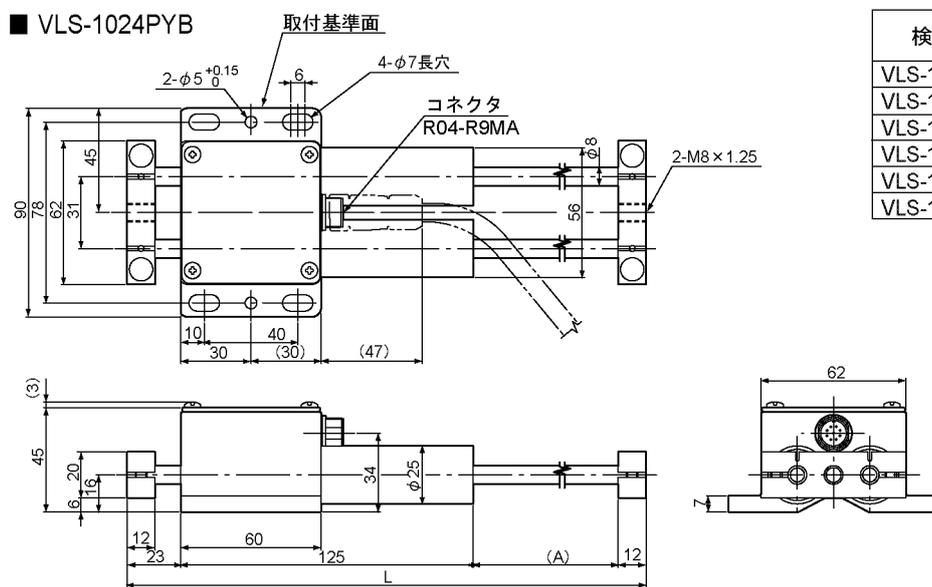
単位：mm

■ VLS-512PYB



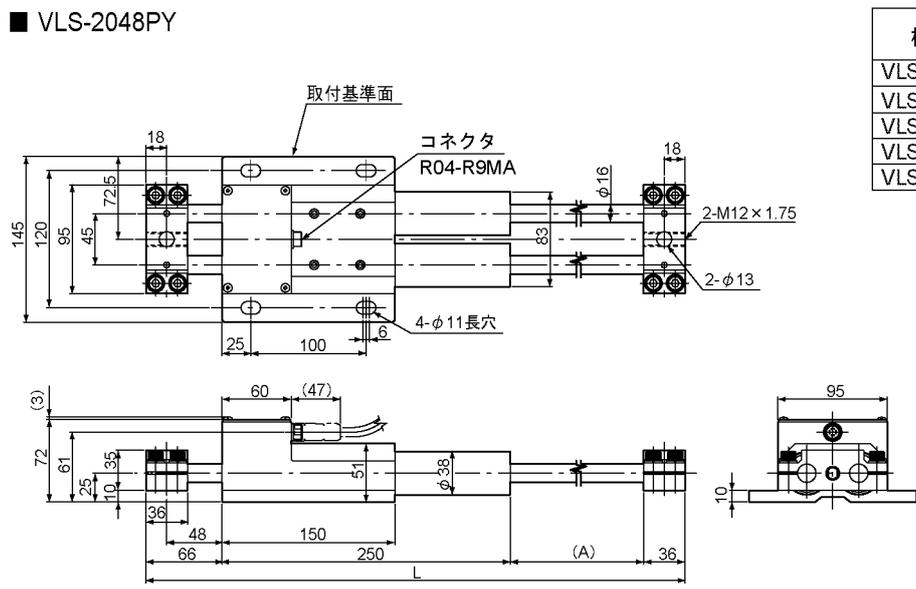
検出器形式	最大検出ストローク	L	(A)
VLS-512PYB	512	652	530
VLS-512PY350B	350	490	368
VLS-512PY256B	256	396	274
VLS-512PY150B	150	290	168
VLS-512PY110B	110	250	128
VLS-512PY70B	70	210	88
VLS-512PY58B	58	198	76

■ VLS-1024PYB



検出器形式	最大検出ストローク	L	(A)
VLS-1024PYB	1024	1194	1034
VLS-1024PY800B	800	970	810
VLS-1024PY600B	600	770	610
VLS-1024PY512B	512	682	522
VLS-1024PY350B	350	520	360
VLS-1024PY220B	220	390	230

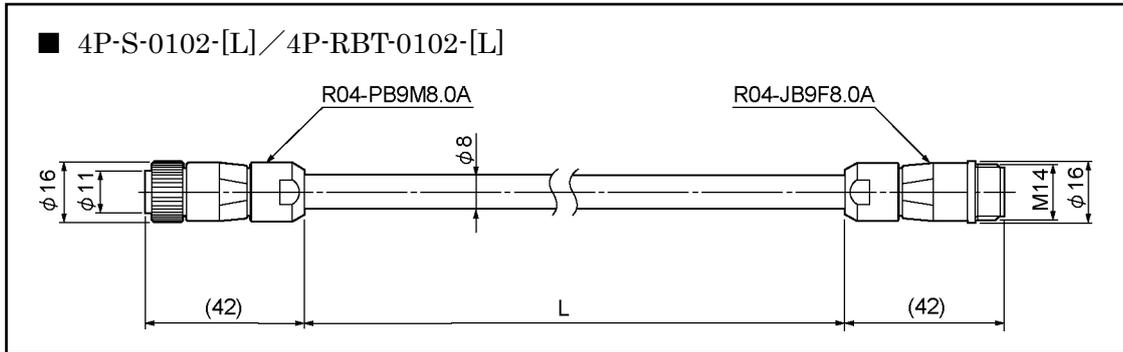
■ VLS-2048PY



検出器形式	最大検出ストローク	L	(A)
VLS-2048PY	2048	2438	2086
VLS-2048PY1800	1800	2190	1838
VLS-2048PY1600	1600	1990	1638
VLS-2048PY1500	1500	1890	1538
VLS-2048PY1200	1200	1590	1238

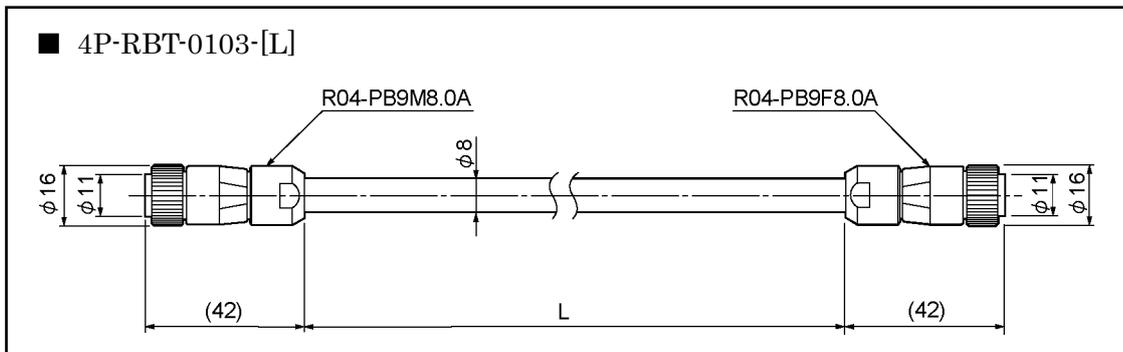
### 4-3. 延長センサケーブル

単位：mm



### 4-4. 引き出しケーブル

単位：mm



## 5. 取付方法と注意事項

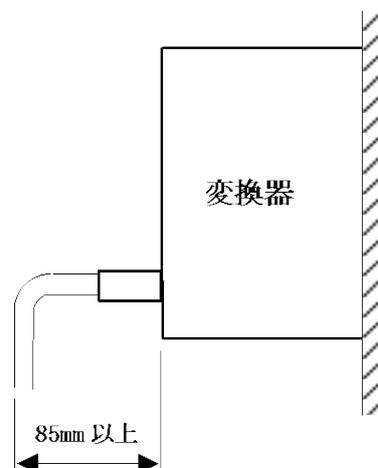
### 5-1. 変換器の取付方法と注意事項

変換器を取り付けるとき、以下のことに注意してください。

#### ●設置場所

つぎのような場所への設置はさけてください。

- ①直射日光が当たる場所
- ②周囲温度が 0～55℃の範囲を越える場所
- ③周囲湿度が 20～90%RH の範囲を超える場所
- ④結露のおそれのある、高湿度で温度変化の激しい場所
- ⑤ほこりの多い場所
- ⑥塩分や鉄分の多い場所
- ⑦可燃性ガス・腐食性ガスのある場所
- ⑧水・油・薬品などの飛沫がある場所
- ⑨振動や衝撃の激しい場所



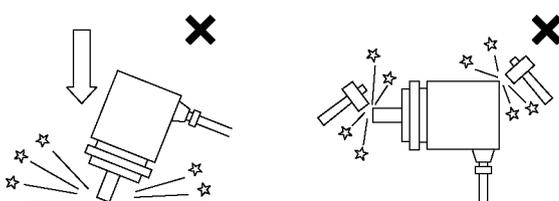
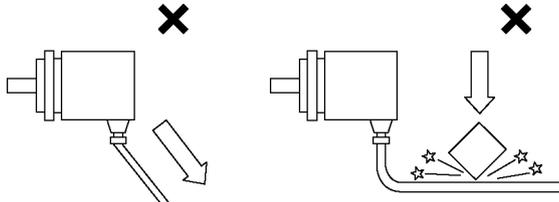
#### ●取付け上の注意事項

- ①制御盤内に取り付けてください。
- ②文字がみえるように鉛直方向に取り付けてください。
- ③DIN レールに取り付ける場合は、ラッチ機構部側が「パチン」と引っかかるまで差し込んでください。両側からエンドプレートを挟んで固定してください。
- ④振動が多い場所を使用する場合は、M4 ビス 2 本で確実に取り付けてください。
- ⑤ノイズの影響を受けにくくするために、高圧線や動力線からできるだけ離してください。
- ⑥変換器の前部にコネクタ引出しのスペースを 85mm 以上とってください。
- ⑦変換器の取付け、取外し、コネクタの抜き差しに支障がないように、周辺の部品を配置してください。
- ⑧変換器の放熱に支障がないように、周辺の部品を配置してください。

## 5-2. アブソコーダ検出器の取付方法と注意事項

アブソコーダ検出器の取扱い上の注意事項について説明します。

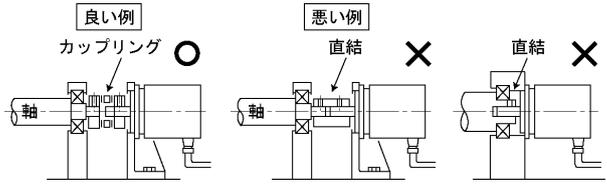
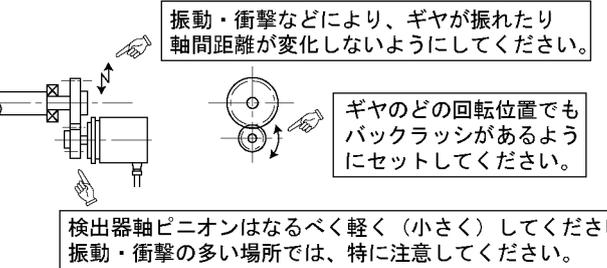
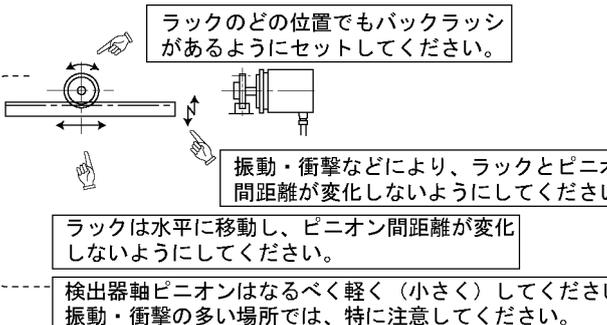
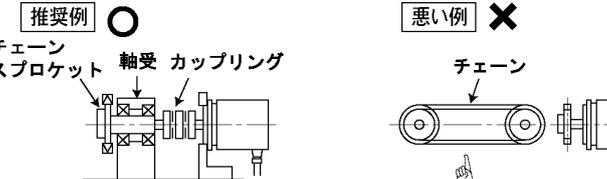
### ●回転型アブソコーダ検出器の取扱い

内 容	説 明
(1)本体	<p>検出器を落下させたり過度な力や衝撃を加えないでください。</p> 
(2)ケーブル	<p>ケーブルを無理に引っ張ったり踏んだりしないでください。</p> 

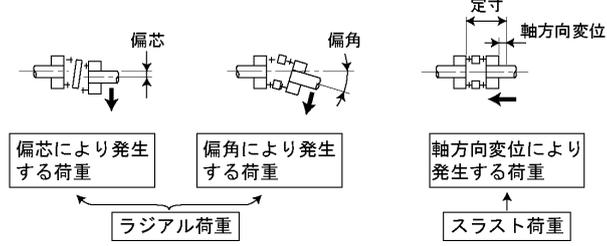
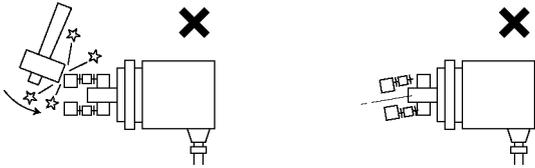
### ●回転型アブソコーダ検出器の取付け

内 容	説 明	注意事項
(1)取付方法	各検出器の取り付け寸法は、外形図を参照してください。	
(2)ケーブル 引き出し部	<p>ケーブル引き出し部は、なるべく下へ向けてください。</p> 	

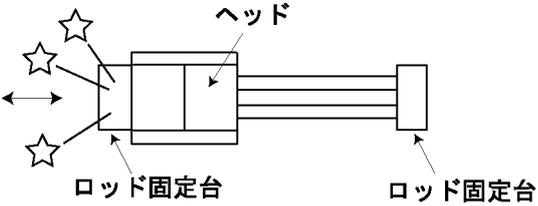
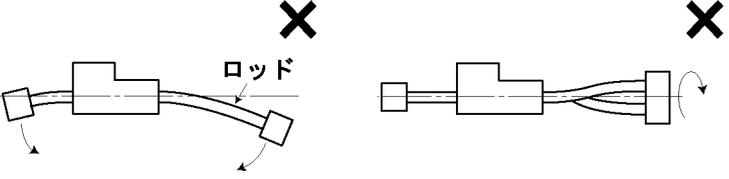
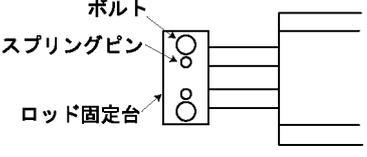
●回転型アブソコーダ検出器の取付方法

内 容	説 明	注意事項
(1)機械軸と検出器軸の結合方法	<p>軸どうしの結合は必ずカップリングを使用してください。</p>  <p>良い例 カップリング ○</p> <p>悪い例 直結 ×</p> <p>直結 ×</p>	<p>軸直結の場合、長時間の使用により軸が疲労し破損する場合がありますので、必ずカップリングを使用してください。</p>
(2)ギヤ結合の場合	<p>ギヤ結合の場合、バックラッシが必ずあるようセットしてください。</p>  <p>振動・衝撃などにより、ギヤが振れたり軸間距離が変化しないようにしてください。</p> <p>ギヤのどの回転位置でもバックラッシがあるようにセットしてください。</p> <p>検出器軸ピニオンはなるべく軽く（小さく）してください。振動・衝撃の多い場所では、特に注意してください。</p>	<p>取付状態が悪い場合、軸が曲がったり破損することがありますので注意してください。</p>
(3)ラックピニオンの場合	<p>ラックのどの位置でも必ずバックラッシがあるようにセットしてください。</p>  <p>ラックのどの位置でもバックラッシがあるようにセットしてください。</p> <p>振動・衝撃などにより、ラックとピニオン間距離が変化しないようにしてください。</p> <p>ラックは水平に移動し、ピニオン間距離が変化しないようにしてください。</p> <p>検出器軸ピニオンはなるべく軽く（小さく）してください。振動・衝撃の多い場所では、特に注意してください。</p>	<p>取付状態が悪い場合、軸が曲がったり破損する場合がありますので注意してください。</p>
(4)チェーンやタイミングベルトの場合	<p>チェーンやタイミングベルトの場合、テンションにより軸荷重が大きくなりやすいので、軸受けを使用してそのあとでカップリング結合することをお奨めします。</p>  <p>推奨例 ○</p> <p>チェーン スプロケット 軸受 カップリング</p> <p>悪い例 ×</p> <p>チェーン</p> <p>本方式は、ラックピニオンおよびギヤ結合の場合も適用できます。</p> <p>少しのテンションで大きな軸荷重がかかります。</p>	
(5)軸取付位置	<p>軸にカップリングやギヤなどを取り付けるときは、なるべく本体側に近づけるようにしてください。</p>  <p>推奨例 ○</p> <p>悪い例 ×</p> <p>カップリングやギヤなど</p> <p>できるだけ短くなるようにしてください。 ●振動・衝撃発生時に軸受けの荷重が小さくなります。</p> <p>軸を延長して使用しないでください。</p>	

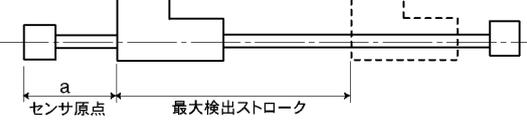
●カップリングについて

内 容	説 明	注 意 事 項
<p>(1)カップリング選定上の注意事項</p>	<p>①カップリングの選定は、設計上の取り付け誤差、カップリング許容誤差およびアブソコーダの軸許容荷重を基準に選定してください。</p> <div style="text-align: center;">  </div> <div style="text-align: center;">  </div> <p>②必要以上に大きなカップリングを選択しないでください。振動や衝撃などが多い場合は、カップリングの質量も軸荷重に加算されます。</p> <p>③検出器軸トルクに対して十分余裕を持った伝達トルクのカップリングを選択してください。</p>	<p>必要以上に大きなカップリングの場合、取付誤差に対する軸荷重が大きくなりますので注意してください。</p> <p>軸に無理な力がかかったりカップリングに変形がおこったり、耐久性が悪くなります。</p>
<p>(2)カップリング取り扱い上の注意事項</p>	<p>カップリングをたたいたり曲げて入れないでください。</p> <div style="text-align: center;">  </div>	

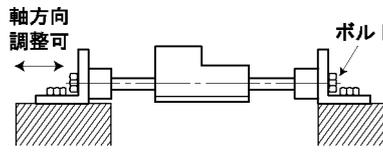
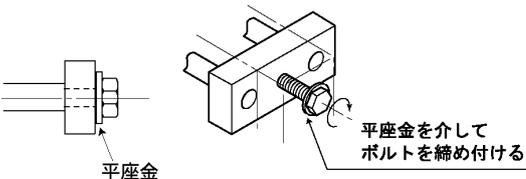
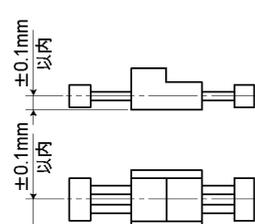
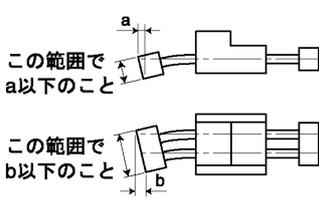
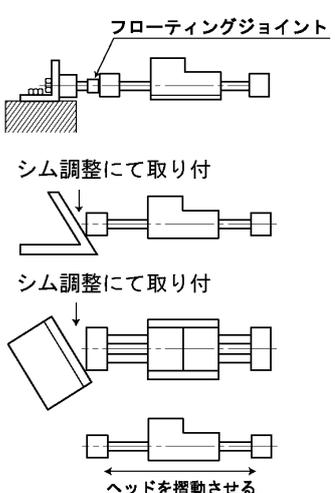
●直線型アブソコーダ検出器の取扱い

内 容	説 明
(1)本体	<p>ヘッドを衝突させないでください。また、検出器を落下させたり過度な衝撃を加えないように注意してください。</p> 
(2)センサロッド	<p>センサロッドを曲げたり、ねじったりしないでください。</p> 
(3)本体固定方法	<p>ロッド固定台のボルト、スプリングピンは絶対に外したり、緩めたりしないでください。</p> 

●直線型アブソコーダ検出器の使用範囲

内 容	説 明														
(1)使用範囲	<p>センサ原点より最大検出ストロークの範囲内で使用してください。最大検出ストロークは検出器形式により異なります。検出器の外形図を参照してください。</p>  <table border="1" data-bbox="646 1635 1125 1814"> <thead> <tr> <th>形 式</th> <th>センサ原点 (a) mm</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>VLS-256PWB</td> <td>25±1</td> </tr> <tr> <td>VLS-512PWB</td> <td>23±1</td> </tr> <tr> <td>VLS-1024PW</td> <td>66±2</td> </tr> <tr> <td>VLS-512PYB</td> <td>25±1</td> </tr> <tr> <td>VLS-1024PYB</td> <td>23±1</td> </tr> <tr> <td>VLS-2048PY</td> <td>66±2</td> </tr> </tbody> </table>	形 式	センサ原点 (a) mm	VLS-256PWB	25±1	VLS-512PWB	23±1	VLS-1024PW	66±2	VLS-512PYB	25±1	VLS-1024PYB	23±1	VLS-2048PY	66±2
形 式	センサ原点 (a) mm														
VLS-256PWB	25±1														
VLS-512PWB	23±1														
VLS-1024PW	66±2														
VLS-512PYB	25±1														
VLS-1024PYB	23±1														
VLS-2048PY	66±2														

●直線型アブソコーダ検出器の取付け

内 容	説 明																												
(1)取付条件	<p>①ロッド固定台は両支持としてください。 (片支持ではロッドの振動、たわみ等が耐久性に影響を与えます。)</p> 																												
	<p>②ボルトを締め付ける場合は、固定台がよじれないようロッド固定台をしっかりと固定して締め付けてください。</p> 																												
	<p>③センサロッドと固定台の平行度と垂直度を下図のようにしてください。</p> <p>● 平行度 センサロッドとロッド固定台の平行度が、右図のとおりになるようにしてく</p>  <p>● 垂直度</p> <table border="1" data-bbox="542 1187 861 1388"> <thead> <tr> <th>形 式</th> <th>a, b (mm)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>VLS-256PWB</td> <td>0.03</td> </tr> <tr> <td>VLS-512PWB</td> <td>0.05</td> </tr> <tr> <td>VLS-1024PW</td> <td>0.1</td> </tr> <tr> <td>VLS-512PYB</td> <td>0.03</td> </tr> <tr> <td>VLS-1024PYB</td> <td>0.05</td> </tr> <tr> <td>VLS-2048PY</td> <td>0.1</td> </tr> </tbody> </table>  <p>※上記条件の平行度および直角度にて取付けることができない場合、次の方法で取り付けてください。</p> <p>&lt;方法1&gt; ロッド固定台の取り付け部にフローティングジョイントを使用してください。</p> <p>&lt;方法2&gt; 右図のように、現物にあわせて取り付けてください。ロッド固定台の付近は、ロッドとヘッドが滑らかな摺動になるように、ロッド固定台取り付け部をシム調整して取り付けてください。ロッドの中心部は、ロッドそのものの可とう性により滑らかな摺動が得られます。</p> <p>摺動抵抗値は、下表を参考にしてください。</p> <table border="1" data-bbox="542 1724 861 1926"> <thead> <tr> <th>形 式</th> <th>最大摺動抵抗 N (Kgf)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>VLS-256PWB</td> <td>4.9 N (0.5)</td> </tr> <tr> <td>VLS-512PWB</td> <td>7.8 N (0.8)</td> </tr> <tr> <td>VLS-1024PW</td> <td>19.6 N (2.0)</td> </tr> <tr> <td>VLS-512PYB</td> <td>4.9 N (0.5)</td> </tr> <tr> <td>VLS-1024PYB</td> <td>7.8 N (0.8)</td> </tr> <tr> <td>VLS-2048PY</td> <td>19.6 N (2.0)</td> </tr> </tbody> </table> 	形 式	a, b (mm)	VLS-256PWB	0.03	VLS-512PWB	0.05	VLS-1024PW	0.1	VLS-512PYB	0.03	VLS-1024PYB	0.05	VLS-2048PY	0.1	形 式	最大摺動抵抗 N (Kgf)	VLS-256PWB	4.9 N (0.5)	VLS-512PWB	7.8 N (0.8)	VLS-1024PW	19.6 N (2.0)	VLS-512PYB	4.9 N (0.5)	VLS-1024PYB	7.8 N (0.8)	VLS-2048PY	19.6 N (2.0)
形 式	a, b (mm)																												
VLS-256PWB	0.03																												
VLS-512PWB	0.05																												
VLS-1024PW	0.1																												
VLS-512PYB	0.03																												
VLS-1024PYB	0.05																												
VLS-2048PY	0.1																												
形 式	最大摺動抵抗 N (Kgf)																												
VLS-256PWB	4.9 N (0.5)																												
VLS-512PWB	7.8 N (0.8)																												
VLS-1024PW	19.6 N (2.0)																												
VLS-512PYB	4.9 N (0.5)																												
VLS-1024PYB	7.8 N (0.8)																												
VLS-2048PY	19.6 N (2.0)																												

### 5-3. CE マーキング

NCV-20 シリーズは CE マーキング (EMC 指令) に対応しています。  
DC24V 電源機器のため低電圧指令は適用範囲外です。

#### 5-3-1. EMC 指令

CE マーキングは、最終的な製品の状態で、お客様の責任において行う必要があります。  
制御盤の構成や配線、配置等で EMC は変化するため、お客様にて機械・装置全体の EMC 適合性を確認してください。

#### 5-3-2. EMC 指令の規格

EMC 規格にはイミュニティおよびエミッションの 2 種類あります。  
EMC 規格・試験内容は下表のとおりです。

適用する EMC 規格・試験内容

区分	規格番号	名称
EMI (エミッション)	EN61000-6-4	工業環境エミッション規格
	EN55011 クラス A	雑音電界強度
EMS (イミュニティ)	EN61000-6-2	工業環境イミュニティ規格
	EN61000-4-2	静電気放電
	EN61000-4-3	放射性無線周波数電磁界
	EN61000-4-4	ファーストトランジェント/バースト
	EN61000-4-5	雷サージ
	EN61000-4-6	無線周波数電磁界誘導
	EN61000-4-8	電源周波数磁界

#### 5-3-3. 制限事項

入出力用の配線の長さは、上位コントローラから変換器まで 30m 未満としてください。  
配線は確実に固定してください。

#### 参考

周辺装置からの影響により誤動作したときは、入出力ケーブル、電源供給線や延長センサケーブルにフェライトコアを追加すると改善する場合があります。

推奨フェライトコア (製品名称: クランプフィルター ケーブルコード用)

取付箇所	品名	メーカー
電源供給線, 延長センサケーブル	ZCAT2032-0930 (内径寸法: $\phi 9$ )	TDK
入出力ケーブル	ZCAT3035-1330 (内径寸法: $\phi 13$ )	TDK

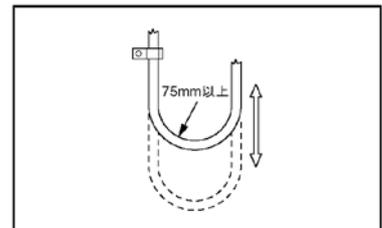
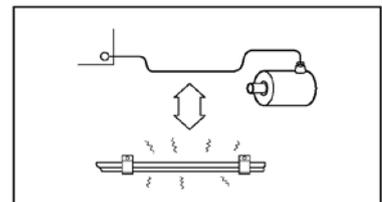
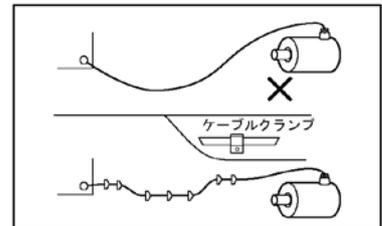
## 6. 接続方法

### 6-1. アブソコーダ検出器と変換器の接続

延長できるケーブル長さは、アブソコーダ検出器とケーブルの種類によって制限があります。  
「3-2 アブソコーダ検出器の仕様」にてご確認ください。

#### ●配線上の注意事項

- (1) センサケーブルの配線は、コネクタおよびセンサ接続部に過大な張力がかからないよう、ケーブルをクランプしてください。
- (2) センサケーブルは、動力線や大きなノイズを発生する線とは 300mm 以上離して配線してください。
- (3) ケーブルU字屈曲の状態では移動するときは、ロボットケーブルを使用してください。  
この時の曲げ半径は、75mm 以上としてください。

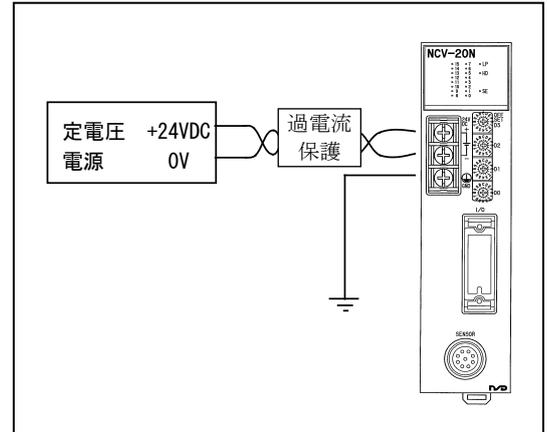


## 6-2. 電源の接続

電源の接続について説明します。

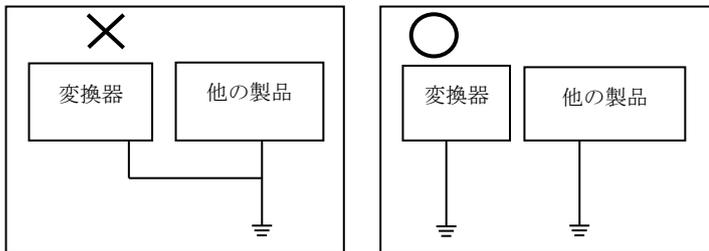
### (1)電源

- ・突入電流として最大 10A(突入時間 20ms)流れますので、十分考慮して電源を選択してください。  
電源容量は変換器の消費電力の 2 倍以上を目安に選択してください。
- ・入力電源は商用電源と絶縁した電源を使用してください。
- ・ノイズ対策のためにツイストしてください。
- ・圧着端子はねじの緩み時の短絡を防止するため、絶縁スリーブ付 M4 サイズを使用してください。
- ・クラス 2 電源を使用してください。
- ・電線は UL1015 または UL1007 の AWG12~22 を使用してください。
- ・温度定格が 75°C以上の電線を使用してください。
- ・電線は銅線または銅より線を使用してください。
- ・端子台締付けトルク 1.8 N·m (16 lb·in)



### (2)接地

- ・感電防止のため、"GND"端子を必ず D 種接地（第 3 種接地 接地抵抗 100Ω以下）してください。
- ・接地は専用接地としてください。



- ・電線は UL1015 または UL1007 の AWG12~14 を使用してください。
- ・温度定格が 75°C以上の電線を使用してください。
- ・電線は銅線または銅より線を使用してください。
- ・端子台締付けトルク 1.8 N·m (16 lb·in)

### 6-3. 入出力信号の接続

入出力信号表にしたがって、コネクタにリード線をハンダ付けして接続してください。

ピン No.	信号名	入/出	説明	
1	$\overline{D0}$	出力	NCV-20NBNMP : 検出位置を 16 ビットのバイナリコードで出力します。 NCV-20NGNMP : 検出位置を 16 ビットのグレイバイナリコードで出力します。 NCV-20NBNLW : 検出位置を 15 ビットのバイナリコードで出力します。 16 ピン ( $\overline{D15}$ ) の出力がありません。 NCV-20NGNLW : 検出位置を 15 ビットのグレイバイナリコードで出力します。 16 ピン ( $\overline{D15}$ ) の出力がありません。 NCV-20NBNLY : 検出位置を 16 ビットのバイナリコードで出力します。 NCV-20NGNLY : 検出位置を 16 ビットのグレイバイナリコードで出力します。 $\overline{D0}$ : LSB (最下位ビット) $\overline{D15}$ : MSB (最上位ビット)	
2	$\overline{D1}$			
3	$\overline{D2}$			
4	$\overline{D3}$			
5	$\overline{D4}$			
6	$\overline{D5}$			
7	$\overline{D6}$			
8	$\overline{D7}$			
9	$\overline{D8}$			
10	$\overline{D9}$			
11	$\overline{D10}$			
12	$\overline{D11}$			
13	$\overline{D12}$			
14	$\overline{D13}$			
15	$\overline{D14}$			
16	$\overline{D15}$			
17	NC		何も接続しないでください。	
18	SE	出力	センサの未接続または、コネクタのはずれ・ゆるみがある時に OFF します。	
19	$\overline{SE}$		センサの未接続または、コネクタのはずれ・ゆるみがある時に ON します。	
20	Z24	入力	センサエラー出力信号用グラウンド。	
21	P24		24V	センサエラー出力, ホールド入力信号用電源。
22	$\overline{HD}$		ホールド	位置データ出力を保持して読み込むときに入力します。
23	$\overline{LP}$	出力	位置データの読込タイミング信号を出力します。	
24	SG	入力	D0~D15、LP 信号用グラウンド	
25	SG			シグナルグラウンド

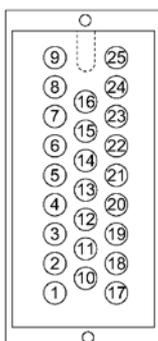
ケーブル側コネクタ 半田付けソケット MR-25F

コネクタカバー MR-25L

(本多通信工業製)

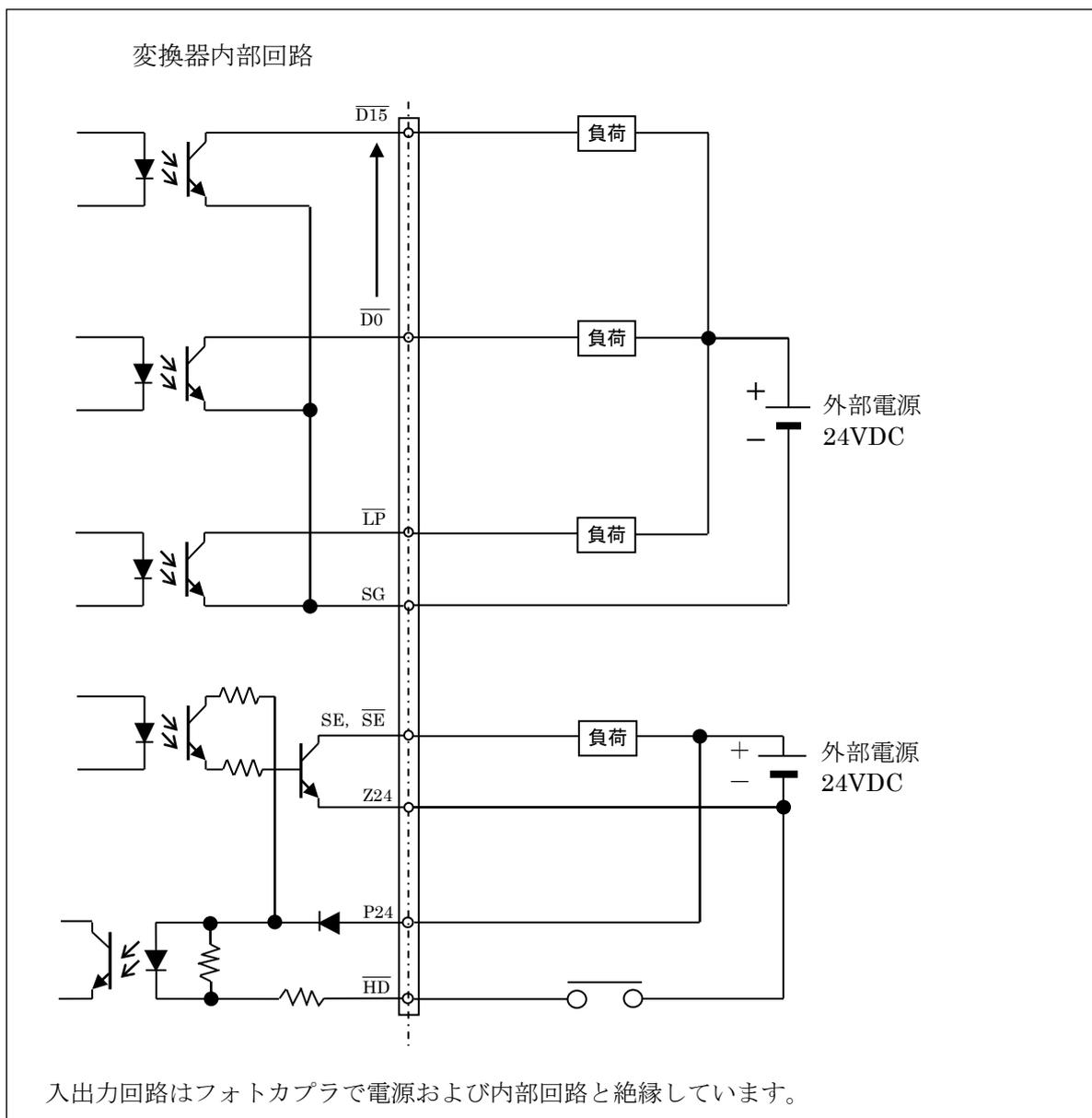
コネクタピン配列図

形式: MR-25F  
(本多通信工業製)



コネクタの結線部より見た図

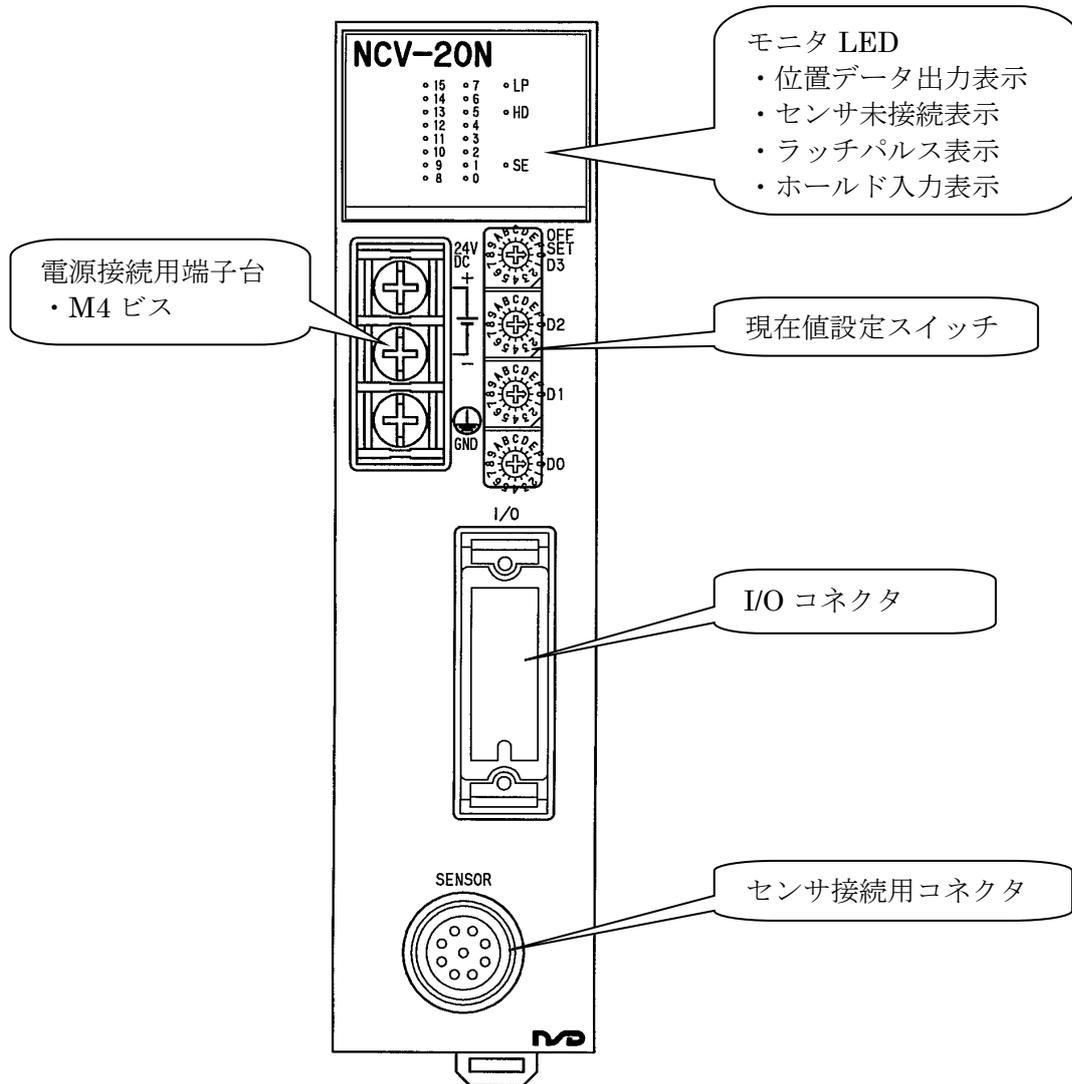
## 入出力回路



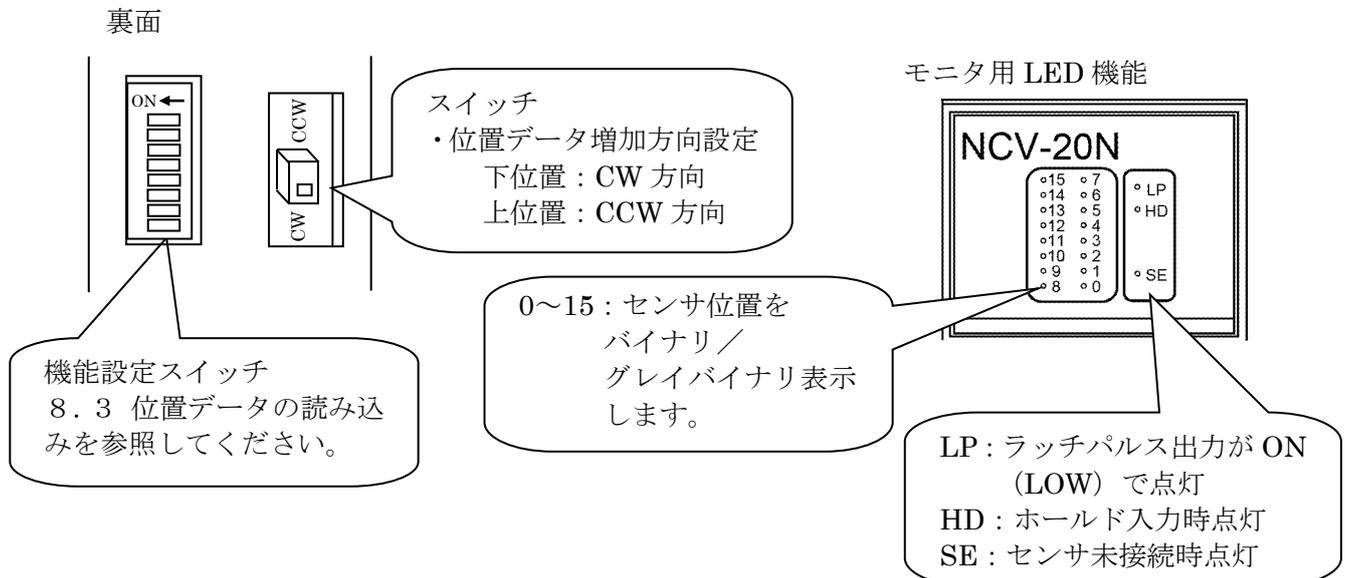
※ 入出力用の外部電源は、クラス 2 電源を使用してください。

## 7. 各部の名称と機能

### 7-1. 各部の名称

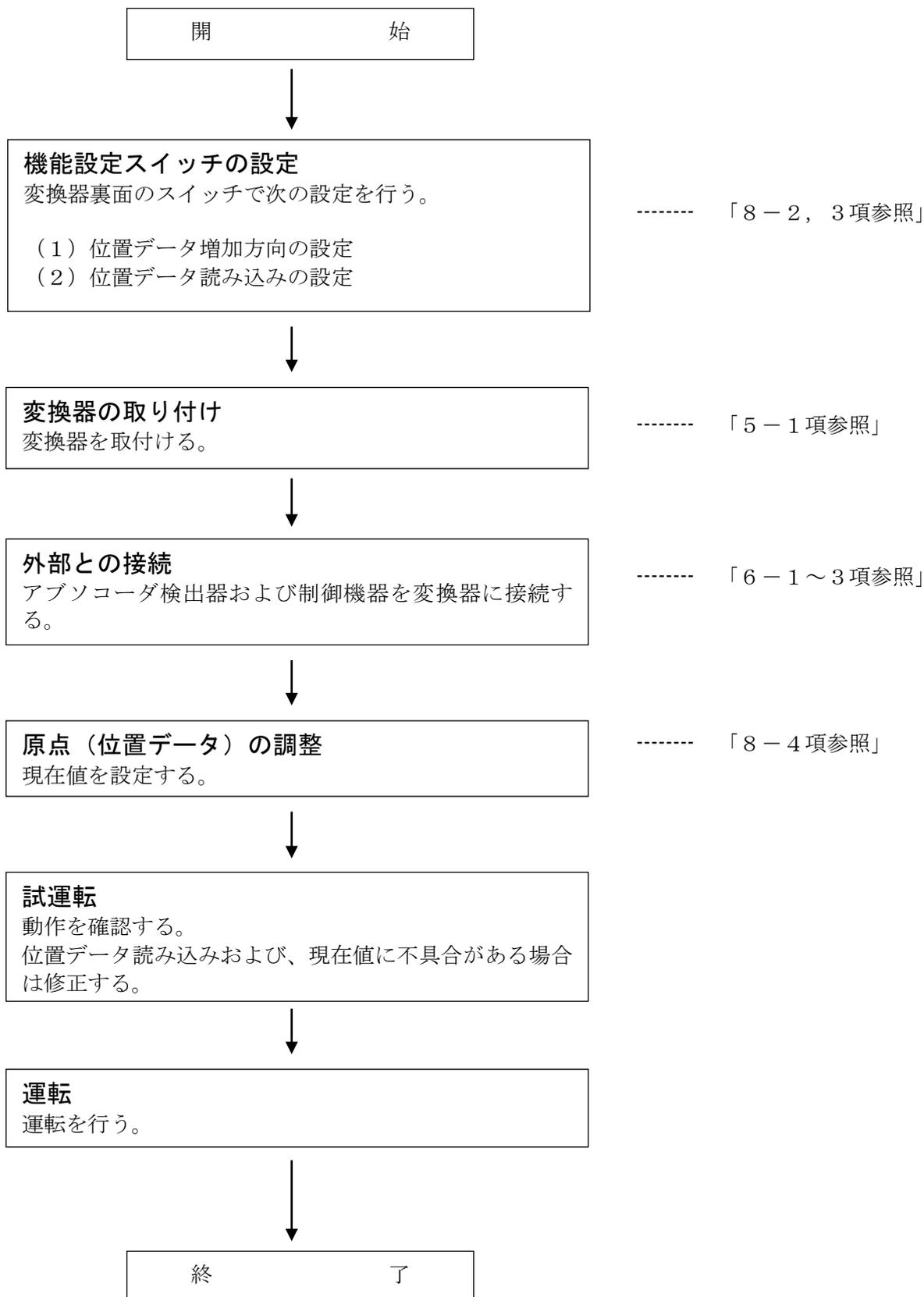


### 7-2. 表示部・設定部の各部の名称と機能



## 8. 操作説明

### 8-1. 運転までの設定と手順

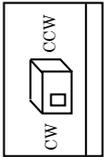
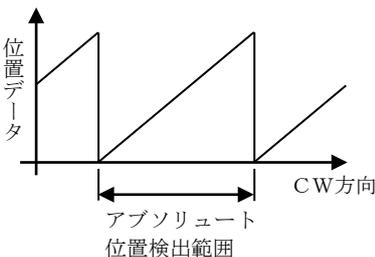
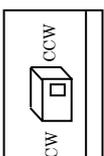
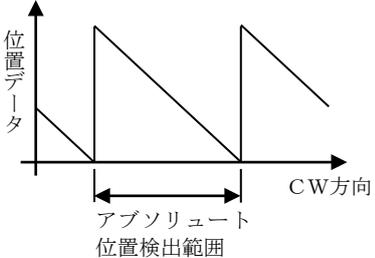


## 8-2. 位置データ増加方向の設定

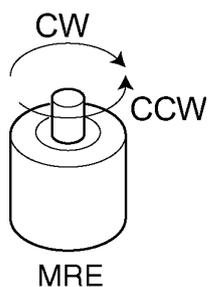
アブソルダ検出器は回転方向（移動方向）により、位置データの増加する方向と減少する方向があります。

この位置データの増加方向は、変換器裏面のスイッチで設定します。

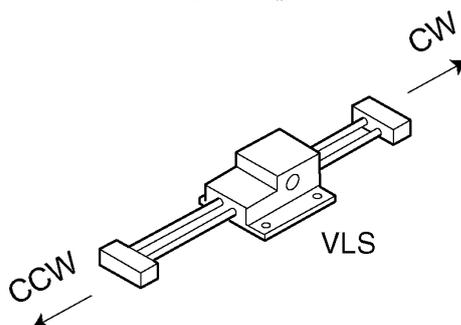
スイッチ設定

スイッチ設定	増加方向	位置データの変化
下位置（CW側）  （工場出荷時の設定）	CW	
上位置（CCW側） 	CCW	

シャフトの回転方向



ロッドの移動方向



重要

位置データ増加方向設定時の注意

位置データ増加方向を設定するスイッチは、通電中に変更しないで下さい。  
事故の原因となります。

### 8-3. 位置データの読み込み設定

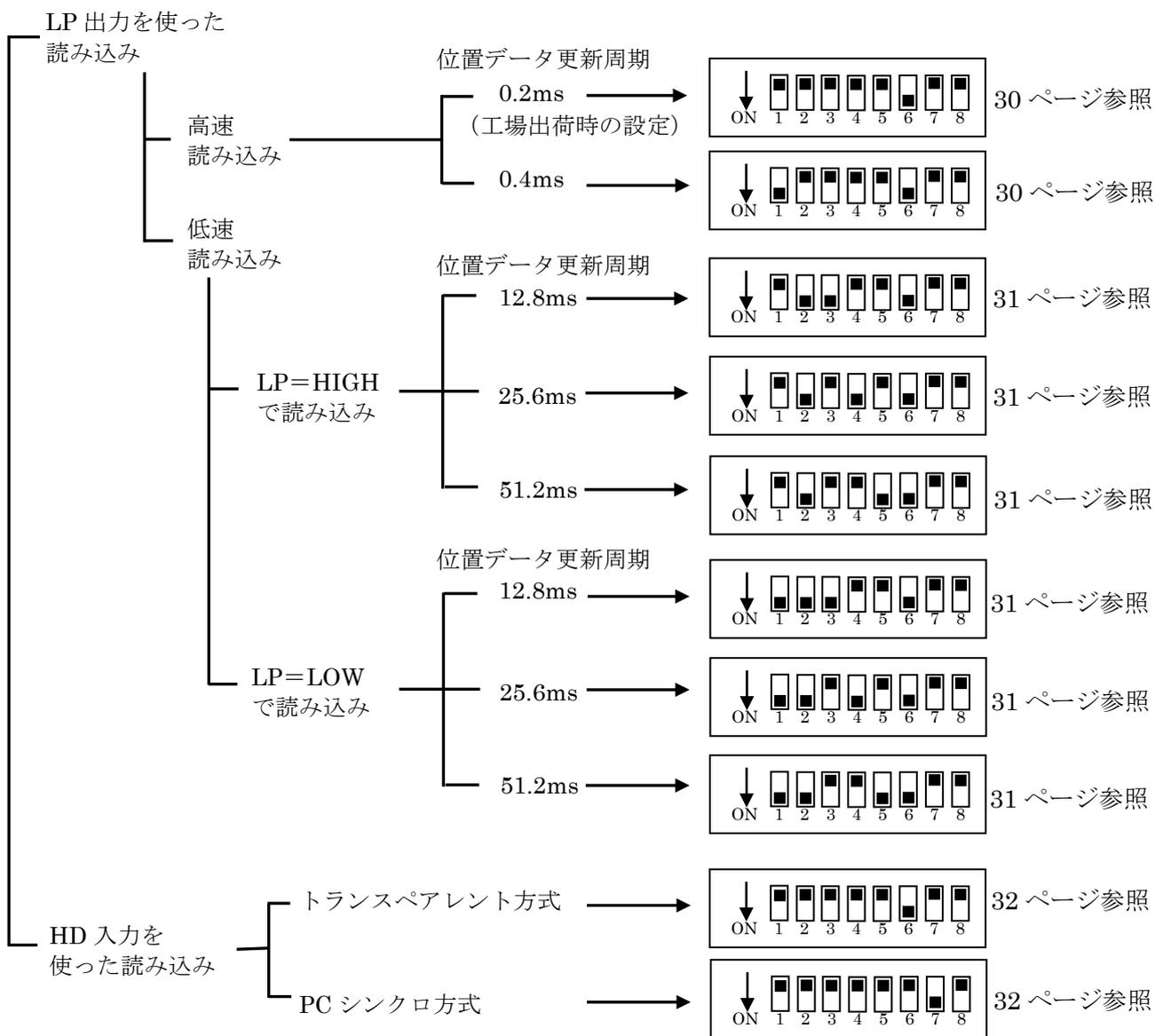
#### (1) 機能設定スイッチ一覧表

位置データを読み込む方法は、変換器から出力される LP (ラッチパルス) 出力信号に同期して周期的に更新される位置データを読み込む方法と、HD (ホールド) 入力信号を使って位置データの更新を停止させて読み込む方法があります。

LP 出力信号を使用する読み込みでは、上位コントローラに合わせた位置データ更新周期を設定できます。

HD 入力信号を使用する読み込みでは、トランスペアレント方式と PC シンクロ方式の 2 通りから選択できます。

これら位置データの読み込み方法は、変換器裏面のディップスイッチで設定します。ディップスイッチの設定は下図を通りです。



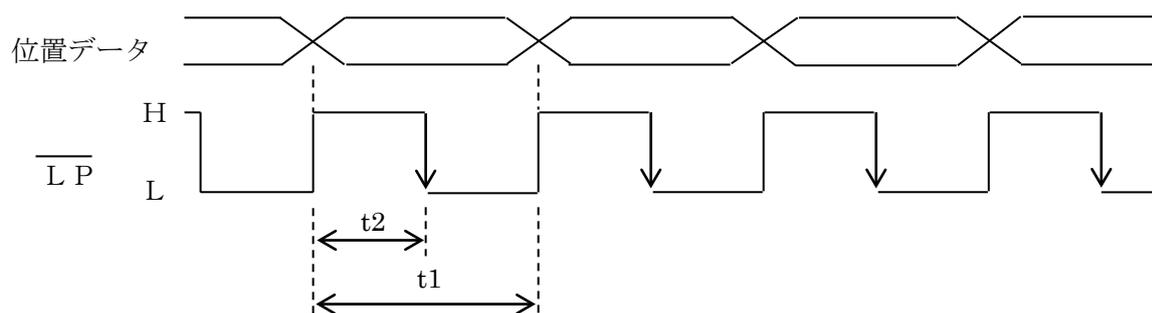
重要	機能設定スイッチ変更時の注意
<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 運転前に必ず、機能設定スイッチの設定を確認してください。</li> <li>・ 機能設定スイッチは、仕様でない設定で使用しないでください。</li> <li>・ 機能設定スイッチは、運転中に変更しないでください。けがの原因になります。</li> </ul>	

## (2) LP 出力で位置データを読み込む場合

変換器から出力される LP 出力信号に同期して、位置データを読み込みます。  
読み込み速度に応じて、高速読み込みと低速読み込みを選択することができます。

### ● 高速読み込み

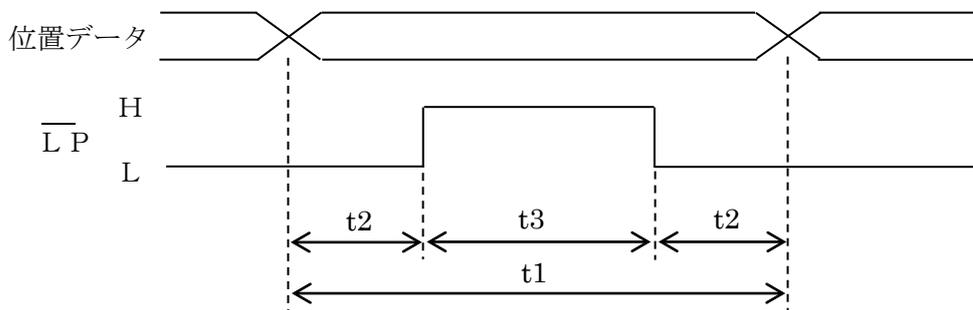
高速読み込み設定時の位置データ出力は、LP 出力信号の立ち下がり時に安定しています。  
このとき、位置データを読み込んでください。



位置データ更新周期	スイッチ設定	t1	t2
0.2ms		200 $\mu$ s	70~100 $\mu$ s
0.4ms		400 $\mu$ s	170~200 $\mu$ s

● 低速読み込み (LP=HIGH で読み込み)

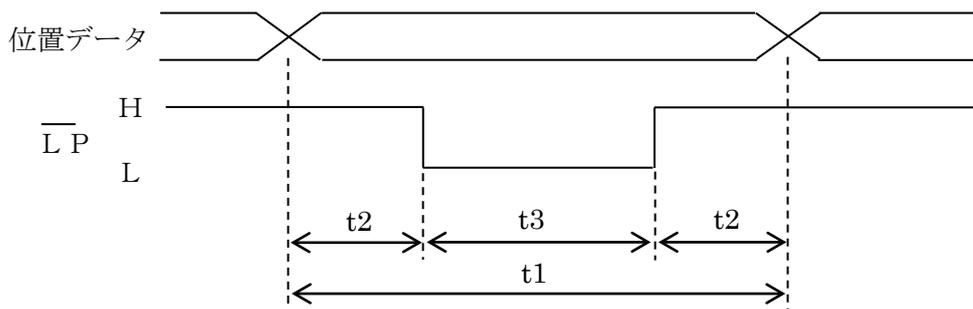
低速読み込み設定 (LP=HIGH で読み込み) の位置データ出力は、LP 出力信号が HIGH の時に安定しています。このとき、位置データを読み込んでください。



位置データ更新周期	スイッチ設定	t1	t2	t3
12.8ms		12.8ms	3.2ms	6.4ms
25.6ms		25.6ms	6.4ms	12.8ms
51.2ms		51.2ms	12.8ms	25.6ms

● 低速読み込み (LP=LOW で読み込み)

低速読み込み設定 (LP=LOW で読み込み) の位置データ出力は、LP 出力信号が LOW の時に安定しています。このとき、位置データを読み込んでください。



位置データ更新周期	スイッチ設定	t1	t2	t3
12.8ms		12.8ms	3.2ms	6.4ms
25.6ms		25.6ms	6.4ms	12.8ms
51.2ms		51.2ms	12.8ms	25.6ms

### (3) HD 入力で位置データを読み込む場合

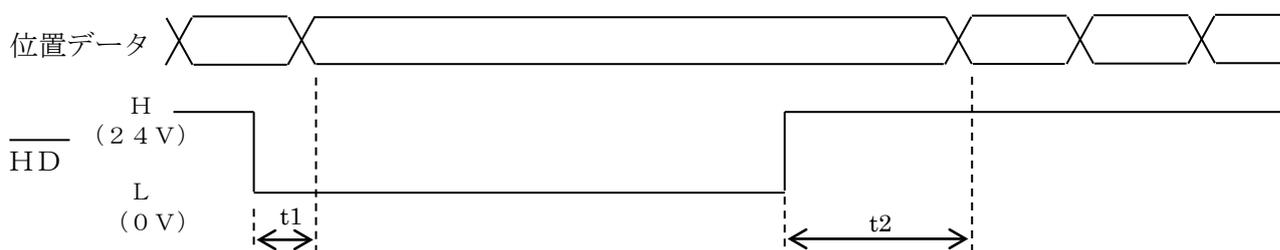
HD 入力信号は上位コントローラ側から位置データ出力をホールドするための信号です。位置データを保持する方法を次の2つから選択します。

#### ● トランスペアレント方式

PLC などの上位コントローラから HD 入力信号を入力して、位置データ出力の更新を停止させます。このとき、位置データを読み込んでください。

HD 入力信号が ON (L) している間、位置データ出力の更新は停止します。HD 入力信号を ON してから  $t_1$  より後にデータを読み込んでください。

HD 入力信号が OFF (H) すると、LP 出力信号に同期して位置データを更新します。

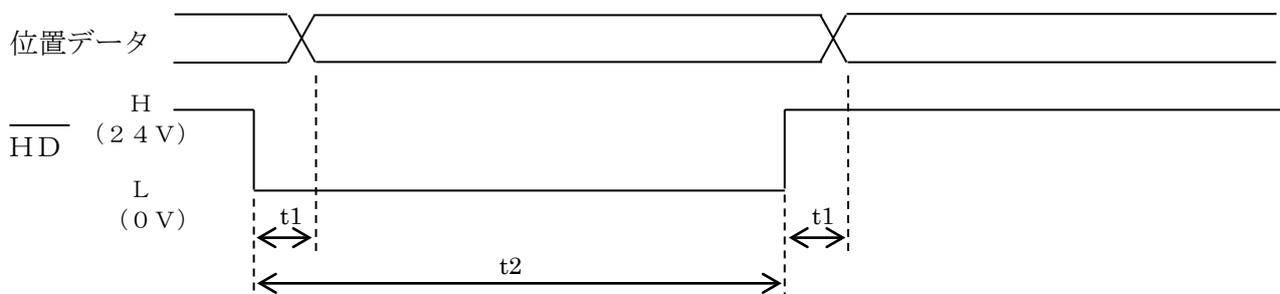


	スイッチ設定	$t_1$	$t_2$
トランスペアレント方式		$90\ \mu\text{s}$	$340\ \mu\text{s}$

#### ● PC シンクロ方式

PC シンクロ方式では LP 出力信号に同期した位置データ更新は行わず、HD 入力信号の変化時(立ち上がりと立ち下がり)に位置データを更新します。

PLC などの上位コントローラは HD 入力信号を変化させてから、 $t_1$  より後に位置データを読み込んでください。



	スイッチ設定	$t_1$	$t_2$
PC シンクロ方式		$230\ \mu\text{s}$	$200\ \mu\text{s}$ 以上

## 8-4. 現在値設定

現在値設定機能は、変換器の位置データ出力を機械の現在位置に相当する値に変更する機能です。この機能は、パネル面のロータリスイッチで位置データを任意の値に変更します。

延長センサケーブルを使用する場合は、延長センサケーブルを接続した状態で現在値設定をおこなってください。

### (1) バイナリコード出力の場合

<現在値設定の方法>

- ① 検出器を機械に固定して、機械を任意の位置へ移動します。
- ② 機械の現在位置に相当する位置データの値を調べます。
- ③ ②で調べた位置データにモニタ LED の値が合うように、パネル面のロータリスイッチの D0 から D3 を順番に設定します。

現在値”0000H”に設定する場合の設定例

□：点灯

■：消灯

手順	位置データモニタ LED	ロータリスイッチ	説明
—		0  D3 0  D2 0  D1 0  D0	ロータリスイッチ「0000」の位置で、位置データモニタ LED が「4BD7H」の例で示します。
1		0  D3 0  D2 0  D1 9  D0	D0 のロータリスイッチを回して、D0 の桁の位置データモニタ LED を全て消します。
2		0  D3 0  D2 2  D1 9  D0	D1 のロータリスイッチを回して、D1 の桁の位置データモニタ LED を全て消します。
3		0  D3 4  D2 2  D1 9  D0	D2 のロータリスイッチを回して、D2 の桁の位置データモニタ LED を全て消します。
4		B  D3 4  D2 2  D1 9  D0	D3 のロータリスイッチを回して、D3 の桁の位置データモニタ LED を全て消します。

## (2) グレイバイナリコード出力の場合

### <現在値設定の方法>

- ① 検出器を機械に固定して、機械を任意の位置へ移動します。
- ② 機械の現在位置に相当する位置データの値を調べます。
- ③ ②で調べた位置データの値をグレイバイナリコードに変換します。
- ④ ③で変換した位置データにモニタ LED の値が合うように、パネル面のロータリスイッチの D0 から D3 を順番に設定します。

※ グレイバイナリコードは各桁の値が任意に調整できない場合があります。

このようなときは、桁毎の設定値に「8H」を加えた値に設定して、その上位桁を設定するときの下位桁も含めて設定してください。

最上位桁が調整できないときは、現在値に「8000H」を加えた値に設定しておき、最下位桁の設定を再設定して最上位桁も設定してください。

現在値” 0000H” に設定する場合の設定例

□ : 点灯

■ : 消灯

手順	位置データモニタ LED	ロータリスイッチ	説明
—		0  D3 0  D2 0  D1 0  D0	ロータリスイッチ「0000H」の位置で位置データモニタ LED が「4BD7H」の例で示します。
1		0  D3 0  D2 0  D1 5  D0	D0 のロータリスイッチを回して、D0 の桁の位置データモニタ LED を「0H」にします。
2		0  D3 0  D2 6  D1 5  D0	D1 のロータリスイッチを回して、D1 の桁の位置データモニタ LED を「8H」にします。
3		0  D3 D  D2 6  D1 5  D0	D2 のロータリスイッチを回して、D2 の桁の位置データモニタ LED を「0H」にします。この時、D1 の桁も「0H」になります。
4		8  D3 D  D2 6  D1 5  D0	D3 のロータリスイッチを回して、D3 の桁の位置データモニタ LED を「8H」にします。
5		8  D3 D  D2 6  D1 6  D0	D0 のロータリスイッチを右に 1 つ回して、D3 の桁の位置データモニタ LED を「0H」にします。

## 9. 保守点検

点検は6ヶ月～1年に1回行ってください。もし判定基準からはずれているときは、基準内にはいるように修正してください。

### 9-1. 点検

点検項目	点検内容	判定基準	備考
供給電源	電源端子台で測定して電圧変動は基準内であるか？	電源電圧変動範囲内 21.6V～26.4VDC	テスト
周囲環境	周囲温度は適当か？	検出器：-20～+60℃ 変換器：0～+55℃	温度計
	ほこりなどが積もっていないか？	ないこと	
取付状態	検出器はしっかり固定されているか？	ゆるみないこと	
	検出器の軸と機械軸の連結はしっかり固定されているか？	ゆるみないこと	
	ケーブルは切れかかっているか？	外観異常のないこと	目視
	センサケーブルのコネクタは完全に挿入されているか？	ゆるみないこと	
	入出力コネクタは完全に挿入されているか？	ゆるみないこと	

### 9-2. トラブルシューティング

NCV-20 を使用する上で発生するエラー内容およびトラブルシューティングについて説明します。

異常内容	原因	処置
LED「SE」が点灯する	センサコネクタがはずれている	しっかり固定する
	センサコネクタがゆるんでいる	しっかり固定する
	センサケーブルが切れかかっている	ケーブル交換する
原点位置がずれる	検出器の軸と、機械軸の連結がゆるんでいる	しっかり固定する
	検出器の取付けがゆるんでいる	しっかり固定する
誤った位置データが出力される	LP 出力信号と位置データの読み込みタイミングに誤りがある	読み込みタイミングを修正する
	HD 入力信号と位置データの読み込みタイミングに誤りがある	読み込みタイミングを修正する
	出力信号の配線に誤りがある	配線修正する
位置データがホールドしない	機能設定スイッチの設定に誤りがある	設定を変更する
	入出力用電源の電圧が範囲外である	正しい電圧で供給する 21.6V～26.4VDC
	入力信号の配線に誤りがある	配線修正する
位置データを出力しない	機能設定スイッチの設定に誤りがある	設定を変更する
	入出力用電源の電圧が範囲外である	正しい電圧で供給する 21.6V～26.4VDC
	外部入力信号“HD”がONしている	信号を確認する
	出力信号の配線に誤りがある	配線修正する

上記の処置で改善しない場合は、アブソコーダ検出器または変換器の故障が考えられます。  
9-3 項を参照して、エヌエスディへご連絡ください。

### 9-3. トラブル発生時の連絡事項

万一、製品に異常が発生した場合は、できるだけ早く最寄りのエヌエスディ営業所までご連絡ください。

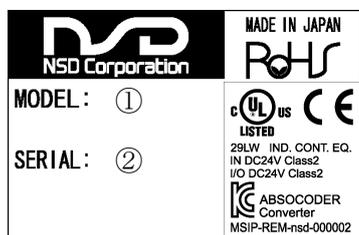
#### (1) 連絡先

裏表紙を参照してください。

#### (2) ご連絡していただきたい事項

●銘板記載の下記①～②の内容

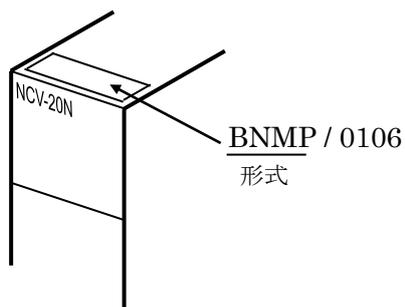
- ①MODEL (形式)
- ②SERIAL (シリアル番号)



●異常の具体的内容

- ①発生日時
- ②発生時点 a : 初期電源投入時  
b : 試運転時 (連続運転: 約 ヶ月)
- ③発生状況 a : 起動時  
b : 運転中
- ④発生頻度
- ⑤異常内容 (具体的に)  
使用機械  
変換器との接続状況  
周囲温度  
振動
- ⑥使用状況  
ノイズ環境

銘板が確認できない場合は、変換器の上側で形式を確認してください。



## 9-4. 保証期間と保証範囲

### (1) 保証期間

納入品の保証期間は、ご注文主のご指定場所に納入後1年間とします。

### (2) 保証範囲

上記の保証期間中に弊社の責めにより故障を生じた場合は、その機器の故障部分の交換、または修理を弊社の責任において行います。ただし次に該当する場合は、この保証の対象範囲から除外させていただきます。

- ①使用者側の不適当な取扱い、ならびに使用による場合
- ②故障の原因が納入品以外の事由による場合
- ③弊社以外の改造、または修理による場合
- ④その他、天災、災害などで弊社の責めにあらざる場合

なお、ここでいう保証は、納入品単体の保証を意味するもので、納入品の故障により誘発される損害はご容赦いただきます。

## 9-5. サービスの範囲

納入品の価格には、技術者派遣などのサービス費用は含んでおりません。次の場合は、別途に費用を申し受けます。

- (1) 取り付け調整指導および試運転立ち会い
- (2) 保守点検、調整および修理
- (3) 技術指導



NSD Group

URL: [www.nsdcorp.co.jp](http://www.nsdcorp.co.jp)

## エヌエスティ株式会社

本社	〒460-8302	名古屋市中区大須 3-31-28	
東京営業所	〒185-0021	東京都国分寺市南町 3-25-11	TEL : 042-325-8871
浜松営業所	〒430-7719	浜松市中区板屋町 111-2 浜松アクトタワー19 階	TEL : 053-413-3525
名古屋営業所	〒460-8302	名古屋市中区大須 3-31-28	TEL : 052-261-2331
豊田営業所	〒473-0932	豊田市堤町東住吉 20-1	TEL : 0565-52-3461
大阪営業所	〒530-0001	大阪市北区梅田 3-3-20 明治安田生命 大阪梅田ビル 23 階	TEL : 06-6453-0061
広島営業所	〒732-0053	広島市東区若草町 12-1 アクティブインターシティ広島 オフィス棟 7 階	TEL : 082-568-5077
福岡営業所	〒812-0013	福岡市博多区博多駅東 1-18-25 第五博多借成ビル 4 階	TEL : 092-414-4471

## グループ会社

### エヌエスティ販売株式会社

本社	〒460-8302	名古屋市中区大須 3-31-23	TEL : 052-242-2301
東京営業所	〒185-0021	東京都国分寺市南町 3-25-11	TEL : 042-329-8191
豊田営業所	〒473-0932	豊田市堤町東住吉 20-1	TEL : 0565-51-6040
大阪営業所	〒530-0001	大阪市北区梅田 3-3-20 明治安田生命 大阪梅田ビル 23 階	TEL : 06-6453-0150
福岡営業所	〒812-0013	福岡市博多区博多駅東 1-18-25 第五博多借成ビル 4 階	TEL : 092-461-7251

## お問合せメールアドレス

E-mail: [s-info@nsdcorp.co.jp](mailto:s-info@nsdcorp.co.jp)



JQA-EM5904  
豊田・篠原工場



JQA-QM4661  
豊田・篠原工場

この登録マークは製品またはサービス  
そのものを保証するものではありません。

仕様などお断りなく変更することがありますのでご了承ください。

Copyright©2020 NSD Corporation All rights reserved.