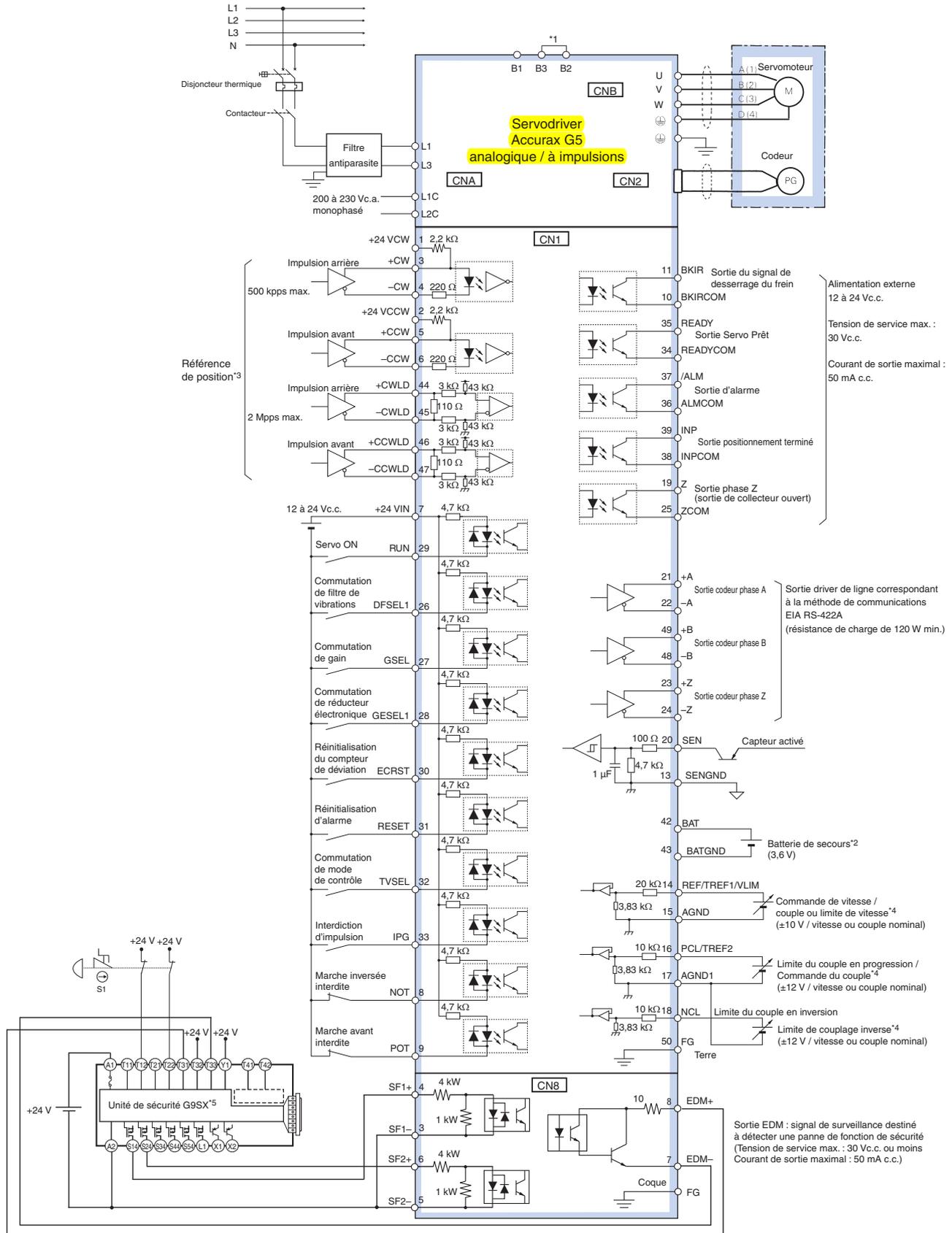


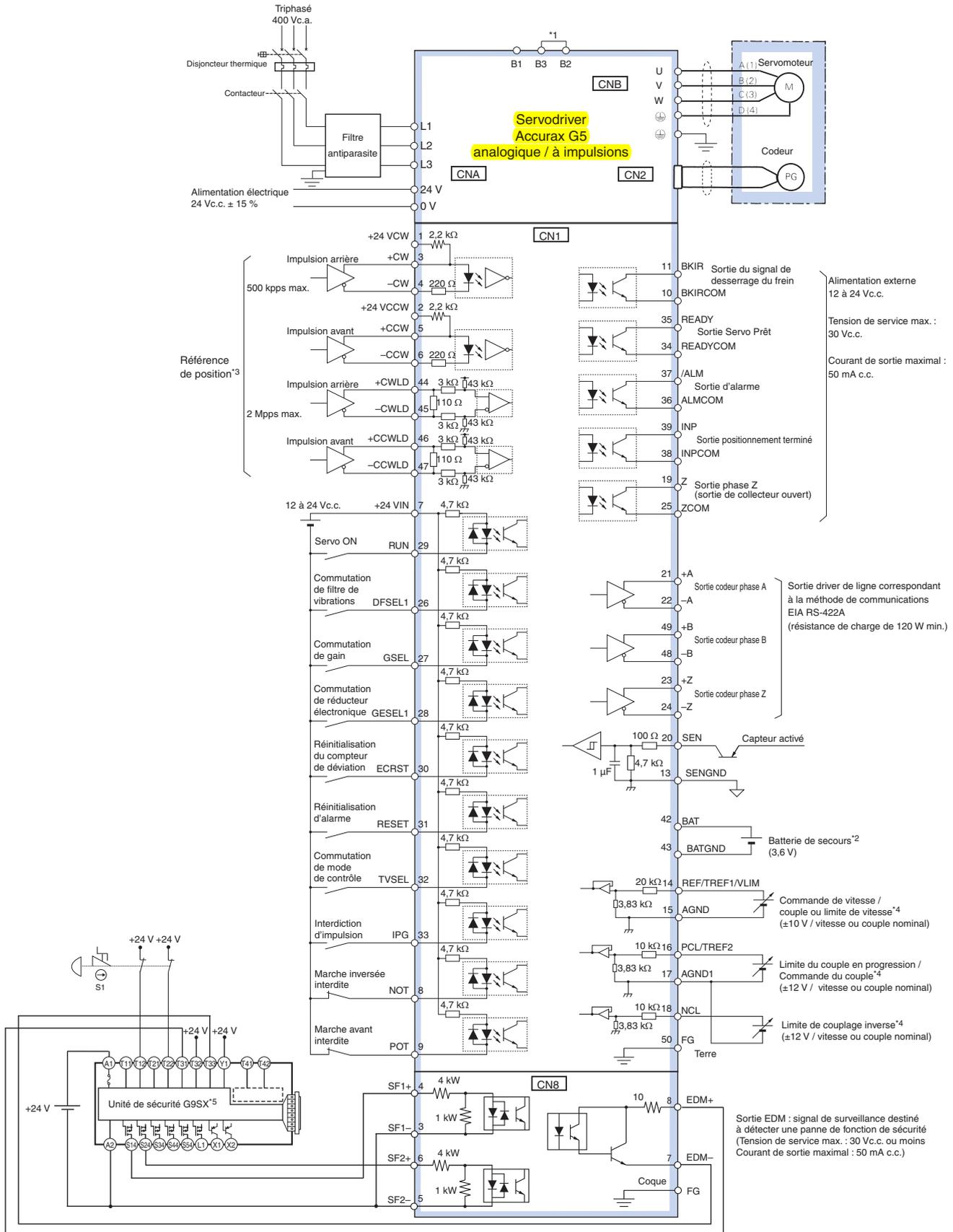
Monophasé, 230 Vc.a. (pour servodrivers analogiques / à impulsions)



- *1 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
- *2 À utiliser uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
- *3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
- *4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).
- *5 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : La fonction d'entrée des broches 8,9 et 26 à 33, et la fonction de sortie des broches 10, 11, 34, 35, 38 et 39 peuvent être modifiées par paramétrage.

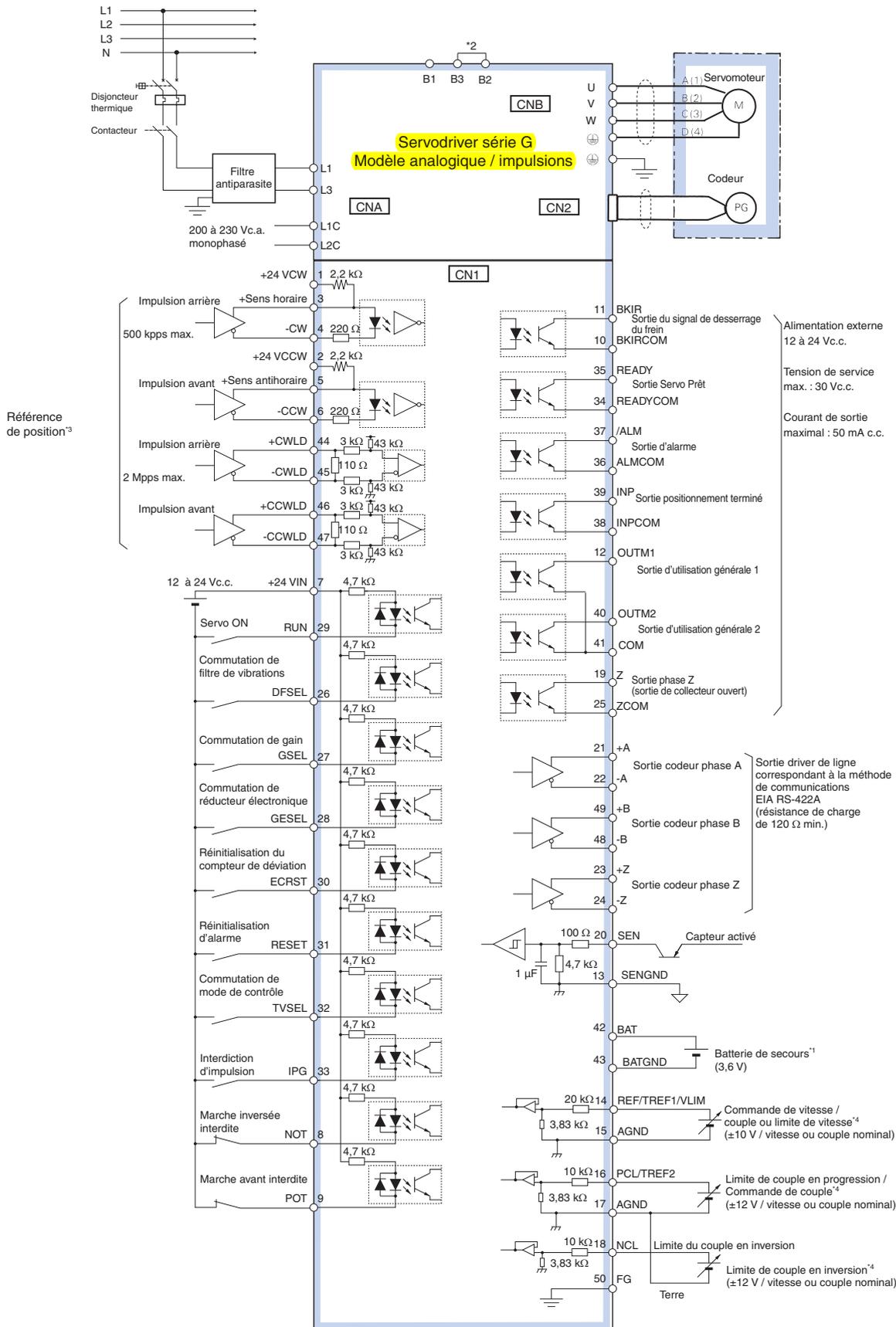
Triphasé, 400 Vc.a. (pour servodriver analogiques / à impulsions)



*1 Normalement B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
 *2 Utilisée uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
 *3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
 *4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).
 *5 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : La fonction d'entrée des broches 8, 9 et 26 à 33, et la fonction de sortie des broches 10, 11, 34, 35, 38 et 39 peuvent être modifiées par paramétrage.

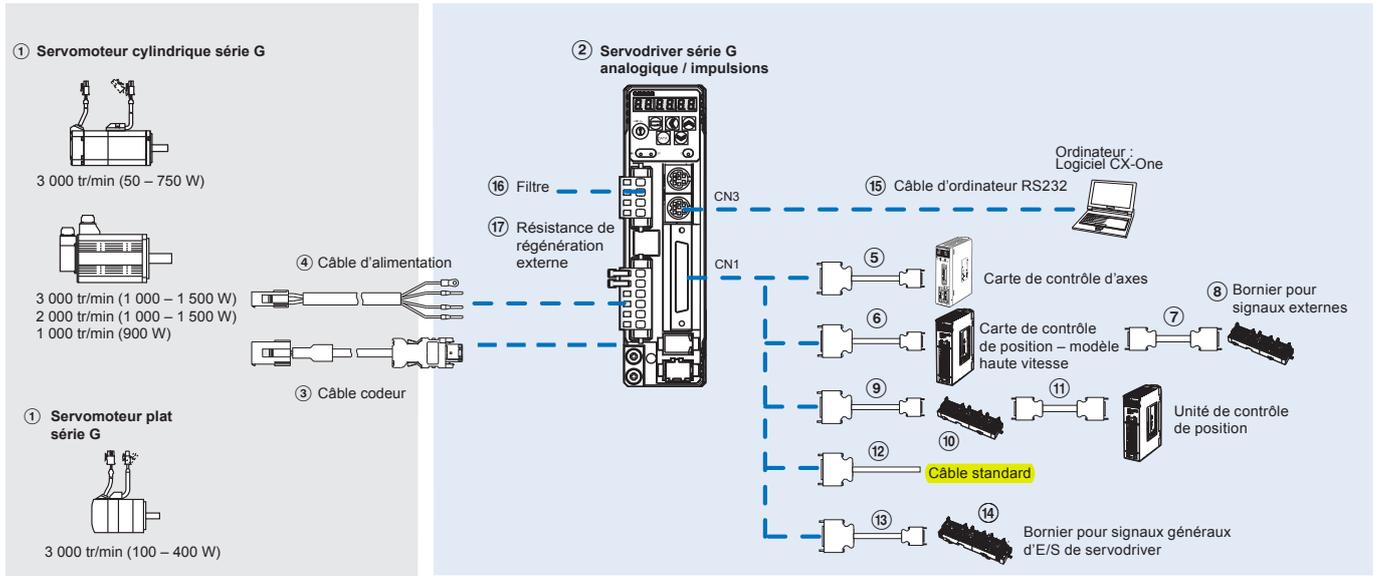
Monophasé, 230 Vc.a.



*1 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
 *2 Pour les servodrivés à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance externe entre B1 et B2.
 *3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
 *4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).

Informations pour la commande

Configuration de référence du modèle série G analogique / impulsions



Remarque : Les symboles ①②③④⑤... indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un servosystème série G

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①③④ Consultez le chapitre sur les servomoteurs série G pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

Caractéristiques	Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs compatibles		
		Type cylindrique	Modèle plat	
② 200 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-GT01H	R88M-G05030□ R88M-G10030□	R88M-GP10030□
	200 W	R88D-GT02H	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
	400 W	R88D-GT04H	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
	750 W	R88D-GT08H	R88M-G75030□	-
	1,0 kW	R88D-GT10H	R88M-G1K020T□	-
	1,5 kW	R88D-GT15H	R88M-G90010T□	-
			R88M-G1K030T□ R88M-G1K520T□ R88M-G1K530T□	- - -

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à	Modèle	
⑤	Câble de contrôle (1 axe)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M1
			2 m	R88A-CPG002M1
			3 m	R88A-CPG003M1
			5 m	R88A-CPG005M1
			Câble de contrôle (2 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421
2 m	R88A-CPG002M2			
3 m	R88A-CPG003M2			
5 m	R88A-CPG005M2			
⑥	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434		
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G1
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5	
		3 m	XW2Z-300J-G5	

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑦	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑧	Bornier pour signaux externes (vis M3, bornes à broches)		-	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3,5, bornes arrondies / à fourche)		-	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3, bornes arrondies / à fourche)		-	XW2D-20G6
⑨	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B25
			2 m	XW2Z-200J-B25
			1 m	XW2Z-100J-B31
			2 m	XW2Z-200J-B31
⑩	Bornier pour servo	Cartes de contrôle de position CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 ou C200HW-NC113	-	XW2B-20J6-1B (1 axe)
			-	XW2B-40J6-2B (2 axes)
		Cartes de contrôle de position CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 ou C200HW-NC213/413 CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	-	XW2B-20J6-3B (1 axe)
			-	XW2B-20J6-8A (1 axe)
			-	XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑪	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 ou C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 ou C200HW-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A7
			1 m	XW2Z-100J-A7
		CS1W-NC133	0,5 m	XW2Z-050J-A10
			1 m	XW2Z-100J-A10
		CS1W-NC233/433	0,5 m	XW2Z-050J-A11
			1 m	XW2Z-100J-A11
		CJ1W-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A14
			1 m	XW2Z-100J-A14
		CJ1W-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A15
			1 m	XW2Z-100J-A15
		CJ1W-NC133	0,5 m	XW2Z-050J-A18
			1 m	XW2Z-100J-A18
		CJ1W-NC233/433	0,5 m	XW2Z-050J-A19
1 m	XW2Z-100J-A19			
CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33		
	1 m	XW2Z-100J-A33		
⑫	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑬	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑭	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		-	XW2B-50G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		-	XW2B-50G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		-	XW2D-50G6

Câble d'ordinateur (pour CN3)

Symbole	Nom		Modèle
⑮	Câble d'ordinateur RS232	2 m	R88A-CCG002P2

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Kit connecteurs d'E/S, 50 broches (pour CN1)	R88A-CNU11C

Filtres

Symbole	Servomoteur applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑯	R88D-GT01H	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. mono-phasé
	R88D-GT02H				
	R88D-GT04H	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-GT08H	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-GT10H	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
R88D-GT15H					

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence. (CX-Drive version 1.70 ou supérieure)	CX-Drive
Suite logicielle complète Omron incluant CX-Drive (CX-One version 3.10 ou supérieure)	CX-One

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑰	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W