

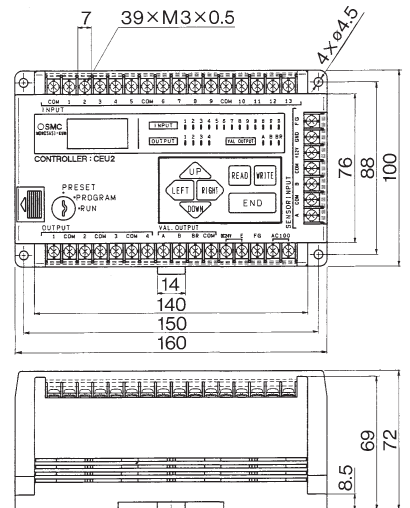
CEU2 控制器

控制器CEU2/规格

形式	CEU2	CEU2P
品种	控制器	
安装方式	表面安装(DIN导轨或螺钉紧固)	
动作模式	PRESET模式·PROGRAM模式·RUN模式	
指示方式	LCD(带辅助照明)	
位置设定点数	程序1~16、步1~32	
位置控制方式	P.T.P控制部(point to point)	
控制轴数	1轴	
位置设定方式	本体前面的键开关输入	
位置设定范围	9999.9mm	
最小设定范围	0.1mm	
记忆方式	静态RAM 8K字节(用电池支持:寿命5年)	
最小设定间隔	5mm以上	
输入信号	<ul style="list-style-type: none"> ●开始信号 ●原点复位信号 ●程序选择(4位) ●一时停止 ●紧急停止 ●原点输入 ●自动/手动 ●手动:伸出侧、返回侧(2位) ●复位 	
输出信号	<ul style="list-style-type: none"> ●定位完成信号 ●原点分度完成信号 ●程序END信号 ●异常信号 	
控制输出	NPN开路集电极 (DC30V、50mA)	PNP开路集电极 (DC30V、50mA)
计数速度	20kHz(kcps)	
使用电压范围	AC90~110V、50Hz/60Hz及DC21.6~26.4V、0.4A	
使用温度范围	0~50°C(但未冻结)	
使用湿度范围	25%~85%(但未结露)	
耐振动	耐久10~55Hz、振幅0.75mm X、Y、Z各2小时	
耐噪声	按照噪声模拟器的方形波噪声(脉冲宽1μs) AC100V线间±1500V、输入输出线间600V	
耐冲击	耐久10G X、Y、Z各方向3次	
耐电压	外壳…AC线间 AC1500V、1分钟(3mA以下) 外壳…DC12V线间 AC500V、1分钟(3mA以下)	
消耗电力	100VA以下	
绝缘阻抗	外壳与AC线间 DC500V时50MΩ以上	
质量	690g	

※定位系统详细规格参见CEU2的使用说明书。

外形尺寸图



关于3点预置计数器、多点计数器,与CEP1系列、CE1系列是共通的。
详细参见

3点预置计数器/CEU1→P.1470

多点计数器/CEU5→P.1467

与外部机器的配线

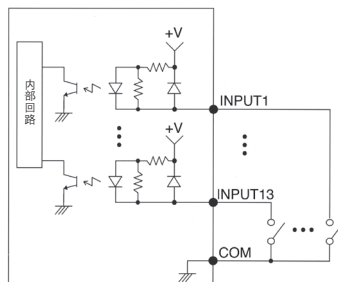
<与控制器CEU2的配线>

1 控制器驱动电源的配线

控制器的驱动电源上,使用AC90~110V, 50/60Hz及DC21.6~26.4V, 0.4A以上规格。

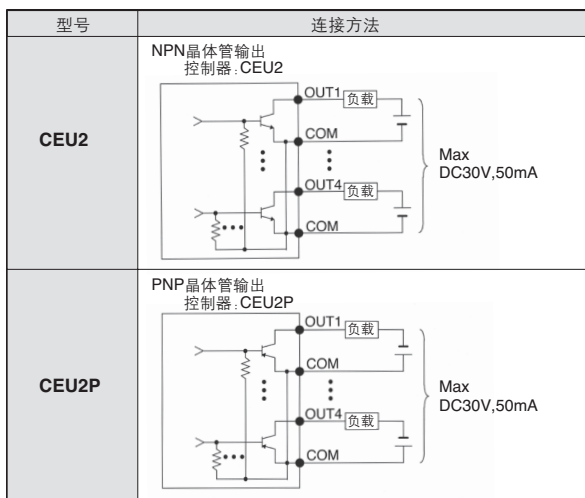
2 输入回路

连接的开关或PLC的电压和电流容量是DC24V, 10mA以上。



3 输出回路

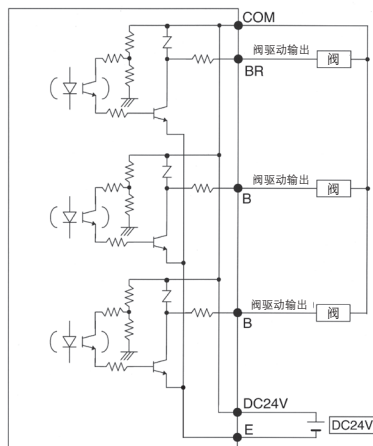
输出型上,有NPN开路集电极和PNP开路集电极2种。最大额定是DC30V,50mA,使用此以上的电压、电流,会导致电气回路的破损,因此,连接的机器应在额定值以下。



※但在阀的输出侧,输入回路和输出回路的COM间被各自电气绝缘。

4 阀输出回路

最大额定是DC24V, 80mA,使用此以上的电压、电流,会导致电气回路的破损,因此,连接的机器应在额定值以下。



- CEP1
- CE1
- CE2**
- ML2B

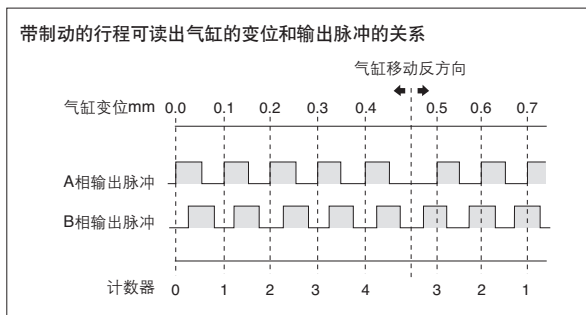
电气配线

<位置检出传感器的输出方式>

带制动的行程可读出气缸位置检出传感器输出如下图所示为A相/B相相位差输出(开路集电极输出)。

带制动的行程可读出气缸的移动距离和输出信号的关系,带制动的行程可读出气缸每动作0.1mm,在输出端子A、B上,共有1个脉冲的信号输出。

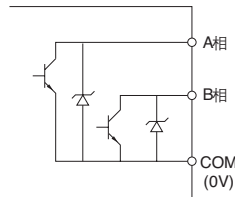
带制动的行程可读出气缸传感器的最大响应速度是在气缸最大速度1500mm/s时(15Kcps)。



<输入输出>

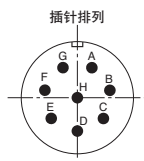
带制动的行程可读出气缸的位置检出传感器输出信号的连接是用从气缸出来的插头进行。输出回路及插头的连接如下图所示。

带制动的行程可读出气缸的输出回路



信号表

触点记号	芯线色	信号名
A	白	A相
B	黄	B相
C	茶	COM (0V)
D	蓝	COM (0V)
E	红	+12V
F	黑	0V
G	—	屏蔽



- D-□
- X□
- 个别-X□