

ステップモータコントローラ



- パラレル入出力
- ステップモータ(サーボ DC24V)
- ステップデータ数 : 64点

ステップデータ入力タイプ

JXC51/61 Series



- ステップモータ(サーボ DC24V)
- ステップデータ数 : 64点

New 安全機能STO対応品を追加



- 第三者機関による製品認証取得
(EN61508 SIL3, EN62061 SIL CL3,
EN ISO13849-1 Cat.3 PLe)
- EN61800-5-2 STO(Safe Torque Off)
機能搭載

EtherCAT
JXCEF Series

IO-Link
JXCLF Series



EtherCAT
直接入力タイプ

JXCE1 Series

対応ネットワーク

EtherCAT



EtherNet/IP™
直接入力タイプ

JXC91 Series

対応ネットワーク

EtherNet/IP



PROFINET
直接入力タイプ

JXCP1 Series

対応ネットワーク

PROFINET



DeviceNet®
直接入力タイプ

JXCD1 Series

対応ネットワーク

DeviceNet



IO-Link
直接入力タイプ

JXCL1 Series

対応ネットワーク

IO-Link



CC-Link
直接入力タイプ

JXCM1 Series

対応ネットワーク

CC-Link



JXC Series



CAT.S100-141B ①



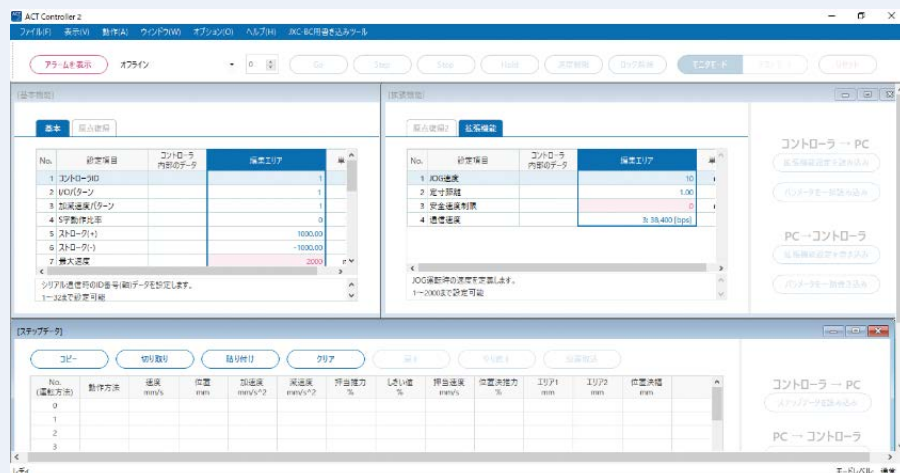
ACT
2

コントローラ設定ソフトウェア ACT Controller 2

簡単に使えるPC用設定ソフトウェアACT Controller 2

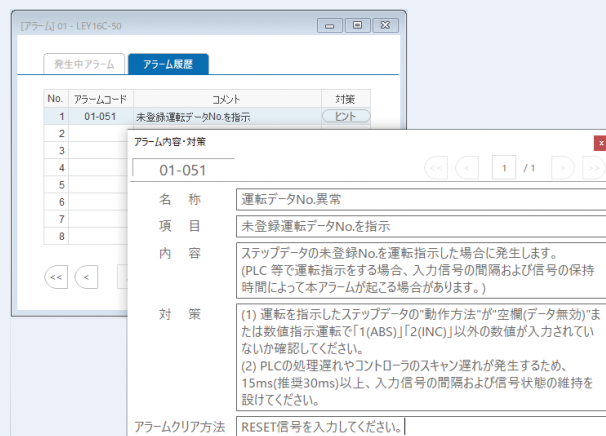
ノーマルモードでは各種機能を用意(従来のACT Controllerとの比較)

●パラメータ・ステップデータの設定



注) Windows 10の64bit仕様以外のパソコンをお使いのお客様は従来のACT Controllerをご使用ください。

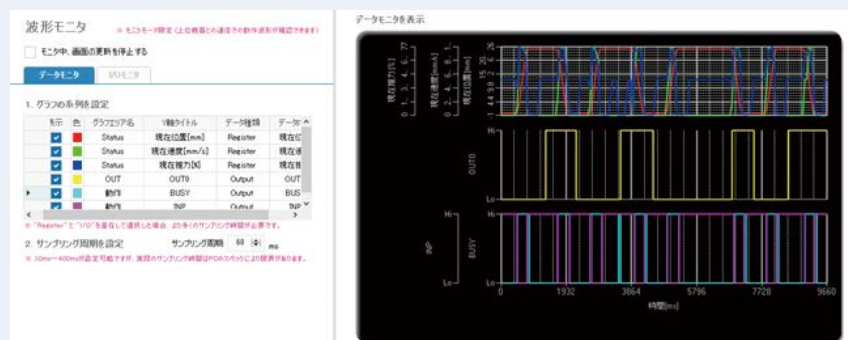
●アラーム確認



発生したアラームに対して、アラームの詳細・対処方法が確認できます。

アラーム発生時のコントローラ累計起動時間が確認できます。

●波形モニタ



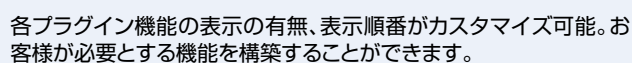
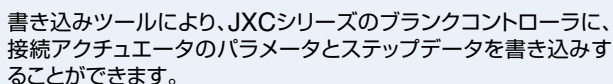
運転中の位置・速度・推力・入出力信号などの波形データが測定できます。

※ACT Controller 2 テスト運転使用時、波形モニタは使用できません。

P.8

コントローラ設定ソフトウェア ACT Controller 2

●プラグイン機能のカスタマイズ



ノーマルモードではその他に多様な試運転方法(プログラム運転、ジョグ・定寸移動等)、信号状態のモニタリング、ワンタッチによる日本語／英語の切替などの機能を用意。

[illegible]

ステップデータ設定と各種テスト運転およびステータス表示が1画面にて設定・操作・確認可能

ステップモータ
コントローラ
JXC□1 Series



安全機能STO対応
コントローラ
JXC□F Series



ステップデータ 入力タイプ LECA6 Series



パルス入力
タイプ
LECPA Series



動作環境 Windows®10(64bit)

[詳細はこちら](#)



SMCホームページから

設計ツール／ダウンロード

取扱説明書／設定ファイル

電動アクチュエータ

設定ツール(設定ソフト)

設定ソフトウェア
ACT Controller 2

上記以外のコントローラをご使用のお客様は、従来のコントローラ
設定ソフトACT Controllerをご使用ください。

ステップデータ入力タイプ JXC51/61 Series P.8

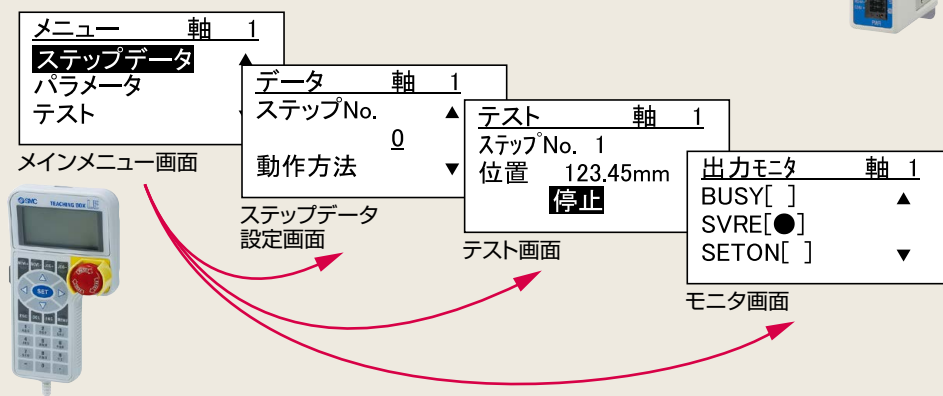
ティーチングボックス

◎ノーマルモード

- 複数のデータを保存・転送
- 最大5ステップデータによる連続テスト運転

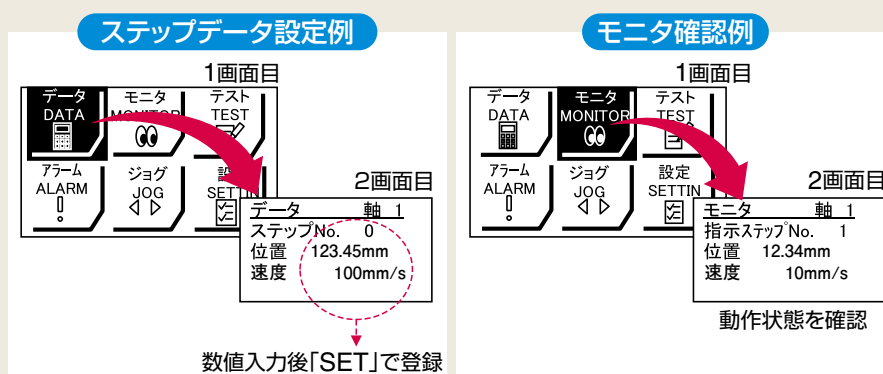
ティーチングボックス画面

- メインメニューから各機能(ステップデータ設定・テスト・モニタなど)を選択



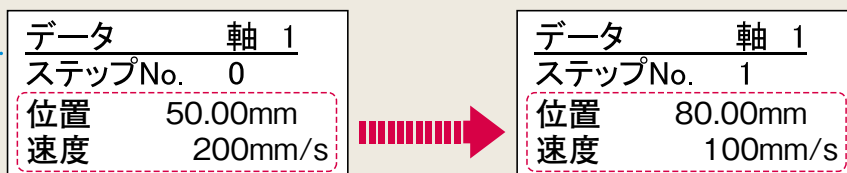
◎イージーモード

- スクロールのないシンプルな画面構成にて設定・操作
- 1画面目のアイコンから機能を選択
- 2画面目でステップデータ設定やモニタ確認



ティーチングボックス画面

- 位置と速度の2項目で設定完了(他の条件は設定済み)

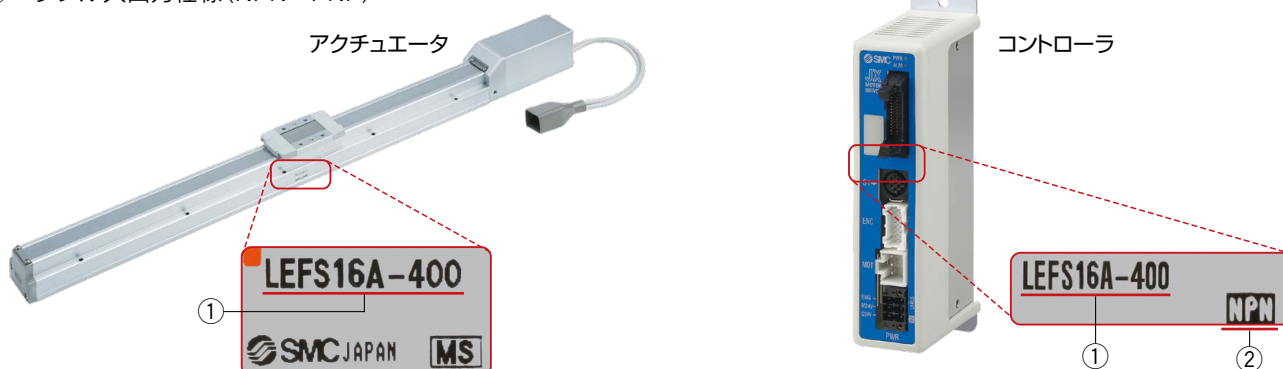


アクチュエータとコントローラはセットです。(個別手配もできます。)

コントローラとアクチュエータの組合せが正しいか必ずご確認ください。

〈使用前には必ず下記をご確認ください〉

- ①"アクチュエータ"と"コントローラ記載アクチュエータ品番"の一致
- ②パラレル入出力仕様(NPN・PNP)



フィールドバスネットワーク

EtherCAT/EtherNet/IP™/PROFINET/DeviceNet®/ IO-Link/CC-Link直接入力タイプ ステップモータコントローラ／JXC□ Series P.18

ACT 2 コントローラ設定ソフトウェア
ACT Controller 2に対応



◎2種類の動作指示方法に対応。

ステップNo.指示運転：コントローラに設定済みのステップデータを使って動作します。
数値指示運転：PLCからの位置、速度などの数値にてアクチュエータが動作します。

◎数値モニタ対応。

現在速度、現在位置、アラームCODE等の数値情報をPLC側でモニタすることができます。

◎通信ケーブルの渡り配線が可能。

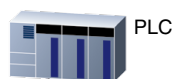
2つの通信ポートを用意
※DeviceNet®、CC-Linkは分岐コネクタで渡り配線可能
※IO-Linkについては1対1。



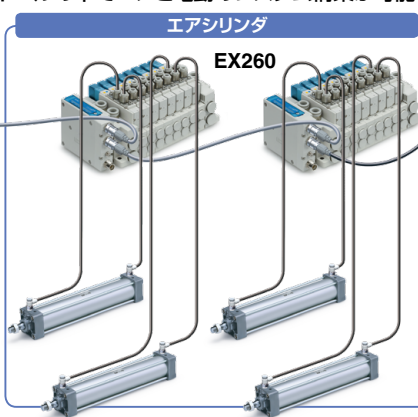
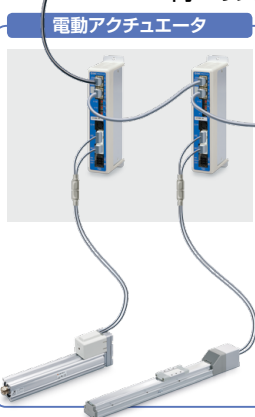
アプリケーション

通信プロトコル

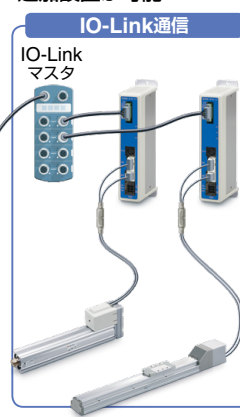
EtherCAT
EtherNet/IP
PROFINET
DeviceNet
IO-Link
CC-Link



同一のプロトコルの下でエアと電動のシステム構築が可能



既存のネットワークに追加設置が可能



ACT 2 コントローラ設定ソフトウェア ACT Controller 2 P.1~

簡単に使えるPC用設定ソフトウェアACT Controller 2

ノーマルモードでは各種機能を用意(従来のACT Controllerとの比較)

- パラメータ・ステップデータの設定
- アラーム確認
- 波形モニタ
- JXC-BC用書き込みツール
- プラグイン機能のカスタマイズ

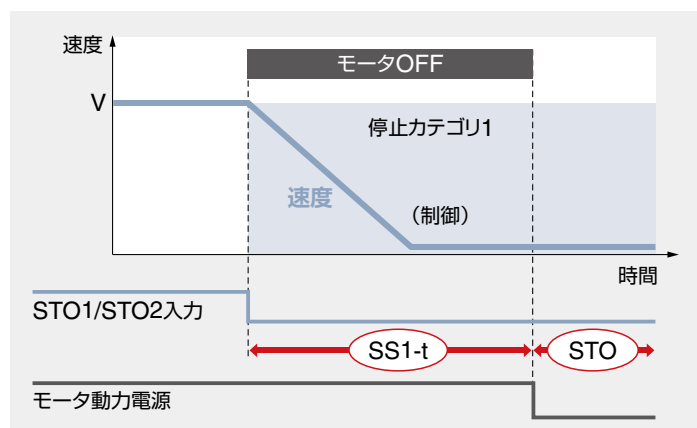
注) Windows10の64bit仕様以外のパソコンをお使いのお客様は従来のACT Controllerをご使用ください。

安全機能STO対応コントローラ／JXC□F Series

ACT 2 コントローラ設定ソフトウェア
ACT Controller 2に対応

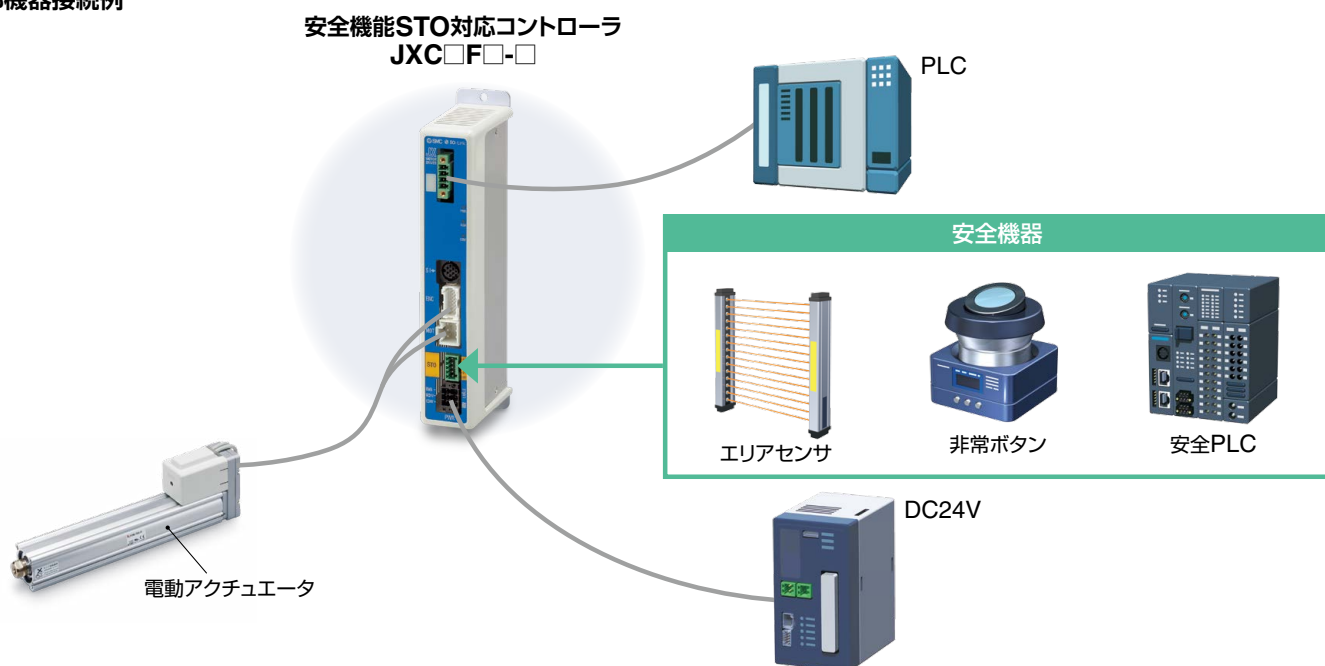
安全機能／STO、SS1-t(EN61800-5-2)搭載

安全機器からのSTO信号の入力により、SS1-t動作後、STO動作へ移行し、モータの電力供給を遮断します。



SS1-t動作 : Safe Stop1／減速し、規定時間後STO動作
STO動作 : Safe torque off／電力供給遮断

外部機器接続例



第三者機関の認証取得

装置／設備の安全設計(ISO/IEC規格対応)を容易にします。



EN61508 SIL3^{注1)}
EN62061 SIL CL3^{注1)}
EN ISO13849-1 Cat.3 PLe
EN61800-5-2 STO, SS1-t

SIL (Safety Integrity Level)

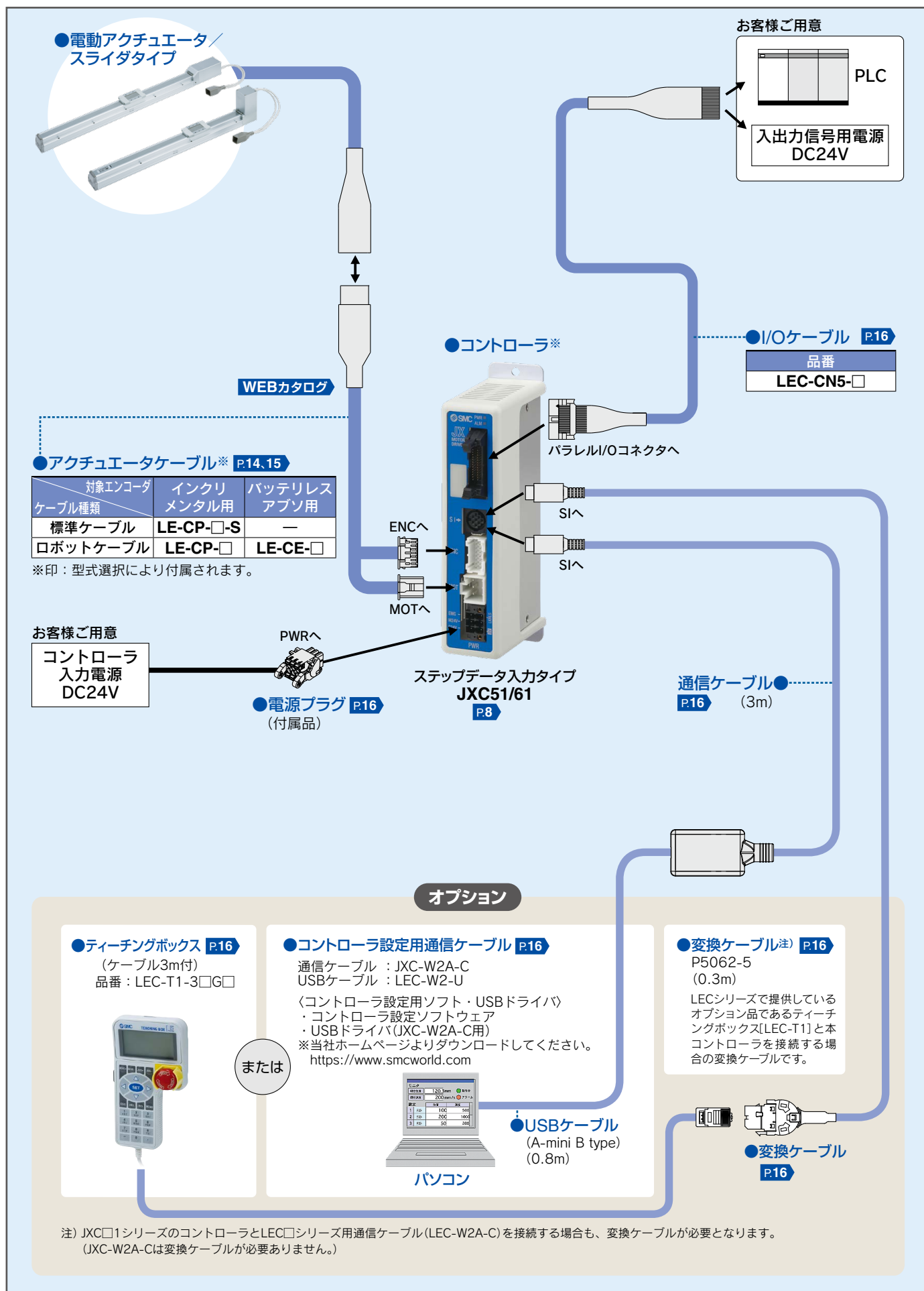
国際規格IEC61508/62061で定められた安全度水準のこと。安全性の高さにより、SIL1-4の4段階で表示され、SIL1が一番低くSIL4が一番高い安全水準になります。

PL (パフォーマンスレベル)

国際規格ISO13849で定められた安全関連部の能力を規定するために用いられる尺度のこと。安全性の高さにより、PLa-PLeの5段階で表され、PLaが一番低くPLeが一番高い安全機能の能力になります。

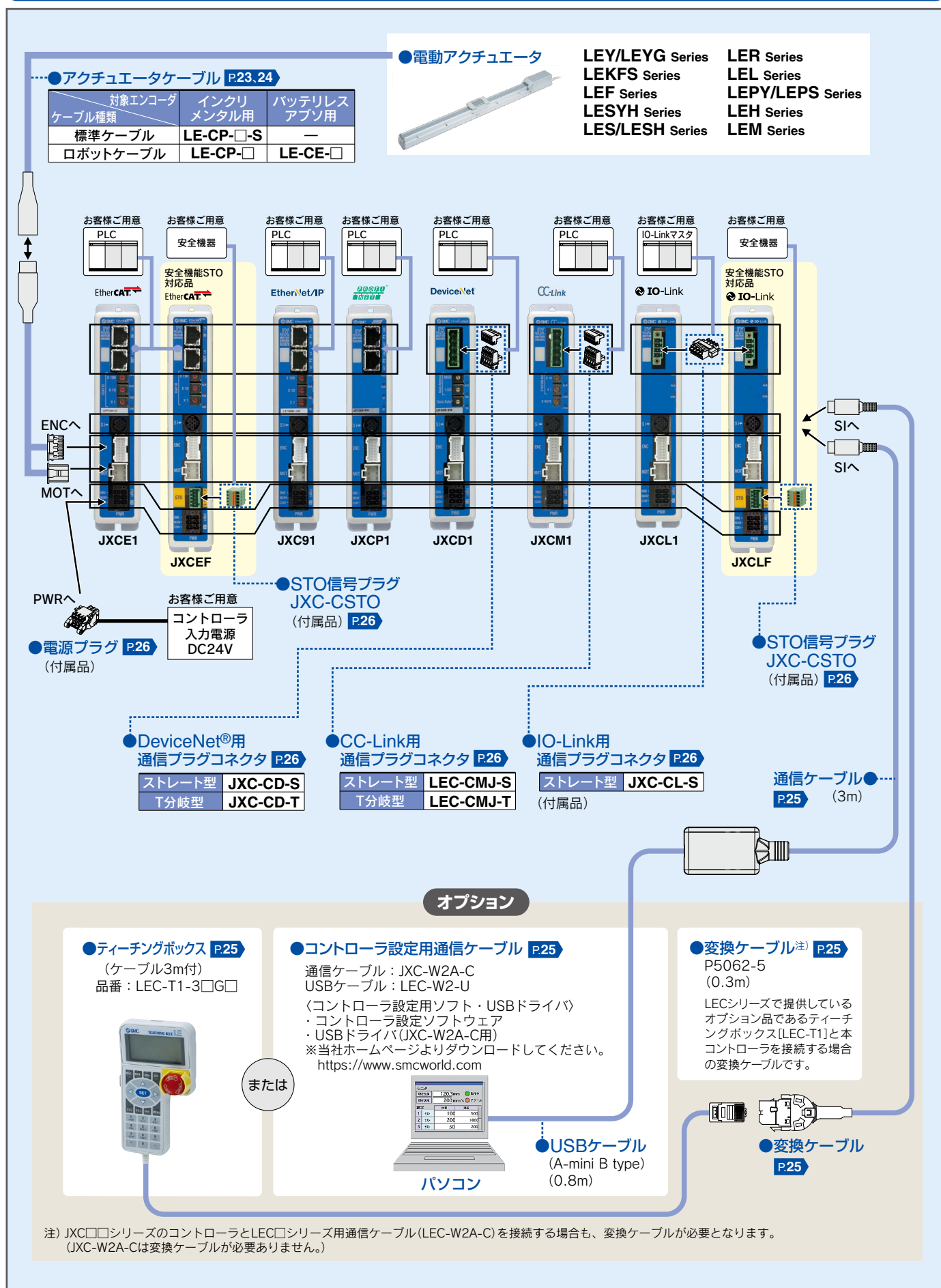
注1) 上記安全度水準は最大値です。
機器の構成や点検方法により達成可能水準が変わります。
詳細は必ずSafety Manual:JXC#-OMY0009をご参照ください。

システム構成図／汎用I/O



システム構成図／フィールドバスネットワーク

(EtherCAT/EtherNet/IP™/PROFINET/DeviceNet®/IO-Link/CC-Link直接入力タイプ)



コントローラ(ステップデータ入力タイプ) JXC51/61 Series



JXC51/61

型式表示方法	P.8
仕様	P.8
取付方法	P.9
外形寸法図	P.10
配線例	P.11
ステップデータ設定方法	P.12
信号タイミング	P.13
アクチュエータケーブル	P.14
オプション：アクチュエータケーブル	P.15
オプション	P.16

ステップモータコントローラ JXCE□/91/P1/D1/L□/M1 Series

EtherCAT

EtherNet/IP

PROFINET



JXCE1



JXCEF
安全機能
STO対応品



JXC91



JXCP1

型式表示方法	P.18
仕様	P.19
動作指示例	P.19
外形寸法図	P.20
アクチュエータケーブル	P.23
オプション：アクチュエータケーブル	P.24
オプション	P.25

DeviceNet

IO-Link

CC-Link



JXCD1



JXCL1



JXCLF
安全機能
STO対応品



JXCM1

コントローラバージョンの違いによるご注意	P.27
----------------------------	------

コントローラ (ステップデータ入力タイプ)

JXC51/61 Series



型式表示方法

JXC **5** 1 **7** **1** - **□**

① ② ③ ④

① パラレル入力

5	NPN
6	PNP

② 取付方法

7	ねじ取付形
8*	DINレール取付形

※DINレールは付属していません。
別途手配となります。

③ I/Oケーブル長さ[m]

無記号	なし
1	1.5
3	3
5	5

④ アクチュエータ型式

ケーブル仕様、アクチュエータオプションを除く型式
例: LEFS25B-100B-R1□□の場合
「LEFS25B-100」と記入してください。

BC	ブランクコントローラ注)
----	--------------

注) 専用ソフトウェア(JXC-BCW)が必要となります。

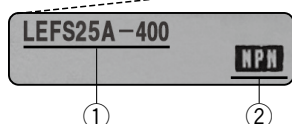
対象のアクチュエータ仕様を設定のうえ、コントローラ
単体販売を行っています。

コントローラとアクチュエータの組合せが正しいか必ず
ご確認ください。

〈使用前には必ず下記をご確認ください〉

① "アクチュエータ"と"コントロ
ーラ記載アクチュエータ品番"
の一致

② パラレル入出力仕様(NPN・PNP)



※ご使用に関しては取扱説明書をご参照ください。取扱説明書は当社ホームページからダウンロ
ード願います。 <https://www.smcworld.com>

ブランクコントローラ (JXC□1□□-BC) 注意事項

ブランクコントローラは、組み合わせて
使用するアクチュエータ用データをお客
様にて書込みいただけるコントローラで
す。データ書込みにはコントローラ設定
ソフトウェアACT Controller 2、または
専用ソフトウェア(JXC-BCW)をご使用く
ださい。

- ・ ACT Controller 2 および JXC-BCW は
SMCホームページよりダウンロードく
ださい。
- ・ 本ソフトウェアを使用するには、コン
トローラ設定用通信ケーブル(JXC-
W2A-C) USBケーブル(LEC-W2-U)を
別途手配ください。

動作環境

OS	Windows®10 (64bit)	Windows®7
		Windows®8
ソフト ウェア	ACT Controller 2 (JXC-BCW機能付)	Windows®10
		JXC-BCW

※Windows®7, Windows®8, Windows®10は、
米国マイクロソフト社の登録商標です。

SMCホームページ
<https://www.smcworld.com>

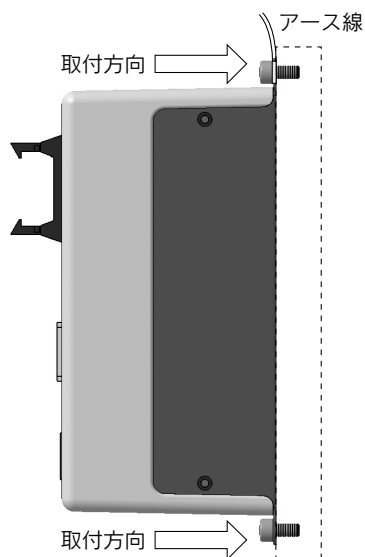
仕様

型式	JXC51 JXC61
制御対象モータ	ステップモータ(サーボDC24V)
電源仕様	電源電圧: DC24V±10%
消費電流(コントローラ単体)	100mA以下
制御対象エンコーダ	インクリメンタル/バッテリーレス アブソリュート
パラレル入力	入力点数11点(フォトカプラ絶縁)
パラレル出力	出力点数13点(フォトカプラ絶縁)
シリアル通信	RS485 (LEC-T1、JXC-W2専用)
メモリ	EEPROM
LED表示部	PWR, ALM
ケーブル長[m]	アクチュエータケーブル: 20以下
冷却方式	自然空冷
使用温度範囲[°C]	0~55℃(凍結なきこと)
使用湿度範囲[%RH]	90以下(結露なきこと)
絶縁抵抗[MΩ]	外部端子一括とケース間、50(DC500V)
質量[g]	150(ねじ取付形)、170(DINレール取付形)

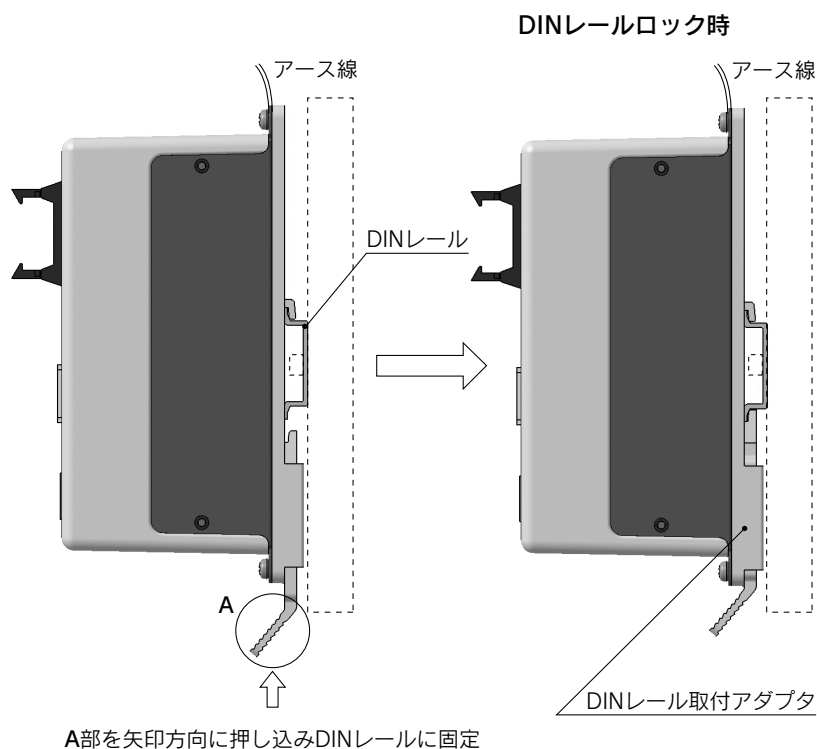
JXC51/61 Series

取付方法

a) ねじ取付(JXC□17□-□)
(M4ねじを2本を使用して取付けする場合)



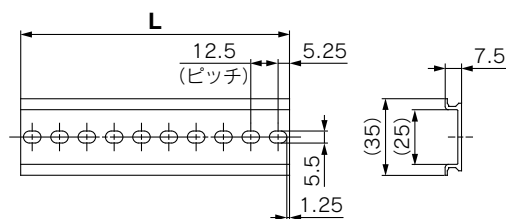
b) DINレール取付(JXC□18□-□)
(DINレールを使用して取付けする場合)



注) LEシリーズ サイズ25以上との使用時は、コントローラの設置間隔を10mm以上あけてください。

DINレール AXT100-DR-□

※□はDINレール寸法表よりNo.を記入してください。
取付寸法はP.10外形寸法図をご参照ください。



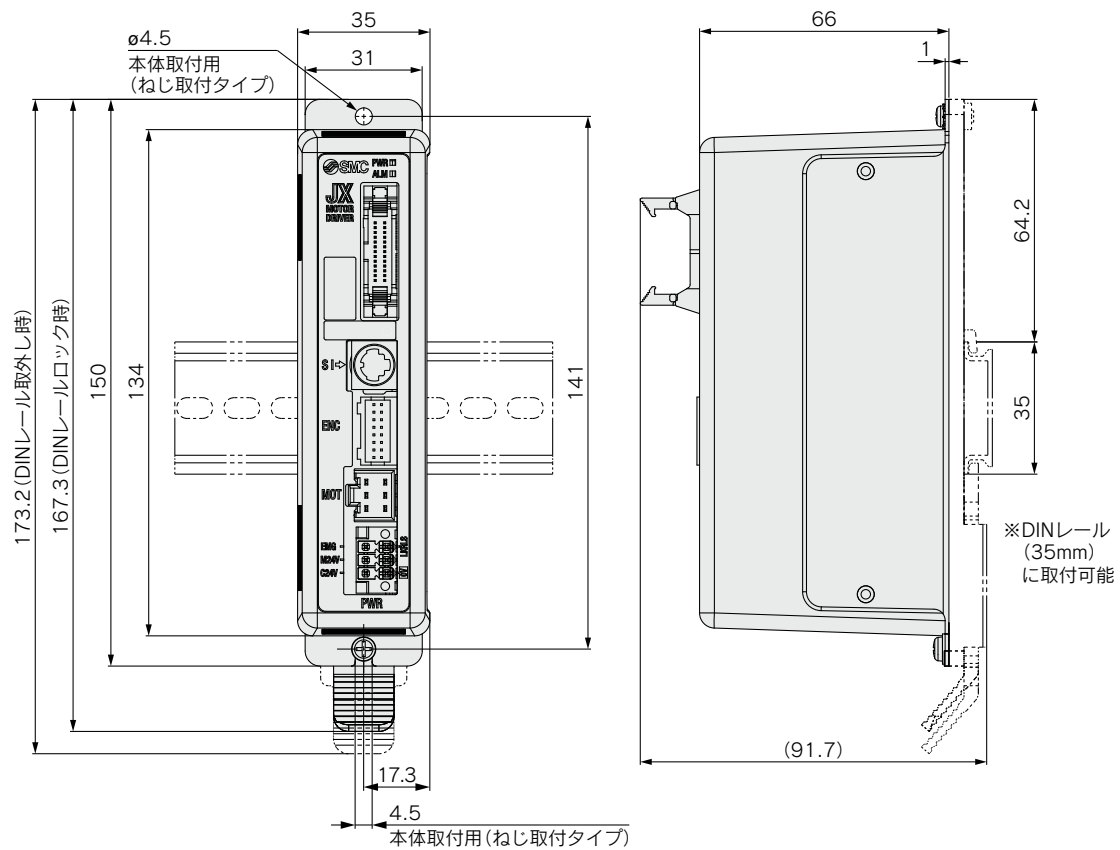
L寸法表[mm]

No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
L	23	35.5	48	60.5	73	85.5	98	110.5	123	135.5	148	160.5	173	185.5	198	210.5	223	235.5	248	260.5
No.	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
L	273	285.5	298	310.5	323	335.5	348	360.5	373	385.5	398	410.5	423	435.5	448	460.5	473	485.5	498	510.5

DINレール取付アダプタ LEC-D0(取付ねじ2本付)

ねじ取付形コントローラに後からDINレール取付アダプタを取付ける場合にご使用ください。

外形寸法図



JXC51/61 Series

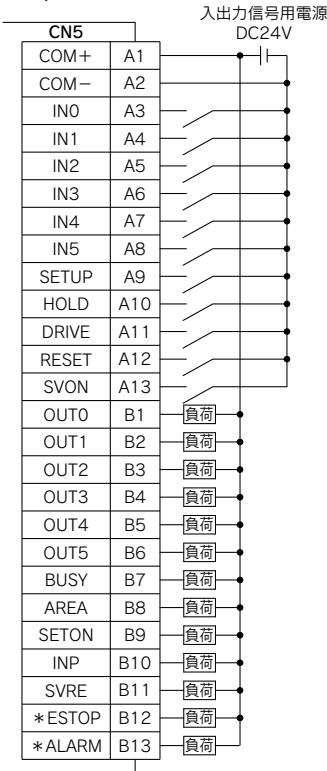
配線例

パラレルI/Oコネクタ

※PLC等とパラレルI/Oコネクタに接続の際は、I/Oケーブル(LEC-CN5-□)をご使用ください。
※コントローラのパラレル入出力仕様(NPN, PNP仕様)によって配線が異なります。

配線図

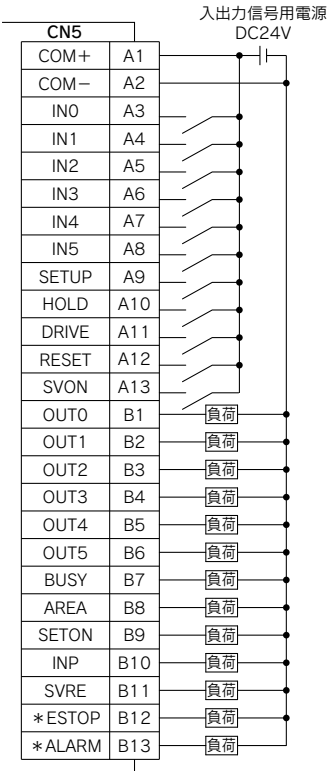
JXC51□□-□(NPN)



入力信号詳細

名称	内容
COM+	入出力信号用電源DC24Vの24V側を接続
COM-	入出力信号用電源DC24Vの0V側を接続
IN0~IN5	ステップデータ指定Bit No. (IN0~5の組合せで入力指示)
SETUP	原点復帰指示
HOLD	動作の一時停止
DRIVE	運転指示
RESET	アラームのリセットおよび動作中断
SVON	サーボON指示

JXC61□□-□(PNP)



出力信号詳細

名称	内容
OUT0~OUT5	動作中のステップデータNo.を出力
BUSY	アクチュエータ移動中にON
AREA	ステップデータエリア出力設定範囲内でON出力
SETON	原点復帰時ON出力
INP	目標位置または目標推力に達するとON (位置決め完了時または押当て完了時ON)
SVRE	サーボON状態でON
*ESTOP ^{注)}	EMG停止指示時OFF
*ALARM ^{注)}	アラーム発生時OFF

注) 負論理(N.C.)の信号です。

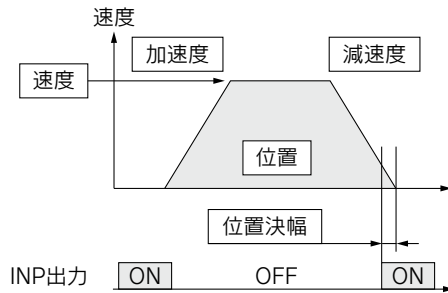
ステップデータ設定方法

①位置決め時ステップデータの設定方法

目標位置に向かって移動して、目標位置にて停止する動作になります。

下図は設定項目と動作を表したイメージ図です。

この時の各設定項目と設定値について以下に記します。



◎：要設定項目
○：必要に応じて調整
—：設定不要項目

ステップデータ(位置決め設定)

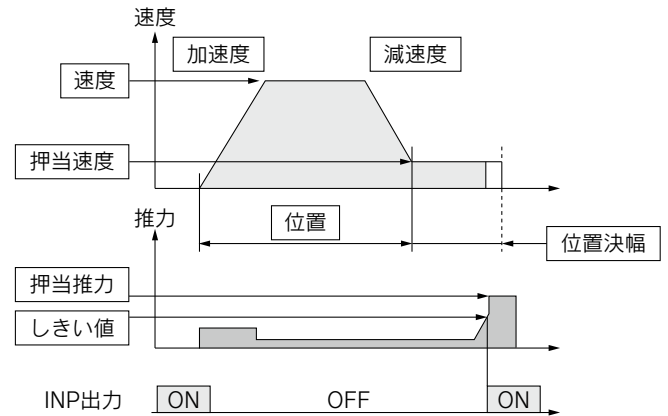
要否	項目	詳細
◎	動作方法	絶対位置移動の場合はABS、相対位置移動の場合はINCと設定します。
◎	速度	目標位置への移動速度です。
◎	位置	目標位置を表します。
○	加速度	起動時にゆっくり速度を上げるか、急に速度を上げるかを設定するパラメータです。数値を上げるほど急加速になります。
○	減速度	停止時に急停止するか、ゆっくり停止するかを設定するパラメータです。数値を上げるほど急停止になります。
◎	押当推力	0を設定します。(1~100を設定すると押当て運転になります。)
—	しきい値	設定不要です。
—	押当速度	設定不要です。
○	位置決推力	位置決め運転時の最大トルクになります。(特に変更する必要はありません。)
○	エリア1, エリア2	AREA出力のONする条件です。
○	位置決幅	INP出力のONする条件です。目標位置に対してこの位置決幅の範囲に入るとINP出力をONします。(初期値のまま特に変更する必要はありません。動作完了前に到達信号を取りたい場合は数値を大きくしてください。)

②押当て時のステップデータの設定方法

押当て開始位置に向かって移動して、押当て開始位置より、設定した推力以下で押当てを行う動作になります。

下図は設定項目と動作を表したイメージ図です。

この時の各設定項目と設定値について以下に記します。



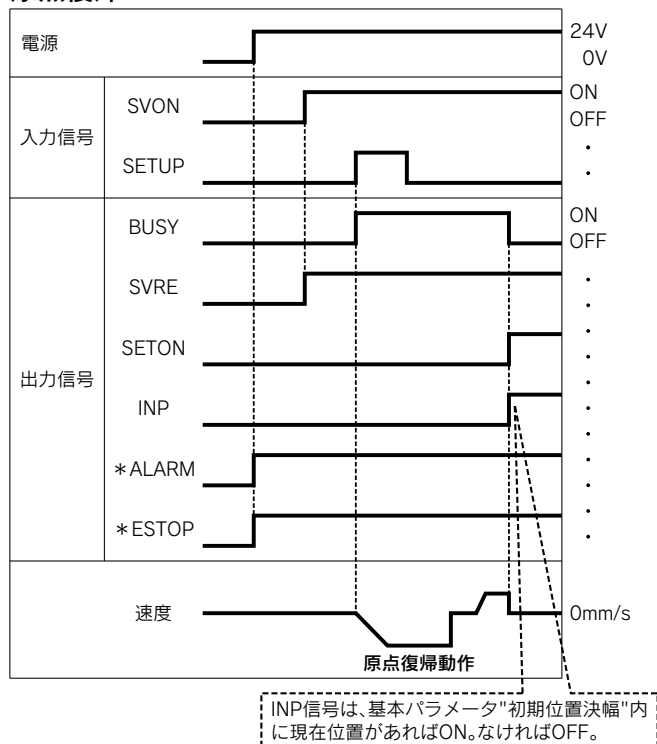
◎：要設定項目
○：必要に応じて調整

ステップデータ(押当て設定)

要否	項目	詳細
◎	動作方法	絶対位置移動の場合はABS、相対位置移動の場合はINCと設定します。
◎	速度	押当て開始位置への移動速度です。
◎	位置	押当て開始位置を表します。
○	加速度	起動時にゆっくり速度を上げるか、急に速度を上げるかを設定するパラメータです。数値を上げるほど急加速になります。
○	減速度	停止時に急停止するか、ゆっくり停止するかを設定するパラメータです。数値を上げるほど急停止になります。
◎	押当推力	押当て時の推力割合を指定します。電動アクチュエータのタイプにより設定範囲が異なりますので、ご使用の電動アクチュエータの資料をご確認ください。
◎	しきい値	INP出力のONする条件です。この値以上の推力を発生するとINP出力がONになります。押当推力以下の値に設定ください。
○	押当速度	押当て時の速度になります。高い速度で設定すると、当たったときの衝撃で、電動アクチュエータやワークが破損することがありますので、小さい値で設定ください。設定値の目安は、ご使用の電動アクチュエータの資料をご確認ください。
○	位置決推力	位置決め運転時の最大トルクになります。(特に変更する必要はありません。)
○	エリア1, エリア2	AREA出力のONする条件です。
◎	位置決幅	押当て時の移動量です。この移動量を超えた場合、押当てしていなくても停止します。移動量を超えた場合の停止ではINP出力はONしません。

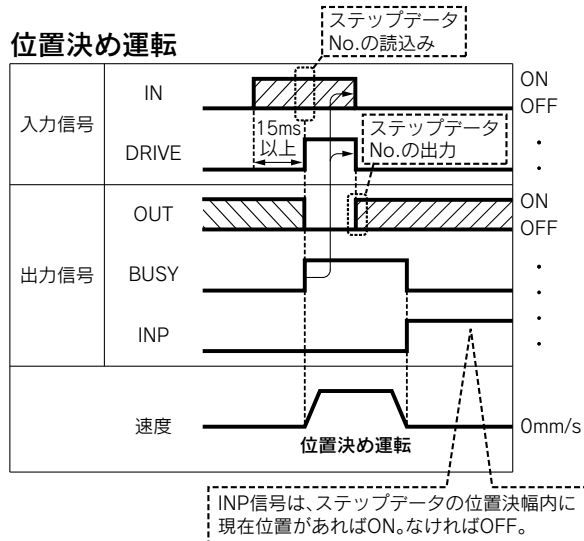
信号タイミング

原点復帰



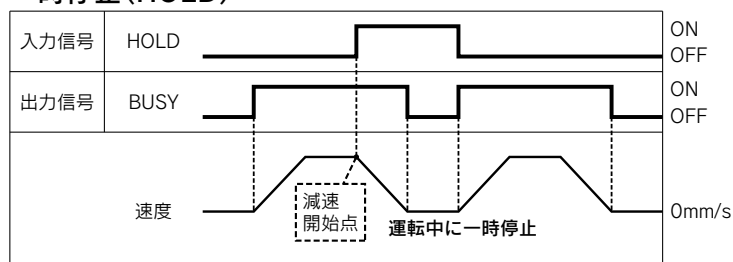
※「*ALARM」と「*ESTOP」は、負論理表記とします。

位置決め運転



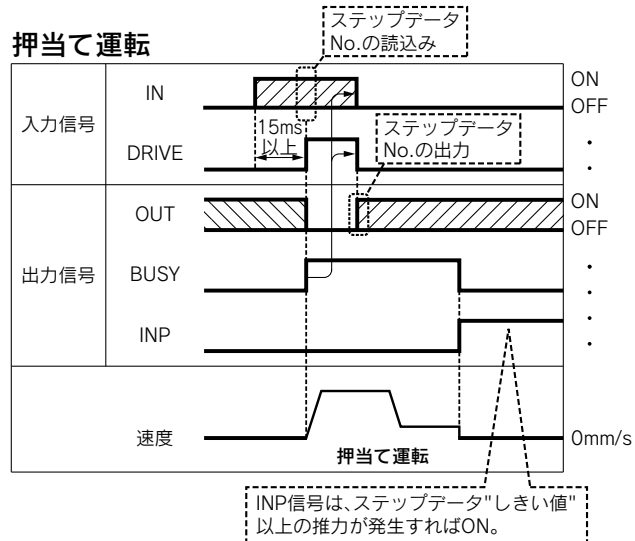
※「OUT」は「DRIVE」がONからOFFした場合出力されます。LEMシリーズ用コントローラにつきましては製品取扱説明書をご確認ください。
(初期時、「DRIVE」または「RESET」のON時、「*ESTOP」のOFF時、「OUT」出力は全てOFFです。)

一時停止 (HOLD)

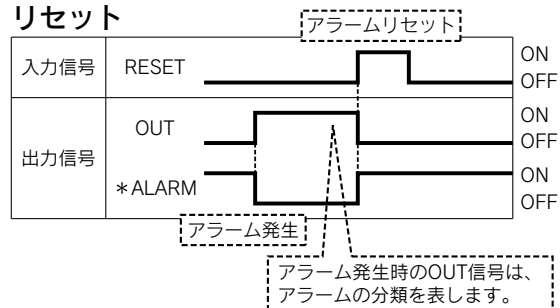


※押当て運転にて位置決幅内の時は、HOLD信号が入力されても停止しません。

押当て運転



リセット



※「*ALARM」は、負論理表記とします。

アクチュエータケーブル

[ステップモータ(サーボ DC24V)用ロボットケーブル、標準ケーブル]

LE-CP-1- 1 -

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

※受注生産(ロボットケーブルのみ対応)

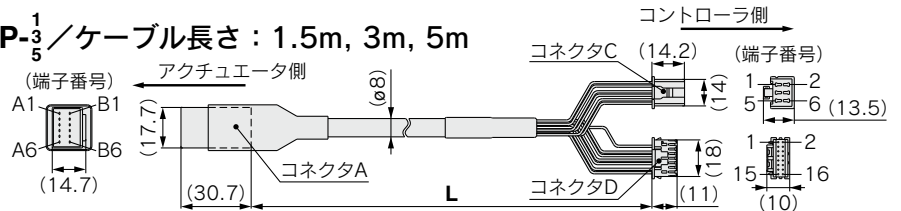
ケーブル種類

無記号	ロボットケーブル (耐屈曲ケーブル)
S	標準ケーブル

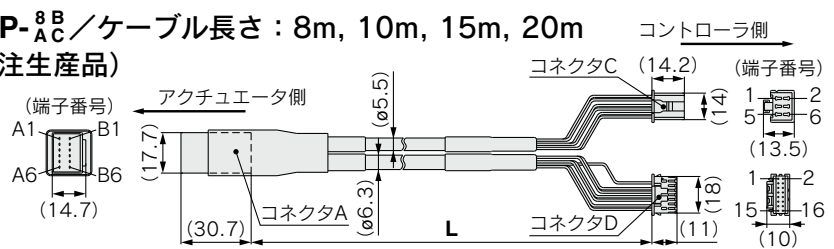
質量

製品品番	質量(g)	備考
LE-CP-1-S	190	標準ケーブル
LE-CP-3-S	280	
LE-CP-5-S	460	
LE-CP-1	140	ロボットケーブル
LE-CP-3	260	
LE-CP-5	420	
LE-CP-8	790	
LE-CP-A	980	
LE-CP-B	1460	
LE-CP-C	1940	

LE-CP- $\frac{1}{5}$ / ケーブル長さ: 1.5m, 3m, 5m



LE-CP- $\frac{8}{AC}$ / ケーブル長さ: 8m, 10m, 15m, 20m
(※受注生産品)



信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル緑色	コネクタC 端子番号
A	B-1	茶	2
A	A-1	赤	1
B	B-2	橙	6
B	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	緑	3
COM-B/-	A-3	青	4
信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル緑色	コネクタD 端子番号
Vcc	B-4	茶	12
GND	A-4	黒	13
A	B-5	赤	7
A	A-5	黒	6
B	B-6	橙	9
B	A-6	黒	8
		—	3

[ステップモータ(サーボ DC24V)用ロック・センサ付ロボットケーブル、標準ケーブル]

LE-CP-1-B- 1 - B -

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

※受注生産(ロボットケーブルのみ対応)

ロック・センサ付

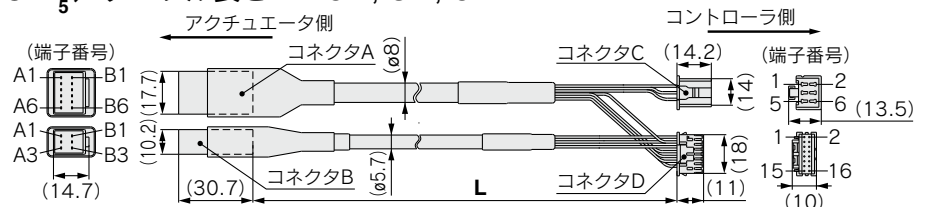
ケーブル種類

無記号	ロボットケーブル (耐屈曲ケーブル)
S	標準ケーブル

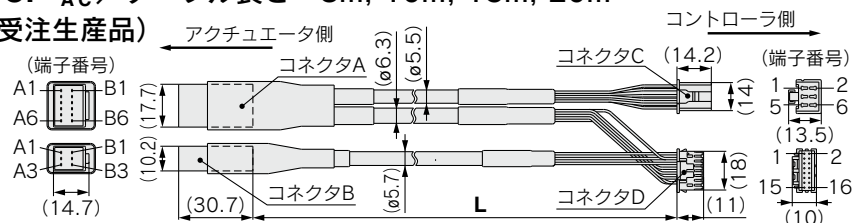
質量

製品品番	質量(g)	備考
LE-CP-1-B-S	240	標準ケーブル
LE-CP-3-B-S	380	
LE-CP-5-B-S	630	
LE-CP-1-B	190	ロボットケーブル
LE-CP-3-B	360	
LE-CP-5-B	590	
LE-CP-8-B	1060	
LE-CP-A-B	1320	
LE-CP-B-B	1920	
LE-CP-C-B	2620	

LE-CP- $\frac{1}{5}$ / ケーブル長さ: 1.5m, 3m, 5m



LE-CP- $\frac{8}{AC}$ / ケーブル長さ: 8m, 10m, 15m, 20m
(※受注生産品)



信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル緑色	コネクタC 端子番号
A	B-1	茶	2
A	A-1	赤	1
B	B-2	橙	6
B	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	緑	3
COM-B/-	A-3	青	4
信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル緑色	コネクタD 端子番号
Vcc	B-4	茶	12
GND	A-4	黒	13
A	B-5	赤	7
A	A-5	黒	6
B	B-6	橙	9
B	A-6	黒	8
		—	3
信号名	コネクタB 端子番号	ケーブル緑色	コネクタD 端子番号
ロック(+)	B-1	赤	4
ロック(-)	A-1	黒	5
センサ(+)	B-3	茶	1
センサ(-)	A-3	青	2

JXC51/61 Series

オプション:アクチュエータケーブル

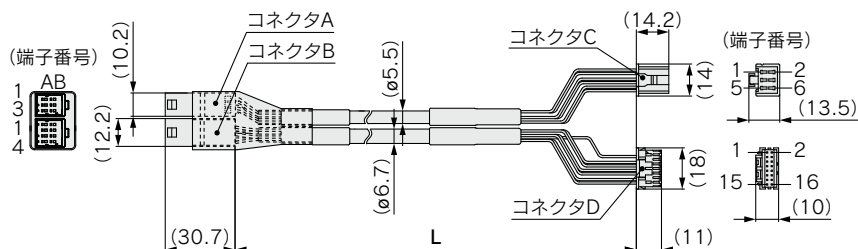
[バッテリーレス アブソ(ステップモータ DC24V)用ロボットケーブル]

LE-CE-1

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8※
A	10※
B	15※
C	20※

※受注生産



質量

製品品番	質量(g)	備考
LE-CE-1	190	ロボットケーブル
LE-CE-3	360	
LE-CE-5	570	
LE-CE-8	900	
LE-CE-A	1120	
LE-CE-B	1680	
LE-CE-C	2210	

信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル線色	コネクタC 端子番号
A	B-1	茶	2
$\bar{A}$	A-1	赤	1
B	B-2	橙	6
$\bar{B}$	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	緑	3
COM-B/—	A-3	青	4
信号名	コネクタB 端子番号	ケーブル線色	コネクタD 端子番号
Vcc	B-1	茶	12
GND	A-1	黒	13
$\bar{A}$	B-2	赤	7
A	A-2	黒	6
$\bar{B}$	B-3	橙	9
B	A-3	黒	8
SD+ (RX)	B-4	黄	11
SD- (TX)	A-4	黒	10
		黒	3

[バッテリーレス アブソ(ステップモータ DC24V)用ロック付ロボットケーブル]

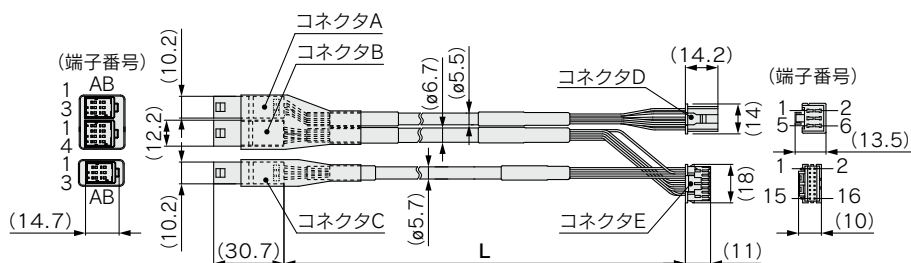
LE-CE-1-B

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8※
A	10※
B	15※
C	20※

※受注生産

ロック・センサ付



質量

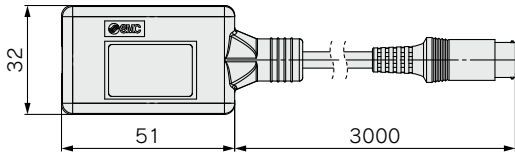
製品品番	質量(g)	備考
LE-CE-1-B	240	ロボットケーブル
LE-CE-3-B	460	
LE-CE-5-B	740	
LE-CE-8-B	1170	
LE-CE-A-B	1460	
LE-CE-B-B	2120	
LE-CE-C-B	2890	

信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル線色	コネクタD 端子番号
A	B-1	茶	2
$\bar{A}$	A-1	赤	1
B	B-2	橙	6
$\bar{B}$	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	緑	3
COM-B/—	A-3	青	4
信号名	コネクタB 端子番号	ケーブル線色	コネクタE 端子番号
Vcc	B-1	茶	12
GND	A-1	黒	13
$\bar{A}$	B-2	赤	7
A	A-2	黒	6
$\bar{B}$	B-3	橙	9
B	A-3	黒	8
SD+ (RX)	B-4	黄	11
SD- (TX)	A-4	黒	10
		黒	3
回路呼び	コネクタC 端子番号		
ロック(+)	B-1	赤	4
ロック(-)	A-1	黒	5
センサ(+)	B-3	茶	1
センサ(-)	A-3	青	2

オプション

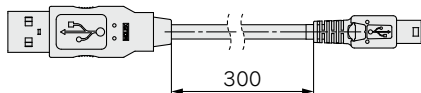
■コントローラ設定用通信ケーブル

①通信ケーブル JXC-W2A-C



※コントローラに直接接続可能です。

②USBケーブル LEC-W2-U



③コントローラ設定キット JXC-W2A

通信ケーブル(JXC-W2A-C)とUSBケーブル(LEC-W2-U)のセット品です。

〈コントローラ設定用ソフト・USBドライバ〉

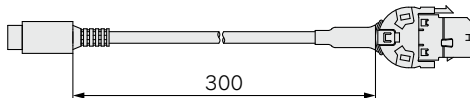
- ・コントローラ設定ソフトウェア
 - ・USBドライバ(JXC-W2A-C用)
- 当社ホームページよりダウンロードしてください。
<https://www.smcworld.com>

動作環境

OS	Windows®7, Windows®8.1, Windows®10
通信インターフェース	USB1.1またはUSB2.0ポート
ディスプレイ	1024×768以上

※Windows®7, Windows®8.1, Windows®10は、米国マイクロソフト社の登録商標です。

■変換ケーブル P5062-5(ケーブル長：300mm)



※コントローラとティーチングボックス(LEC-T1-3□J□)もしくはコントローラ設定用通信ケーブル(LEC-W2A-C)を接続する場合、変換ケーブルが必要です。

■I/Oケーブル

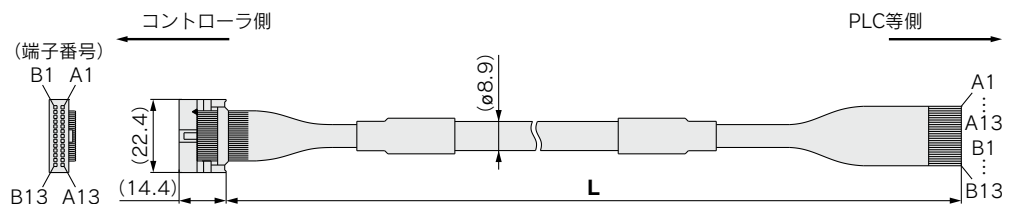
LEC-CN5-1

ケーブル長さ(L) [m]	
1	1.5
3	3
5	5

※導体サイズ：AWG28

質量

製品品番	質量(g)
LEC-CN5-1	170
LEC-CN5-3	320
LEC-CN5-5	520

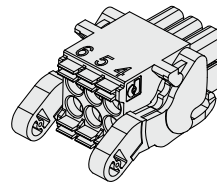


コネクタピンNo.	絶縁体色	ドットマーク	ドットの色
A1	薄茶	■	黒
A2	薄茶	■	赤
A3	黄	■	黒
A4	黄	■	赤
A5	若草	■	黒
A6	若草	■	赤
A7	灰	■	黒
A8	灰	■	赤
A9	白	■	黒
A10	白	■	赤
A11	薄茶	■ ■	黒
A12	薄茶	■ ■	赤
A13	黄	■ ■	黒

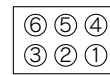
コネクタピンNo.	絶縁体色	ドットマーク	ドットの色
B1	黄	■ ■	赤
B2	若草	■ ■	黒
B3	若草	■ ■	赤
B4	灰	■ ■	黒
B5	灰	■ ■	赤
B6	白	■ ■	黒
B7	白	■ ■	赤
B8	薄茶	■ ■ ■	黒
B9	薄茶	■ ■ ■	赤
B10	黄	■ ■ ■	黒
B11	黄	■ ■ ■	赤
B12	若草	■ ■ ■	黒
B13	若草	■ ■ ■	赤
—	シールド		

■電源プラグ JXC-CPW

※電源プラグは付属品です。



〈適合電線サイズ〉
 AWG20 (0.5mm²) 被覆外径2.0mm以下



- ① C24V ④ 0V
- ② M24V ⑤ N.C.
- ③ EMG ⑥ LK RLS

電源プラグ詳細

端子名	機能名	機能説明
0V	共通電源(-)	M24V端子/C24V端子/EMG端子/LK RLS端子 共通(-)
M24V	モータ動力電源(+)	コントローラのモータ動力電源(+側)
C24V	制御電源(+)	コントローラの制御電源(+側)
EMG	停止(+)	外部停止回路の接続端子
LK RLS	ロック解除(+)	ロック強制解除スイッチの接続端子

■ティーチングボックス

LEC-T1-3JG

ティーチングボックス

ケーブル長さ[m]
 3 3

初期表示言語

J	日本語
E	英語

※日本語/英語表示言語変更可能。



イネーブルスイッチ

無記号	イネーブルスイッチなし
S	イネーブルスイッチ付

※ジョグおよびテスト機能用インターロックスイッチ。

停止スイッチ

G	停止スイッチ付
---	---------

仕様

項目	内容
スイッチ	停止スイッチ、イネーブルスイッチ(オプション)
ケーブル長さ[m]	3
保護構造	IP64(接続コネクタ除く)
使用温度範囲[℃]	5~50
使用湿度範囲[%RH]	90以下(結露なきこと)
質量[g]	350(ケーブル除く)

ステップモータコントローラ



JXCE□/91/P1/D1/L□/M1 Series



型式表示方法

JXC D 1 7 T - □

① ② ③ ④ ⑤

① 通信プロトコル

		標準	安全機能 STO対応
E	EtherCAT	●	●
9	EtherNet/IP™	●	—
P	PROFINET	●	—
D	DeviceNet®	●	—
L	IO-Link	●	●
M	CC-Link	●	—

② 軸数・特殊仕様

1	1軸、標準仕様
F	1軸、安全機能STO対応

③ 取付方法

7	ねじ取付形
8※	DINレール取付形

※DINレールは付属しません。
別途手配となります。(P.25)

④ オプション

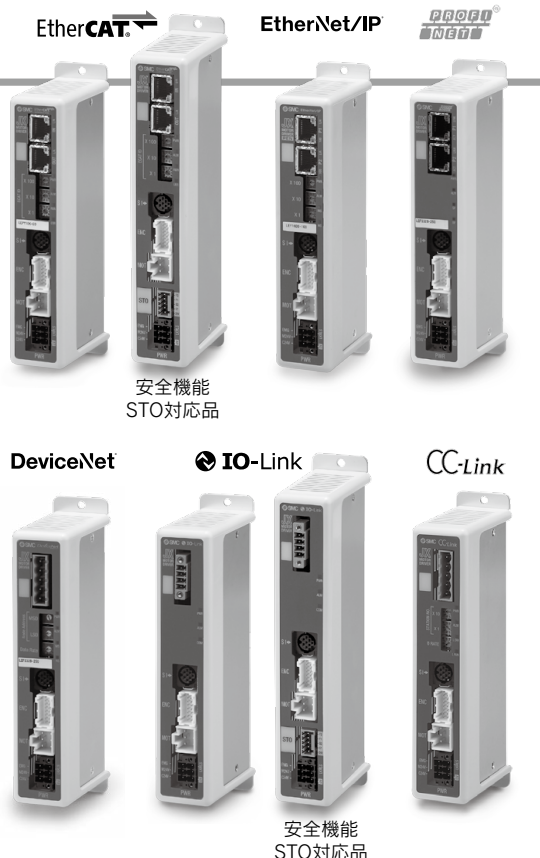
無記号	オプションなし
S	ストレート型通信プラグ付属
T	T分岐型通信プラグ付属

※JXCD1、JXCM1以外の際は「無記号」のみ選択ください。

⑤ アクチュエータ型式

ケーブル仕様、アクチュエータオプションを除く型式 例：LEFS16B-100B-S1□□の場合 「LEFS16B-100」と記入してください。	
BC	ブラックコントローラ注)

注) 専用ソフトウェア(JXC-BCW)が必要となります。



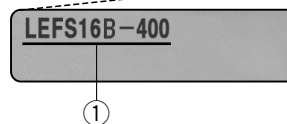
JXC51/61 Series

JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

対象のアクチュエータ仕様を設定のうえ、コントローラ単体販売を行っています。

コントローラとアクチュエータの組合せが正しいか必ずご確認ください。

① "アクチュエータ"と"ドライバ記載アクチュエータ品番"の一致



※ご使用に関しては取扱説明書をご参照ください。取扱説明書は当社ホームページからダウンロード願います。https://www.smcworld.com

ブラックコントローラ(JXC□□□□-BC)注意事項

ブラックコントローラは、組み合わせて使用するアクチュエータ用データをお客様にて書き込みいただけるコントローラです。データ書き込みにはコントローラ設定ソフトウェアACT Controller 2、または専用ソフトウェア(JXC-BCW)をご使用ください。
・ACT Controller 2およびJXC-BCWはSMCホームページよりダウンロードください。
・本ソフトウェアを使用するには、コントローラ設定用通信ケーブル(JXC-W2A-C) USBケーブル(LEC-W2-U)を別途手配ください。

動作環境

OS	Windows®10 (64bit)	Windows®7	Windows®8	Windows®10
ソフトウェア	ACT Controller 2 (JXC-BCW機能付)	JXC-BCW		

※Windows®7, Windows®8, Windows®10は、米国マイクロソフト社の登録商標です。

SMCホームページ <https://www.smcworld.com>



JXCE□/91/P1/D1/L□/M1 Series

仕様

型式		JXCE1	JXCEF	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCLF	JXCM1
ネットワーク名称		EtherCAT		EtherNet/IP™	PROFINET	DeviceNet®	IO-Link		CC-Link
制御対象モータ		ステップモータ (サーボDC24V)							
電源仕様		電源電圧：DC24V±10%							
消費電流(コントローラ単位)		200mA以下		130mA以下	200mA以下	100mA以下	100mA以下		100mA以下
制御対象エンコーダ		インクリメンタル/バッテリーレス アブソリュート							
通信仕様	適用システム	プロトコル名	EtherCAT注2)	EtherNet/IP™注2)	PROFINET注2)	DeviceNet®	IO-Link		CC-Link
		バージョン注1)	Conformance Test Record V.1.2.6	Volume1 (Edition3.14) Volume2 (Edition1.15)	Specification Version 2.32	Volume1 (Edition3.14) Volume3 (Edition1.13)	Version 1.1 ポートClass A		Ver1.10
	通信速度	100Mbps注2)	10/100Mbps注2) (オートネゴシエーション)	100Mbps注2)	125/250/500kbps	230.4kbps (COM3)		156kbps, 625kbps, 2.5Mbps, 5Mbps, 10Mbps	
	設定ファイル注3)	ESIファイル	EDSファイル	GSDMLファイル	EDSファイル	IODDファイル		CSP+ファイル	
	占有エリア	入力20バイト 出力36バイト	入力36バイト 出力36バイト	入力36バイト 出力36バイト	入力4,10,20バイト 出力4,12,20,36バイト	入力14バイト 出力22バイト		1局、2局、4局	
	終端抵抗	付属なし							
メモリ		EEPROM							
LED表示部		PWR, RUN, ALM, ERR		PWR, ALM, MS, NS	PWR, ALM, SF, BF	PWR, ALM, MS, NS	PWR, ALM, COM		PWR, ALM, L ERR, L RUN
ケーブル長[m]		アクチュエータケーブル：20以下							
冷却方式		自然空冷							
使用温度範囲[℃]		0～55(凍結なきこと) 注4)							
使用湿度範囲[%RH]		90以下(結露なきこと)							
絶縁抵抗[MΩ]		外部端子一括とケース間、50(DC500V)							
安全機能		—	STO,SS1-t	—				STO, SS1-t	—
安全規格		—	EN61508 SIL3 ^{注5)} EN62061 SIL CL3 ^{注5)} EN ISO13849-1 Cat.3 PL ^{注5)}	—				EN61508 SIL3 ^{注5)} EN62061 SIL CL3 ^{注5)} EN ISO13849-1 Cat.3 PL ^{注5)}	—
質量[g]	ねじ取付形	220	250	210	220	210	190	220	170
	DINレール取付形	240	270	230	240	230	210	240	190

注1) バージョン情報は変更されることがありますので、あらかじめご了承ください。
注2) PROFINET、EtherNet/IP™、EtherCATは、シールド付CAT5以上の通信ケーブルをご使用ください。
注3) 設定ファイルは当社ホームページからダウンロードできます。
注4) コントローラバージョン1製品、バージョン2製品の使用温度範囲は0～40℃になります。コントローラバージョン記号の識別方法は、ホームページWEBカタログをご確認ください。
注5) 上記安全水準は最大値であり、機器の構成や点検方法によって達成可能水準が変わります。
詳細は必ずSafety Manual: JXC#-OMY0009をご参照ください。

■商標に関して
EtherNet/IP® is a registered trademark of ODVA, Inc.
DeviceNet® is a registered trademark of ODVA, Inc.
EtherCAT® is registered trademark and patented technology, licensed by Beckhoff Automation GmbH, Germany.

動作指示例

各通信プロトコルにて最大64点のステップデータ入力以外に、数値指示運転にて各パラメータ変更を行うことができます。
※JXCL□の数値指示運転は「位置決推力」「エリア1」「エリア2」を除いた項目の数値指示が可能です。

<使用例> 2点間移動。

No.	動作方法	速度	位置	加速度	減速度	押当推力	しきい値	押当速度	位置決推力	エリア1	エリア2	位置決幅
0	1: ABS	100	10	3000	3000	0	0	0	100	0	0	0.50
1	1: ABS	100	100	3000	3000	0	0	0	100	0	0	0.50

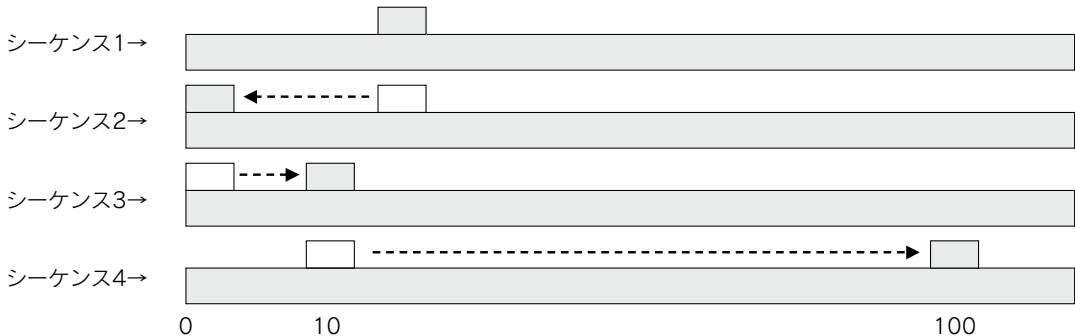
<ステップNo.指示運転>

シーケンス1: サーボON指示
シーケンス2: 原点復帰動作指示
シーケンス3: ステップデータNo.0を指定しDRIVE信号入力
シーケンス4: 一旦DRIVE信号OFF後、ステップデータNo.1を指定しDRIVE信号入力

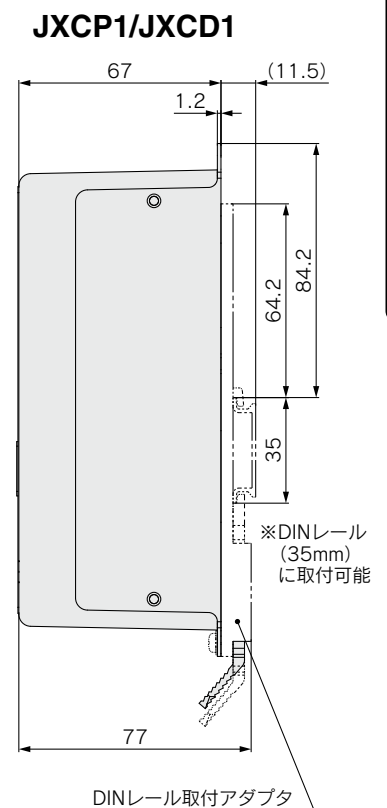
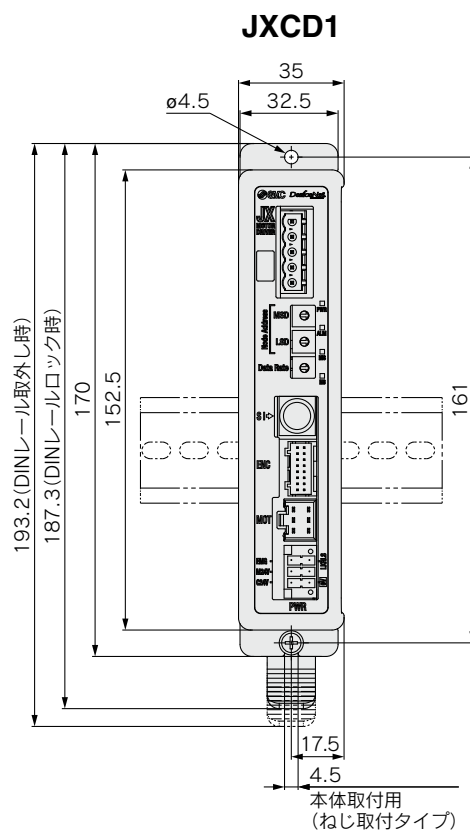
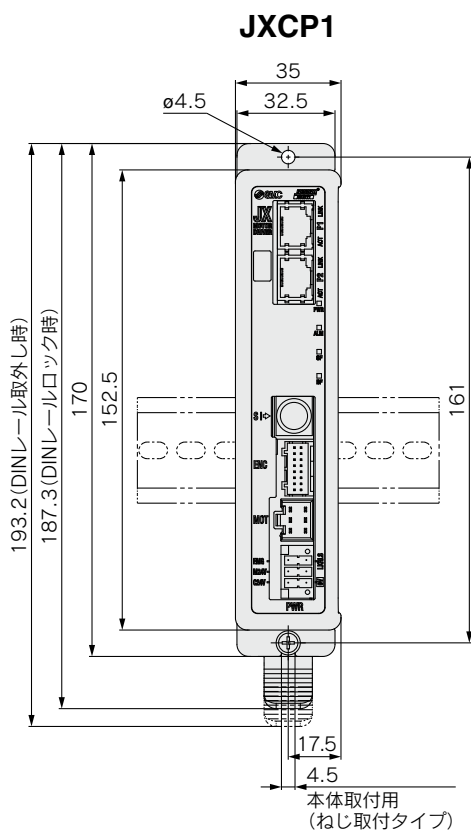
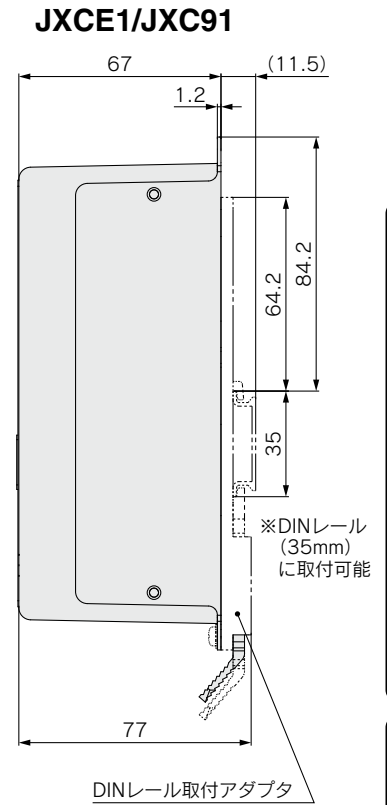
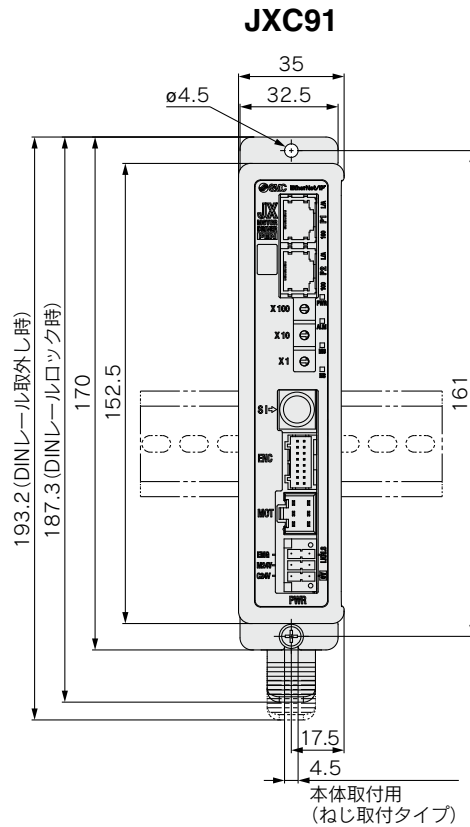
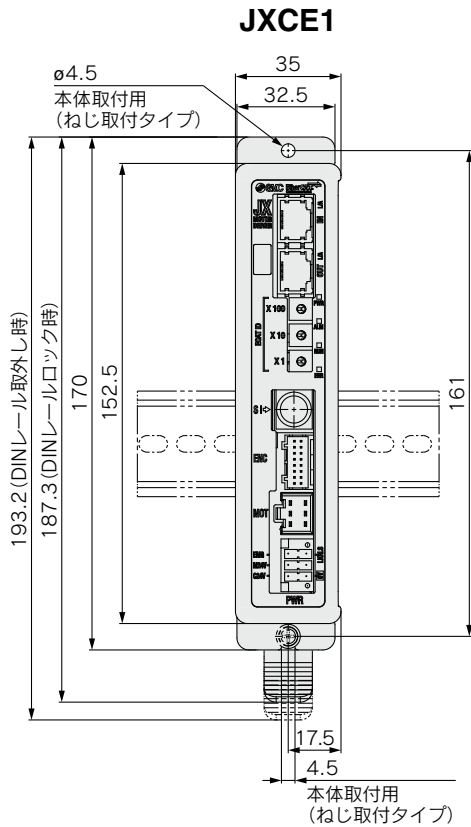
<数値指示運転>

シーケンス1: サーボON指示
シーケンス2: 原点復帰動作指示
シーケンス3: ステップデータNo.0を指定し、入力指示フラグ(位置)をON、目標位置に10を入力。その後起動フラグをON
シーケンス4: ステップデータNo.0、入力指示フラグ(位置)ON、起動フラグONのままで目標位置を100に変更

いずれの動作指示方法でも同様の動作ができます。



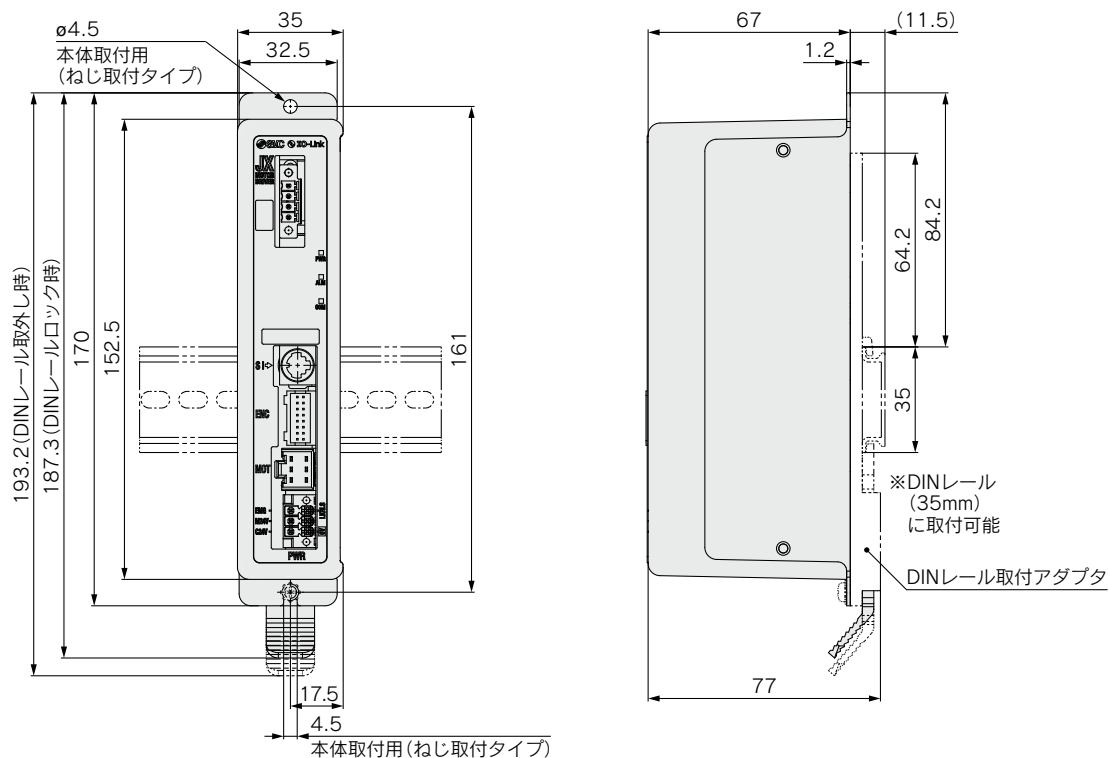
外形寸法図



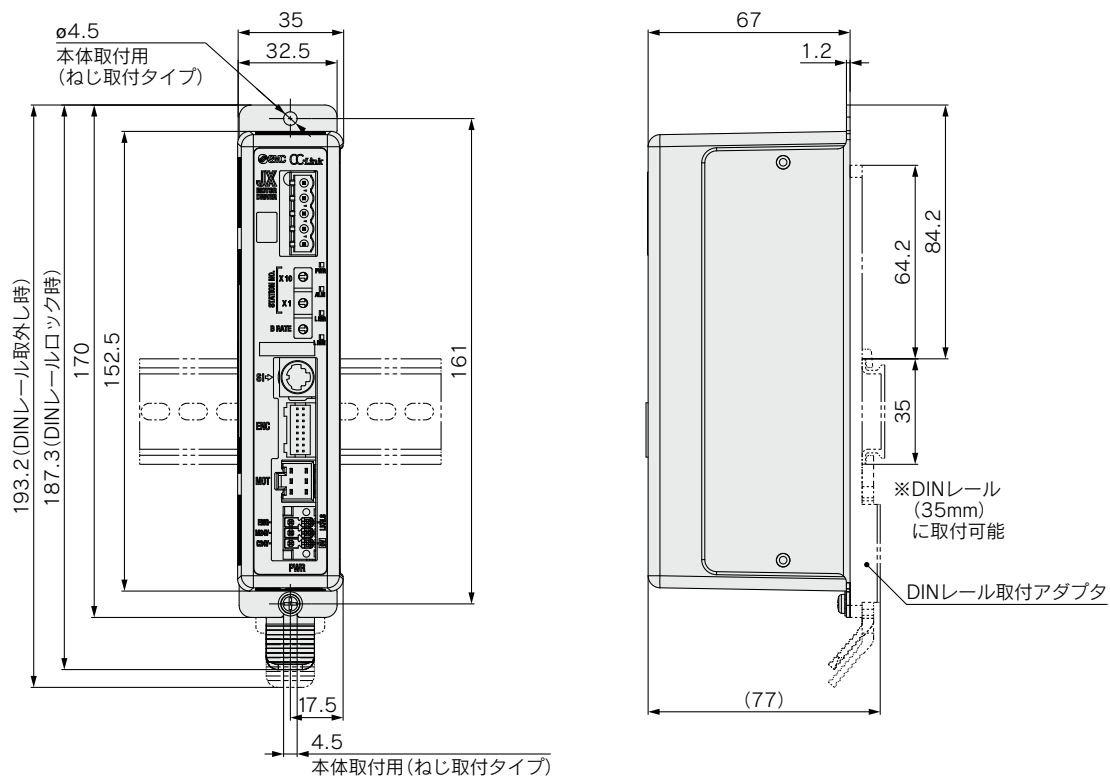
JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

外形寸法図

JXCL1

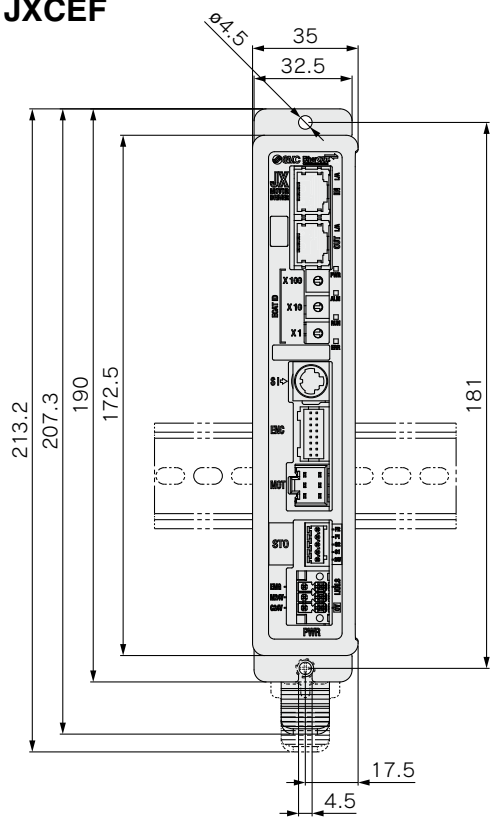


JXCM1

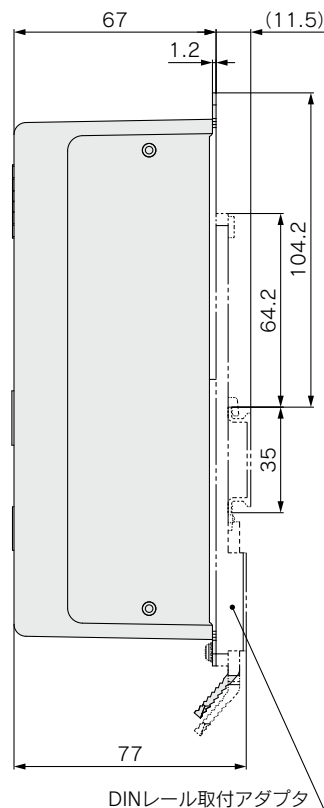
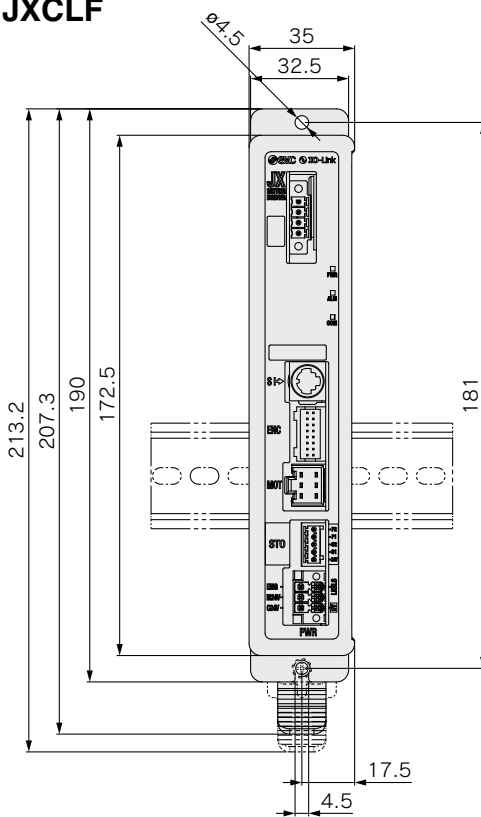


外形寸法図

JXCEF

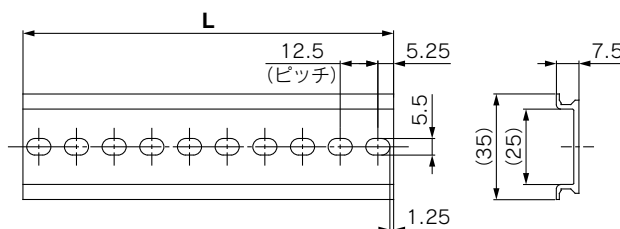


JXCLF



DINレール AXT100-DR-□

※□はDINレール寸法表よりNo.を記入してください。
取付寸法はP.20～22外形寸法図をご参照ください。



L寸法表[mm]

No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
L	23	35.5	48	60.5	73	85.5	98	110.5	123	135.5	148	160.5	173	185.5	198	210.5	223	235.5	248	260.5
No.	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
L	273	285.5	298	310.5	323	335.5	348	360.5	373	385.5	398	410.5	423	435.5	448	460.5	473	485.5	498	510.5

DINレール取付アダプタ LEC-3-D0(取付ねじ2本付)

ねじ取付形コントローラに後からDINレール取付アダプタを取付ける場合にご使用ください。

JXC51/61 Series

JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

アクチュエータケーブル

【ステップモータ(サーボ DC24V)用ロボットケーブル、標準ケーブル】

LE-CP-**1**-□

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

※受注生産(ロボットケーブルのみ対応)

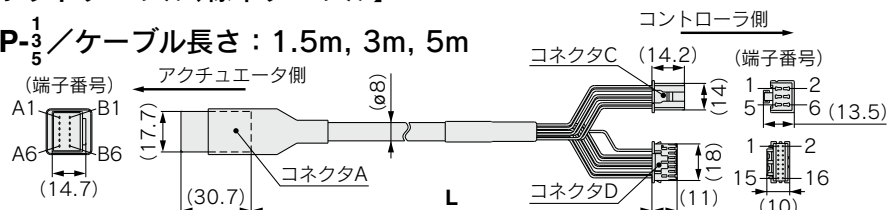
ケーブル種類

無記号	ロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)
S	標準ケーブル

質量

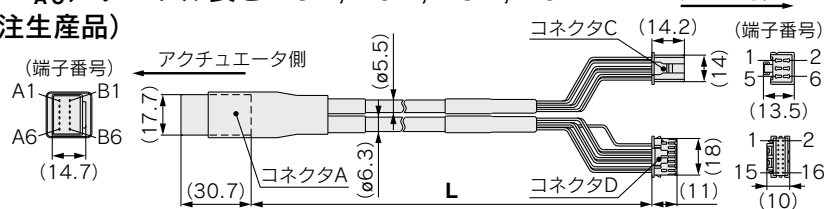
製品品番	質量(g)	備考
LE-CP-1-S	190	標準ケーブル
LE-CP-3-S	280	
LE-CP-5-S	460	ロボットケーブル
LE-CP-1	140	
LE-CP-3	260	
LE-CP-5	420	
LE-CP-8	790	
LE-CP-A	980	
LE-CP-B	1460	
LE-CP-C	1940	

LE-CP- $\frac{1}{5}$ / ケーブル長さ: 1.5m, 3m, 5m



LE-CP- $\frac{8}{AC}$ / ケーブル長さ: 8m, 10m, 15m, 20m

(※受注生産品)



信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル線色	コネクタC 端子番号
A	B-1	茶	2
A	A-1	赤	1
B	B-2	橙	6
B	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	緑	3
COM-B/-	A-3	青	4
信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル線色	コネクタD 端子番号
Vcc	B-4	茶	12
GND	A-4	黒	13
A	B-5	赤	7
A	A-5	黒	6
B	B-6	橙	9
B	A-6	黒	8
		—	3

【ステップモータ(サーボ DC24V)用ロック・センサ付ロボットケーブル、標準ケーブル】

LE-CP-**1**-B-□

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

※受注生産(ロボットケーブルのみ対応)

ロック・センサ付

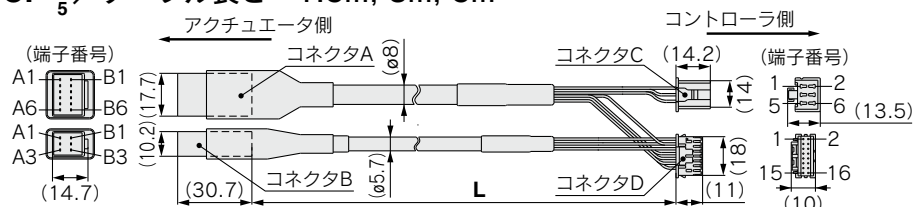
ケーブル種類

無記号	ロボットケーブル(耐屈曲ケーブル)
S	標準ケーブル

質量

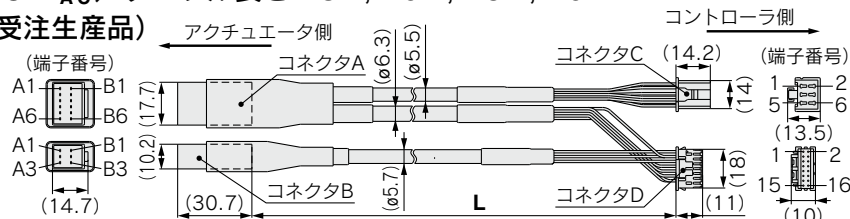
製品品番	質量(g)	備考
LE-CP-1-B-S	240	標準ケーブル
LE-CP-3-B-S	380	
LE-CP-5-B-S	630	ロボットケーブル
LE-CP-1-B	190	
LE-CP-3-B	360	
LE-CP-5-B	590	
LE-CP-8-B	1060	
LE-CP-A-B	1320	
LE-CP-B-B	1920	
LE-CP-C-B	2620	

LE-CP- $\frac{1}{5}$ / ケーブル長さ: 1.5m, 3m, 5m



LE-CP- $\frac{8}{AC}$ / ケーブル長さ: 8m, 10m, 15m, 20m

(※受注生産品)



信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル線色	コネクタC 端子番号
A	B-1	茶	2
A	A-1	赤	1
B	B-2	橙	6
B	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	緑	3
COM-B/-	A-3	青	4
信号名	コネクタA 端子番号	ケーブル線色	コネクタD 端子番号
Vcc	B-4	茶	12
GND	A-4	黒	13
A	B-5	赤	7
A	A-5	黒	6
B	B-6	橙	9
B	A-6	黒	8
		—	3
信号名	コネクタB 端子番号	ケーブル線色	コネクタD 端子番号
ロック(+)	B-1	赤	4
ロック(-)	A-1	黒	5
センサ(+)	B-3	茶	1
センサ(-)	A-3	青	2

オプション:アクチュエータケーブル

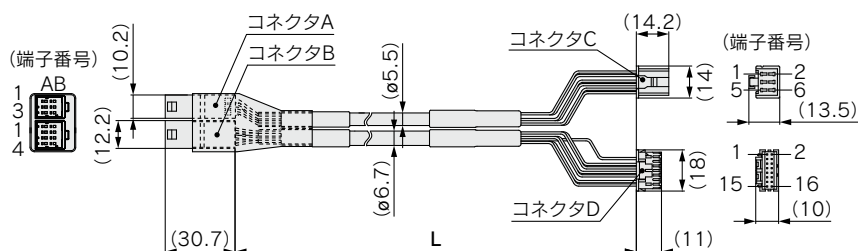
【バッテリーレス アブソ(ステップモータ DC24V)用ロボットケーブル】

LE - CE - 1

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

※受注生産



質量

製品品番	質量(g)	備考
LE-CE-1	190	ロボットケーブル
LE-CE-3	360	
LE-CE-5	570	
LE-CE-8	900	
LE-CE-A	1120	
LE-CE-B	1680	
LE-CE-C	2210	

信号名	コネクタA 端子番号
A	B-1
$\bar{A}$	A-1
B	B-2
$\bar{B}$	A-2
COM-A/COM	B-3
COM-B/—	A-3

信号名	コネクタB 端子番号
Vcc	B-1
GND	A-1
$\bar{A}$	B-2
A	A-2
$\bar{B}$	B-3
B	A-3
SD+ (RX)	B-4
SD- (TX)	A-4

Shield

ケーブル線色	コネクタC 端子番号
茶	2
赤	1
橙	6
黄	5
緑	3
青	4

ケーブル線色	コネクタD 端子番号
茶	12
黒	13
赤	7
黒	6
橙	9
黒	8
黄	11
黒	10
黒	3

JXC51/61 Series

【バッテリーレス アブソ(ステップモータ DC24V)用ロック付ロボットケーブル】

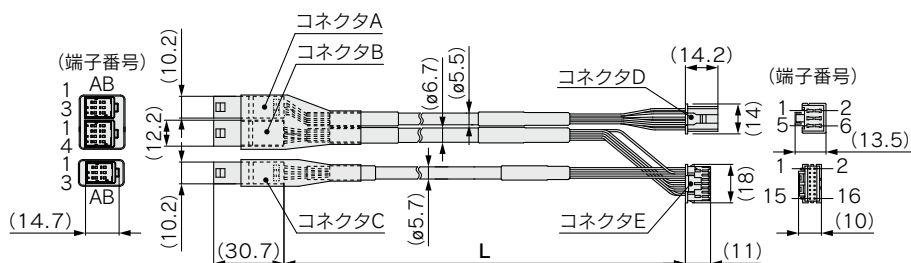
LE-CE-1-B

ケーブル長さ(L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8 [×]
A	10 [×]
B	15 [×]
C	20 [×]

※受注生産

ロック・センサ付●



質量

製品品番	質量(g)	備考
LE-CE-1-B	240	ロボットケーブル
LE-CE-3-B	460	
LE-CE-5-B	740	
LE-CE-8-B	1170	
LE-CE-A-B	1460	
LE-CE-B-B	2120	
LE-CE-C-B	2890	

信号名	コネクタA 端子番号
A	B-1
$\bar{A}$	A-1
B	B-2
$\bar{B}$	A-2
COM-A/COM	B-3
COM-B/-	A-3

信号名	コネクタB 端子番号
Vcc	B-1
GND	A-1
$\bar{A}$	B-2
A	A-2
$\bar{B}$	B-3
B	A-3
SD+ (RX)	B-4
SD- (TX)	A-4

回路呼び	コネクタC 端子番号
ロック(+)	B-1
ロック(-)	A-1
センサ(+)	B-3
ヤンサ(-)	A-3

ケーブル線色	コネクタD 端子番号
茶	2
赤	1
橙	6
黄	5
緑	3
青	4

ケーブル線色	コネクタE 端子番号
茶	12
黒	13
赤	7
黒	6
橙	9
黒	8
黄	11
黒	10
黒	3

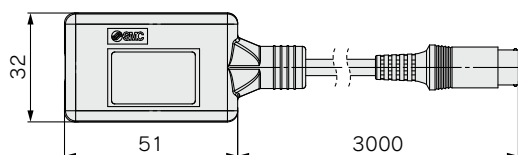
JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

オプション

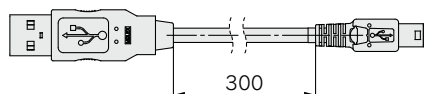
■コントローラ設定用通信ケーブル

①通信ケーブル JXC-W2A-C



※コントローラに直接接続可能です。

②USBケーブル LEC-W2-U



③コントローラ設定キット JXC-W2A

通信ケーブル(JXC-W2A-C)とUSBケーブル(LEC-W2-U)のセット品です。

〈コントローラ設定用ソフト・USBドライバ〉

- ・コントローラ設定ソフトウェア
- ・USBドライバ(JXC-W2A-C用)

当社ホームページよりダウンロードしてください。

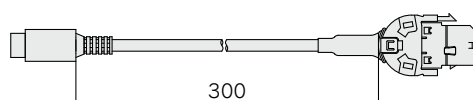
<https://www.smcworld.com>

動作環境

OS	Windows®7, Windows®8.1, Windows®10
通信インターフェース	USB1.1またはUSB2.0ポート
ディスプレイ	1024×768以上

※Windows®7, Windows®8.1, Windows®10は、米国マイクロソフト社の登録商標です。

■変換ケーブル P5062-5(ケーブル長：300mm)



※コントローラとティーチングボックス(LEC-T1-3□G□)もしくはコントローラ設定用通信ケーブル(LEC-W2A-C)を接続する場合、変換ケーブルが必要です。

■DINレール取付アダプタ LEC-3-D0

※取付ねじ2本付

ねじ取付形コントローラに後からDINレール取付アダプタを取付ける場合にご使用ください。

■DINレール AXT100-DR-□

※□はDINレール寸法表(P.22)よりNo.を記入してください。
取付寸法は外形寸法図(P.20～22)をご参照ください。

■ティーチングボックス

LEC-T1-3□J□G□

ティーチングボックス

ケーブル長さ[m]

3 3

初期表示言語

J	日本語
E	英語

※日本語/英語表示言語変更可能。

イネーブルスイッチ
(オプション)

イネーブルスイッチ

無記号	イネーブルスイッチなし
S	イネーブルスイッチ付

※ジョグおよびテスト機能用インターロックスイッチ。

停止スイッチ

G 停止スイッチ付



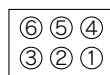
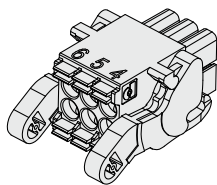
仕様

項目	内容
スイッチ	停止スイッチ、イネーブルスイッチ(オプション)
ケーブル長さ[m]	3
保護構造	IP64(接続コネクタ除く)
使用温度範囲[℃]	5～50
使用湿度範囲[%RH]	90以下(結露なきこと)
質量[g]	350(ケーブル除く)

ステップモータコントローラ **JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series**

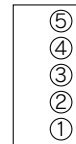
オプション

■電源プラグ JXC-CPW ※電源プラグは付属品です。



- ① C24V ④ 0V
- ② M24V ⑤ N.C.
- ③ EMG ⑥ LK RLS

■STO信号プラグ JXC-CSTO



電源プラグ詳細

端子名	機能名	機能説明
0V	共通電源(-)	M24V端子/C24V端子/EMG端子/LK RLS端子 共通(-)
M24V	モータ動力電源(+)	コントローラのモータ動力電源(+)
C24V	制御電源(+)	コントローラの制御電源(+)
EMG	停止(+)	外部停止回路の接続端子
LK RLS	ロック解除(+)	ロック強制解除スイッチの接続端子

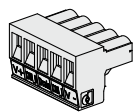
STO信号プラグ詳細

ピンNo.	信号名	機能説明
1	24V	+24V出力(Max100mA)
2	STO1	STO入力1
3	STO2	STO入力2
4	Feed back1	STO1フィードバック信号
5	Feed back2	STO2フィードバック信号

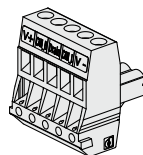
■通信プラグコネクタ

DeviceNet®用

ストレート型 JXC-CD-S



T分岐型 JXC-CD-T



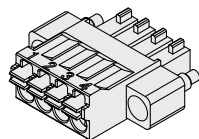
DeviceNet®用 通信プラグコネクタ詳細

端子名	機能説明
V+	DeviceNet®用電源(+)
CAN_H	通信線(High)
Drain	接地線/シールド線
CAN_L	通信線(Low)
V-	DeviceNet®用電源(-)

IO-Link用

ストレート型 JXC-CL-S

※IO-Link用通信プラグコネクタは付属品です。



IO-Link用 通信プラグコネクタ詳細

端子番号	端子名	機能詳細
1	L+	+24V
2	NC	配線不可
3	L-	0V
4	C/Q	IO-Link信号

CC-Link用

ストレート型 LEC-CMJ-S



T分岐型 LEC-CMJ-T



CC-Link用 通信プラグコネクタ詳細

端子名	機能説明
DA	CC-Link通信ラインA
DB	CC-Link通信ラインB
DG	CC-Linkグラウンドライン
SLD	CC-Linkシールド
FG	フレームグラウンド



JXC□1/JXC□F/JXC□H Series

コントローラバージョンの違いによるご注意

JXC Seriesはコントローラバージョンの違いによって、製品の内部パラメータに互換性がありませんのでご注意ください。

- JXC□1□-BCをご採用いただく場合は、JXC-BCW(パラメータ書込みツール)の最新版をご使用いただきますようお願いいたします。
- JXC-BCWにより、バージョン1製品(V1.□, S1.□)、バージョン2製品(V2.□, S2.□)、バージョン3製品(V3.□, S3.□)で作成したバックアップファイル(.bkp)は、バージョンが同じコントローラ(バージョン1製品同士、バージョン2製品同士、バージョン3製品同士)にのみ書込みが可能ですので、ご注意ください。

バージョン記号識別方法

バージョン「V3.□」または「S3.□」品 JXC□□ Series



XR V3.0

対象機種
JXC91 Series

XR S3.0 T1.0

対象機種
JXC51 Series
JXC61 Series
JXCE□ Series
JXCP1 Series
JXCD1 Series
JXCL□ Series
JXCM1 Series

バージョン「V2.□」または「S2.□」品 JXC□□ Series

WP V2.1

対象機種
JXC91 Series

WP S2.2 T1.1

対象機種
JXCE□ Series
JXCP1 Series
JXCD1 Series
JXCL□ Series

バージョン「V1.□」または「S1.□」品 JXC□□ Series

XR V1.0

対象機種
JXC91 Series

XR S1.0 T1.0

対象機種
JXCE□ Series
JXCP□ Series
JXCD1 Series
JXCL□ Series
JXC5H Series
JXC6H Series

ブランクコントローラのコントローラバージョンとバッテリーレス アブソタイプ電動アクチュエータ対応サイズについて

■コントローラバージョンによりバッテリーレス アブソタイプ電動アクチュエータの対応サイズの範囲が異なります。

ブランクコントローラをご使用の際には、コントローラバージョンを確認のうえ、ご使用ください。

対応表(JXC□1/JXC□Fシリーズ)

ブランクコントローラ		電動アクチュエータ 対応サイズ										
シリーズ	コントローラ バージョン	LEFS□E	LEFB□E	LEKFS□E	LEY□E	LEY□E-X8	LEYG□E	LES□E	LESH□E	LESYH□E	LER□E	LEHF□E
JXC91シリーズ JXCD1シリーズ JXCE1シリーズ JXCP1シリーズ JXCL1シリーズ	バージョン3.4 (V3.4, S3.4)	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25	25	16,25	50	32,40
	バージョン3.5 (V3.5, S3.5)											
	バージョン3.6 (V3.6, S3.6)	16,25, 32,40	16,25, 32,40		16,25, 32,40		16,25, 32,40			8,16,25		
	以上											
JXCM1シリーズ JXC51/61シリーズ	バージョン3.4 (V3.4, S3.4)	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25,32, 40	25	25	16,25	50	32,40
	バージョン3.5 (V3.5, S3.5)	16,25, 32,40	16,25, 32,40		16,25, 32,40		16,25, 32,40			8,16,25		
JXC□Fシリーズ	全バージョン											

対応表(JXC□Hシリーズ)

ブランクコントローラ		電動アクチュエータ 対応サイズ				
シリーズ	コントローラ バージョン	LEFS□G	LEKF□G	LEY□G	LEG	LESYH□G
JXC9Hシリーズ JXCEHシリーズ JXCPHシリーズ	全バージョン	16,25,32,40	25,32,40	16,25,40	25,32,40	8,16,25
JXC5H/6Hシリーズ	バージョン1.0	25,32,40		25,40		16,25
	バージョン1.1以上	16,25,32,40		16,25,40		8,16,25

JXC51/61 Series

JXCE1/91/P1/D1/L□/M1 Series

⚠ 安全上のご注意

ここに示した注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、あなたや他の人々への危害や損害を未然に防止するためのものです。これらの事項は、危害や損害の大きさと切迫の程度を明示するために、「注意」「警告」「危険」の三つに区分されています。いずれも安全に関する重要な内容ですから、国際規格(ISO/IEC)、日本産業規格(JIS)※1)およびその他の安全法規※2)に加えて、必ず守ってください。

⚠ 注意 : 取扱いを誤った時に、人が傷害を負う危険が想定される時、および物的損害のみの発生が想定されるもの。

⚠ 警告 : 取扱いを誤った時に、人が死亡もしくは重傷を負う可能性が想定されるもの。

⚠ 危険 : 切迫した危険の状態で、回避しないと死亡もしくは重傷を負う可能性が想定されるもの。

※1) ISO 4414: Pneumatic fluid power -- General rules relating to systems.
ISO 4413: Hydraulic fluid power -- General rules relating to systems.
IEC 60204-1: Safety of machinery -- Electrical equipment of machines.
(Part 1: General requirements)

ISO 10218: Manipulating industrial robots -Safety.

JIS B 8370: 空気圧システム通則

JIS B 8361: 油圧システム通則

JIS B 9960-1: 機械類の安全性—機械の電気装置(第1部: 一般要求事項)

JIS B 8433: 産業用マニピュレーティングロボット—安全性 など

※2) 労働安全衛生法 など

⚠ 警告

① 当社製品の適合性の決定は、システムの設計者または仕様を決定する人が判断してください。

ここに掲載されている製品は、使用される条件が多様なため、そのシステムへの適合性の決定は、システムの設計者または仕様を決定する人が、必要に応じて分析やテストを行ってから決定してください。このシステムの所期の性能、安全性の保証は、システムの適合性を決定した人の責任になります。常に最新の製品カタログや資料により、仕様の全ての内容を検討し、機器の故障の可能性についての状況を考慮してシステムを構成してください。

② 当社製品は、十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。

ここに掲載されている製品は、取扱いを誤ると安全性が損なわれます。機械・装置の組立てや操作、メンテナンスなどは十分な知識と経験を持った人が行ってください。

③ 安全を確認するまでは、機械・装置の取扱い、機器の取外しを絶対に行わないでください。

1. 機械・装置の点検や整備は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置などがなされていることを確認してから行ってください。

2. 製品を取外す時は、上記の安全処置がとられていることの確認を行い、エネルギー源と該当する設備の電源を遮断するなど、システムの安全を確保すると共に、使用機器の製品個別注意事項を参照、理解してから行ってください。

3. 機械・装置を再起動する場合は、予想外の動作・誤動作が発生しても対処できるようにしてください。

④ 次に示すような条件や環境で使用する場合は、安全対策への格別のご配慮をいただくと共に、あらかじめ当社へご相談くださるようお願い致します。

1. 明記されている仕様以外の条件や環境、屋外や直射日光が当たる場所での使用。

2. 原子力、鉄道、航空、宇宙機器、船舶、車両、軍用、医療機器、飲料・食料に触れる機器、燃焼装置、娯楽機器、緊急遮断回路、プレス用クラッチ・ブレーキ回路、安全機器などへの使用、およびカタログの標準仕様に合わない用途の場合。

3. 人や財産に大きな影響をおよぼすことが予想され、特に安全が要求される用途への使用。

4. インターロック回路に使用する場合は、故障に備えて機械式の保護機能を設けるなどの2重インターロック方式にしてください。また、定期的に点検し正常に動作していることの確認を行ってください。

⚠ 注意

当社の製品は、製造業向けとして提供しています。

ここに掲載されている当社の製品は、主に製造業を目的とした平和利用向けに提供しています。製造業以外でのご使用を検討される場合には、当社にご相談いただき必要に応じて仕様書の取り交わし、契約などを行ってください。ご不明な点などがありましたら、当社最寄りの営業拠点にお問合せ願います。

保証および免責事項／適合用途の条件

製品をご使用いただく際、以下の「保証および免責事項」、「適合用途の条件」を適用させていただきます。

下記内容をご確認いただき、ご承諾のうえ当社製品をご使用ください。

『保証および免責事項』

① 当社製品についての保証期間は、使用開始から1年以内、もしくは納入後1.5年以内、いずれか早期に到達する期間です。※3) また製品には、耐久回数、走行距離、交換部品などを定めているものがありますので、当社最寄りの営業拠点にご確認ください。

② 保証期間中において当社の責による故障や損傷が明らかになった場合には、代替品または必要な交換部品の提供を行わせていただきます。なお、ここでの保証は、当社製品単体の保証を意味するもので、当社製品の故障により誘発される損害は、保証の対象範囲から除外します。

③ その他製品個別の保証および免責事項も参照、ご理解の上、ご使用ください。

※3) 真空パッドは、使用開始から1年以内の保証期間を適用できません。

真空パッドは消耗部品であり、製品保証期間は納入後1年です。ただし、保証期間内であっても、真空パッドを使用したことによる摩耗、またはゴム材質の劣化が原因の場合には、製品保証の適用範囲外となります。

『適合用途の条件』

海外へ輸出される場合には、経済産業省が定める法令(外国為替および外国貿易法)、手続きを必ず守ってください。

⚠ 注意

当社製品は、法定計量器として使用できません。

当社が製造、販売している製品は、各国計量法に関連した型式認証試験や検定などを受けた計量器、計測器ではありません。このため、当社製品は各国計量法で定められた取引もしくは証明などを目的とした用途では使用できません。

改訂内容

B版 ● 安全機能STO対応品JXCLFシリーズ追加
● 頁数24→32へ変更

AQ

⚠ 安全に関するご注意

ご使用の際は「SMC製品取扱い注意事項」(M-03-3)および「取扱説明書」をご確認のうえ、正しくお使いください。

SMC株式会社

<https://www.smcworld.com>

営業拠点／仙台・札幌・北上・山形・郡山・大宮・茨城・宇都宮・太田・長岡・草加・川越・甲府・長野
諏訪・東京・南東京・西東京・千葉・厚木・横浜・浜松・静岡・沼津・豊田・半田・豊橋
名古屋・四日市・小牧・金沢・富山・福井・京都・滋賀・奈良・福知山・大阪・南大阪・門真
神戸・姫路・岡山・高松・松山・山陰・広島・福山・山口・福岡・北九州・熊本・大分・南九州

技術センター・工場／筑波技術センター・草加工場・筑波工場・下妻工場・釜石工場・遠野工場
矢祭工場

お客様相談窓口

フリーダイヤル ☎ 0120-837-838

受付時間／9:00~12:00 13:00~17:00[月~金曜日.祝日.会社休日を除く]

代理店

③ このカタログの内容は予告なしに変更する場合がありますので、あらかじめご了承ください。

D-G

©2022 SMC Corporation All Rights Reserved