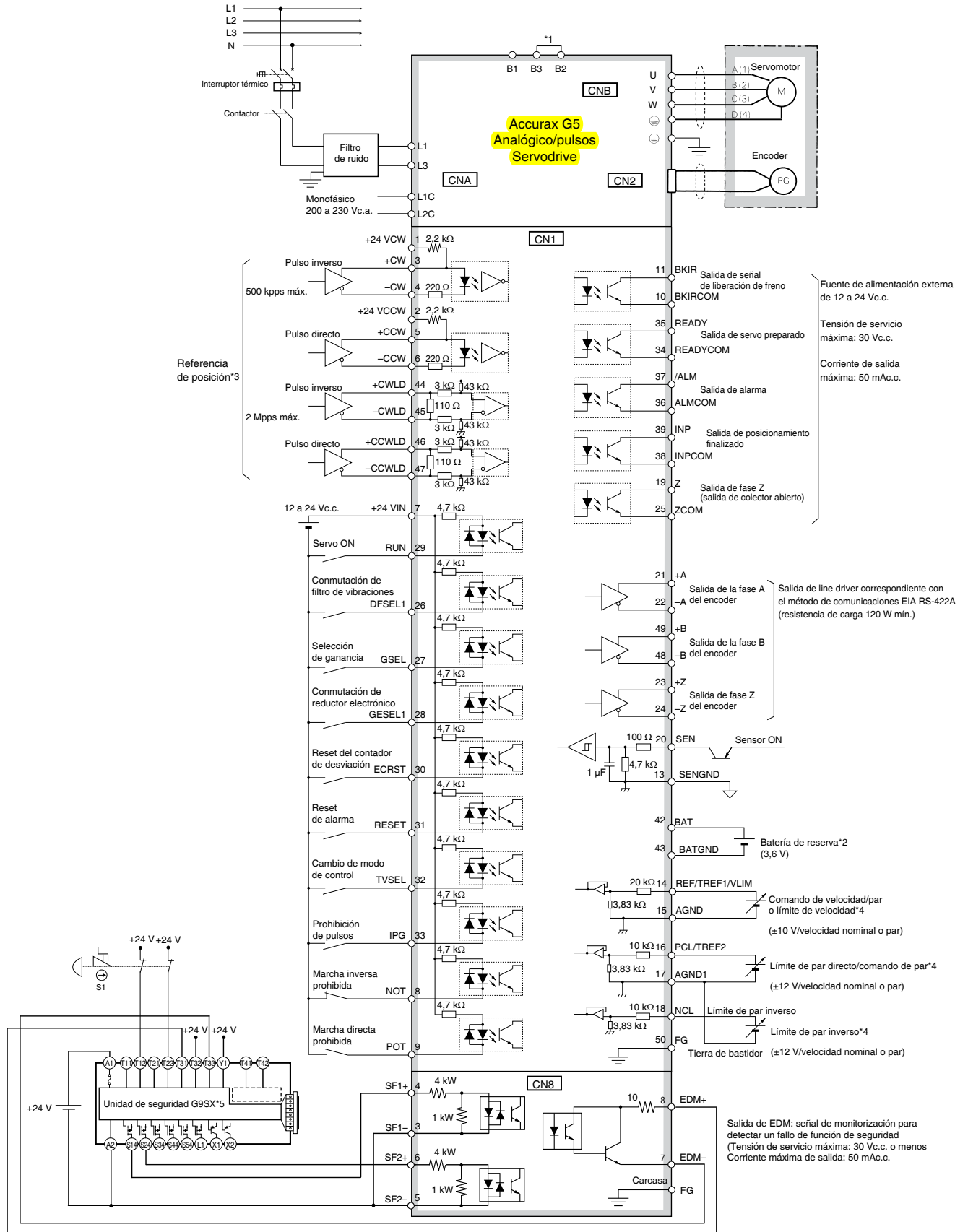


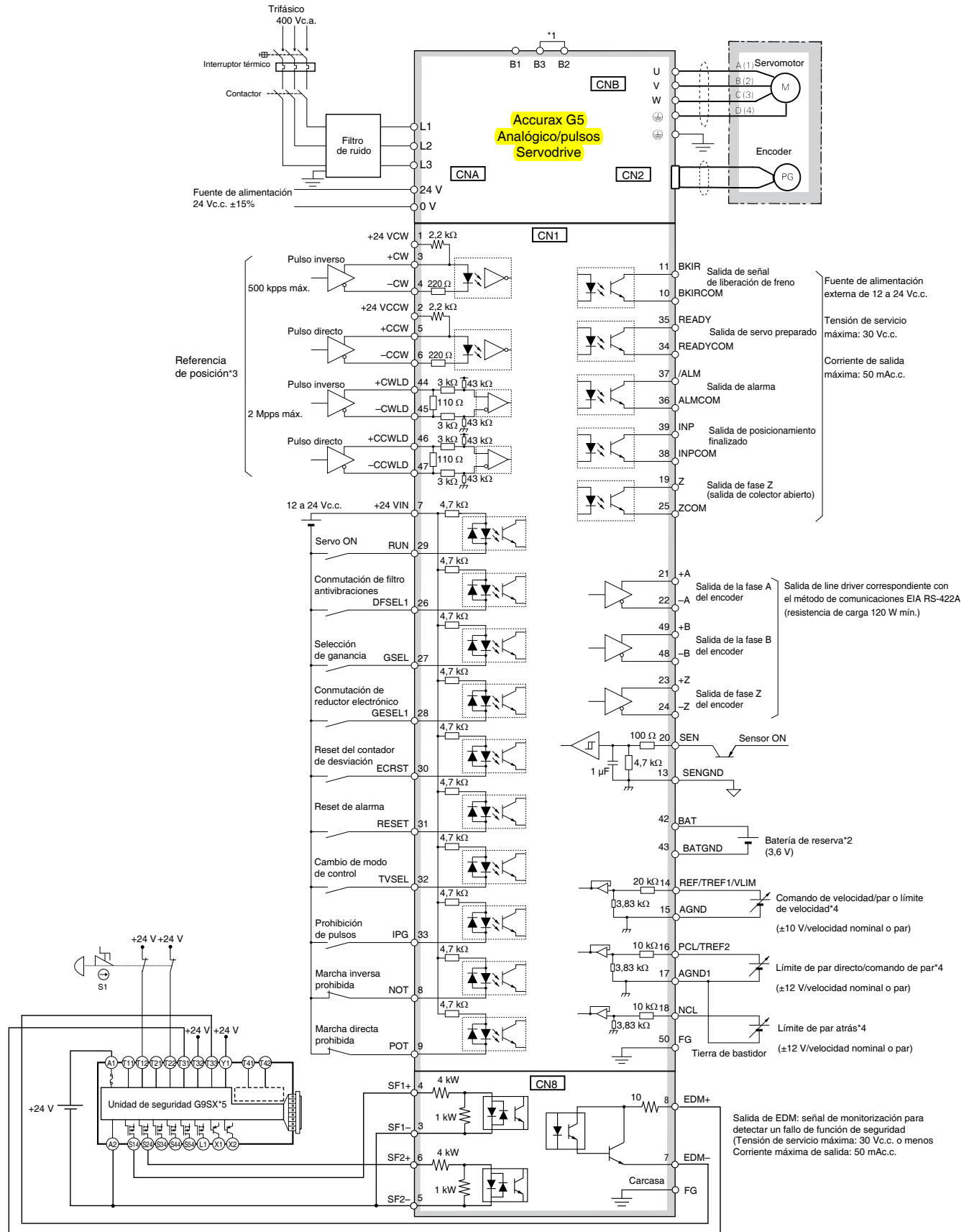
Monofásico, 230 Vc.a. (para servodrivres analógicos/de pulsos)



*1 Para servodrivres desde 750 W, B2 y B3 están cortocircuitadas. Si la resistencia regenerativa interna es insuficiente, retire el hilo entre B2 y B3 y conecte una resistencia regenerativa externa entre B1 y B2.
 *2 De empleo únicamente con encoder absoluto. Si se conecta una batería de reserva a la E/S CN1, no será necesario un cable de encoder con una batería.
 *3 Sólo disponible en modo de control de posición.
 *4 La función de entrada depende del modo de control utilizado (control de posición, velocidad o par).
 *5 Ejemplo de diagrama de cableado empleando la unidad de seguridad G9SX. Si no se utiliza una unidad de seguridad, mantener instalado el conector de bypass de seguridad de fábrica en CN8.

Nota: la función de entrada de los pines 8, 9 y 26 a 33 y la función de salida de los pines 10, 11, 34, 35, 38 y 39 pueden cambiarse con estas opciones mediante la configuración de parámetros.

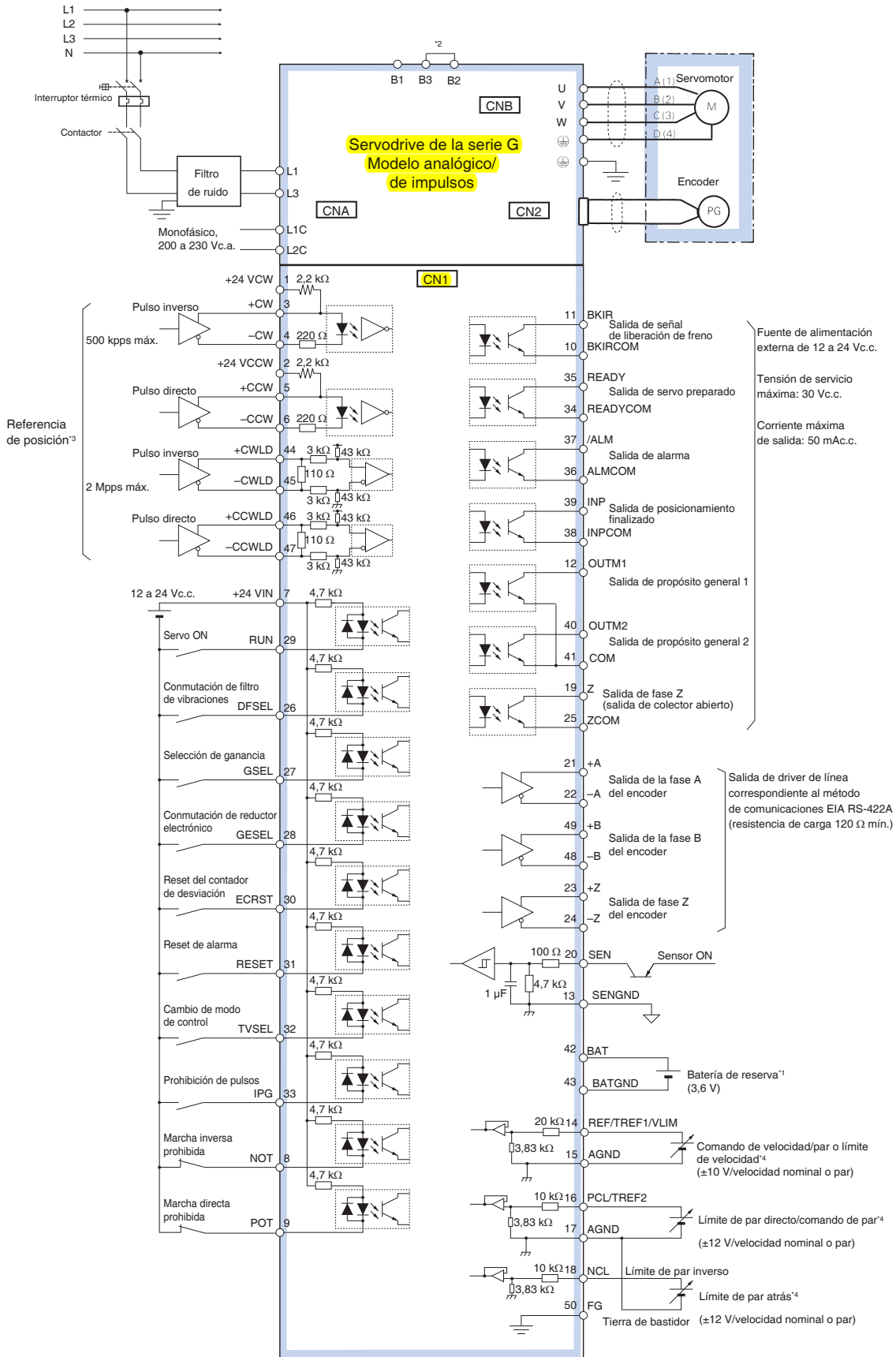
Trifásico, 400 Vc.a. (para servodrive analógicos/de pulsos)



*1 Normalmente, B2 y B3 están cortocircuitadas. Si la resistencia regenerativa interna es insuficiente, retire el hilo entre B2 y B3 y conecte una resistencia regenerativa externa entre B1 y B2.
 *2 De empleo únicamente con encoder absoluto. Si se conecta una batería de reserva a la E/S CN1, no será necesario un cable de encoder con una batería.
 *3 Sólo disponible en modo de control de posición.
 *4 La función de entrada depende del modo de control utilizado (control de posición, velocidad o par).
 *5 Ejemplo de diagrama de cableado empleando la unidad de seguridad G9SX. Si no se utiliza una unidad de seguridad, mantener instalado el conector de bypass de seguridad de fábrica en CN8.

Nota: la función de entrada de los pines 8, 9 y 26 a 33 y la función de salida de los pines 10, 11, 34, 35, 38 y 39 pueden cambiarse con estas opciones mediante la configuración de parámetros.

Monofásico, 230 Vc.a.



*1 De empleo únicamente con encoder absoluto. Si se conecta una batería de reserva a la E/S CN1, no será necesario un cable de encoder con una batería.

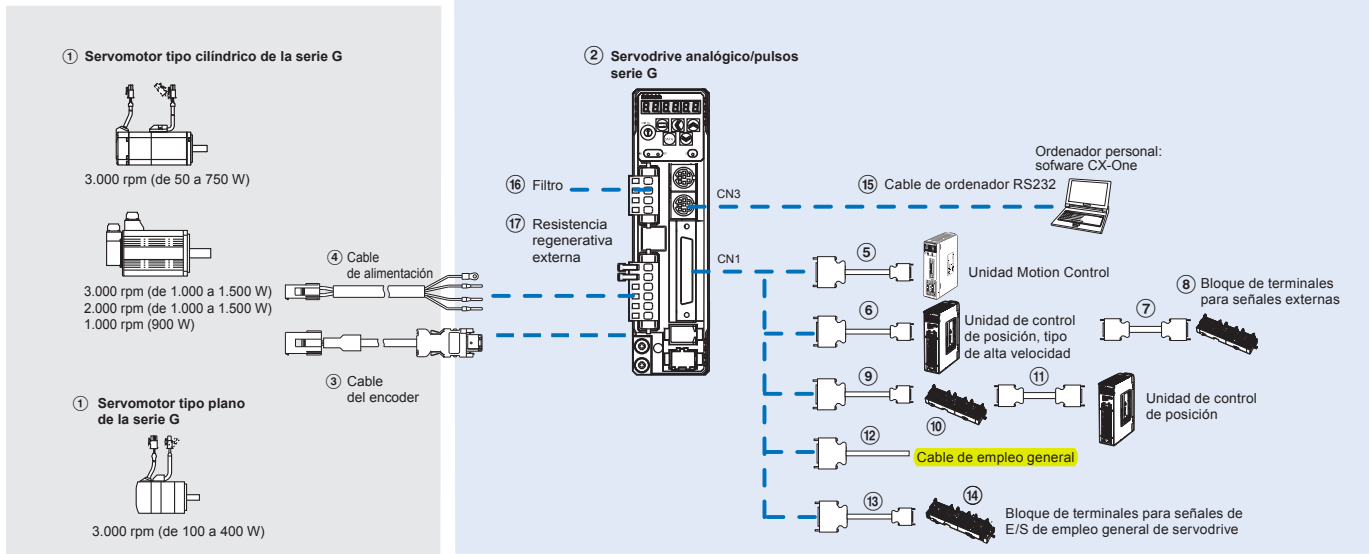
*2 Para servodrivres desde 750 W, B2 y B3 están cortocircuitadas. Si la resistencia regenerativa interna es insuficiente, retire el cable entre B2 y B3 y conecte una resistencia externa entre B1 y B2.

*3 Sólo disponible en modo de control de posición.

*4 La función de entrada depende del modo de control utilizado (control de posición, velocidad o par).

Tabla de selección

Configuración de referencia del modelo analógico/pulsos para serie G



Nota: Los símbolos ①②③④⑤... indican la secuencia recomendada para la elección de los componentes de un servosistema serie G.

Cables de servomotores, de alimentación y de encoder

Nota: ①③④ Consulte el capítulo dedicado al servomotor serie G para obtener información sobre la elección de conectores, cables de motor o servomotor

Servodrivives

Especificaciones	Modelo de servodriver	① Servomotores rotativos compatibles		
		Tipo cilíndrico	Tipo plano	
② Monofásica de 200 Vc.a.	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□	-	

Cables de control (para CN1)

Símbolo	Descripción	Conexión		Modelo
⑤	Cable de control (1 eje)	Unidades Motion Control CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M1
			2 m	R88A-CPG002M1
			3 m	R88A-CPG003M1
			5 m	R88A-CPG005M1
	Cable de control (2 eje)	Unidades Motion Control CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M2
			2 m	R88A-CPG002M2
3 m			R88A-CPG003M2	
5 m			R88A-CPG005M2	
⑥	Cable de control (salida de driver de línea para 1 ejes)	Unidades de control de posición (tipo de alta velocidad) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G9
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Cable de control (salida de colector abierto para 1 eje)	Unidades de control de posición (tipo de alta velocidad) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Cable de control (salida de driver de línea para 2 ejes)	Unidades de control de posición (tipo de alta velocidad) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G1
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
Cable de control (salida de colector abierto para 2 ejes)	Unidades de control de posición (tipo de alta velocidad) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5	
		3 m	XW2Z-300J-G5	

Símbolo	Descripción	Conexión		Modelo
⑦	Cable del bloque de terminales para señales externas (para común de entradas, entradas de marcha directa/inversa prohibidas, entrada de parada de emergencia, entrada de proximidad de origen y entrada de interrupción)	Unidades de control de posición (tipo de alta velocidad) 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	Bloque de terminales de señales externas (tornillo M3, terminales de pines)		-	XW2B-20G4
	Bloque de terminales para señales externas (tornillo M3.5, terminales tipo horquilla/redondos)		-	XW2B-20G5
	Bloque de terminales para señales externas (tornillo M3, terminales tipo horquilla/redondos)		-	XW2D-20G6
⑨	Cable desde bloque de terminales hasta servodrive	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 o 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	Interfaz pasiva	Unidades de control de posición CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 o C200HW-NC113 Unidades de control de posición CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 o C200HW-NC213/413 CQM1H-PLB21 o CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	-	XW2B-20J6-1B (1 eje)
			-	XW2B-40J6-2B (2 ejes)
			-	XW2B-20J6-3B (1 eje)
			-	XW2B-20J6-8A (1 eje)
			-	XW2B-40J6-9A (2 ejes)
⑪	Cable de conexión de Unidad de control de posición	CQM1H-PLB21 o CQM1-CPU43 CS1W-NC113 o C200HW-NC113 CS1W-NC213/413 o C200HW-NC213/413 CS1W-NC133 CS1W-NC233/433 CJ1W-NC113 CJ1W-NC213/413 CJ1W-NC133 CJ1W-NC233/433 CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
			0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
			0,5 m	XW2Z-050J-A7
			1 m	XW2Z-100J-A7
			0,5 m	XW2Z-050J-A10
			1 m	XW2Z-100J-A10
			0,5 m	XW2Z-050J-A11
			1 m	XW2Z-100J-A11
			0,5 m	XW2Z-050J-A14
			1 m	XW2Z-100J-A14
			0,5 m	XW2Z-050J-A15
			1 m	XW2Z-100J-A15
			0,5 m	XW2Z-050J-A18
			1 m	XW2Z-100J-A18
0,5 m	XW2Z-050J-A19			
1 m	XW2Z-100J-A19			
0,5 m	XW2Z-050J-A33			
1 m	XW2Z-100J-A33			
⑫	Cable de empleo general	Para controladores de empleo general	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑬	Cable del bloque de terminales	Para controladores de empleo general	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑭	Bloque de terminales (tornillo M3 y para terminales de pines)		-	XW2B-50G4
	Bloque de terminales (tornillo M3.5 y para terminales tipo horquilla/redondos)		-	XW2B-50G5
	Bloque de terminales (tornillo M3 y terminales tipo horquilla/redondos)		-	XW2D-50G6

Cable de ordenador (para CN3)

Símbolo	Nombre		Modelo
⑮	Cable de ordenador RS232	2 m	R88A-CCG002P2

Filtros

Símbolo	Servodrive aplicable	Modelo de filtro	Corriente nominal	Corriente de fuga	Corriente de salida
⑯	R88D-GT01H	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	Monofásica de 250 Vc.a.
	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				

Resistencia regenerativa externa

Símbolo	Modelo de Unidad de resistencia regenerativa	Especificaciones
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

Conectores

Especificaciones	Modelo
Kit de conectores de E/S, 50 pines (para CN1)	R88A-CNU11C

Software

Especificaciones	Modelo
Herramienta de software de configuración y supervisión de servodrive y variadores. (CX-Drive versión 1.70 o posterior)	CX-Drive
Software completo de automatización de OMRON, incluyendo CX-Drive (CX-One versión 3.10 o posterior)	CX-One