

■制御ユニット (S-BOXシリーズ) 2019年1月受注分より

S-BOXで搬送機能をバージョンアップ。様々な搬送条件に対応できる多彩なラインナップをご用意しています。

- ・ 駆動コンベヤに追加し、搬送制御を行います。
- ・ 弊社標準のブラシレス変速仕様またはインバータ変速仕様に対応します（一定速仕様は対応できません）。
- ・ 防水性能（IP55相当）の樹脂ケースの採用でジャブコンシリーズにも使用可能。
- ・ 既設コンベヤへの取付けは弊社営業部までお問い合わせください。

●共通仕様

入力電源	フリー電源 AC85～260V (電源コードはコンベヤ電源電圧に合わせて設定しています。 一部の機器と併用する場合は、一次側電源を分岐するオプションが必要になります)	
制御電源	入力インターフェース (NPN オープンコレクタ信号)	
	接点信号負荷	DC26.4V 100mA 以下
	光電センサ	DC26.4V 100mA 以下
	開閉頻度 (最大)	30c/s
	ケーブル種別	S-LINK コネクタケーブル
	端子台仕様 (入出力共通)	
	接続可能ケーブル線径	0.3～1.25mm ² (AWG22～AWG16)
	接続極数	オープンコレクタ2本、リレー2本 計4本
	接続形態	スクリューレス端子台
	光電センサへの給電	最大24V 100mA
	出力インターフェース (NPN オープンコレクタ信号)	
オープンコレクタ出力	DC24V 100mA	
リレー接点出力	AC230V 300mA、DC30V 300mA	
回路保護機能	ポリスイッチ (0.3A)	
モータ保護機能	各コントローラの保護機能で対応 (定速は無し)	
制御方法	ブラシレスモータドライバ	ドライバの外部信号端子またはコネクタに入力し制御
	インバータ	インバータの外部信号端子で制御

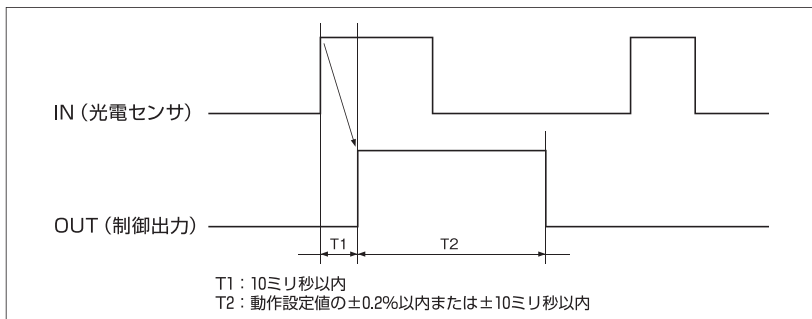
タイマ入力値/表示値

長時間型	時	00～99
	分	00～59
	秒	00～59
短時間型	分	00～59
	秒	00.0～59.9

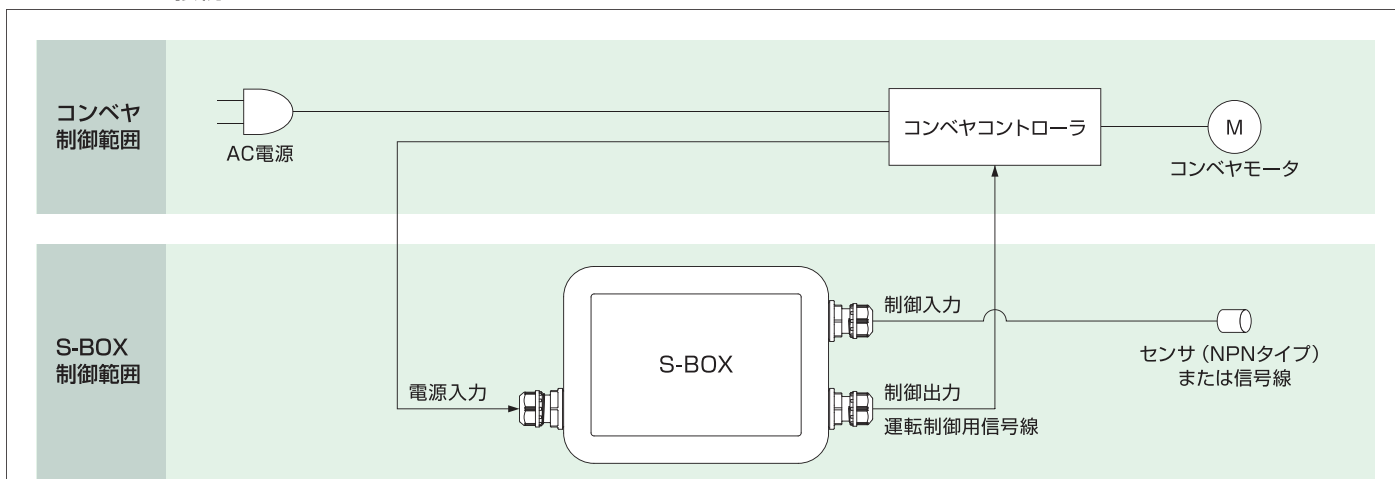
カウンタ入力値/表示値

入力範囲	00000000～99999999
表示範囲	00000000～99999999

タイマ精度



●コンベヤとの接続



※S-BOXへの電源供給はコンベヤ制御機器 (コンベヤコントローラ) 側より分岐接続します。
使用する外部機器によっては、別途オプションの電源コード (プラグ付) が必要になる場合があります。

●型式と仕様

SR-1B-N*

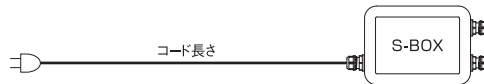
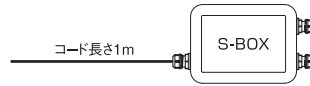
電源コード
 (標準 N: プラグ無し
 オプション/プラグ付 X: 100V単相 Y: 200V単相 Z: 200V三相)
 モータ制御 (B: ブラシレス変速 G: インバータ変速(東芝製) F: インバータ変速(三菱製))
 動作選択 (各機種参照)
 機能 (SR: センサ ST: タイマ SC: カウント)

*・電源コード N: プラグ無しはコード長さ1mが標準です。
 (コンベヤコントローラから分岐接続用です)

・オプションの電源コード (プラグ付) のX、Y、Zのコード長さは下記の通りとなります。

X: 100V単相、Y: 200V単相 3m
 Z: 200V三相 5m

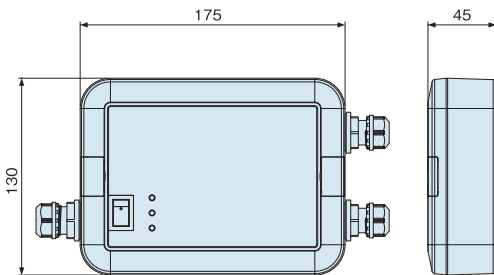
・コード長さをご指定の場合は弊社営業部までお問い合わせください。



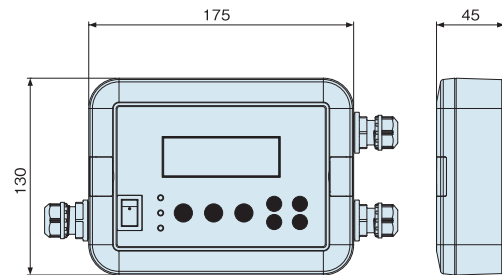
●標準図

単位: mm

・センサユニット



・タイマユニット ・カウンタユニット



●機種

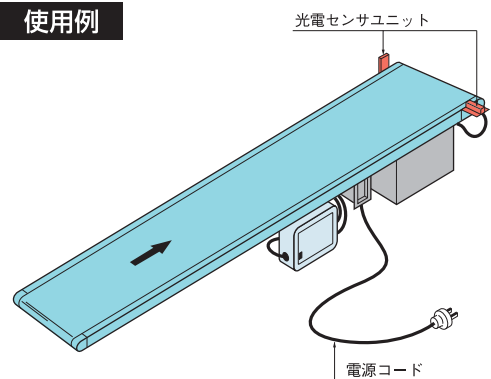
SR-1型 センサユニット

センサが搬送物を検知すれば停止し、取り除けば再起動します。

型式 SR-1□-□



使用例



※標準センサはミラー反射式 (検出距離0.1~2m) です。搬送物によっては検知できない場合がありますのでお問い合わせください。

※速度が速すぎると、搬送物によってはオーバーランすることがあります。その場合、コントローラの停止精度を変更または電磁ブレーキの採用等を推奨します。

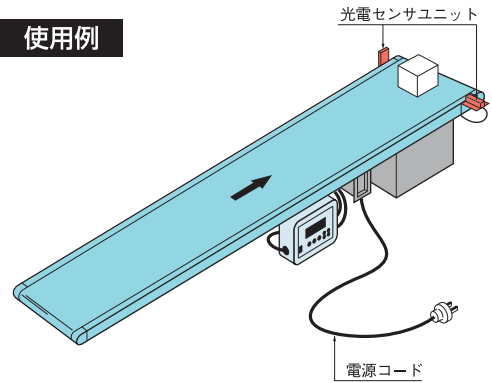
ST-1型 タイムユニット

センサが搬送物を検知すれば停止し、取り除けばタイマ後に再起動します。

型式 ST-1□-□



使用例



※標準センサはミラー反射式（検出距離0.1~2m）です。搬送物によっては検知できない場合がありますのでお問い合わせください。

※タイマ設定範囲は0.1S~99Hのマルチ設定です。

※速度が速すぎると、搬送物によってはオーバーランすることがあります。その場合、コントローラの停止精度を変更または電磁ブレーキの採用等を推奨します。

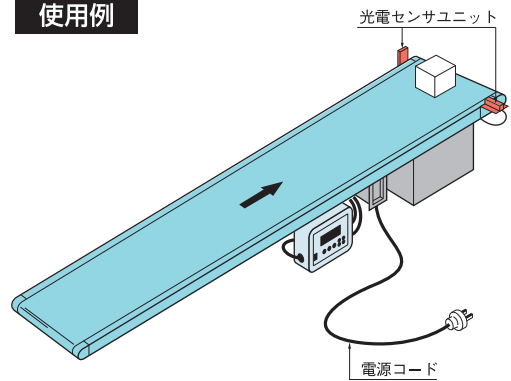
ST-2型 タイムユニット

センサが搬送物を検知すれば停止し、タイマ後に再起動します。また、搬送物を取り除いても即、再起動します。

型式 ST-2□-□



使用例



※標準センサはミラー反射式（検出距離0.1~2m）です。搬送物によっては検知できない場合がありますのでお問い合わせください。

※タイマ設定範囲は0.1S~99Hのマルチ設定です。

※速度が速すぎると、搬送物によってはオーバーランすることがあります。その場合、コントローラの停止精度を変更または電磁ブレーキの採用等を推奨します。

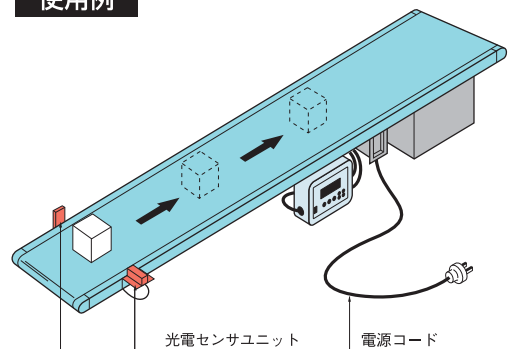
ST-3型 タイムユニット

センサが搬送物を検知すれば起動し、タイマ後に停止します。

型式 ST-3□-□



使用例



※標準センサはミラー反射式（検出距離0.1~2m）です。搬送物によっては検知できない場合がありますのでお問い合わせください。

※タイマ設定範囲は0.1S~99Hのマルチ設定です。

※速度が速すぎると、搬送物によってはオーバーランすることがあります。その場合、コントローラの停止精度を変更または電磁ブレーキの採用等を推奨します。

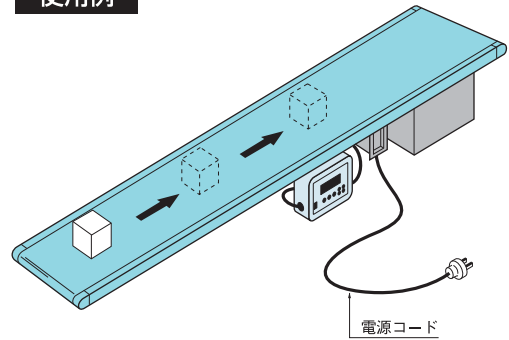
ST-4型 タイマユニット

ツインタイマによるオン・オフ繰り返し運転（タクト運転）を行います。

型式 **ST-4** □ □



使用例



※タイマ設定範囲は0.1S~99Hの間で時間レンジが選択可能です。
※開閉頻度が高い場合（1分間に10回以上）は使用できないことがあります。
※速度が速すぎると、搬送物によってはオーバーランすることがあります。その場合、コントローラの停止精度を変更または電磁ブレーキの採用等を推奨します。

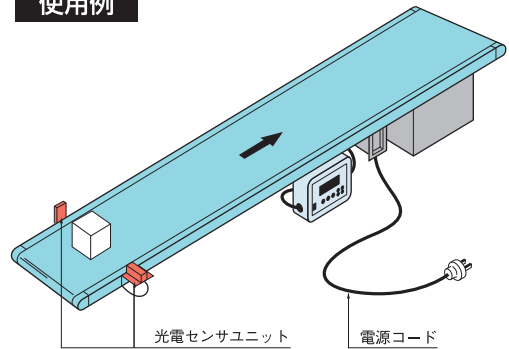
SC-1型 カウンタユニット

搬送物がセンサを通過するたびに1カウントします。

型式 **SC-1** □ □



使用例



※カウンタは8桁の加算動作、計測速度は30CPSです。
※標準センサはミラー反射式（検出距離0.1~2m）です。搬送物によっては検知できない場合がありますのでお問い合わせください。

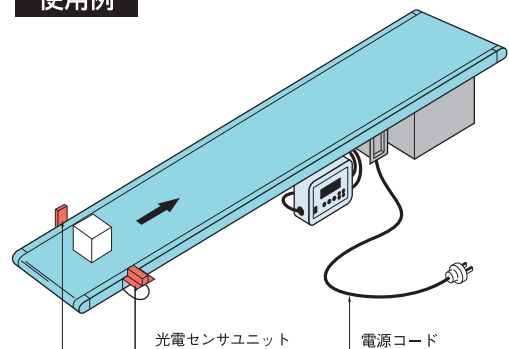
SC-2型 カウンタユニット

搬送物がセンサを通過するたびに1カウントし、設定数に達すると停止、リセットスイッチで再起動します。

型式 **SC-2** □ □



使用例



※カウンタは8桁の加算動作、計測速度は30CPSです。
※標準センサはミラー反射式（検出距離0.1~2m）です。搬送物によっては検知できない場合がありますのでお問い合わせください。