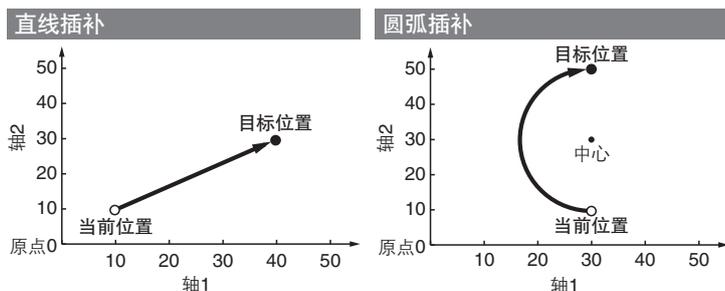


# 多轴步进电机控制器



- 可进行速度同步控制<sup>※1</sup>  
(3轴 : JXC92 4轴 : JXC73/83/93)
- 可直线/圆弧插补



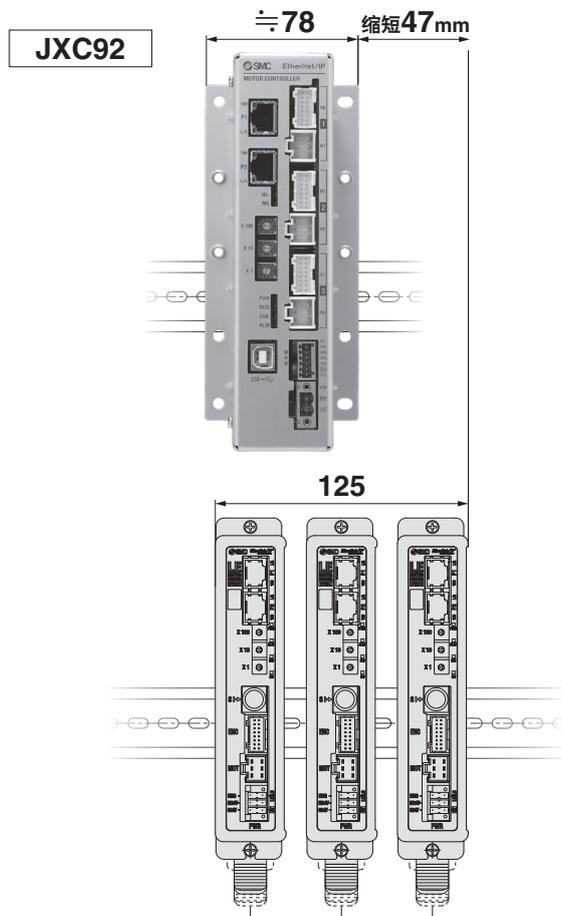
- 定位/推压动作
- 步信息输入  
(最大2048点)
- 省空间、省配线
- 绝对·相对位置坐标指示

※1 在外力等的影响下，主轴速度降低，与从轴产生速度差后，控制从轴的速度。并非使主轴和从轴位置同步的控制。

## 3轴用 JXC92 系列

P.3

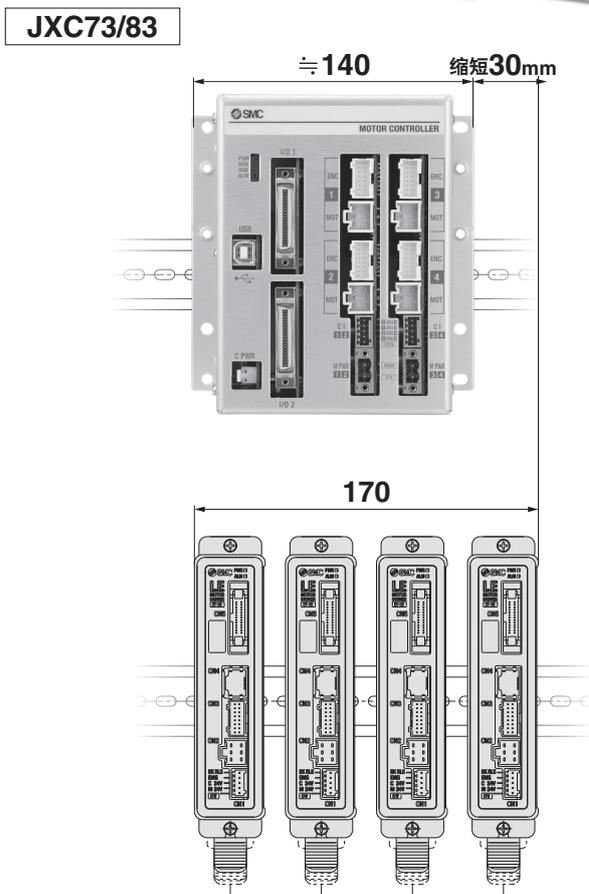
- EtherNet/IP<sup>™</sup>型
- 宽度：约缩短38%



## 4轴用 JXC73/83/93 系列

P.4.5

- 并联I/O型/  
EtherNet/IP<sup>™</sup>型
- 宽度：约缩短18%



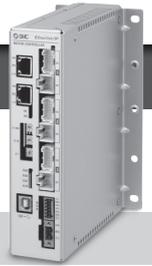
# JXC73/83/92/93 系列

※LE□ 尺寸25以上的场合



# JXC73/83/92/93系列

步信息输入：最大2048点



## 3轴用

1步可设定3轴动作。

Step	轴	动作方法	速度	位置	加速度	减速度	推压 推力	阈值	推压 速度	定位 推力	区域1	区域2	定位宽度	注释
			mm/s	mm	mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>					mm	mm	mm	
0	轴1	ABS	500	100.00	3000	3000	0	85.0	50	100.0	10.0	30.0	0.5	
	轴2	ABS	500	100.00	3000	3000	0	85.0	50	100.0	10.0	30.0	0.5	
	轴3	ABS	500	100.00	3000	3000	0	85.0	50	100.0	10.0	30.0	0.5	
1	轴1	INC	500	200.00	3000	3000	0	85.0	50	100.0	0	0	0.5	
	轴2	INC	500	200.00	3000	3000	0	85.0	50	100.0	0	0	0.5	
	轴3	INC	500	200.00	3000	3000	0	85.0	50	100.0	0	0	0.5	
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	
2046	轴1	SYN-I	500	100.00	3000	3000	0	0	0	100.0	0	0	0.5	
	轴2	SYN-I	0	0.00	0	0	0	0	0	100.0	0	0	0.5	
	轴3	SYN-I	0	0.00	0	0	0	0	0	100.0	0	0	0.5	
2047	轴1	CIR-R	500	0.00	3000	3000	0	0	0	100.0	0	0	0.5	
	轴2	CIR-R	0	50.00	0	0	0	0	0	100.0	0	0	0.5	
	轴3 <sup>※1</sup>		0	0.00	0	0	0	0	0	100.0	0	0	0.5	
	轴4 <sup>※1</sup>		0	25.00	0	0	0	0	0	100.0	0	0	0.5	

※1 动作方法选择圆弧插补(CIR-R、CIR-L、CIR-3)时，输入旋转中心位置X、Y或通过位置X、Y的坐标。

动作方法	推压动作	内容
空白	×	数据无效(无处理)
ABS	○	以执行器的原点为基准向绝对坐标位置移动。
INC	○	以当前位置为基准向相对坐标位置移动。
LIN-A	×	以执行器的原点为基准向绝对坐标位置直线插补移动。
LIN-I	×	以当前位置为基准向相对坐标位置直线插补移动。
CIR-R <sup>※2</sup>	×	以轴1为X轴、轴2为Y轴，顺时针圆弧插补移动。从当前位置的相对坐标指定目标位置和旋转中心位置。 位置信息分配如下。 轴1：目标位置X 轴2：目标位置Y 轴3 <sup>※1</sup> ：旋转中心位置X 轴4 <sup>※1</sup> ：旋转中心位置Y
CIR-L <sup>※2</sup>	×	以轴1为X轴、轴2为Y轴，逆时针圆弧插补移动。从当前位置的相对坐标指定目标位置和旋转中心位置。 位置信息分配如下。 轴1：目标位置X 轴2：目标位置Y 轴3 <sup>※1</sup> ：旋转中心位置X 轴4 <sup>※1</sup> ：旋转中心位置Y
SYN-I	×	以当前位置为基准向相对坐标位置速度同步控制 <sup>※3</sup> 移动。
CIR-3 <sup>※2</sup>	×	以轴1为X轴、轴2为Y轴，3点指示圆弧插补移动。从当前位置的相对坐标指定目标位置和通过位置。 位置信息分配如下。 轴1：目标位置X 轴2：目标位置Y 轴3 <sup>※1</sup> ：通过位置X 轴4 <sup>※1</sup> ：通过位置Y

※2 使用轴1、轴2在平面上做圆弧动作。

※3 在外力等的影响下，主轴速度降低，与从轴产生速度差后，控制从轴的速度。并非使主轴和从轴位置同步的控制。



## 4轴用

1步可设定4轴动作。

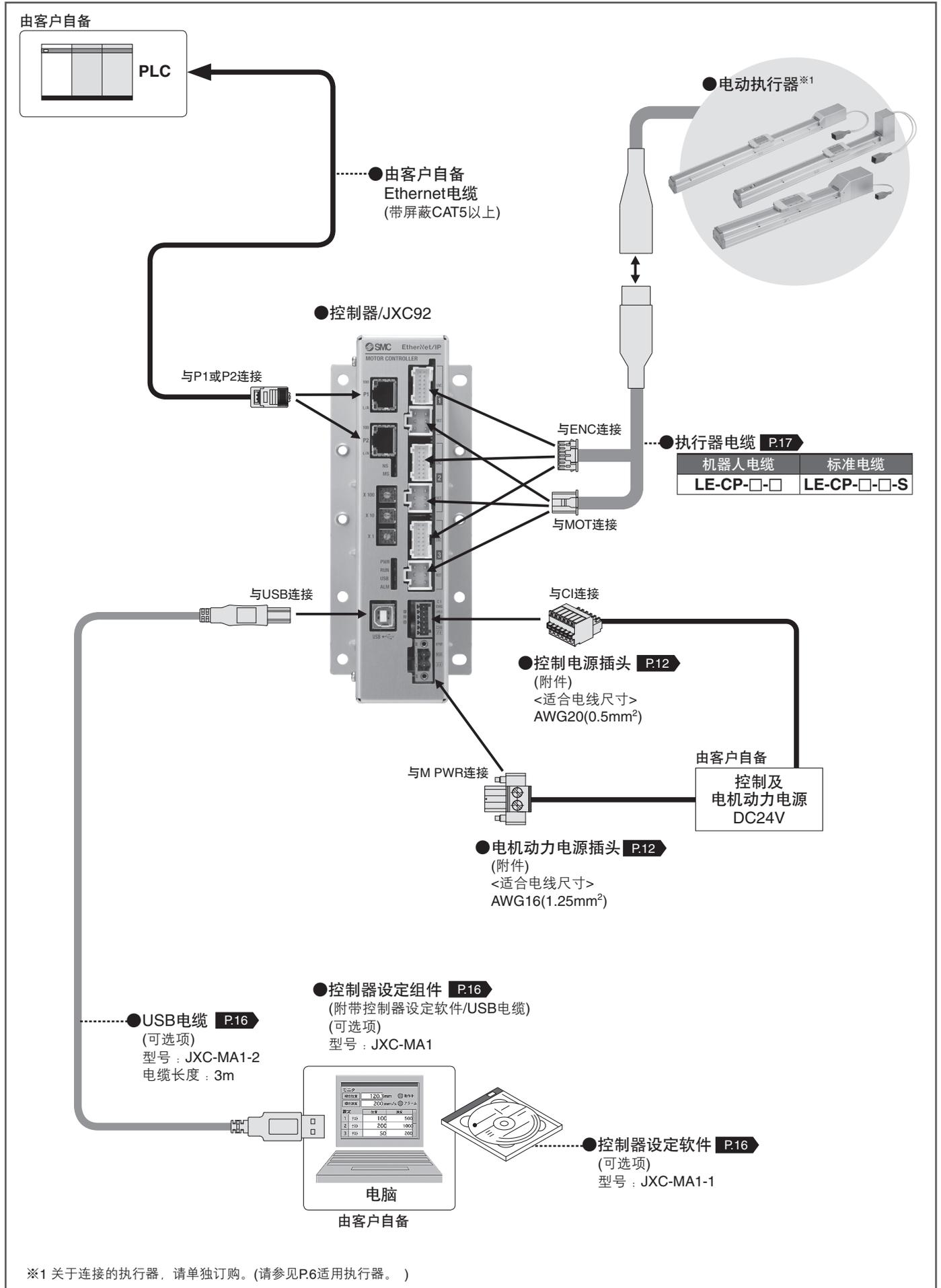
Step	轴	动作方法	速度	位置	加速度	减速度	定位/推压	区域1	区域2	定位宽度	注释
			mm/s	mm	mm/s <sup>2</sup>	mm/s <sup>2</sup>		mm	mm	mm	
0	轴1	ABS	100	200.00	1000	1000	0	6.0	12.0	0.5	
	轴2	ABS	50	100.00	1000	1000	0	6.0	12.0	0.5	
	轴3	ABS	50	100.00	1000	1000	0	6.0	12.0	0.5	
	轴4	ABS	50	100.00	1000	1000	0	6.0	12.0	0.5	
1	轴1	INC	500	250.00	1000	1000	1	0	0	20.0	
	轴2	INC	500	250.00	1000	1000	1	0	0	20.0	
	轴3	INC	500	250.00	1000	1000	1	0	0	20.0	
	轴4	INC	500	250.00	1000	1000	1	0	0	20.0	
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	
2046	轴4	ABS	200	700	500	500	0	0	0	0.5	
2047	轴1	ABS	500	0.00	3000	3000	0	0	0	0.5	
	轴2	ABS	500	0.00	3000	3000	0	0	0	0.5	
	轴3	ABS	500	0.00	3000	3000	0	0	0	0.5	
	轴4	ABS	500	0.00	3000	3000	0	0	0	0.5	

动作方法	推压动作	内容
空白	×	数据无效(无处理)
ABS	○	以执行器的原点为基准向绝对坐标位置移动。
INC	○	以当前位置为基准向相对坐标位置移动。
LIN-A	×	以执行器的原点为基准向绝对坐标位置直线插补移动。
LIN-I	×	以当前位置为基准向相对坐标位置直线插补移动。
CIR-R <sup>※1</sup>	×	以轴1为X轴、轴2为Y轴，顺时针圆弧插补移动。从当前位置的相对坐标指定目标位置和旋转中心位置。 位置信息分配如下。 轴1：目标位置X 轴2：目标位置Y 轴3：旋转中心位置X 轴4：旋转中心位置Y
CIR-L <sup>※1</sup>	×	以轴1为X轴、轴2为Y轴，逆时针圆弧插补移动。从当前位置的相对坐标指定目标位置和旋转中心位置。 位置信息分配如下。 轴1：目标位置X 轴2：目标位置Y 轴3：旋转中心位置X 轴4：旋转中心位置Y
SYN-I	×	以当前位置为基准向相对坐标位置速度同步控制 <sup>※2</sup> 移动。

※1 使用轴1、轴2在平面上做圆弧动作。

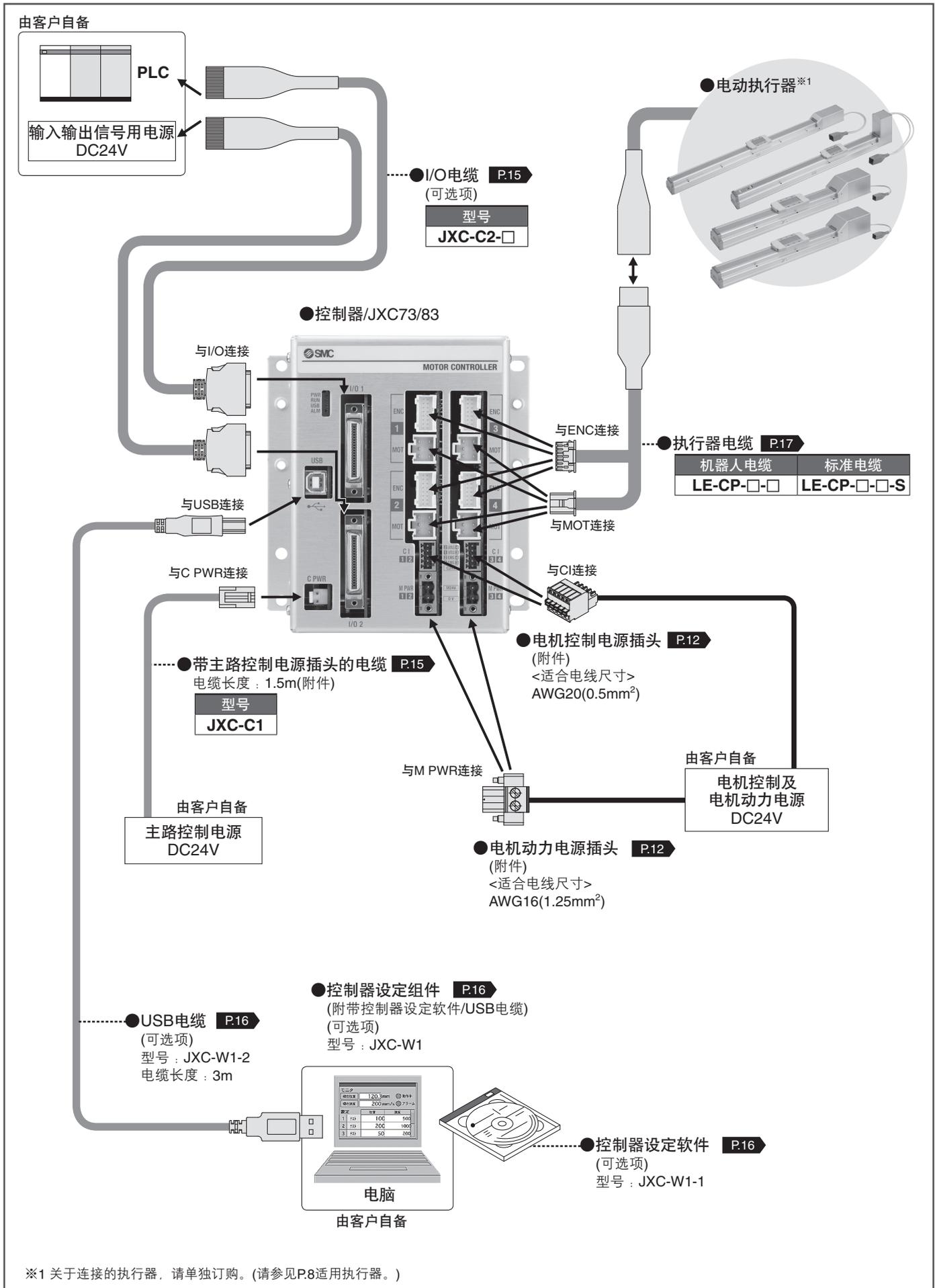
※2 在外力等的影响下，主轴速度降低，与从轴产生速度差后，控制从轴的速度。并非使主轴和从轴位置同步的控制。

## 3轴用 系统结构图/EtherNet/IP™型(JXC92)

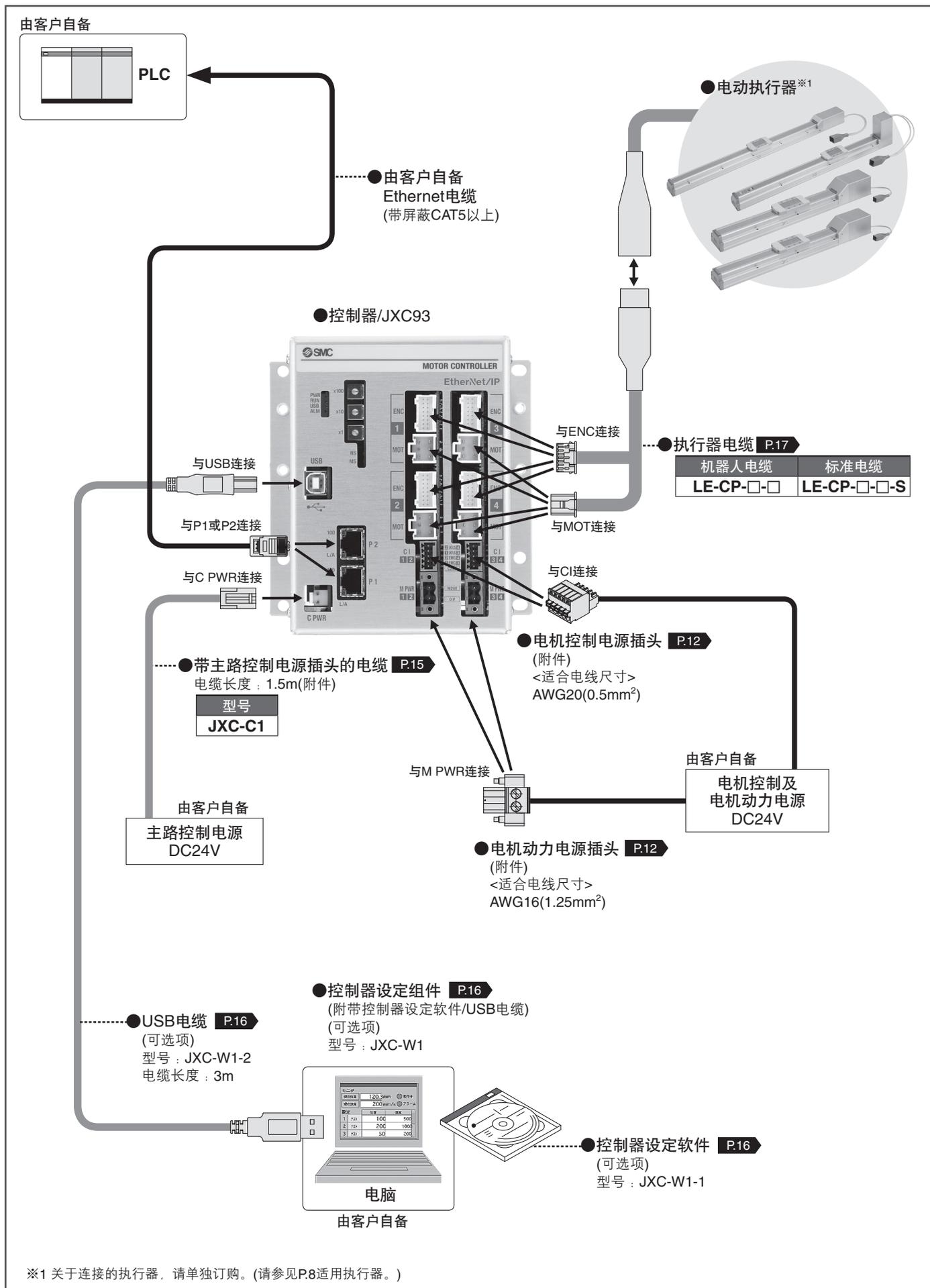


※1 关于连接的执行器，请单独订购。(请参见P.6通用执行器。)

## 4轴用 系统结构图/并联I/O型(JXC73/83)



※1 关于连接的执行器，请单独订购。(请参见P.8适用执行器。)



※1 关于连接的执行器，请单独订购。(请参见P.8适用执行器。)

# 3轴步进电机控制器 (EtherNet/IP™型)

## JXC92 系列



JXC92

JXC73/83/93

### 型号表示方法

#### ■EtherNet/IP™型(JXC92)

#### 控制器单体



JXC 9 2 7

EtherNet/IP™型  
3轴型

●安装方法

记号	安装方法
7	螺钉安装
8	DIN导轨

#### 适用执行器

适用执行器	
电动执行器/出杆型	LEY 系列
电动执行器/带导杆出杆型	LEYG 系列
电动执行器/无杆型	LEF 系列
电动滑台	LES/LESH 系列
电动摆台	LER 系列
电动执行器/小型	LEPY/LEPS 系列
电动夹爪(2爪型、3爪型)	LEH 系列

请参见官网“产品目录”。

※执行器附带执行器电缆，请另行订购。  
(例：LEFS16B-100B-S1)

※关于执行器的“速度·搬运重量”图表，请参见本公司官网上“产品目录”中的电动执行器“LECPAの場合”。

### 规格

关于各功能的设定、操作方法等，请通过本公司官网上的《使用说明书》确认。



#### EtherNet/IP™型(JXC92)

项目		规格
控制轴数		最大3轴
控制对象电机		步进电机(伺服DC24V)
控制对象编码器		增量型编码器A/B相(编码器分辨率800脉冲/圈)
电源规格 <sup>注1)</sup>		控制电源 电源电压：DC24V ± 10% 最大消耗电流：500mA 电机动力电源 电源电压：DC24V ± 10% 最大消耗电流：根据连接的执行器。 <sup>注2)</sup>
通信规格	通信协议	EtherNet/IP™ <sup>注3)</sup>
	通信速度	10Mbps/100Mbps(自动协商)
	通信方式	全二重/半二重(自动协商)
	设定文件	EDS文件
	占有域	输入16Byte/输出16Byte
	IP地址设定范围	由开关手动设定：192.168.1.1~254，由DHCP服务器：任意地址
	供应商ID	7h(SMC公司)
产品类型	2Bh(通用设备)	
产品代码	DEh	
串行通信	USB2.0(全速12Mbps)	
存储	闪存ROM	
LED显示部	PWR, RUN, USB, ALM, NS, MS, L/A, 100	
锁紧控制	带强制锁紧解锁端子 <sup>注4)</sup>	
电缆长度	执行器电缆：20m以下	
冷却方式	自然风冷	
使用温度范围	0°C~40°C(未冻结)	
使用湿度范围	90%RH以下(未结露)	
保存温度范围	-10°C~60°C(未冻结)	
保存湿度范围	90%RH以下(未结露)	
绝缘电阻	所有外部端子和壳体间、50MΩ(DC500V)	
重量	600g(螺钉安装型)、650g(DIN导轨安装型)	

注1) 关于电机动力电源，请使用突入电流抑制型以外的电源。

注2) 关于消耗功率，根据连接的执行器会有所不同。详见执行器规格。

注3) EtherNet/IP™是ODVA的商标。

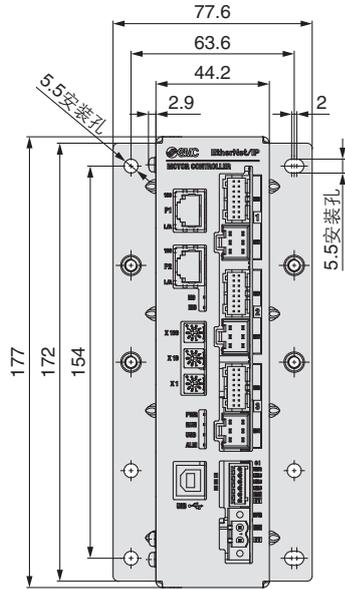
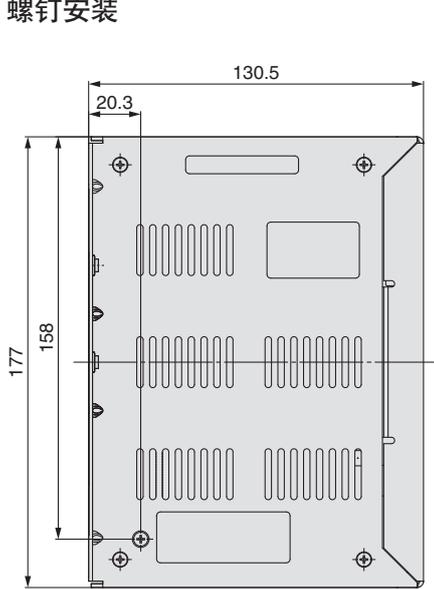
注4) 对应断电锁紧型。

# JXC92系列

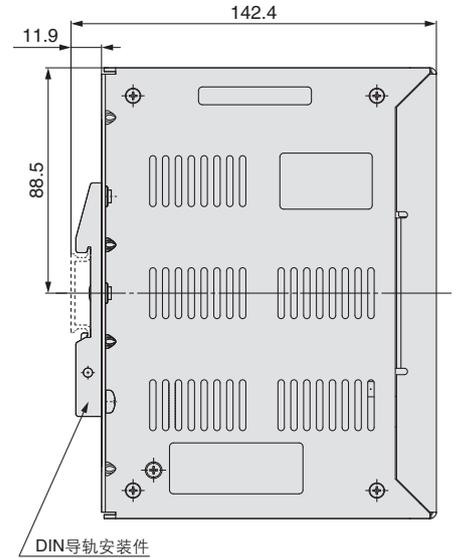
## 外形尺寸图

### EtherNet/IP™型 JXC92

#### 螺钉安装

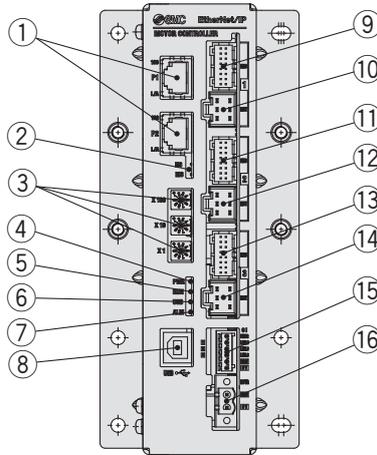


#### DIN导轨安装



## 控制器部详情

### EtherNet/IP™型 JXC92



序号	显示	名称	详细内容
①	<b>P1, P2</b>	EtherNet/IP™通信插口	连接Ethernet电缆。
②	<b>NS, MS</b>	通信状态LED	表示EtherNet/IP™通信的状态。
③	×100 ×10 ×1	IP地址设定开关	通过×100、×10、×1设定产品的IP地址第4Byte的开关。
④	<b>PWR</b>	电源LED(绿)	电源ON：灯亮；电源OFF：灯灭
⑤	<b>RUN</b>	运行中LED(绿)	通过EtherNet/IP™通信运行中：灯亮 通过USB通信运行中：灯闪；停止中：灯灭
⑥	<b>USB</b>	USB连接LED(绿)	USB连接中：灯亮；USB未连接：灯灭
⑦	<b>ALM</b>	警报LED(红)	有警报：灯亮；无警报：灯灭
⑧	<b>USB</b>	串行通信插口	使用USB电缆，连接电脑。
⑨	<b>ENC 1</b>	编码器插口(16针)	轴1 连接执行器电缆。
⑩	<b>MOT 1</b>	电机动力插口(6针)	
⑪	<b>ENC 2</b>	编码器插口(16针)	
⑫	<b>MOT 2</b>	电机动力插口(6针)	轴2 连接执行器电缆。
⑬	<b>ENC 3</b>	编码器插口(16针)	
⑭	<b>MOT 3</b>	电机动力插口(6针)	轴3 连接执行器电缆。
⑮	<b>CI</b>	控制电源插口*	控制电源(+)、全轴停止(+)、轴1解锁(+)、 轴2解锁(+)、轴3解锁(+)、共通(-)
⑯	<b>M PWR</b>	电机动力电源插口*	电机动力电源(+)、电机动力电源(-)

\*带插头。(请参见P.12)

# 4轴步进电机控制器 (并联I/O型/EtherNet/IP™型)

## JXC73/83/93 系列



JXC92

JXC73/83/93

### 型号表示方法

#### ■ 并联I/O型(JXC73/83)

##### 控制器单体



JXC 7 3 2

输入输出规格

记号	输入输出规格
7	NPN
8	PNP

I/O电缆/安装方法

记号	I/O电缆	安装方法
1	1.5m	螺钉安装
2	1.5m	DIN导轨
3	3m	螺钉安装
4	3m	DIN导轨
5	5m	螺钉安装
6	5m	DIN导轨
7	无	螺钉安装
8	无	DIN导轨

4轴型

※带2根I/O电缆。

#### ■ EtherNet/IP™型(JXC93)

##### 控制器单体



JXC 9 3 7

EtherNet/IP™型

安装方法

记号	安装方法
7	螺钉安装
8	DIN导轨

4轴型

#### 适用执行器

适用执行器	
电动执行器/出杆型 LEY 系列	请参见官网 “产品目录”。
电动执行器/带导杆出杆型 LEYG 系列	
电动执行器/无杆型 LEF 系列	
电动滑台 LES/LESH 系列	
电动摆台 LER 系列(注)	
电动执行器/小型 LEPY/LEPS 系列	
电动夹爪(2爪型、3爪型) LEH 系列	

注) 连续回转(360°)规格除外。

※执行器附带执行器电缆，请另行订购。

(例：LEFS16B-100B-S1)

※关于执行器的“速度·搬运重量”图表，请参见本公司官网上“产品目录”中的电动执行器“LECPA的场合”。

# JXC73/83/93系列

## 规格

关于各功能的设定、操作方法等，请通过本公司官网上的《使用说明书》确认。



### 并联I/O型(JXC73/83)

项目	规格
控制轴数	最大4轴
控制对象电机	步进电机(带编码器DC24V)
控制对象编码器	增量型编码器A/B相(编码器分辨率800脉冲/圈)
电源规格 <sup>注1)</sup>	主路控制电源 电源电压: DC24V ± 10% 最大消耗电流: 300mA 电机动力电源、电机控制电源(共通) 电源电压: DC24V ± 10% 最大消耗电流: 根据连接的执行器。 <sup>注2)</sup>
并联输入	16点(光电耦合器隔离)
并联输出	32点(光电耦合器隔离)
串行通信	USB2.0(全速12Mbps)
存储	闪存ROM/EEPROM
LED显示部	PWR, RUN, USB, ALM
锁紧控制	带强制锁紧解锁端子 <sup>注3)</sup>
电缆长度	I/O电缆: 5m以下, 执行器电缆: 20m以下
冷却方式	自然风冷
使用温度范围	0°C~40°C(未冻结)
使用湿度范围	90%RH以下(未结露)
保存温度范围	-10°C~60°C(未冻结)
保存湿度范围	90%RH以下(未结露)
绝缘电阻	所有外部端子和壳体间、50MΩ(DC500V)
重量	1050g(螺钉安装型)、1100g(DIN导轨安装型)

注1) 关于电机动力及电机控制电源，请使用突入电流抑制型以外的电源。  
注2) 关于消耗功率，根据连接的执行器会有所不同。详见执行器规格。  
注3) 对应断电锁紧型。

关于各功能的设定、操作方法等，请通过本公司官网上的《使用说明书》确认。



### EtherNet/IP™型(JXC93)

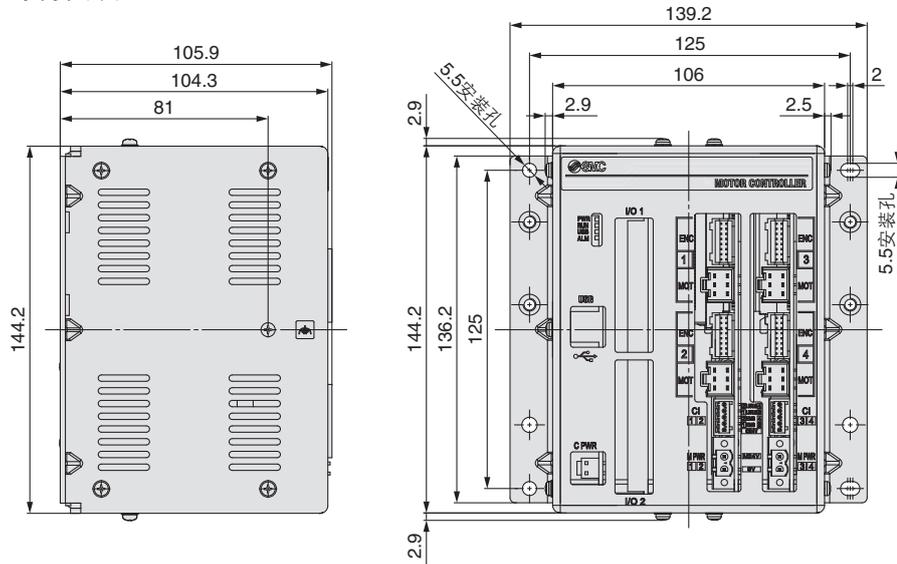
项目	规格	
控制轴数	最大4轴	
控制对象电机	步进电机(带编码器DC24V)	
控制对象编码器	增量型编码器A/B相(编码器分辨率800脉冲/圈)	
电源规格 <sup>注1)</sup>	主路控制电源 电源电压: DC24V ± 10% 最大消耗电流: 350mA 电机动力电源、电机控制电源(共通) 电源电压: DC24V ± 10% 最大消耗电流: 根据连接的执行器。 <sup>注2)</sup>	
通信规格	通信协议	EtherNet/IP™ <sup>注4)</sup>
	通信速度	10Mbps/100Mbps(自动协商)
	通信方式	全二重/半二重(自动协商)
	设定文件	EDS文件
	占有域	输入16Byte/输出16Byte
	IP地址设定范围	由开关手动设定: 192.168.1.1~254, 由DHCP服务器: 任意地址
	供应商ID	7h(SMC公司)
	产品类型	2Bh(通用设备)
串行通信	USB2.0(全速12Mbps)	
存储	闪存ROM/EEPROM	
LED显示部	PWR, RUN, USB, ALM, NS, MS, L/A, 100	
锁紧控制	带强制锁紧解锁端子 <sup>注3)</sup>	
电缆长度	执行器电缆: 20m以下	
冷却方式	自然风冷	
使用温度范围	0°C~40°C(未冻结)	
使用湿度范围	90%RH以下(未结露)	
保存温度范围	-10°C~60°C(未冻结)	
保存湿度范围	90%RH以下(未结露)	
绝缘电阻	所有外部端子和壳体间、50MΩ(DC500V)	
重量	1050g(螺钉安装型)、1100g(DIN导轨安装型)	

注1) 关于电机动力及电机控制电源，请使用突入电流抑制型以外的电源。  
注2) 关于消耗功率，根据连接的执行器会有所不同。详见执行器规格。  
注3) 对应断电锁紧型。  
注4) EtherNet/IP™是ODVA的商标。

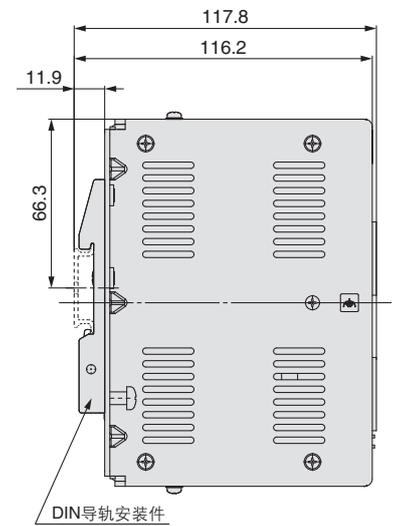
## 外形尺寸图

### 并联I/O型 JXC73/83

螺钉安装

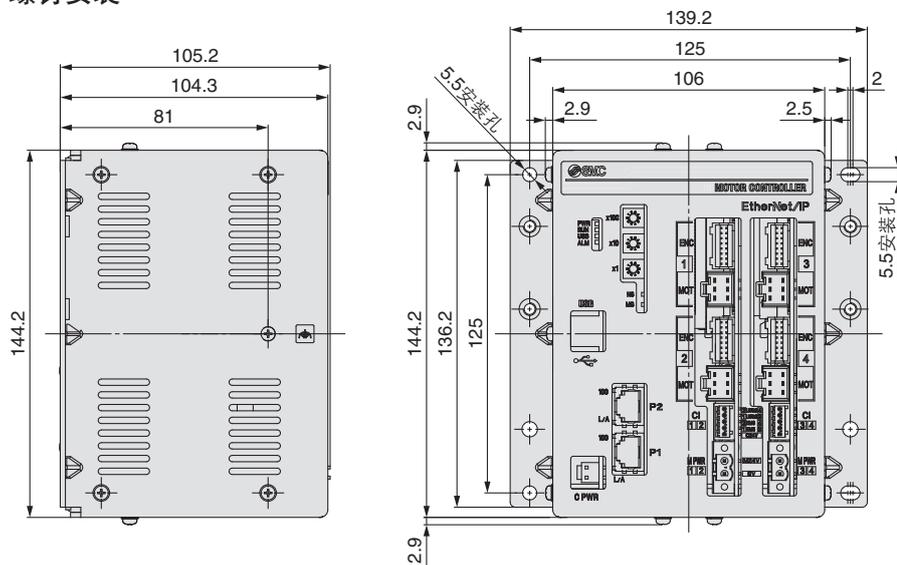


DIN导轨安装

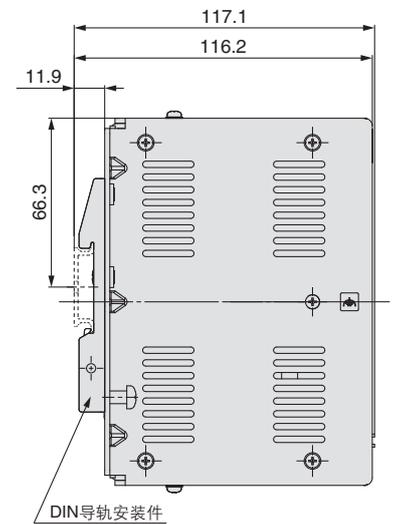


### EtherNet/IP™型 JXC93

螺钉安装



DIN导轨安装



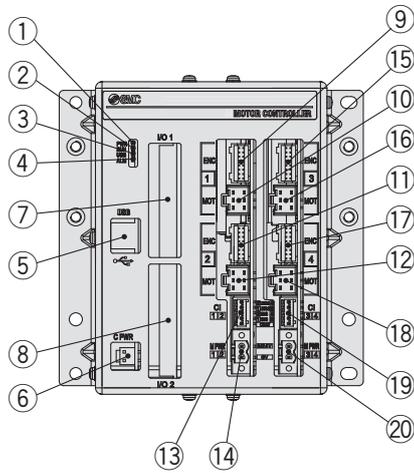
JXC92

JXC73/83/93

# JXC73/83/93系列

## 控制器部详情

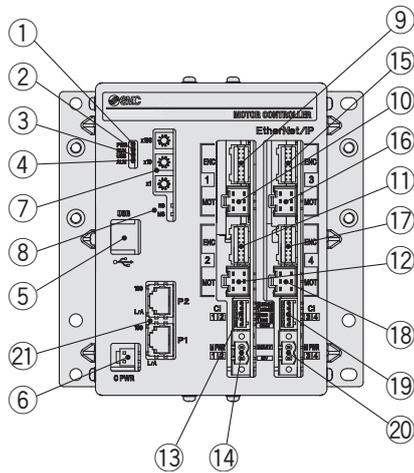
### 并联I/O型 JXC73/83



序号	显示	名称	详细内容
①	<b>PWR</b>	电源LED(绿)	电源ON : 灯亮 电源OFF : 灯灭
②	<b>RUN</b>	运行中LED(绿)	通过并联I/O运行中 : 灯亮 通过USB通信运行中 : 灯闪 停止中 : 灯灭
③	<b>USB</b>	USB连接LED(绿)	USB连接中 : 灯亮 USB未连接 : 灯灭
④	<b>ALM</b>	警报LED(红)	有警报 : 灯亮 无警报 : 灯灭
⑤	<b>USB</b>	串行通信	使用USB电缆, 连接电脑。
⑥	<b>C PWR</b>	主路控制电源插口(2针)*	主路控制电源(+)(-)
⑦	<b>I/O 1</b>	并联I/O插口(40针)	使用I/O电缆, 连接PLC等。
⑧	<b>I/O 2</b>	并联I/O插口(40针)	使用I/O电缆, 连接PLC等。
⑨	<b>ENC 1</b>	编码器插口(16针)	轴1 连接执行器电缆。
⑩	<b>MOT 1</b>	电机动插口(6针)	
⑪	<b>ENC 2</b>	编码器插口(16针)	轴2 连接执行器电缆。
⑫	<b>MOT 2</b>	电机动插口(6针)	
⑬	<b>CI 1 2</b>	电机控制电源插口*	电机控制电源(+), 轴1停止(+), 轴1解锁(+), 轴2停止(+), 轴2解锁(+)
⑭	<b>M PWR 1 2</b>	电机动插口*	轴1、轴2用 电机动插口(+), 共通(-)
⑮	<b>ENC 3</b>	编码器插口(16针)	轴3 连接执行器电缆。
⑯	<b>MOT 3</b>	电机动插口(6针)	
⑰	<b>ENC 4</b>	编码器插口(16针)	轴4 连接执行器电缆。
⑱	<b>MOT 4</b>	电机动插口(6针)	
⑲	<b>CI 3 4</b>	电机控制电源插口*	电机控制电源(+), 轴3停止(+), 轴3解锁(+), 轴4停止(+), 轴4解锁(+)
⑳	<b>M PWR 3 4</b>	电机动插口*	轴3、轴4用 电机动插口(+), 共通(-)

\*带插头。(请参见P.12)

### EtherNet/IP™型 JXC93



序号	显示	名称	详细内容
①	<b>PWR</b>	电源LED(绿)	电源ON : 灯亮 电源OFF : 灯灭
②	<b>RUN</b>	运行中LED(绿)	通过EtherNet/IP™运行中 : 灯亮 通过USB通信运行中 : 灯闪 停止中 : 灯灭
③	<b>USB</b>	USB连接LED(绿)	USB连接中 : 灯亮 USB未连接 : 灯灭
④	<b>ALM</b>	警报LED(红)	有警报 : 灯亮 无警报 : 灯灭
⑤	<b>USB</b>	串行通信	使用USB电缆, 连接电脑。
⑥	<b>C PWR</b>	主路控制电源插口(2针)*	主路控制电源(+)(-)
⑦	<b>x100 x10 x1</b>	IP地址设定开关	通过×100、×10、×1设定产品的IP地址第4Byte的开关。
⑧	<b>MS, NS</b>	通信状态LED	表示EtherNet/IP™通信的状态。
⑨	<b>ENC 1</b>	编码器插口(16针)	轴1 连接执行器电缆。
⑩	<b>MOT 1</b>	电机动插口(6针)	
⑪	<b>ENC 2</b>	编码器插口(16针)	轴2 连接执行器电缆。
⑫	<b>MOT 2</b>	电机动插口(6针)	
⑬	<b>CI 1 2</b>	电机控制电源插口*	电机控制电源(+), 轴1停止(+), 轴1解锁(+), 轴2停止(+), 轴2解锁(+)
⑭	<b>M PWR 1 2</b>	电机动插口*	轴1、轴2用 电机动插口(+), 共通(-)
⑮	<b>ENC 3</b>	编码器插口(16针)	轴3 连接执行器电缆。
⑯	<b>MOT 3</b>	电机动插口(6针)	
⑰	<b>ENC 4</b>	编码器插口(16针)	轴4 连接执行器电缆。
⑱	<b>MOT 4</b>	电机动插口(6针)	
⑲	<b>CI 3 4</b>	电机控制电源插口*	电机控制电源(+), 轴3停止(+), 轴3解锁(+), 轴4停止(+), 轴4解锁(+)
⑳	<b>M PWR 3 4</b>	电机动插口*	轴3、轴4用 电机动插口(+), 共通(-)
㉑	<b>P1, P2</b>	EtherNet/IP™通信插口	连接Ethernet电缆。

\*带插头。(请参见P.12)

## 配线示例1

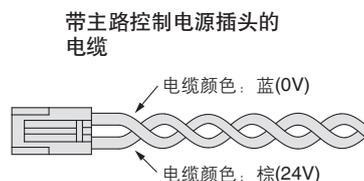
### 带主路控制电源插头的电缆(4轴专用)<sup>※1</sup> : C PWR

1根

4轴用  
JXC73/83/93

端子名称	功能名称	功能说明
+24V	主路控制电源(+)	供给主路控制的电源(+)
24-0V	主路控制电源(-)	供给主路控制的电源(-)

※1 型号JXC-C1(电缆长度1.5m)。



### 电机动力电源插头(3轴/4轴共用)<sup>※2</sup> : M PWR

2个<sup>※3</sup>

3轴用  
JXC92

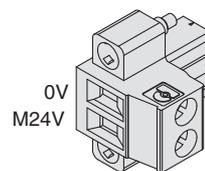
4轴用  
JXC73/83/93

端子名称	功能名称	功能说明	备注
0V	电机动力电源(-)	供给电机动力的电源(-)。	3轴用 JXC92
		M24V端子/C24V端子/EMG端子/ LKRLS端子 共通(-)。	4轴用 JXC73/83/93
M24V	电机动力电源(+)	供给电机动力的电源(+)	

※2 PHOENIX CONTACT公司生产(型号 MSTB2,5/2-STF-5,08)

※3 3轴用(JXC92)为1个。

电机动力电源插头



### 电机控制电源插头(4轴专用)<sup>※4</sup> : CI

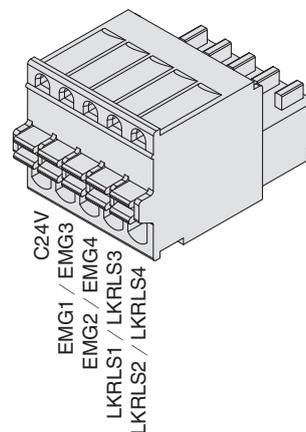
2个

4轴用  
JXC73/83/93

端子名称	功能名称	功能说明
C24V	电机控制电源(+)	供给电机控制的电源(+)
EMG1/EMG3	停止(+)	轴1/轴3 停止解除(+输入)。
EMG2/EMG4	停止(+)	轴2/轴4 停止解除(+输入)。
LKRLS1/LKRLS3	解锁(+)	轴1/轴3 解锁(+输入)。
LKRLS2/LKRLS4	解锁(+)	轴2/轴4 解锁(+输入)。

※4 PHOENIX CONTACT公司生产(型号 FK-MC0,5/5-ST-2,5)

电机控制电源插头



### 控制电源插头(3轴专用)<sup>※5</sup> : CI

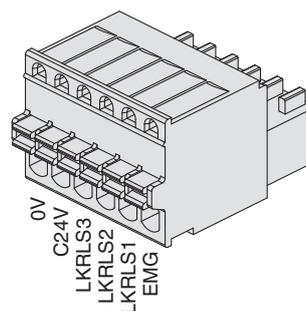
1个

3轴用  
JXC92

端子名称	功能名称	功能说明
0V	控制电源(-)	C24V端子/LKRLS端子/EMG端子 共通(-)。
C24V	控制电源(+)	供给控制的电源(+)
LKRLS3	解锁(+)	轴3 解锁(+输入)。
LKRLS2	解锁(+)	轴2 解锁(+输入)。
LKRLS1	解锁(+)	轴1 解锁(+输入)。
EMG	停止(+)	全轴 停止解除(+输入)。

※5 PHOENIX CONTACT公司生产(型号 FK-MC0,5/6-ST-2,5)

控制电源插头



# JXC73/83/92/93系列

## 配线示例2

### 并联I/O插头

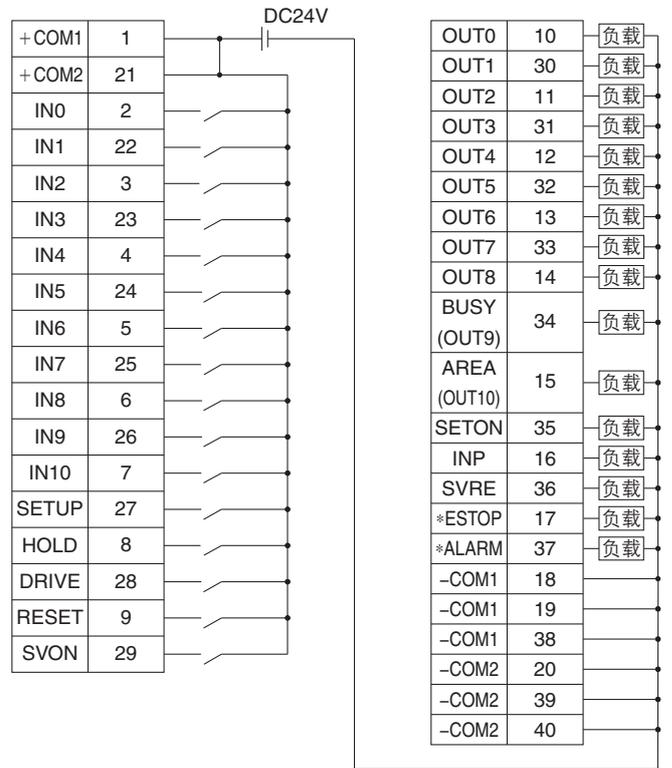
※将PLC等与I/O1、I/O2并联I/O插头连接时，请使用I/O电缆(JXC-C2-□)。  
 ※根据控制器的并联输入输出规格(NPN、PNP规格)，配线会有所不同。

### I/O 1 配线示例

#### NPN规格 JXC73



#### PNP规格 JXC83



### I/O 1 输入信号详细内容

名称	内容
+COM1 +COM2	连接输入输出信号用电源DC24V的24V侧
IN0 ┆ IN8	步信息指定 Bit No. (标准：使用512点时)
IN9 IN10	步信息指定 扩展Bit No. (扩展：使用2048点时)
SETUP	原点复位指示
HOLD	动作暂时停止
DRIVE	运转指示
RESET	警报重启及动作中断
SVON	伺服ON指示

### I/O 1 输出信号详细内容

名称	内容
OUT0 ┆ OUT8	输出动作中的步信息No.
BUSY (OUT9)	执行器运行处理中时ON
AREA(OUT10)	全部执行器在域输出范围内时ON
SETON	全部执行器在原点复位完成后ON
INP	全部执行器在定位完成时 或推压完成时ON
SVRE	伺服ON状态下ON
*ESTOP <sup>注)</sup>	EMG停止指示时OFF
*ALARM <sup>注)</sup>	警报发生时OFF
-COM1 -COM2	连接输入输出信号用电源DC24V的0V侧

注) 负逻辑的信号。

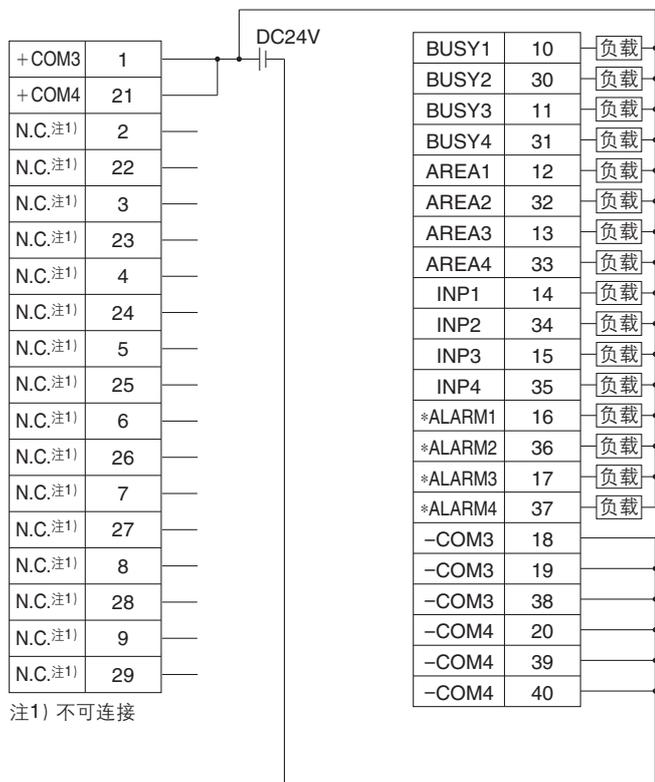
## 配线示例2

### 并联I/O插头

※将PLC等与I/O1、I/O2并联I/O插头连接时，请使用I/O电缆(JXC-C2-□)。  
 ※根据控制器的并联输入输出规格(NPN、PNP规格)，配线会有所不同。

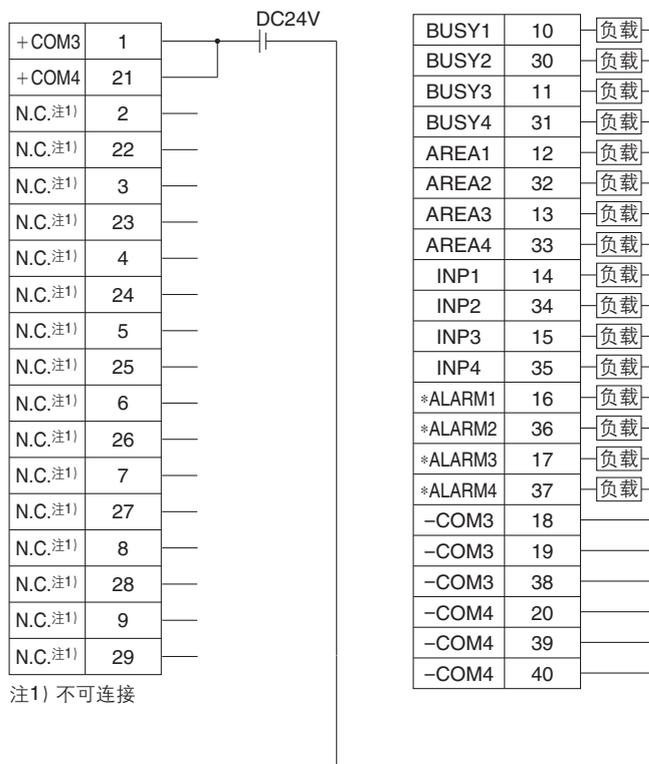
### I/O 2 配线示例

#### NPN规格 JXC73



注1) 不可连接

#### PNP规格 JXC83



注1) 不可连接

### I/O 2 输入信号详细内容

名称	内容
+COM3 +COM4	连接输入输出信号用电源DC24V的24V侧
N.C.	不可连接

### I/O 2 输出信号详细内容

名称	内容
BUSY1	轴1的动作处理中信号
BUSY2	轴2的动作处理中信号
BUSY3	轴3的动作处理中信号
BUSY4	轴4的动作处理中信号
AREA1	轴1的域信号
AREA2	轴2的域信号
AREA3	轴3的域信号
AREA4	轴4的域信号
INP1	轴1的定位或推压完成信号
INP2	轴2的定位或推压完成信号
INP3	轴3的定位或推压完成信号
INP4	轴4的定位或推压完成信号
*ALARM1注2)	轴1的警报信号
*ALARM2注2)	轴2的警报信号
*ALARM3注2)	轴3的警报信号
*ALARM4注2)	轴4的警报信号
-COM3 -COM4	连接输入输出信号用电源DC24V的0V侧

注2) 负逻辑的信号。

# JXC73/83/92/93系列

## 可选项

### 【带主路控制电源插头的电缆】

4轴用

JXC73/83/93

### JXC-C1

电缆长度: 1.5m(附件)

线芯数	2
AWG尺寸	AWG20



### 【I/O电缆】(1根)

4轴用

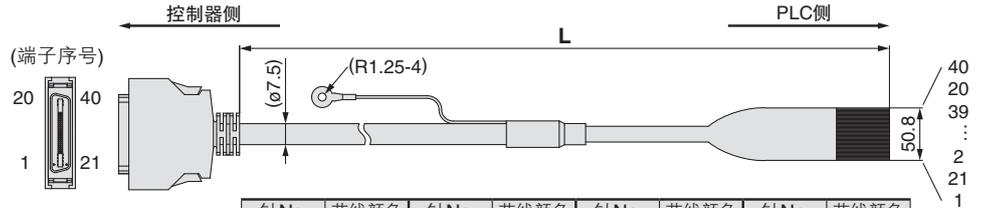
JXC73/83

### JXC-C2-

电缆长度(L)[m]

1	1.5
3	3
5	5

线芯数	40
AWG尺寸	AWG28



针No.	芯线颜色	针No.	芯线颜色	针No.	芯线颜色	针No.	芯线颜色
1	橙(黑1)	6	橙(黑2)	11	橙(黑3)	16	橙(黑4)
21	橙(红1)	26	橙(红2)	31	橙(红3)	36	橙(红4)
2	灰(黑1)	7	灰(黑2)	12	灰(黑3)	17	灰(黑4)
22	灰(红1)	27	灰(红2)	32	灰(红3)	37	灰(红4)
3	白(黑1)	8	白(黑2)	13	白(黑3)	18	白(黑4)
23	白(红1)	28	白(红2)	33	白(红3)	38	白(红4)
4	黄(黑1)	9	黄(黑2)	14	黄(黑3)	19	黄(黑4)
24	黄(红1)	29	黄(红2)	34	黄(红3)	39	黄(红4)
5	粉(黑1)	10	粉(黑2)	15	粉(黑3)	20	粉(黑4)
25	粉(红1)	30	粉(红2)	35	粉(红3)	40	粉(红4)

### 【DIN导轨】

3轴用

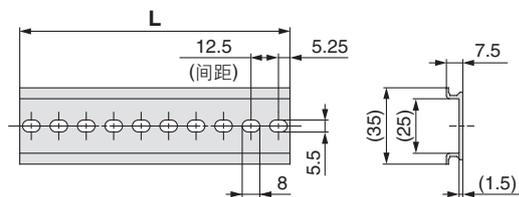
4轴用

JXC92

JXC73/83/93

### AXT100-DR-

※ □内依据DIN导轨尺寸表记入No。  
关于安装尺寸, 请参见P.7、10外形尺寸图。



### L尺寸表

No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
L尺寸	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尺寸	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导轨安装件】(带6个安装螺钉)

3轴用

4轴用

JXC92

JXC73/83/93

### JXC-Z1

请在螺钉安装型控制器上从后面安装DIN导轨安装件的场合使用。

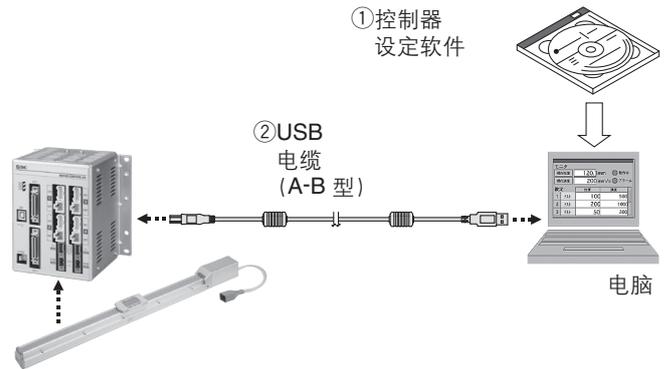
## 可选项

【控制器设定组件】 **4轴用**

### JXC-W1

JXC73/83/93

- 控制器设定组件  
(显示语言可选日语/英语)



## 套装内容

- ① 控制器设定软件(CD-ROM)
- ② USB电缆(电缆长度：3m)

名称	型号
① 控制器设定软件	JXC-W1-1
② USB电缆	JXC-W1-2 (与“JXC-MA1-2”的电缆相同。)

※可单独订购。

## 动作环境

搭载配备USB1.1或USB2.0通口的Windows7或8.1的PC/AT互换机

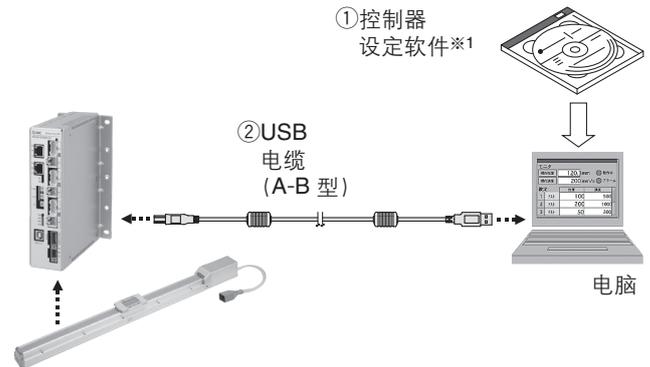
※Windows®是美国Microsoft公司的注册商标。

【控制器设定组件】 **3轴用**

### JXC-MA1<sup>※1</sup>

JXC92

- 控制器设定组件  
(显示语言可选日语/英语)



## 套装内容

- ① 控制器设定软件(CD-ROM)<sup>※1</sup>
- ② USB电缆(电缆长度：3m)

名称	型号
① 控制器设定软件	JXC-MA1-1
② USB电缆	JXC-MA1-2 (与“JXC-W1-2”的电缆相同。)

※可单独订购。

## 动作环境

搭载配备USB1.1或USB2.0通口的Windows7或8.1的PC/AT互换机

※Windows®是美国Microsoft公司的注册商标。

※1 控制器设定软件也包含4轴专用软件。

# JXC73/83/92/93系列

## 可选项: 执行器电缆

【步进电机(带编码器 DC24V)用机器人电缆、标准电缆】

3轴用	4轴用
JXC92	JXC73/83/93

LE-CP-1-

电缆长度(L)[m]

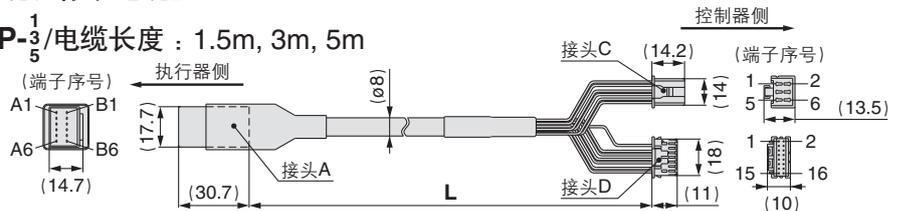
1	1.5
3	3
5	5
8	8*
A	10*
B	15*
C	20*

※按订货生产(仅对应机器人电缆)

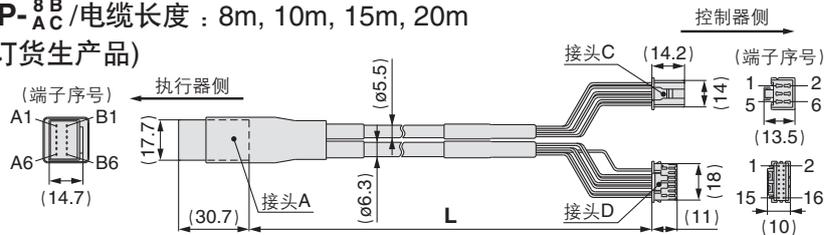
电缆种类

无记号	机器人电缆 (耐弯曲电缆)
S	标准电缆

LE-CP- $\frac{1}{5}$ /电缆长度: 1.5m, 3m, 5m



LE-CP- $\frac{8B}{AC}$ /电缆长度: 8m, 10m, 15m, 20m  
(※按订货生产产品)



信号名	接头A 端子序号	电缆颜色	接头C 端子序号
A	B-1	棕	2
A	A-1	红	1
B	B-2	橙	6
B	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	绿	3
COM-B/-	A-3	蓝	4

信号名	接头A 端子序号	电缆颜色	接头D 端子序号
Vcc	B-4	棕	12
GND	A-4	黑	13
A	B-5	红	7
A	A-5	黑	6
B	B-6	橙	9
B	A-6	黑	8
		-	3

【步进电机(带编码器 DC24V)用带锁·传感器的机器人电缆、标准电缆】

3轴用	4轴用
JXC92	JXC73/83/93

LE-CP-1-B-

电缆长度(L)[m]

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

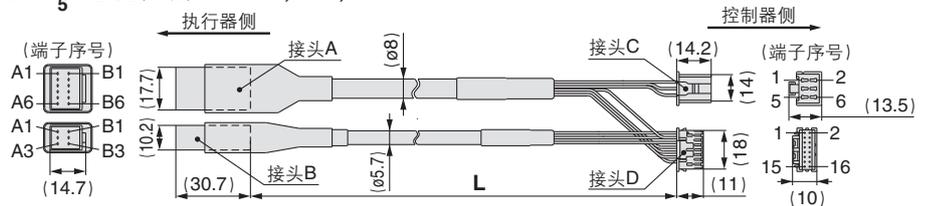
※按订货生产(仅对应机器人电缆)

带锁·传感器

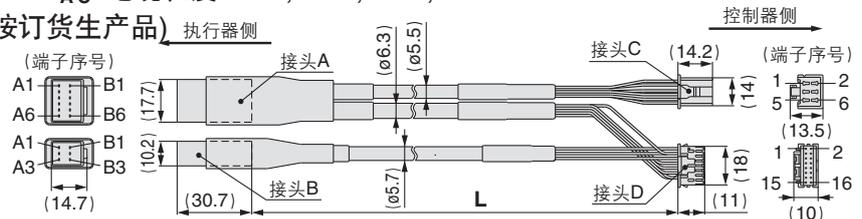
电缆种类

无记号	机器人电缆 (耐弯曲电缆)
S	标准电缆

LE-CP- $\frac{1}{5}$ /电缆长度: 1.5m, 3m, 5m



LE-CP- $\frac{8B}{AC}$ /电缆长度: 8m, 10m, 15m, 20m  
(※按订货生产产品)



信号名	接头A 端子序号	电缆颜色	接头C 端子序号
A	B-1	棕	2
A	A-1	红	1
B	B-2	橙	6
B	A-2	黄	5
COM-A/COM	B-3	绿	3
COM-B/-	A-3	蓝	4

信号名	接头A 端子序号	电缆颜色	接头D 端子序号
Vcc	B-4	棕	12
GND	A-4	黑	13
A	B-5	红	7
A	A-5	黑	6
B	B-6	橙	9
B	A-6	黑	8
		-	3

信号名	接头B 端子序号	电缆颜色	接头D 端子序号
锁(+)	B-1	红	4
锁(-)	A-1	黑	5
传感器(+)	B-3	棕	1
传感器(-)	A-3	蓝	2





### 安全注意事项

请仔细阅读《SMC产品使用注意事项》(M-C03-3)及《使用说明书》，在进行确认的基础上，正确使用本产品。

## SMC(中国)有限公司

地址: 北京经济技术开发区兴盛街甲2号  
电话: 010-67885566  
<http://www.smc.com.cn>

邮编: 100176  
传真: 010-67882335

## SMC代理商