

選擇 建議

整合PLC、安全、伺服、變頻器、影像感測器、光纖感測器、編碼器、各種I/O控制

依控制規模選擇

想用在大型規模用途

想用在小型規模用途

指令執行時間 (LD指令)	0.37ns	0.53ns	1.1ns	3.3ns	1.6ns	3.0ns	3.3ns
程式容量	80MB	80MB	20MB	5MB	5MB	3MB	1.5MB
變數記憶體容量 (非保持)	256MB	256MB	4MB	32MB	2MB	2MB	2MB
輸出輸入點數	-	-	2,560點	-	2,560點	2,560點	40點
EtherCAT 連接從站數	512	256	192	64	192	64	16
運動軸數	128、256	16、32、64	16、32、64	0、2、4、8	4、8	0、2	0、2、4

NX701-□□□□



NX502-□□□□



NJ501-1□□□



NX102-□□□□



NJ301-1□□□



NJ101-□□□□



NX1P2-□□□□



擴充模組

*

NX-IO

CJ

NX-IO

CJ

NX-IO

軟體

Sysmac Studio

Sysmac Studio

軟體功能零組件集

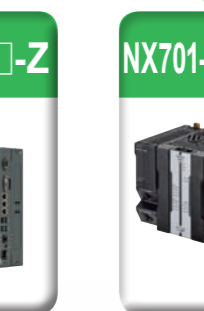
Sysmac Library

Sysmac Library

* 連接EtherCAT從站終端可使用NX-IO模組

依功能選擇

	想與Windows 應用程式 連動	想以PLC 直接進行 機械手臂控制	想實行可追溯性 (資料庫連接)	想使用半導體業 界標準的SECS/ GEM通訊功能	想提升加工 裝置的生產力 (數值控制)	想防範品質不良 於未然 (AI功能)					
		想控制 OMRON製 機械手臂	想控制自家 公司客製 機械手臂								
指令執行時間 (LD指令)	0.33ns	1.1ns	1.1ns	0.37ns	1.1ns/3.0ns	0.53ns	3.3ns	1.1ns	1.1ns	0.33ns	0.37ns
程式容量	40MB	20MB	20MB	80MB	20MB/3MB	80MB	5MB	20MB	20MB	40MB	80MB
變數記憶體容量 (非保持)	64MB	4MB	4MB	256MB	4MB/2MB	256MB	32MB	4MB	4MB	64MB	256MB
輸出輸入點數	—	2,560點	2,560點	—	2,560點	—	—	2,560點	2,560點	—	—
EtherCAT 連接從站數	192	192	192	512	192	256	64	192	192	192	512
運動軸數	16、32、64	16、32、64	16、32、64	128、256	16、32、64/0、2	16、32、64	0、2、4、8	16	16 * 2	16、32、64	128、256



擴充模組	* 1	CJ					NX-IO	CJ	CJ	* 1	CJ
軟體	Sysmac Studio										
軟體功能零組件集	Sysmac Library										

* 1. 連接EtherCAT從站終端可使用NX-IO模組。
 * 2. CNC版本Ver.1.03以上的CPU模組與Sysmac Studio Ver.1.60以上的組合，運動軸數最大可使用16軸，CNC軸數最大可使用16軸。CNC版本Ver.1.02以前的CPU模組則是運動軸數與CNC軸數合計最大為16軸。