

## 更加快速、透過同步系統達到運動控制器領域

- 備有2軸、4軸模組、開路集極輸出型／差動輸出型。  
CJ1W-NC214/NC414型為開路集極輸出型、  
CJ1W-NC234/NC434型為差動輸出型。
- 2軸、4軸控制  
伺服馬達、脈衝馬達之外，亦支援線性馬達、  
DD馬達的高速／高解析度定位。



CJ1W-NC234



CJ1W-NC434

## 特點

### 透過高速化來提升設備生產力

- 實現脈衝輸出啟動時間的高速化。針對可程式控制器所下的指令，最小可於0.1ms以內啟動。  
（舊款機型為2ms；相關條件等詳細說明請參閱使用手冊。）
- 支援線性馬達、DD馬達，脈衝輸出為最大4Mpps輸出。高解析度、高速定位兼備。

### 透過高功能化來提升設備的附加價值

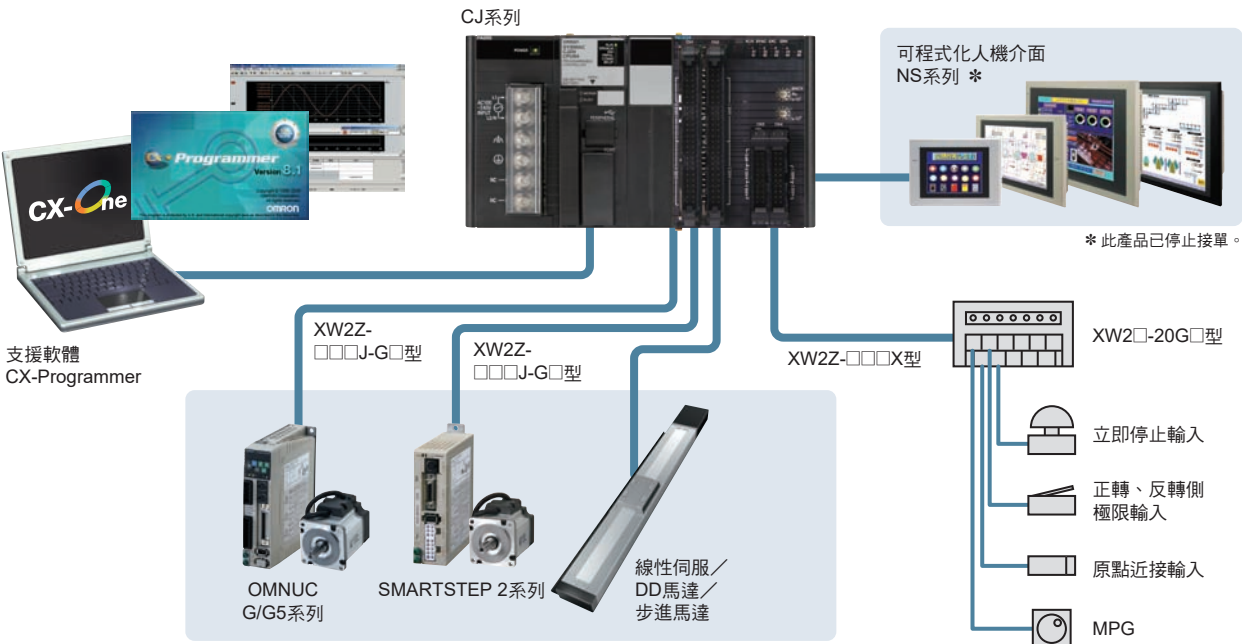
- 透過高速總線實現CPU與位置控制模組之間的同步系統。最多可實施5模組之間（最多20軸）的同步控制。
- 內建高速計數器功能，可單獨透過位置控制模組建構監控馬達現在值的定位設備。  
支援G/G5系列的ABS編碼器，可建構絕對值系統。\*  
無須電源中斷後的原點復歸處理，幫助提升設備的生產力。
- 支援直接運轉及記憶體運轉。記憶體運轉資料為每一Task搭載最多500個（序列資料）。  
透過序列資料的結束模式可選擇「單獨定位」「自動定位」「連續定位」等三種模式，另外還搭載重複指令、JUMP指令等，支援繁雜的運動控制。
- 除了直線補間控制之外，還搭載了圓弧補間控制、索引表控制、饋線控制、MPG功能等，以位置控制模組實現運動模組的功能。
- 透過教導、超載、齒輪背隙補償、區域設定、S形加減速等豐富的功能，實現簡單定位控制。

### 協助減少整體總成本

- 以CX-Programmer整合支援工具的功能。透過與CX-Programmer所搭載的功能（如資料追蹤功能）連動，幫助提升設計、除錯、啟動、維護等各階段的作業效率。
- 差動輸出型會在內部產生差動驅動用DC5V電源。與開路集極輸出型相同，可單獨以DC24V供給控制外部電源。
- 備有位置控制模組所搭載的各功能FBL（功能方塊庫）。幫助減少製作階梯圖的工時。  
透過FBL即可簡單建構出使用電子凸輪的同步應用程式。

\* 使用減速機時，無法使用ABS編碼器。

系統構成圖



種類

國外規格  
・詳細符號如下：  
U:UL、U1:UL (已取得Class I Div 2危險場所認證)、C:CSA、UC:cULus、UC1:cULus (已取得Class I Div 2危險場所認證)、CU:cUL、N:NK、L:Lloyd's Register、CE:EC指令。  
・有關使用條件，請向本公司洽詢。

模組

| 模組類別          | 產品名稱         | 規格                     |    | 佔用號機數 | 消耗電流 (A) |       | 型號         | 國外規格   |
|---------------|--------------|------------------------|----|-------|----------|-------|------------|--------|
|               |              | 控制輸出介面                 | 軸數 |       | 5V系列     | 24V系列 |            |        |
| CJ1高功能 I/O 模組 | 位置控制模組 (高速型) | 內建脈衝計數功能<br>脈衝列開路集極輸出型 | 2軸 | 2號機份  | 0.27     | —     | CJ1W-NC214 | UC1、CE |
|               |              |                        | 4軸 |       | 0.31     | —     | CJ1W-NC414 |        |
|               |              | 內建脈衝計數功能<br>脈衝列差動輸出型   | 2軸 | 2號機份  | 0.27     | —     | CJ1W-NC234 |        |
|               |              |                        | 4軸 |       | 0.31     | —     | CJ1W-NC434 |        |

註. 本模組不適用於機械自動化控制器NJ系列。

支援工具

| 產品名稱                       | 規格                                                                                 | 授權數   |   | 媒體  | 型號             | 國外規格 |
|----------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|-------|---|-----|----------------|------|
|                            |                                                                                    | 單一授權版 | * |     |                |      |
| FA整合工具套件<br>CX-One Ver.4.□ | CX-One整合工具套件是針對OMRON所生產的PLC、元件等的支援軟體。<br>CX-One Ver.4.□包含CX-Programmer Ver.9.□等軟體。 | 單一授權版 | * | DVD | CXONE-AL01D-V4 | —    |

註. 詳情請參閱本公司網站 (<http://www.omron.com.tw>) 的「CX-One Ver4. 型錄 (SBCZ-063)」。  
\* CX-One亦備有多重授權版 (3、10、30、50套授權) 和僅包含DVD光碟之產品。

## ■ 連接纜線

| 適用模組    |            | 適用驅動器        |             | 軸數 | 纜線長度 | 型號            |
|---------|------------|--------------|-------------|----|------|---------------|
| 規格      | 適用型號       | 商品名稱         | 適用型號        |    |      |               |
| 開路集極輸出型 | CJ1W-NC□14 | OMNUC G/G5   | R88D-GT/-KT | 1軸 | 1m   | XW2Z-100J-G13 |
|         |            |              |             |    | 3m   | XW2Z-300J-G13 |
|         |            | Smart Step 2 | R7D-BP      |    | 1m   | XW2Z-100J-G16 |
|         |            |              |             |    | 3m   | XW2Z-300J-G16 |
|         |            | OMNUC G/G5   | R88D-GT/-KT | 2軸 | 1m   | XW2Z-100J-G5  |
|         |            |              |             |    | 3m   | XW2Z-300J-G5  |
|         |            | Smart Step 2 | R7D-BP      |    | 1m   | XW2Z-100J-G8  |
|         |            |              |             |    | 3m   | XW2Z-300J-G8  |
| 差動輸出型   | CJ1W-NC□34 | OMNUC G/G5   | R88D-GT/-KT | 1軸 | 1m   | XW2Z-100J-G9  |
|         |            |              |             |    | 5m   | XW2Z-500J-G9  |
|         |            |              |             |    | 10m  | XW2Z-10MJ-G9  |
|         |            | Smart Step 2 | R7D-BP      |    | 1m   | XW2Z-100J-G12 |
|         |            |              |             |    | 5m   | XW2Z-500J-G12 |
|         |            |              |             |    | 10m  | XW2Z-10MJ-G12 |
|         |            | OMNUC G/G5   | R88D-GT/-KT | 2軸 | 1m   | XW2Z-100J-G1  |
|         |            |              |             |    | 5m   | XW2Z-500J-G1  |
|         |            |              |             |    | 10m  | XW2Z-10MJ-G1  |
|         |            | Smart Step 2 | R7D-BP      |    | 1m   | XW2Z-100J-G4  |
|         |            |              |             |    | 5m   | XW2Z-500J-G4  |
|         |            |              |             |    | 10m  | XW2Z-10MJ-G4  |

外部訊號連接機器  
連接外部訊號用端子台轉換模組／連接纜線

| 產品名稱   |           | 規格              |       | 型號        |
|--------|-----------|-----------------|-------|-----------|
|        |           | 纜線長度            |       |           |
| 端子台連接用 | 連接纜線      | 正常接線            | 0.5m  | XW2Z-C50X |
|        |           |                 | 1.0m  | XW2Z-100X |
|        |           |                 | 2.0m  | XW2Z-200X |
|        |           |                 | 3.0m  | XW2Z-300X |
|        |           |                 | 5.0m  | XW2Z-500X |
|        |           |                 | 10.0m | XW2Z-010X |
|        | 接頭端子台轉換模組 | 20 PIN M3螺絲端子台型 |       |           |

伺服驅動器連接接頭

| 名稱   | 規格                             | 型號          |
|------|--------------------------------|-------------|
| 接頭插座 | MIL型插頭壓接插座接頭用<br>電線AWG24用（50極） | XG5M-5032-N |
| 接頭外蓋 | MIL型插頭壓接插座接頭用<br>（50極）         | XG5S-5022   |

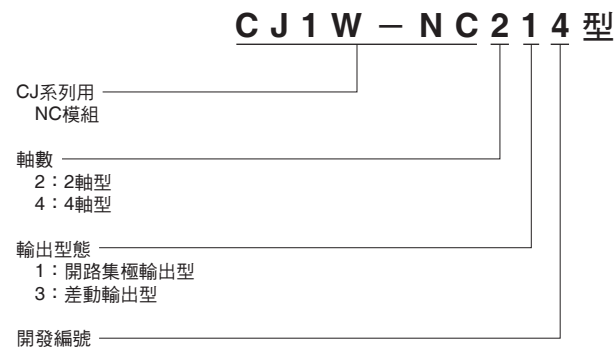
附散線壓著端子纜線（20極）

| 纜線長度  | 型號        |
|-------|-----------|
| 1.0m  | XW2Z-100F |
| 1.5m  | XW2Z-150F |
| 2.0m  | XW2Z-200F |
| 3.0m  | XW2Z-300F |
| 5.0m  | XW2Z-500F |
| 10.0m | XW2Z-010F |
| 15.0m | XW2Z-15MF |
| 20.0m | XW2Z-20MF |

附屬品  
無

位置控制模組的型號

型號可看出軸數、輸出型態。



可安裝之設備

可安裝CJ系列位置控制模組（高速型）的設備如下所示。

| 型號                     | NJ系統  |      | CJ系統（CJ1、CJ2） |                | CP1H系統 | NSJ系統 * |      |
|------------------------|-------|------|---------------|----------------|--------|---------|------|
|                        | CPU裝置 | 增設裝置 | CPU設備         | 增設設備           | CP1H本體 | NSJ本體   | 增設設備 |
| CJ1W-NC214/234/414/434 | 不可    |      | 5台            | 5台<br>（每台增設設備） | 不可     | 不可      | 5台   |

註. 每台NC模組視為2台構成模組，應滿足下列公式：  
本模組之安裝台數 × 2 + 其他模組的安裝台數 ≤ 10  
舉例來說，單一設備中裝設5台本模組時，便無法裝設其他模組。  
\* 此產品已停止接單。

模組版本與CX-Programmer列表

模組版本與CX-Programmer版本的列表如下：

模組版本和支援軟體

| 模組型號名稱                  | 使用功能         | 所需支援軟體        |         |           |     |
|-------------------------|--------------|---------------|---------|-----------|-----|
|                         |              | CX-Programmer |         |           | 編程器 |
|                         |              | Ver.7.1以下     | Ver.8.0 | Ver.8.1以上 |     |
| CJ1W-NC□□4<br>模組Ver.1.0 | 模組Ver.1.0的功能 | ×             | ×       | ○         | — * |

\* 無法使用編程器。

功能方塊庫（FBL）功能一覽表

備有功能FBL與應用FBL。FBL可至Omron IAB web下載。

功能FBL（功能方塊庫）

|    |           |    |            |
|----|-----------|----|------------|
| 1  | 絕對位移指令    | 14 | 手動脈衝       |
| 2  | 無限軸絕對位移指令 | 15 | 狀態讀取       |
| 3  | 相對位移指令    | 16 | 參數讀取       |
| 4  | 速度控制      | 17 | 錯誤讀取       |
| 5  | 原點復歸      | 18 | 現在位置讀取     |
| 6  | 高速原點復歸    | 19 | 現在位置門鎖     |
| 7  | 減速停止      | 20 | 參數寫入       |
| 8  | 運轉指令      | 21 | 參數保存       |
| 9  | 錯誤復歸      | 22 | 教導         |
| 10 | 偏差計數器復歸   | 23 | 預設現在位置     |
| 11 | 程式運轉      | 24 | 超載設定       |
| 12 | 中斷進給      | 25 | 扭力限制       |
| 13 | JOG／寸動動作  | 26 | 絕對值編碼器偏差設定 |

應用FBL（應用功能方塊庫）

|   |       |   |      |
|---|-------|---|------|
| 1 | 電子凸輪  | 4 | 追蹤同步 |
| 2 | 電子驅動軸 | 5 | 連接動作 |
| 3 | 虛擬脈衝  |   |      |

## 規格

## ■一般規格

| 規格項目            | 型號                                    |                                       |
|-----------------|---------------------------------------|---------------------------------------|
|                 | CJ1W-NC214/234                        | CJ1W-NC414/434                        |
| 電源電壓            | DC5V（模組本體）<br>DC24V（外部供給電源）           |                                       |
| 容許電源電壓變動範圍      | DC21.6～26.4V（外部供給電源）                  |                                       |
| 內部消耗電流          | DC5V 270mA以下                          | DC5V 310mA以下                          |
| 外部供給電源的消耗電流     | DC24V<br>NC214 13mA以下<br>NC234 44mA以下 | DC24V<br>NC414 26mA以下<br>NC434 90mA以下 |
| 外觀尺寸            | 90（H）×51（W）×65（D）                     | 90（H）×62（W）×65（D）                     |
| 重量              | 170g以下                                | 220g以下                                |
| 使用環境溫度          | 0～55℃                                 |                                       |
| 安裝位置            | CJ系列CPU設備或CJ系列增設設備                    |                                       |
| 每台設備所能安裝之最多台數   | 5台                                    |                                       |
| 每台CJ系統所能安裝之最多台數 | 20台（連接最多3台的增設設備時）                     |                                       |
| 佔用號機            | 佔用2號機                                 |                                       |
| 適用標準            | 符合cULus、EC指令                          |                                       |

上述型號以外，則以CJ系列的一般規格為準。

## ■性能規格

| 規格項目           |        | 型號                                                                                                          |                |
|----------------|--------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------|
|                |        | CJ1W-NC214/234                                                                                              | CJ1W-NC414/434 |
| 適用PLC          |        | CJ系列                                                                                                        |                |
| 輸出輸入佔用數        | 通道數    | 18CH *                                                                                                      |                |
| 控制對象驅動器        |        | 脈衝列輸入型伺服驅動器、<br>或步進馬達驅動器<br>NC214/414為開路集極輸出型<br>NC234/434為差動輸出型                                            |                |
| 脈衝輸出方式         |        | 相位差脈衝輸出、正方向／負方向脈衝輸出、脈衝＋方向輸出                                                                                 |                |
| 控制             | 控制方式   | 透過脈衝列輸出進行開放式迴路控制                                                                                            |                |
|                | 控制軸數   | 2軸                                                                                                          | 4軸             |
| 控制單位           |        | 脈衝、mm、inch、degree                                                                                           |                |
| 定位功能           |        | 記憶體運轉、直接運轉                                                                                                  |                |
|                | 單獨動作   | 單獨2軸                                                                                                        | 單獨4軸           |
|                | 直線補間   | 最多2軸                                                                                                        | 最多4軸           |
|                | 圓弧補間   | 最多2軸                                                                                                        | 最多2軸           |
|                | 速度控制   | 單獨2軸                                                                                                        | 單獨4軸           |
|                | 中斷進給   | 單獨2軸                                                                                                        | 單獨4軸           |
| 位置指令           | 資料     | －2147483648～＋2147483647                                                                                     |                |
|                | 資料數    | 500個／Task（4 Task／模組）                                                                                        |                |
| 速度指令           | 資料     | 位置控制時：1～2147483647<br>速度控制時：－2147483648～2147483647<br>但輸出頻率的上限會分別受限於最大速率4Mpps（NC234/434）、500kpps（NC214/414） |                |
|                | 資料數    | 500個／Task                                                                                                   |                |
| 加速／減速時間        | 資料     | 0～250000ms                                                                                                  |                |
|                | 資料數    | 500個／Task                                                                                                   |                |
| 功能             | 超載     | 0.01～500.00%（可按各軸分別設定）                                                                                      |                |
|                | 軟體極限   | －2147483647～2147483646指令單位<br>（可按各軸分別設定）                                                                    |                |
|                | 齒輪背隙補償 | 0～50000指令模組（可按各軸分別設定）                                                                                       |                |
| MPG／外部編碼器計數器輸入 | 輸入CH數  | 1CH（可切換為各控制軸用）                                                                                              |                |
|                | 輸入介面   | 光耦合器（Photo coupler）輸入                                                                                       |                |
|                | 最高應答頻率 | 500kHz                                                                                                      |                |
| 反饋脈衝計數器輸入      | 輸入CH數  | 4CH（1CH／軸）                                                                                                  |                |
|                | 輸入介面   | 差動接收端輸入                                                                                                     |                |
|                | 最高應答頻率 | NC234/434為4MHz（基於相位差4倍增1MHz）、<br>NC214/414為500kHz基於相位差4倍增125kHz）                                            |                |

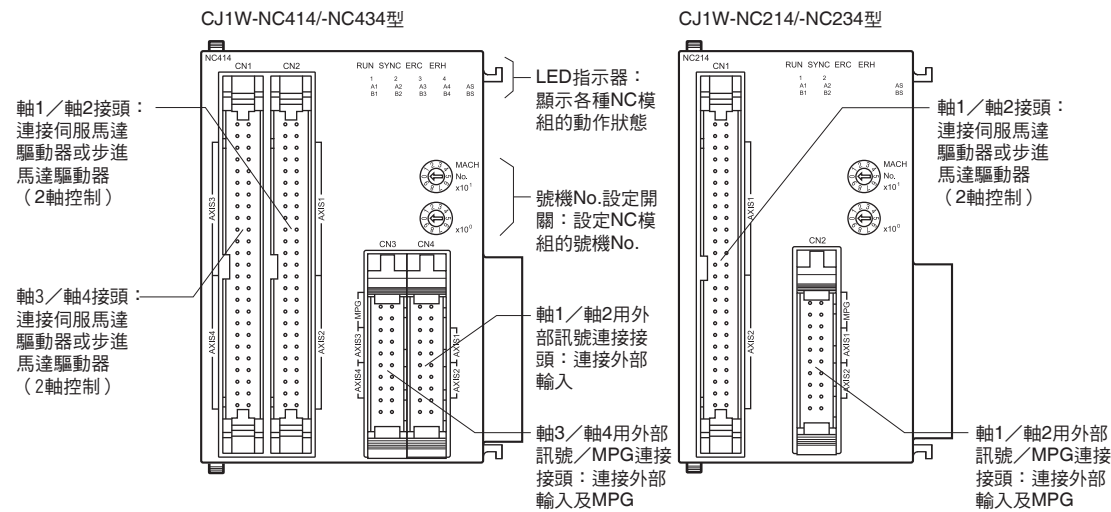
\* 高功能I/O模組繼電器佔用的通道數。除此之外對應所使用之軸數、功能，佔用最大144CH的區域。

## ■功能規格

| 功能項目   |          |             | 內容                                                                                  |
|--------|----------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------|
| 控制功能   | 單軸控制     | 絕對位移        | 由階梯圖程式直接指定絕對／相對目標位置、目標速度，並進行定位。                                                     |
|        |          | 相對位移        |                                                                                     |
|        |          | 速度控制        | 由階梯圖程式直接指定目標速度，並進行速度傳送。                                                             |
|        |          | 中斷進給        | 絕對位移、相對位移、速度控制中，透過由外部造成的中斷輸入，傳送一定量並進行定位。                                            |
|        |          | 旋轉軸控制       | 可操作最適合控制饋線或索引表的旋轉軸。不只可進行正／負方向定位，亦可指定捷徑動作。                                           |
|        |          | 變更目標位置／目標速度 | 在絕對位移、相對位移、速度控制中變更目標位置或目標速度。                                                        |
|        | 多軸控制     | 直線補間        | 從各軸動作起始位置到目標位置為止，可透過直線軌跡連結同步動作開始／結束。可連結最多4軸的直線補間。                                   |
|        |          | 圓弧補間        | 透過結合任意2軸，以描繪圓弧軌跡的方式控制各軸。作為圓弧指定，可使用「指定目標位置與中心點」、「指定目標位置與半徑及方向」、「目標位置與通過點」等3種路線的指定方法。 |
|        | 記憶體運轉    | 自動／連續動作     | 對預設NC模組設定目標位置／速度或動作模式，將自動進行一連串的動作。可持續進行定位或速度變更。                                     |
|        |          | 序列功能        | 動作重複或透過外部輸入運轉資料的開始／結束等，於記憶體運轉資料中加入序列要素。在不影響PLC階梯圖程式的情況下，可透過NC模組端進行各種動作序列。           |
| 手動操作功能 | 原點復歸     |             | 使用外部感測器等裝置，找出設備的機械原點。透過15種的原點復歸動作模式，可選擇符合設備的原點復歸動作。                                 |
|        | 高速原點復歸   |             | 針對確定的機械原點位置進行復歸動作。                                                                  |
|        | 預設現在位置   |             | 將現在位置變更為指定資料，同時確認原點。                                                                |
|        | 減速停止     |             | 對動作中的軸進行減速停止。                                                                       |
|        | JOG運轉    |             | 朝正方向／負方向進行定速傳送。                                                                     |
|        | 寸動運轉     |             | 朝正方向／負方向進行寸動動作。                                                                     |
|        | MPG運轉    |             | 連接手搖脈衝產生器，進行手動傳送。                                                                   |
| 控制輔助功能 | 指令單位設定   |             | 可配合機械設定各軸的控制單位。                                                                     |
|        | 加減速控制    | 自動加減速控制     | 將會自動產生軸動作時的加速／減速曲線。可選擇梯形曲線或三次函數形成的S形曲線。                                             |
|        |          | 改變加速和減速度    | 可於加減速動作中改變加速與減速度。                                                                   |
|        |          | 切換加減速點      | 根據記憶體運轉的連續模式，可從3種動作模式間速度的連接方式擇一執行。                                                  |
|        | 超載       |             | 變更在定位運動中的軸速度。                                                                       |
| 控制輔助功能 | 齒輪背隙補償   |             | 補正機械系統の間隙以提升定位精度。                                                                   |
|        | M編碼      |             | 記憶體運轉時，可以為了要與外部機器進行交互鎖定而輸出M編碼。                                                      |
|        | 區域設定     |             | 設定區域範圍，便可辨別現在位置是否在範圍內。各軸可設定3點的區域。                                                   |
|        | 反饋脈衝計數器  |             | 分別於各軸備有反饋脈衝計數器輸入。連接來自伺服驅動器的編碼器脈衝輸出，可監控指令位置之間的位置偏移等情況。                               |
|        | 支援絕對值編碼器 |             | 對反饋脈衝計數器輸入來自伺服驅動器的編碼器脈衝，可使用具有絕對值編碼器的馬達。支援OMRON製G/G5系列的絕對值編碼器附加型馬達。                  |
|        | 教導       |             | 可將現在位置輸入記憶體運轉的位置資料。不只可使用現在指令位置，也可透過反饋脈衝計數器使用現在位置。                                   |
|        | 扭力限制輸出   |             | 具備可切換輸入伺服驅動器扭力限制的輸出訊號。可從階梯圖程式直接操作ON/OFF。除此之外，透過壓入推壓的原點復歸，可自動進行扭力限制的切換。              |
|        | 監控功能     | 軟體極限        | 可在軸動作時，針對正／負方向設定軟體極限。定位的目標位置超過軟體極限時，將可透過檢查指令值進行啟動時檢測。                               |
|        |          | 位置／速度偏差監控   | 監控現在指令位置與反饋現在位置之間的位置與速度的偏差，偏差過大時可視為異常狀況並停止軸動作。                                      |
|        |          | 軸間偏差監控      | 直線補間動作時，可監控軸間偏差，偏差過大時將視為異常狀況停止軸動作。                                                  |

外部介面

■各部位名稱



■LED指示器

| LED名稱 | 指示燈顏色 | 狀態 | 說明                           |                                   |
|-------|-------|----|------------------------------|-----------------------------------|
| RUN   | 綠     | 亮燈 | 正常動作中                        |                                   |
|       |       | 熄滅 | 電源OFF後，檢測硬體故障、或PLC本體的NC模組故障時 |                                   |
| ERC   | 紅     | 亮燈 | 錯誤發生中                        |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |
| ERH   | 紅     | 亮燈 | PLC本體有錯誤發生中                  |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |
| 1     | 橘     | 亮燈 | 向軸1輸出脈衝中（正方向／負方向）            |                                   |
|       |       | 閃爍 | 發生軸1連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1        |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |
| 2     | 橘     | 亮燈 | 向軸2輸出脈衝中（正方向／負方向）            |                                   |
|       |       | 閃爍 | 發生軸2連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1        |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |
| 3     | 橘     | 亮燈 | 向軸3輸出脈衝中（正方向／負方向）            |                                   |
|       |       | 閃爍 | 發生軸3連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1        |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |
| 4     | 橘     | 亮燈 | 向軸4輸出脈衝中（正方向／負方向）            |                                   |
|       |       | 閃爍 | 發生軸4連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1        |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |
| A1、B1 | 橘     | 亮燈 | ON                           | 軸1反饋計數器的A相與B相輸入狀態<br>亮燈時ON、熄滅時OFF |
|       |       | 熄滅 | OFF                          |                                   |
| A2、B2 | 橘     | 亮燈 | ON                           | 軸2反饋計數器的A相與B相輸入狀態<br>亮燈時ON、熄滅時OFF |
|       |       | 熄滅 | OFF                          |                                   |
| A3、B3 | 橘     | 亮燈 | ON                           | 軸3反饋計數器的A相與B相輸入狀態<br>亮燈時ON、熄滅時OFF |
|       |       | 熄滅 | OFF                          |                                   |
| A4、B4 | 橘     | 亮燈 | ON                           | 軸4反饋計數器的A相與B相輸入狀態<br>亮燈時ON、熄滅時OFF |
|       |       | 熄滅 | OFF                          |                                   |
| AS、BS | 橘     | 亮燈 | ON                           | MPG輸入的A相與B相輸入狀態<br>亮燈時ON、熄滅時OFF   |
|       |       | 熄滅 | OFF                          |                                   |
| SYNC  | 綠     | 亮燈 | 同步控制模式中                      |                                   |
|       |       | 熄滅 | 上述以外                         |                                   |

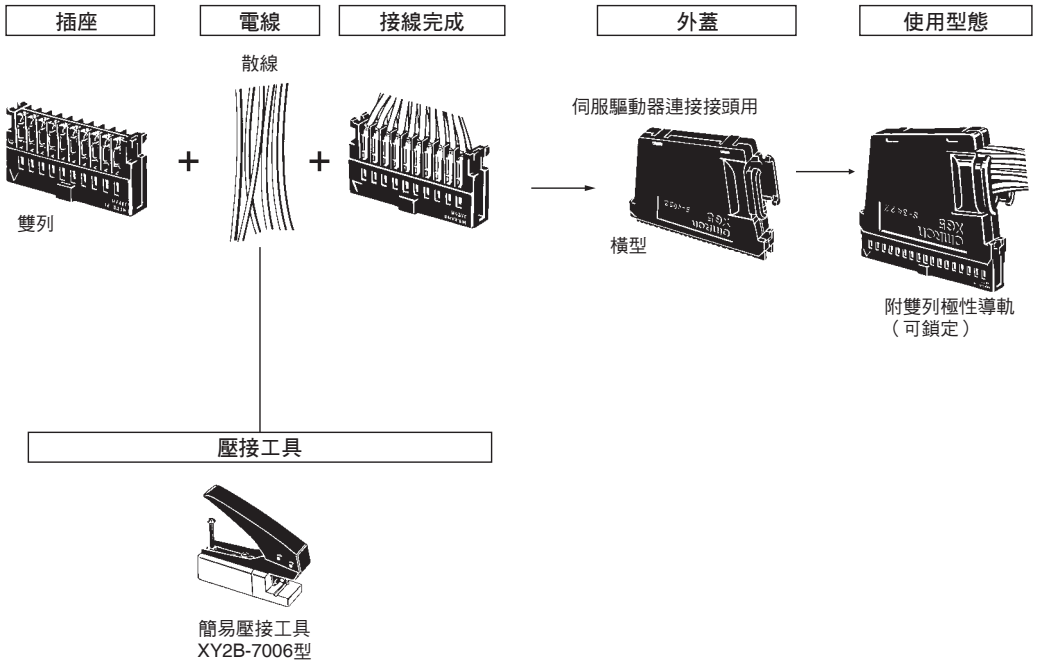


伺服驅動器連接接頭的配線

| 名稱（接頭種類） |        | 型號             |
|----------|--------|----------------|
| 扁平排線接頭   |        | XG4M-5030-T *1 |
| 散線壓接接頭   | 插座     | XG5M-5032-N *2 |
|          |        | XG5M-5035-N *3 |
|          | 外蓋（橫向） | XG5S-5022      |

- \* 1. 與線扣為一組。連接NC模組時，請使用線扣。
- \* 2. 適用電線為AWG24（UL-1061）。
- \* 3. 適用電線為AWG28~26（UL-1007）。

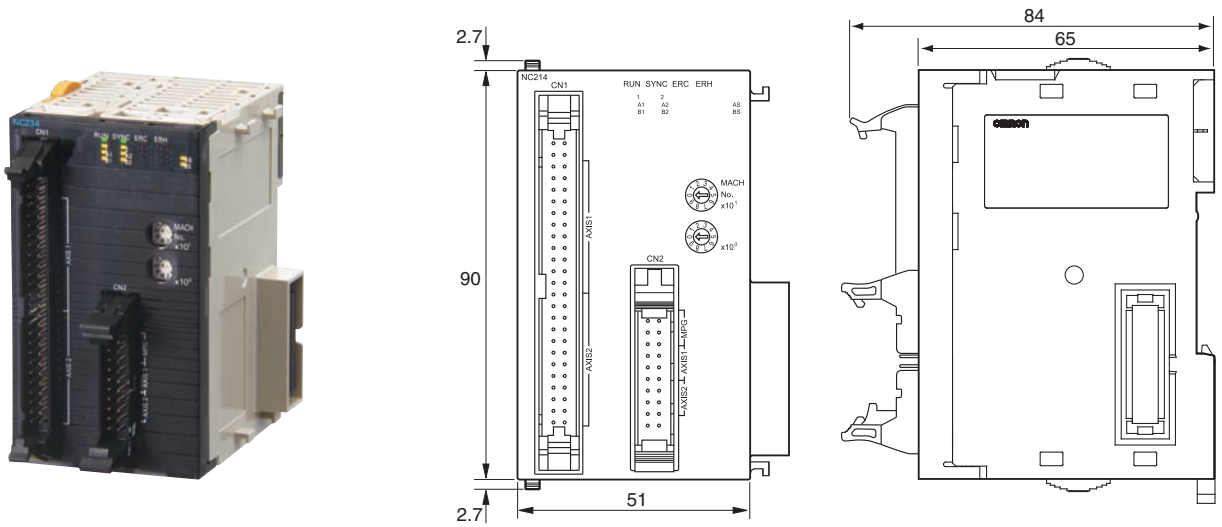
散線壓接接頭組合圖



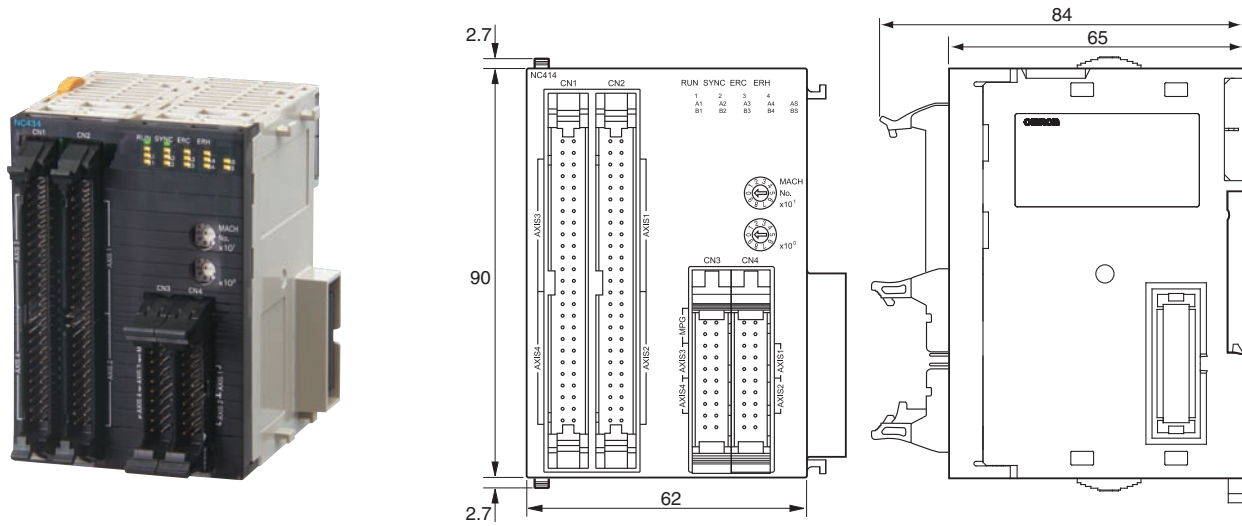
外觀尺寸

(單位：mm)

■位置控制模組（高速型）（2軸用）（CJ1W-NC214/234型）



■位置控制模組（高速型）（4軸用）（CJ1W-NC414/434型）



相關手冊

| 日文<br>Man.No | 英文<br>Man.No | 型號                         | 手冊名稱              | 用途                                         | 內容                                                                                                  |
|--------------|--------------|----------------------------|-------------------|--------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|
| SBCE-354     | W477         | CJ1W-NC214/234/<br>414/434 | 位置控制模組使用手冊        | 位置控制模組的使用方法說明                              | 說明位置控制模組的概要、安裝、設定、應用範例等。                                                                            |
| SBCA-337     | W446         | CXONE-AL□□D-V□             | CX-Programmer操作手冊 | Windows電腦用編程工具<br>CX-Programmer的操作方法<br>說明 | 說明CX-Programmer的操作方法。<br>進行編程時，請一併參考使用手冊硬體篇<br>(SBCA-349)、使用手冊軟體篇 (SBCA-350)、<br>指令參考手冊 (SBCA-351)。 |

## 同意事項

承蒙對歐姆龍商品的肯定與支持，謹此表達萬分謝意。您選購「歐姆龍商品」時，如無特別的合意，無論您於何處購得「歐姆龍商品」，均將適用本同意事項所記載各項規定，請先了解、同意下列事項，再進行選購。

### 1. 定義

本同意事項中之用語定義如下：

- ①「歐姆龍」：台灣歐姆龍股份有限公司為日本歐姆龍株式會社之海外子公司。
- ②「歐姆龍商品」：「歐姆龍」之FA系統機器、通用控制機器、感測器
- ③「型錄等」：有關「歐姆龍商品」之「Best控制機器型錄」、其他型錄、規格書、使用說明書、操作手冊等，包括以電磁方式提供者。
- ④「使用條件等」：「型錄等」中所記載之「歐姆龍商品」之利用條件、額定值、性能、作動環境、使用方法、使用上注意、禁止事項及其他。
- ⑤「客戶用途」：客戶使用「歐姆龍商品」之使用方法，包括於客戶製造之元件、電子基板、機器、設備、或系統中組裝或使用「歐姆龍商品」。
- ⑥「兼容性等」：就「客戶用途」，「歐姆龍商品」之（a）兼容性、（b）作動、（c）未侵害第三人智慧財產權、（d）法令遵守以及（e）符合各項規格等事項。

### 2. 記載內容之注意事項

就「型錄等」之記載內容，以下各點請惠予理解。

- ①額定值以及性能值係於單項實驗中基於各項實驗條件所得出之數值，並非保證各額定值以及性能值在其他複合條件之下所得之數值。
- ②參考資料僅供參考，並非保證於該範圍內產品均能正常運作。
- ③使用案例僅供參考，「歐姆龍」並不就「兼容性等」保證。
- ④「歐姆龍」因改良產品或「歐姆龍」之因素，可能停止「歐姆龍商品」、或變更「歐姆龍商品」之規格。

### 3. 選用使用時之注意事項

選購以及使用時，以下各點請惠予理解。

- ①除額定值、性能外，使用時亦請遵守「使用條件等」規定。
- ②請客戶自行確認「兼容性等」，判斷是否可使用「歐姆龍商品」。「歐姆龍」就「兼容性等」，一概不予保證。
- ③就「歐姆龍商品」於客戶系統全體中之所預設之用途，請客戶務必於事前確認已完成適切之配電、安裝。
- ④使用「歐姆龍商品」時，請實施、進行（i）於額定值以及性能有充裕之情形下使用、備用設計等「歐姆龍商品」；（ii）於「歐姆龍商品」發生故障時亦能對「客戶用途」之危害降到最小之安全設計（iii）在整體系統中建構對使用者之危險通知安全對策；（iv）對「歐姆龍商品」以及「客戶用途」進行定期維修。
- ⑤「歐姆龍」對於因分散式阻斷服務攻擊（DDoS攻擊）、電腦病毒等其他技術上之破壞性程式、非法存取導致「歐姆龍商品」、安裝之軟體或任何電腦機器、電腦程式、網路或資料庫遭病毒感染，因而產生之直接或間接性損失、損害或其他費用一概不予負責。  
客戶應自行就（i）防毒保護；（ii）資料之輸出及輸入；（iii）佚失資料之還原；（iv）防止「歐姆龍商品」或安裝之軟體感染電腦病毒；（v）防止「歐姆龍商品」遭非法存取；採取充分之防護措施。
- ⑥「歐姆龍商品」係以作為一般工業產品使用之通用品而設計、製造。  
因此並不供以下之用途而為使用，客戶如將「歐姆龍商品」用於以下用途時，「歐姆龍」對「歐姆龍商品」一概不予保證。但雖屬以下用途，惟如為「歐姆龍」所預期之特殊產品用途、或有特別合意時除外。  
（a）有高度安全性需求之用途（例如：核能控制設備、燃燒設備、航空、太空設備、鐵路設備、升降設備、娛樂設備、醫療用機器、安全裝置、其他有危害生命身體之用途）  
（b）有高度信賴性需求之用途（例如：瓦斯、自來水、電力等之供應系統、24小時連續運轉系統、結算系統等有關權利、財產之用途等）  
（c）嚴苛條件或環境下之用途（例如：設置於屋外之設備、遭化學污染之設備、受遭電磁波妨害之設備、受有震動、衝擊之設備等）  
（d）「型錄等」所未記載之條件或環境之用途
- ⑦除上述3. ⑥（a）至（d）所記載事項外，「本型錄等記載之商品」並非汽車（含二輪機車。以下同）用商品。請勿將其安裝於汽車使用。

### 4. 保證條件

「歐姆龍商品」之保證條件如下：

- ①保證期間：購入後1年。
- ②保證內容：就故障之「歐姆龍商品」，由本公司自行判斷應採取下列何種措施。  
（a）於本公司維修服務據點對故障之「歐姆龍商品」進行免費維修。  
（b）免費提供與故障之「歐姆龍商品」相同數量之代用品。
- ③非保證對象：故障原因為以下各款之一時，不提供保證：  
（a）將「歐姆龍商品」供作原定用途外之使用時；  
（b）超出「使用條件等」之使用；  
（c）違反本同意事項「3. 選用使用時之注意事項」之使用；  
（d）非由「歐姆龍」進行改裝、修理所致者；  
（e）非由「歐姆龍」人員所提供之軟體所致者；  
（f）「歐姆龍」出貨時之科學、技術水準所無法預見之原因；  
（g）前述以外，非可歸責「歐姆龍」或「歐姆龍商品」之原因（含天災等不可抗力）

### 5. 責任限制

本同意事項所記載之保證，為有關「歐姆龍商品」之全部保證。

就與「歐姆龍商品」有關所發生之損害，「歐姆龍」以及「歐姆龍商品」之販售店，不予負責。

### 6. 出口管理

將「歐姆龍商品」或技術資料出口或提供予非境內居住者時，應遵守各國有關安全保障貿易管理之法令規則。客戶如違反法令規則時，「本公司」得不予提供「歐姆龍商品」或技術資料。