

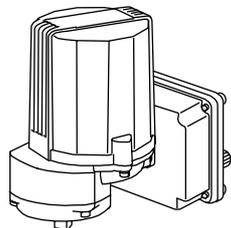
操作部コンポーネント

<h1>仕様書</h1>	CC-Link 用電子アクチュエータ、ロータリモーションタイプ ミニトップ®	形式 MRP4C
--------------	--	--------------------

形 式							
形 式	MRP4C - □ - □ - 0R						
開度スパン	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <th colspan="2">加算価格</th> </tr> <tr> <td>1 : 45 ~ 90°</td> <td style="text-align: right;">+ 0 円</td> </tr> <tr> <td>2 : 90 ~ 180°</td> <td style="text-align: right;">+ 10,000 円</td> </tr> </table>	加算価格		1 : 45 ~ 90°	+ 0 円	2 : 90 ~ 180°	+ 10,000 円
加算価格							
1 : 45 ~ 90°	+ 0 円						
2 : 90 ~ 180°	+ 10,000 円						
開閉時間(トルク)							
4 : 7 秒/90° (5 N・m)							
5 : 13 秒/90° (5 N・m)							
CE マーキング							
0 : 非適合							
供給電源							
R : DC 24 V							

ご注文時指定事項

・形式コード (例: MRP4C - 14 - 0R)



主な機能と特長

- CC-Link 搭載の PLC と直結可能な小形制御弁用アクチュエータ (駆動部)
- 1本のケーブルによるディジーチェーン接続で配線コストが削減可能
- 他の CC-Link 機器と同一ケーブル上に混在可能
- 各種情報を CC-Link 経由で読取り可能
- 読取った情報はバルブやミニトップの保守点検に利用可能
- 1 / 1000 高分解能形

アプリケーション例

- パイロットプラントにおける自動調節弁のアクチュエータ
- ビル、工場などの空調設備
- 薬注設備など微小流量のコントロール
- 各種プラントの小口径制御弁に

機器仕様

保護等級: IP 55
 通信異常発生時の動作:
 左方向回転*1・右方向回転*1・停止
 (ディップスイッチにて設定、出荷時は停止に設定)
 * 1、カバー側から見た方向です。

ハウジング材質: アルミニウム合金
 電源回路接続方式: 4 芯マイクロコネクタ (オス形)
 電源ケーブル: コネクタ付ケーブル
 (例: オムロン(株)製 XS2F または XS2WD42)

駆動モータ: ステッピングモータ
 ストローク検出: ポテンショメータ
 アイソレーション: きょう体・通信一電源間
 ゼロ調整範囲: 0 ~ 25 %
 スパン調整範囲: 50 ~ 100 %
 不感帯調整範囲: 0.1 ~ 1.9 % (出荷時は 1.5 % に設定)
 再起動制限タイマ調整範囲: 0 ~ 10 s
 (出荷時は 1.5 s に設定)
 状態表示ランプ: 正常時 2 秒間隔で点滅
 モータロック時 0.5 秒間隔で点滅
 手動操作機構: なし

通信仕様

通信回路接続方式：5芯マイクロコネクタ（オス形）

通信ケーブル：CC-Link 準拠のケーブル

（例：ウッドヘッド製 CC-Link
マイクロチェンジ）

CC-Link : Ver.1.10 対応

局タイプ：リモートデバイス局

局番設定：1～64 ロータリスイッチにより設定

占有局数：1局占有

伝送速度設定：ロータリスイッチにより設定

L RUN 表示ランプ：赤色 LED

L ERR 表示ランプ：赤色 LED

出力仕様

■開閉時間およびトルク（定格電源電圧において）

形式	開閉時間(秒/90°)	トルク(N・m)
MRP4C-□4	7	5
MRP4C-□5	13	5

設置仕様

供給電源：許容電圧範囲 DC 24 V ± 10 %

リップル含有率 10 %p-p 以下 約 0.7 A

使用温度範囲：-5 ～ +55℃

振動：0.5 G 以下

取付：全方向

水滴などがかかる場合は、出力軸および
ケーブルコネクタが上向きになるような
取付はできません。

寸法：外形寸法図参照

質量：約 1.4 kg

性能

分解能：1/1000 または 0.09° の大きい方
（不感帯、設定値 0.1 % の場合）

絶縁抵抗：きょう体・通信－電源間
100 M Ω 以上 / DC 100 V

耐電圧：きょう体・通信－電源間
AC 100 V 1 分間

通信項目

■ マスタ→スレーブ

データタイプ	アドレス	名称	説明
ビットデータ	RY0	強制閉入力*2	0：無効 1：開度＝0%
	RY1	強制開入力*2	0：無効 1：開度＝100%
	RY2		
	RY3		
	RY4		
	RY5		
	RY6		
	RY7		
	RY8	開度入力イネーブル	開度入力を有効にするための信号 0：開度入力無効 1：開度入力有効
	RY9		
	RYA	モータロック警報解除	1をセットすることでモータロック警報を解除
	RYB	モータ起動回数クリア	1をセットすることでモータ起動回数をゼロクリア
	RYC	モータ反転回数クリア	1をセットすることでモータ反転回数をゼロクリア
	RYD	積算運転距離クリア	1をセットすることで積算運転距離をゼロクリア
	RYE		
RYF			
ワードデータ	RWw0	開度入力	符号付 0.01%単位 (例：100＝1.00%) 開度入力イネーブルが有効時の時のみ有効
	RWw1		
	RWw2		
	RWw3		

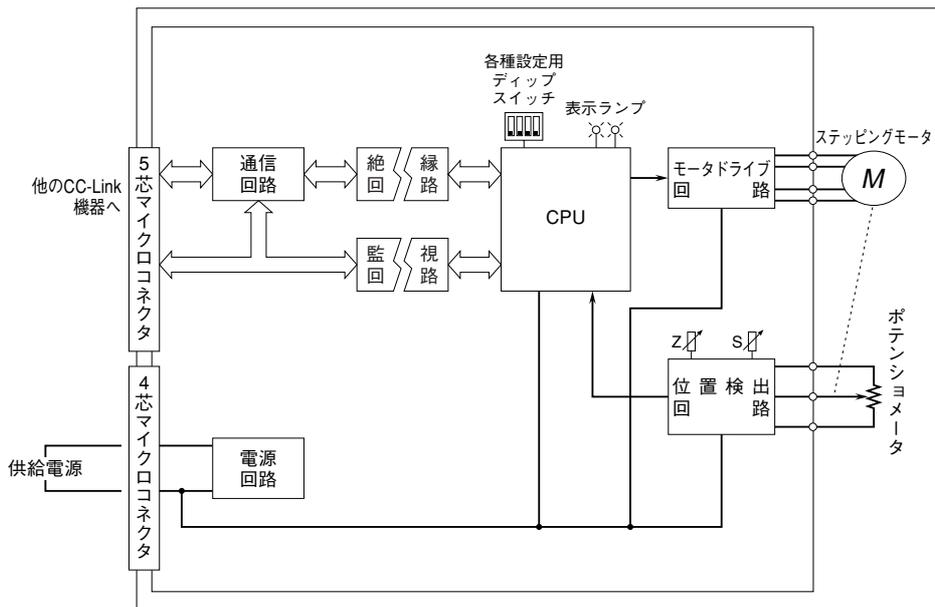
* 2、RY8（開度入力イネーブル）の状態とは無関係に有効です。
RY0、RY1が両方1の時は停止動作になります。

■ スレーブ→マスタ

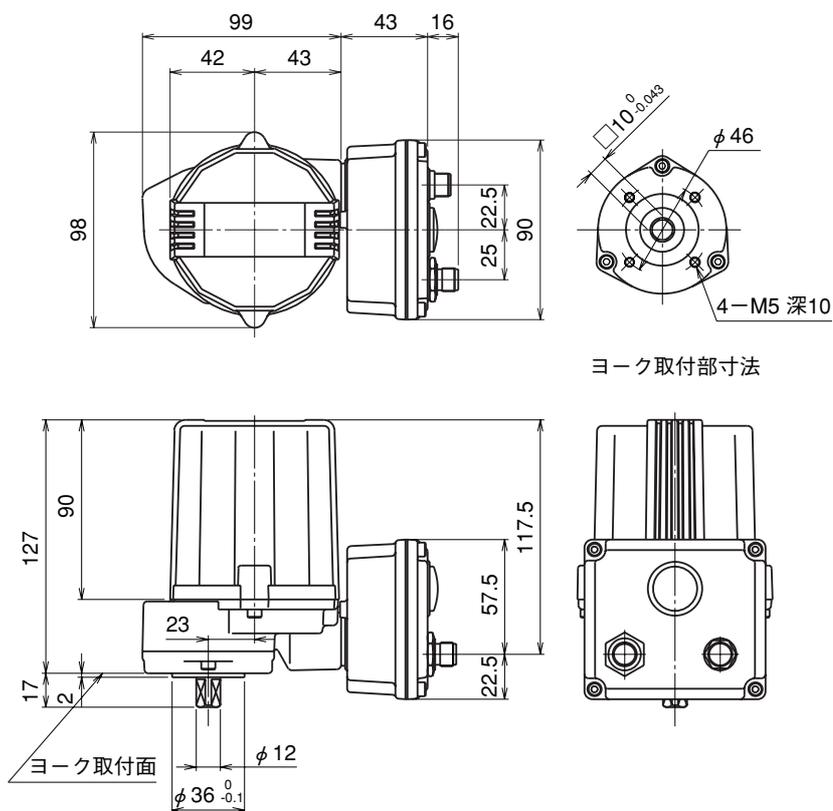
データタイプ	アドレス	名称	説明
ビットデータ	RX0		
	RX1		
	RX2		
	RX3		
	RX4		
	RX5		
	RX6		
	RX7		
	RX8	モータロック警報	0：正常 1：過負荷などによるロック警報出力
	RX9	開度入力異常	0：正常 1：開度入力が-0.5～+100.5%の範囲を外れている
	RXA	システム異常	0：正常 1：メモリなどシステムに異常が生じている
	RXB	運転状態	0：リモート (CC-Link) 1：マニュアル
	RXC		
	RXD		
	RXE		
RXF			
ワードデータ	RWr0	開度出力	符号付 0.01%単位 (例：100＝1.00%)
	RWr1	モータ起動回数*3	100回の起動で1カウントUP
	RWr2	モータ反転回数*3	100回の反転で1カウントUP
	RWr3	積算運転距離 (%) *3	100%の運転距離で1カウントUP

* 3、65535の上限に達した場合、クリアされるまでこの値を保持します。

ブロック図・端子接続図



外形寸法図 (単位: mm)



ヨーク取付部寸法