

長年の経験と実績を基にした開発により 厳しいFA環境でも高品質、高信頼性を実現

応答速度を追求した“高速性“

超高速な応答速度により、多くの制御が可能になります。
高速性を維持したまま、長距離接続が可能になります。

通信負担ゼロ“プロトコル内蔵“

プロトコルを内蔵しているため、シンプルな
プログラム開発が可能となります。

100%データ保証をする“波形自動補正“

ノイズが原因となって発生する
不安定な通信を解決します。

A-Link (HLS)



スキャンタイムのズレが無い

“一定周期通信“

63個のスレーブIC(2016点のI/O)を、1ms以内に一括制御することができます。

コスト・メンテナンス・スペースの大幅な削減が可能

A-Linkは、当社の提案により、洗浄装置のスタンダードに！

充実のラインナップ

スレーブ製品一覧

デジタル入出力 (NPN)

・ALTシリーズ

- ・16点入力ユニット
- ・16点出力ユニット
- ・8点入力/8点出力ユニット
- ・16点入力/16点出力ユニット



ちび丸くんシリーズ

- ・ACEシリーズ
- ・8点入力ユニット
- ・8点出力ユニット
- ・4点入力/4点出力ユニット



・ALBシリーズ

- ・8点入力ユニット
- ・8点出力ユニット
- ・16点入力ユニット
- ・16点出力ユニット
- ・4点入力/4点出力ユニット
- ・8点入力/8点出力ユニット



・ACMシリーズ

- ・16点入力ユニット
- ・16点出力ユニット
- ・8点入力/8点出力ユニット

・ACBシリーズ

- ・16点入力ユニット
- ・16点出力ユニット
- ・8点入力/8点出力ユニット
- ・リレ4点出力ユニット

・ALEシリーズ

- ・16点入力ユニット
- ・16点出力ユニット
- ・8点入力/8点出力ユニット
- ・16点入力/16点出力ユニット



・ALMシリーズ

- ・16点入力(MIL)ユニット
- ・16点出力(MIL)ユニット



・ALDシリーズ

- ・16点入力(モジュ)ユニット
- ・16点出力(モジュ)ユニット



アナログ入出力

・ALTシリーズ

- ・4chアナログ入力ユニット
- ・4chアナログ出力ユニット
- ・4ch入力/4ch出力ユニット



・ALBシリーズ

- ・4chアナログ入力ユニット
- ・4chアナログ出力ユニット



・ALDシリーズ

- ・4chアナログ入力ユニット
- ・4chアナログ出力ユニット
- ・4ch入力/4ch出力ユニット



ちび丸くんシリーズ

・ACEシリーズ

- ・4ch電圧入力ユニット
- ・4ch電流入力ユニット
- ・2ch電圧出力ユニット
- ・2ch電流出力ユニット



エンコーダ入力

・ALTシリーズ

- ・1chエンコーダユニット
- ・2chエンコーダユニット



広がる用途

半導体製造装置



高速応答性を重視する半導体製造装置内で数多く分散して使用されているセンサ入力や電磁弁などを高速制御する為に、省配線化とコスト低減を兼ねたA-Linkが採用されている

ピッキングシステム



セル生産での組み立て時、ピッキングシステムのセンサ入力、ランプ点灯の配線を省配線化することによりレイアウト変更等の工数削減が可能になる

射出成型機



射出成型機の温度、圧力の管理にA-Linkの高速応答性、耐ノイズ性により採用されている

工場のライン制御



敷設性が格段に良くなり配線に要する期間が大幅に短縮でき、デージーチェーンだから配線が楽で見栄えも良くなる

クラウドシステムから産業用PC/産業用コントローラ、省配線システム、トータルソリューションで、お客様向けのカスタムもお受けいたします。

このカタログに記載された製品は、予告なしに仕様・機能・デザイン等を変更する場合がありますので、ご採用の際には最新の情報を弊社及び弊社取扱販売店までお問い合わせください。

ALGO
株式会社
アルゴシステム

本社 : 〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地
TEL:072-362-5067 FAX:072-362-4856

東京営業所 : 〒104-0032 東京都中央区八丁堀2丁目16-3
ICM中央ビル2F

大阪支社 : 〒542-0081 大阪市中央区南船場1丁目12-3
船場グランドビル3F

名古屋営業所 : 〒461-0004 愛知県名古屋市中区葵2丁目3-15
ふぁみーゆ葵503

TEL:06-4560-0510 FAX:06-6263-9576
TEL:052-939-5333 FAX:052-939-5330



URL : www.algosystem.co.jp