

# ロボットコントローラ

ヤマハ発動機(株)

504332



- 簡易ロボット言語マルチタスク通信  
フィールドバス対応等の機能を1軸で活用できます。現在位置情報やアラーム発生時の各種情報を保持し、必要に応じてプログラミング装置等で確認できます。またトルク制御や押し付け力のきめ細かいコントロールも可能です。
- (W)74mm x (H)10mm x (D)とコンパクトな高さは2軸コントローラRCX221/222と同サイズで並列設置する際の使い勝手の良さも考慮しました。
- 省配線フィールドネットワークシステムのCC-Link、DeviceNet、Profibusに対応。
- 各種シリアル通信I/Oボードの選択が可能。
- 鉛フリー実装基板使用
- 制御可能ロボット  
〔SR1-P(インクリメンタル方式)〕  
リニアモータ単軸ロボット  
PHASERシリーズ( MF100除く)  
〔SR1-X(アブソリュート方式)〕  
単軸ロボットFLIP-Xシリーズ1台  
(200Vモータ用・400W以下)

## SR1-P/SR1-X形単軸ロボットコントローラ基本仕様および価格

項目	型式	SR1-P05	SR1-P10	SR1-P20	SR1-X05	SR1-X10	SR1-X20
価格(コントローラ本体)		101,800	112,500	117,900	101,800	112,500	117,900
基本仕様	対象ロボット	リニア単軸ロボット PHASERシリーズ( MF100を除く)			単軸ロボット FLIP-Xシリーズ、クリーンタイプ		
	接続モータ容量	05 : 200V100W 10 : 200V200W 20 : 200V600W					
	最大消費電力	05 : 400VA 10 : 600VA 20 : 1400VA					
	外形寸法	05・10 : W74 x H210 x D146mm 20 : W99 x H210 x D146mm					
軸制御	本体質量	05・10 : 1.5kg 20 : 2.0kg					
	使用電源電圧	05・10 : 単相AC100 ~ 115 200 ~ 230V ± 10%以内 (50/60Hz) 20 : 単相200 ~ 230V ± 10%以内 (50/60Hz)					
	制御軸数	1軸					
	駆動方式	ACフルデジタルソフトウェアサーボ					
制御	運転形態	プログラム運転、ポイントトレース運転、RS232C通信による運転					
	位置検出方式	磁気式リニアスケール			多回転アブソリュート機能付レゾルバ		
	分解能	1 μm			1回転16384パルス		
	速度設定	1 ~ 100% (1%単位設定)					
メモリ	加減速度設定	ロボット型式および先端重量パラメータによる自動加減速度設定 加減速度および減速率パラメータによる設定					
	プログラムステップ数	3000ステップ/トータル以下 255ステップ/1プログラム 最大100プログラム マルチタスク機能: 最大4タスク					
	ポイント数	最大1000ポイント マニュアルデータイン、ティーチングブレーバック、ダイレクトティーチ可能					
	外部メモリバックアップ	SDメモリアダプター (FA12/16フォーマット)					
外部入力	SAFETY入出力	入力: 非常停止 (EMG)・サービスモード (SVCE)・インターロック (LOCK) 出力: 主電源入力準備完了 (MPRDY)					
	ブレーキ出力	リレー接点					
	原点センサ入力	DC24V B接点センサ接続可能					
	外部通信	RS232C : 1CH					
外部出力	アナログ入出力	入力1ch (0 ~ +10V) 出力2ch (0 ~ +10V)					
	選択入出力ボード	パラレルI/O (NPN、PNP選択) 汎用入力16点、汎用出力16点、CC-Link、DeviceNet、Profibus 各ボード					

- パルス列入力動作、多彩なコマンドが使用できるプログラム運転、ポイント番号指示するだけのポイントトレース運転に対応
- インクリメンタル方式  
●W44 x H142 x D117mmの超小型サイズで扱いやすく低コスト
- 制御可能ロボット  
単軸ロボット  
(T4/T5/C4/C5/YMS45/YMS55)1台

## ERCD形単軸ロボットコントローラ基本仕様

項目	型式	ERCD
基本仕様	対応ロボット	単軸ロボット : FLIP-Xシリーズ T4・T5・C4・C5、YMSシリーズ
基本仕様	適合モータ仕様	DC24V 30W以下
	外形寸法/質量	W44 x H142 x D177 / 450g
	使用電源電圧	DC24V ± 10% 3 ~ 4.5A (使用ロボットにより異なります)
軸制御	制御軸数/制御方式	1軸 / ACフルデジタルソフトウェアサーボ
	運転形態	ポイントトレース運転、プログラム運転、RS232C通信による運転(通常モード)、パルス列運転(パルス列モード)
	位置検出方式	レゾルバ
	サーボ調整	パラメータ(特)で対応可 サーボゲイン・電流リミット等
メモリ	ROM	16384P/rev
	RAM	256KB (CPU内臓)
	プログラムステップ数	32KBリチウム電池バックアップ付き(5年間有効) プログラム、ポイント、パラメータおよびアラーム履歴保持
	プログラム数/マルチタスク数	1024ステップ/トータル以下 255ステップ/1プログラム
I/Oインターフェイス	ポイント数/ポイント指示方式	1000/4
	通常モード	1000/MDK (座標値入力) リモートティーチング、ダイレクトティーチング
	シーケンス入力	専用入力8点、汎用入力6点
	シーケンス出力	専用出力3点、汎用出力6点、オープンコレクタ出力
機能	速度設定	1 ~ 100%、1%毎
	加減速度設定	ロボット番号および搬送質量により自動設定 加減速度パラメータによる設定 1 ~ 100%、1%毎
	パルス列モード	専用入力5点、汎用入力6点
	シーケンス出力	専用出力3点、汎用出力6点、オープンコレクタ出力
機能	指令パルス入力	A相/B相 パルス/符号 CW/CCW、形態: ラインドライブ(+5V)、周波数: 最大2Mpps
	フィールドバックパルス出力	A相、B相、Z相、形態: ラインドライブ(+5V)、パルス数: 16 ~ 4096P/rev
保護機能	シリアル通信(RS232C)	通信コマンドによる各種データ送受信、パラメータ設定、ロボット運転
	保護機能	HPB、POPCOM(ともにオプション)による各種データ送受信、パラメータ設定、ポイント指示、ロボット運転 過負荷、過電圧、電圧低下、レゾルバ断線、暴走検出など



価格 36,600

