

- インクリメンタル方式
- パルス列入力仕様
- 省配線フィールドネットワークシステム対応
CC-Link、DeviceNet
Profibus、Ethernet



SRCP30形PHASERシリーズMF100専用単軸ロボット用コントローラ

項目	型式	SRCP30
価格(コントローラ本体)		御見積
軸制御	制御方式	ACフルデジタルソフトウェアサーボ
	位置検出方式	磁気式リニアスケール
	速度設定	1%~100% 1%毎
	加速度設定	ロボット形式及び搬送質量により自動設定 加速度パラメータによる設定 1%~100% 1%毎
メモリ	ROM	256Kバイト(CPU内蔵)
	RAM	128Kバイト/4ウム電池バックアップ付 プログラム、ポイント、パラメータ、エラー履歴保持
	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
	ポイント数/マルチタスク数	1000(ポイントレース時256)×4
指令形態	ポイント入力方法	マニュアルデータイン(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
	通常モード	専用入力信号によるロボット運転
	種類	1. A相/B相 2. パルス/符号 3. CW/CCWのうちいずれか1種類を選択
	形態	ラインドライバ(+5V)
基本仕様	周波数	最大2Mpps(ラインドライバ)
	シリアル通信(RS232C)	1. 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 2. プログラミング装置HPB/HPB-D(オプション)による各種データ送受信、パラメータ設定、ポイント教示、ロボット運転
	保護機能	過電流、過負荷、断線検出、暴走検出など
	外形寸法/本体質量	W152.5×H250×D157mm/3.5kg
使用電源電圧	主電源:三相AC200~230V ±10%以内(50/60Hz) 制御電源:単相AC200~230V ±10%以内(50/60Hz)	

- 絶対位置検出器であるレゾルパに対応。多回転データのバックアップ機能を備え、完全アプソリュートが実現しました。
- 省配線ネットワークシステムのCC-LINKおよびDevice Netに対応。またEthernetにも対応できますのでパソコン等との接続がさらに容易になります。
- 最大1000のポイント点数、最大16/13点の汎用出力、マルチタスク機能を備えています。
- シーケンサからのI/Oによる移動命令で使用するプログラミング不要の使い方も選択できます。
- 2次元での直線及び円弧補間ARC(XY平面)制御が可能です。
- 制御可能ロボット
単軸ロボットFLIP-Xシリーズ(T4/T5/C4/C5除く)シリーズ2台
直交ロボット
XY-Xシリーズ2軸仕様1台
ピック&プレイス型ロボット:YP-Xシリーズ2軸仕様1台

DRCX形2軸ロボットコントローラ基本仕様および価格

	ドライブ型式	DRCX								
		0505	0510	0520	1005	1010	1020	2005	2010	2020
軸制御	価格	246,500	246,500	246,500	246,500	246,500	246,500	246,500	246,500	246,500
	適合モータ X軸	100W以下	100W以下	100W以下	200W	200W	200W	400W~600W	400W~600W	400W~600W
	出力 Y軸	100W以下	200W	400W~600W	100W以下	200W	400W~600W	100W以下	200W	400W~600W
	制御軸数	2軸								
	制御可能ロボット	2軸ロボット1台、単軸ロボット2台								
	制御方式	ACフルデジタルサーボ								
	位置検出方式	多回転データバックアップ機能付きレゾルパ								
	位置設定単位	直交座標系: mm、間接座標系: 度								
	動作方式	PTP動作(各軸同時到着)、CP動作、アーチ動作								
	補間制御	直線補間、2次元円弧補間								
プログラム関係	速度設定	1~100%、1%毎								
	加減速度設定	1)ロボット型式及び搬送質量による自動設定 2)加減速度パラメータによる設定、1~100%、1%毎								
	プログラム言語	ヤマハロボット言語、マルチタスク機能:最大4タスク、軸移動中のI/O制御、マルチロボット制御								
	プログラム数	100プログラム								
	プログラムステップ数	255ステップ/1プログラム3000ステップ/トータル								
	ポイント数	1000ポイント/トータル								
	ポイント入力方法	マニュアルデータイン(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、オフラインプログラミング(パソコンによる)								
	外部入力	汎用16/13点、専用8/3点								
	外部通信	RS-232C:1CH(HPBまたは汎用パソコンとの通信用)								
	外部駆動電源	DC24V/900mA(水平仕様)								
保護機能	ブレーキ出力	リレー式2点								
	異常検出項目	過電流、過負荷、ケース温度異常、モータ断線、エンコーダ断線、ソフトリミットオーバー、システム異常、通信エラー、バッテリー異常								
	電源	0505/0510/0520/1005/1010/2005ドライブ:単相AC100~115V/AC200~230V ±10%、50/60Hz 1020/2010/2020ドライブ:単相AC200~230V ±10%、50/60Hz								
	電源容量(最大)	1600VA(ロボット機種による)								
	外形寸法	W100×H250×D157mm								
	必須オプション	アプソリュートバックアップ用バッテリーB1またはB2								
	選択オプション	HPB(1Mバイト)、サポートソフトPOPCOM、I/Oチェッカ、POPCOM通信ケーブル(3.5m)、再生装置RGU2(本体質量1.1kg)								

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット用

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境

