

ロボットコントローラ

ヤマハ発動機(株)

504332



RCX221

- PHASERシリーズ及びXシリーズ(単軸・直交)の同時制御が可能(RCX221)
- 付加追加機能 YC-Linkオプション 対応
- 鉛フリー実装基板使用
- CP動作、補間制御の高精度高速化マルチタスクも高速処理
- 演算機能、シーケンス機能で、シーケンサレスでも高度なシステム構築が可能
- ロボット移動中に設定した領域に入った時のI/O出力が可能
- 省配線フィールドネットワークシステムのCC-Link DeviceNet、Profibus、Ethernetに対応
- 制御可能ロボット RCX221(インクリメンタル方式) リニア単軸ロボット PHASERシリーズ(MF100除く)2台 PHASERシリーズ(MF100除く)とFLIP-Xシリーズ(200Vモータ)1台の混在制御 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YP-Xシリーズ2軸仕様1台 RCX222(アブソリュート方式) 単軸ロボットFLIP-Xシリーズ(200Vモータ)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YP-Xシリーズ2軸仕様1台

RCX221/RCX222形2軸コントローラ基本仕様および価格

項目	型式	RCX221	RCX221HP	RCX222	RCX222HP	
価格(コントローラ本体)		192,900	192,900	214,300	214,300	
基本仕様	対象ロボット	直交ロボット・単軸ロボット・リニア単軸ロボット		直交ロボット・単軸ロボット・ピック&プレイスロボット		
	接続モータ容量	2軸合計800W以下		2軸合計900W以上		
軸制御	使用電源電圧	単相AC200~230V ±10%以下(50/60Hz)				
	制御軸数/駆動方式	最大2軸/ACフルデジタルサーボ				
	制御方式	PTP、アーチモーション、直線補間、円弧補間				
	位置検出方式	レゾルバ、磁気式リニアスケール		レゾルバ		
	座標系	関節座標(パルス単位)、直交座標(ミリ単位)				
	速度設定	1%~100%(1%単位設定、プログラムでの変更可能)				
	加減速設定	ロボット型および先端重量パラメータによる自動加減速設定、加速度および減速率パラメータによる設定				
	プログラム言語	ヤマハBASIC(JIS B8439(SLIM言語)準拠)				
	プログラミング	マルチタスク	最大8タスク			
		メモリ容量	364KB			
プログラム数		100プログラム(最大プログラム数)9999行(1プログラム最大行数)98KB(1プログラム最大容量、1オブジェクト最大容量)				
ポイント数/教示方式		10000ポイント(最大ポイント数)マニュアルデータイン、ダイレクトティーチ、ティーチングブレーバック、オフラインティーチ				
外部入出力	内部メモリバックアップ電池	リチウム電池(0~40で約4年間有効)				
	内蔵フラッシュメモリ	512KB(ALLデータのみ)				
	外部メモリバックアップ	SDメモリーカード				
	SAFETY	入力	非常停止・サービスモード、インターロック			
		出力	サーボOUT、主電源入力準備完了			
	ブレーキ出力	リレー接点				
	原点センサ入力	DC24V Bセンサ接続				
	外部通信	RS232C: 1CH(D-SUB9ピン(メス))/RS422: 1CH(MPB)				
	オプションスロット	2スロット(STD.DTO含む)				
	外部入出力	パラレルI/Oボード (STD.DIO NPN, PNP)	専用入力10点・汎用入力16点 専用出力12点・汎用出力8点			
パラレルI/Oボード (OP.DIO NPN, PNP)		汎用入力24点・汎用出力16点				
CC-Link、Profibus、DeviceNetボード		専用入力13点・専用出力12点 汎用入力96点・汎用出力96点				
Ethernetボード		10 BASE-T、IEEE 802.3				

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。



HPB

HPB-D

RPB

RPB-E

HPB/HPB-D/RPB/RPB-E形基本仕様

仕様項目	HPD	HPB-D	RPB	RPB-E
価格	48,200	75,000	80,400	80,400
表示器	液晶 40文字×8行			
非常停止スイッチ	ノーマルクローズ接点(ロック機能付)			
イネーブルスイッチ	-	3ポジション	-	3ポジション
シリアルインターフェイス	RS422: 1CH			
外形寸法	W107×H230×D53mm		W180×H250×D50mm	
ケーブル長	3.5m		5m、12m(オプション)	

モータが減速時に発生する回生電源を吸収し熱として放出する装置でイナーシャの大きな負荷を運転する場合に必要です。



RGU2

RGU3

RG2

回生装置RGU2/RGU3/RG2基本仕様

仕様項目	RGU2	RGU3	RG2
価格	39,700	55,800	26,800
型式	KS5-M4107-0A(付属品含)	KX0-M4107-10(付属品含)	KAS-M4130-0(付属品含)
外形寸法	W40×H250×D157mm	W62×H250×D242.5mm	W30×H210×D158mm
回生吸収動作電圧	約380V以上		
回生吸収停止電圧	約360V以下		
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)		

YK550X/YK-XG SERIESはRGU3になります。



空圧・油圧・真空
 直動システム・関連
 ロボット
 3
 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