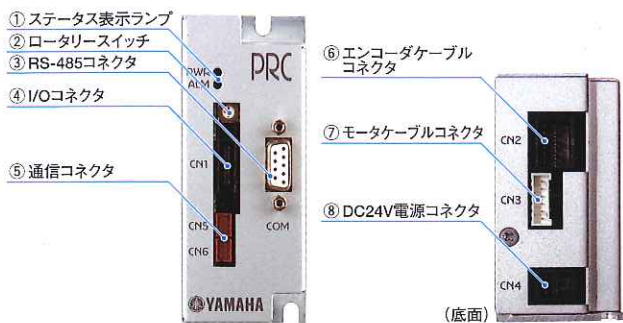


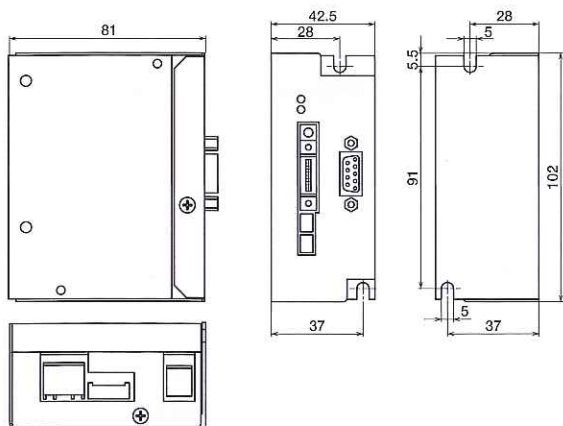
コンパクトで低価格な Picoシリーズ専用高性能コントローラ



PRC コネクタ各部名称及び機能/外觀図



名称	機能
① "PWR" LED "ALM" LED	電源ON時に点灯します。 アラーム出力時に点灯します。
② ロータリスイッチ	コントローラの局番設定に使用します。
③ RS-485コネクタ	TP-2またはパソコン接続用コネクタです。
④ I/Oコネクタ	入出力信号のコネクタです。
⑤ 通信コネクタ	複数台のロボットを1台のPCで制御するときに使用します。
⑥ エンコーダケーブルコネクタ	モータのフィードバック及びセンサー信号のためのコネクタです。
⑦ モータコネクタ	モータ駆動用のコネクタです。
⑧ DC24V電源コネクタ	コントローラへの電源供給用コネクタです。



PRC 基本仕様

項目	型式	PRC1、2
軸制御	制御軸数	1軸
	制御可能ロボット	T4P、T5P
	制御方式	ソフトウェアサーボ
	位置検出方式	エンコーダ
	位置設定単位	mm、パルス
	動作方式	PTP動作(ポイントトレース方式) ※1
	速度設定	0~240 1毎(100=1,875rpm)
メモリ仕様	加減速度設定	1~255 1毎(100=6,123rad/sec ²)
	ポイント点数	32点
外部入出力	ポイント入力方法	ティーチングボックス(TP-2) または、パソコン ※2
	パラレル入出力信号	専用10/8点
保護機能	シリアル入出力	RS-485(コントローラ接続用) ※3 RS-485準拠: 1CH (ティーチングボックスまたは、パソコン)
	ブレーキ出力	あり
一般仕様	異常検出項目	過電圧、断線、電源電圧低下、 サーボ異常、CPU異常、メモリ異常、 回生異常、過速度、他
	電源	DC24V±10% 3A ※4
オプション	外形寸法	W42.5×H102×D81mm
	本体質量	0.4Kg(コントローラのみ)
	使用温度	0℃~55℃
	使用湿度	35%~85%RH以下(結露なきこと)
選択オプション	保存温度	-10℃~65℃
	ティーチングボックス	ティーチングボックス(TP-2)、 サポートソフトYPB-Win ※5

※1: PRCのトレース命令形態はERCX、SRCX、DRCXと異なります。
 ※2: PRC専用のYPB-Win(サポートソフト)オプションが必要となります。
 ※3: 16台のデジチェーン接続が可能です。
 ※4: モータや電磁弁等の誘導負荷部品と一緒に使用する場合は、必ず電源ラインにノイズフィルタを取り付けてください。ノイズフィルタが無い場合、誤作動する恐れがあります。
 ※5: RS485変換アダプタ(ケーブル付)とRS232C通信ケーブルが必要です。

PRC オプション



TP-2

Pico専用ティーチングボックスです。シートキーは使いやすさを追及したレイアウトを採用し、液晶は視認性が高く見やすさがアップしました。さらに汎用性の高いSDメモリーカードが使用可能です。

※従来のTP-1用メモリーカードは使えません。
 ※SDメモリーカードはFAT12/16フォーマット、YPB-Winで編集可能なASCIIデータファイル。

TP-2基本仕様

仕様項目	TP-2
型式	KBC-M5110-0A
表示器	液晶20文字×4行
補助記憶装置	SDメモリーカード(FAT12/16フォーマット)
シリアルインターフェイス	RS485(半二重):1CH コントローラとの通信専用
使用温度	0℃~40℃
使用湿度	35%~85%RH(結露なきこと)
外形寸法	W107×H230×D53mm (ストラップホルダ含まず)
質量/ケーブル長	650g / 3.5m
対応ロボットコントローラ	PRC1 / PRC2

サポートソフトYPB-Win

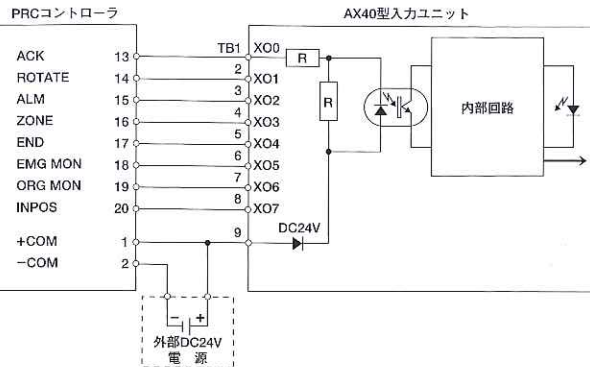
ポイントの作成・編集、ロボットのオンライン操作が行えます。
 RS485変換アダプタ(ケーブル付)とRS232C通信ケーブルが必要です。



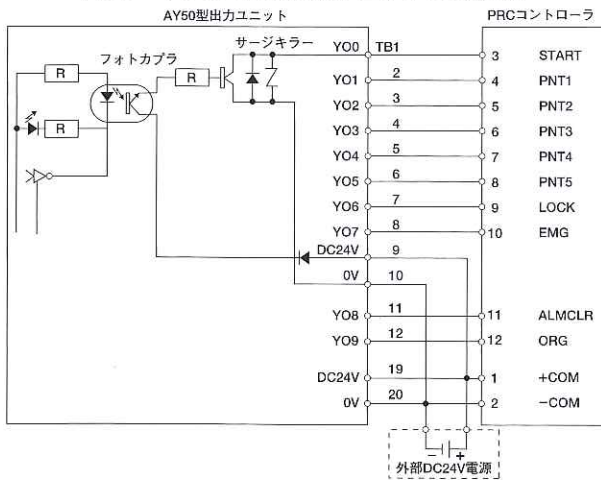
型式(サポートソフトYPB-Win)	KX1-M4966-00
型式(YPB-Win用通信ケーブル)	KX1-M538F-00

PRC DC24V電源を使用したシーケンサユニットとの接続例

三菱シーケンサAX40型入力ユニットとの接続例



三菱シーケンサAY50型出力ユニットとの接続例

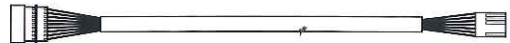


PRC I/Oコネクタ信号表

NO.	PIN番号	信号名称	信号の意味	入出力
1	A1	+COM	入出力ポート共通電源+5V~24V	—
2	A2	-COM	入出力ポート共通電源 0V	—
3	A3	START	Pointのスタート信号です。	入力
4	A4	PNT1	Point番号を指定します。	入力
5	A5	PNT2		
6	A6	PNT3		
7	A7	PNT4		
8	A8	PNT5		
9	A9	LOCK	インタロック信号です。	入力
10	A10	EMG	非常停止信号です。	入力
11	B1	ALMCLR	アラームの解除信号です。	入力
12	B2	ORG	原点復帰動作の起動信号です。	入力
13	B3	ACK	ORG, START信号に対する応答信号です。	出力
14	B4	ROTATE	モータ駆動状態の出力信号です。	出力
15	B5	ALM	アラーム状態の出力信号です。	出力
16	B6	ZONE	座標判定出力信号です。	出力
17	B7	END	正常実行終了の出力信号です。	出力
18	B8	EMGMON	非常停止状態の出力信号です。	出力
19	B9	1 ORGMON	1 原点復帰完了状態の出力信号です。	出力
19	B9	2 LOCKMON	2 インターロック状態の出力信号です。	出力
20	B10	INPOS	位置決め完了の出力信号です。	出力

PRC ケーブル一覧

標準



エンコーダケーブル

型式	長さ
KX2-M4751-30	3.5m(標準)
KX2-M4751-50	5m
KX2-M4751-A0	10m



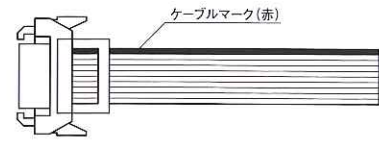
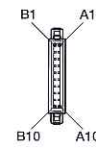
モータケーブル

型式	長さ
KX2-M4752-30	3.5m(標準)
KX2-M4752-50	5m
KX2-M4752-A0	10m



電源ケーブル

A1	B1	B3	型式	長さ
+24V	24V GND	FG	KX1-M532A-00	2m

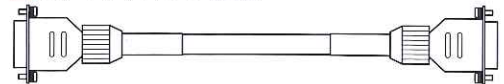


I/Oフラットケーブル

型式	長さ
KX1-M5163-20	2m

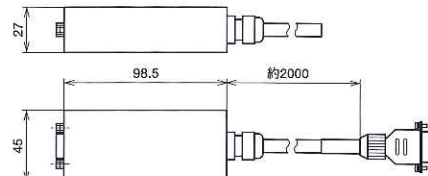
オプション

■ サポートソフト YPB-Win用



RS232C通信ケーブル

型式	長さ
KX1-M538F-00	0.3m



RS485変換アダプタ(ケーブル付)

型式	長さ
KX1-M4400-00	2m

■ デイジーチェーン用



リンクケーブル

型式	長さ
KX1-M5361-00	0.2m