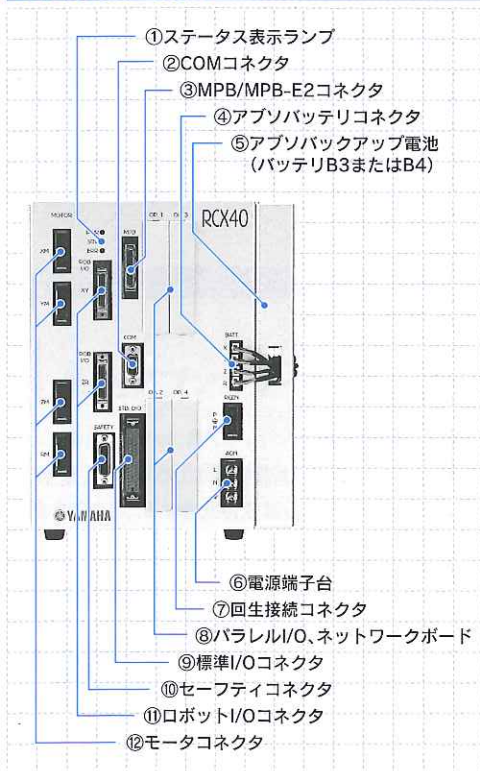


RCX40

各部名称/機能



①ステータス表示ランプ
コントローラの動作ステータス表示用LEDです。

名称	表示
“PWR” LED	電源オン時に点灯します。
“SRV” LED	モータ電源オン時に点灯し、オフ時に消灯します。
“ERR” LED	重度エラーの発生時に点灯します。

②COMコネクタ
RS232Cインターフェースを介して外部機器を接続します (D-sub 9 Pinメス)。

③MPB/MPB-E2コネクタ
オプションのプログラミングボックスMPB/MPB-E2接続用コネクタです。

④アブソバッテリーコネクタ
アブソバックアップ用電池コネクタです。

⑤アブソバックアップ電池
アブソバックアップ用電池 (バッテリーB3またはB4) です。

⑥電源端子台
丸ピン端子を使用して、電源コードを端子台に接続します。

⑦回生接続コネクタ
オプションの回生装置RGU2を接続します。

⑧パラレルI/O、ネットワークボード
オプションの拡張I/Oボードおよびネットワークボードを装着します。

⑨標準I/Oコネクタ
専用入出力 (10/11点) および汎用入出力 (16/8点) 用コネクタです。

⑩セーフティコネクタ
非常停止等の安全用入出力コネクタ (D-sub 15 Pin) です。

⑪ロボットI/Oコネクタ
ロボットのサーボモータフィードバックおよびセンサ信号用コネクタです。

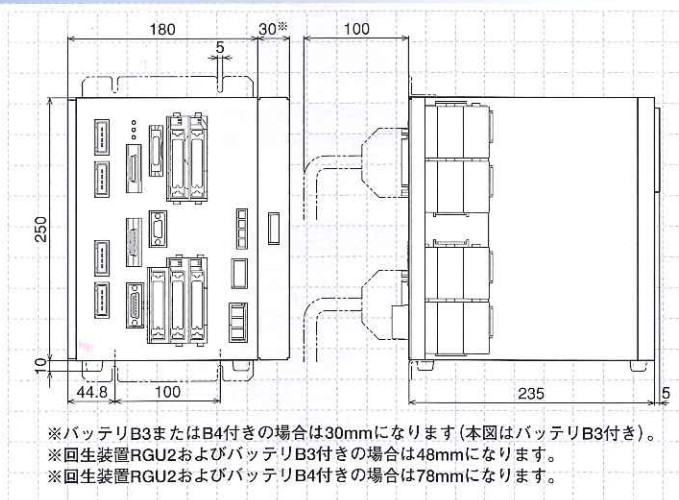
⑫モータコネクタ
ロボットのサーボモータ駆動用コネクタです。

外觀図/設置例

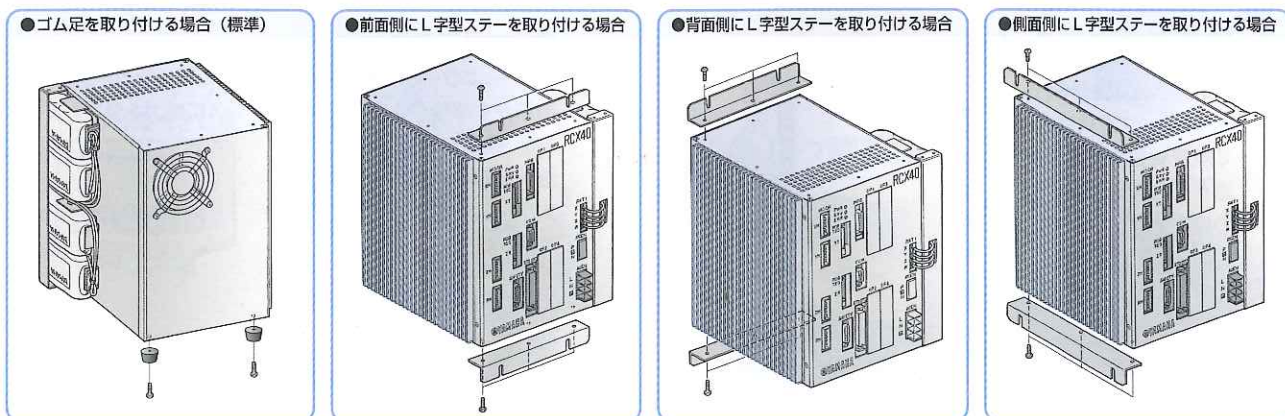
ヤマハコントローラRCX40を設置される場合は、システムレイアウトの各種条件にあわせて、メンテナンスの容易な設置場所をご用意ください。また、ヤマハではコントローラ設置方法として4種類をご用意いたしております。お客様のニーズにあわせてお選びください。

■設置上の注意事項

- (1) コントローラ上面および側面を50mm以上開けてください。
- (2) コントローラ側面の放熱版を塞がないようにしてください。
- (3) コントローラ背面のファンを塞がないようにしてください。
- (4) コントローラ背面から50mm以上開けてください。



■設置例



注文形式

YK500X - Z200 - R - 3L - RCX40 - R - N1 - CC - B3

ロボット本体 - Z軸ストローク - R軸付 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワーク - バッテリー

※1

RCX40
RCX40-E(CE対応)

N、P:標準I/O 16/8点
N1、P1:40/24点
N2、P2:64/40点
N3、P3:88/56点
N4、P4:112/72点

B3:2,000mAh
B4:4,000mAh
無記入:なし
CC:CC-Link ※3
DN:DeviceNet ※4
PB:Profibus ※5
EN:Ethernet ※6

- ※1:メカ部分の詳細はヤマハYK-Xカタログをご参照ください。
 ※2:当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合にオプションの回生装置RGU2が必要です。
 ※3:CC-LinkはCC-Link協会の登録商標です。
 ※4:DeviceNetは2002年4月対応予定です。
 DeviceNetはOpen DeviceNet Vendor Association, Inc. (ODVA)の登録商標です。
 ※5:Profibusは2002年9月対応予定です。
 Profibusは独逸SIEMENS社の登録商標です。
 ※6:Ethernetは2002年11月対応予定です。
 Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

基本仕様

機種	RCX40		
軸制御	制御軸数(最大)	1軸以上、最大4軸	
	制御可能ロボット	4軸ロボット1台、単軸ロボット4台、2軸ロボット2台非同期制御、付加軸制御	
	制御方式	ACフルデジタルサーボ	
	位置設定単位	直交座標系:mm 関節座標:度	
	動作方式	PTP動作(各軸同時到着)、CP動作(※1)、アーチ動作	
	補間制御(※1)	直線補間、3次元円弧補間	
	速度設定	1~100%、1%毎	
	加減速度設定	1)質量パラメータによる自動加減速度設定 2)加減速度パラメータによる設定、1~100%、1%毎	
プログラム関係	プログラム言語	ヤマハロボット言語(BASICに類似、JISのSLIM言語準拠) マルチタスク機能:最大8タスク、マルチロボット制御、軸移動中のI/O制御、常時外部通信、運転中のポイントデータ入替 etc. シーケンス機能:ロボットプログラムと独立して周辺I/Oの制御プログラム可能	
	プログラム容量	196KB(プログラム容量とポイント容量の合計)※最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は84KB 最大100プログラム(98KB/1プログラム)	
	ポイント数	最大4000ポイント	
	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)	
外部入出力	入力/出力	汎用:16/8点、専用:9/11点(NPN/PNP出荷時選択可能)、非常停止入力:リレー接点、サービスモード入力:1点	
	外部通信	RS-232C:1CH(ユーザホストとの通信用)、RS-422:1CH(MPB/MPB-E2専用)	
	外部駆動用内蔵電源	なし(I/O制御用電源をI/Oコネクタ部に供給する必要があります。)	
保護機能	異常検出項目	過電流、過負荷、ケース温度異常、モータ断線、レゾルバ断線、ソフトリミットオーバー、システム異常、アブソ異常(バックアップ断線・バックアップカウンタオーバーフロー・電池断線)、通信エラー、バッテリー異常、アブソバッテリー異常	
	電源	単相AC200~230V±10%、50/60Hz(RCX40-E:単相AC200V±10%、50/60Hz)	
一般仕様	電源容量(最大)	2500VA	
	外形寸法	W180×H250×D235mm(本体のみ)	
	本体質量	6.5kg(本体のみ)	
	使用温度	0~40℃	
	使用湿度	35~85%RH(結露なきこと)	
	保存温度	-10~65℃	
オプション	ニカド電池充電方式	トリクル充電	
	必須オプション	アブソバックアップ電池:バッテリーB3/バッテリーB4	
	組立	拡張DIO(増設分)	汎用入/出力:24/16点1ボード、最大4ボードまで追加可能、NPN/PNP対応可能
		ネットワークボード	CC-Link、DeviceNet(※2)、Profibus(※3)、Ethernet(※4)
周辺オプション	MPB/MPB-E、回生装置RGU2(※5)、サポートソフトVIP、VIP通信ケーブル(3.5/5m)、変換アダプタ		

※1:2台ロボット制御時のCP動作、補間制御はメインロボットのみ可能です。 ※2:2002年4月対応予定です。 ※3:2002年9月対応予定です。 ※4:2002年11月対応予定です。
 ※5:当社指定機種もしくはイナーシャの大きな負荷を運転する場合に必要です。