

# コントローラ

## ■型式

# SRC-1 — A — 100

型 式	バリエーション	モータ仕様	電源電圧
1	BS、FT用	無記入 DCサーボモータ仕様	標準 100V
2	LT、BSL、LS、LR用	A ACサーボモータ仕様	オプション 120V 200V 220V 240V
4	MT、MS、 HS、HSL、FROP用		



## ■経済的にシステム構成可能なオールインワンタイプ

汎用入力9点、汎用出力5点があり、また24V600mAの外部駆動用電源が標準装備されているため、簡単なシステムであればシーケンサや24V電源無しで、経済的にシステム構成が可能です。しかも、トランスも組み込まれているため、AC100V～240Vの電源に対応します。

## ■簡単で使い易く 用途は無限

プログラミングボックスSPB-2は20文字×4行の大型液晶ディスプレイを採用し分かり易い言語表現になっています。プログラミングは対話式で、16種の命令語だけで、複雑な動きも、短いプログラムで簡単に作成することができます。しかも32プログラム（1プログラム256ステップ）、トータル1024ステップと大きな記憶容量があります。またオプションでICメモリーカード、プリンタカードが用意されていますのでプログラムの保存やプリントアウトも可能です。パソコンでの入力も行なえ、オフラインでのプログラミングに威力を発揮します。

## ■ユーザープログラムのROM化

ユーザーの応用プログラムをROM化すれば、万一の事故等によるプログラム消えの心配がありません。

## ■一台2役の使い方

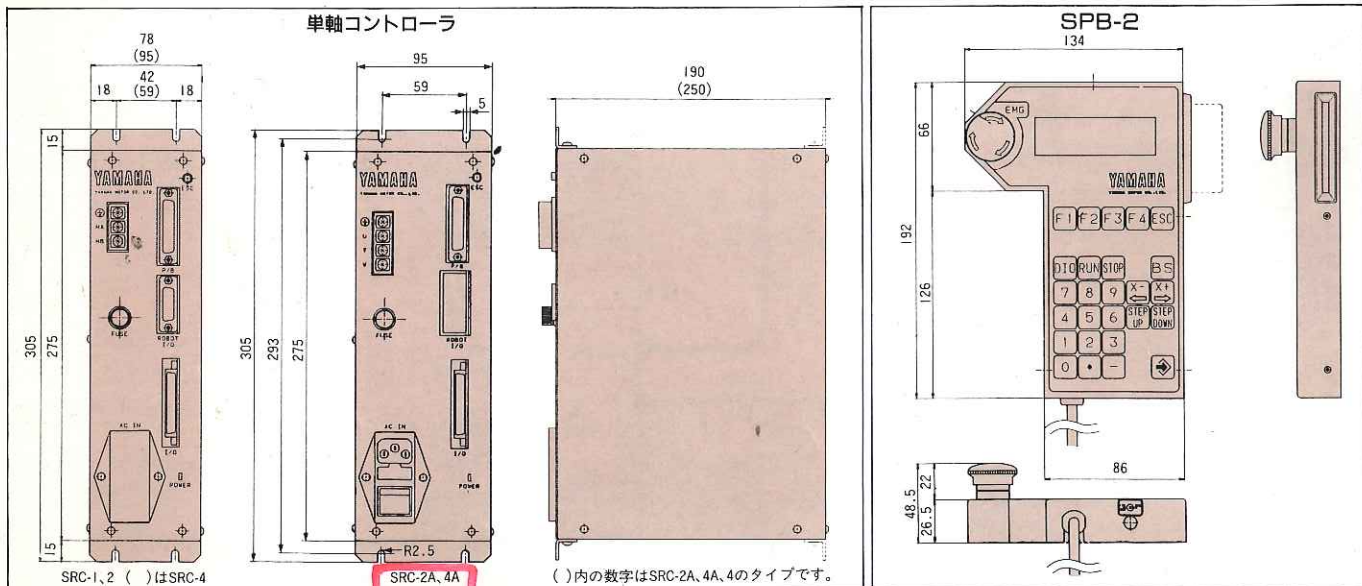
- シーケンサを使いたくない方は……………  
16種のロボット言語と汎用入出力を使用して、わずかなステップ数で複雑な動作でも簡単にプログラムが作成できます。
- ロボット言語を使いたくない方は……………  
ポイントティーチング（最大ポイント数255点）のみ行ない、あとはシーケンサから各ポイントへの移動指令を出すだけで使用できます。ダイレクトティーチも可能です。

## ■抜群の信頼性と安全性

サーボモータ仕様ですから脱調の心配はありません。更に、16ビット CPUによるオールソフトウェアサーボ方式を採用し、信頼性が一段と高まりました。トランス内蔵によりノイズ耐量も高く（1500V、1μsec）安心して使用できます。プログラミングボックスSPB-2にはロック付非常停止スイッチが設けられ、非常時の緊急停止も確実にこなえます。

## ■ACサーボモータ仕様

メンテナンスフリーで電気ノイズに強く信頼性が高まりました。





ICメモ리카ード



プリンタカード

### コントローラー(SRC)基本仕様

項目	形式	SRC-1	SRC-2	SRC-4	SRC-2A	SRC-4A	
基本仕様	適用機械本体	BS、FT	LT、LS、LR	MT、MS、FROP	HS、HSL	LT、LS、LR	MT、MS、FROP、HS、HSL
	最大消費電力(瞬間)	200VA	400VA	1000A	400VA	1000VA	
	モーター仕様w/v	25/24, 40/24	80/75	180/75	300/75	100/100	180~300/100
	外形寸法	W78×H275×D190			W95×H275×D250		
	重量	4.5kg		7.1kg	7.2kg	7.3kg	
	ケーブル長	3.5m(機械本体との接続用)				5.0m(機械本体との接続用)	
軸制御	エンコーダー信号伝送方式	オープンコレクター				ラインドライバ	
	制御方式	ソフトウェアサーボ、PTP					
	位置検出方式	ゼロパルス付きインクリメンタルパルスエンコーダ					
	速度設定	100段階					
メモリ	加減速設定	形式、取付方法(水平、垂直)、負荷重力による自動設定、加減速パラメータによる100段階設定も可能					
	プログラム	32プログラム、256ステップ/1プログラム、1024ステップ/トータル					
	ポイント数	255ポイント					
	教示方式	M・D・I(座標値入力)、ティーチングプレイバック、ダイレクトティーチ					
外部入出力	メモリーバックアップ	リチウム電池約5年有効					
	ユーザー用汎用入力	9点					
	ユーザー用汎用出力	5点 オープンコレクタ出力					
	専用入力	7点 (一時停止、原点復帰、プログラムリセット、自動運転開始、ステップ運転開始、ポイント移動・絶対値、ポイント移動・相対値)					
	専用出力	3点 (運転準備完了、運転中、実行完了)					
	外部駆動電源	24V、600mA(I/O、リレー用等)					
	外部通信	RS232C 1CH (SPB-2または汎用パソコンとの通信用)					
保機能	ブレーキ ON/OFF	リレー接点出力(24V、300mA用)					
	非常停止	ノーマルクローズ接点(復帰機能付)					
	異常検出項目	電流リミット、過電流、過負荷、ケース温度、断線、システム、ソフトリミット、通信エラー、バッテリー異常					
一般仕様	電源	単相100/120/200/220/240V±10% 50/60Hz					
	使用温度	0~40°C					
	使用湿度	35~85%RH(結露なきこと)					
	保存温度	-10°C~65°C					
	ノイズ耐量	1500V、1μsec					

### プログラミングボード(SPB-2)基本仕様

項目	仕様
表示	液晶20文字×4行
スイッチ、キー	非常停止(ロック付、B接)、ファンクションキー、数字キー、他
外部記憶	ICメモ리카ード使用(別売)
プリンタ出力	セレクトロニクス準拠、プリンタカード使用(別売)
外部通信	RS232C 1CH (コントローラとの通信専用)
電源	コントローラより供給またはACアダプタ(9V)使用
消費電力	9V、200mA
使用温度	0~40°C
使用湿度	35~85%RH(結露なきこと)
保存温度	-10~65°C
外形寸法	W134×H192×D48.5
重量	750g
ケーブル長	3.5m

### オプション

項目	仕様
ICメモ리카ード	8Kバイト、SRAM電池バックアップ方式
プリンタカード	プリンタ接続用
I/Oチェッカ	I/Oチェッカ用基板
ACアダプタ	SPB-2外部電源用(9V、200mA)
ロボットケーブル	DCサーボモータ用ロボットケーブル 5m ACサーボモータ用ロボットケーブル 10m

### コマンド一覧表

命令	機能
MOVA	番号で指定されたポイント(原点基準の絶対値)に移動します。
MOVI	番号で指定されたポイントデータだけ現在位置より移動します。
MOVF	指定されたDI番号の入力がくるまで移動します。
JMP	指定されたステップへジャンプします。
JMPF	条件ジャンプ入力が設定値と一致すると、指定されたステップへジャンプします。
CALL	他のプログラムを呼び出し実行します。
DO	汎用出力のON/OFF制御を行います。
WAIT	指定されたDI番号の入力がくるまで待ちます。
TIMR	指定された時間だけ次のステップへ進むのを待ちます。
L	ロケーションを表すラベルをつけます。
P	実行ポイント番号をセットします。
P+	実行ポイント番号をインクリメントします。
P-	実行ポイント番号をデクリメントします。
STOP	プログラムの実行を一時中断します。
SRVO	サーボのON/OFFを行います。
JMPB	一つ一つの入力ビットが設定値と一致すると、指定されたステップへジャンプします。