

SRCH/DRCH/TRCH

単軸/2軸/3~4軸コントローラ

DRCH-05 05 - R - 200

コントローラ	X軸ドライバ	Y軸ドライバ	回生装置	電源電圧
SRCH	Y軸ドライバ無記入:SRCHは無し	無記入:無し	無記入:無し	100:100~115V ^{※2}
DRCH	05 ^{※1} :100W以下	R:RGU1回生装置		200:200~230V
	15:200~400W			

※1 BLSHは200Wモータを使用しておりますがドライバは05タイプをご使用ください。

※2 コントローラの電源電圧は単100~115V、単200~230V±10% 50/60Hzに対応。

但し電圧はお客様にて切替えてご使用ください。またDRCH-1515は200V仕様のみとなります。

TRCH-4 - R - 200

コントローラ	軸数	回生装置	電源電圧
	3:3軸	無記入:無し	100:100~115V
	4:4軸	R:RGU1回生装置 ^{※1}	200:200~230V

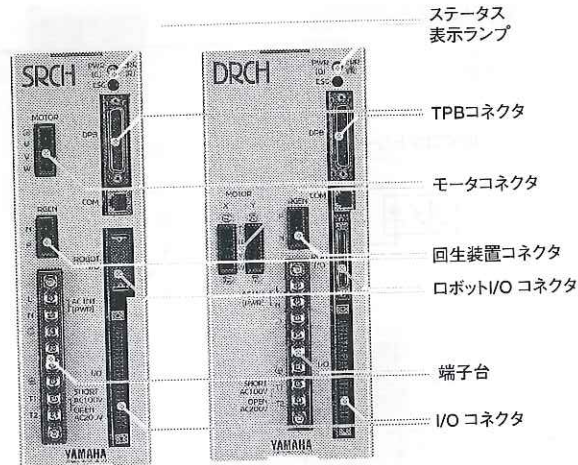
※1 当社指定機種、またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合、回生装置RGU1が必要です。

特徴

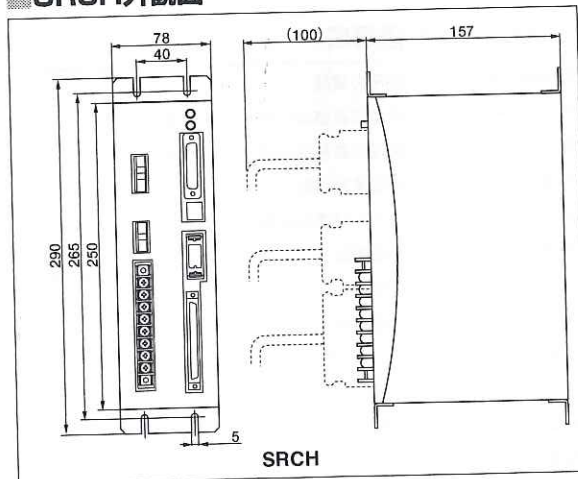
- 32Bit RISC CPUにより高速高精度できめ細やかな制御を実現
- CP動作、補間制御【直線補間・2次元円弧補間】が可能 (DRCH/TRCH)
- 豊富な入出力点数
SRCH/DRCH:汎用16/13点・専用8/3点
TRCH:汎用40/29点・専用8/3点
- 豊富なポイント数 1,000ポイント
- 24Vの外部駆動用電源を標準で装備。シーケンサ無しで経済的にシステムを構築
- 一台2役の使い方
 - ・ロボット言語でプログラム作成
SRCHは20種、DRCH/TRCHでは39種のロボット言語と汎用入出力を使用して、わずかなステップ数で複雑な動作でも簡単にプログラムが作成できます。
 - ・ロボット言語を使わないでロボット操作
ポイントティーチング(最大ポイント数1000点)のみ行い、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。
- パレタイジング機能が充実 (DRCH/TRCH)
- アーチモーションによるサイクルタイムの短縮 (DRCH/TRCH)
- POPCOM、メモリカード等の周辺オプションの完全互換性

豊富な機能

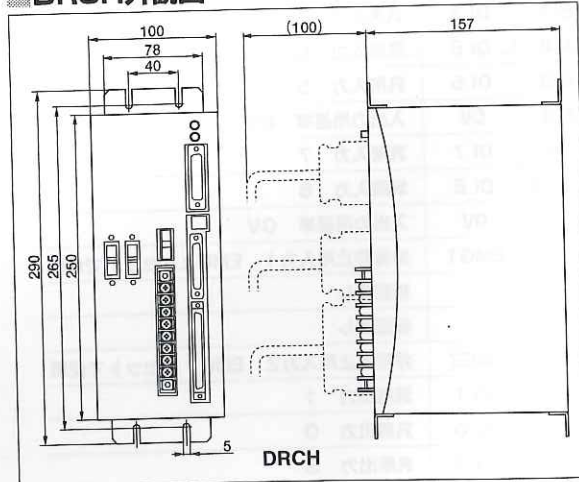
- マルチタスク機能
- 3方式のティーチング
- 豊富なパラメータ設定
- 非常停止からの簡単な復帰
- アーム移動中の条件停止 (MOVF)
- アーチモーション (DRCH/TRCH)
- CP動作 (DRCH/TRCH)
- 補間制御【直線補間・2次元円弧補間】 (DRCH/TRCH)
- マルチロボット制御 (DRCH/TRCH)
- I/O並列処理

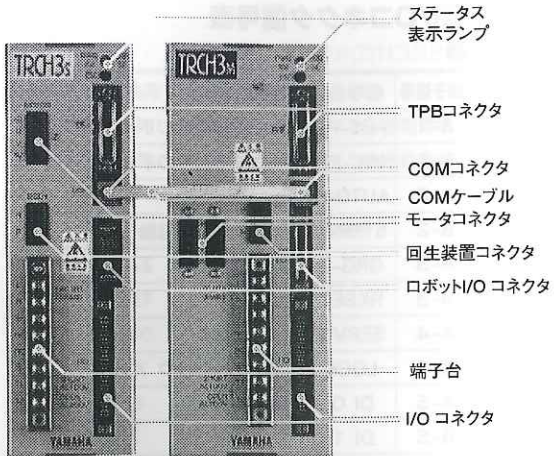


SRCH外観図

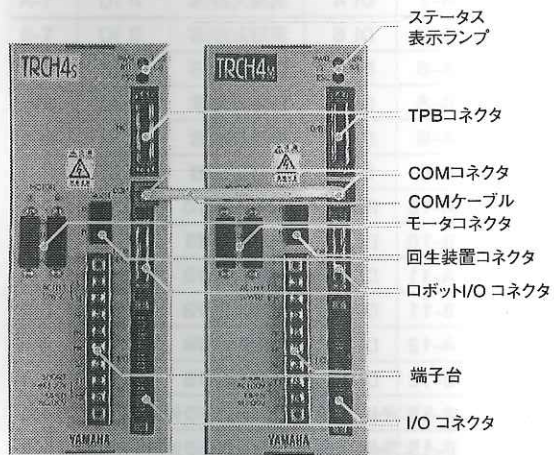
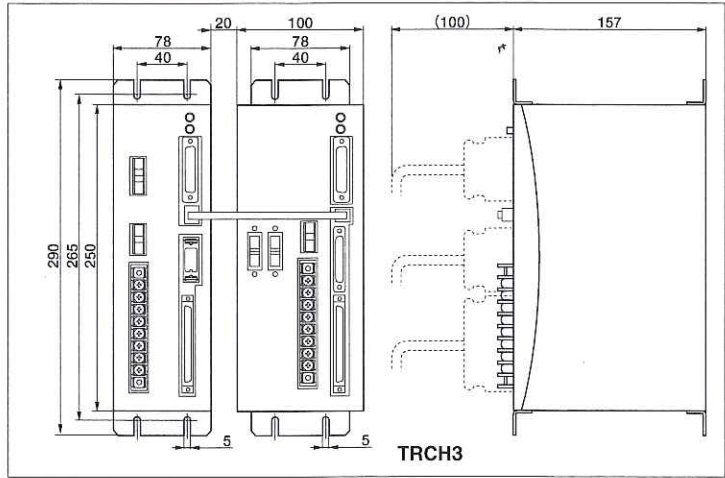


DRCH外観図

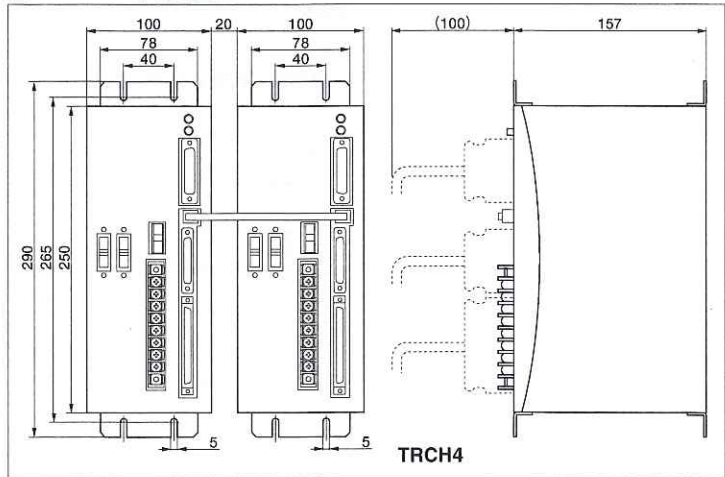




TRCH3外観図



TRCH4外観図



オプション



●TPB
20文字×4行の液晶付のプログラミング装置です。



●I/Oチェッカ
入出力の状態をLEDで確認できます。また、付属のトグルスイッチで入力信号のシュミレートも可能です。



●パソコン支援ソフトウェア POPCOM
プログラムの作成・編集、ロボットのオンライン操作が行えます。

●POPCOM通信ケーブル
DOS/V機用、PC-98用があります。ケーブル長3.5m。

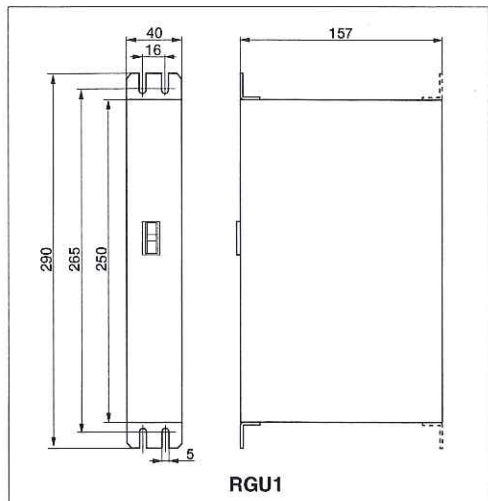


●ICメモ리카ード
メモリ容量64KバイトのICメモ리카ードです。



●回生装置 RGU1
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。

回生装置RGU1外観図



TRCHコントローラ基本仕様

項目	型式	TRCH3	TRCH4 _μ
軸制御	適応モータ容量	合計最大1200W	合計最大1600W
	制御軸数(最大)	3軸	4軸
	制御可能ロボット	ピック&プレイスロボット(3軸)、直交ロボット(3軸)、単軸ロボット3台	ピック&プレイスロボット(4軸)、直交ロボット(4軸)、単軸ロボット4台
	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、関節座標系:度	
	動作方式	PTP動作、CP動作(※4)、アーチ動作(※4)	
	補間制御	直線補間、2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	
	原点復帰	原点復帰方向、速度変更可能、非常停止後の再起動原点復帰不要	
プログラム関係	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	
	プログラム数	100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	マニュアルアータイン(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	
	外部入出力	入力/出力	汎用40/29点、専用8/3点
外部通信		RS-232C:1CH(TPBまたは汎用パソコンとの通信用)	
外部駆動電源		DC24V/1500mA(水平仕様)	DC24V/1800mA(水平仕様)
機能保護	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	単相AC100~115V、AC200~230V±10%、50/60Hz(※5)	
一般仕様	電源容量(最大)	2500VA	3000VA
	外形寸法	M(メイン)/DRCH:W100×H250×D157mm S(サブ)/SRCH:W78×H250×D157mm	M(メイン)/DRCH:W100×H250×D157mm S(サブ)/DRCH:W100×H250×D157mm
	本体質量	合計3.6 kg	合計4.2 kg
	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℃	
	ノイズ耐性	1500V、1μsec	
	オプション	TPB、ICメモ리카ード(64Kバイト)、I/Oチェッカ(SRCH/DRCH/TRCH用)、回生装置RGU1(本体質量1.1kg)	

※4) 直交ロボットのみ可能。

※5) 一部AC200~230Vの限定機種あり。