

■ 基本仕様

項目			ERCD	
基本仕様	制御軸数		1軸	
	制御可能ロボット		単軸ロボットFLIP-Xシリーズ T4/T5/C4/C5/YMS	
	接続モータ容量		DC24V 30W以下	
	外形寸法		W44×H166×D117mm	
	本体質量		0.45kg	
	入力電源		DC24V±10%以内 3A～4.5A (ロボットにより異なる)	
	駆動方式		ACフルデジタルサーボ	
	位置検出方式		レゾルバ	
	運転方式		ポイントトレース運転、プログラム運転、RS-232C通信による運転 (通常モード)、パルス列運転 (パルス列モード)	
	軸制御	位置表示単位		ミリ
速度設定		1%～100% (1%単位)		
加減速度設定		1. ロボット番号および搬送質量パラメータによる自動加減速度設定 2. 加速度および減速率パラメータによる設定 1%～100% (1%単位)		
分解能		16384パルス/回転		
原点復帰方式		インクリメンタル		
プログラミング		プログラム言語		ヤマハSRC
	マルチタスク		4タスク	
	教示方式		マニュアルデューティン (座標値入力)、ダイレクトティーチング、リモートティーチング	
	メモリ	RAM		32Kバイト リチウム電池バックアップ付き (5年間有効) プログラム、ポイント、パラメータおよびエラー履歴保持
プログラム		100プログラム (最大プログラム数) 255ステップ/1プログラム 1024ステップ/1プログラム以下		
ポイント		1000ポイント (ポイントトレース時256)		
外部入出力		I/Oインターフェース	通常モード※1	シーケンス入力
	シーケンス出力			専用入力3点、汎用入力6点、オープンコレクタ出力
	パルス列モード※1		シーケンス入力	専用入力5点、汎用入力6点
			シーケンス出力	専用入力3点、汎用入力6点、オープンコレクタ出力
	指令パルス列入力		種類	1.A相/B相、2.パルス/符号、3.CW/CCW
			形態	ラインドライバ (+5V)
	フィードバックパルス出力		周波数	最大2Mpps
			端子名	PA+、PA-、PB+、PB-、PZ+、PZ-
			種類	A相/B相/Z相
			形態	ラインドライバ (+5V)
パルス数	16～4096/パルス/回転※2			
シーケンス入出力用電源		シーケンス入出力用DC+24V外部入力		
非常停止入力		ノーマルクローズ接点入力		
ブレーキ出力		リレー出力 (24V/300mAのブレーキ用) 1ch		
外部通信		RS-232C 1CH (HPBまたは汎用パソコン等との通信用)		
オプション	プログラミングボックス		HPB、HPB-D (イネーブルスイッチ付き)	
	パソコン用サポートソフト		POPCOM	
一般仕様	使用温度		0℃～40℃	
	保存温度		-10℃～65℃	
	使用湿度		35%～85%RH (結露なきこと)	
	ノイズ耐量		IEC61000-4-4 レベル2 準拠	
	保護機能		過電流、過負荷、電圧低下、断線検出、暴走検出など	

※1. 通常モード//パルス列モードはパラメータによる切り替えになります。