

ハンディターミナル

HT1/HT1-D

▼対象コントローラ

TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

P.626

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
バックライト付きで見やすいLCDを採用しています。

■ HT1/HT1-D基本仕様

名称	HT1	HT1-D
外観		
対応コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P	
型式	日本語仕様	KCA-M5110-0J (3.5m) KCA-M5110-6J (10m)
	英語仕様	KCA-M5110-0E (3.5m) KCA-M5110-6E (10m)
表示器	ドットマトリックス・モノクロ液晶(バックライト付き) 32文字×10行	
操作キー	メカニカルスイッチ	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
セーフティ用コネクタ	なし	15ピンD-subコネクタ(オス)
CE仕様	非対応	対応
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH(結露なきこと)	
外形寸法	W88×H191×D45mm(非常停止ボタン含まず)	
本体質量	260g(ケーブル含まず)	300g(ケーブル含まず)
ケーブル長	3.5m/10m	

■ 各部名称及び機能



■ HT1-D裏面



プログラミングボックス

HPB/HPB-D

▼対象コントローラ

LCC140 **P.620**



ERCD **P.646**

SR1-X **P.652**
SR1-P

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。

画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方も簡単に使い方をマスターすることができます。

■ HPB/HPB-D基本仕様

名称	HPB	HPB-D
外観		
型式	ERCD, SR1-X, SR1-Pでお使いの場合 KBB-M5110-01 (HPB用変換アダプタ無し)	KBB-M5110-21 (HPB用変換アダプタ無し)
表示器	LCD (液晶20文字×4行)	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応
補助記憶装置	SDカード	
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、非常停止ボタン突起部含まず)	
本体質量	650g	
ケーブル長	3.5m	

■ 各部名称及び機能

非常停止ボタン

ロボットの動作中にこのボタンを押すと、ロボットは非常停止します。時計方向に回すことでボタンのロックを解除できます。このボタンを解除した後、HPBのサーボ復帰操作(またはI/Oからのサーボ復帰命令)で非常停止状態より復帰します。

ディスプレイ(画面)

20文字4行の液晶ディスプレイです。操作メニューをはじめ各種情報を表示します。

接続ケーブル

コントローラとの接続用ケーブルです。片端にD-Sub 9ピンコネクタ(オス)が付いています。ERCDコントローラ以外のコントローラと接続するためには、付属の変換アダプタを取り付けて使用します。

ストラップ穴

ショートストラップやネックストラップ等を利用して、装置への取り付けや操作中の落下防止に使用します。

SDメモリーカード用コネクタ(側面)

SDメモリーカードをここに挿入します。(最大1Gまで)
SDメモリーカードはお客様各自でご用意いただくか、弊社までご用意ください。

シートキー

ロボットを動作させたり、プログラムやデータの入力などをするためのキースイッチです。ファンクションキー、データ入力/操作キーの2グループに大別されます。

■ HPB-D裏面

セーフティ用コネクタ(HPB-Dのみ)

非常停止・イネーブルスイッチで外部安全回路を構成する為に使用します。付属の15ピンD-subコネクタ(KS9-M532A-01メス)をそのままセーフティ用コネクタに取り付けますと、非常停止ボタンのみ有効になります。

3ポジションイネーブルスイッチ(HPB-Dのみ)

外部安全回路を構成した場合に有効です。このスイッチは解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。通常は、サービスモードでイネーブルスイッチを有効にして、イネーブルスイッチが解放または押込状態でロボットが非常停止するように外部安全回路を構成します。

垂直移動ロボット
YA
LCM
単軸ロボット
CX
モービル系
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニ軸ロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スレーブ
YF-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
ロボット
ボットシヨナ
パルズ列
ドライバ
ロボット
コントローラ
RCXIVY2+
電動ドライバ
オプション

プログラミングボックス

RPB/RPB-E

▼対象コントローラ

RCX221
RCX222 **P.670**



RCX240
RCX240S **P.764**

RCX141/RCX142コントローラをお使いのお客様はコネクタ変換ケーブルをご利用ください(P.743参照)。

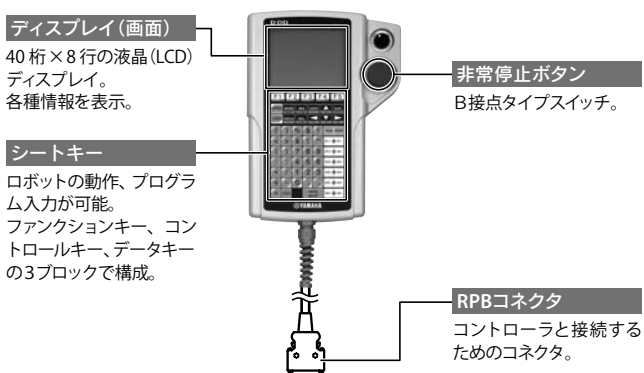
ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。

画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方も簡単に使い方をマスターすることができます。

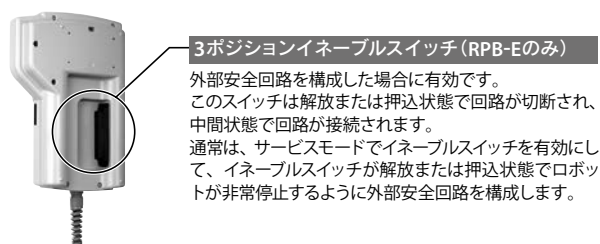
■ RPB/RPB-E基本仕様

名称	RPB	RPB-E
外観		
対応コントローラ	RCX221/RCX222/RCX240/RCX240S	
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00
表示器	LCD (液晶40文字×8行)	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH(結露なきこと)	
外形寸法	W180×H250×D50mm(ストラップホルダ、非常停止ボタン突起部含まず)	
本体質量	600g	
ケーブル長	5m(標準)、12m(オプション)	

■ 各部名称及び機能



■ RPB-E裏面



PBX/PBX-E



▼対象コントローラ

RCX320 **P660**

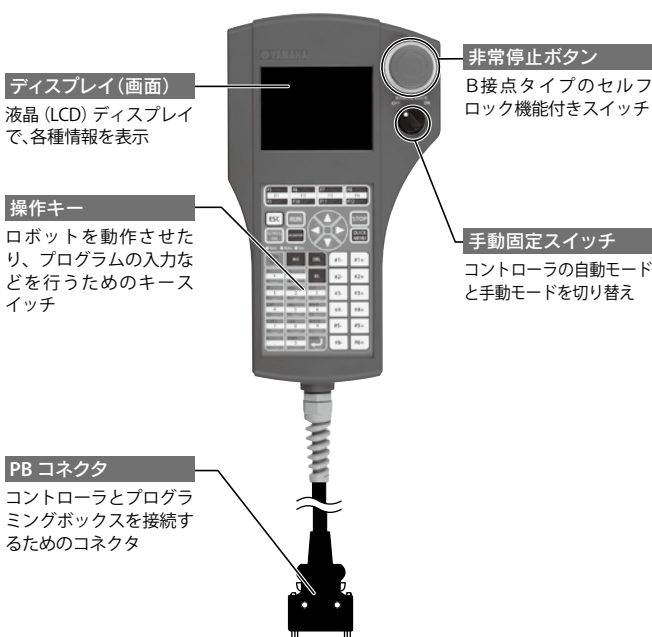
RCX340 **P678**

「日本語」「英語」「中国語」の3言語に対応。カラーディスプレイにより視認性が向上しました。機能追加、修正作業が簡単で、プログラミングの知識が無い方でも操作可能です。USBメモリにコントローラデータを保存する機能も搭載しています。

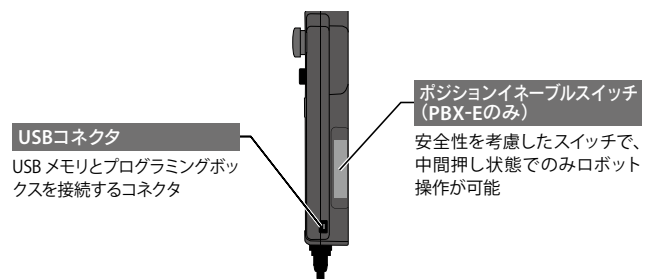
■ PBX/PBX-E基本仕様

名称	PBX	PBX-E
外観		
対応コントローラ	RCX320/RCX340	
型式	日本語仕様	KCX-M5110-1J (5m) KCX-M5110-3J (12m)
	英語仕様	KCX-M5110-1E (5m) KCX-M5110-3E (12m)
	中国語仕様	KCX-M5110-1C (5m) KCX-M5110-3C (12m)
表示画面	カラー液晶 320 × 240dot	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション式
手動固定セレクトスイッチ	90° 2 ノッチ	
電源	DC+12V	
環境	使用範囲温度：0～40℃ 保存周囲温度：-10～60℃ 湿度：35～80%RH(結露なきこと)	
外形寸法(mm)	W141 × H245 × D45(突起部含まず)	
ケーブル長	5m または12m(どちらか選択)	
重量	440g(ケーブル別)	460g(ケーブル別)

■ 各部名称及び機能



■ PBX-E側面



【付属品】

■ PBX用表示言語切り替えUSB

	型式
PBX用表示言語切り替えUSB*	KCX-M6498-00
USBケーブル	KCX-M657E-00

*PBX更新用データ(言語切替データ)はWEBサイトよりダウンロード可能です。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/download/>

垂直多関節ロボット
YA
LCM
単軸ロボット
CX
モービル化機構
Robunity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニーク単軸ロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&スレーブ
YP-X
クリーン
クリーン
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
ロボット
ポジション
パルス列
ドライバ
ロボット
コントローラ
RCXVY2+
電動クランプ
オプション