

RDV-X/RDV-P

■ 基本仕様

項目		RDV-X			RDV-P			
ドライバ型式		RDV-X205	RDV-X210	RDV-X220	RDV-P205	RDV-P210	RDV-P220	RDV-P225
制御軸数		1軸						
制御可能ロボット		単軸ロボットFLIP-X			リニア単軸ロボットPHASER			
基本仕様	接続モータ容量	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 400W以下	200V 750W以下
	最大消費電力	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	1.3kVA
	外形寸法	W40×H160×D140mm		W40×H160×D170mm	W40×H160×D140mm		W40×H160×D170mm	W55×H160×D170mm
	本体質量	0.7kg		1.1kg	0.7kg		1.1kg	1.2kg
	入力電源	制御電源	単相200～230V+10%、-15%、50/60Hz±5%					
	モータ電源	単相/三相200～230V+10%、-15%、50/60Hz±5%						
軸制御	位置検出方式	レゾルバ			磁気式リニアスケール			
	制御方式	線間正弦波変調PWM方式						
	制御モード	位置制御						
	最高速度※1	5000rpm			3.0m/s			
入出力関係機能	位置指令入力	ラインドライバ信号(2Mpps以下) ①正転パルス+逆転パルス ②符号入力+指令パルスT ③90°位相差二相パルス指令 ①～③よりいずれか選択						
	入力信号	DC24V接点信号入力(シンク/ソース対応可)(DC24V電源内蔵) ①サーボON ②アラームリセット ③トルク制限 ④正転駆動禁止 ⑤逆転駆動禁止 ⑥原点センサ※3 ⑦原点復帰 ⑧パルス列入力許可 ⑨偏差カウンタクリア						
	出力信号	オープンコレクタ信号出力(シンク/ソース対応可) ①サーボ準備完了 ②アラーム ③位置決め完了 ④原点復帰完了						
	リレー出力信号	ブレーキ解除信号(24V 375mA)			—			
	位置出力	A、B相信号出力: ラインドライバ信号出力 Z相信号出力: ラインドライバ/オープンコレクタ信号出力 N/8192 (N=1～8191) 1/N (N=1～64) または2/N (N=3～64)						
	モニタ出力	2ch、0～±5V電圧出力、速度検出値、トルク指令など選択可能						
	表示器	5桁数字表示器、制御電源LED						
	外部オペレータ	パソコンソフト「RDV-Manager」モニタ機能、パラメータ設定機能、運転トレース機能、試運転機能など USB2.0使用 Windows Vista / 7 / 8 / 8.1 パソコン接続可能						
	回生制動回路	内蔵(ただし制動抵抗無し)						
	ダイナミックブレーキ※4	内蔵(動作条件設定可能)(DB抵抗無し、結線: 2相短絡)						内蔵(動作条件設定可能) (DB抵抗付き、結線: 2相短絡)
内部機能	保護構造※2	半閉鎖型(IP20)						
	保護機能	過電流、過負荷、制動抵抗器過負荷、主回路電圧、メモリ異常 など						
	パソコン用サポートソフト	RDV-Manager						
一般仕様	使用温度	0℃～+55℃						
	保存温度※5	-10℃～+70℃						
	使用湿度	20%～90%RH(結露なきこと)						
	耐振動※6	5.9m/s ² (0.6G) 10～55Hz						

※1. ロボットドライバの制御上のパラメータ、演算範囲であり、ロボットの最高速度の能力ではありません。

※2. 保護方式は JIS C 0920 (IEC60529) に準拠します。

※3. 原点センサは GXL-8FB (SUNX製) または、FL7M-1P5B6-Z (山武製) とします。原点センサの消費電流は15mA以下(出力開放時)とし、ロボットドライバ1台に対し原点センサ1台のみの接続とします。

※4. ダイナミックブレーキは非常停止用としてお使いください。ロボットの機種によっては、ブレーキの効きが小さい場合があります。

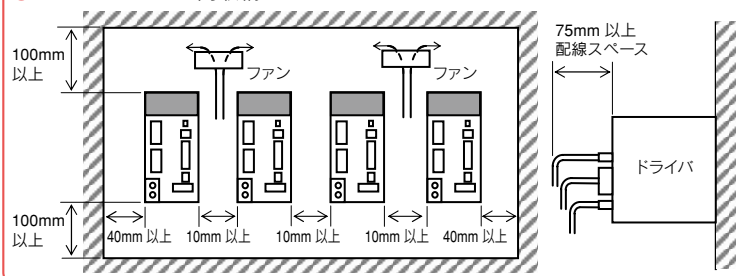
※5. 保存温度は輸送中を含めた非通電時の温度です。

※6. JIS C 60068-2-6:2010 (IEC 60068-2-6:2007) の試験方法に準拠します。

■ 設置条件

- ・ 金属壁面に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。
- ・ 使用温度: 0～55℃
- ・ 使用湿度: 20～90%RH(結露なきこと)
- ・ 盤内に複数台のロボットドライバを収納する場合は、右図を参考に付けてください。

● RDV-X/RDV-P 盤内収納



● サイド・バイ・サイド設置

