

SR1-X/SR1-P

基本仕様

項目		SR1-X			SR1-P			
基本仕様	ドライバ形式	SR1-X-05	SR1-X-10	SR1-X-20	SR1-P-05	SR1-P-10	SR1-P-20	
	適合モータ仕様	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	
	制御軸数	1軸						
	制御可能ロボット	単軸ロボットFLIP-X (T4/T4L、T5/T5Lを除く)			リニア単軸ロボットPHASER			
	最大消費電力	400VA	600VA	1400VA	400VA	600VA	1400VA	
	接続モータ容量	100W	200W	600W	100W	200W	600W	
	外形寸法	W74×H210×D146mm		W99×H210×D146mm	W74×H210×D146mm		W99×H210×D146mm	
	本体質量	1.54kg		1.92kg	1.54kg		1.92kg	
	入力電源	制御電源	単相AC100～115/200V±10%以内 50/60Hz					
		モータ電源	単相AC100～115/200～230V ±10%以内 50/60Hz		単相AC200～230V ±10%以内 50/60Hz	単相AC100～115/200～230V ±10%以内 50/60Hz		単相AC200～230V ±10%以内 50/60Hz
軸制御	駆動方式	ACフルデジタルソフトウェアサーボ						
	位置検出方式	多回転アブソリュート機能付レゾルバ			磁気式リニアスケール			
	運転方式	プログラム、ポイントトレース、リモートコマンド、オンライン命令						
	位置表示単位	ミリ、度						
	速度設定	1%～100% (1%単位)						
	加減速度設定	1. ロボット型式および搬送質量パラメータによる自動加減速度設定 2. 加減速度および減速率パラメータによる設定 (1%単位)						
	分解能	16384パルス/回転			1μm			
	原点復帰方式	アブソリュート、インクリメンタル			インクリメンタル、セミアブソ			
	プログラム	プログラム言語	ヤマハSRC					
		マルチタスク	最大4タスク					
教示方式		マニュアルデータイン(座標値入力)、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック						
メモリ		プログラム	100プログラム					
		ポイント	255ステップ/1プログラム 3000ステップ/トータル					
外部入出力	STD.DIO	I/O入力	専用入力8点・汎用入力16点					
		I/O出力	専用出力4点・汎用出力16点					
	SAFETY	非常停止入力(ノーマルクローズ接点入力)、サービスモード入力						
	ブレーキ出力	リレー接点			-			
	原点センサ入力	DC24V用B接センサ接続						
	外部通信	RS-232C: 1CH (HPB/HPB-Dまたは汎用パソコンとの通信用)						
	アナログ入出力	入力1ch (0～+10V) 出力2ch (0～+10V)						
	オプション	種類	スロット数	1				
			NPN/PNP: 専用入力8点、専用出力4点、汎用入力16点、汎用出力16点					
			CC-Link: 専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点					
DeviceNet: 専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点								
PROFIBUS: 専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点								
プログラミングボックス	HPB、HPB-D (イネーブルススイッチ付き)							
パソコン用サポートソフト	POPCOM							
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)							
アブソバックアップ電池	リチウム金属電池			-				
アブソバックアップ期間	1年(無通電状態)			-				
ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3							

設置条件

- ・ 制御盤の中に設置してください。
- ・ 壁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。(右図参照)
- ・ 使用温度: 0～40℃
- ・ 使用湿度: 35～85%RH (結露なきこと)

● SR1-X/SR1-P

