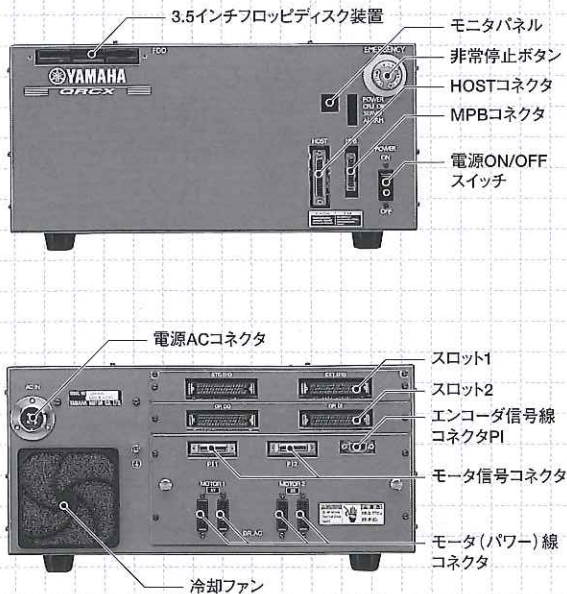
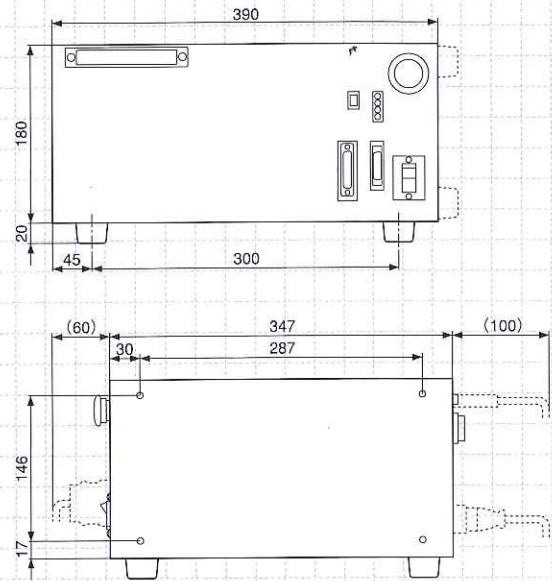


各部名称



外形図



基本仕様

項目	型式	QRCX
軸制御	制御軸数(最大)	1軸以上、最大4軸
	制御可能ロボット	4軸ロボット1台、単軸ロボット4台 2軸ロボット2台非同同期制御 付加軸制御
	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: 度
	動作方式	PTP動作(各軸同時到着)、CP動作(※1)、アーチ動作
	補間制御(※1)	直線補間、2次元円弧補間
	速度設定	1~100%、1%毎
プログラム関係	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
	プログラム言語	ヤマハロボット言語(BASICに類似、JISのSLIM言語準拠) マルチタスク機能: 最大8タスク、マルチロボット制御、軸移動中のI/O制御、常時外部通信、運転中のポイントデータ入替 etc. シーケンス機能: ロボットプログラムと独立して周辺I/Oの制御プログラム可能
	プログラム容量	100KB(プログラム容量とポイント容量の合計・ポイントのみでは最大4000ポイント、最大100プログラム、53248バイト/プログラム)
	ポイント入力方法	マニュアルデータ入力(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、オフラインプログラミング(パソコンによる)
外部入出力	入力/出力	汎用16/8点、専用10/8点
	外部通信	RS-232C: 1CH(ユーザホストとの通信用)、RS-422: 1CH(MPB専用)
	外部駆動電源	DC24V X 1A
保護機能	異常検出項目	過電流、過負荷、ケース温度異常、モータ断線、レゾルバ断線、ソフトリミットオーバー、システム異常、アブソ異常(バックアップ断線・バックアップカウンタオーバーフロー・電池断線)、通信エラー、バッテリー異常、アブソバッテリー異常
	電源	単相 AC200 ~ 230V ± 10%、50/60Hz
一般仕様	電源容量(最大)	2500VA
	外形寸法	W390 X H200 X D347mm
	本体質量	4軸: 14kg
	使用温度	0 ~ 40°C
	使用湿度	35 ~ 85%RH(結露なきこと)
	保存温度	-10 ~ 65°C
	ノイズ耐性	IEC61000-4-4 レベル 2
付属品	電源コネクタ X 1、I/Oコネクタ(50pin) X 1	
電池仕様	アブソバックアップ電池(内蔵)	ニカド蓄電池(3.6V/2000mAh)
	ニカド電池充電方式	トリクル充電
	データ保持時間(※2)	340時間
オプション	拡張DIO(増設分)	汎用入/出力 IA: 40/24点 IB: 56/48点 IC: 80/64点
	CC-Linkユニット	本カタログP26のCC-Link基本仕様を参照ください。
	補助記憶装置	3.5FDD" (大容量プログラム記憶、オフラインプログラム用)
	周辺オプション	MPB、パソコン支援ソフトウェアVIP、VIP通信ケーブル(3.5m)、I/Oチェッカ、トランスボックス

※1: 2台ロボット制御時のCP動作、補間制御はメインロボットのみ可能です。 ※2: 電池が満充電状態で電源OFFにした場合です。

FRGX

SRGX

DRGX

TRGX

OPTION

QRCX