

コントローラ **SRC** SERIES

■**経済的にシステム構成可能なオールインワンタイプ**
 汎用入力9点、汎用出力5点があり、また24V600mAの外部駆動用電源が標準装備されているため、簡単なシステムであればシーケンサや24V電源無しで、経済的にシステム構成が可能です。しかも、^{注1}トランスも組み込まれているため、AC100V~240Vの電源に対応します。

■**簡単で使いやすいDPB・・・SRC、DRC共用**
 プログラミングボックスDPBは20文字×4行の大型液晶ディスプレイを採用し分かり易い言語表示になっています。プログラミングは対話式で、16種の命令語だけで、複雑な動きも、短いプログラムで簡単に作成することができます。しかも32プログラム(1プログラム255ステップ)、トータル1024ステップと大きな記憶容量があります。またオプションでICメモリーカード、プリンタカードが用意されていますのでプログラムの保存やプリントアウトも可能です。パソコンでの入力も行え、オフラインでのプログラミングに威力を発揮します。

■**ユーザープログラムのROM化**
 ユーザーの応用プログラムをROM化すれば、万一の事故等によるプログラム消えの心配がありません。(ロムライターが必要です。)

■**一台2役の使い方**
 ●シーケンサを使いたくない方は………
 16種のロボット言語と汎用入出力を使用して、わずかなステップ数で複雑な動作でも簡単にプログラムが作成できます。
 ●ロボット言語を使いたくない方は………
 ポイントティーチング(最大ポイント数255点)のみ行ない、あとはシーケンサから各ポイントへの移動指令を出すだけで使用できます。ダイレクトティーチも可能です。

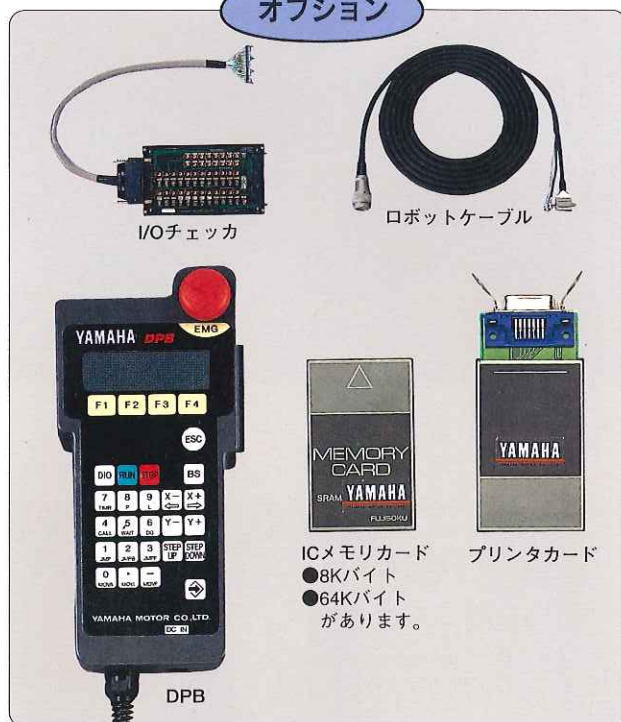
■**抜群の信頼性と安心性**
 サーボモータ仕様ですから脱調の心配はありません。更に、16ビットCPUによるソフトウェアサーボ方式を採用し、信頼性が一段と高まりました。トランス内蔵によりノイズ耐圧も高く(1500V、1μsec)安心して使用できます。プログラミングボックスDPBにはロック付き非常停止スイッチが設けられ、非常時の緊急停止も確実にこなせます。

■**ニューAC省配線サーボモータ仕様**
 メンテナンスフリーで電気ノイズに強く高い信頼性があります。
 (注1：SRCAシリーズはトランスレスです。)



SRC-1 SRC-2 SRCA2/3/4

オプション



I/Oチェッカ

ロボットケーブル

DPB

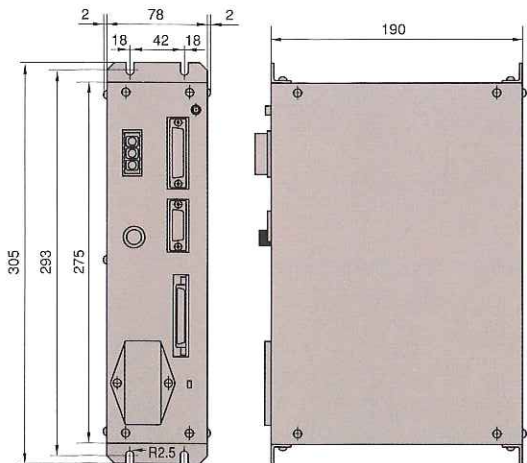
ICメモリーカード
 ●8Kバイト
 ●64Kバイト
 があります。

プリンタカード

DC

単軸コントローラ SRC-1,2

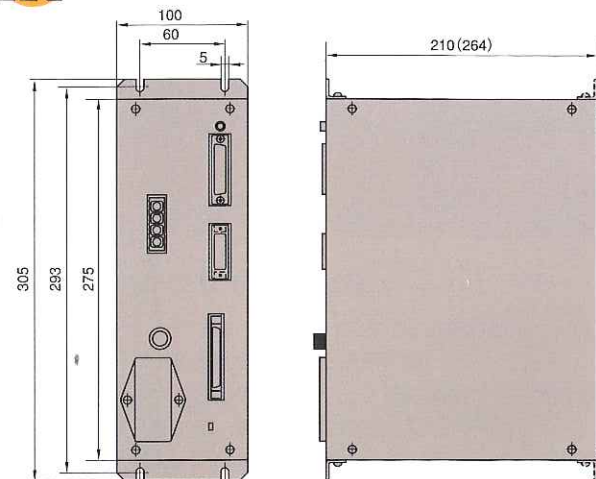
4.5kg



NEW AC

単軸コントローラ SRCA-2,3,4

3.6kg



※ () 内はSRCA-4

コントローラ(SRC)基本仕様

| 項目 | 型式 | SRC-1 | SRC-2 | SRCA-2 | SRCA-3 | SRCA-4 |
|-------|---------------|---|---------------|--------------------------------|----------------|----------------------|
| 基本仕様 | 適合モーター仕様W/V | DC 40W/24V以下 | DC 110W/75V以下 | AC 100W/200V以下 | AC 400W/200V以下 | AC 400W/200V以下 回生装置付 |
| | 最大消費電力(瞬間) | 200VA | 400VA | 400VA | 1000VA | 1000VA |
| | 外形寸法 | W78×H275×D190 | | W100×H275×D210 | | W100×H275×D264 |
| | 重量 | 4.5kg | | 3.6kg | | |
| | ロボットケーブル長(標準) | 3.5m(機械本体との接続用) | | | | |
| 軸制御 | エンコーダー信号伝送方式 | オープンコレクター | | ラインドライバ | | |
| | 制御方式 | DCソフトウエアサーボ、PTP | | ACオールデジタルサーボ、PTP | | |
| | 位置検出方式 | ゼロパルス付きインクリメンタルパルスエンコーダ | | | | |
| | 速度設定 | 100段階 | | | | |
| | 加減速度設定 | 型式、取付方法(水平、垂直)、負荷重量による自動設定、加減速パラメータによる100段階設定も可能 | | | | |
| メモリ | プログラム | 32プログラム、255ステップ/1プログラム、1024ステップ/トータル | | | | |
| | ポイント数 | 255ポイント | | | | |
| | 教示方式 | M・D・I(座標値入力)、ティーチングプレイバック、ダイレクトティーチ | | | | |
| 外部入出力 | メモリーバックアップ | リチウム電池約5年有効 | | | | |
| | ユーザー用汎用入力 | 9点 | | | | |
| | ユーザー用汎用出力 | 5点 オープンコレクタ出力 | | | | |
| | 専用入力 | 7点 一時停止、原点復帰、プログラムリセット、自動運転開始、ステップ運転開始 (ポイント移動・絶対値、ポイント移動・相対値) | | | | |
| | 専用出力 | 3点(運転準備完了、運転中、実行完了) | | | | |
| | 外部駆動電源 | 24V、600mA(I/O、リレー用等) | | | | |
| | 外部通信 | RS232C 1 CH (DPBまたは汎用パソコンとの通信用) | | | | |
| | ブレーキON/OFF | リレー接点出力(24V、300mA用) | | | | |
| 保護機能 | 非常停止 | ノーマルクローズ接点(非常停止時の復帰機能付) | | | | |
| | 異常検出項目 | 電流リミット、過電流、過負荷、ケース温度、エンコーダー断線、システム、ソフトリミット、通信エラー、バッテリー異常 | | | | |
| 一般仕様 | 電源 | 単相100/120/200/220/240V±10% 50/60Hz | | 単相100/110/200/220V±10% 50/60Hz | | |
| | 使用温度 | 0~40℃ | | | | |
| | 使用湿度 | 35~85%RH(結露なきこと) | | | | |
| | 保存温度 | -10℃~65℃ | | | | |
| | ノイズ耐量 | 1500V、1μsec | | | | |

プログラミングボックス(DPB)基本仕様

| 仕様項目 | 仕様 |
|--------------|--|
| キーボード | 28キー メンブレンスイッチ+非常停止スイッチ |
| 表示器 | 液晶 20文字×4行 |
| 補助記憶装置 | メモ리카ード(8Kバイト/64KバイトSRAM 電池バックアップ方式) |
| プリンタ出力 | オプションのプリンタカードにより可能 セントロニクス社準拠 NEC製パーソナルコンピュータPC-98シリーズに接続可能なプリンタであればOK |
| シリアルインターフェイス | RS-232C 1ch コントローラとの通信専用 |
| 電源 | コントローラより供給 またはACアダプタ(9V)により供給 |
| 消費電力 | 9V 200mA以下 |
| 使用温度 | 0~40℃ |
| 使用湿度 | 35~85%RH(ただし結露なきこと) |
| 外形寸法 | W107×H235×D47 |
| 質量 | 590g |
| ケーブル長 | 標準 3.5m |

※尚 DPBは2軸専用コントローラDRCにも共用できます。

オプション

| 項目 | 仕様 |
|------------|--|
| ICメモ리카ード | 8Kバイト/64Kバイト (SRAM電池バックアップ方式) |
| プログラムROM化 | ユーザープログラムの保護用ROM化ソフト ^{注1} |
| パソコン支援ソフト | パソコン支援ソフトPOPCOM(ポプコン) |
| パソコン通信ケーブル | ケーブル長3.5m(5mもあります。) |
| プリンタカード | プリンタ接続用 |
| I/Oチェッカ | I/Oチェッカ用基板 |
| ACアダプタ | DPB外部電源用(9V 200mA) |
| ロボットケーブル | DCサーボモータ用ロボットケーブル 5m New ACサーボモータ用ロボットケーブル 5、10m(max20m) |

注1 ROMライターが必要です

コマンド一覧表

| 命令 | 機能 |
|------|---|
| MOVA | 番号で指定されたポイント(原点基準の絶対値)に移動します。 |
| MOVI | 番号で指定されたポイントデータだけ現在位置より移動します。 |
| MOVF | 指定されたDI番号の入力がくるまで移動します。 |
| JMP | 指定されたステップへジャンプします。 |
| JMPF | 条件ジャンプ入力が設定値と一致すると、指定されたステップへジャンプします。 |
| JMPB | 一つ一つの入力ビットが設定値と一致すると、指定されたステップへジャンプします。 |
| CALL | 他のプログラムを呼び出し実行します。 |
| DO | 汎用出力のON/OFF制御を行います。 |
| WAIT | 指定されたDI番号の入力がくるまで待ちます。 |
| TIMR | 指定された時間だけ次のステップへ進むのを待ちます。 |
| L | ロケーションを表すラベルをつけます。 |
| P | 実行ポイント番号をセットします。 |
| P+ | 実行ポイント番号をインクリメントします。 |
| P- | 実行ポイント番号をデクリメントします。 |
| SRVO | サーボのON/OFFを行います。 |
| STOP | プログラムの実行を一時中断します。 |