

DRCH-05 05 - R - 200

コントローラ	X軸ドライバ	Y軸ドライバ	回生装置	電源電圧
SRCH	Y軸ドライバ無記入:SRCHは無し		無記入:無し	100:100~115V*2
DRCH	05*1:100W以下 15:200~400W		R:RGU1回生装置	200:200~230V

*1 BLSTは200Wモータを使用しておりますがドライバは05タイプをご使用ください。
*2 コントローラの電源電圧は単100~115V、単200~230V±10% 50/60Hzに対応。
但し電圧はお客様に切替えてご使用ください。またDRCH-1515は200V仕様のみとなります。

特徴

- 32Bit RISC CPUにより高速高精度できめ細やかな制御を実現
 - CP、ARC補間が可能 (DRCHのみ)
 - 豊富な入出力点数 汎用16/13点、専用8/3点
 - 豊富なポイント数 1,000ポイント
 - 24Vの外部駆動用電源を標準で装備。シーケンサ無しで経済的にシステムを構築
 - 一台2役の使い方
 - ・ロボット言語でプログラム作成
- SRCHは20種、DRCHでは39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。
- ・ロボット言語を使わないでロボット操作
- ポイントティーチング(最大ポイント数1000点)のみ行い、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。
- パレタイジング機能が充実 (DRCHのみ)
 - アーチモーションによるサイクルタイムの短縮 (DRCHのみ)
 - DPB、POPCOM、メモ리카ード等の周辺オプションの完全互換性
 - CE対応モデルも98年末発売予定

豊富な機能

- マルチタスク機能
- 3方式のティーチング
- 豊富なパラメータ設定
- 非常停止からの簡単な復帰
- アーム移動中の条件停止 (MOVF)
- アーチモーション (DRCHのみ)
- 円弧補間制御 (DRCHのみ)
- CP制御 (DRCHのみ)
- マルチロボット制御 (DRCHのみ)
- I/O並列処理

オプション



● DPB
20文字×4行の液晶付のプログラミング装置です。



● パソコン支援ソフトウェア POPCOM
プログラムの作成・編集、ロボットのオンライン操作が行えます。



● POPCOM通信ケーブル
DOS/V機用、PC-98用があります。ケーブル長3.5m。

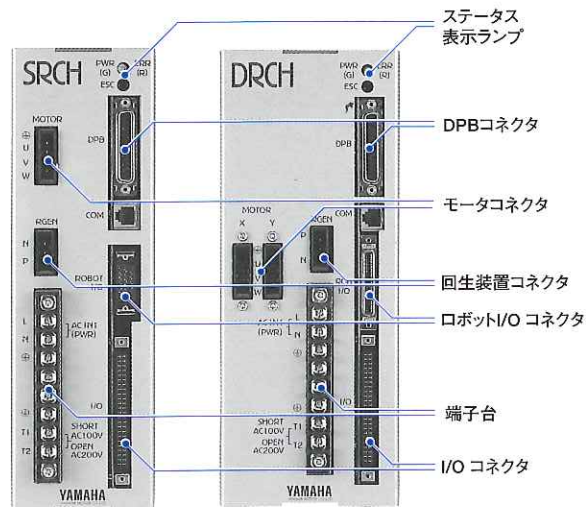
● ICメモ리카ード
メモリ容量64KバイトのICメモ리카ードです。



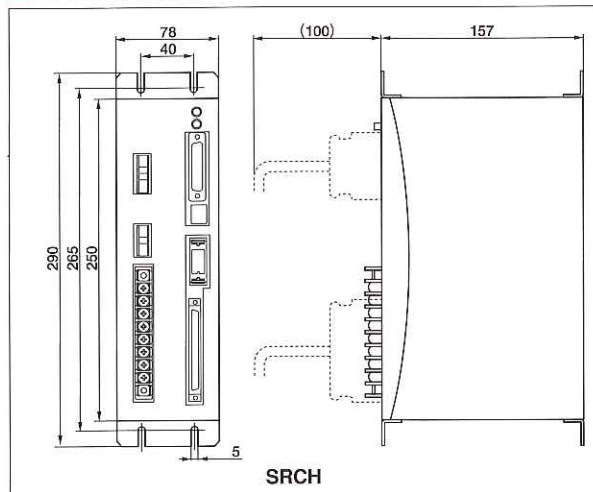
● I/Oチェッカ
入出力の状態をLEDで確認できます。また、付属のトグルスイッチで入力信号のシュミレートも可能です。



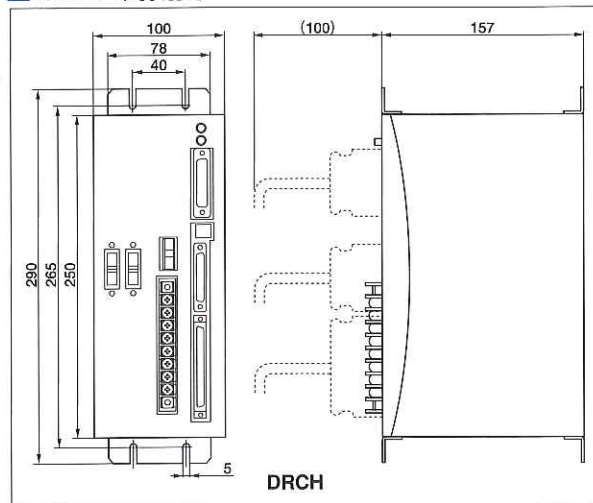
● 回生装置 RGU1
当社指定機種、もしくはイナーシャの大きな負荷を運転する場合に必要です。



SRCH外観図



DRCH外観図



ロボットコントローラ基本仕様

■ERC/SRCH/DRCHコントローラ基本仕様

項目	型式	ERC		SRCH		DRCH							
				05	15	0505		0515		1505		1515	
軸制御	ドライバ型式			100W以下	200~400W	X軸	Y軸	X軸	Y軸	X軸	Y軸	X軸	Y軸
	適応モータ合計最大出力	100W		100W	400W(※1)	100W以下	100W以下	100W以下	200W 400W	200W 400W	100W以下	200W 400W	200W 400W
	制御軸数(最大)	1軸(水平仕様)		1軸		2軸							
	制御可能ロボット(最大)	単軸ロボット1台				2軸ロボット1台、単軸ロボット2台							
	制御方式	ACフルデジタルサーボ											
	位置設定単位	直線系:mm 回転系:度				直交座標系:mm、関節座標系:度							
	軌跡制御	PTP				PTP(各軸同時到着)、※2 CP(直線補間)、※2 ARC(円弧補間)							
	速度設定	1~100%、1%毎											
	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											
	原点復帰	原点復帰方向、速度変更可能、非常停止後の再起動原点復帰不要											
プログラム	プログラム言語	ヤマハロボット言語		ヤマハロボット言語、マルチタスク機能:最大4タスク、軸移動中のI/O制御、マルチロボット制御(DRCHのみ)									
	プログラム容量	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 255ポイント/トータル		100プログラム 255ステップ/1プログラム 3000ステップ/トータル 1000ポイント/トータル									
外部入出力	ポイント入力方法	マニュアルデータイン(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)											
	入力/出力	汎用9/5点、専用7/3点		汎用16/13点、専用8/3点									
	外部通信	RS-232C:1CH(DPBまたは汎用パソコンとの通信用)											
機能保護	外部駆動電源	※3		DC24V/600mA(水平仕様)		DC24V/900mA(水平仕様)							
	異常検出項目	過電流、過負荷、ケース温度異常、モータ断線、エンコーダ断線、ソフトリミットオーバー、システム異常、通信エラー、バッテリー異常											
一般仕様	電源	単相AC100~115V、AC200~230V±10%、50/60Hz										200~230V ±10%、 50/60Hz	
	電源容量(最大)	400VA		1000VA		800VA		1500VA					
	外形寸法	W242×H148×D89mm		W78×H250×D157mm		W100×H250×D157mm							
	本体質量	1.45 kg		1.5 kg		2.1 kg							
	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℃											
ノイズ耐性	1500V、1 μ sec												
オプション	DPB、ICメモ리카ード(8/64Kバイト)、パソコン支援ソフトウェアPOPCOM、POPCOM通信ケーブル(3.5m)、I/Oチェッカ(ERC用)		DPB、ICメモ리카ード(64Kバイト)、パソコン支援ソフトウェアPOPCOM、POPCOM通信ケーブル(3.5m)、I/Oチェッカ(SRCH/DRCH用)、回生装置RGU1(本体質量1.1kg)										

※1) 回生装置RGU1(オプション): 当社指定機種、または
イナーシャの大きな負荷を運転する場合に必要。

※2) 直交ロボットのみ可能。

※3) 非常停止回路解除のため、外部24V電源が必要。

■プログラミングボックスDPB基本仕様

仕様項目	DPB
表示器	液晶20文字×4行
非常停止スイッチ	キノコ型ロック付き B接点
補助記憶装置	メモ리카ード(8/64KバイトSRAM電池バックアップ方式)
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
使用温度	0~40℃
使用湿度	35~85%RH(結露なきこと)
外形寸法	W107×H235×D47
質量	590g
ケーブル長	3.5m