

SRCX

モータ出力50Wから600Wまで対応。
入力電源AC100V/200Vの
スタンダードモデルです。

特徴

1 完全アブソリュート

絶対位置検出器であるレゾルバに対応。
多回転量データのバックアップ機能を備え、完全アブ
ソリュートが実現致しました。

2 ネットワーク対応

省配線ネットワークシステムのCC-Link、DeviceNet、
Profibusに対応。またEthernetにも対応できます
のでパソコン等との接続がさらに容易になります。

3 高速・高精度サーボ

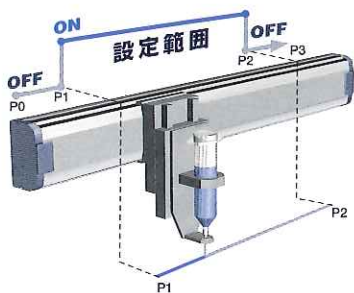
32BIT RISC CPU採用により、高速、高精度で
きめ細やかな制御が行えます。

4 1台2役の使い方

プログラム言語は使いやすいBASICライクな言
語で、はじめての方でも簡単にプログラミングが可
能です。また、ポイントティーチングのみを行い、あと
はシーケンサからのI/Oによる移動命令で使用する、
プログラミング不要のより簡単な使い方も選択でき
ます。

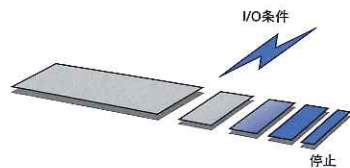
5 マルチタスク機能

ロボット周辺装置など複数のタスクを同時に並
行して実行させることが可能な機能で最大4タスク
までのマルチタスクを実行可能です。マルチタスク
機能とJMPPコマンドの組合せにより移動中に指定
ポイントを通過するとI/Oを出力させることが
できます。



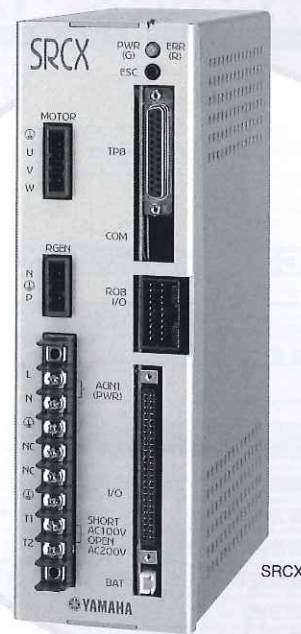
6 移動中の条件停止機能

アーム移動中にMOVF
コマンドのI/O条件で減速
停止をさせることが可能です。
目標位置をセンサなどで探
す場合に利用できます。

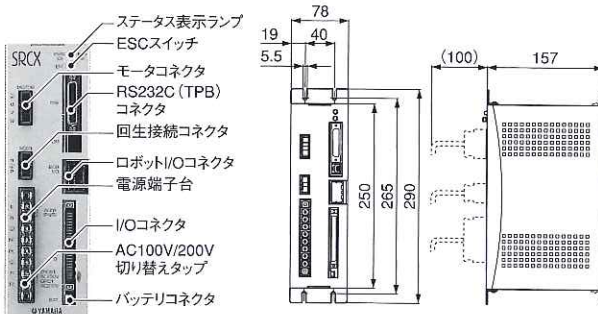


7 リミットレス動作機能

同一方向への多回転規
制をなくす機能です。サー
ボタクトコンベアやインデッ
クステーブルに応用可能です。



SRCX 各部名称/外観図



SRCX 注文形式

F17 - 20 - BK - 1250 - 3L - SRCX - 20 - E - R - CC - B1

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	ドライバ	CE対応	回生装置	ネットワーク	バッテリー
						05:100W以下 10:200W 20:400~600W	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RGU2 回生装置※2	無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet	B1:700mAh B2:2000mAh

※1:メカ部分の詳細はヤマハFLIP-Xカタログをご参照ください。

※2: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、回生装置RGU2(オプション)が必要です。

SRCX コントローラ基本仕様

項目	型式	SRCX		
軸制御	適合モータ出力	ドライバ型式(※1)		
		05	10	20
		100W以下(※2)	200W	400~600W
	制御軸数	1軸		
プログラム関係	制御可能ロボット	単軸ロボット1台		
	制御方式	ACフルデジタルサーボ		
	位置検出方式	多回転アブソリュート機能付きレゾルバ		
	位置設定単位	直線系:mm 回転系:度		
	動作方式	PTP動作		
	速度設定	1~100%、1%毎		
	加減速度設定	1) ロボット型式及び搬送質量による自動設定 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		
外部入出力	プログラム容量	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		
	マルチタスク数	4タスク		
	ポイント点数	1000ポイント/トータル		
	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)		
保護機能	入力/出力	汎用16/13点/専用8/3点		
	外部通信	RS-232C:1CH(TPBまたはパソコンとの通信)		
	外部駆動用内蔵電源	DC24V/600mA(水平仕様)		
一般仕様	ブレーキ出力	リレー式1点		
	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		
	電源	単相AC100~115V、200~230V±10%、50/60Hz		
	電源容量(最大)	400VA	600VA	1000VA
	外形寸法	W78×H250×D157mm		
	本体質量	1.5kg		
	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	IEC61000-4-4レベル2		
オプション	ニカド電池充電方式	トリクル充電		
	付属品	I/Oコネクタ(48pin)×1		
	必須オプション	アソバックアップ用バッテリーB1またはB2		
	選択オプション	TPB、ICメモリーカード(1Mバイト)、サポートソフトPOPCOM、サポートソフト用通信ケーブル(3.5m)、I/Oチェッカ、回生装置RGU2(本体質量1.1kg)(※1)		

※1: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回生装置RGU2(オプション)が必要です。

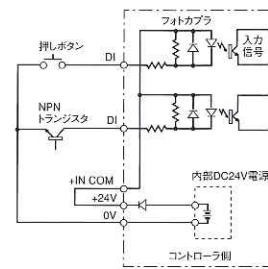
※2:B14Hはモータ出力200Wですが05ドライバとの組み合わせになります。

SRCX I/Oコネクタ信号表

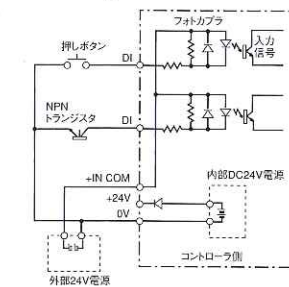
端子番号	信号名称	信号の意味
A-1	ABS-PT	原点位置基準のポイント移動
B-1	INC-PT	現在位置基準のポイント移動
A-2	AUTO-R	自動運転起動
B-2	STEP-R	ステップ運転起動
A-3	ORG-S	原点復帰
B-3	RESET	リセット
A-4	SERVO	サーボ復帰
B-4	LOCK	インターロック
A-5	DI 0	汎用入力 0
B-5	DI 1	汎用入力 1
A-6	DI 2	汎用入力 2
B-6	DI 3	汎用入力 3
A-7	DI 4	汎用入力 4
B-7	DI 5	汎用入力 5
A-8	DI 6	汎用入力 6
B-8	DI 7	汎用入力 7
A-9	DI 8	汎用入力 8
B-9	DI 9	汎用入力 9
A-10	DI 10	汎用入力 10
B-10	DI 11	汎用入力 11
A-11	DI 12	汎用入力 12
B-11	DI 13	汎用入力 13
A-12	DI 14	汎用入力 14
B-12	DI 15	汎用入力 15
A-13	+IN COM	コントローラ外部+24V電源入力
B-13	+IN COM	コントローラ内部+24V電源入力
A-14	+24V	コントローラ内部+24V電源出力
B-14	+24V	コントローラ内部+24V電源出力
A-15	0V	入出力用基準 0V
B-15	0V	入出力用基準 0V
A-16	DO 0	汎用出力 0
B-16	DO 1	汎用出力 1
A-17	DO 2	汎用出力 2
B-17	DO 3	汎用出力 3
A-18	DO 4	汎用出力 4
B-18	END	正常実行終了
A-19	BUSY	命令実行中
B-19	READY	準備完了
A-20	DO 5	汎用出力 5
B-20	DO 6	汎用出力 6
A-21	DO 7	汎用出力 7
B-21	DO 8	汎用出力 8
A-22	DO 9	汎用出力 9
B-22	DO 10	汎用出力 10
A-23	DO 11	汎用出力 11
B-23	DO 12	汎用出力 12
A-24	ENG 1	非常停止入力 1、EMG 2とセット使用
B-24	ENG 2	非常停止入力 2、EMG 1とセット使用

SRCX 入力信号接続例

●内部24V電源使用時の接続例

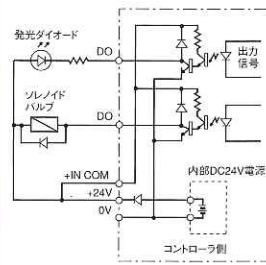


●外部24V電源使用時の接続例

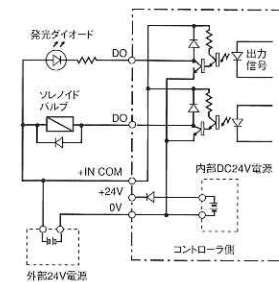


SRCX 出力信号接続例

●内部24V電源使用時の接続例



●外部24V電源使用時の接続例



SRCX コマンド一覧表

命令	機能
TON	指定したタスクを起動
TOFF	指定したタスクを終了
MOVA	指定したポイントに移動 (絶対位置移動)
MOVI	指定したポイントに移動 (相対位置移動)
MOVF	指定したDI番号の入力が来るまで移動
JMP	指定したプログラムのラベルへジャンプ
JMPF	条件ジャンプ入力が設定値と一致すると、指定したプログラムのラベルへジャンプ
JMPB	指定したDI番号の入力が条件と一致すると、指定したプログラムのラベルへジャンプ
JMPP	軸の位置関係により指定したラベルへジャンプ
CALL	他のプログラムの呼び出し実行
DO	汎用出力、内部メモリ出力のON/OFF
WAIT	入出力条件待機
TIMR	待機時間の設定
L	ロケーションラベルを設定
P	実行ポイント番号を設定
P+	実行ポイント番号に1を加算
P-	実行ポイント番号より1を減算
ORGN	原点復帰
SRVO	サーボON/OFF
STOP	プログラム実行の一時停止