

RCX240/RCX240S

● 高性能ロボットコントローラ

長年の実績をベースに新開発された、
高性能多軸コントローラ。
豊富な機能満載で、使いやすさも抜群です。



RCX240



RCX240S

主な特長 ▶ P.66



プログラミングボックス
▶ RPB/RPB-E
P.564



パソコン用サポートソフト
▶ VIP+
P.558

■ 基本仕様

項目	型式	RCX240/RCX240S
制御軸数		最大4軸(同時制御: 4軸)
制御可能ロボット		単軸ロボットFLIP-X、リニア単軸ロボットPHASER、直交ロボットXY-X、 スカルロボットYK-XG、ピック&プレイスYP-X
最大消費電力		2500VA (RCX240) / 1500VA (RCX240S)
接続モータ容量		1600W (RCX240) / 800W (RCX240S)
外形寸法		W180×H250×D235mm
本体質量		6.5kg
入力電源	制御電源	単相AC200 ~ 230V ± 10%以内 (50/60Hz)
	モータ電源	単相AC200 ~ 230V ± 10%以内 (50/60Hz)
駆動方式		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レゾルバ、磁気式リニアスケール
運転方式		PTP動作 (Point to Point)、直線補間、円弧補間、アーチ動作
座標系		間接座標、直交座標
位置表示単位		パルス、ミリ、度
速度設定		1% ~ 100% (1%単位。ただし、DRIVE文による1軸動作時は0.01%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)
原点復帰方式		インクリメンタル、アブソリュート、セミアブソ
プログラム言語	プログラム言語	ヤマハBASIC (JIS B8439 (SLIM言語) 準拠)
	マルチタスク	最大8タスク
	シーケンスプログラム	1プログラム
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	メモリ容量	364KB (プログラムとポイントの合計容量) (最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、84KB)
	プログラム	100プログラム(最大プログラム数) 9999行(1プログラム最大行数) 98KB (1プログラム最大容量、1オブジェクト最大容量)
	ポイント	最大10000ポイント
	メモリバックアップ	リチウム金属電池(0℃ ~ 40℃で約4年間有効)
内蔵フラッシュメモリ		512KB (ALLデータのみ)

対応ロボット	XY-X P.241	YK-X P.369	FLIP-X P.171	PHASER P.217	YP-X P.429		
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応	CC-Link	DeviceNet	EtherNet/IP	Ethernet	

機種概要

名称	RCX240/RCX240S
対応ロボット*	直交ロボットXY-X / スカラロボットYK-XG / 単軸ロボットFLIP-X / リニア単軸ロボットPHASER / ピック&プレイスYP-X
入力電源	単相: AC200V ~ 230V ±10%以内 (50/60Hz)
運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令
最大制御軸数	最大4軸
原点復帰方式	インクリメンタル/アブソリュート

* 詳細は、次ページのコントローラ選択表をご参照ください。

注文型式

RCX240 RCX240S

コントローラ^{#1}

RCX240: 標準モデル
RCX240S: 低容量モデル

CE対応

無記入: 標準
E: CE仕様
K: KCs

回生装置^{#2}

無記入: 不要
R: RGU-2
R3: RGU-3^{#3}

拡張I/O

N,P: 標準I/O 16/8
N1,P1: 40/24点
N2,P2: 64/40点
N3,P3: 88/56点
N4,P4: 112/72点

ネットワークオプション

無記入: なし
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
PB: PROFIBUS
EN: Ethernet
EP: EtherNet/IP™
YC: YC-Link^{#5}

**iVYシステム
オプションボード**

無記入: なし
VY: iVY (VISION)

照明 / トラッキング

無記入: なし
TR: 照明+トラッキング
LC: 照明

グリッパ

無記入: なし
GR: あり

バッテリー

無記入: なし^{#6}
B: 2個^{#7}
BB: 4個^{#8}

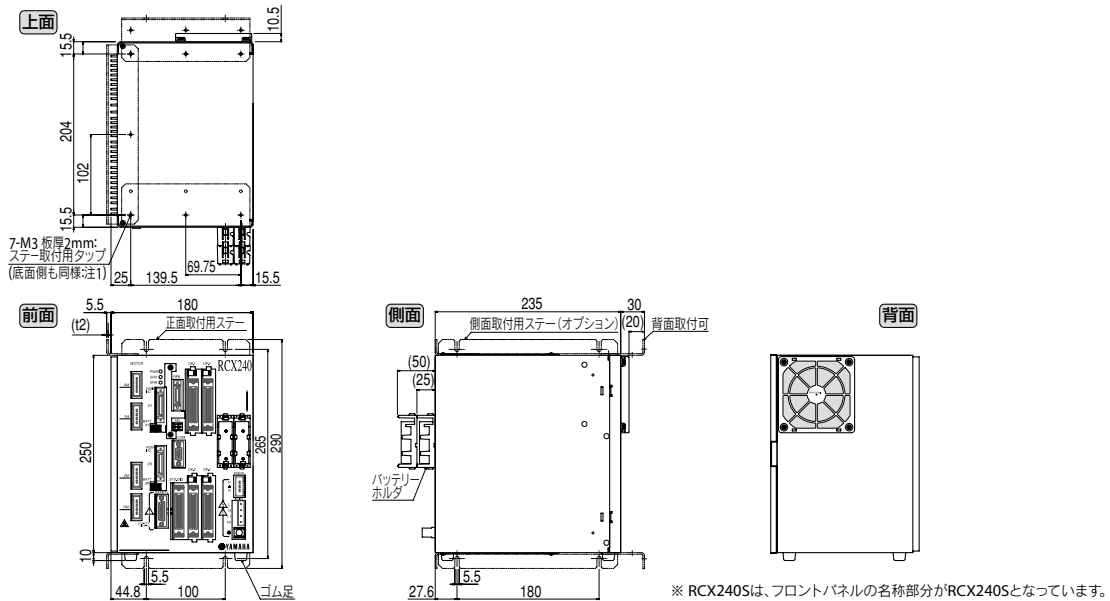
☆お願い
RCX240Sは、電流設定が20Aを設定できません。
保守用にストックされるコントローラは、05A、10A、20Aすべての設定が可能なRCX240をご注文ください。

- ※1. RCX240Sは、対応ロボットの各軸が200W以下限定のコントローラです。対応機種については下記のコントローラ選択表をご参照ください。
- ※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はオプションの回生装置が必要です。下記の回生装置選択表をご参照ください。
- ※3. YK500XG ~ YK1000XGはRGU-3となります。
- ※4. I/OボードにてNPNを選択の場合はN ~ N4、PNPを選択の場合はP ~ P4となります。
- ※5. マスターのみで対応可能です。
(YC-Linkとは、多軸コントローラRCXシリーズからシリアル通信により単軸コントローラSR1シリーズを制御するシステムです。YC-Linkを利用することで最大8軸(同期制御は最大6軸)まで制御が可能となります。)
- ※6. 全軸リニアモータを接続する場合、もしくはインクリメンタル仕様の場合は、バッテリー無し仕様になります。
- ※7. XY軸のいずれか1軸がアブソ仕様となる場合、2個のバッテリーが必要となります。
- ※8. ZR軸のいずれか1軸がアブソ仕様となる場合、さらに2個のバッテリーが必要となります。

項目	型式	RCX240/RCX240S		
外部入出力	標準入出力	I/O入力 専用10点、汎用16点(NPN/PNP仕様選択可能)		
		I/O出力 専用11点、汎用8点		
	SAFETY	非常停止入力(リレー接点)、サービスモード入力(NPN/PNP仕様設定は、標準入出力の設定に従う)、イネーブルスイッチ入力(RPB-E使用時のみ有効)		
	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	RS232C: 1CH (D-SUB9ピン(メス))、RS422: 1CH (RPB専用)		
	回生ユニット接続	RGENコネクタ		
	オプション	種類	スロット数	4
			オプション入出力(NPN/PNP)	汎用入力24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96点、汎用出力96点(4局占有)
DeviceNet™			専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点	
PROFIBUS			専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点	
Ethernet			IEEE802.3準拠 10Mbps (10BASE-T)	
EtherNet/IP™			専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点 Ethernet (IEEE 802.3) 準拠 10Mbps/100Mbps	
iVY			カメラ入力(2ch)、カメラトリガ入力、PC接続用入力	
トラッキング			AB相入力、照明トリガ入力、照明電源入出力	
照明制御			照明トリガ入力、照明電源入出力	
グリッパ制御	制御軸数: 1軸、位置検出方式: 光学式ロータリエンコーダ、最小設定単位: 0.01mm			
オプション	プログラミングボックス	RPB、RPB-E (イネーブルスイッチ付き)		
	パソコン用サポートソフト	VIP+		
	回生ユニット	RGU-2、RGU-3		
	使用温度	0℃ ~ 40℃		
	保存温度	-10℃ ~ 65℃		
一般仕様	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 3.6V 5400mAh (2700mAh 2本)		
	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		
	保護構造	IP10		

垂直多関節ロボット
 YA
 LCM100
 トランスervo
 小型単軸ロボット
 FLIP-X
 単軸ロボット
 PHASER
 リニア単軸ロボット
 直交ロボット
 XY-X
 スカラロボット
 YK-X
 エンジン駆動ロボット
 YP-X
 クリーン
 コントローラ
 INFORMATION
 各種情報
 ロボット
 ボット
 ドライバ
 ロボット
 コントローラ
 iVY/iVY2
 電動グリッパ
 オプション

■ 外観図



■ 電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。
 以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

① スカラ型ロボット接続時

標準タイプ	ロボット機種				電源容量 (VA)	発熱量 (W)
	クリーンタイプ	防塵・防滴タイプ	天吊り/インバースタイプ	全方位タイプ		
YK180X, 220X	-	-	-	-	500	63
YK250XG, 350XG, 400XG, 500XGL, 600XGL	YK250XGC, 350XGC, 400XGC, 500XGLC, 600XGLC	YK250XGP, 350XGP, 400XGP, 500XGLP, 600XGLP	YK300XGS, 400XGS	-	1000	75
-	YK500XC, 600XC	-	-	-	1500	88
YK550X, 500XG, 600XG	-	YK500XGP, 600XGP	YK500XGS, 600XGS	-	1700	93
-	YK700XC, 800XC, 1000XC	-	-	-	2000	100
YK600XGH, 700XG, 800XG, 900XG, 1000XG, 1200X	-	YK600XGHP, 700XGP, 800XGP, 900XGP, 1000XGP	YK700XGS, 800XGS, 900XGS, 1000XGS	YK350TW, YK500TW	2500	113

② 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値*		電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸		
05	05	600	65
10	05	800	70
10	10	1000	75
20	05	1100	78
20	10	1300	83
20	20	1700	93

③ 直交型およびマルチ型で3軸接続時

軸電流センサ値*			電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸	Z軸		
05	05	05	700	68
10	05	05	900	73
10	10	05	1000	75
10	10	10	1200	80
20	05	05	1200	80
20	10	05	1300	83
20	10	10	1500	88
20	20	05	1600	90
20	20	10	1800	95
20	20	20	2000	95

④ 直交型およびマルチ型で4軸接続時

軸電流センサ値*				電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸	Z軸	R軸		
05	05	05	05	800	70
10	05	05	05	1000	75
10	10	05	05	1100	78
10	10	10	05	1300	83
10	10	10	10	1400	85
20	05	05	05	1200	80
20	10	05	05	1400	85
20	10	10	05	1500	88
20	10	10	10	1700	93
20	20	05	05	1600	90
20	20	10	05	1800	95
20	20	10	10	2000	100
20	20	20	05	2100	103
20	20	20	10	2200	105
20	20	20	20	2500	113

*各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

※モータW数と電流センサの対応表

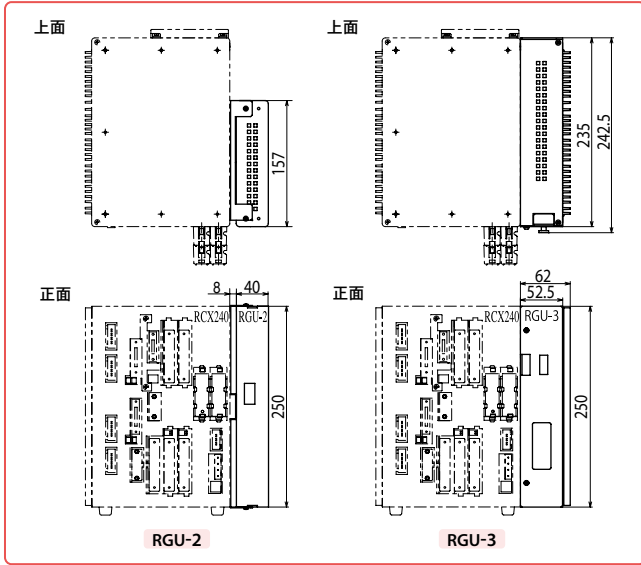
モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

*B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

垂直多関節ロボット
 YA
 LCM100
 TRANSERVO
 単軸ロボット
 FLIP-X
 PHASER
 直交ロボット
 XY-X
 スカラロボット
 YK-X
 YP-X
 クリーン
 コントローラ
 CONTROLLER
 各種情報
 INFORMATION
 ロボット
 ボットソフトウェア
 パリス列
 ドライバ
 ロボット
 コントローラ
 WY1/WY2
 電動ドライバ
 オプション

RCX240/RCX240S

■ 回生装置



● RGU-2 基本仕様



仕様項目	RGU-2
型式	KX0-M4107-20 (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル (300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

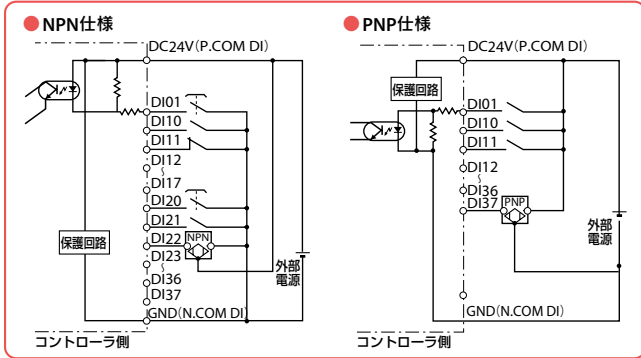
● RGU-3 基本仕様



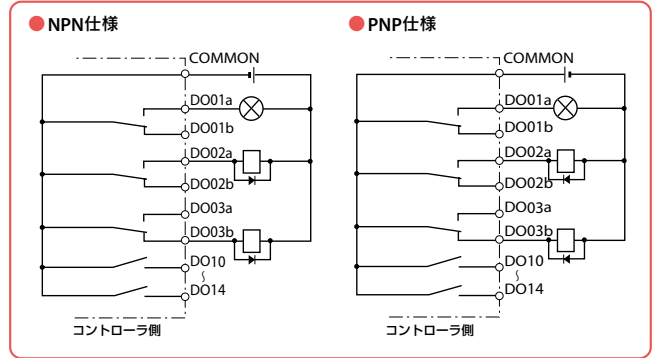
仕様項目	RGU-3
型式	KX0-M4107-30 (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W62×H250×D242.5mm
本体質量	3.7kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル (300mm)

※単体取付はできません。

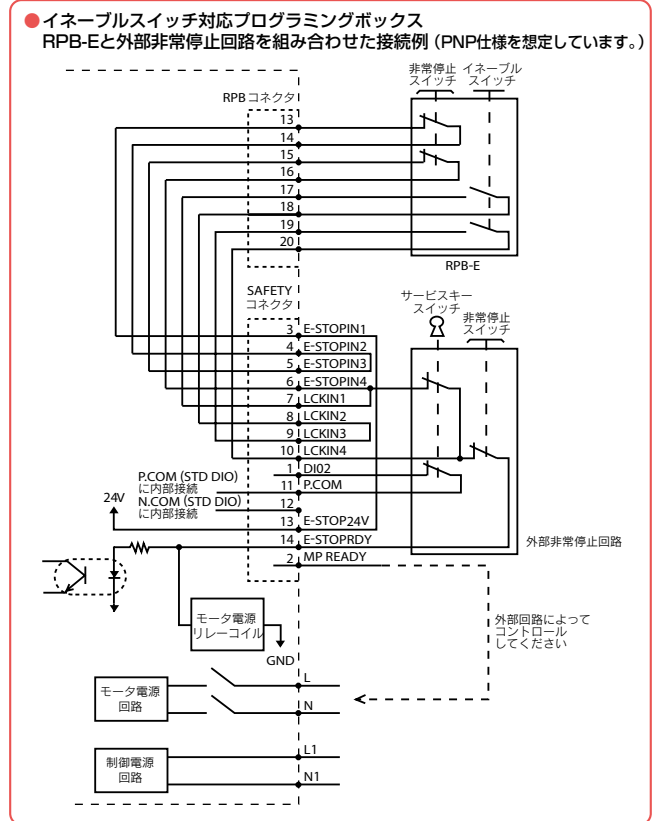
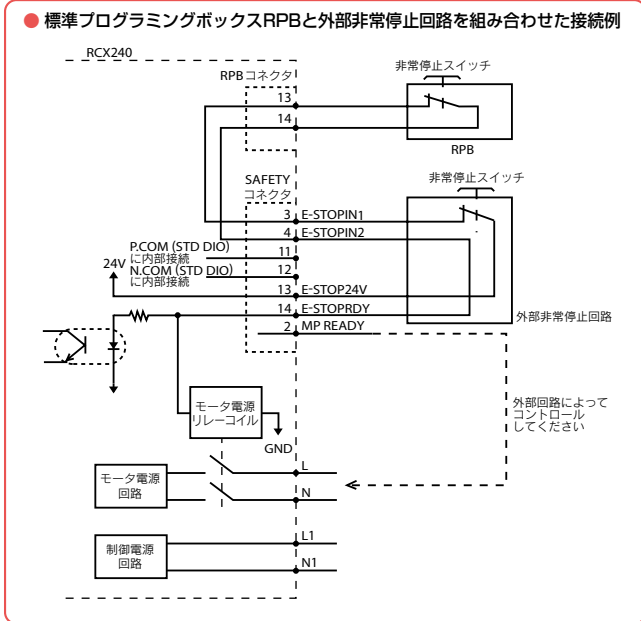
■ 入力信号接続例



■ 出力信号接続例



■ 非常停止入力信号の接続



外部安全回路を組むことで、安全カテゴリクラス4まで対応可能です。詳細はP.617をご参照ください。

標準I/O [コネクタ名称: STD.DIO] 入出力信号表

PIN	I/O No.	名称	備考	PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI05	IOコマンド実行トリガ	コモン端子: P.COMDI N.COMDI 〈フォトカプラ入力〉 NPN仕様: source型 PNP仕様: sink型	27	COMMON	リレー コモン	〈リレー出力〉 各端子の最大容量(抵抗負荷) : DC 24V 0.5A コモン端子: COMMON
2	DI01	サーボオン入力		28	DO01b	CPU_OK (B接点)	
3	DI10	シーケンスコントロール		29	DO01a	CPU_OK (A接点)	
4	DI11	インターロック		30	DO02b	サーボオン出力(B接点)	
5	DI12	プログラムスタート		31	DO02a	サーボオン出力(A接点)	
6	DI13	自動モード入力		32	DO03b	アラーム(B接点)	
7	DI14	原点復帰		33	DO03a	アラーム(A接点)	
8	DI15	プログラムリセット		34	DO10	自動モード出力	
9	DI16	手動モード入力		35	DO11	原点復帰完了	
10	DI17	アプソリュートリセット/原点復帰		36	DO12	シーケンスプログラム運転中	
11	DI20	汎用入力20		37	DO13	ロボットプログラム運転中	
12	DI21	汎用入力21		38	DO14	プログラムリセット	
13	DI22	汎用入力22		39	DO20	汎用出力20	
14	DI23	汎用入力23		40	DO21	汎用出力21	
15	DI24	汎用入力24		41	DO22	汎用出力22	
16	DI25	汎用入力25		42	DO23	汎用出力23	
17	DI26	汎用入力26		43	DO24	汎用出力24	
18	DI27	汎用入力27		44	DO25	汎用出力25	
19	DI30	汎用入力30		45	DO26	汎用出力26	
20	DI31	汎用入力31		46	DO27	汎用出力27	
21	DI32	汎用入力32		47	DC24V	DC+24V (P.COMDI)	外部電源入力
22	DI33	汎用入力33		48			
23	DI34	汎用入力34		49	GND	GND (N.COMDI)	
24	DI35	汎用入力35					
25	DI36	汎用入力36					
26	DI37	汎用入力37					

※ CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、PROFIBUSをご使用の場合、RCX240コントローラに装備されているSTD.DIOの専用入力、インターロック信号(DI11)以外は無効となります。
 また、システムパラメータの外部24V監視制御を無効とした場合は、インターロック信号(DI11)は無効となります。

SAFETYコネクタ信号表

端子番号	RPB接続時		RPB-E接続時	
	I/O No.	名称	I/O No.	名称
1	DI02	サービスモード	DI02	サービスモード
2	MP READY	モーターパワーレディ信号	MP READY	モーターパワーレディ信号
3	E-STOPIN 1	非常停止入力 1	E-STOPIN 1	非常停止入力 1
4	E-STOPIN 2	非常停止入力 2	E-STOPIN 2	非常停止入力 2
5	NC	NC	E-STOPIN 3	非常停止入力 3
6	NC	NC	E-STOPIN 4	非常停止入力 4
7	NC	NC	LCKIN 1	イネーブルスイッチ入力 1
8	NC	NC	LCKIN 2	イネーブルスイッチ入力 2
9	NC	NC	LCKIN 3	イネーブルスイッチ入力 3
10	NC	NC	LCKIN 4	イネーブルスイッチ入力 4
11	P.COM	DC+24V (P.COM DI)	P.COM	DC+24V (P.COM DI)
12	N.COM	GND (N.COM DI)	N.COM	GND (N.COM DI)
13	E-STOP 24V	非常停止入力用電源	E-STOP 24V	非常停止入力用電源
14	E-STOPRDY	非常停止レディ信号	E-STOPRDY	非常停止レディ信号
15	NC	NC	NC	NC

コントローラ基本機能

機能	説明
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム実行、ステップ実行) 手動モード(主な処理: ジョグ移動、ポイントティーチング) ユーティリティモード(主な処理: モーター電源操作) プログラムモード(主な処理: プログラム作成) システムモード(主な処理: パラメータ編集、データ初期化)
命令	代入命令(数値代入文、文字列代入文、ポイント定義文) 条件分岐命令(IF文、FOR文、WHILE文) パラメータ命令(ACCEL文、OUTPOS文、TOLE文) 条件待ち命令(WAIT文) 等
関数	算術関数(SIN関数、COS関数、TAN関数) ポイント関数(WHERE関数、JTOXY関数、XYTOJ関数) 文字列関数(STR\$関数、LEFT\$関数、MID\$関数、RIGHT\$関数) パラメータ関数(ACCEL文、OUTPOS文、TOLE文) 等
変数	単純変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) ポイント変数 要素変数(ポイント要素変数、シフト要素変数) 配列変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) シフト変数 出力変数 等
演算	算術演算子(+、-、*、/、MOD) 比較演算子(=、<、>、<=、>=)
モニタ	入出力の監視(200ms インターバル)
オンライン命令	キー操作命令(AUTO、RUN、RESET、STEP) ユーティリティ命令(COPY、ERA、INIT) データハンドリング命令(READ、WRITE、?VER、?CONFIG) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム、ポイント、パラメータ、シフト、ハンド、オール、エラー履歴 等
内部タイマ	10ms インターバル
プログラム ブレークポイント	最大4点

RCX240/RCX240Sコマンド一覧表

● 一般命令

言語名	機能
DECLARE	ラベルまたはサブプロシージャが外部プログラムにあることを宣言
DEF FN	ユーザーが使用可能な関数を定義
DIM	配列変数の名前と要素数を宣言
EXIT FOR	FOR文～NEXT文のループを強制的に終了
FOR～NEXT	繰り返しを制御する。指定値になるまで、FOR文の次からNEXT文までを繰り返し実行
GOSUB～RETURN	GOSUB文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプ
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセット
HOLD	プログラムを一時停止
IF	条件によって制御の流れを分岐
LET	指定された代入文を実行
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプ
REM	REMまたは" "以降の文字は、コメントとみなされる
SELECT CASE～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐
SWI	実行プログラムを切り替え、コンパイル実行後、1行目から実行
WHILE～WEND	繰り返しを制御
ラベル文	プログラム行にラベルを定義

● ロボット動作

言語名	機能
ABSRST	ロボットのアブソリュートモータ軸原点復帰動作を実行
DRIVE	軸単位の絶対移動命令を実行
DRIVEI	軸単位の相対移動命令を実行
MOVE	絶対位置移動命令を実行
MOVEI	相対位置移動命令を実行
ORIGIN	インクリメンタル仕様の軸の原点復帰動作を実行
PMOVE	パレット移動命令を実行
SERVO	指定された軸または全軸のサーボのオン/オフをコントロール

● 入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDOポートに出力
LO	指定された値をLOポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMOポートに出力
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了
RESET	指定された出力ポートのビットをオフ
SET	指定された出力ポートのビットをオン
SO	指定された値をSOポートに出力
TO	指定された値をTOポートに出力
WAIT	①DI/DO条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付) ②ロボットの軸動作の完了を待つ

● 座標制御

言語名	機能
CHANGE	ハンドの切り替えを行う
HAND	ハンドの定義
RIGHTY / LEFTY	直交座標系で指定されたポイントへ右手系で移動するか、左手系で移動するかを選択
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータでシフト座標を設定

● 状態変更

言語名	機能
ACCEL	加速度係数パラメータを変更
ARCH	アーチ位置パラメータを変更
ASPEED	自動移動速度を変更
AXWGHT	軸先端質量パラメータを変更
DECEL	減速比率パラメータを変更
ORGORD	原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定
OUTPOS	アウト有効位置パラメータを変更
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義
SPEED	プログラム移動速度を変更
TOLE	公差パラメータを変更
WEIGHT	先端質量パラメータを変更

● 通信制御

言語名	機能
ONLINE / OFFLINE	通信モードの変更を実行し、通信ポートの初期化を行う
SEND	読み出しファイルのデータを書き込みファイルへ転送

● 画面制御

言語名	機能
PRINT	MPBおよびRPBの画面に指定した変数の値を表示

● キー制御

言語名	機能
INPUT	MPBおよびRPBから指定した変数に値を代入

● プロシージャ

言語名	機能
CALL	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを呼び出す
EXIT SUB	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを強制的に終了
SHARED	サブプロシージャ (SUB～END SUB) 外に書かれたプログラムで宣言した変数を仮引数として渡さないうで、サブプロシージャで参照可能にする
SUB～END SUB	サブプロシージャを定義

● タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止

● エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプ または、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

● PATH制御

言語名	機能
PATH	PATH移動経路を設定
PATH END	PATH移動の経路設定を終了
PATH SET	PATH移動の経路設定を開始
PATH START	PATH移動を開始

● トルク制御

言語名	機能
DRIVE (オプション付きの場合)	軸単位の絶対移動命令を実行
TORQUE	指定された軸の最大トルク指令値を変更
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定

付属品及びオプションパーツ

RCX240/RCX240S



標準付属品

● 電源コネクタ+結線レバー



型式 KAS-M5382-00

LCC140
TS-X
TS-P
SR1-X
SR1-P
RCX221
RCX222
RCX240/S
RCX340

● SAFETYコネクタ



型式 KX0-M5163-00

RCX240/S

● RPBターミネータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスRPBを取り外した状態で運転する場合、RPBコネクタに接続します。



型式 KFR-M5163-00

RCX221
RCX222
RCX240/S
RCX320
RCX340

● 標準I/O (STD.DIO)コネクタ



型式 KX0-M533G-00

RCX240/S

● L字型ステイ(前面、背面取付用)

コントローラを設置する為に使用します。



型式 KX0-M410H-00

RCX240/S

※ステイ1個の型式です。(取付には2個必要です。)

● アプソバッテリー

アプソデータバックアップ用バッテリーです。

● 基本仕様

仕様項目	アプソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,750mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態) ^{※1}
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量 ^{※2}	22g



型式 KAS-M53G0-11

SR1-X
RCX222
RCX240/S

1. 2軸あたり電池2個使用の場合。 ※2. 電池単体の質量です。
 ※SR1-X、RCX222と共通です。

※アプソバッテリーは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アプソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年とを考えてください。

重要

アプソバッテリー 取付条件

2軸ごとに1~2個必要です。

● 1個…データ保持時間約半年(無通電状態) ● 2個…データ保持時間約1年(無通電状態)

※2軸とも、インクリまたはセミアプソの場合は、アプソバッテリーは不要です。

● バッテリーケース

アプソバッテリー取付用ホルダです。



型式 KBG-M5395-00

SR1-X
RCX222
RCX240/S

オプションパーツは次ページです

垂直多関節ロボット
YA
ユニファインズモーター
LCM100
小型単軸ロボット
TRANSEVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファインズモーター
PHASER
直交ロボット
XY-X
スクラロボット
YK-X
ヒック&クルーズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
ロボット
ボタショナ
パルズ列
ドラパ
ロボット
コントローラ
WV/VV2
電動ドリル
オプション

■ オプション品

- **L字型ステイ(側面取付用)**
コントローラを設置する為に使用します。



型式	KX0-M410H-10	RCX240/S
----	--------------	----------

※ ステイ1個の型式です。

- **プログラミングボックス RPB/RPB-E** **P.564**
ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



	RPB	RPB-E	
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00	RCX221
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション	RCX222
CE仕様	非対応	対応	RCX240/S

- **パソコン用サポートソフト VIP+** **P.558**
ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



VIP+ソフトウェア型式	KX0-M4966-00	RCX221
		RCX222
		RCX240/S

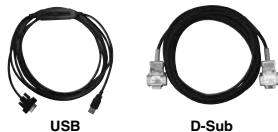
※ 複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C、Ethernet ※Ethernet通信には別途、Ethernet対応ユニットが必要です。
使用可能コントローラ	RCX14x/22x/240

※ Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。
※ ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。
※ Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

- **通信ケーブル**
VIP+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00	LCC140
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	ERCD
			SR1-X
			SR1-P
			RCX221
			RCX222
			RCX240/S
			RCX340

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

- **YC-Linkボード**

型式	KX0-M4400-A1	RCX240/S
----	--------------	----------