

2-1 コントローラの仕様

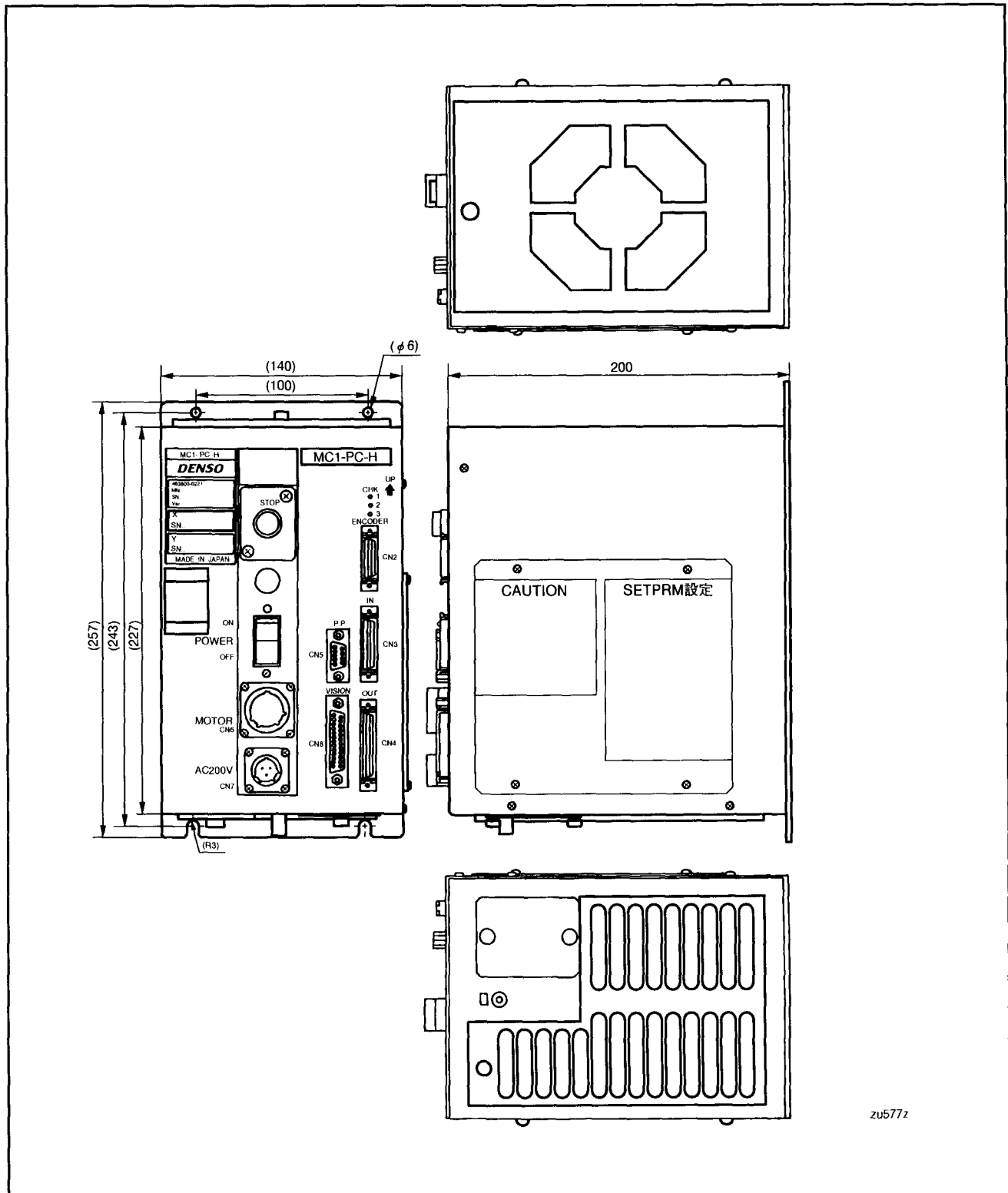
1 コントローラの共通仕様

表 2-1：コントローラの仕様

| 項目 | | 内容 | | |
|--------|-----------|--|----------------------------------|--|
| 型式 | | MC*-PB-H (97/8~99/7) | MC*-PC-H (99/7~) | |
| システム構成 | 制御軸数 | MC2：最大2軸，MC1：1軸 | | |
| | 位置検出 | 簡易型アブソリュートエンコーダ | | |
| | ACサーボドライバ | 内蔵 | | |
| | 電源 | 内蔵 | | |
| | I/O 24V電源 | 内蔵 | | |
| | 適用モータ | デンソー製 ACサーボモータ MSMシリーズ： 50W 100W 200W 400W | | |
| | 総モータ容量 | MC2：800W，MC1：400W | | |
| | インタフェース | パラレルI/O | 専用 16/8 汎用 16/16 | |
| | | RS232C | 1ポート（パソコンまたはティーチングペンダント接続用） | |
| | 操作ターミナル | | 日本語版Windows対応パソコン ティーチングペンダント | |
| 軸制御 | 制御方式 | PTP、CP | | |
| | 駆動方式 | ACサーボ | | |
| | 補間方式 | 直線補間、円弧補間（XYCロボット使用時のみ） | | |
| | 移動量 | Max.±9999.99mm | | |
| | 最小移動指令単位 | 0.01 (mm) | | |
| | 速度指令範囲 | 10~3000r/min 最高回転数の1~100%（1%毎） | | |
| | 簡単マルチ機能 | 有 | | |
| | オートチューニング | 有 | | |
| | 電流制御機能 | 有 | | |
| | パレタイジング | 有（MC2のみ） | | |
| プログラム | プログラム言語 | 簡易ロボット言語 | | |
| | プログラム命令数 | 44 | | |
| | プログラム容量 | 63本、3933ステップ | | |
| | 教示ポイント数 | 1000 | | |
| 外観 | 大きさ | 140W×200H×200Dmm | 140W×227H×200Dmm | |
| | 体積 | 5.6L (5.6dm ³) | 6.3L (6.3dm ³) | |

12 外観図・周辺機器

2 MC1-PC-Hの外観図 (品番:463800-0121)



zu577z