

2-1 コントローラの仕様

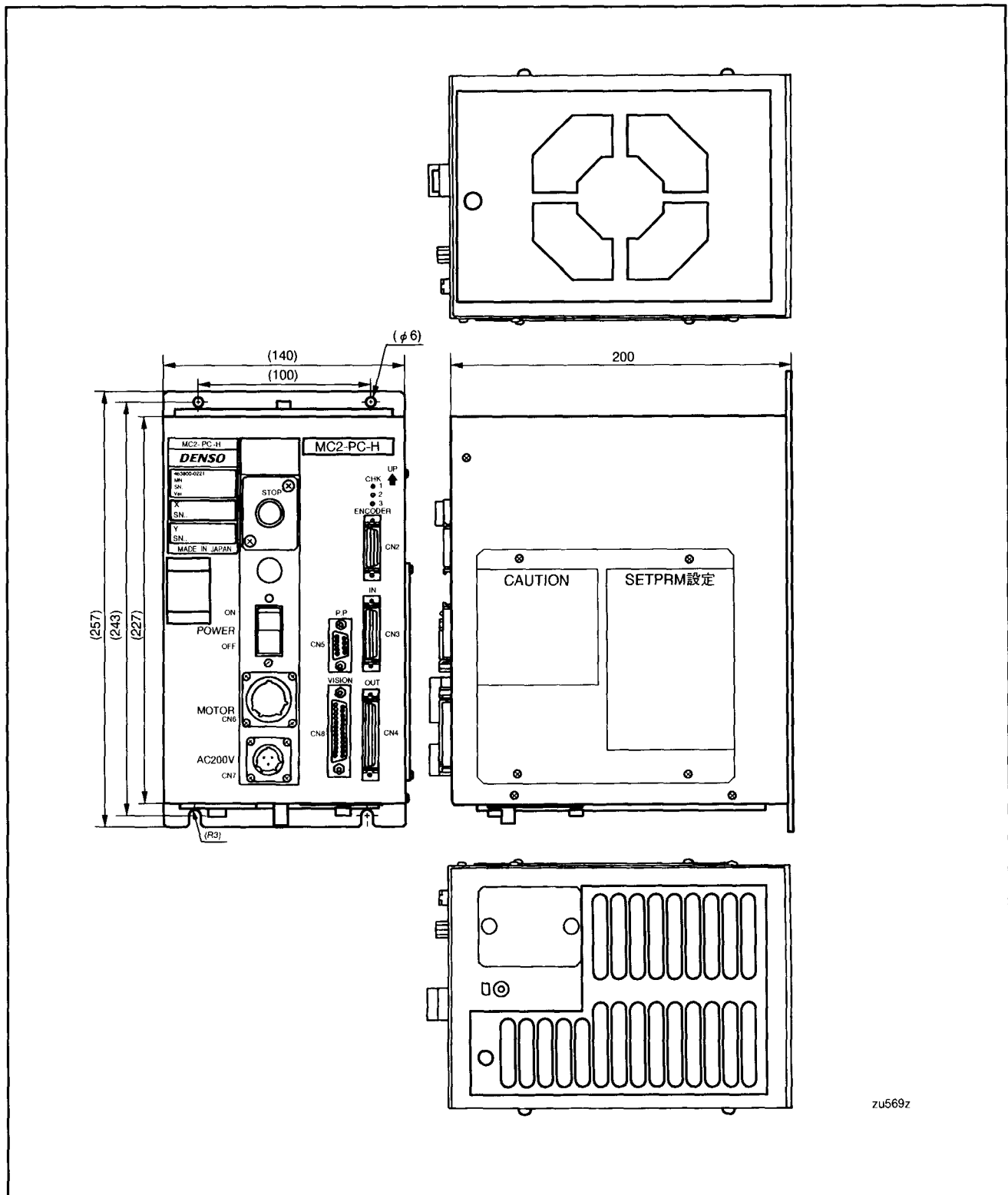
1 コントローラの共通仕様

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 MC2-PC-Hの外観図 (品番: 463800-0221)



zu569z