

標準仕様書

E01 コントローラ

E02 コントローラ

E03 コントローラ

E04 コントローラ

作成 2020年05月21日

川崎重工業株式会社
ロボットディビジョン

仕様書番号： 90152-0080DJA

コントローラ仕様

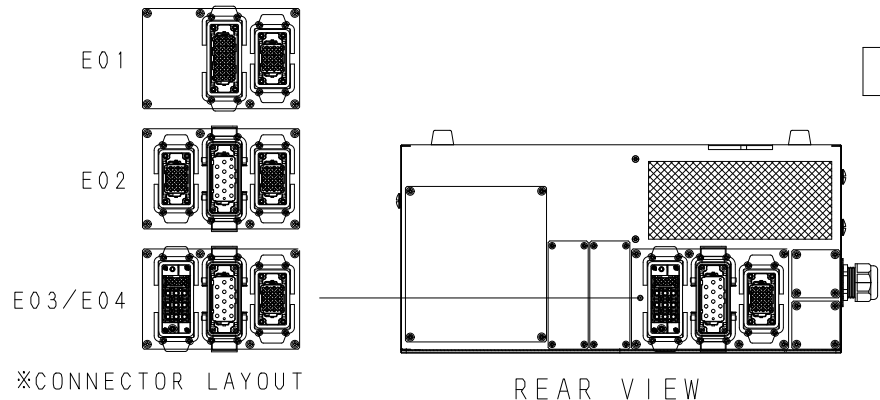
1. 型式	E01	E02	E03	E04
(主な対象機種)	BA/RA/RF RS010/RS020	BX/BT/CX/ZX RS030/RS080	CP/RD	MX350/MX420 MX500/MX700
2. 寸法	W550×D580×H278mm			
3. 構造	密閉型: 間接冷却方式, 保護等級: IP54相当			
4. 制御軸数	標準7軸(最大9軸)		標準5軸(最大6軸)	標準6軸(最大8軸)
5. メモリ容量	8MB			
6. I/O信号	外部操作信号:		外部非常停止, 外部ホールド信号 等	
	汎用I/O信号:		汎用I/Oボード(入力32点/出力32点) ^{※2} NPN(シンク)タイプ 又は PNP(ソース)タイプ	
7. ケーブル長	分離ハーネス:		5m (オプション10m/15m)	
	ティーチペンダント:		5m (オプション10m/15m)	
8. 質量	40kg	40kg	45kg	40kg
9. 電源仕様	AC200-AC220V±10%, 50/60Hz, 3相			
	最大5.6kVA	最大7.5kVA	最大12kVA	
10. 接地	D種接地(ロボット専用接地), 漏れ電流 最大100mA			
11. 設置環境	周囲温度: 0~45℃			
	相対湿度: 35~85% (但し, 結露無きこと)			
12. ティーチペンダント	タッチパネル付カラー液晶表示 非常停止スイッチ, ティーチロックスイッチ, イネーブルスイッチ 和文, 英文, 中文から選択			
13. 操作パネル	非常停止スイッチ, ティーチ/リピート切替スイッチ			
14. 外部インターフェース	イーサネット(100BASE-TX/10BASE-T), USB, RS-232C : 各2ポート (操作パネル及び, 制御盤内部に各1ポート)			
15. 動作方式	手動動作モード: 各軸独立, ベース座標系, ツール座標系 固定ツール座標系(オプション)			
	再現動作モード: 各軸補間, 直線補間 円弧補間(オプション)			
16. 教示方式	ティーチング方式 又は プログラミング方式			
17. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当			
18. 安全回路	最大 PL e, カテゴリ4(EN ISO13849-1)に対応※1			
19. アークインターフェース	アークインターフェースボード ^{※2} (アーク溶接ロボットは標準搭載)			
20. オプション				
外部軸制御	追加外部軸アンプおよびハーネス			
汎用I/O追加	汎用I/Oボード(入力32点, 出力32点) ^{※2} NPN(シンク)タイプ 又は PNP(ソース)タイプ			
I/O信号用コネクタ	D-SUB 37ピン(オス/メス) カバー付き			
トランスユニット	AC380V-415V / AC440-480V(タップ切替)			
ティーチペンダント	短絡コネクタ			
操作パネル	チェック早送りモードスイッチ			
外部記憶装置	USBメモリ			
PCケーブル(RS-232C)	1.5m, 3m			
モータブレーキ解除	ブレーキリリーススイッチ			
安全機能拡張	Cubic-Sユニット(空間監視機能, 軸監視機能, 速度監視機能等)			
その他	汎用フィールドバス ^{※2} , ソフトウェアPLC, アナログ入力, アナログ出力 ^{※2} , コンベア同期, ビジョン対応			

メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、お問い合わせください。

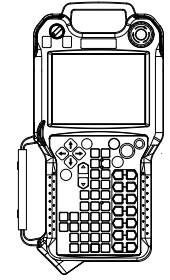
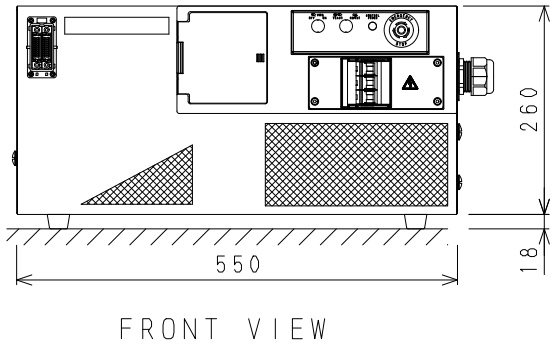
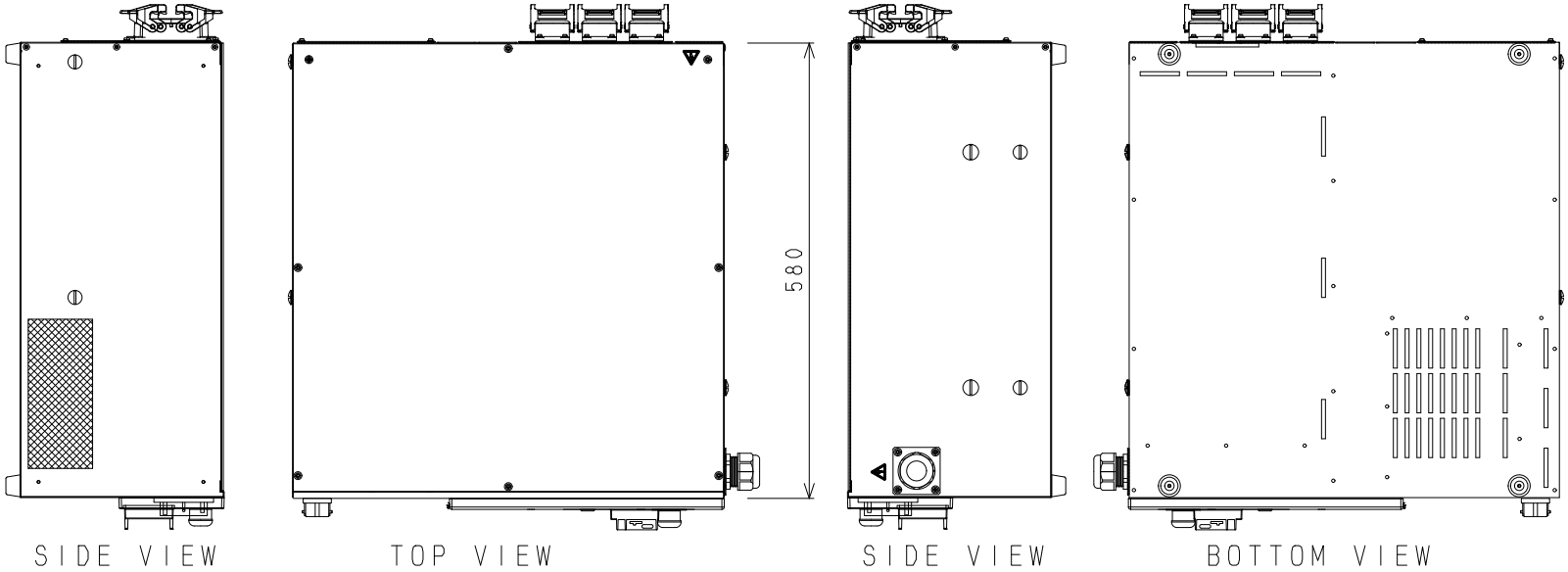
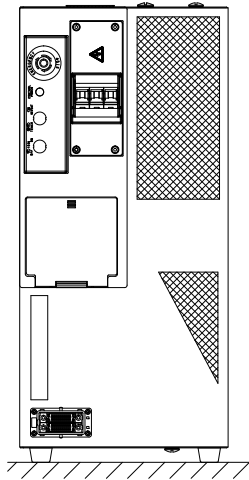
※1 パフォーマンスレベル(PL)およびカテゴリは安全システム全体の構成によって決定されます。

※2 I/Oスロット数は最大3スロットですので、オプション選択時、ご注意ください。

E01/E02/E03/E04 CONTROLLER



Vertical Mount



Teach Pendant