

# HPB/HPB-D

可使用此装置执行机器人的手动操作、程序的输入和编辑、示教、参数设定等所有操作。采用画面显示的对话方式进行操作,初用者也可轻松掌握使用方法。

▼对象控制器

LCC140 P.486

ERCD P.512

SR1-X P.518  
SR1-P

垂直多关节机器人  
YA

线性传递臂模块  
LCM100

小型轴机器人  
TRANSERVO

单轴机器人  
FLIP-X

线性轴机器人  
PHASER

直交机器人  
XY-X

水平多关节机器人  
YK-X

拾放型机器人  
YP-X

洁净  
CLEAN

控制器  
CONTROLLER

各种信息  
INFORMATION

机器人  
定位器



脉冲列  
驱动器

机器人  
控制器


伺服/伺服2  
电动夹爪

选配件

■ HPB/HPB-D基本规格

名称	HPB	HPB-D
外观		
型号	ERCD、SR1-X、SR1-P使用时 KBB-M5110-01 (无HPB用转换器) ERCX、SRCP30、DRCX使用时 KBB-M5110-0A (有HPB用转换器)	KBB-M5110-21 (无HPB用转换器) KBB-M5110-2A (有HPB用转换器)
显示屏	LCD (液晶20字符×4行)	
紧急停止按钮	常闭触点(带锁定功能)	
使能开关	无	三挡
CE规格	不支持	支持
辅助存储装置	SD卡	
使用温度	0°C~40°C	
使用湿度	35%~85%RH (无结露)	
外形尺寸	W107×H230×D53mm (不含挂带座及紧急停止按钮突起部)	
主机重量	650g	
电缆长度	3.5m	

■ 各部位名称及功能



**紧急停止按钮**  
在机器人运行时, 按此按钮可使机器人紧急停止。按顺时针方向旋转, 可解除此按钮的锁定状态。解除该按钮后, 将通过HPB的伺服复归操作(或I/O发出的伺服复归命令)从紧急停止状态中复归。

**挂带孔**  
在此处穿入腕带、挂带等, 可以将HPB挂在装置上, 也可以防止HPB在操作时掉落。


**SD存储卡用连接器(侧面)**  
将SD存储卡插入此处。(最大1G)  
SD存储卡可由客户自行准备, 也可从本公司购买。

**触摸屏**  
用于运行机器人及输入程序或数据等操作的键开关。大体分为功能键、数据输入/操作键2组。

**显示屏(画面)**  
20字符4行的液晶显示器。显示以操作菜单为主的各种信息。

**连接电缆**  
连接控制器的电缆。一端带D-Sub 9针连接器(插入式)。要连接ERCD控制器以外的控制器, 需要安装附带的转换器使用。

■ HPB-D背面



**安全接口(仅限HPB-D)**  
在使用紧急停止按钮及使能开关构建外部安全电路时, 使用此接口。  
将附带的15针D-sub连接器(插口式)直接安装至安全接口时, 仅紧急停止按钮有效。

**3位使能开关(仅限HPB-D)**  
在构建了外部安全电路时有效。松开或按下此开关时, 电路被切断; 半按此开关时, 电路被接通。  
通常构建的外部安全电路在服务模式下将使能开关设为有效, 松开或按下使能开关的状态下机器人会紧急停止。

■ HPB用转换器

将25Pin转换为9Pin的转换器。仅在指定带转换器的HPB时提供。



型号 KBB-M657E-01

※ ERCD及SR1-X、SR1-P时无需使用。