

基本规格

项目		ERCD	
控制轴数		1轴	
可控制的机器人		单轴机器人FLIP-X系列 T4L/T5L/C4L/C5L	
基本规格	连接马达功率	DC24V 30W以下	
	外形尺寸	W44×H166×D117mm	
轴控制	主机重量	0.45kg	
	输入电源	DC24V±10%以内 3A~4.5A (因机器人而异)	
	驱动方式	AC全数字伺服	
	位置检测方式	旋转变压器	
	运行方式	点位跟踪运行、程序运行、基于RS-232C通信的运行(通常模式)、脉冲列运行(脉冲列模式)	
	位置显示单位	毫米	
	速度设定	1%~100% (1%为单位)	
	加减速度设定	1. 通过机器人编号及搬运重量参数进行自动加速度设定 2. 根据加速度和减速率参数设定 1%~100% (1%为单位)	
编程	分辨率	16384脉冲/圈	
	原点复归的方式	增量式	
	程序语言	雅马哈SRC语言	
	多任务	4个任务	
内存	示教方式	手动输入数据(输入坐标值)、直接示教、远程示教	
	RAM	32K 带锂电池备份(5年有效)程序、点、参数及故障记录保存	
	程序	最多100个程序 255步/1个程序 1024步以下/合计	
	点位	1000点(点位跟踪时256)	
外部输入输出	通常模式 ^{*1}	序列输入	专用输入8点、通用输入6点
		序列输出	专用输出3点、通用输出6点、开路集电极输出
	脉冲列模式 ^{*1}	序列输入	专用输入5点、通用输入6点
		序列输出	专用输出3点、通用输出6点、开路集电极输出
		指令脉冲列输入	种类 1.A相/B相、2.脉冲/符号、3.CW/CCW 形态 线性驱动器(+5V) 频率 最大2Mpps
	反馈脉冲输出	端子名称	PA+、PA-、PB+、PB-、PZ+、PZ-
		种类	A相/B相/Z相
		形态	线性驱动器(+5V)
	脉冲数	16~4096脉冲/圈	
	序列输入输出用电源	序列输入输出用DC+24V外部输入	
紧急停止输入	常闭触点输入		
制动器输出	继电器输出(24V/300mA的制动器用) 1ch		
外部通信	RS-232C 1CH (用于与HPB或通用电脑等通信)		