

■ 基本规格

项目			SR1-X			SR1-P		
基本规格	驱动器型号		SR1-X05	SR1-X10	SR1-X20	SR1-P05	SR1-P10	SR1-P20
	适用马达规格		200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下
	控制轴数		1轴					
	可控制的机器人		单轴机器人FLIP-X (T4/T4L、T5/T5L除外)			线性单轴机器人PHASER		
	最大功耗		400VA	600VA	1400VA	400VA	600VA	1400VA
	连接马达功率		100W	200W	600W	100W	200W	600W
	外形尺寸		W74×H210×D146mm			W99×H210×D146mm	W74×H210×D146mm	
主机重量			1.54kg		1.92kg	1.54kg		1.92kg
	控制电源	主电源	单相AC100～115/200～230V±10%以内 50/60Hz					
			单相AC100～115/200～230V ±10%以内 50/60Hz			单相AC200～230V ±10%以内 50/60Hz		单相AC100～115/200～230V ±10%以内 50/60Hz
轴控制	驱动方式		AC全数字软件伺服					
	位置检测方式		带绝对式位置复位功能的多圈旋转变压器			磁性线性标尺		
	运行方式		程序、点位跟踪、远程命令、联机指令					
	位置显示单位		毫米、度					
	速度设定		1%～100% (1%为单位)					
编程	加减速设定		1. 通过机器人型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进行设定 (1%为单位)					
	原点复归的方式		绝对式、增量式			增量式、准绝对式		
	程序语言		雅马哈SRC语言					
	多任务		最多4个任务					
	示教方式		手动输入数据 (输入坐标值)、直接示教、示教再现					
内存	程序		100个程序					
	点位		255步/1个程序 3000步/合计					
外部输入输出	STD.DIO	I/O输入	1000点					
		I/O输出	专用输入8点、通用输入16点 专用输出4点、通用输出16点					
	SAFETY		紧急停止输入 (常闭触点输入)、服务模式输入					
	制动器输出		继电器触点			—		
	原点传感器输入		连接DC24V用B触点传感器					
	外部通信		RS-232C:1CH (用于与HPB/HPB-D或通用电脑等通信)					
	模拟输入输出		输入1ch (0～+10V) 输出2ch (0～+10V)					
	选配件	插槽数	1					
		种类	NPN/PNP: 专用输入8点、专用输出4点、通用输入16点、通用输出16点					
CC-Link: 专用输入16点、专用输出16点、通用输入32点、通用输出32点								
DeviceNet™: 专用输入16点、专用输出16点、通用输入32点、通用输出32点								
		PROFIBUS: 专用输入16点、专用输出16点、通用输入32点、通用输出32点						