

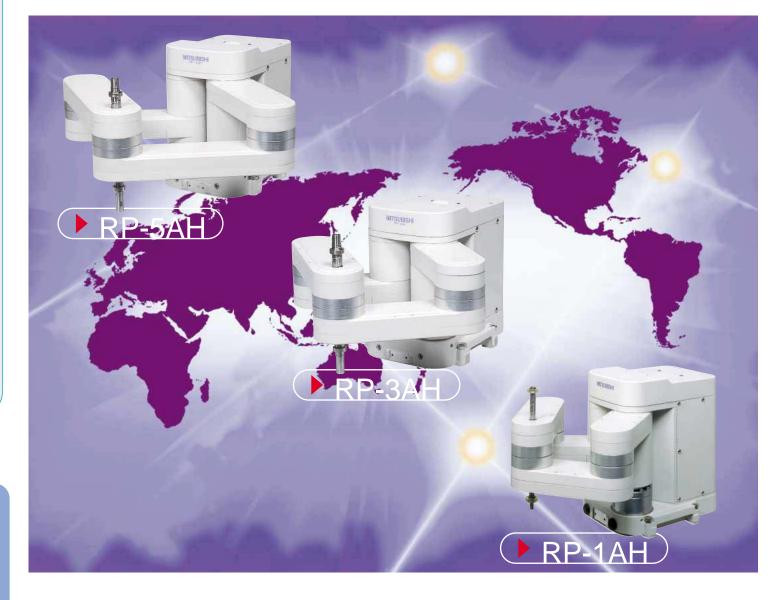
*1)工廠出貨時、進行機器構造的變更。因為是客製品,關於交期及規格請另外確認。

	名稱	型式	概略規格	備註
		1A-VD01-RP	1連	
	7	1A-VD02-RP	2連	
本體	電磁閥組	1A-VD03-RP	3連	
配件		1A-VD04-RP	4連	
	HAND輸出接線	1A-GR200-RP	1~4連共用、長度2m	一端連接接頭,一端連接
Г	HAND輸入接線	1A-HC200-RP	長度2m	一端連接接頭,一端連接
	教導盒	R28TB	IP65、接線長度7m	可對應接線長度15m (選配
Г	AIR HAND I/F (Sink type)	2A-RZ365	輸出8點 sink type	
	參數輸出入單元 (Sink type)	2A-RZ361	輸入32點/輸出32點 sink type	
Γ	11 mm ht. 15 17 17	2A-CBL05	長度5m、一端末端未處理	
	外部輸出入接線	2A-CBL15	長度15m、一端末端未處理	
Γ	Ethernet I/F	2A-HR533	10 base-T 10Mbps	※1:安裝在擴張件盒
	CC-Link I/F	2A-HR575	CC-Link intelligent device 局 (1局或4局)	※1:安裝在擴張件盒
[增設系列 I/F	2A-RZ581	RS-232C/422各1ch	※1:安裝在擴張件盒
控制器	附加軸 I/F	2A-RZ541	對應SSCNET (最大8軸、對應MR-J2S-B系列)	※1:安裝在擴張件盒
1401+	内蔵視覺系統	4A-RZ511	控制器內蔵型視覺系統(連接照相機最多2台,監視輸出 l ch)	
	擴張配件盒	CR1-EB3	配件增設用單元、插槽數 3	註1
Γ	CR1保護盒	CR1-MB	IP65	
	電腦支援軟體 (Windows [©])	3A-01C-WINJ	附模擬機能對應Windows [©] 支援軟體 (CD-ROM)	日本語版Windows [©] 對應
Г	電腦支援軟體mini (Windows®)	3A-02C-WINJ	簡易版Windows [©] 對應支援軟體 (CD-ROM)	日本語版Windows [©] 對應
	電腦接線	RS-MAXY-CBL	PC-AT(DOS/V)互換機用 接線用3m、直型	
		RS-AT-RCBL	PC-AT (DOS/V) 互換機使用、	※1:在擴張配件盒安裝增設
			接線用3m、直型	I/F時用
/12 * 20 12	州心印命 址	A6BAT	ROBOT本體內使用	
保養部品	備份用 電池	ER6	控制器內使用	



Changes for the Better

三菱電機產業用 ROBOT MELFA RP-1AH/3AH/5AH



三菱電機株式會社名古屋製作所是獲得環境管理系統ISO 14001 以及品質保證管理系統ISO 9001 所認證的工廠。

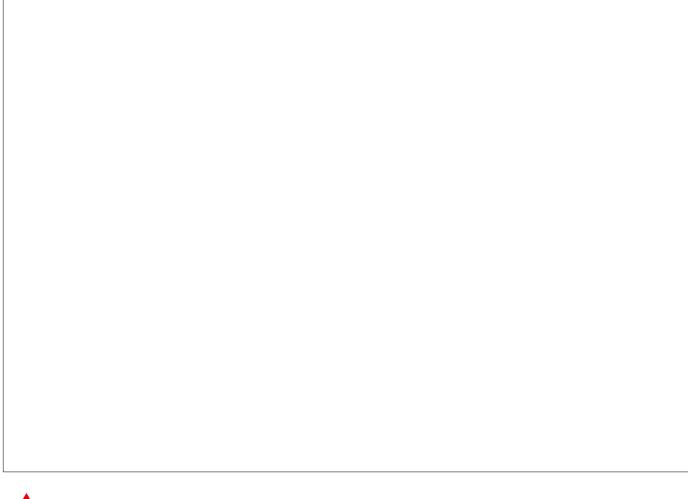








三菱電機產業用 ROBOT MELFA RP-1AH/3AH/5AH



★台灣三菱電機股份有限公司

248台北縣五股鄉五工二路122號3樓 洽詢電話:台北:02-2299-3060 台南:06-313-9600

http://www.MitsubishiElectric.com.tw

此產品係屬於管制品,禁止使用於製造武器。

★安全相關注意事項

使用前請務必詳讀操作說明書,以確保安全

2008年1月作成 此印刷物為2008年1月印製,若有變更不另外通知。

採用5節閉連結構造、新型ROBOT

實現小型、高速、高精度的微型作業用ROBOT RP系列。

對應高精度 • 高密度領域、無塵領域的需求。

控制器只有A4尺寸的新設計、和小型化的本體組合,節省空間。















循環時間0.28秒(※2) ±5μm的位置往返度精度(※2)





因節省空間,可裝置

標準規格

	.0201 . (7434					77 4.4 00		
型式		單位	RP-1AH	RP-3AH	RP-5AH		型式	單位	CR1-571
動作自由度				4		路徑	路徑控制方式		PTP控制、CP控制
驅動方式			AC伺服馬達 (全軸附剎車)		招	控制軸數		最大同時4軸	
位置檢出方式		ļ.,	絕對型檢出器				CPU		64bit RISC, DSP
最大可搬重量(額定)*1		kg	1(0.5)	3(1)	5(2)				關節補間、直接補間 、3次元圓弧補間、Palletizing
手臂長度		mm	100+140 236	140+200 335	200+260 453		主要機能		條件分岐、副程式、分配控制、multi-tasking、
最大到達半徑 (参考) W×D		mm	230 150×105	210×148	297×210	3			最佳加減速控制、最佳OVERTide控制、
動作範圍	(*2)	"""	(A6尺寸)	(A5尺寸)	(A4尺寸)				最佳軌跡連接機能、路徑限制機能
	J3上下	mm	30		50 (V4)C 1)	程式編	程式編輯語言		MELFA-BASIC IV
	J4	度	±200		位置	位置教示方式		教導方式、 MDI 方式	
最大速度	J1	度/s	480		32		教示位置數	點	2, 500
	J2	度/s	480		32	記憶容量	STEP數	step	5, 000
	J3上下	mm/s	800		60		程式數	本	88
te an about	J4	度/s	3000	1330	1230	程式作	成方式		電腦、或教導盒
循環時間*3 X-Y面		S	0. 28 +0. 005	±0, 008	0.38 ±0.01		汎用	點	輸入16/輸出16(使用配件時最大240/240)
位置往返 精度 *4	J3上下	mm	±0.005	+0.01	10.01		専用		汎用輸出入分割 (『STOP』 固定為1點
	J4	度	±0.02	±0.03		外部	HAND開閉	點	輸入8/輸出0(配件最大8點) *5
容許慣性力矣	E	kg·m²	0. 3×10 ⁻³	1. 6×10 ⁻³	3. 2×10 ⁻³	輸出入	緊急停止輸入	點	1
周圍注	周圍温度			0~40			Door switch輸入	點	1
本體重量		kg	約12	約24 約25			緊急停止輸出	點	1
Tool配線 *5			輸入8點/輸出8點(各基本部份)			RS-232C	port	1(連接電腦、視覺系統等)	
Tool air配管				無 固定地板 IP30			RS-422	port	1(教導盒專用)
設置姿勢 保護構造						介面 (I/F)	hand專用插槽	slot	1(air hand I/F専用)
(特殊規格)備有下列耐環境規格。						(1/F)	擴張插槽	slot	0 (使用配件時:3)(擴張配件用)
将 殊 規 格 魚 塵 規 格		mp 3表 現 方 0 (0,3μm)	RP-1AHC-SB	RP-3AHC-SB	RP-5AHC-SB		ROBOT輸出入LINK	Channels	1(連接參數輸出入單元用)
無壁稅存(classitu (t. s/m) M - I AII(-OD) M - JAII(-OD) M -					I III OMIC OD	JE JE	周圍温度		0~40
					會有部份差異。	月	周圍濕度		45~85
詳細內容請參照個別的規格書。				輸入電壓範圍	V	AC單相 180~242 / 90~132 *6			
*1)最大可搬重量為將加減速時定數限制住時的最大搭載重量。						電源	電源容量 *7	kVA	0.7
*2)表示可以用A4規格的用紙尺寸覆蓋的面積。						接地		Ω	100以下(D種接地)
*3)循環時間為参考值。 精度為必要的場合下會增加。 *4)同一條件下的測定值。條件(溫度、動作模式等)變動時,值有可能變大。							構造		獨立設置、開放構造
(4) Pi - Mr F P の内と値 - Mr F (温及・助け(株式 牙)を切ら、値方り能を入。 (5) Tool (hand) 輸出使用時、 AIR HAND I/F(選配)為必要備配。						外形尺寸	外形尺寸(含腳座) *8		212(W) ×290 (D)×165 (H)
#C) - 6m 体系 体 接 子 を 3 4 4 4 4 4 5 1 DD 1 AU : 40 0 5 V m · DD 9 AU / 5 AU · 40 0 7 LW							1,10,12, (04),22, 10		

使微型作業生產線效率提升!!

特點



採用業界最小等級的64bitCPU新型控制器 ◆設置面積A4尺寸、重量約8kg的新設計小型控制器。

- ◆可使用200V及100V電壓。
- ◆確保控制器配件的亙換性
- ※1 接頭與舊款的控制器 CR2-532 的接頭不同,因此與舊款ROBOT本體連接使用的情

增加新款配件、使用更容易及充實擴張性

- ◆充實了CC-Link、Ethernet、增設系列等的通信介面。
- ◆輸送帶不停止的情況下也能作業·對應「輸送帶追蹤作業」。(特殊規格)



- 因5節閉連結構造、追求高速・高精度。
- ◆因搭載獨自開發的「5節閉連結機構」及「64bitCPU」、
- 實現與專用機相當的高速高精度化。 ◆實現循環時間0.28秒。(RP-1AH) (※2)
- ◆達到往返位置精度±5μm(RP-1AH) (※3)
- ◆並例處理與視覺系統的通信和周邊控制。搭載「多重工作機能」
- ※2 循環時間為參考值。如有必要增加精度。
- ※3 在同一條件下的測定值。條件(溫度·動作模式等)變動時,值有可能變大。

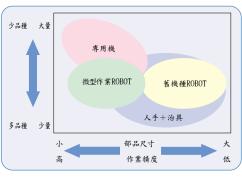




- ◆業界最小的「A4尺寸的控制器」。因為重量只有8kg,使設置及搬移更簡單容易。
- ◆RP-1AH在3台並列的情況下,長度亦只有1.2m,節省空間。既有工廠的生產線空間可
- ◆約12kg的本體和A5尺寸的設置面積(RP-1AH)。裝置容易。

對應不同用途的機種陣容

- ◆從最小尺寸的RP-1AH到最大可搬重量5kg的RP-5AH、3機種陣容。
- ◆對應無塵規格(Class 100/0.3μm)。(特殊規格^{※4})
- ※4 關於規格、交期等請個別詢問。



ROBOT本體外形圖

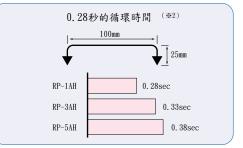
RP-1AH動作範圍

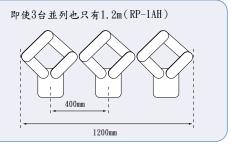
A部詳細 *3

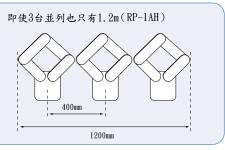
RP-5AH動作範圍

L1 L2 L3

RP-3AH 140 200 86 RP-5AH 200 260 116







主要用途











控制器外形尺寸圖 ●擴張配件盒 〈選配〉 (CR1-EB3) 安裝時尺寸 ※在安裝擴張配件時使用

B部詳細 *3

A部詳細 *3

RP-1AH

4-φ7安裝用

RP-3AH/RP-5AH 共通

Tooling配線拉出口

1.*1、安裝用基準加工面尺寸

2.*2、接線處理最小尺寸 3.*3、在J4=0°的狀態

※1 接頭盒部分

註)※2的接頭盒部份和 ※1尺寸相同。

4-φ9安装用

① A 部品的整列追蹤作業