

株式会社安川電機

YRMコントローラYRM1000シリーズ YRM1010

特長

- セル内のデータ収集
セルを定義し、セル内の装置やロボットのデータを統合・収集、時間を合わせて自動的にYCPに格納します。
- YCPで解析したデータを制御へフィードバック
YCPでデータ解析した結果を、YRMコントローラにフィードバック。セルの可動率や生産品の品質向上に貢献します。
- セル内のデータに基づく自律分散の実現
セル内のデータを一元管理する“掲示板”機能を新たに実装。
YRM1010からシーケンシャルな制御だけでなく“掲示板”に基づいてロボットや装置が自律的に判断して動きに変える制御を実現。変種変量生産の実現に貢献します。
- 性能/機能の強化
 - 処理性能の向上
YRM1000比で約1.5倍の処理性能を実現しています。
 - 通信の強化
MECHATROLINK（MECHATROLINK-4/IIIで切替可能）は最大128局を接続可能。また、EtherNet/IP（1Gbps）に対応し、最大64局を接続可能です。
 - SLIO I/Oシリーズ対応
種類が豊富なSLIO I/OをYRM1010本体に直接取り付けことで多彩なシステムが構築できます。またSLIO I/Oは、MECHATROLINK-4など各種ネットワークに対応した連結器のバスカプラを使うことでリモートI/Oとして分散配置することも可能です。



YRM1010

CPU仕様(CPU-12)

項目	仕様
アプリコア数/処理性能	2/1.5倍（当社CPU-01比）
アプリ処理	マルチコア（分散制御）
最大同期制御軸数	128軸
スキャン数	最大3
サイズ（H×D×W）	130×130×50[mm]（マウントレール含む）
モーションネットワーク	MECHATROLINK-4/III×2回線

MECHATROLINK仕様

項目	仕様
通信回線数	2回線
通信ポート（コネクタ）数	2
通信周期（データを更新する周期）	125 μs, 250 μs, 375 μs, 500 μs ~ 32 ms（250 μs刻み） （高速スキャンタイム設定値と同じ）
マスタ機能	
通信方式	MECHATROLINK-4
伝送速度	100 Mbps
伝送周期	62.5 μs/125 μs/250 μs/500 μs/1 ms/1.5 ms/2 ms/3 ms/4 ms
接続局数	64局（2回線で128局）（サーボは最大128局）
メッセージ中継機能	対応
リトライ機能	対応
管理可能な最大制御ドメイン数	1
所属可能な最大制御ドメイン数	0

お問い合わせ

株式会社安川電機

東京支社	〒105-6891 東京都港区海岸1丁目16番1号 ニューピア竹芝サウスタワービル8階	TEL: 03-5402-4905	FAX: 03-5402-4581
中部支店	〒470-0217 愛知県みよし市根浦町2丁目3番地1	TEL: 0561-36-9314	FAX: 0561-36-9311
大阪支店	〒530-0003 大阪府北区堂島2丁目4番27号JRE堂島タワー4階	TEL: 06-6346-4511	FAX: 06-6346-4556
九州支店	〒810-0001 福岡市中央区天神1丁目6番8号 天神ツインビル14階	TEL: 092-714-5906	FAX: 092-761-5136

URL: <https://www.e-mechatronics.com/>