

標準仕様書

E58 コントローラ

作成 2020年06月04日

川崎重工業株式会社
ロボットディビジョン

仕様書番号： 90152-0084DJA

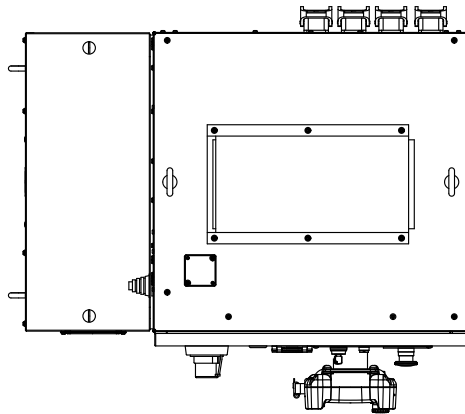
コントローラ仕様

1. 型式	E58
(主な対象機種)	MG10H/MG15H
2. 寸法	W775×D550×H1370mm
3. 構造	密閉型: 間接冷却方式, 保護等級: IP54相当
4. 制御軸数	標準9軸 (オプション:外部増設により最大16軸)
5. メモリ容量	8MB
6. I/O信号	外部操作信号: 外部非常停止, 外部ホールド信号 等 汎用I/O信号: 汎用I/Oボード(入力32点/出力32点)含む, 専用信号 NPN(シンク)タイプ 又は PNP(ソース)タイプ
7. ケーブル長	分離ハーネス: 5m(オプション10m/15m) ティーチペンダント: 5m(オプション10m/15m)
8. 質量	165kg (日本仕様) 215kg (欧州, 北米, アジア仕様)
9. 電源仕様	AC200-AC220V±10%, 50/60Hz, 3相, (日本仕様) AC380-AC415V±10%, 50/60Hz, 3相, (欧州, アジア仕様) AC440-AC480V±10%, 60Hz, 3相, (北米仕様) 最大15kVA
10. 接地	D種接地(ロボット専用接地), 漏れ電流 最大100mA
11. 設置環境	周囲温度: 0~45℃ 相対湿度: 35~85% (但し, 結露無きこと)
12. ティーチペンダント	タッチパネル付 カラー液晶表示 非常停止スイッチ, ティーチロックスイッチ, イネーブルスイッチ
13. 操作パネル	非常停止スイッチ, ティーチ/リピート切替スイッチ
14. 外部インターフェイス	イーサネット(100BASE-TX/10BASE-T): 制御盤内部に2ポート USB, RS-232C: 各2ポート(アクセサリパネル, 制御盤内部に各1ポート)
15. 動作方式	手動動作モード: 各軸独立, ベース座標系, ツール座標系 固定ツール座標系(オプション) 再現動作モード: 各軸補間, 直線補間, 円弧補間(オプション)
16. 教示方式	ティーチング方式 又は プログラミング方式
17. 塗装色	マンセル 10GY9/1 相当
18. モータブレーキ解除	ブレーキリリーススイッチ
19. 安全回路	最大 PL e, カテゴリ4(EN ISO13849-1)に対応※1
20. オプション	
汎用I/O追加	汎用I/Oボード(入力32点/出力32点) 最大128点 NPN(シンク)タイプ 又は PNP(ソース)タイプ
I/O信号用コネクタ	D-SUB 37ピン(オス/メス) カバー付き
ティーチペンダント	ケーブルフック, 短絡コネクタ
操作パネル	モータON, サイクルスタート, RUN/HOLD, エラーリセットスイッチ, エラーランプ
外部記憶装置	USBメモリ
安全機能拡張	Cubic-Sユニット(空間監視機能, 軸監視機能, 速度監視機能等)
PCケーブル(RS-232C)	1.5m, 3m
その他 (別途御相談ください)	盤内照明, 汎用フィールドバス, ソフトウェアPLC, アナログ入出力(入力最大8点/出力最大16点), コンベア同期, ビジョン対応

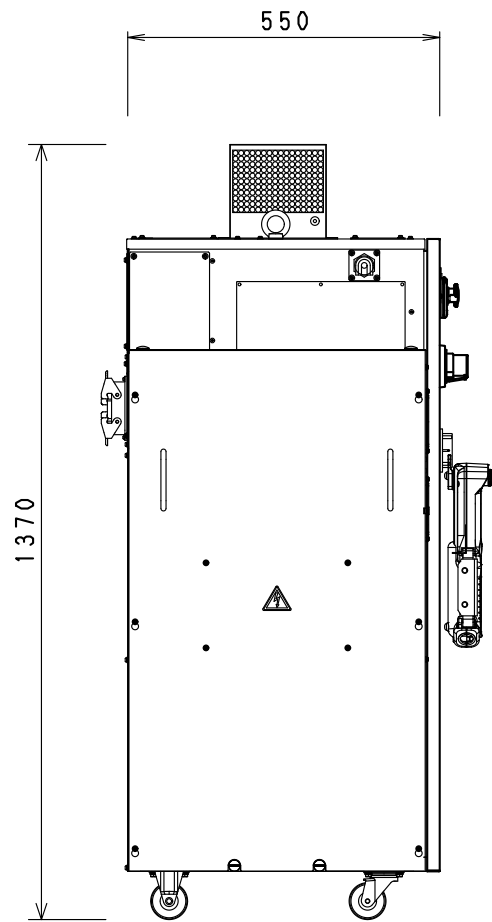
メンテナンスパーツ、スペアパーツについては、別途御相談ください。

※1 パフォーマンスレベル(PL)およびカテゴリは安全システム全体の構成によって決定されます。

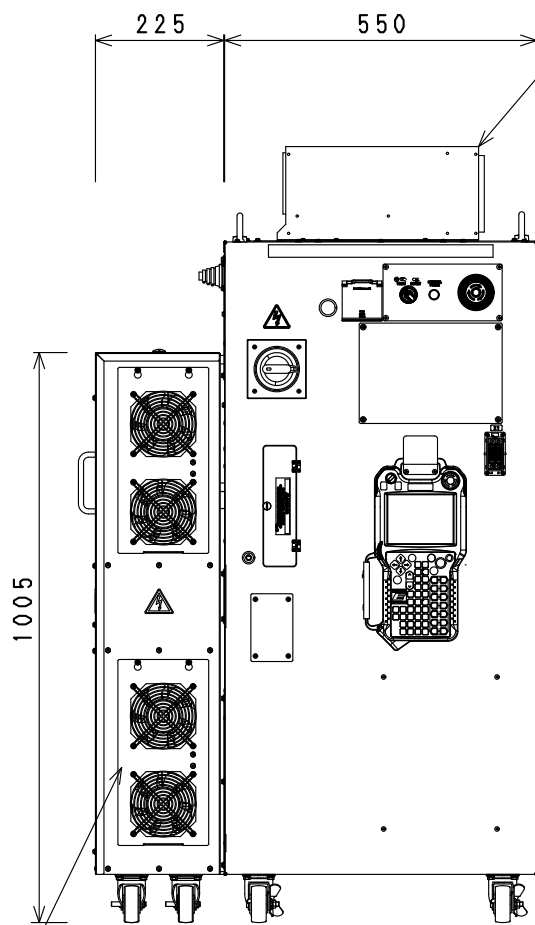
E58 CONTROLLER



TOP VIEW

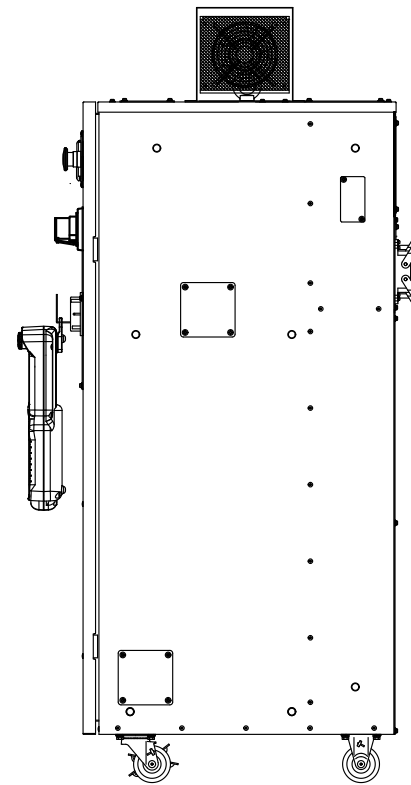


SIDE VIEW

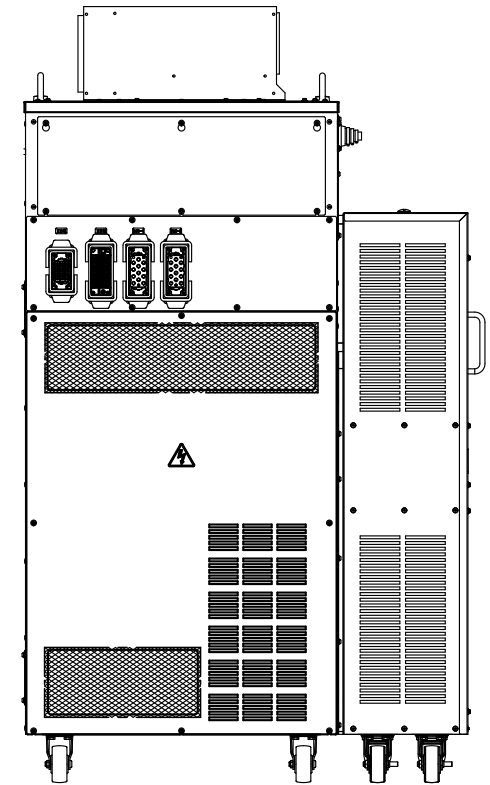


FRONT VIEW

Transformer FAN
(for primary power transformer spec.)



SIDE VIEW



REAR VIEW