

- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テーブル/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ローリタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- バルスモータ
- サーボモータ(24V)
- サーボモータ(200V)
- リニアサーボモータ

# RCM-PM-01



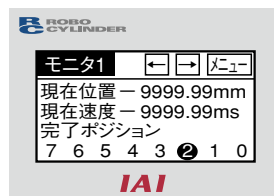
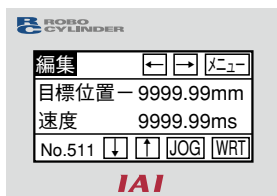
## ■型式 RCM-PM-01

ポジションコントローラ用  
タッチパネル表示器

### 特長

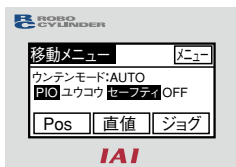
#### 1 簡単にコントローラのデータ入力、変更、モニタが可能

タッチパネル表示器を装置に設置することで、ティーチングボックスやパソコンソフトをつながなくてもコントローラのポジションデータの入力・変更及びモニタ（現在位置、現在速度、入出力状態等）が可能になります。（※1）また画面は対話型ですので、初めて操作する方でもすぐに操作が可能です。（※1）エラーリセット及びパラメータの変更を行なうには、ティーチングボックスまたはパソコン対応ソフトが必要になります。

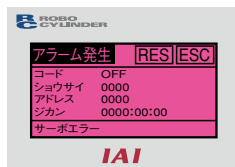


#### 2 視認性がよい3色バックライトで現在状況がひとめで確認

バックライト付きの明るく見やすい画面により、操作性が向上します。また通常時、アラーム発生時、非常停止時の3種類の状態に合わせて、バックライトの色が白色、ピンク色、赤色と変化し、現在の状況がひとめで確認出来ます。



通常時 (白)



アラーム発生時 (ピンク)



非常停止時 (赤)

#### 3 ROBONET に接続すると、現在位置、速度、電流値、アラームを最大4軸同時表示

ROBONETのGatewayユニットに接続した場合、ROBONETのコントローラの状態を最大4軸同時表示します。（画面を切り替えれば最大16軸まで表示可能です）  
表示内容は、動作させているアクチュエータの現在位置、現在速度、電流値、アラームコード等です。

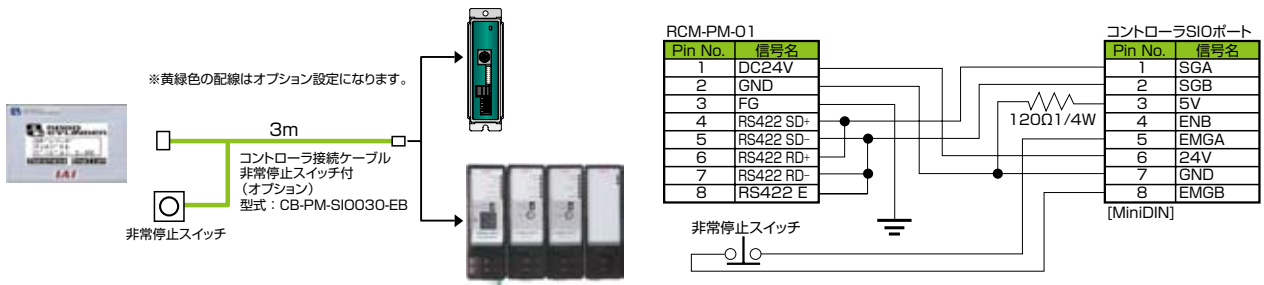


### 型式/価格

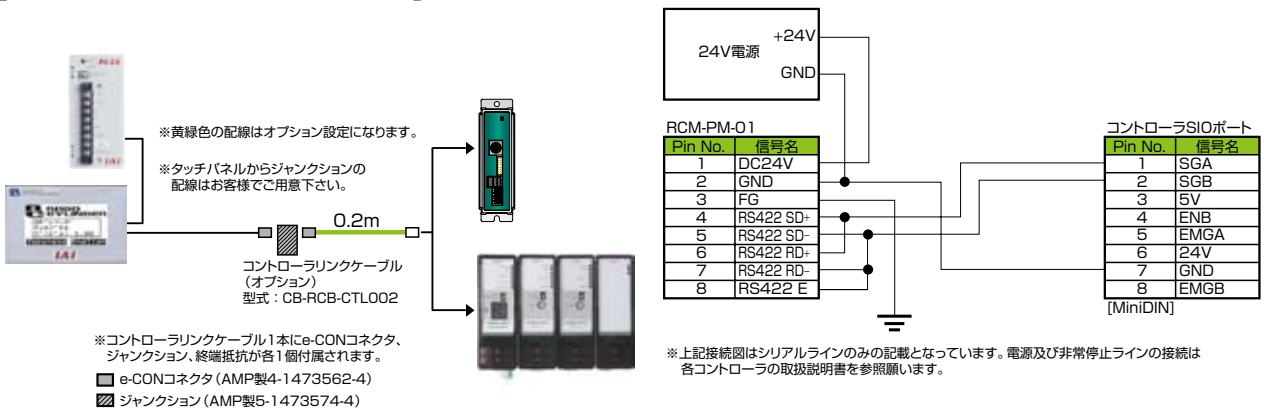
型式	RCM-PM-01
標準価格	-

接続方法

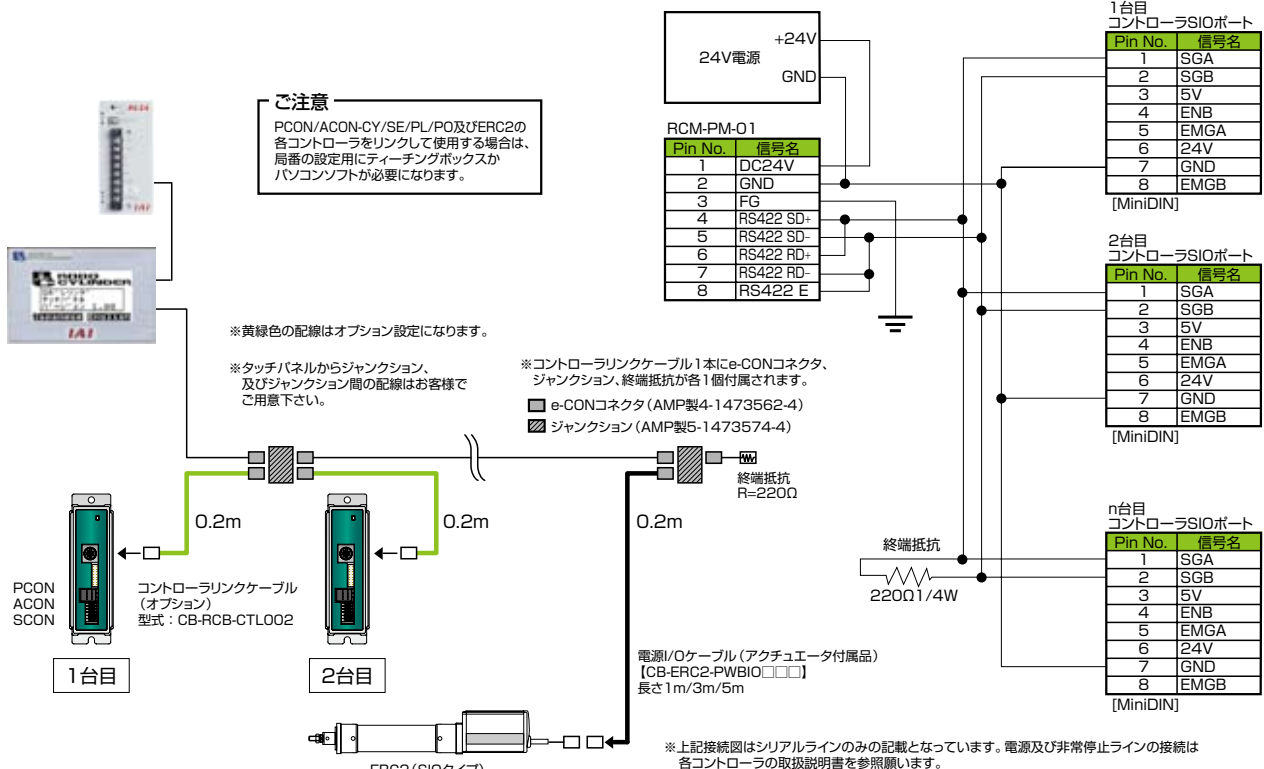
【コントローラの電源を使用して接続する場合】



【別電源を使用して接続する場合】



【複数のコントローラと接続する場合】

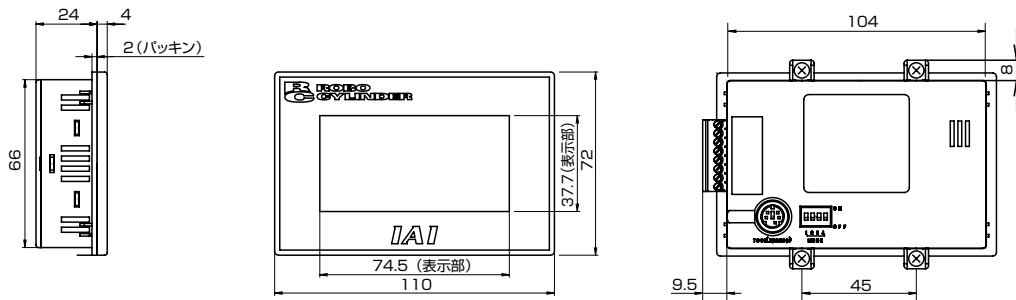


- スライダタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- ロッドタイプ
- 細小型
- 標準型
- コントローラ一体型
- テール/アーム/フラットタイプ
- 細小型
- 標準型
- グリッパ/ロータタイプ
- リニアサーボタイプ
- クリーン対応
- 防滴対応
- コントローラ
- PMEC/AMEC
- PSEP/ASEP
- ROBO NET
- ERC2
- PCON
- ACON
- SCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- バルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

## 型式/仕様

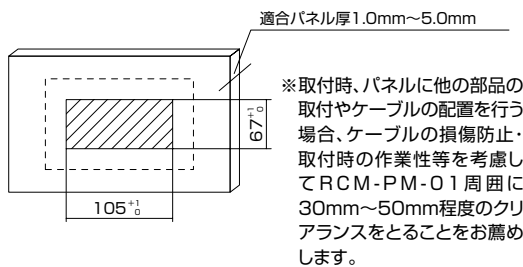
型式		RCM-PM-01
標準価格		-
基本仕様	定格電圧	DC24V
	動作電圧範囲	DC21.6~26.4V
	消費電力	2W以下(80mA以下)
	使用周囲温度・湿度	0~50℃ 20~85%RH(ただし結露なきこと)
	耐環境性	IP65(初期状態において)パネル前面からのみ防塵、防滴
	質量	約160g
通信仕様	通信規格	RS485準拠
	通信条件	伝送速度115.200bps、データビット8ビット、パリティなし、ストップビット1bit
	プロトコル	Modbus/RTU
	接続可能コントローラ	PCON/ACON/SCON/ERC2/ROBONET ※最大16台接続可能
機能	モニタ	現在位置、現在速度、アラームコード、アラームメッセージ、PIO各種ステータスビット、速度波形、電流波形、電流値、定格電流比
	アラームリスト	履歴数16(内容:コード、詳細コード、発生アドレス、発生時間、メッセージ)
	ポジションテーブル編集	目標位置、速度、加速度、位置決め幅、押付け、個別ゾーン土、インクリメンタル指定、しきい値、加減速モード、停止モード、ジョグ/インチング/ダイレクトティーチによる現在位置取込み機能、入力異常値による警告機能
	移動機能	ポジション移動、直値移動、ジョグ移動、アラーム発生による画面ジャンプ機能
	パラメータ編集	ゾーン信号、ソフトウェアリミット、PIOパターン選択、ジョグ速度、インチング距離、押付け速度、セーフティ速度
	バックライト	白(通常時)、ピンク(アラーム発生時)、赤(非常停止時)
	表示調整	コントラスト及びバックライト輝度調整が可能
	Gatewayモニタ機能	現在位置(同時4軸)、現在速度(同時4軸)、現在電流(同時4軸) 全軸電流、全軸アラームモニタ、Gatewayシステムステータス

## 外形図



## 本体の取付け例

### ■パネルカット/穴あけ寸法



**注意** 本体スリットは絶対ふさがらないでください。

### ■取付方法(同梱の取付金具使用:4ヶ所)

- RCM-PM-01本体を取付板に挿入する。
- 取付金具をRCM-PM-01本体の溝に装着し、ネジを締めRCM-PM-01本体を取付板に固定する。  
注1) ネジ締めトルク0.1N・m~0.25N・m  
注2) ネジを締め過ぎますと、前面が変形してタッチスイッチが正常動作しない事があります。適正なトルクでお取り付けください。

