

- 1. megjegyzés:** A fent megadott adattárolási kapacitás az összes feladathoz tartozó programozási kapacitást jelenti.
- 2. megjegyzés:** Opcionális kártyák pici megjelenése 1997 elejétől tervezett.
- 3. megjegyzés:** Európára nézve: Egyfázisú 200-230 V AC 1.5 KVA

<b>SRX-C61 specifikáció</b>	
Hajtás	AC szervo motor hajtás
Pozíció detektálás	Abszolút rendszer
Operációs rendszer	PTP, CP átfedett mozgás, QM, QT
Tengelyek vezérlése	1-4 tengely szimultán vagy független vezérlése
Kimenő teljesítmény	Max. 1000W motor teljesítmény
Sebesség vezérlés	1-100 %-ig 100 lépésben Override funkció 1-100%
Interpolációs függvények	3-dimenziós lineáris interpoláció 3 dimenziós forgási interpoláció (állandó sebesség, állandó pontosság)
CPU	i486 DX2 (50 MHz)
Multitasking	LUNA: 16 feladat (robot: 8 feladat, perifériák: 8 feladat) Rendszer feladatok: 1 feladat PLC feladatok: 1 feladat
Adat tároló kapacitás	3072 pont/program (176 kB)
Memória kártya	PCMCIA PC kártya (a házban elhelyezve)
Tanítási módszer	Közvetlen tanítás a tanító asszisztens segítségével (opció) Közvetett tanítás személyi számítógép segítségével (opció)
Perifériális egység vezérlése	40 bemenet, 40 kimenet (standard) max 184 bemenet, 184 kimenet
Soros csatlakozás	RS 232 C: 3 csatorna 1 a tanító eszköz bemenete 1 a programozó egység bemenete 1 általános célú bemenet
Bővítés	Bővítő helyek száma: 3 kártyahely
Beépített PLC funkciók	Program típusú: Boole algebra típusú Működési feltételek: Független a fő robot működésétől. I/O: A felhasználói I/O-t alkalmazza
Programozási rendszer	LUNA 5.0 robot nyelv A programokat PC9801-n (NEC) vagy IBM-PC-n (IBM) készítették
Teljesítmény követelmény	Egyfázisú 200-240 V AC, 1.5 KVA (lásd a 3. megjegyzést)
Méret	430 x 440 x 221 mm
Tömeg	24 kg