

LCM100

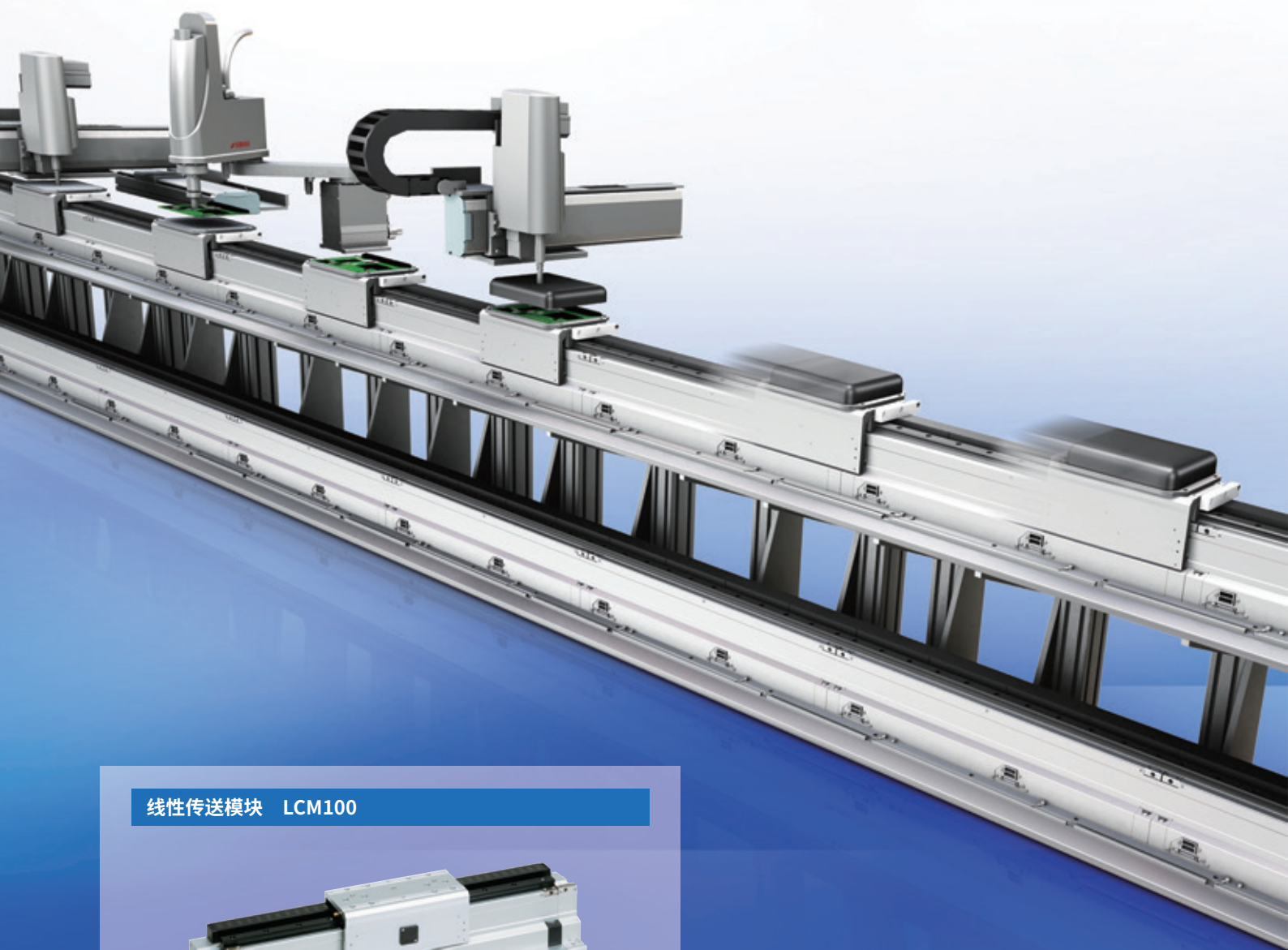
产品系列

LCM200 见其他页▶ P.8

# 线性传送模块

从“传送”到“移动”。

可减少传送作业的无用功，提高收益！

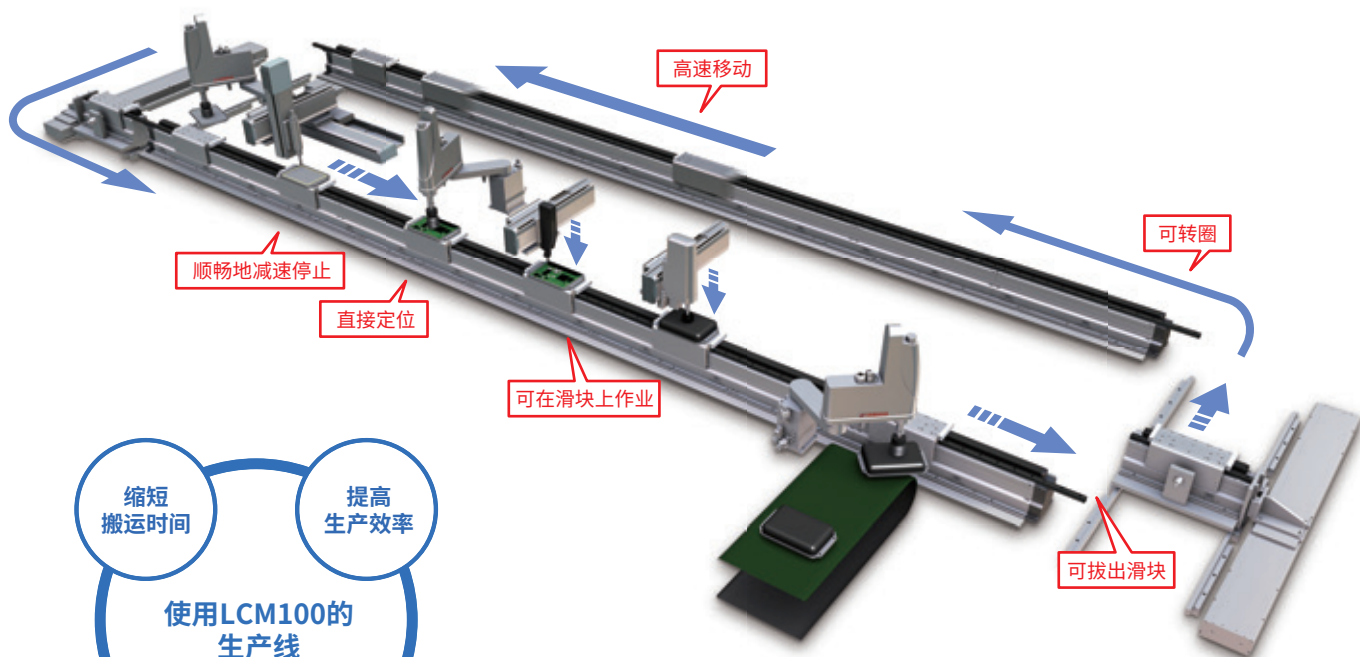


线性传送模块 LCM100



※ 上述图像为利用 CG 制作的示意图，与实物有所不同。

# 可构建高速生产线的 线性传送模块 LCM100



## 高速、高精度搬运

- 最高速度：3000mm/sec
- 最大加速度：2g
- 最大可搬运重量：15kg
- 重复定位精度：±0.015mm（单个滑块）※

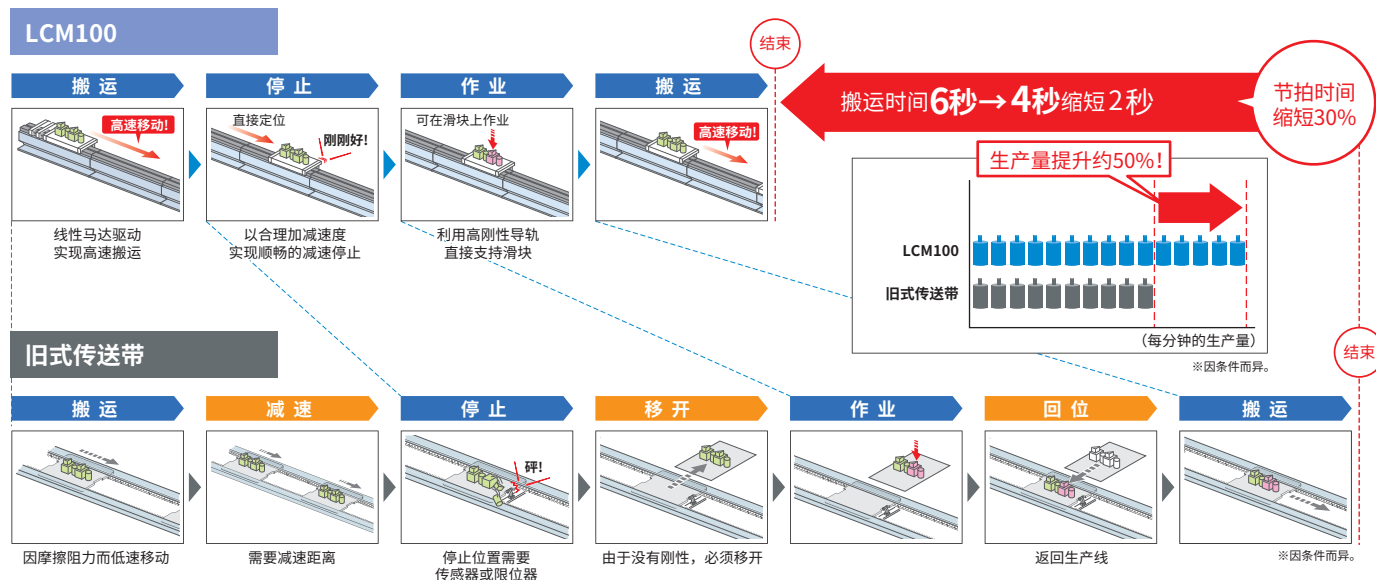
※ 通过单个滑块沿同一方向进行定位时（单方向）的重复定位精度。

※ 使用基于 RFID 的位置补偿功能时，单方向的定位精度为全部滑块间误差幅度 0.1mm。

## POINT

## 缩短搬运时间，提高生产率

- LCM100与旧式传送带的作业比较

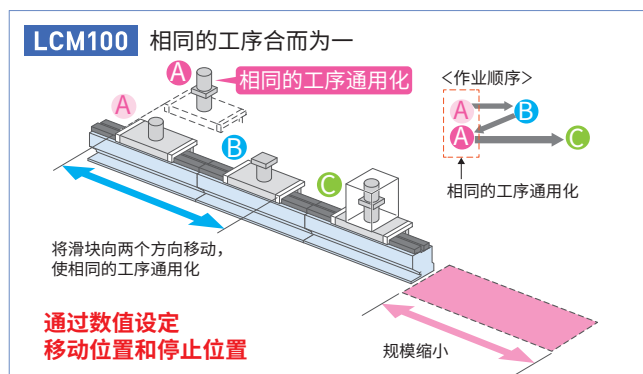
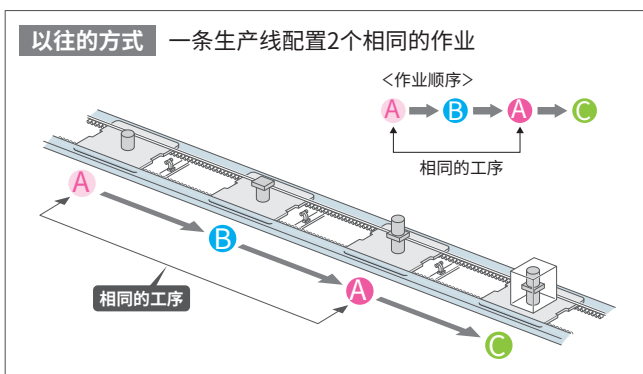


# 搬运线长度可通过追加模块自由调整

## POINT

### 装置更节省空间

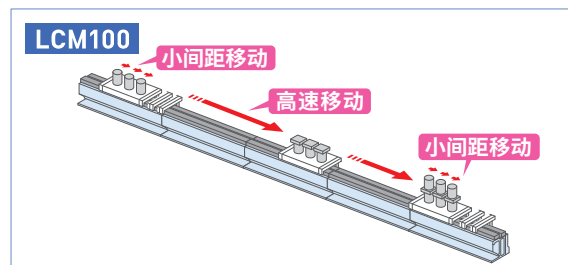
- 由于可变更移动方向，相同的工序可通用，有利于节约成本，实现搬运线的小型化。
- 高速往复动作更加自由。
- 可实现更灵活的动作，如仅使部分滑块后退。



## POINT

### 在节拍不同的工序间高效移动

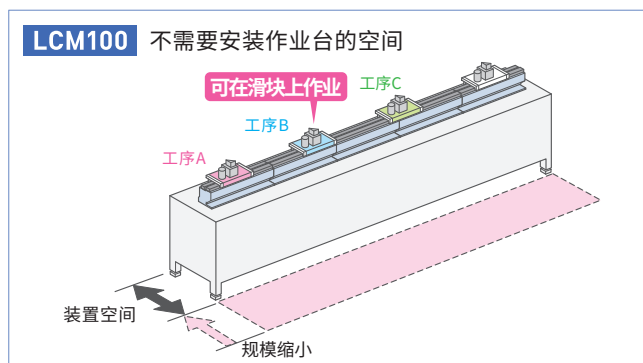
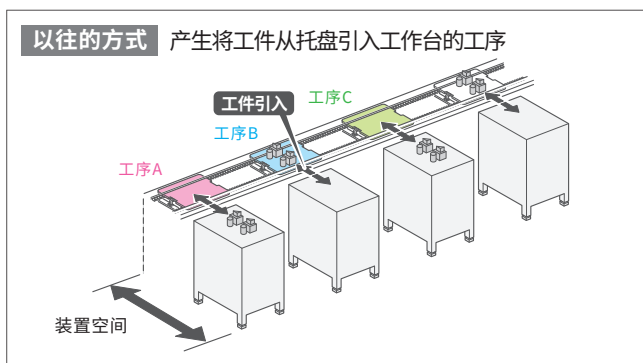
- 可窄间距移动。
- 短时间工序时可在同一工序内进行间距进给，而长时间工序时则可通过3个工件整体的高速输送来缩短移动时间。



## POINT

### 无须工件引入

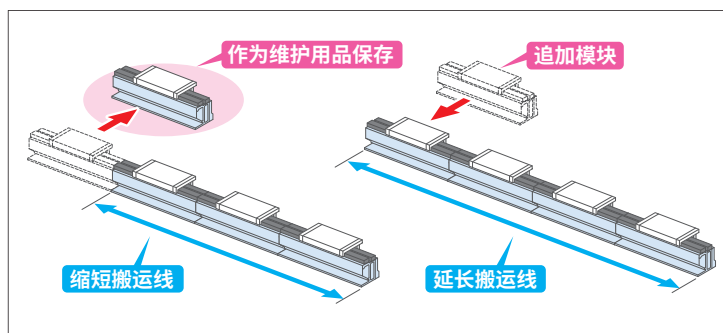
- 可在搬运线上对流入的工件进行组装、加工。
- 省去了从托盘将工件引入工作台的工序。
- 实现了成本的降低。



## POINT

### 大幅度缩短启动时间

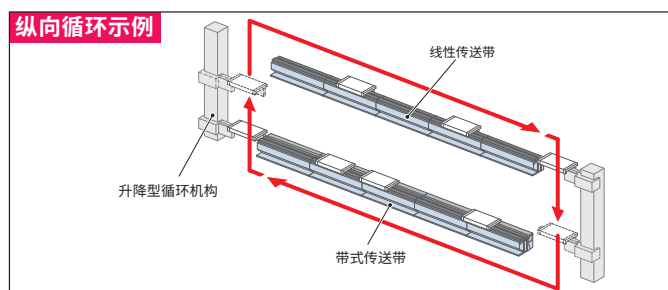
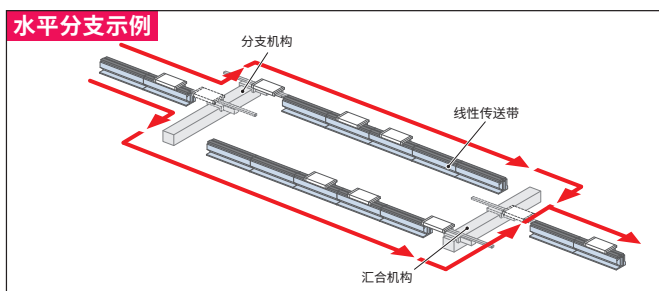
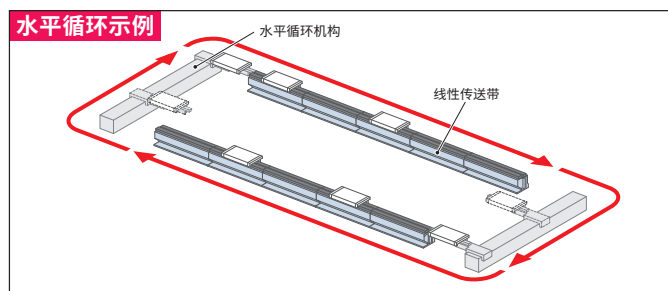
- 只需连接模块就能简单构建生产线。
- 不需要升降用汽缸、传感器、限位器等复杂的零部件。
- 控制设备仅 LCC140 控制器。
- 多余的模块可挪用到别的生产线或者作为维护用品存放起来，经济性良好。



## POINT

### 分支、合流等灵活的生产线构建

- 模块与循环机组成的布局示例

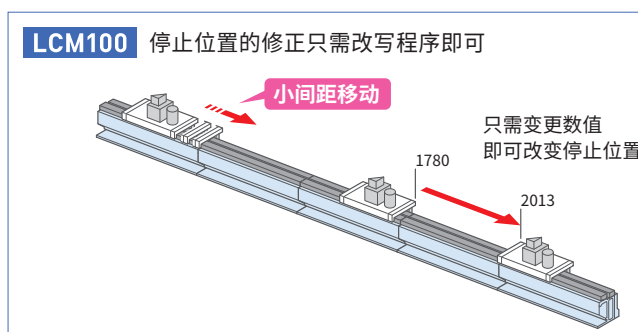
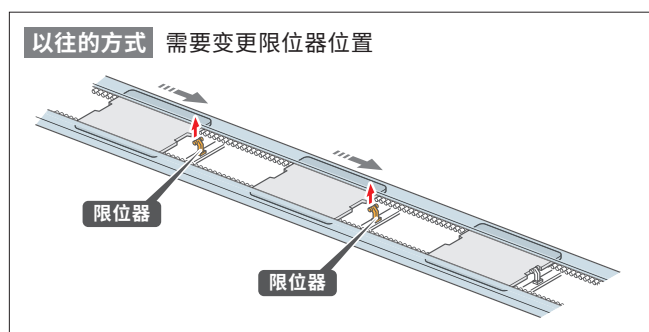


※ 往返模块、循环机构须由用户自行制作。  
 ※ 产品系列中新增了便于循环的模块。

## POINT

### 适合小批量多品种生产

- 无须安装机械限位器、传感器，布局变更简单易行。
- 停止位置的设定只需改写程序即可，可在短时间内完成重建。
- 可灵活应对因品种变更而产生的频繁的换产调整。



可随意设定滑块的加速、减速、前进、后退、定位等动作。大大扩展了生产线构建的自由度。

缩短设计、施工的工时

- 备有将滑块“插入”生产线或从生产线“排出”的循环模块“LCM100-2MT”。
- 还可用于往返机构。

为根据用户要求制作往返模块，我们支持用户就提供定制设计提案及图纸等与我们商谈。  
详情请咨询本公司营业部。

**搬运线长度合理设计**  
行程种类 [640mm · 480mm]  
多个模块组合使用，可缩短搬运线长度，实现合理设计。

**线性模块**

**皮带模块**

**还有循环用模块**

可选择皮带模块

**产品中新增了雅马哈正品皮带模块**

- 低价格…仅用于回位工序及工序间搬运，有助于降低设备费用。
- 无须控制器，可简单控制。无须制作机器人程序。

## POINT

## 故障时只要更换滑块即可立即恢复

- 零件均实施了标准化，作为维护零件易于携带。
- 零件更换简单方便。
- 可将生产线停顿时间控制到更少。



LCM100模块

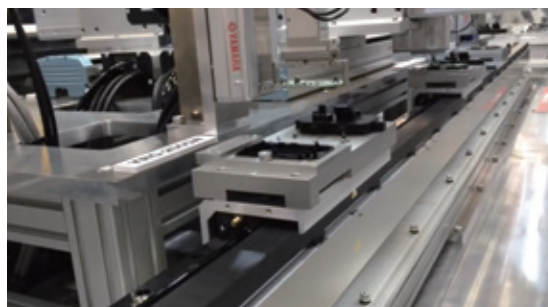


滑块

## POINT

## 维护简便

- 马达、刻度尺采用非接触方式，不会磨损。
- 滑动部分只包括导轨，不易起尘。
- 消耗品少，寿命长。



## 系统构成图（连接 3 模块时）

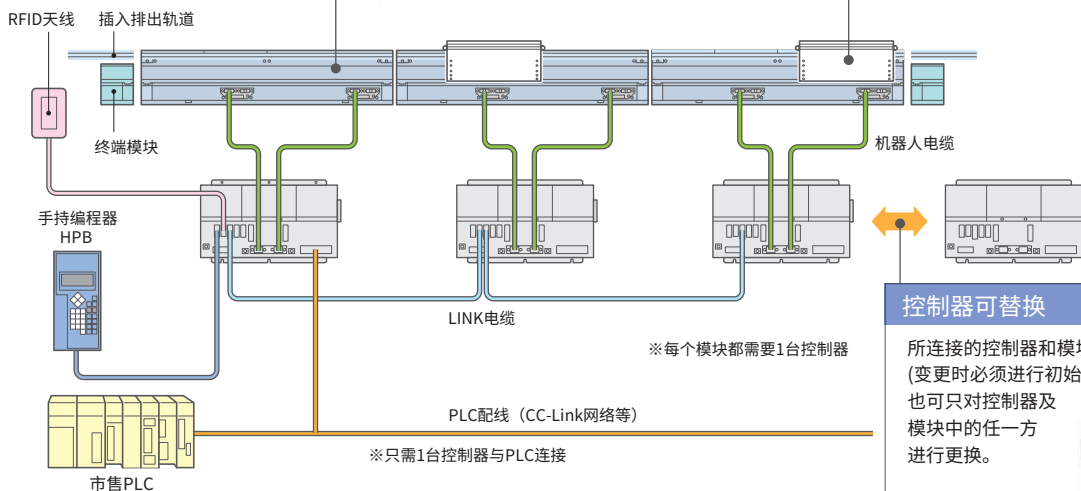
### 模块标准化，也可作为维护零件存放

因为搬运线缩短而出现多余模块时，可以转用至别的搬运线，或者作为维护用零件存放起来。



### 标准化的滑块

滑块采用标准化产品，可用于任何搬运线。因此可以在多个搬运线进行通用，当出现故障时能够迅速进行更换并恢复生产。

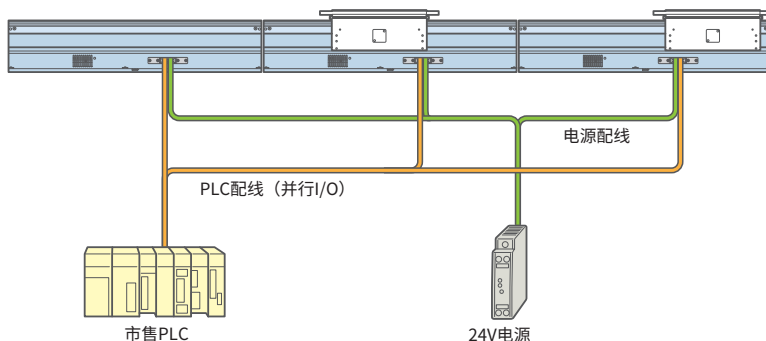


### 控制器可替换

所连接的控制器和模块组合可以自由变更（变更时必须进行初始设置）。也可只对控制器及模块中的任一一方进行更换。



## 皮带模块



提供24V电源，可只选择必要信号使用的接口。※ ※用户侧配线由用户自行准备。

## LCM100 专用控制器 LCC140

### 程序运行

LCC140控制器可以通过登录的程序运行，以及通过PLC的远程命令运行。除移动、定位及输入输出信号的控制外，还可以进行与滑块插入、排出相关的处理。

### 控制器之间的链接功能

当对多个模块进行连接时，通过使用LCC140控制器专用链接电缆来连接各个控制器，可按照1台控制器的操作步骤同时对多台控制器加以操作。

### 基于 SR1 控制器的操作系统

具有与SR1控制器同样的用户界面，并且在此基础上追加、安装了与线性传送模块特有的规格、功能相关的部分，因此形成了非常容易使用的操作系统。<sup>※1</sup>

### 通过 RFID 进行位置修正的功能

当使多个滑块依次停在任意1点时，根据各滑块的不同，实际滑块停止位置的精度会存在差异，因此可能具有500μm的误差幅度（机差）。通过RFID单元和LCC140控制器的协作，可将各滑块的这种机差降低至100μm。<sup>※2</sup>



※1：在雅马哈单轴控制器 SR1 的功能之中，存在部分线性传送机控制器无法使用的功能，请予以了解。

※2：所有滑块都会停止在包括示教点在内的 100μm 范围内。

线性传送模块

# LCM100

## CONTENTS

|                    |    |
|--------------------|----|
| ■ LCM100基本规格 ..... | 62 |
| ■ 滑块的静态容许负载 .....  | 62 |
| ■ 允许突出量 .....      | 62 |
| ■ 订购型号 .....       | 62 |
| ■ LCM100外观图 .....  | 63 |
| ■ 附属零件 .....       | 66 |
| ■ 线性模块用控制器         |    |
| LCC140基本规格 .....   | 68 |
| ■ LCC140外观图 .....  | 68 |

|             |
|-------------|
| 线性传送模块      |
| CMR200      |
| 单轴机器人       |
| GX          |
| 线性传送模块      |
| LCM100      |
| 水平多关节机器人    |
| YK-X        |
| 单轴机器人       |
| Robonity    |
| 线性单轴机器人     |
| PHASER      |
| 单轴机器人       |
| FLIP-X      |
| 小型单轴机器人     |
| TRANSRIO    |
| 重交机器人       |
| XY-X        |
| 拾放型机器人      |
| YP-X        |
| 洁净型机器人      |
| CLEAN       |
| 控制器         |
| CONTROLLER  |
| 各种信息        |
| INFORMATION |

# LCM100基本规格



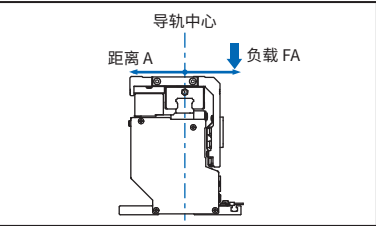
## ■ 线性模块基本规格

|          |                                             |
|----------|---------------------------------------------|
| 机型       | LCM100-4M / 3M / 2MT                        |
| 驱动方式     | 移动磁体型 扁平带磁芯线性马达                             |
| 重复定位精度   | ±0.015 mm (滑块单体) ※1 / 宽0.1 mm (全部滑块间误差) ※2  |
| 比例       | 电磁式 / 分辨率5 μm                               |
| 最高速度     | 3000 mm/sec                                 |
| 最大加速度    | 2 G                                         |
| 最大搬运重量   | 15 kg ※3 ※4                                 |
| 额定推力     | 48 N                                        |
| 模块全长     | 640 mm (4M) / 480 mm (3M) / 400 mm (2MT循环用) |
| 最大连接数    | 16 全长: 10240 mm                             |
| 最大滑块数    | 16台 (连接16个模块时)                              |
| 滑块间最小距离  | 420 mm                                      |
| 滑块间高度误差  | 0.08 mm                                     |
| 主机截面最大外形 | W136.5 mm × H155 mm (含滑块)                   |
| 轴承方式     | 导轨1根・2个滑块 (带护圈)                             |
| 模块重量     | 12.5 kg (4M) / 9.4 kg (3M) / 7.6 kg (2MT)   |
| 滑块重量     | 2.4 kg / 3.4 kg (使用皮带模块时)                   |
| 电缆长度     | 3 m / 5 m                                   |
| 控制器      | LCC140                                      |

※1. 通过单个滑块沿同一方向进行定位时 (单方向) 的重复定位精度。  
※2. 使用基于RFID的位置补偿功能时单方向的定位精度。  
※3. 每个滑块的重量。  
※4. 同时存在皮带模块时, 由于滑块上有皮带专用零件, 因此重量为14kg。  
※ 请在实施了安装和调整的环境温度±5°C下运行LCM100。

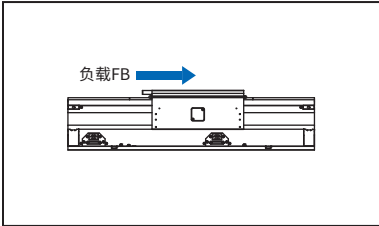
## ■ 滑块的静态容许负载

在滑块上进行紧固螺丝/组装零部件/轻压入时, 以下为允许静态载荷的参考值。

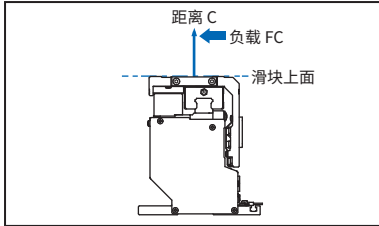


| FA (单位: N) |      |       |       |  |
|------------|------|-------|-------|--|
| A (mm)     | 搬运重量 |       |       |  |
|            | 5 kg | 10 kg | 15 kg |  |
| 0          | 2550 | 1560  | 1270  |  |
| 10         | 1790 | 1280  | 1170  |  |
| 20         | 1380 | 780   | 630   |  |
| 30         | 1130 | 520   | 420   |  |
| 40         | 900  | 390   | 310   |  |
| 50         | 720  | 310   | 250   |  |
| 60         | 600  | 260   | 210   |  |

※ 距离导轨中心Amm之处的允许负载。



| FB (单位: N) |       |       |  |
|------------|-------|-------|--|
| 搬运重量       |       |       |  |
| 5 kg       | 10 kg | 15 kg |  |
| 38         |       |       |  |



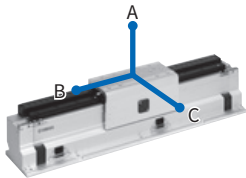
| FC (单位: N) |      |       |       |  |
|------------|------|-------|-------|--|
| C (mm)     | 搬运重量 |       |       |  |
|            | 5 kg | 10 kg | 15 kg |  |
| 0          | 1190 | 850   | 780   |  |
| 10         | 970  | 710   | 650   |  |
| 20         | 760  | 610   | 560   |  |
| 30         | 630  | 530   | 490   |  |
| 40         | 540  | 480   | 430   |  |
| 50         | 470  | 430   | 390   |  |
| 60         | 410  | 390   | 360   |  |

※ 距离滑块上面Cmm之处的允许负载。

## ■ 允许突出量

导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

| (单位:mm) |     |     |     |  |
|---------|-----|-----|-----|--|
|         | A   | B   | C   |  |
| 5kg     | 677 | 325 | 325 |  |
| 10kg    | 533 | 146 | 146 |  |
| 15kg    | 468 | 90  | 90  |  |



## ■ 订购型号

线性模块

|                                        |              |       |         |                  |
|----------------------------------------|--------------|-------|---------|------------------|
| LCM100 - [ ] - [ ] - LCC140 - 10 - [ ] |              |       |         |                  |
| 机器人主机                                  | 电缆长度 ※1      | 适用控制器 | 电流传感器   | 网络选项 ※2          |
| 4M: 640mm                              | 3L: 3m       |       | 10: 10A | 空白: 无            |
| 3M: 480mm                              | 5L: 5m       |       |         | CC: CC-Link      |
| 2MT: 循环部用模块                            | 3K: 3m (耐弯曲) |       |         | DN: DeviceNet™   |
|                                        | 5K: 5m (耐弯曲) |       |         | EP: EtherNet/IP™ |

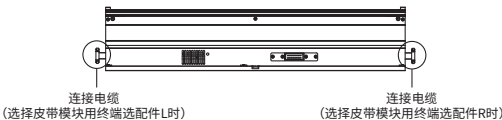
此为1个模块+1个控制器的订购型号。当需要进行多模块连接时, 请另行告知所需模块数量。

※1. 2MT用电缆为耐弯曲规格。  
※2. 2MT时必须选择网络选项。

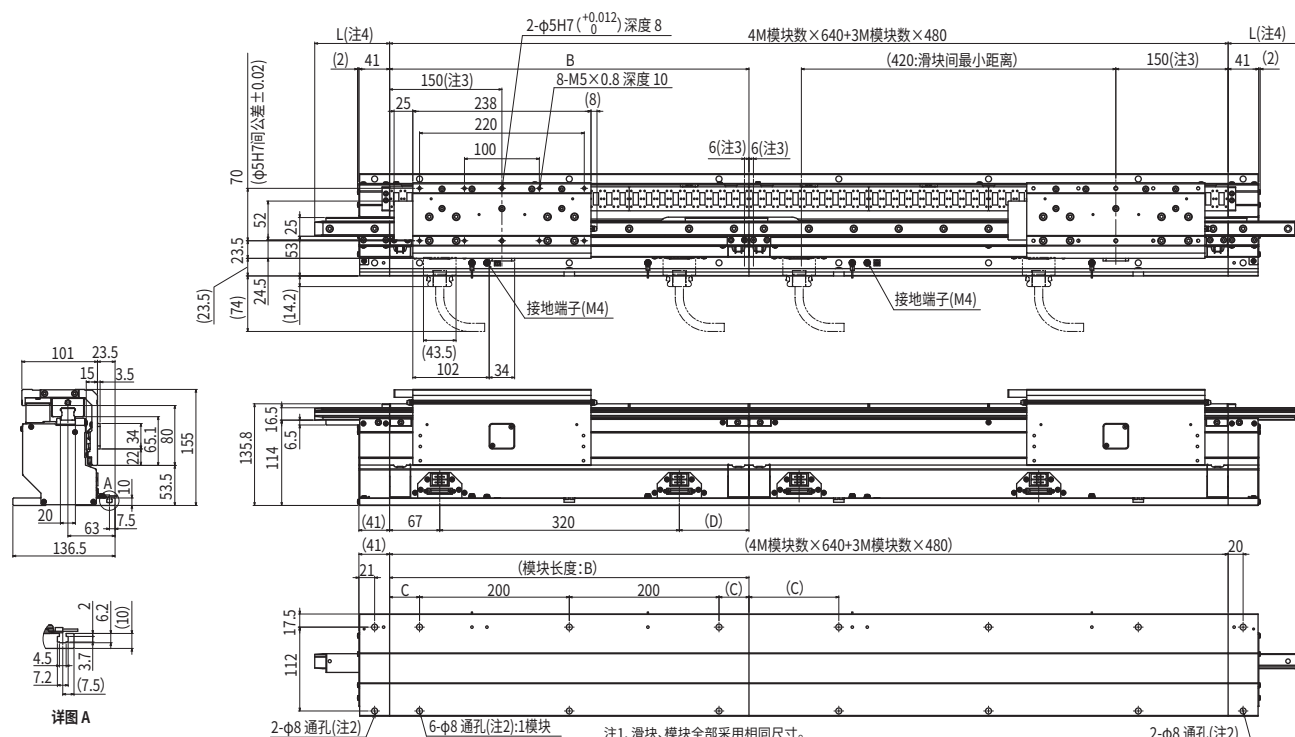
皮带模块

|                    |                  |
|--------------------|------------------|
| LCM100 - [ ] - [ ] |                  |
| 机器人主机              | 皮带模块用终端选配件 ※1 ※2 |
| 4B: 640mm          | 空白: 无            |
| 3B: 480mm          | R: 右侧连接线性模块      |
|                    | L: 左侧连接线性模块      |
|                    | RL: 两侧连接线性模块     |

※1. 连接皮带模块和线性模块时需要的零件。  
安装在皮带模块侧。  
※2. 用皮带模块伸出的连接电缆进行连接。



## LCM100-4M/3M 线性传送模块 (640mm/480mm)



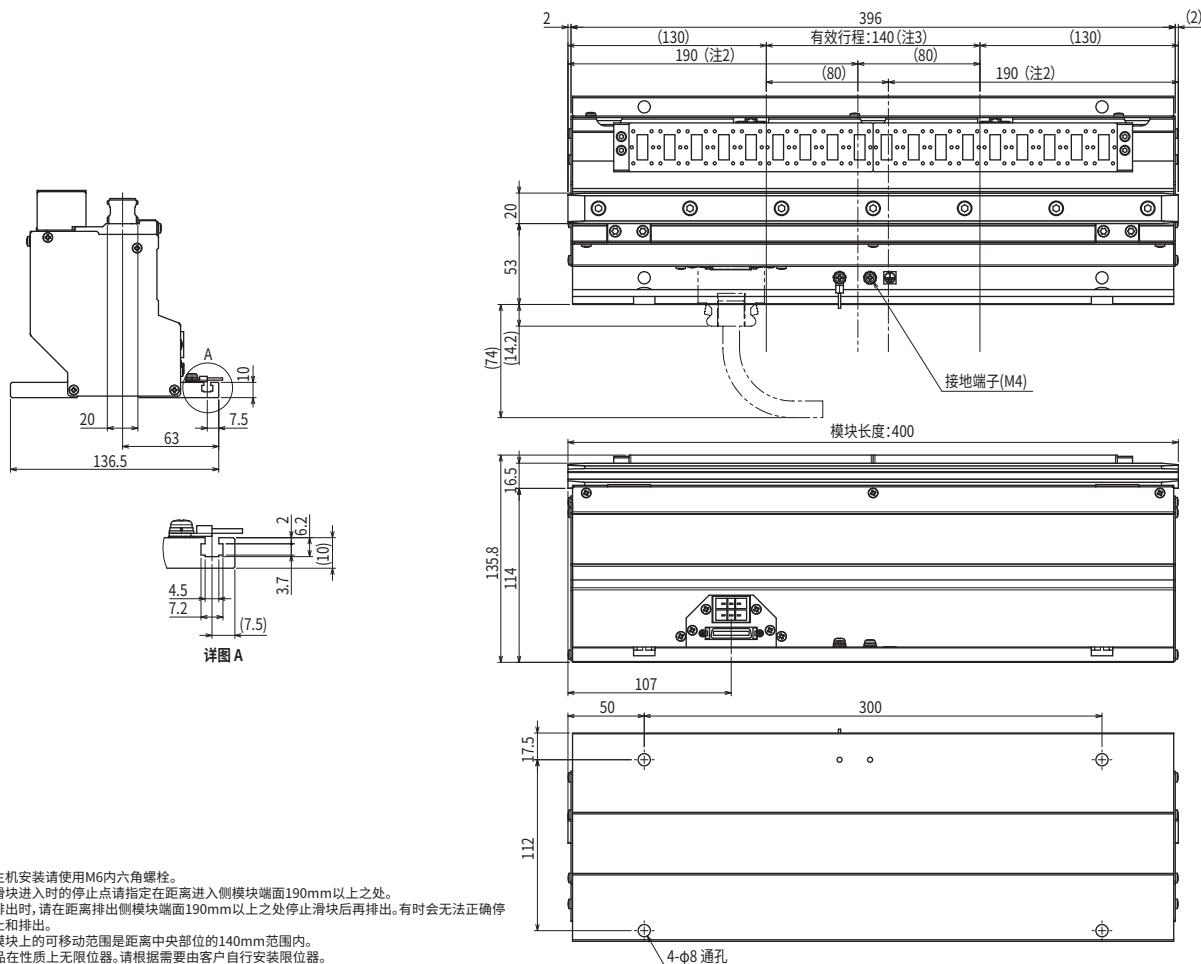
插入排出轨道长度选择表

| 行程种类 | B   | C   | D   | L   |
|------|-----|-----|-----|-----|
| 4M   | 640 | 120 | 253 | 44  |
| 3M   | 480 | 40  | 93  | 100 |
|      |     |     |     | 340 |

插入排出轨道 (mm)

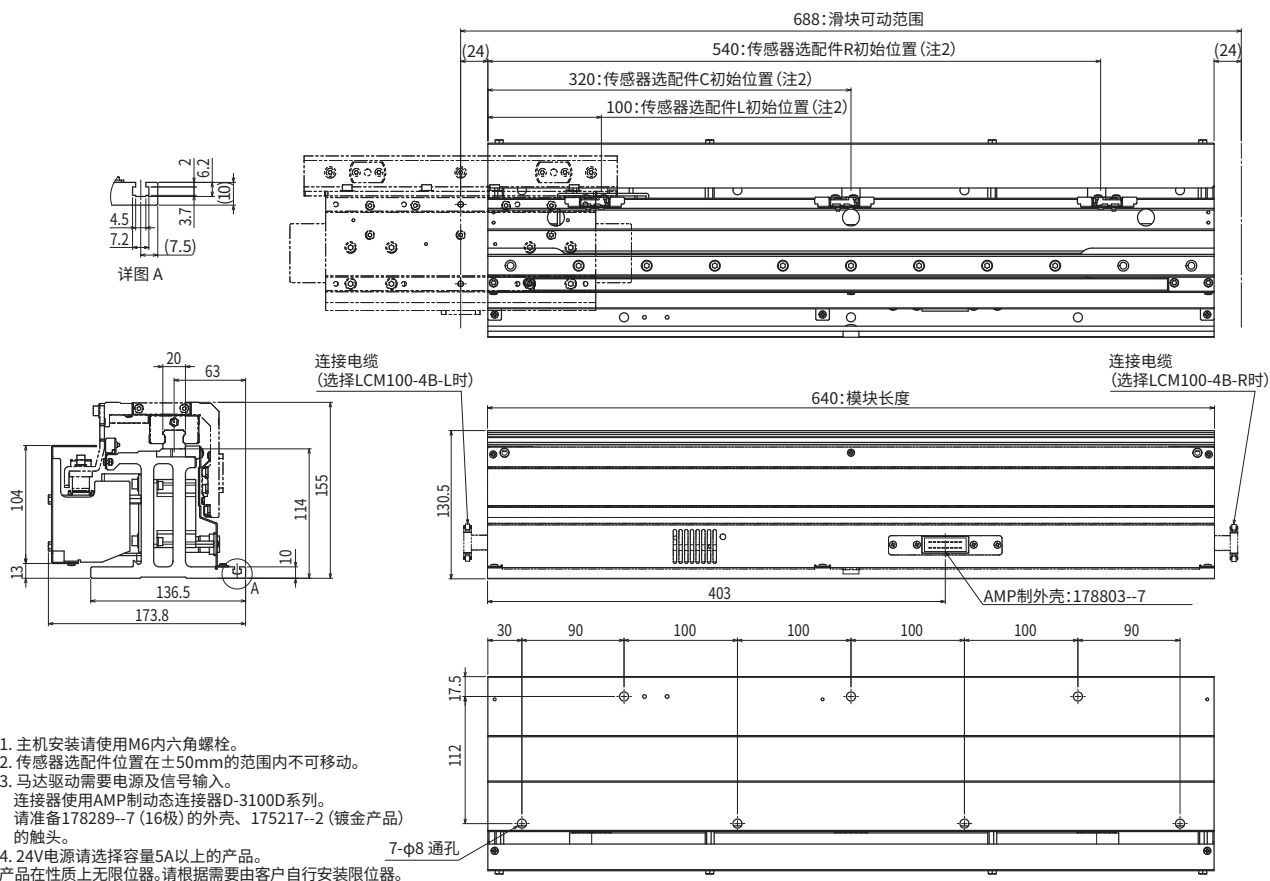
- 注1. 滑块、模块全部采用相同尺寸。  
 注2. 主机安装请使用M6内六角螺栓。  
 注3. 所连接的各模块两端±6mm以及距离搬运线端150mm的区域为滑块禁止停止区域。  
 (滑块中心位置时的尺寸。)  
 注4. 关于插入排出轨道选配件的轨道长度, 请根据左侧的“插入排出轨道长度选择表”进行选择。  
 注5. LCM100的安装方法仅限水平安装。  
 注6. 模块种类在同一搬运线内可自由组合。  
 (本图为左侧3M、右侧4M的组合。)  
 注7. 建议在插入排出轨道上安装轨道支撑零件。  
 若没有安装支撑零件, 轨道会因滑块自重而发生弯曲, 导致轨道精度降低及导轨寿命缩短。  
 ※ 产品在性质上无限位器, 请根据需要由客户自行安装限位器。

## LCM100-2MT 循环部用模块



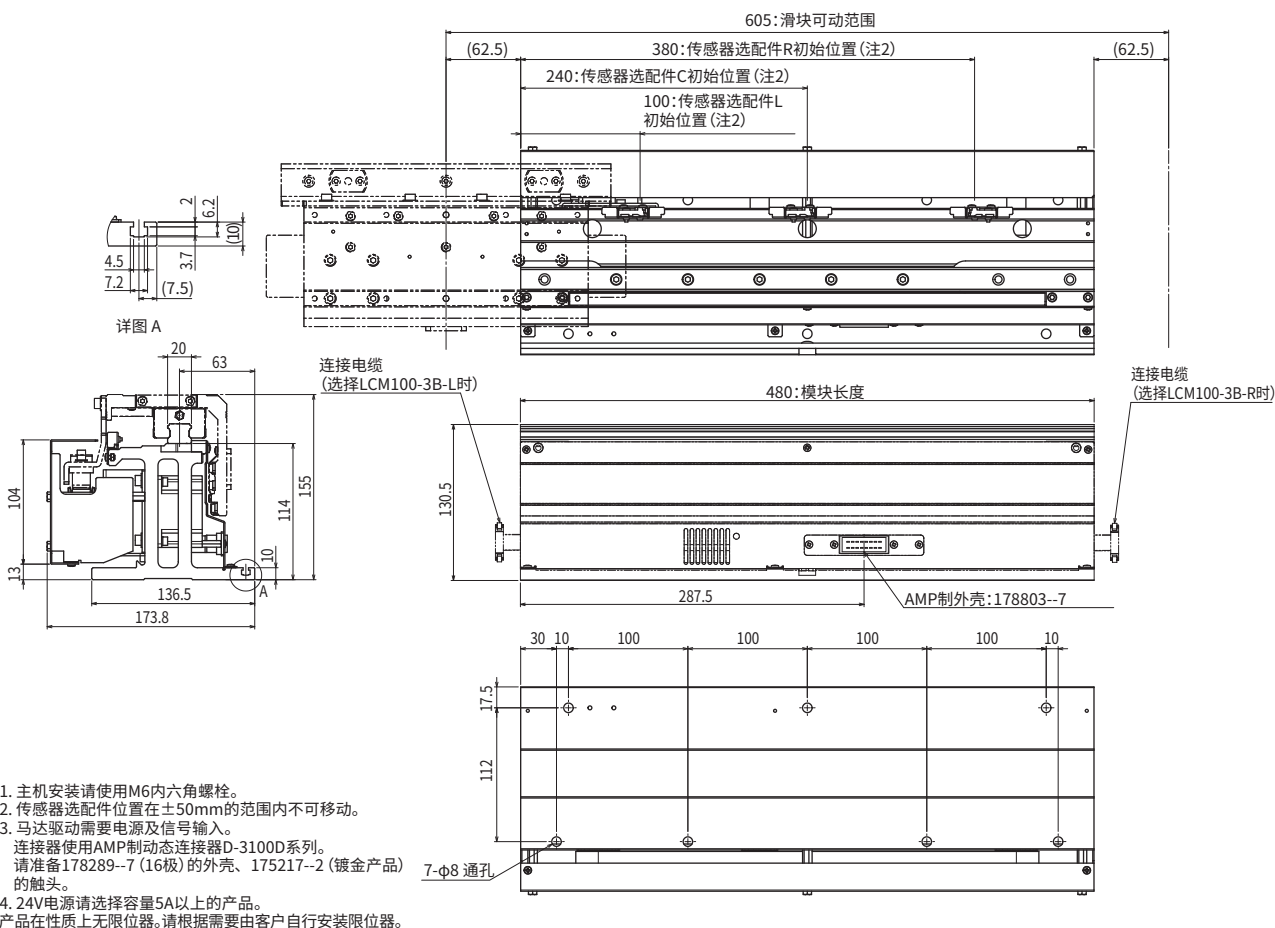
- 注1. 主机安装请使用M6内六角螺栓。  
 注2. 滑块进入时的停止点请指定在距离进入侧模块端面190mm以上之处。  
 排出时, 请在距离排出侧模块端面190mm以上之处停止滑块后再排出。有时会无法正确停止和排出。  
 注3. 模块上的可移动范围是距离中央部位的140mm范围内。  
 ※ 产品在性质上无限位器, 请根据需要由客户自行安装限位器。

## LCM100-4B 皮带模块(640mm)



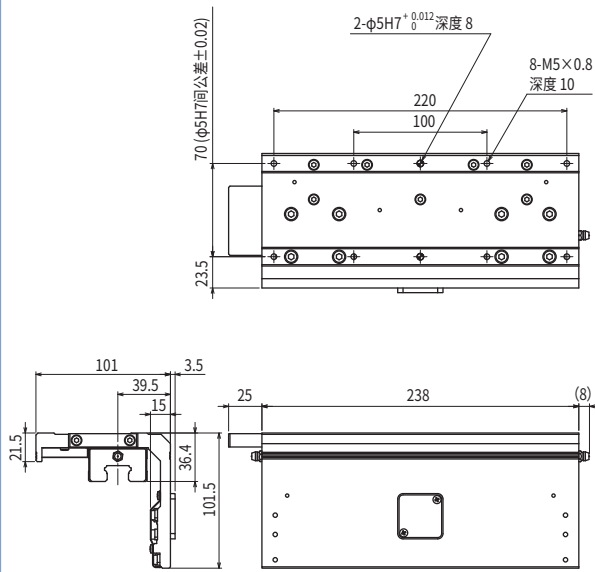
- ※1. 主机安装请使用M6内六角螺栓。
- ※2. 传感器选配件位置在±50mm的范围内不可移动。
- ※3. 马达驱动需要电源及信号输入。  
连接器使用AMP制动态连接器D-3100D系列。  
请准备178289-7 (16极) 的外壳、175217-2 (镀金产品) 的触头。
- ※4. 24V电源请选择容量5A以上的产品。
- ※产品在性质上无限位器。请根据需要由客户自行安装限位器。

## LCM100-3B 皮带模块(480mm)

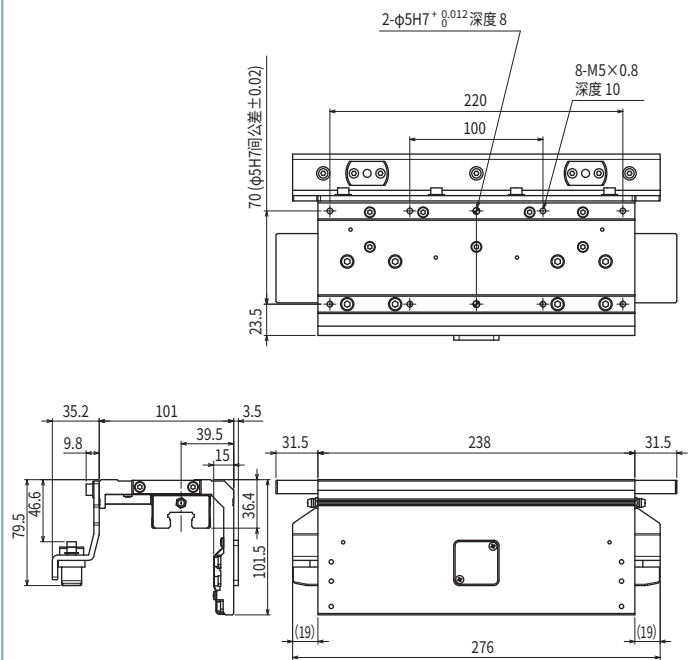


- ※1. 主机安装请使用M6内六角螺栓。
- ※2. 传感器选配件位置在±50mm的范围内不可移动。
- ※3. 马达驱动需要电源及信号输入。  
连接器使用AMP制动态连接器D-3100D系列。  
请准备178289-7 (16极) 的外壳、175217-2 (镀金产品) 的触头。
- ※4. 24V电源请选择容量5A以上的产品。
- ※产品在性质上无限位器。请根据需要由客户自行安装限位器。

## 线性模块滑块



## 皮带模块滑块



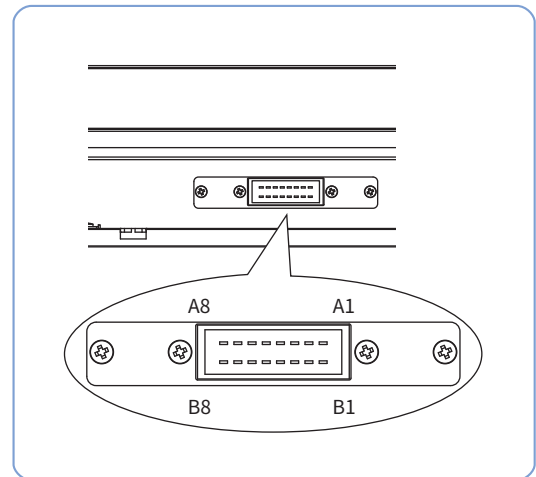
## 皮带模块输入输出信号配线示意图

### 前面板侧连接器

| 针脚编号 | 信号名称        | 作用                                |
|------|-------------|-----------------------------------|
| A1   | +24V        | 电源连接<br>DC24V (±10%)              |
| A2   | GND         |                                   |
| A3   | (空)         |                                   |
| A4   | 选配传感器 L     | 检测输出                              |
| A5   | 选配传感器 C     | 检测输出                              |
| A6   | 选配传感器 R     | 检测输出                              |
| A7   | ALARM       | 警报输出                              |
| A8   | SPEED       | 速度输出                              |
| B1   | ALARM-RESET | 警报重置输入<br>ON[L]: 重置 OFF[H]: 通常    |
| B2   | INT.VR/EXT  | 速度设定器切换输入<br>ON[L]: 内部 OFF[H]: 外部 |
| B3   | CW/CCW      | 旋转方向切换输入<br>ON[L]: CW OFF[H]: CCW |
| B4   | RUN/BRAKE   | 制动器输入<br>ON[L]: 运行 OFF[H]: 瞬时停止   |
| B5   | START/STOP  | 开始 / 停止输入<br>ON[L]: 开始 OFF[H]: 停止 |
| B6   | VRH         | (使用专用速度设定器时)                      |
| B7   | VRM         | 一侧 速度设定用电源<br>+侧 DC0 ~ 5V 1mA 以上  |
| B8   | VRL         |                                   |

※ 各输入通过外部开关使连接GND的一侧变为ON (L Level)。  
 ※ 使START/STOP信号、RUN/BRAKE信号同时ON (L Level) 时, 马达旋转。此时, 使CW/CCW信号ON (L Level) 时, 从连接器侧看滑块向左移动, OFF (H Level) 时滑块向右移动。  
 ※ 使RUN/BRAKE信号ON (L Level) 时, 若START/STOP信号OFF (H Level), 则马达自然停止。根据动作速度, 滑块可能会超限数10mm~数100mm。  
 ※ 使START/STOP信号ON (L Level) 时, 若RUN/BRAKE信号OFF (H Level), 则马达瞬时停止, 滑块的超限可被控制到极小。

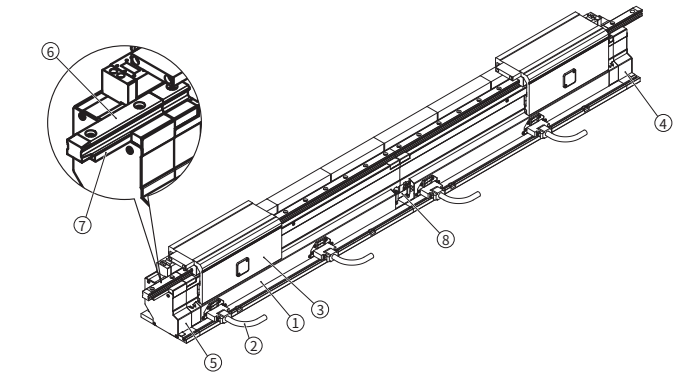
### 针脚排列图



具体考虑购买线性传送模块LCM100时, 请事先与我们就有关规格、限制事项等详细情况进行讨论。我们会听取客户的希望和要求, 请与本公司营业部门联系。

# LCM100

## LCM100/LCC140附属零件



- ① 模块
- ② 机器人电缆
- ③ 滑块
- ④ 终端选配件 (R侧)
- ⑤ 终端选配件 (L侧)
- ⑥ 插入排出轨道
- ⑦ 模块连接体 (带紧固螺栓)
- ⑧ 模块连接电缆

### ■ LCM100主机

#### LCM100模块



|        |                      |
|--------|----------------------|
| ① 线性模块 |                      |
| 型号     | LCM100-4M            |
|        | KDJ-M2020-40 (640mm) |
|        | LCM100-3M            |
|        | KDJ-M2020-30 (480mm) |
|        | LCM100-2MT (循环部用)    |
|        | KDJ-M2022-20 (400mm) |
| 皮带模块   |                      |
| 型号     | LCM100-4B            |
|        | KDJ-4K111-40 (640mm) |
|        | LCM100-3B            |
|        | KDJ-4K111-30 (480mm) |

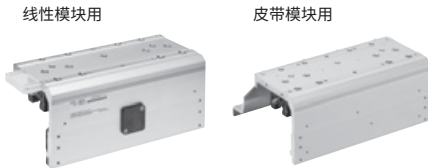
#### 线性模块用机器人电缆

需要配备与模块数量相同的电缆。



|    |                         |
|----|-------------------------|
| 型号 | LCM100-4M/3M用           |
|    | KDJ-M4710-30 (3m×2根)    |
|    | KDJ-M4710-50 (5m×2根)    |
|    | LCM100-2MT用             |
|    | KDJ-M4721-30 (耐弯曲3m×1根) |
|    | KDJ-M4721-50 (耐弯曲5m×1根) |

#### 滑块

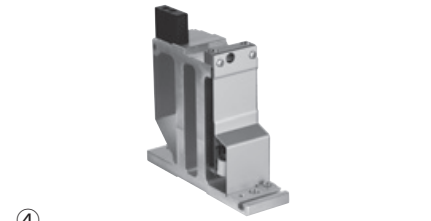


|        |              |
|--------|--------------|
| ③ 线性模块 |              |
| 型号     | KDJ-M2264-00 |
| 皮带模块   |              |
| 型号     | KDJ-M2264-10 |

### ■ LCM100用零件

#### 线性模块用终端选配件 (R侧)

安装在模块右端的零件。  
每条搬运线<sup>※1</sup>需要1个。  
不进行多模块串联, 单独使用模块时需要1个。



|    |              |
|----|--------------|
| ④  |              |
| 型号 | KDJ-M2021-R0 |

#### 线性模块用终端选配件 (L侧)

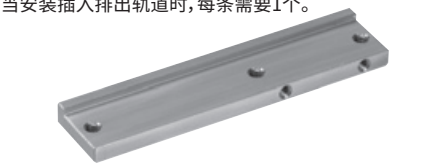
安装在模块左端的零件。  
每条搬运线<sup>※1</sup>需要1个。  
不进行多模块串联, 单独使用模块时需要1个。



|    |              |
|----|--------------|
| ⑤  |              |
| 型号 | KDJ-M2021-L0 |

#### 模块连接体 (带紧固螺栓)

连接各个模块的连接体。  
构成搬运线<sup>※1</sup>所需数量为 [(模块台数)-1] 个。另外, 当安装插入排出轨道时, 每条需要1个。



|    |                                   |
|----|-----------------------------------|
| ⑦  |                                   |
| 型号 | KDJ-M6100-00 (44mm)               |
|    | KDJ-M6100-10 (100mm) <sup>※</sup> |

#### 模块连接电缆

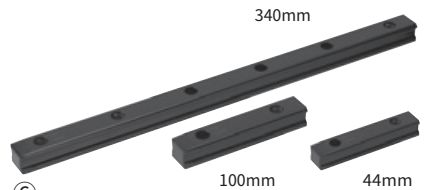
连接各个模块的电缆。  
每条搬运线<sup>※1</sup>上的所需数量为 [(模块台数)-1] 根。



|    |              |
|----|--------------|
| ⑧  |              |
| 型号 | KDJ-M4811-00 |

#### 插入排出轨道

附带锥形体的轨道。  
每条搬运线<sup>※1</sup>最多可安装2根。



|    |                                   |
|----|-----------------------------------|
| 型号 | 44mm : KDJ-M6200-00 (附带44mm专用连接块) |
|    | 100mm : KDJ-M2222-10              |
|    | 160mm : KDJ-M2222-20 <sup>※</sup> |
|    | 220mm : KDJ-M2222-30 <sup>※</sup> |
|    | 280mm : KDJ-M2222-40 <sup>※</sup> |
|    | 340mm : KDJ-M2222-50              |

<sup>※</sup> 非库存品, 需要一定交货期。

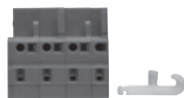
<sup>※1</sup> 多台模块连接在一起的状态称作搬运线。

<sup>※</sup> 将100mm的插入排出轨道安装至L侧时, 请使用该零件。

## ■ LCC140控制器用零件

### 电源连接器+接线杆

每台LCC140需要1个。



|    |              |
|----|--------------|
| 型号 | KAS-M5382-00 |
|----|--------------|

### HPB仿真连接器

拆下手持编程器HPB的状态下运转时，连接HPB连接器。  
每台LCC140需要1个。



|    |              |
|----|--------------|
| 型号 | KDK-M5163-00 |
|----|--------------|

### SAFETY连接器

每台LCC140需要1个。



未布线 (插头+外壳套件)



已布线<sup>\*</sup>

|    |                                 |
|----|---------------------------------|
| 型号 | 未布线 : KDK-M5370-10              |
|    | 已布线 <sup>*</sup> : KDK-M5370-00 |

<sup>\*</sup> 已布线的连接器是在连接器内部加上解除紧急停止的配线。线性传送带需要实施动作检查及调试时请选择。

## ■ 搬运线构成零件

### LINK电缆

每条搬运线上的所需数量为 ([模块台数] - 1) 根。



|    |                   |
|----|-------------------|
| 型号 | 1m : KDK-M5361-10 |
|    | 3m : KDK-M5361-30 |
|    | 5m : KDK-M5361-50 |

### 终端电阻连接器

当连接模块使用时，每条搬运线上需要2个。



|    |              |
|----|--------------|
| 型号 | KDK-M5361-00 |
|----|--------------|

### 防尘罩 (LINK连接器用)

安装在未插入LINK电缆终端电阻连接器的插口上的外罩。  
不进行多模块串联，单独使用模块时需要2个。  
※2MT 时必须使用。

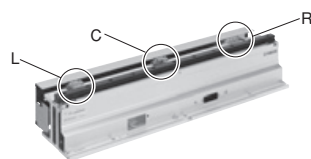


|    |                        |
|----|------------------------|
| 型号 | KDK-M658K-00 (MDR20针用) |
|----|------------------------|

## ■ 可选零件

### 皮带模块用接近传感器

确认滑块位置的传感器。为防止滑块发生碰撞、确保顺畅动作而安装。



|    |                      |
|----|----------------------|
| 型号 | L (左) : KDJ-M2205-L0 |
|    | C (中) : KDJ-M2205-C0 |
|    | R (右) : KDJ-M2205-R0 |

### 手持编程器 HPB/HPB-D

可使用此装置执行机器人的手动操作、程序的输入和编辑、示教、参数设定等所有操作。  
采用画面显示的对话方式进行操作，初用者也可轻松掌握使用方法。



HPB-D



HPB-D 背面 (带使能开关)

|    |                                     |
|----|-------------------------------------|
| 型号 | HPB : KBB-M5110-01                  |
|    | HPB-D : KBB-M5110-21 (CE规格/带3位使能开关) |

### 辅助软件POPCOM<sup>+</sup>

#### ● POPCOM<sup>+</sup>软件



|    |              |
|----|--------------|
| 型号 | KBG-M4966-00 |
|----|--------------|

※需要在多台电脑上安装本软件时，必须为每台电脑都购买一套软件。  
此时，可按追加注册价格享受优惠。  
详情请咨询本公司。

#### ● POPCOM<sup>+</sup>运行环境

|         |                                                      |
|---------|------------------------------------------------------|
| OS      | Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (适用版本 V.2.1.1 ~) |
| CPU     | 所使用的OS应高于推荐环境                                        |
| 内存      | 所使用的OS应高于推荐环境                                        |
| 硬盘      | 安装驱动器中需留出50MB的剩余空间                                   |
| 通信方式    | RS-232C                                              |
| 可使用的控制器 | SRCX ~ SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140 <sup>※1</sup>  |

※ 1. LCC140支持Ver. 2.1.1以上版本。

※ Windows是美国 Microsoft Corporation在美国及其它国家的注册商标。

#### ● POPCOM<sup>+</sup>用通信电缆 (5m)

POPCOM<sup>+</sup>用通信电缆。  
请从 USB 连接用、D-Sub 连接用中选择。



USB



D-Sub

|    |                       |              |
|----|-----------------------|--------------|
| 型号 | USB型 (5m)             | KBG-M538F-00 |
|    | D-Sub型 9Pin-9Pin (5m) | KAS-M538F-10 |

※ USB电缆支持Windows 2000/XP以上。  
※ POPCOM<sup>+</sup>、VIP<sup>+</sup>、RCX-Studio Pro的通信电缆通用。  
※ 通信电缆用USB驱动程序可从WEB网站上下载。

# LCM100

## RFID

### RFID (BALLUFF GmbH制)※

读写器电缆



※ 耐弯曲电缆

|    |                    |
|----|--------------------|
| 型号 | 3m : KDK-M6300-00  |
|    | 5m : KDK-M6300-10  |
|    | 10m : KDK-M6300-20 |
|    |                    |

### RFID (OMRON株式会社制)

天线、放大器、控制器、电缆



|    |                        |
|----|------------------------|
| 型号 | 0.5m+2m : KDK-M6300-A0 |
|----|------------------------|

### 防尘罩 (RFID用)

不使用RFID时装在插口上的外罩。(标准附件)



|    |                        |
|----|------------------------|
| 型号 | KDK-M658K-10 (MDR26针用) |
|----|------------------------|

根据出口国(使用国家)的不同, RFID 系统可能无法使用。当进行选定时,请务必事先咨询本公司营业部。

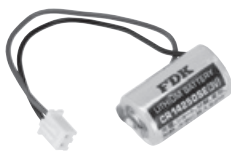
## 维护用零件

### LCM100用机器人电缆



|    |                      |
|----|----------------------|
| 型号 | 固定电缆                 |
|    | KDJ-M4751-30 (3m×1根) |
|    | KDJ-M4751-50 (5m×1根) |
|    | 耐弯曲电缆                |
|    | KDJ-M4755-30 (3m×1根) |
|    | KDJ-M4755-50 (5m×1根) |

### 系统备份用锂离子电池



|    |              |
|----|--------------|
| 型号 | KDK-M4252-00 |
|----|--------------|

### LCC140用更换过滤器(5个装)



|    |              |
|----|--------------|
| 型号 | KDK-M427G-00 |
|----|--------------|

## 线性模块用控制器

# LCC140基本规格

## 控制器LCC140基本规格

|         |                                         |
|---------|-----------------------------------------|
| 可控制的机器人 | 线性传送模块 LCM系列                            |
| 外径尺寸    | W402.5×H229×D106.5mm                    |
| 主机重量    | 4.8kg                                   |
| 输入电源电压  | 单相AC200～230V±10%以内 (50/60Hz)            |
| 最大功耗    | 350VA (驱动1台LCM100-4M滑块时)                |
| 外部输入输出  | SAFETY                                  |
|         | RS-232C (RFID专用)                        |
|         | RS-232C (HPB用 / POPCOM <sup>+</sup> 兼用) |
| 网络选项    | 兼容CC-Link Ver.1.10、远程设备站 (2个站)          |
|         | DeviceNet <sup>TM</sup> 从站 1个节点         |
|         | EtherNet/IP <sup>TM</sup> 适配器 2端口       |
| 手持编程器   | HPB、HPB-D (软件版本24.01以上)                 |



## LCC140控制器外观图

