

コントローラ仕様

型式	HNC-X8M	HNC-96E	HNC-96DS	HNC-96GR	HNC-91
タイプ	スタンドアロンタイプ	スタンドアロンタイプ	システム制御盤組込タイプ	スタンドアロンタイプ	スタンドアロンタイプ
標準外形寸法 mm	W215×D430×H400	W216.6×D401.6×H400	①W400×D162.2×H310 ②W460×D162.2×H310	W570×D435×H515	W68×D126×H188
質量 kg	29	20	11	63	0.8
入力電源	三相AC200～240V±10% (単相仕様※1も選択可能) ※1：単相仕様はロボットの スペックが変動します	三相AC200～230V±10% (単相仕様※1も選択可能) ※1：単相仕様はロボットの スペックが変動します			単相※1AC200～230V±10% ※1：単相仕様はロボットの スペックが変動します
安全カテゴリ	Category 3	Category 3	制御盤に依存します	Category 3	Category B
制御軸数	最大6軸※2 ※2：モータ容量により変動します	最大4軸※2 ※2：モータ容量により変動します	最大6軸※2 ※2：モータ容量により変動します	標準4軸※2 ※2：モータ容量により変動します	1軸※3 ※3：リンク接続で最大3軸 (オプション)
外部 インターフェース	パラレルI/O CC-Link Device Net Ethernet/IP LAN (RS-232C)※4 ※4：()内はオプション	パラレルI/O CC-Link Device Net	パラレルI/O CC-Link Device Net Ethernet/IP LAN RS-232C	パラレルI/O CC-Link Device Net Ethernet/IP LAN	CC-Link Device Net RS-232C
適応ロボット (参考)	直交小型ロボット スカラ型ロボット等	直交小型ロボット スカラ型ロボット等	直交小型ロボット スカラ型ロボット等	ガントリーロボット	直交小型ロボット スカラ型ロボット等
備考				IP20 (強制ファン) IP50 (BOXファン)	

Hirata