

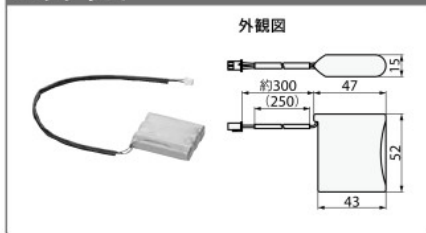
■DRCXコマンド一覧表

言語名	意味
MOVA	ポイントデータの位置に移動
MOVI	ポイントデータ量だけ、現在位置より移動
MOVF	指定したDI入力があるまで移動
JMP	指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPF	入力条件により、指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPB	汎用入力またはメモリ入力が指定状態のとき、指定ラベルにジャンプ
L	JMP文、JMPF文などのジャンプ先を定義
CALL	他のプログラムの実行
DO	汎用出力またはメモリ出力のON/OFFを行う
WAIT	汎用入力またはメモリ入力が指定状態になるまで待つ
TIMR	指定時間だけ次のステップに進むのを待つ
P	ポイント変数の定義
P+	ポイント変数に1を加算
P-	ポイント変数から1を減算
SRVO	サーボのON/OFFを行う
STOP	プログラム実行の一時中断
MAT	マトリクスの定義
MSEL	移動マトリクスの指定
MOVMT	マトリクス上の指定パレットワーク位置に移動
JMPC	カウンタ配列変数Cが指定値と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
JMPD	カウンタ変数Dが指定値と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
CSEL	カウンタ配列変数Cの配列要素の指定
C	カウンタ配列変数Cの定義
C+	カウンタ配列変数Cに指定値を加算
C-	カウンタ配列変数Cから指定値を減算
D	カウンタ変数Dの定義
D+	カウンタ変数Dに指定値を加算
D-	カウンタ変数Dから指定値を減算
ORGN	全軸または指定軸の原点復帰動作を実行
ACHA	位置指定のアーチモーションを定義
ACHI	距離指定のアーチモーションを定義
DRVA	指定した軸を、ポイントデータの位置に移動
DRVI	指定した軸を、ポイントデータ量だけ現在位置より移動
SHFT	指定したポイントデータだけ座標位置をシフト実行
TON	指定したタスクを実行
TOFF	指定したタスクを停止
JMPP	軸の位置関係が指定された条件と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
MOVL	直線補間移動の実行
MOVC	円弧補間移動の実行

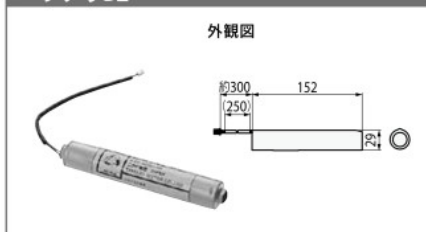
■アブソバッテリーB1/B2

アブソデータバックアップ用バッテリーです。設備停止時間にあわせ、B1、B2の2つの容量をご用意しています(ご注文時にB1もしくはB2のいずれかをお選びください)。

バッテリーB1



バッテリーB2



● バッテリーB1/B2基本仕様

仕様項目	B1	B2
型式	KR4-M4251-10	KR4-M4251-00
電池の種類	ニカド蓄電池	
電池容量	3.6V/700mAh	3.6V/2,000mAh
データ保持時間*	120時間	340時間
外形寸法	W52×D47×H15mm	φ29×L152mm
本体質量	80g	280g
ケーブル長	300mm	300mm

※ 電池が満充電状態で電源をOFFした場合。

■標準付属品

I/Oコネクタ



型式 KR4-M4421-00