

CAN通信で省エネを!

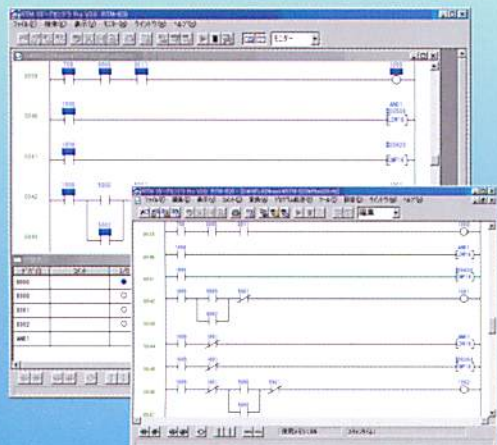
小型マイコン・コントローラ RTM-1000シリーズ



防水コネクタも対応

RTM-1000シリーズは、CAN (Controller Area Network) 機能搭載マイコンを使用し、一般産業用機器への組み込みを可能とした、プログラマブルな電子制御装置です。

主制御機能、入力機能、出力機能、アナログ入力機能などの、CAN通信端末装置で構成され、各端末間をCANバスケーブルで接続します。必要に応じてそれらの端末装置を、増減することによって、最適な電子制御装置の構築が可能となります。また、CANは、シリアル通信でありながら、耐ノイズ性能に優れています。このため、制御系のネットワークに有効で、分散型制御方式を可能とし、『省配線化』が実現できますので、省エネ対策に有効な手段となります。



上位制御機 (PLC) との接続も、中継ユニット (RS422/CAN 変換) を別途御用意していますので、既存のアプリケーションとの融合も容易です。

制御プログラムは、主制御機能の端末装置が担います。ユーザーは、CAN通信を、全く意識することなく、プログラミングが可能な、別売りの専用プログラム開発ツールを用意しています。また、当ツールは、ラダーシーケンス回路図でのプログラミングとなります。

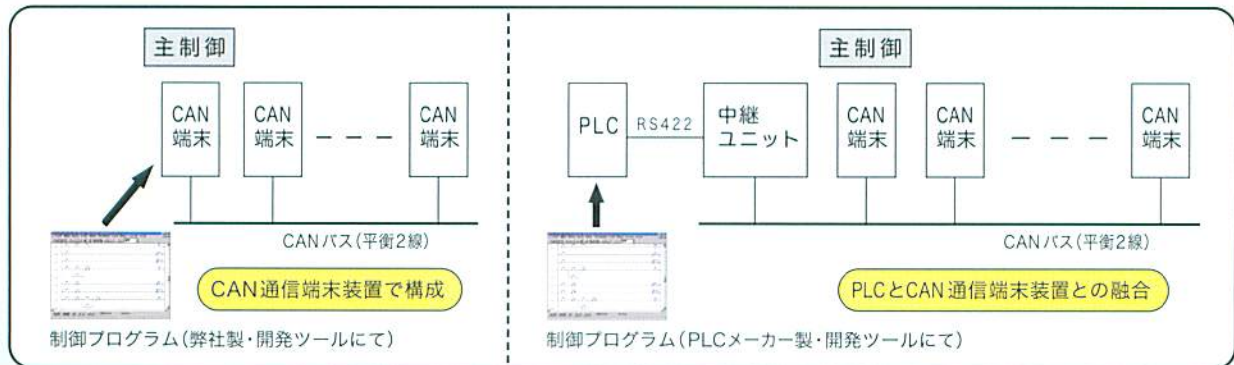
株式会社リパーテック

○概略仕様

型式	RTM-1009R-C	RTM-1008X-C	RTM-1008YR-C	RTM-1002AD-C	
機能	入力：5点 出力：4点	入力：8点	出力：8点	アナログ入力：2点 (絶縁型/CH間は非絶縁)	
性能	入力：フォトカプラー 出力：リレー接点 AC250V 2A	入力：フォトカプラー	出力：リレー接点 AC250V 2A	入力：0-5V 0-10V 4-20mA 分解能：12ビット(4095)	
通信機能	CANバス 1ch CAN2.0B ISO11898準拠	CANバス 1ch CAN2.0B ISO11898準拠	CANバス 1ch CAN2.0B ISO11898準拠	CANバス 1ch CAN2.0B ISO11898準拠	
外部接続部	M3フリー端子ネジ	M3フリー端子ネジ	M3フリー端子ネジ	M3フリー端子ネジ	
電源電圧	DC24V	DC24V	DC24V	DC24V	
耐環境性能	使用温度範囲	-20°C~70°C	-20°C~70°C	-20°C~70°C	
	保存温度範囲	-40°C~85°C	-40°C~85°C	-40°C~85°C	
	耐ノイズ性能 (※1)	±2KV 1μsec 20msec 繰返し インパルスノイズ	±2KV 1μsec 20msec 繰返し インパルスノイズ	±2KV 1μsec 20msec 繰返し インパルスノイズ	±2KV 1μsec 20msec 繰返し インパルスノイズ
	耐振動性能	10-55Hz スイープ 往復1分 全振幅 1.15mm (MAX 7G) XYZ 方向各2時間	10-55Hz スイープ 往復1分 全振幅 1.15mm (MAX 7G) XYZ 方向各2時間	10-55Hz スイープ 往復1分 全振幅 1.15mm (MAX 7G) XYZ 方向各2時間	10-55Hz スイープ 往復1分 全振幅 1.15mm (MAX 7G) XYZ 方向各2時間
ユーザー プログラム機能	開発ツール ラダーアセンブラー ProV4	---	---	---	

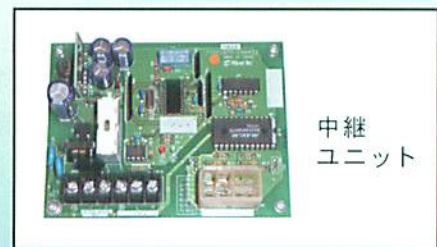
※1) DC24V電源に、スイッチング電源を設けて、ACラインにノイズを印加。

○アプリケーション



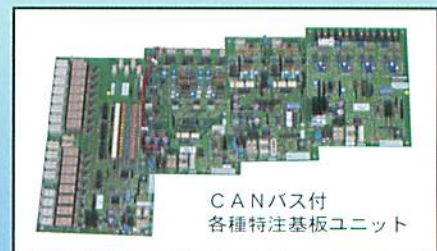
○特徴

- CANバスの接続で、完全分散型制御システムを構築し、省配線化の実現が可能。
- CANの通信を全く気にすることなく、ユーザープログラム開発が可能。(弊社製・専用開発ツールを御使用の場合)
- 電子回路部を樹脂モールドしているため、結露や振動に対して、安心して使用が可能。



○用途

- 一般産業機械の組込用電子制御装置として。
- 各種産業用制御盤内のシーケンスコントローラーとして。
- 船舶用機器の組込用電子制御装置として。
- 大型農業機械の組込用電子制御装置として。
- 建設機械や特殊作業者の組込用電子制御装置として。



仕様は改善のため、予告なく変更することがあります。

== お問い合わせ先 ==

株式会社リバーテック
River Tec CORPORATION

〒799-1537
愛媛県今治市宮ヶ崎甲882-5
TEL: 0898-47-5050
FAX: 0898-47-5055
URL: <http://www.rivertec.co.jp>