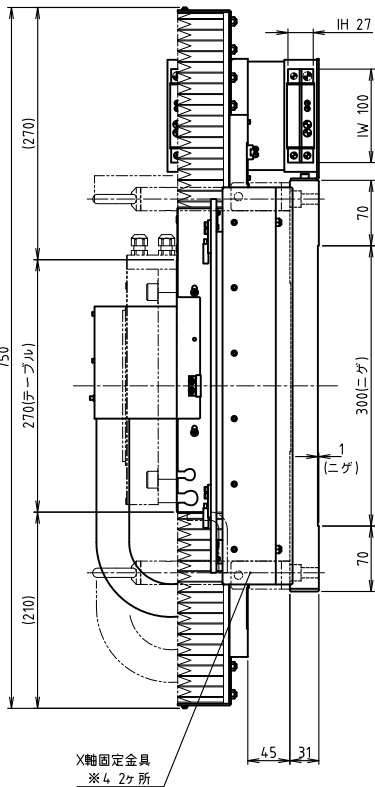
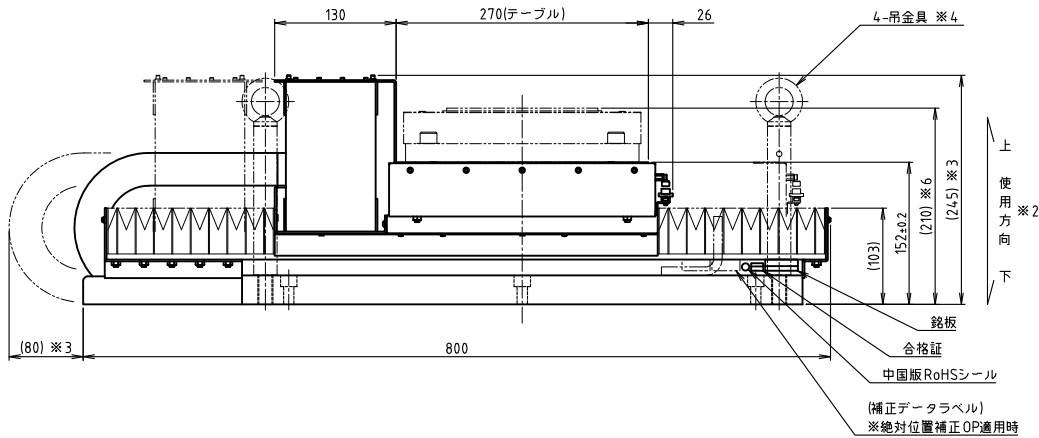
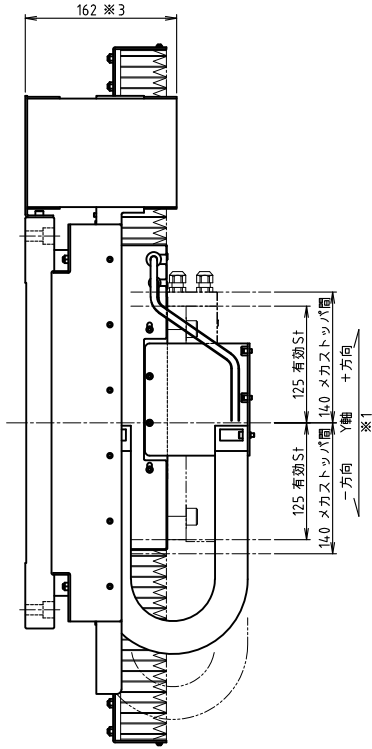


表 面 組 せ		
	50-S ▽	12.5-S ▽▽
		6.3-S ▽▽▽



※ : +0T=F0T
-0T=R0T

※1: 本図はメカストップ部のセンタ位置にて全ての輪を作図しています。
 エンコーダは、シフト型絶対プリアンプユニットにエンコーダ ST1708Aを使用します。
原点位置は、初期設定では各有効ストロークの中央付近(±20mm範囲)となっております。
原点位置の微調整はドライバパラメータにて原点位置の調整を行うことができます。
原点位置の調整は、装置の制御方式により方法が異なります。
 (制御方式: コントローラ/NCタイプ、SCSNET3、MECHATROLINK-3など)
 また、機械の正しい方向は、装置のパラメータ設定にて変更することができます。
 ※2: 詳細は、装置の取扱説明書を参照ください。
 ※3: ステージの取付方向は、水平上向きです。
 ※4: ケーブルチャリアの膨らみに拠る余裕分は除きます。
 ※5: 搬送時に、ジャバラを開いた状態で可動部は元の仮想原点位置にて固定金具で固定します。
通電動作前には、固定金具を取り外し、ケーブルを添付するボルトで固定してください。
その後、ジャバラが問題なく伸縮することを確認し、通電動作してください。
 ※6: ステージについて
全輪長にケーブル/エンコーダケーブル長は、選択された長さのケーブルを使用しステージ内
し、ステージ端面より引き出します。
このためステージ端面よりケーブル長は選択されたケーブル長とは異なります。
引き出し長さの目安は納入仕様書を参照ください。
 ※7: 軸オプションとして、αDISCモータND250-55-F/SPSPを組合せ可能です。
 組合せモータの高精度度OPにより長さ分が異なります。
 FTS: 210 ±0.4、FSP: 209.8 ±0.4
 ※8: 事故の原因は、以下のいずれかの深さ以上にボルトをねじ込む事ややめてください。
 また、グザリ穴は、ボルトの頭が完全に沈む物を使用してください。
 ※9: その他仕様については、納入仕様書を参照ください。

[illegible]