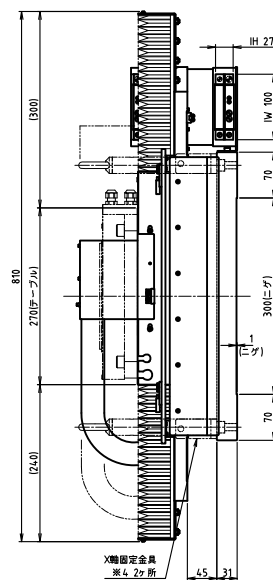
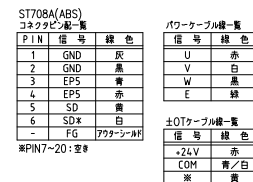
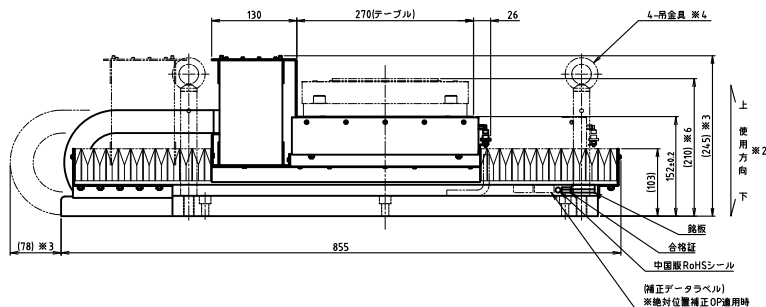
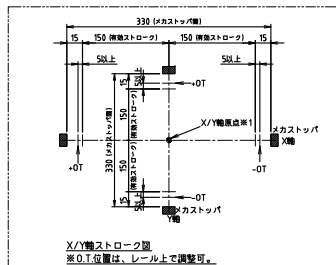


表 面 組 合			
	50-S ▽	12.5-S ▽▽	6.3-S ▽▽▽



※1: 本稿はメカカップのワンポイント解説としてのご覧いただけます。
 エンコーダは、ミッドレンジプラットフォームエンコーダ ST708A を使用します。
 原価低減は、初期設定では各動作ストロークの中間位置に、420mm間隔を一定としておきます。
 原価低減の最速型はドライバーモーターで中間位置の中間位置に付くこととなります。
 原価低減の最速型は、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 原価低減の最速型は、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※2: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※3: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※4: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※5: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※6: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※7: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。
 ※8: ジョイントローラーは、緩急制御よりより力強い付くこととなります。

[illegible]