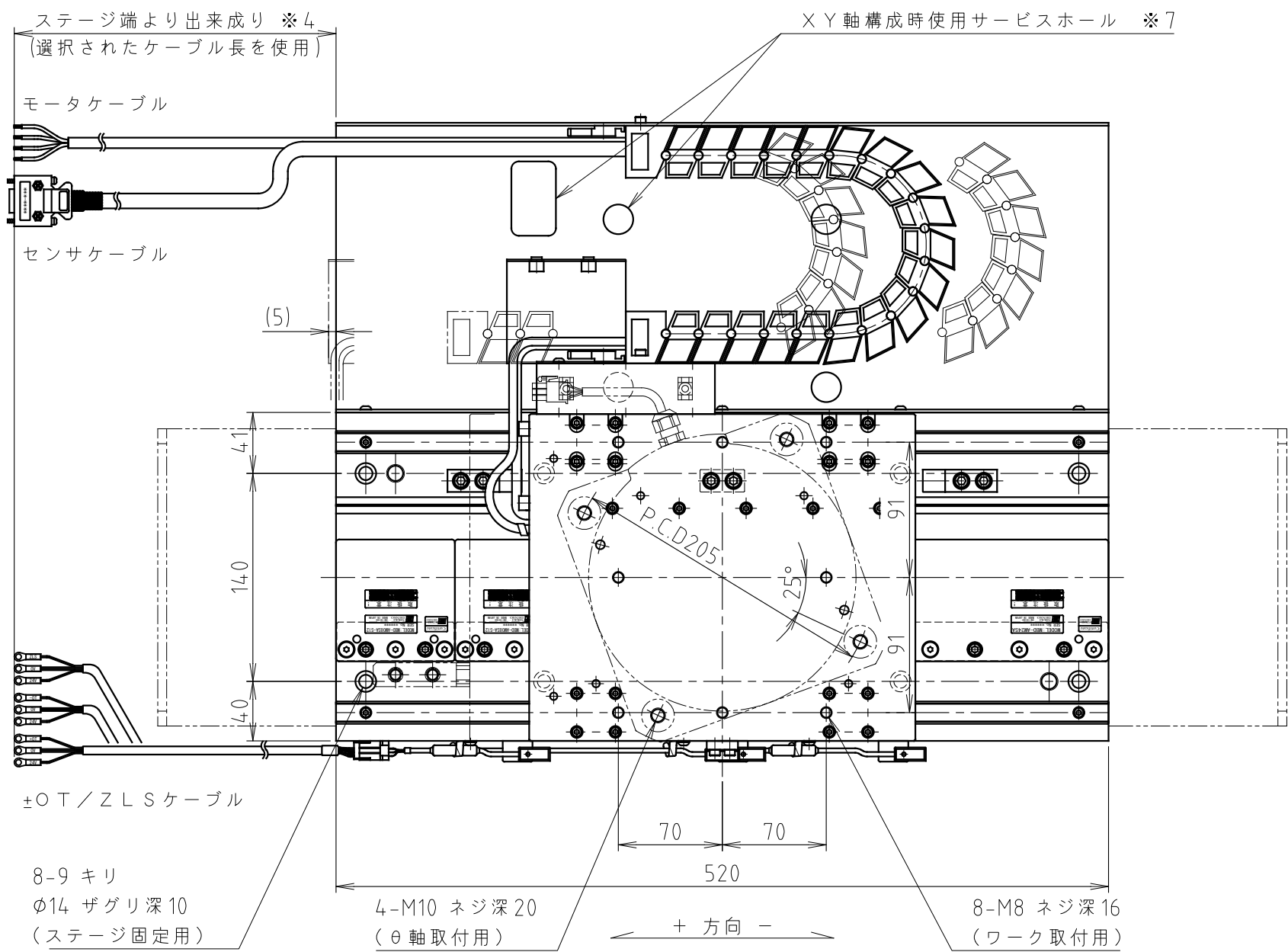




※1: 本図はストロークのセクタ位置にて全ての軸を作図しています。
 原点位置は、ストローク図中に指示する位置といたします。
 原点位置の調整は、装置の制御方式により方法が異なります。
 (制御方式: コントローラ/ドライバタイプ、SSCNET3、MECHATROLINK-3など)
 また、機械の正負方向は、装置: V C 2 シリーズのパラメータ設定にて変更することが出来ます。
 詳細は、装置の取扱説明書を参照ください。

※2: 本ステージの取付方向は、水平上向き、水平下向きです。

※3: ケーブルベアの彫らみに契る余裕寸法は除きます。

※4: ケーブル長について
 全軸共にモータ/センサケーブル長は、選択された長さのケーブルを使用しステージ端面より出来
 成りの長さとなります。
 したがって、ケーブルをステージ内で引き回す為、ステージより引き出されるケーブル長は選
 択されたケーブル長より短くなりますのでご注意ください。

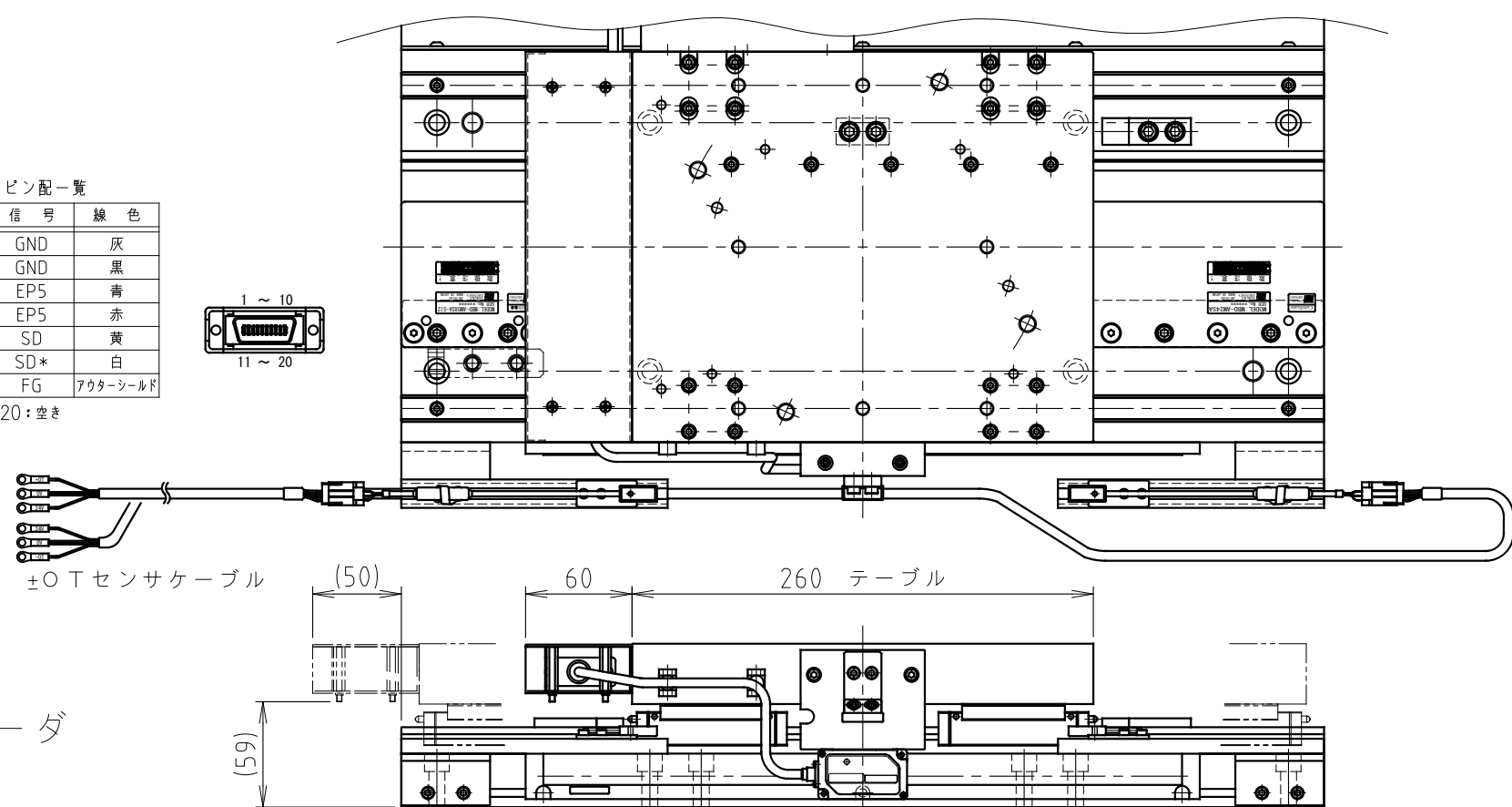
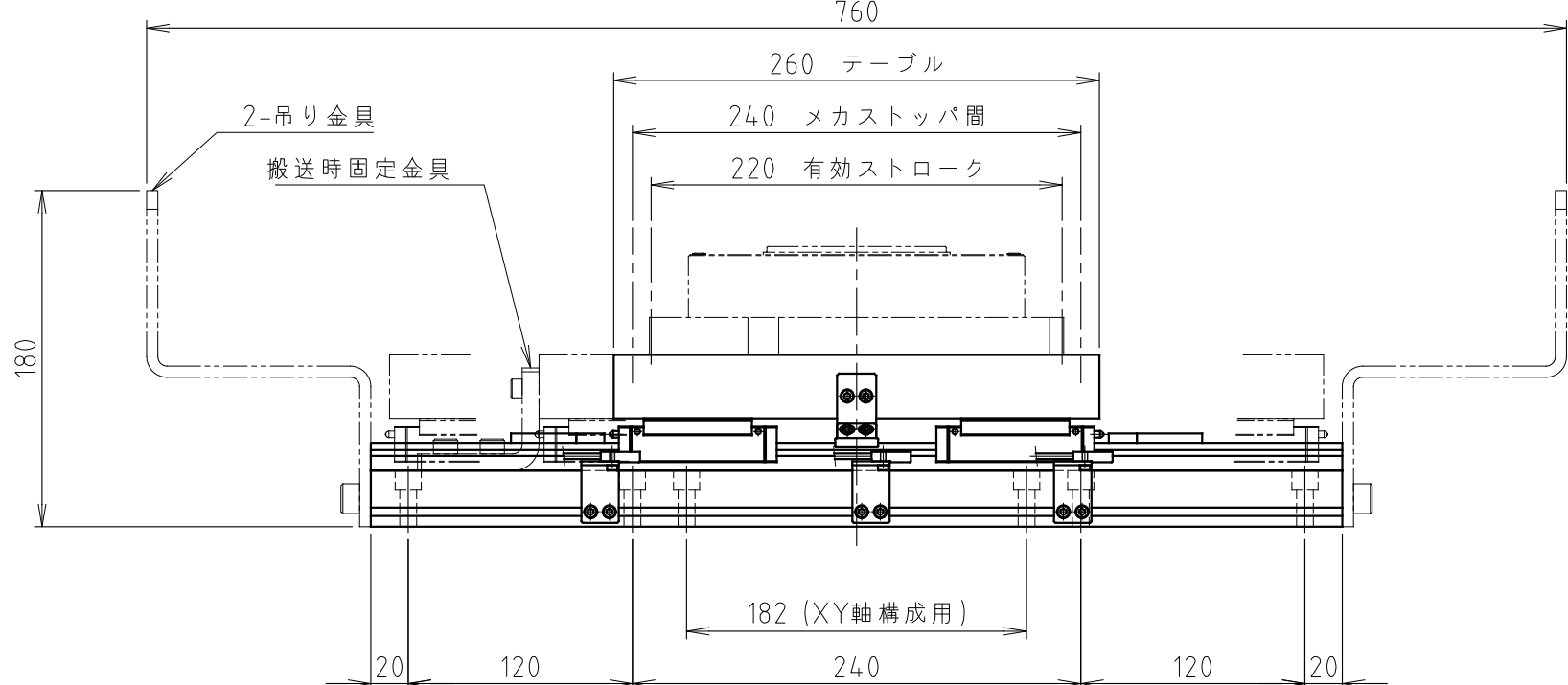
※5: 事故の原因となりますのでネジ穴の深さ以上にボルトをねじ込むことはやめてください。
 また、ザグリ穴には、ボルトの頭が完全に沈むものを使用してください。

※6: 搬送時は、搬送時固定用金具にてθ軸以外の各軸が固定された吊り金具を添付します。
 使用前に取り外し金具をフルストロークとせり干渉物がないか確かめてください。

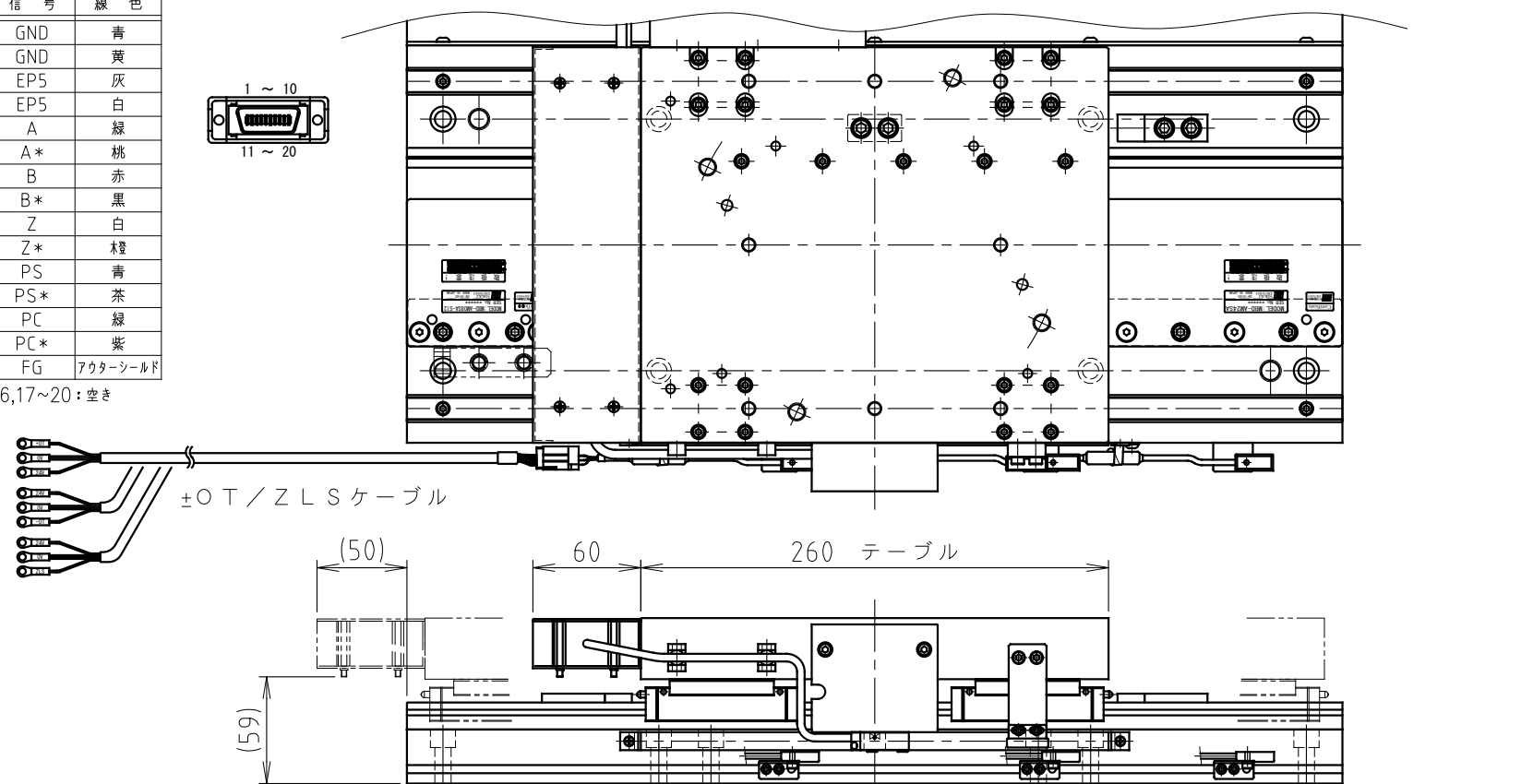
※7: ステージ固定ボルトは、一部ケーブルベアベースのサービスホールを利用して締結してください。

※8: θ軸は、α DISCモータ ND180-55-FS/FSPが適用となります。

※9: その他の仕様は納入仕様書 TD-1831* を参照ください。



ミットヨ製電磁誘導式ABSエンコーダ
ST708A仕様



レニショー製磁気式INCエンコーダ
LM10 仕様

[illegible]