

直交ロボット オプション

エア配管付仕様(CT4専用)

型式 AC

説明 直交4軸+回転軸付仕様は、標準でZ軸先端までのエア配管が付いています。
直交4軸仕様は標準ではエア配管は内蔵していませんので、必要な場合はオプションのエア配管付仕様(型式:AC)をご指定下さい。

AQ シール

型式 AQ

説明 AQシールは潤滑油を樹脂で固化した潤滑部材を使用した潤滑ユニットです。
多量の潤滑油を含んだ多孔質部材であるため、毛細管現象によりその表面に潤滑油が染み出す特徴をもっています。
AQシールをガイド及びボールネジの表面(鋼球転動面)に押し当てることで潤滑油が供給され、グリースとの併用による相乗効果で長期のメンテナンスフリーが可能となります。

ブレーキ

型式 B

説明 アクチュエータを垂直で使用する場合に、電源OFF又はサーボOFF時にZ軸スライダが落下して取り付け物等を破損しない為の保持機構です。

クリーブセンサ

型式 C / CL

説明 原点復帰を高速で行うためのセンサです。
通常原点復帰は、モータ側ストロークエンドのストッパにスライダを押し当てて反転させる方式の為、原点復帰速度は10~20m/sに抑えられています。その為ストロークが長いタイプは原点復帰が完了するまで時間がかかりますので、それを短縮させる為に途中までは高速でスライダを戻し、原点手前で速度を通常の原点復帰速度へ落とすための近接センサです。
センサの取り付け位置は、XY軸組合せ方向によって変化しますが、取り付け位置勝手違い(型式CL)にする必要はありません。
(※直交ロボット構成軸の型式は、XY軸組合せ方向によってC/CLが自動的に設定されます)

CE 対応

型式 CE

説明 巻末-70ページCEマーク対応表をご参照下さい。
標準でCEに対応していない機種で、CE対応が必要な場合は本オプションをご指定下さい。

ジョイントケーブル仕様

型式 JY

説明 全機種にて本体・コントローラ間のケーブルをジョイントケーブル仕様に変更することができます。
ケーブルを可動させる場合は断線の恐れがありますのでジョイントケーブル仕様をご使用ください。

原点リミットスイッチ

型式 L / LL

説明 原点復帰を実行した際、押し当て方式はメカエンドに押し当たってから反転し原点を確定しますが、その反転のきっかけをセンサで行なうためのオプションです。
原点復帰時の反転位置の変更・調整や、原点位置到達の確認を行いたい場合にご使用下さい。
センサの取り付け位置は、XY軸組合せ方向によって変化しますが、取り付け位置勝手違い(型式LL)にする必要はありません。
(※直交ロボット構成軸の型式は、XY軸組合せ方向によってL/LLが自動的に設定されます)

原点逆仕様

型式 NM

説明 通常原点位置は、モータ側に設定されていますが、装置のレイアウト等によって逆側にしたい場合は、オプションで原点方向を逆側に設定することが出来ます。(原点位置は工場出荷時に調整して出荷されているため、納品後に原点方向を変更したい場合は弊社に返却して頂き調整が必要となりますのでご注意ください)

A	スライダタイプ
B	ロッドタイプ
C	グリッパ・ロータリ
D	テーブル・アームフラット
E	リニアサーボ
F	その他
G	直交ロボット
H	テーブルトップ
J	スカラロボット
K	クリーン対応
L	防塵・防滴対応
M	コントローラ

ボール保持機構付ガイド

型式 RT

説明 ガイドのボール（鋼球）とボールの間にスペーサ（保持器）を入れることで低騒音化と長寿命を実現するオプションです。ボール同士の衝突による金属音がなくなるため、耳障りな音が減少します。ボール同士の摩擦による磨耗が減少しますので、ガイドの寿命が延長されます。ボール同士の干渉が無くなるため動きがスムーズになり、スライダの動作性が向上します。

スライダ部ローラ仕様

型式 SR

説明 標準のスライダタイプのスライダ構造を、クリーン対応仕様と同様のローラ構造に変更します。

A
スライダ
タイプ

B
ロッド
タイプ

C
グリッパ・
ロータリ

D
テーブル・
アームフラット

E
リニア
サーボ

F
その他

G
直交
ロボット

H
テーブル
トップ

J
スカラ
ロボット

K
クリーン
対応

L
防塵・
防滴対応

M
コント
ローラ