

FLIP-X 用语说明

高导程

表示支持超过标准导程（12mm 或 20mm）的滚珠丝杆导程的机型（F17L、C17L 的标准导程为 50）。

原点反马达

显示标准支持原点反马达规格的机型。对没有标注的导程，在标准状态下不支持反马达侧原点。需要特殊规格时请咨询本公司。

最高速度

最高搬运速度。使用雅马哈单轴机器人时，只要在最大可搬运重量的范围内，均可按此速度搬运，与搬运重量无关。但是，随着重量增加，加速、减速曲线趋缓，如果移动距离较短，则不能达到标注的最高速度。

注意

滚珠丝杆驱动机型的行程较长时，因滚珠丝杆发生共振，以最高速度动作时，可能会出现异响、震动等情况。此时，请降低至标注栏所记载的速度使用（通过 SPEED 设定可以降低程序整体的搬运速度，也可以对每个移动命令进行调整）。

最大搬运重量

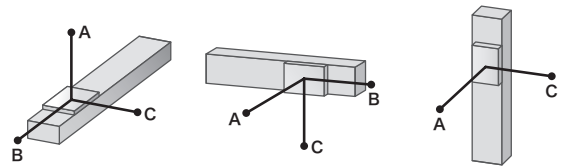
滑块可以装载搬运的最大重量。请选择用户工具（汽缸、卡盘等）和工件的合计重量低于本数据的机型。如果工具、工件的重心从滑块中心偏移时，还需要考虑允许突出量。此外，如果将工具、工件的合计重量输入控制器的搬运重量参数中，则可以自动设定最佳的加减速度及伺服参数。

额定推力

滑块静止（保持）状态下向滑块的前进方向所施加的力。垂直使用时，请减去装载物的重量部分（由上向下施力时）。滑块移动时，只有在低速时（最高速度的 10% 左右），可能会低于规格值。此外，同步带驱动机型 B 不可用于施加推力的用途。

允许突出量

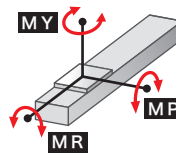
搬运物的允许突出量。规格中的数据是根据每个搬运重量显示的从滑块上方中心至搬运物重心的距离。该值由线性导轨的寿命决定。在通常动作条件下，控制工件、工具的重心在允许突出量以内，则线性导轨的 90% 生存寿命会达到 10,000km 以上。以超过规格数据的允许突出量使用时，必须另行设置支撑导轨，或限制动作条件（速度、加速度），避免单轴机器人线性导轨承受负载。详情请咨询本公司。



※速度、加速度 100%（前提是已正确设定重量参数）。
动作中无冲击负载和过度震动，且校准未失常。

容许静态力矩

显示机器人处于静止状态下滑块承载的负载力矩。



危险速度

滚珠丝杆驱动机型的行程较长时，因滚珠丝杆发生共振，以最高速度动作时，可能会出现异响、震动等情况。此时，请降低至各页下方的最高速度表中标注的速度使用（通过 SPEED 设定可以降低程序整体的搬运速度，也可以对每个移动命令进行调整）。