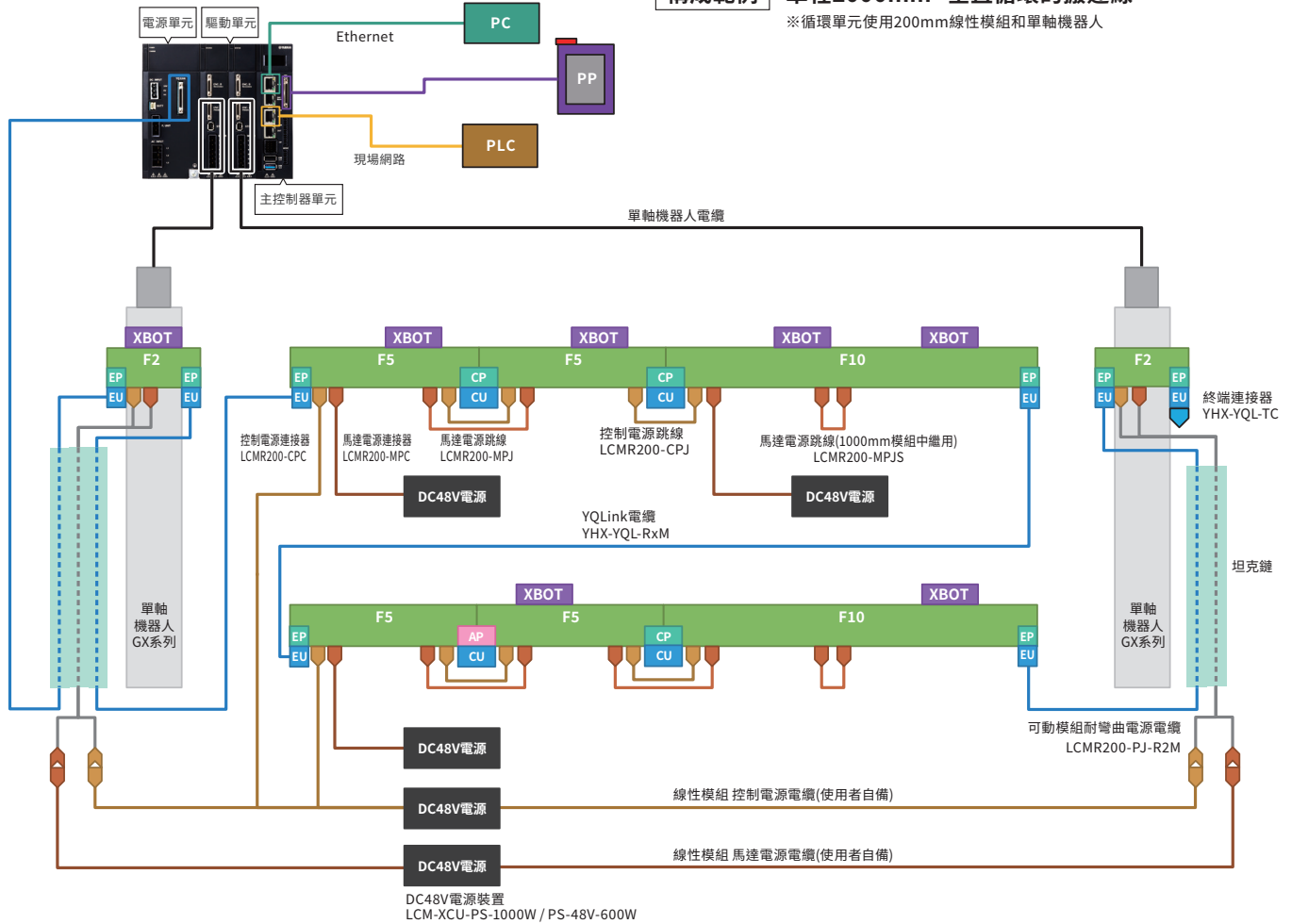


# 系統構成圖

**構成範例** 單程2000mm，垂直循環的搬運線  
 ※循環單元使用200mm線性模組和單軸機器人



DC48V電源裝置  
 LCM-XCU-PS-1000W / PS-48V-600W

圖示	名稱	說明
	線性模組	各行程種類的排列順序為任意。 可以群組(連接多個線性模組構成1條搬運線)為單位，選擇電纜的取出方向。 循環部使用的線性模組也適用。
	機器人滑塊	在線性模組上動作的滑塊。
	端板	在群組的兩端定位線性模組。
	連接板	定位並連接相鄰模組。
	調整板	根據基準搬運線調整返程搬運線的長度。
	末端單元	在群組的兩端連接YQLink電纜、或YQLink終端單元。
	連接單元	連接相鄰模組的模組間通信。
	控制電源連接器	從DC48V電源對線性模組供給控制電源的連接器。
	控制電源跳線	對相鄰模組供給控制電源的跨接電纜。
	馬達電源連接器	從DC48V電源對線性模組供給馬達電源的連接器。
	馬達電源跳線	對相鄰模組供給馬達電源的跨接電纜。
	馬達電源跳線 (1000mm模組中繼用)	在1000mm模組內中繼馬達電源的跨接電纜。 在1000mm模組內3~4台機器人滑塊停止時，請拆下該馬達電源跳線，使用馬達電源連接器，連接增加的馬達用電源裝置。
	YQLink電纜	控制器與各線性模組群組間的通信用電纜。如上圖所示，從左向右一次性連接。 在最末尾的群組終端上，連接YQLink終端連接器。
	DC48V電源裝置	控制、馬達動力兩者均可使用的通用48V直流電源裝置。1台電源裝置可供給13m模組的控制電源。 此外，1台電源裝置可供給2台機器人滑塊的馬達電源。控制電源和馬達電源，請分別準備各自的電源裝置。 ※1台電源裝置(LCM-XCU-PS-1000W)可供給13.3m模組的控制電源。1台電源(PS-48V-600W)裝置可供給8m模組的控制電源。 此外，1台電源裝置(LCM-XCU-PS-1000W, PS-48V-600W)，可供給2台機器人滑塊的馬達電源。 控制電源和馬達電源，請分別準備各自的電源裝置。
	可動模組耐彎曲電源電纜	主要對循環部位等進行往返動作的模組供電用的耐彎曲電纜。

LCMR200特色

循環單元特色

橫移單元特色

YHX特色

LCMR200規格

循環單元規格

橫移單元規格

JGX10精度測量夾具

其他

YHX規格