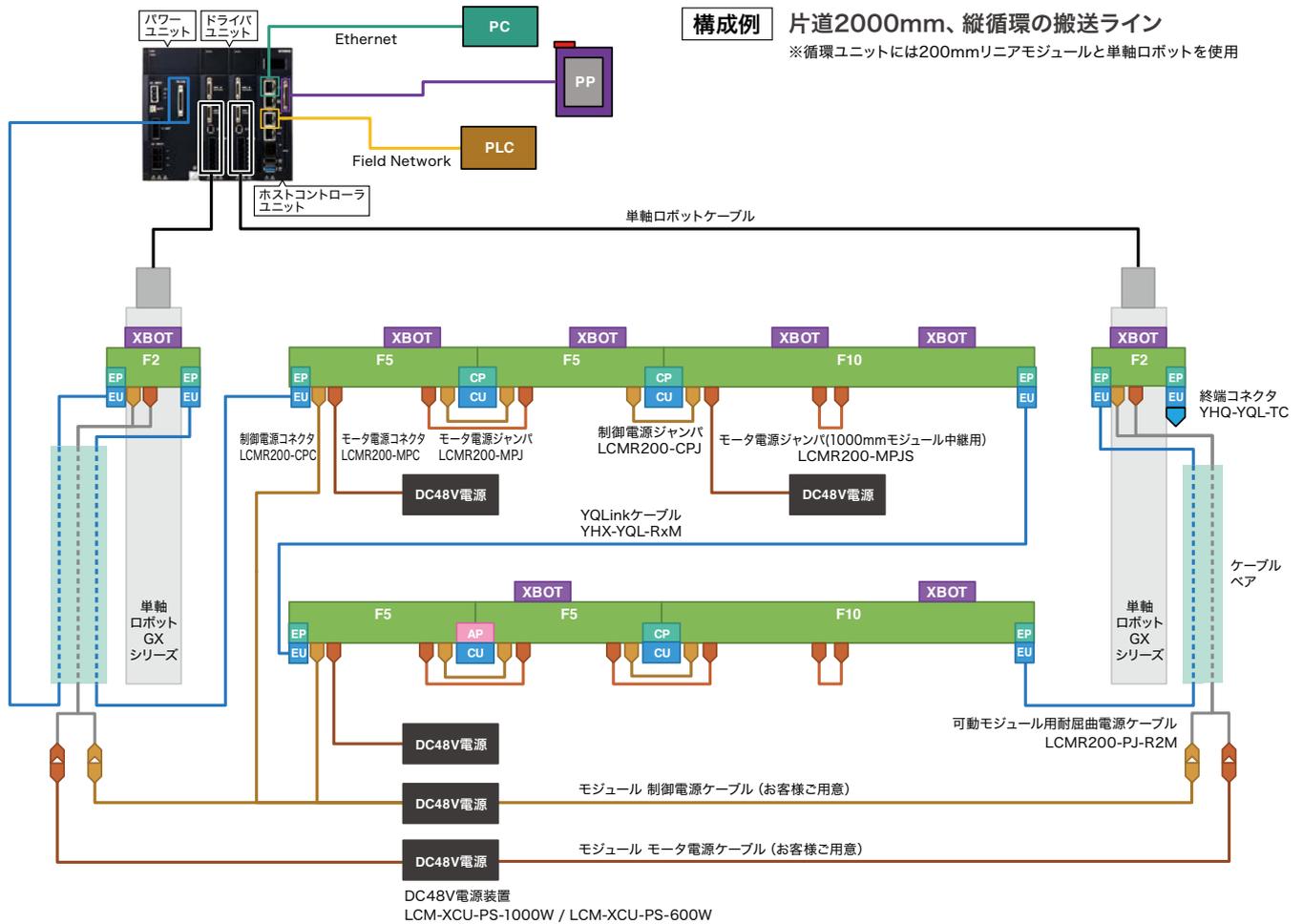


システム構成図



構成例 片道2000mm、縦循環の搬送ライン

※循環ユニットには200mmリニアモジュールと単軸ロボットを使用

アイコン	名称	説明
	リニアモジュール	各ストロークバリエーションの並び順は任意です。クラスタ（複数のリニアモジュールを連結して1本のラインを構成したもの）の単位でケーブルの取出し方向が選択可能です。循環部で使用するリニアモジュールも共通です。
	ロボットスライダ	リニアモジュール上で動作するスライダです。
	エンドプレート	クラスタの両端にて、リニアモジュールを位置決めます。
	コネクシオンプレート	隣り合うモジュールを位置決め、連結します。
	アジャスタプレート	基準ラインに合わせて戻りラインの長さを調整するために使用します。
	エンドユニット	クラスタの両端にて、YQLinkケーブルあるいはYQLink終端ユニットと接続します。
	コネクシオンユニット	隣り合うモジュールのモジュール間通信を連結します。
	制御電源コネクタ	DC48V電源からリニアモジュールに制御電源を供給するコネクタです。
	制御電源ジャンパ	隣り合うモジュールに制御電源を供給するジャンパケーブルです。
	モータ電源コネクタ	DC48V電源からリニアモジュールにモータ電源を供給するコネクタです。
	モータ電源ジャンパ	隣り合うモジュールにモータ電源を供給するジャンパケーブルです。
	モータ電源ジャンパ (1000mmモジュール中継用)	1000mmモジュール内でモータ電源を中継するジャンパケーブルです。1000mmモジュール内で3~4台のロボットスライダが停止する場合は、このモータ電源ジャンパを外し、モータ電源コネクタにて追加のモータ用電源装置を接続してください。
	YQLinkケーブル	コントローラと各リニアモジュールクラスタ間の通信用ケーブルです。上図のように左から右へ一筆書きで接続します。最後尾のクラスタの終端にはYQ Link終端コネクタを接続します。
	DC48V電源装置	制御、モータ動力の双方に適用可能な汎用48V直流電源装置です。1台の電源装置で、13mのモジュールの制御電源を供給可能です。また、1台の電源装置でロボットスライダ2台分のモータ電源を供給可能です。制御電源とモータ電源はそれぞれ別に電源装置をご用意ください。
	可動モジュール用耐屈曲電源ケーブル	主に循環部などで往復動作するモジュールに電源を供給するための耐屈曲ケーブルです。