

B10

■ 注文型式

B10

ロボット本体	モータ取付方向 L: モータ左水平 R: モータ右水平 LU: モータ左上 RU: モータ右上 LD: モータ左下 RD: モータ右下	オプション グリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 150~2550 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	--------------------------------------	--------------------------------	---

TSX

ポジション ^{※2} TSX: TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TSモニタ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFIBUS GW: I/Oポートなし ^{※3}	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
----------------------------------	--	------------------------------	--	------------------------------------

SR1-X

コントローラ	05	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
--------	----	----------------------------	----------------------------	--	------------------------------------

RDV-X

ロボットドライバー	2	電源電圧 2: AC200V	05	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	RBR1	回生装置
-----------	---	-------------------	----	----------------------------	------	------

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

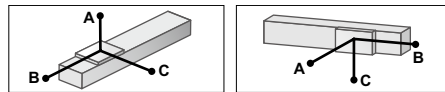
モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec
最大可搬質量	10 kg
ストローク	150 mm~2550 mm(50 mmピッチ)
全長	モータ L仕様/R仕様 ストローク+397.5 mm 取付方向 L仕様以外仕様 ストローク+310 mm
本体断面最大外形	W100 mm × H81 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ ^{※2}
分解能	16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

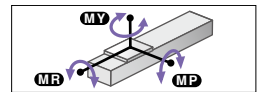
■ 許容オーバーハング量[※]



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	
3kg	1800	1392	1084	3kg	1144	1005	1734
5kg	1574	826	696	5kg	724	576	1199
8kg	1221	509	474	8kg	493	333	918
10kg	1171	403	407	10kg	414	254	869

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。

■ 静的許容モーメント

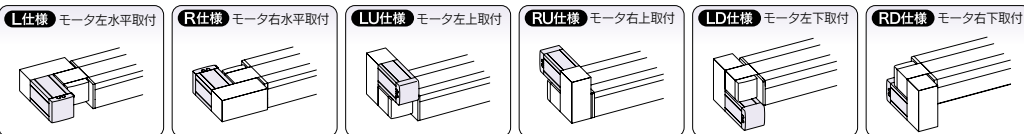


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
188	188	165

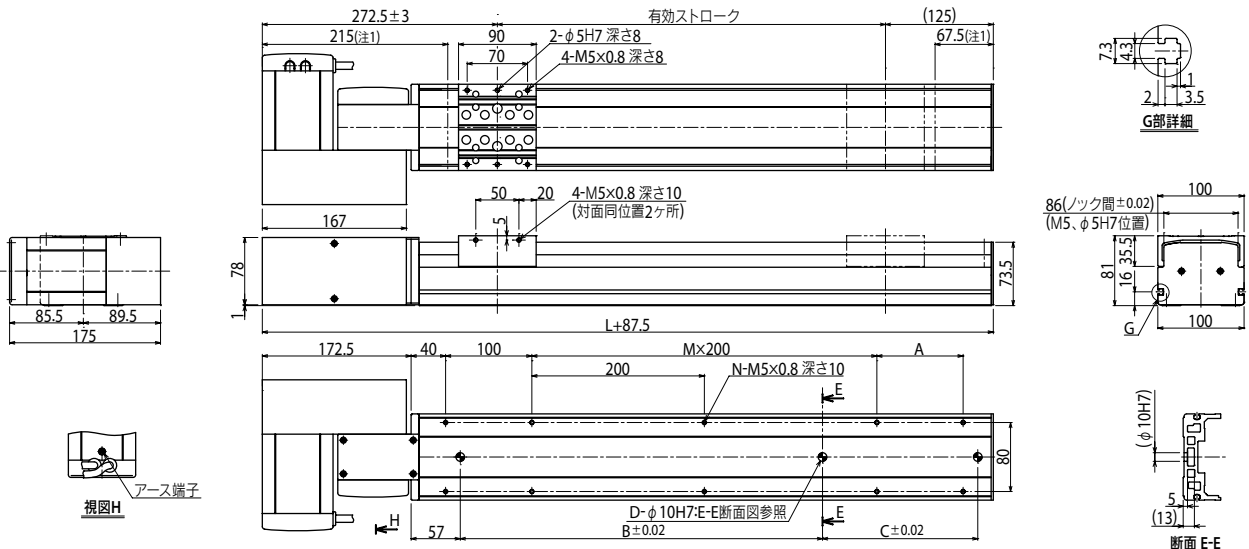
■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX221/222	ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX340	ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105	ポイントレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

■ モータ取付方向



B10 R仕様(モータ右水平取付け)

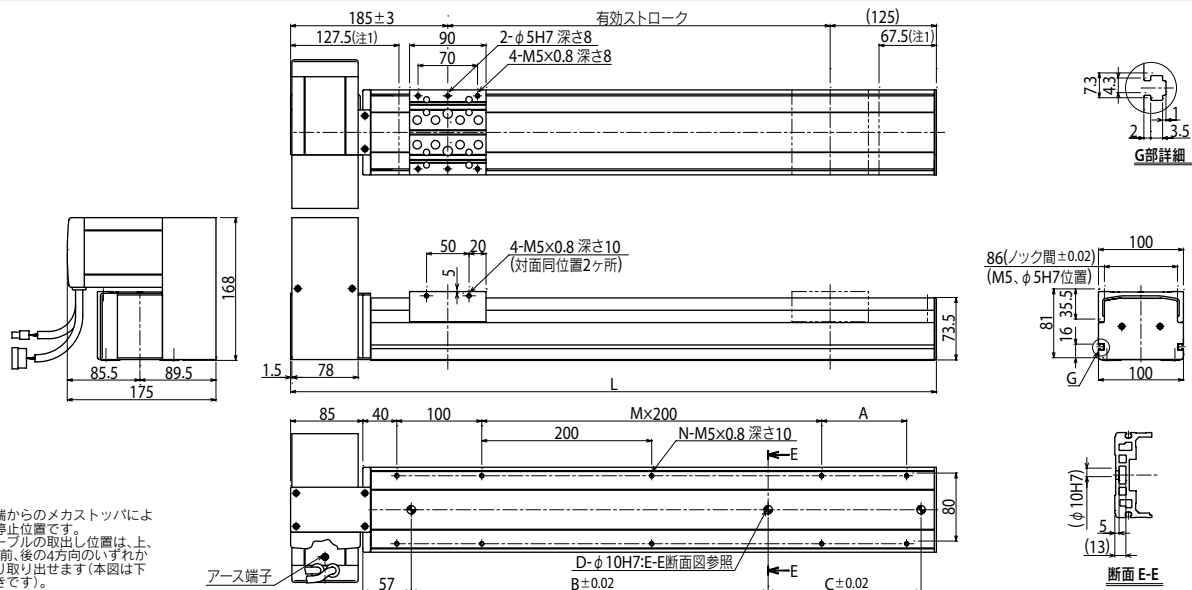


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
L	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320
C	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
M	—	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
本体質量(kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

有効ストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
L	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
C	—	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
M	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12
N	20	20	20	22	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	28	28	28	28	28	30	30	30	30
本体質量(kg)	17.3	17.7	18.0	18.4	18.8	19.2	19.6	20.0	20.4	20.8	21.2	21.6	22.0	22.4	22.8	23.2	23.6	24.0	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3

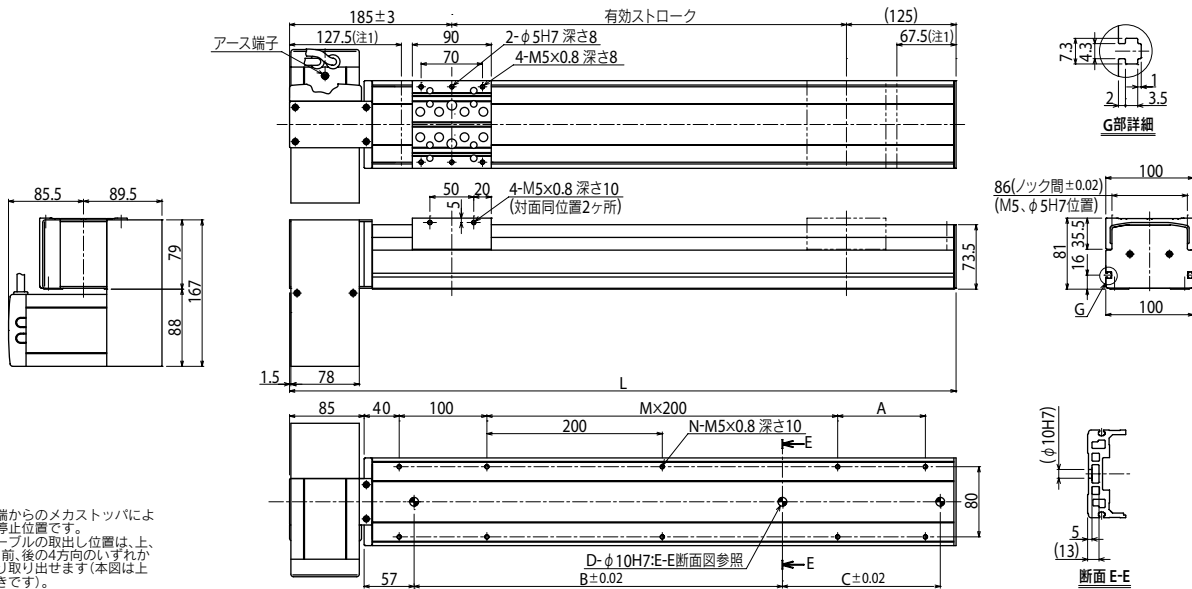
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ケーブルの取出し位置は、上下、前後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

B10 RU仕様(モータ右上取付け)



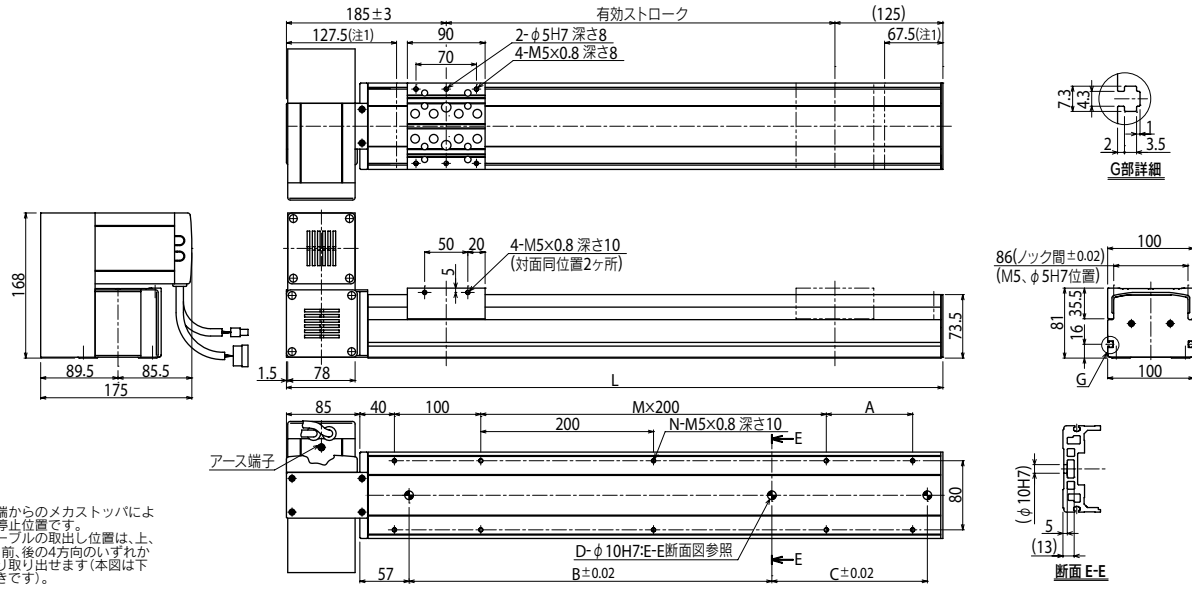
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

B10 RD仕様(モータ右下取付け)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は上向きです)。

B10 LU仕様(モータ左上取付け)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

B14



■ 注文型式

B14 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 **モータ取付方向** **オプション** **ストローク** **ケーブル長*** **TSX** **TSX:TS-X** **ボジショナ**** **ドライバー** **TSモータ** **入出力** **バッテリー**

L:モータ左水平 R:モータ右水平 LU:モータ左上 RU:モータ右上 LD:モータ左下 RD:モータ右下

なし/標準 グリス指定 GC:クリーン

150~3050 (50mmピッチ)

3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

電源電圧/モータ容量
105:100V/100W以下
205:200V/100W以下

無記入:なし L:LCD付き

NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし**

B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)

SR1-X **05** **コントローラ** **ドライバー:モータ容量** **CE対応** **入出力** **バッテリー**

05:100W以下

無記入:標準 E:CE仕様

N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS

B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)

RDV-X **2** **05** **RBR1**

ロボットドライバー **電源電圧** **ドライバー:モータ容量** **回生装置**

2:AC200V

05:100W以下

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。

※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

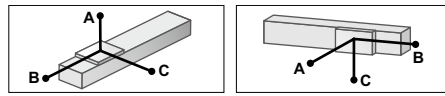
モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec
最大可搬質量	20 kg
ストローク	150 mm~3050 mm(100 mmピッチ)
モータ取付方向	L仕様/R仕様
L仕様/R仕様	ストローク+425.5 mm
上記以外仕様	ストローク+338 mm
本体断面最大外形	W146 mm × H94 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ**2
分解能	16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

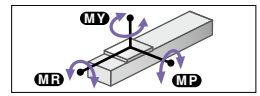
■ 許容オーバーハング量*



	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
5kg	2159	1228	943	1064	816	1468
10kg	1389	623	548	564	377	888
20kg	1102	320	348	305	156	615

* ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■ 静的許容モーメント

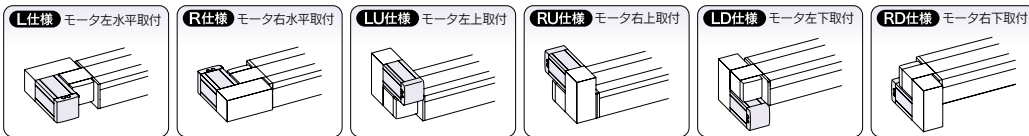


(単位:N・m)		
MY	MP	MR
226	227	199

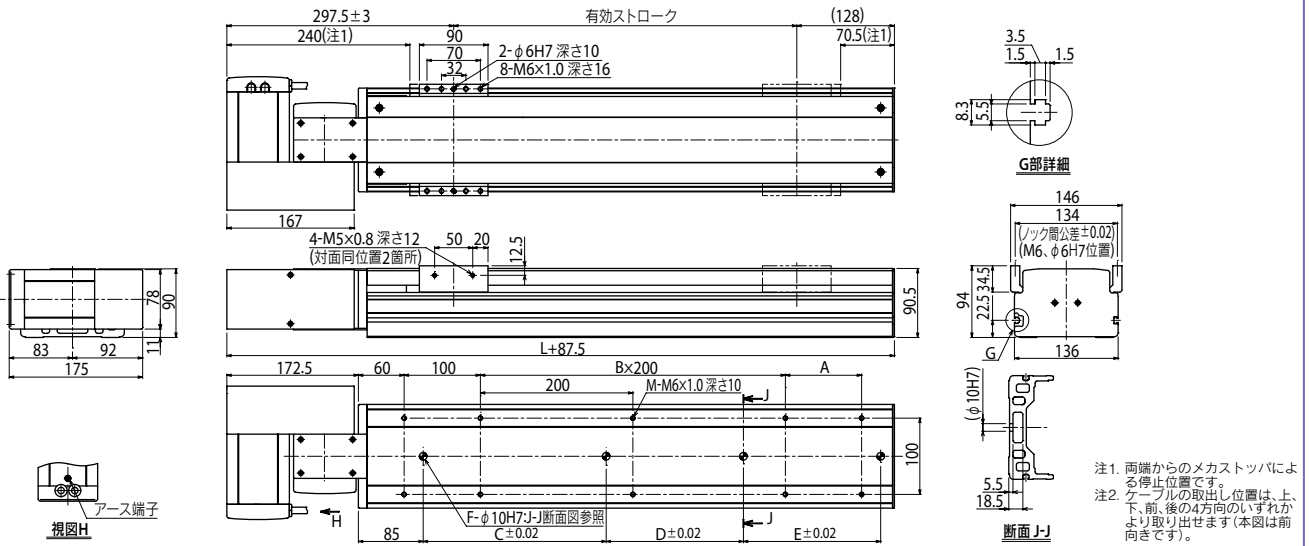
■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/
RCX320	ポイントトレース/
RCX221/222	リモートコマンド/
RCX340	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

■ モータ取付方向 モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



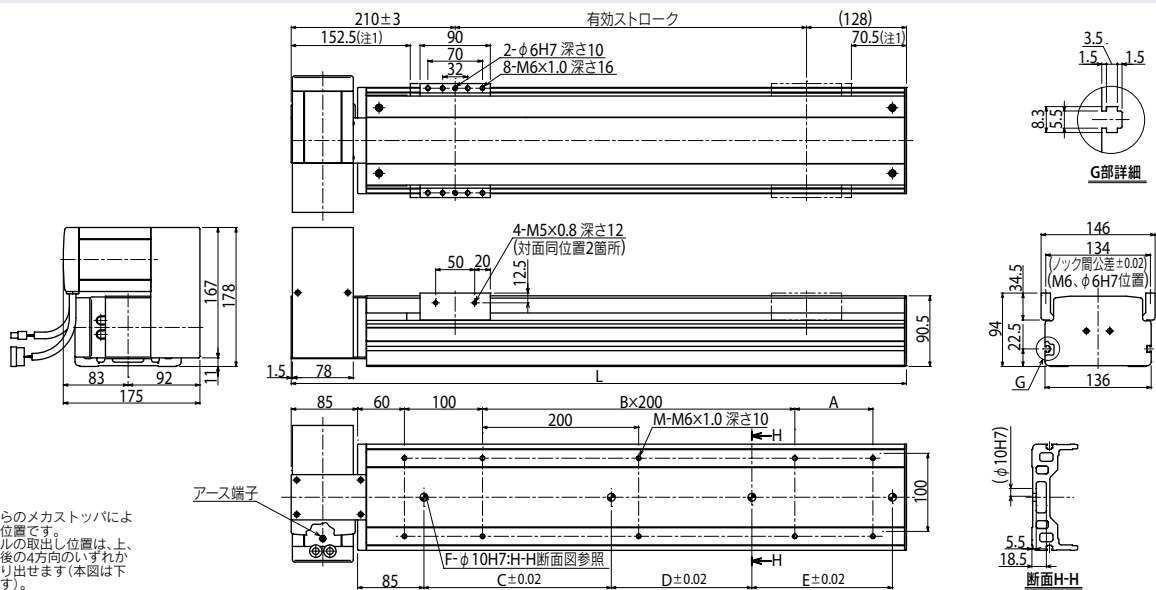
B14 R仕様(モータ右水平取付け)



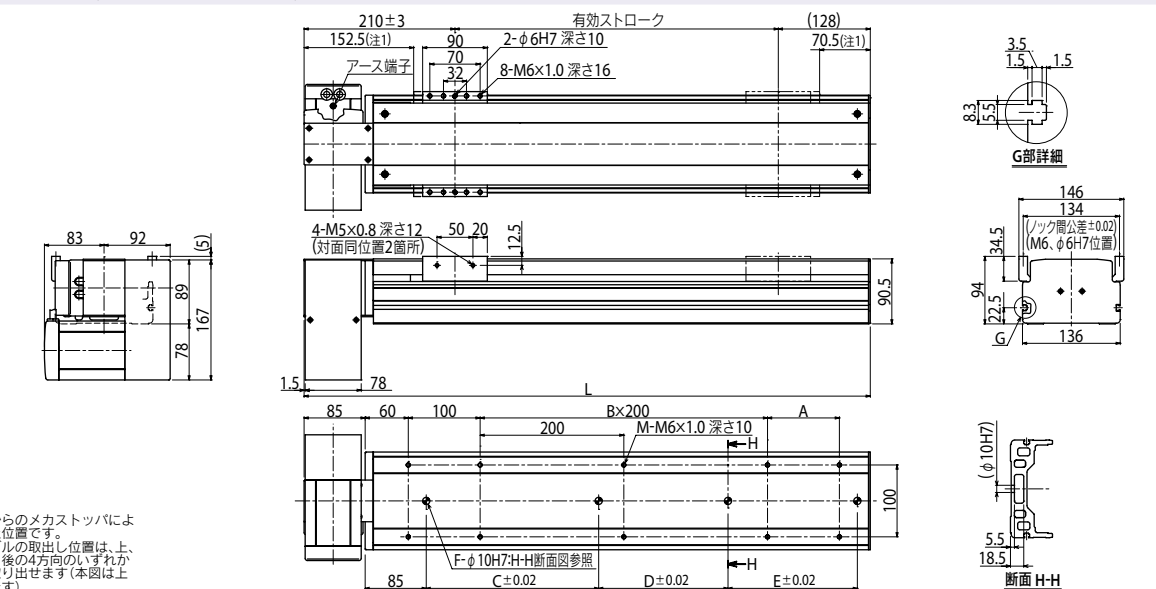
有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938
M	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
A	—	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
B	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8
C	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
本体質量(kg)	9.6	10.2	10.8	11.4	12	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.0	16.6	17.2	17.8	18.4	19	19.5	20.2	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1	23.7	24.2	24.8	25.4	26	26.6
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	3438
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	38
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30.1	30.7	31.3	31.9	32.4	33	33.6	34.2	34.8	35.4	35.9	36.5	37.1	37.7	38.3	38.9	39.4	40	40.6	41.2	41.8	42.4	43.0	43.6	

面取り開口ロボット
YA
ユニコマンドモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モーターレス単軸
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコマンド
PHASER
面取りロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コンローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ

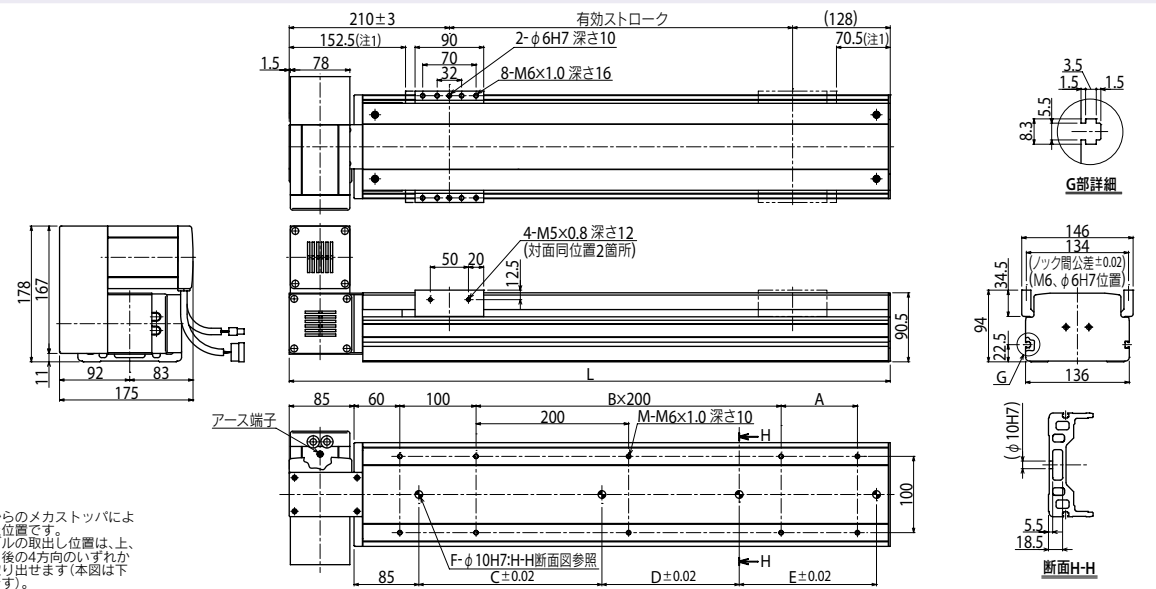
B14 RU仕様(モータ右上取付け)



B14 RD仕様(モータ右下取付け)



B14 LU仕様(モータ左上取付け)



B14H



■ 注文型式

B14H

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長 ^{※1}
	L: モータ左水平 R: モータ右水平 LU: モータ左上 RU: モータ右上 LD: モータ左下 RD: モータ右下	なし: 標準 グリッド指定 GC: クリーン	150 ~ 3050 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ボジション ^{※2}	ドライバ	回生装置	TSモータ
TSX: TS-X	電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	無記入: なし R: RGT1付き	無記入: なし L: LCD付き

SR1-X

コントローラ	CE対応	回生装置	入出力	バッテリー
05: 100W以下	無記入: 標準 E: CE仕様	無記入: なし R: RG1付き	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※3}	B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)

RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ: モータ容量
2	2: AC200V	10: 200W以下

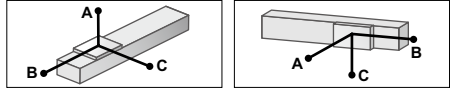
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1250 mm/sec (1875 mm/sec ^{※2})
最大可搬質量	30 kg
ストローク	150 mm ~ 3050 mm (100 mmピッチ)
全長	モータ L仕様/吊仕様 取付方向 上記以外仕様
本体断面最大外形	W146 mm × H94 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リアガイド形式	4列サーキュラー×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※3}
分解能	16384 パルス/回転

- ※原位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. SR1-X, TS-X使用で最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は、条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

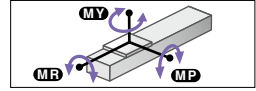
■ 許容オーバーハング量[※]



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	
5kg	3000	3000	1941	5kg	2074	2585	3000
10kg	2742	1697	1064	10kg	1087	1236	2071
20kg	2158	867	651	20kg	604	561	1512
30kg	1708	590	466	30kg	397	336	1106

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。

■ 静的許容モーメント



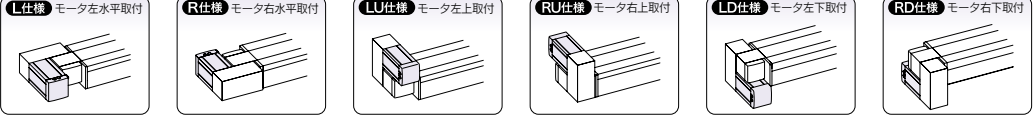
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
610	555	488

■ 適用コントローラ

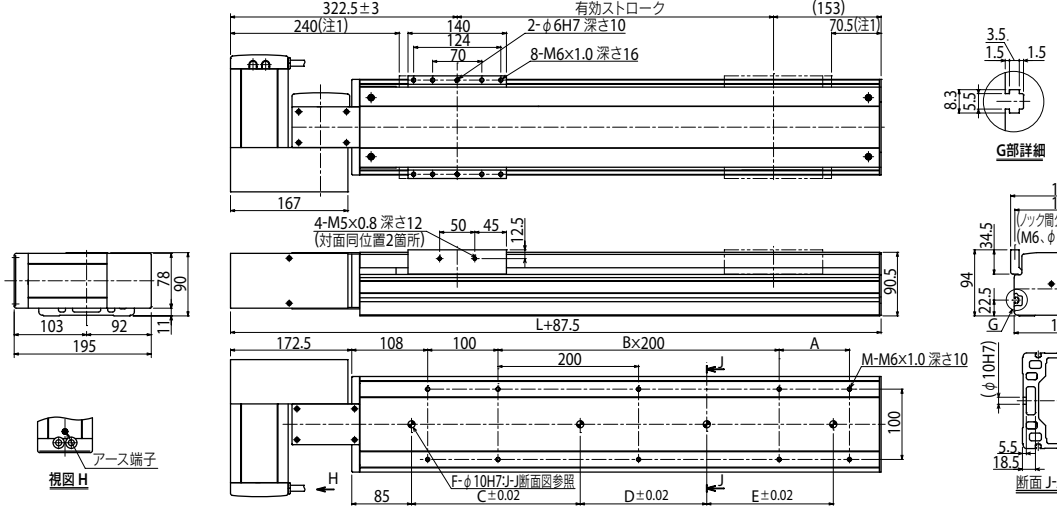
コントローラ	運転方法
SR1-X05 [※]	プログラム/ ポイントトレース/ RCX221/222
RCX320	リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 [※]	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205 [※]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。

■ モータ取付方向 モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



B14H R仕様(モータ右水平取付け)

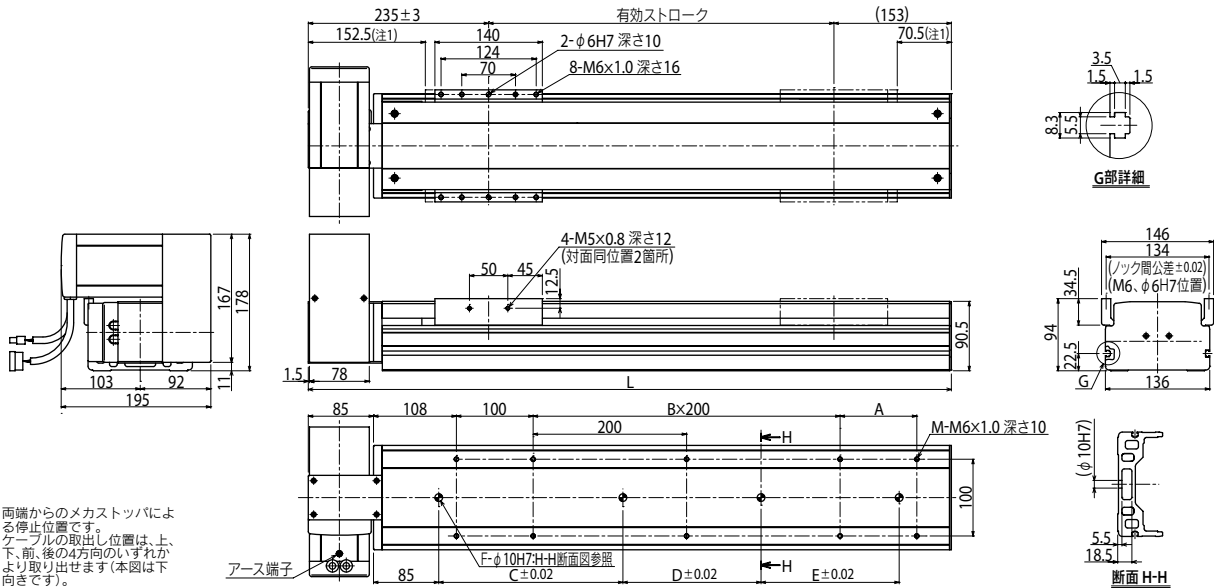


- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. ケーブルの取出し位置は、上, 前, 後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988
M	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22
A	1	1	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
B	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
C	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	10.9	11.5	12.1	12.7	13.2	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.7	17.4	17.9	18.5	19.1	19.7	20.2	20.9	22.0	22.1	22.6	23.3	23.8	24.4	24.9	25.6	26.1	26.8	27.3	27.9
有効ストローク	1650	1700	1800	1850	1900	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	3100	3150	
L	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	3438	3488
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	36	36
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	28.4	29.1	29.6	30.3	30.8	31.4	31.9	32.6	33.1	33.8	34.3	35.0	35.5	36.1	36.6	37.3	37.8	38.5	39.0	39.6	40.1	40.8	41.3	42.0	42.5	43.1	43.6	44.3	44.8	45.4

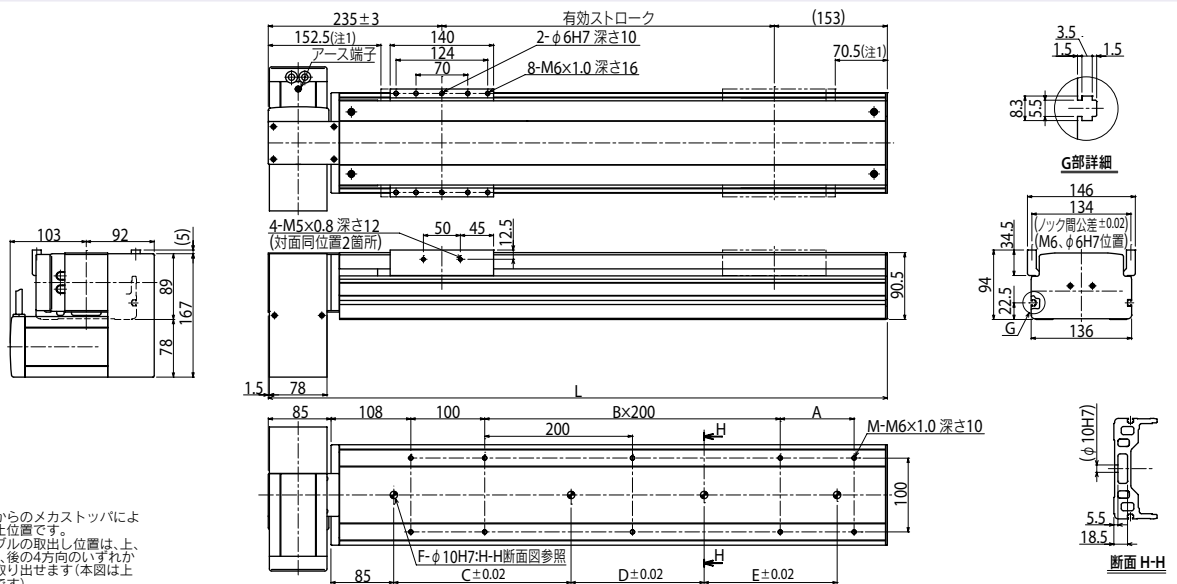
面取
YA
LCM
CX
Robonity
TRANSERO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
タイプ
タイプ
Gタイプ
Nタイプ
Bタイプ

B14H RU仕様(モータ右上取付け)



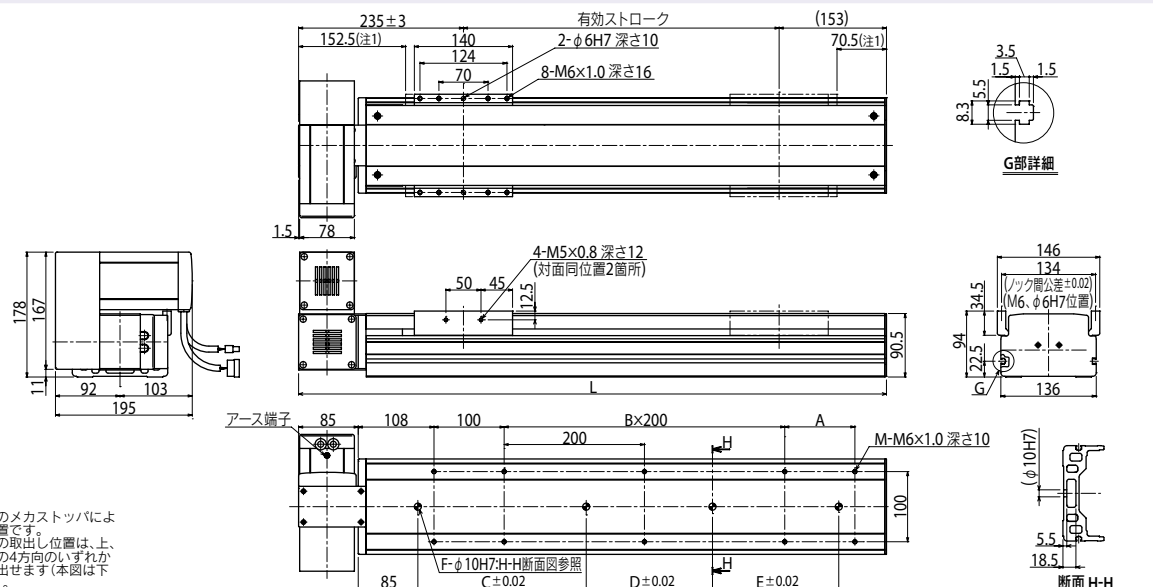
注1. 両端からのメカストップパによる停止位置です。
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

B14H RD仕様(モータ右下取付け)



注1. 両端からのメカストップパによる停止位置です。
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は上向きです)。

B14H LU仕様(モータ左上取付け)



注1. 両端からのメカストップパによる停止位置です。
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。