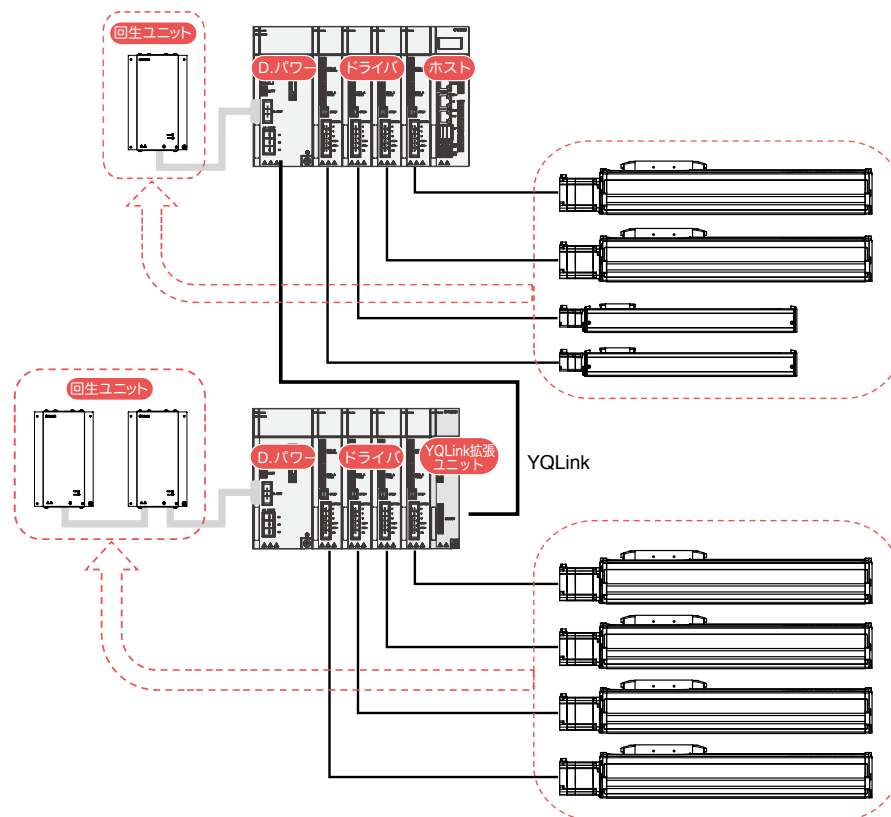


回生ユニットの数量決定手順（単軸ロボットGXシリーズ）

D. パワー に接続する回生ユニットの数は、その **D. パワー** に接続された各 **ドライバ** で動作させる単軸ロボット GX シリーズの構成に応じて定められます。



以下の条件を満たす場合、1 台の回生ユニットが必要です。

1. 垂直設置された単軸ロボットのモータ容量の合計が、400W 以上となる
2. 垂直設置された単軸ロボットのうち、以下のものが含まれる
 - ・ GX07：リード 5 の 1000st 以上
 - ・ GX10：リード 5 の 500st 以上
 - ・ GX10：リード 10 の 500st 以上
 - ・ GX10：リード 20 の 1200st 以上
3. 水平設置された単軸ロボットのうち、以下のものが含まれる
 - ・ GX16：リード 20 の 500 ～ 800st
 - ・ GX20：リード 20 の 550 ～ 800st
4. 水平設置された単軸ロボットが、以下の条件を満たす
 - ・ GX12、GX16、GX20 の台数の合計が 3 台以上
 - ・ GX16、GX20 の台数の合計が 2 台以上

以下の条件を満たし、かつ、条件に挙げられるロボットの中で、動作デューティ（※）が 50%を超える単軸ロボットが1軸以上ある場合は、2台の回生ユニットが必要です。

1. 垂直設置された GX10、GX12、GX16、GX20 の台数の合計が 8 軸以上
2. 垂直設置された GX12、GX16、GX20 の台数の合計が 7 軸以上
3. 垂直設置された GX16、GX20 の台数の合計が 4 軸以上
4. 垂直設置された GX20 が 4 軸以上接続される
5. 水平設置された GX10、GX12、GX16、GX20 の台数の合計が 6 軸以上

※動作デューティは、以下の計算式により求められます。

$$\text{動作デューティ} = \text{ロボットが移動している時間の合計} \div \text{1 サイクルの時間} \times 100 [\%]$$

1 サイクルで 1 往復するロボットは、往路と復路の移動時間の合計が「ロボットが移動している時間の合計」となります。