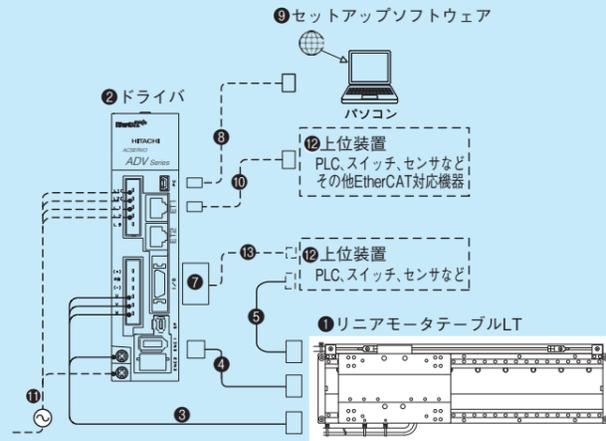
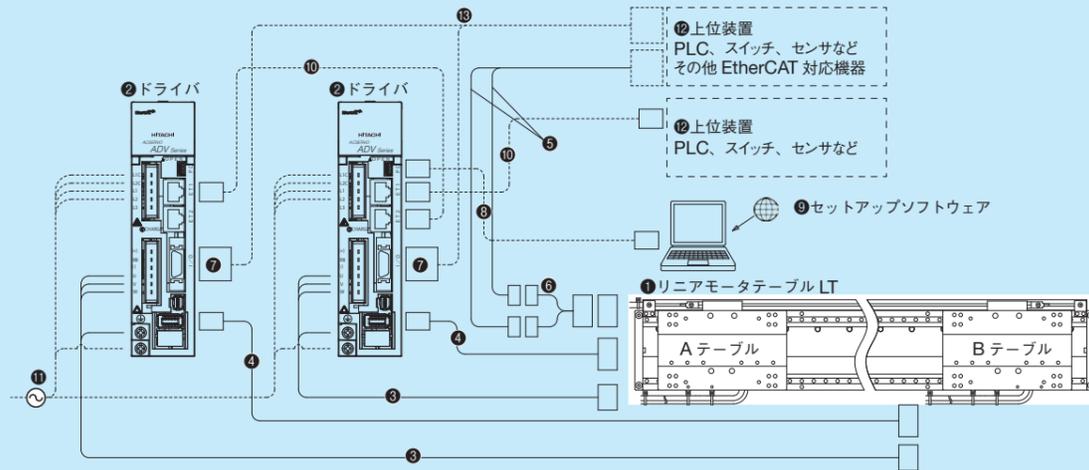


表9 ドライバADVA(…EC)を使用したLTのシステム構成

●シングルテーブルのシステム構成例



●ツインテーブルのシステム構成例



No.	名称	呼び番号
①	リニアモーターテーブル	II-294～II-303ページをご覧ください。
②	ドライバ	表8を参照し、リニアモーターテーブルの形式に適合したドライバを選択ください。
③	モータ中継コード	TAE20V7-AM□□ (LT…CE, LT…LDに適用) TAE20V9-AM□□ (LT…HIに適用)
④	エンコーダ中継コード	TAE20V8-EC□□ (LT…CE, LT…LDに適用) TAE20W0-EC□□ (LT…HIに適用)
⑤	センサ中継コード <sup>(3)</sup>	TAE10V8-LC□□
⑥	リミット分岐コード(0.1m)	TAE20V2-BC
⑦	I/Oコネクタ	TAE20R5-CN <sup>(1)</sup> (パルス列指令用ドライバに適用) TAE20V5-CN <sup>(2)</sup> (EtherCAT用ドライバに適用)
⑧	パソコン接続ケーブル	USB mini Bケーブル お客様でご用意ください。
⑨	セットアップソフトウェア	ProDriveNext ㈱日立産機システムのWEBサイトよりダウンロードしてください。
⑩	Ethernetケーブル	
⑪	電源コード	お客様でご用意ください。
⑫	上位装置	
⑬	I/Oコネクタ接続ケーブル	

注<sup>(1)</sup> I/OコネクタTAE20R5-CNIは、スリーエムジャパン(株)製10150-3000PE (コネクタ)と10350-52F0-008 (カバー) の組合せです。

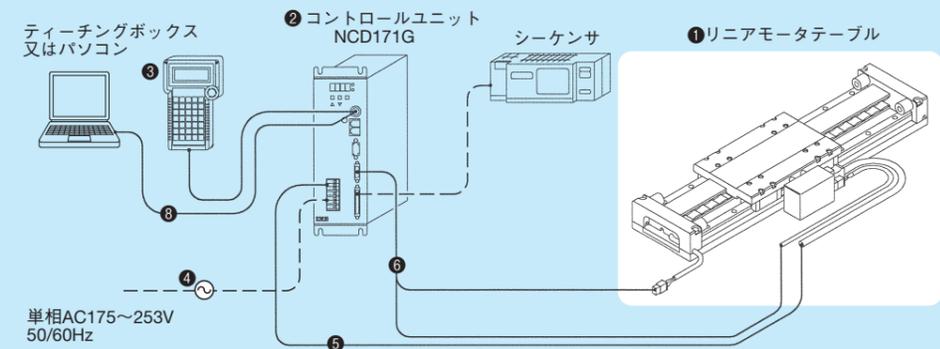
注<sup>(2)</sup> I/OコネクタTAE20V5-CNIは、スリーエムジャパン(株)製10120-3000PE (コネクタ)と10320-52F0-008 (カバー) の組合せです。

注<sup>(3)</sup> Bテーブル用センサ中継コードの9番と11番信号線は使用しません。

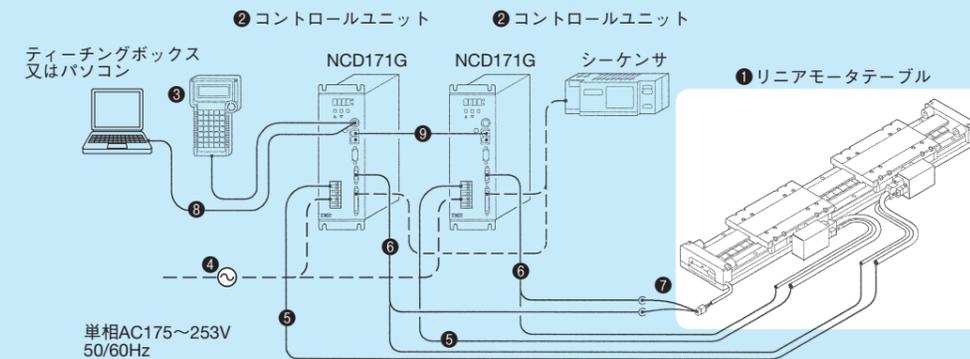
備考 モータ中継コード、エンコーダ中継コード、センサ中継コード長さは、呼び番号末尾の□□にて3～10mまで1m単位で指定します。コード長さが10m未満の場合も2桁で指定します。(3mの場合の例：TAE20V7-AM03)

表10 コントロールユニットNCD171Gを使用したシステム構成

●シングルテーブルのシステム構成例



●ツインテーブルのシステム構成例



No.	名称	呼び番号			
		LT…CE	LT…CE/SC	LT…LD	LT…H
①	リニアモーターテーブル	II-294～II-303ページをご覧ください			
②	コントロールユニット	NCD171G-L2620			NCD171G-L6820
③	ティーチングボックス	TAE1050-TB			
④	電源コード	お客様でご用意ください。			
⑤	モータ中継コード	TAE20C8-MC□□			
⑥	エンコーダ中継コード <sup>(1)</sup>	TAE20S5-EC□□	—	—	—
⑦	リミット・エンコーダ中継コード	—	TAE20V0-EC□□	—	TAE20V1-EC□□
⑧	リミット分岐コード (0.1m)	—	TAE20V2-BC	—	—
⑨	通信ケーブル (2.0m)	TAE1098-RS			
⑩	軸間ケーブル (1.0m)	TAE1099-LC			

注<sup>(1)</sup> センサを装備しないLT…CEに適用します。構成例に示すリミットセンサ接続用のコードはありません。

備考 モータ中継コード、エンコーダ中継コード、リミット・エンコーダ中継コード長さは、呼び番号末尾の□□にて3～10mまで1m単位で指定します。(リミットコード部は、1.5m短くなります。)

コード長さが10m未満の場合も2桁で指定します。(3mの場合の例：TAE20C8-MC03)

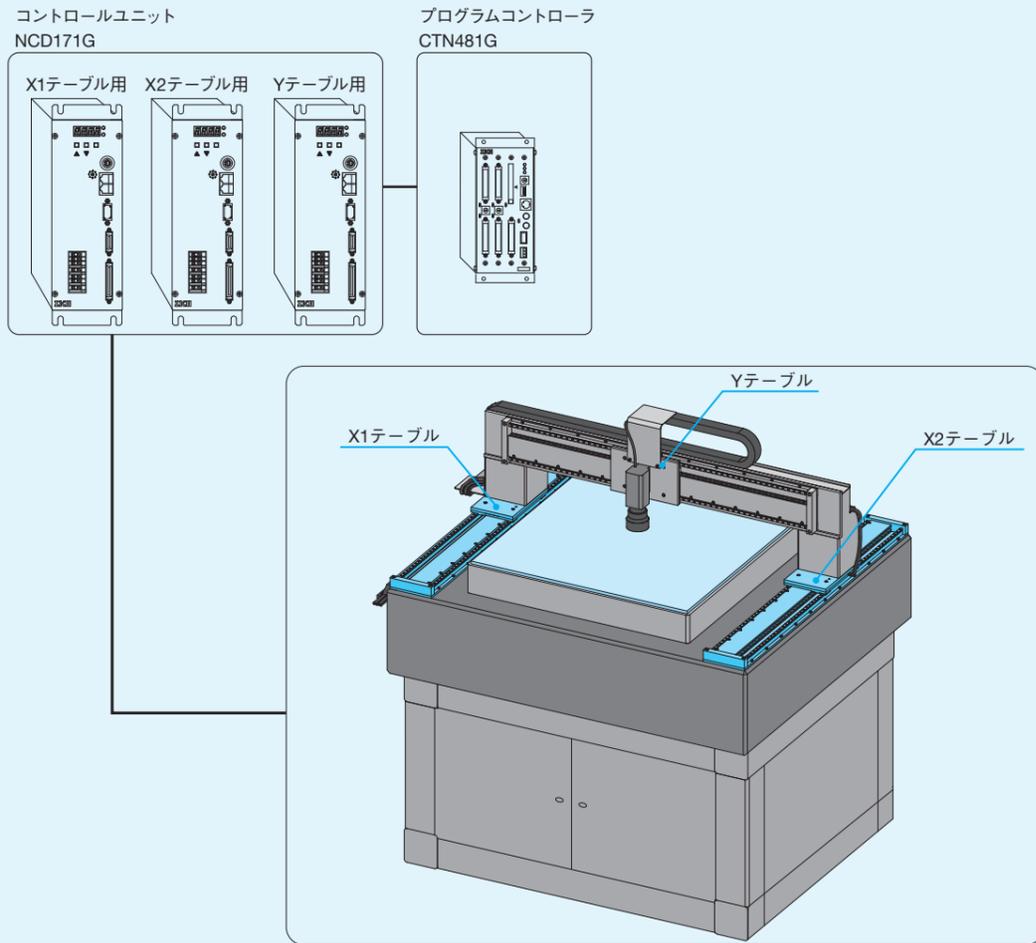
●二軸平行運転

並列に配置された2台のリアモータテーブルLTを剛体結合し、二軸駆動による平行運転を行うことができます。従来の一軸駆動・一軸従動方式と比較し、この二軸平行運転は、筐体のねじれや左右駆動軸の遅れが最小限の安定した位置決め機構を実現します。フラットパネルディスプレイ製造装置など、大きなワークの搬送や広い作業エリアが要求される検査装置に最適です。二軸平行運転は個別対応となります。製品仕様などの詳細については、IKOにお問い合わせください。

駆動方式による特性比較

二軸平行運転	一軸駆動・一軸従動方式
<ul style="list-style-type: none"> <li>二軸を駆動するので大きな推力が得られる。</li> <li>左右のテーブルの駆動により、テーブルの遅れや筐体のねじれが最小限の位置決め機構を実現。</li> <li>テーブルの遅れや筐体のねじれが最小限のため、高い位置決め精度が確保できる。</li> <li>二軸同期制御システムと比較し、コストを低く抑えることができる。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>一軸の駆動のため、大きな推力を得ることができない。</li> <li>駆動は一軸のため、従動側テーブルの遅れや筐体のねじれが生じやすい。</li> <li>従動側の遅れや筐体のねじれが生じるため、位置決め精度が確保できない。</li> </ul>

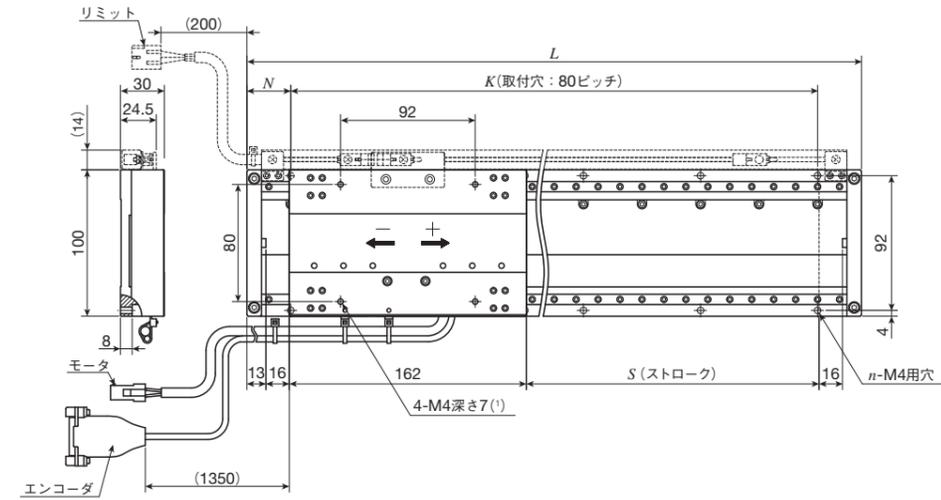
コントロールユニットNCD171Gを使用したシステム構成例



この構成例は、IKOプログラムコントローラCTN481Gを上位指令装置とした、X1、X2テーブルの平行運転のシステム構成です。

IKO リニアモータテーブルLT

LT100CEGS シングルテーブル

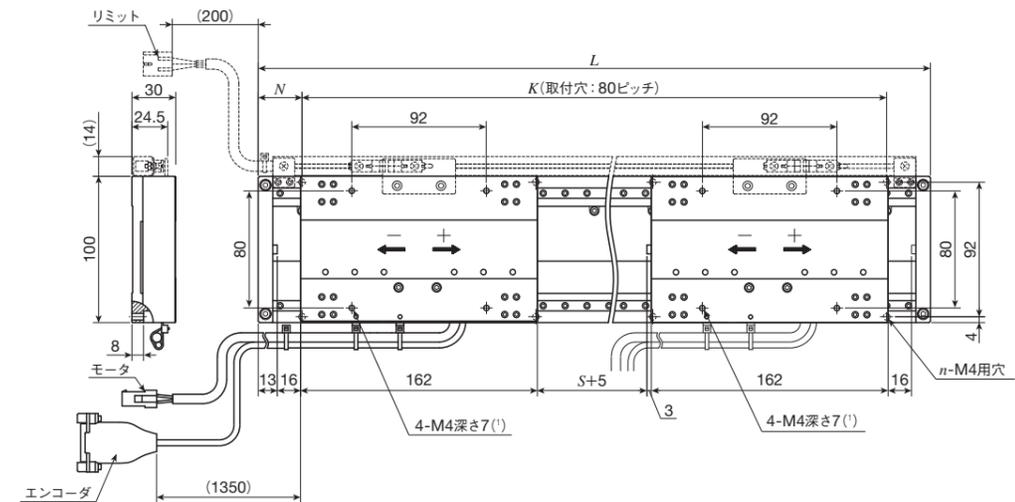


単位 mm

呼び番号	ストローク長さ $S^{(2)}$	全長 $L$	ベッド取付穴			テーブル総質量 kg	可動部質量 kg
			$N$	$K$	$n$		
LT100CEGS-200	200	420	50	320	10	4.9	0.58
LT100CEGS-400	400	620	30	560	16	6.9	
LT100CEGS-600	600	820	50	720	20	9.0	
LT100CEGS-800	800	1 020	30	960	26	11.1	
LT100CEGS-1000	1 000	1 220	50	1 120	30	13.1	

注(1) 取付けねじのねじ込み深さが長すぎると可動テーブルの走行性能に悪影響を与えますので、ねじ穴深さより長いボルトを挿入しないでください。  
 (2) この他のストローク長さについてはIKOにお問い合わせください。  
 備考 寸法図中の破線部は、センサ付き仕様/SCを示しています。

LT100CEGS/T2 ツインテーブル



単位 mm

呼び番号	ストローク長さ $S^{(2)}$	全長 $L$	ベッド取付穴			テーブル総質量 kg	可動部質量 kg
			$N$	$K$	$n$		
LT100CEGS-230/T2	230	620	30	560	16	7.5	0.58
LT100CEGS-430/T2	430	820	50	720	20	9.6	
LT100CEGS-630/T2	630	1 020	30	960	26	11.7	
LT100CEGS-830/T2	830	1 220	50	1 120	30	13.7	

注(1) 取付けねじのねじ込み深さが長すぎると可動テーブルの走行性能に悪影響を与えますので、ねじ穴深さより長いボルトを挿入しないでください。  
 (2) この他のストローク長さについてはIKOにお問い合わせください。  
 備考 寸法図中の破線部は、センサ付き仕様/SCを示しています。