

メカエンドの変更について

ロボットのメカエンドの変更について説明します。

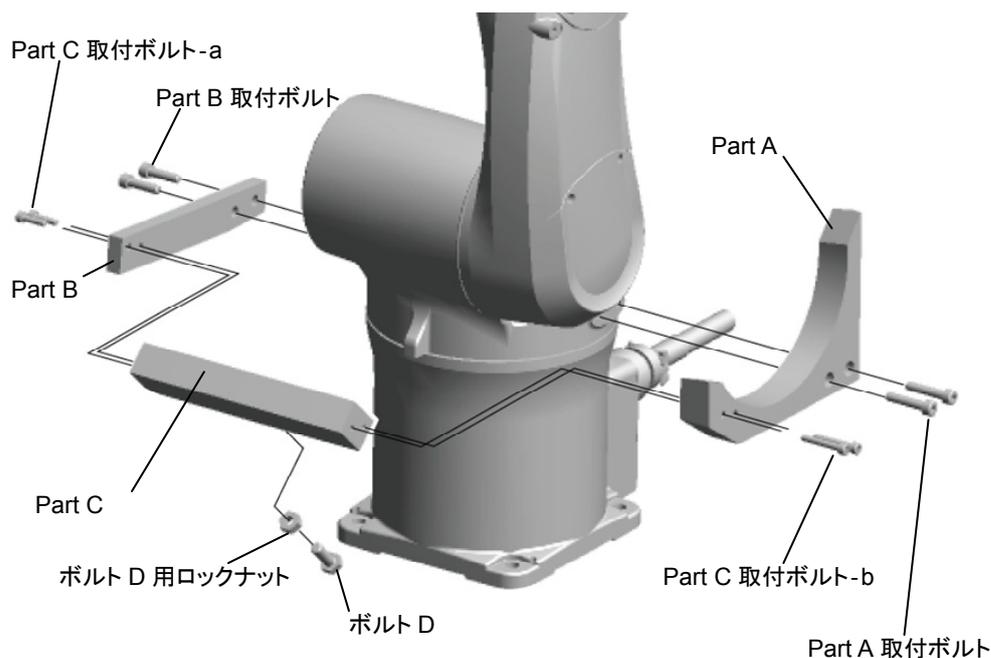
なお、本取扱説明書では、一部のメカエンドのみ掲載しております。ここに記載のないメカエンドについては、各ロボットの設置・保守ガイドを参照してください。

1. VS-Gシリーズロボットの2軸メカエンドの変更

メカエンド変更用のネジ穴がないモデルに対する2軸メカエンド変更方法を説明します。

1.1 2軸メカエンドの変更

2軸メカエンドを変更するには、以下の部品をロボット本体に取り付けます。

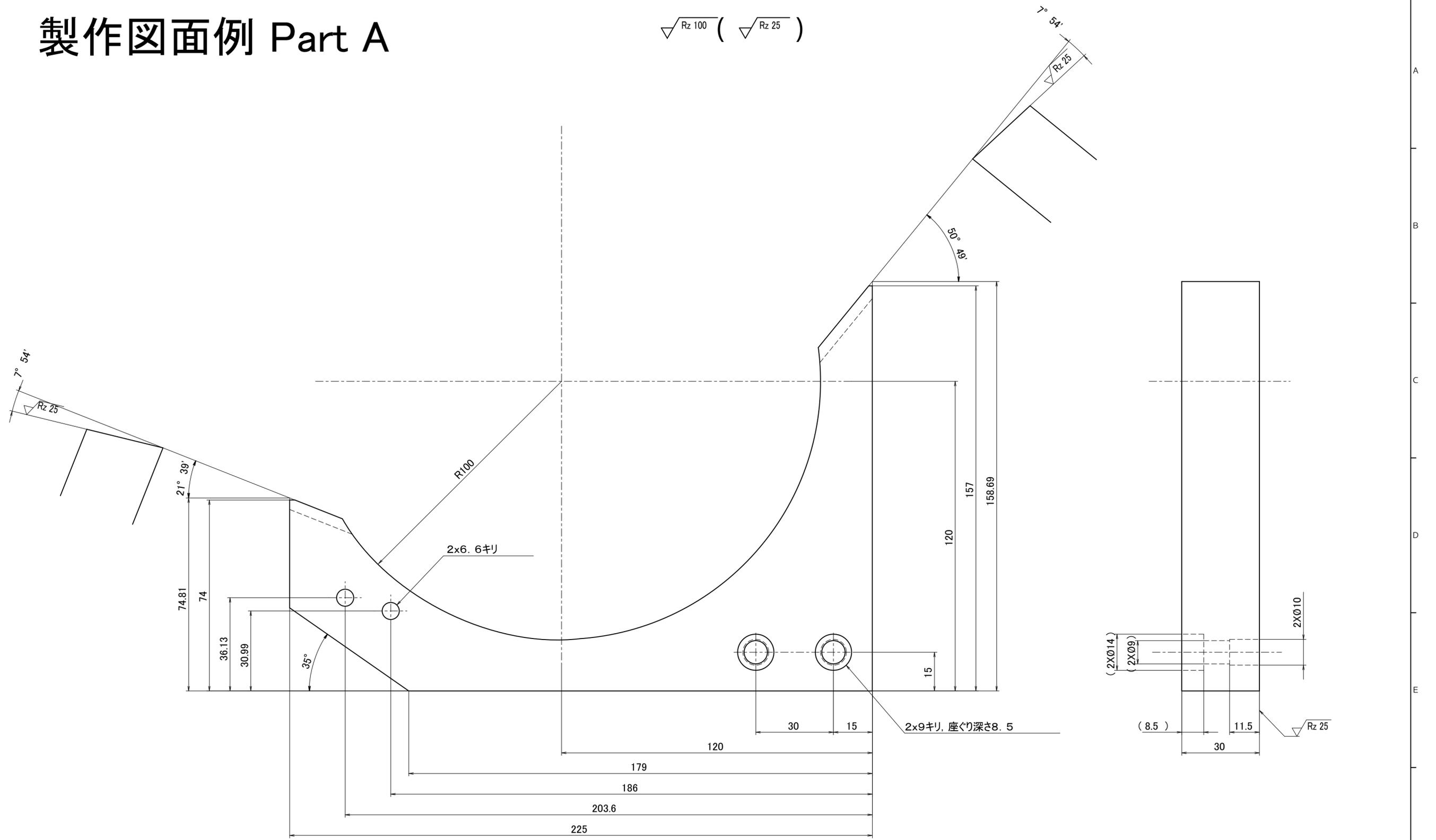


Part A	製作図面例参照
Part B	製作図面例参照
Part C	製作図面例参照
Part A 取付ボルト	六角穴付ボルト 2 × M8 × 40 (強度区分 12.9) 締め付けトルク 19.6 +/- 3.9 Nm

Part B 取付ボルト	六角穴付ボルト 2 × 8 × 30 (強度区分 12.9) 締め付けトルク 19.6 +/- 3.9 Nm
Part C 取付ボルト - a	六角穴付ボルト 2 × M6 × 22 (強度区分 12.9) 締め付けトルク 10 +/- 2 Nm
Part C 取付ボルト - b	六角穴付ボルト 2 × M6 × 40 (強度区分 12.9) 締め付けトルク 10 +/- 2 Nm
ボルトD	全ねじ六角ボルト M10 × 30 (強度区分 12.9)
ボルトD用ロックナット	六角ナット M10 (強度区分 12.9) 締め付けトルク 38 +/- 7.6 Nm

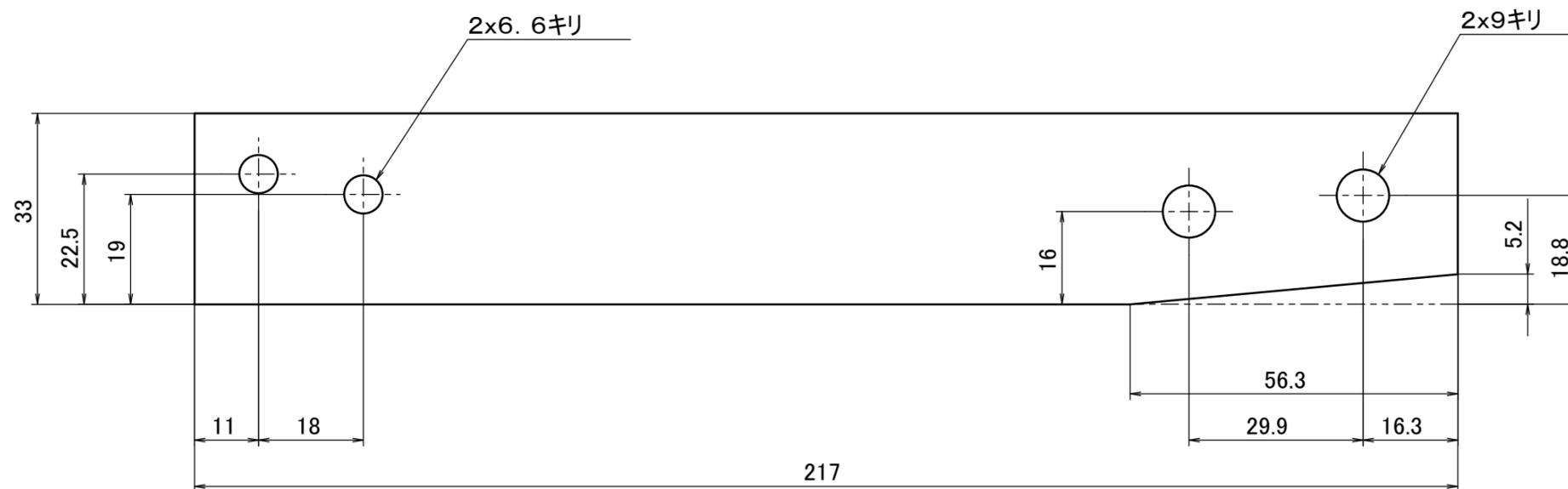
製作図面例 Part A

$\sqrt{Rz 100}$ ($\sqrt{Rz 25}$)



製作図面例 Part B

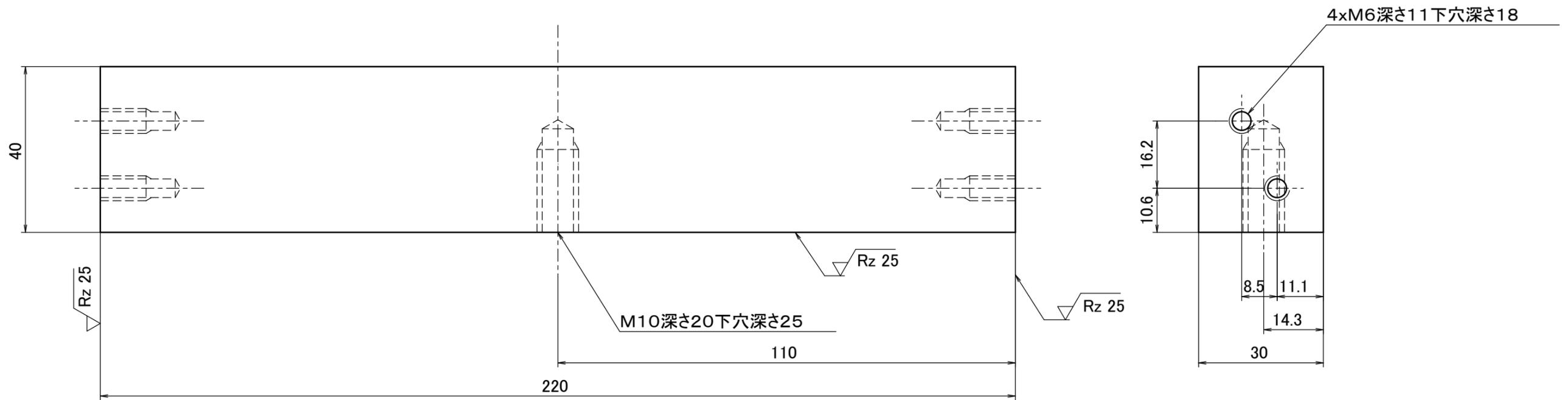
$\sqrt{\text{Rz 100}}$ ($\sqrt{\text{Rz 25}}$)



MATERIAL A2017-T4

製作図面例 Part C

$\sqrt{\text{Rz 100}}$ ($\sqrt{\text{Rz 25}}$)



MATERIAL A2017-T4

1.2 ボルトDの取り付け

ボルトDの取り付けの際には、ボルト頭部が下図のようにロボット本体に接触するよう、ボルトの位置を調整します。

