

取扱説明書

電動スライダ

KBBシリーズ R軸

KBB-00D

軸本体取扱説明書

- 製品をお使いになる前に、この取扱説明書を必ずお読みください。
- 特に安全に関する記述は、注意深くお読みください。
- この取扱説明書は必要な時にすぐ取り出して読めるように大切に保管しておいてください。

はじめに

このたびは、電動スライダKBBシリーズをお買い上げくださいますて、誠にありがとうございました。

電動スライダKBBシリーズをご使用になる前に、正しく使用していただくための手引書としてこの「軸本体取扱説明書」をお読みください。

電動シリンダKBBシリーズの全般については、取扱説明書（基本編）をご参照ください。

ご注意

1. 本機は、労働安全衛生規則第36条第31号に規定する産業用ロボットに該当するものです。従って、ご使用に際しましては労働安全衛生法第28条に基づく「産業用ロボットの使用などの安全基準に関する技術上の指針」に「選定」「設置」「使用」「定期検査等」「教育」それぞれの項に必要な留意事項が示されています。熟読いただき必ず実施してください。
2. 本書の内容については、将来予告無しに変更することがあります。
3. 本書の内容は、万全を期してありますが、万一不可解な点や誤り等、お気づきの点がありましたら、ご一報くださるようお願いします。
4. 運用した結果の影響については、3項にかかわらず責任を負いかねますので、ご了承ください。
5. 本機は、防爆構造にはなっていませんので、周囲環境に十分注意してください。

目 次

第1章 構成部品

第2章 仕様

第3章 外形図

- 3. 1 KBB-00D-RH-A
- 3. 2 KBB-00D-RH-F
- 3. 3 KBB-00D-RP-A
- 3. 4 KBB-00D-RP-F

第4章 軸の取付

- 4. 1 KBB-00D-RH-A、BB00D-RP-A
- 4. 2 KBB-00D-RH-F、BB00D-RP-F

第5章 ロボットタイプの設定

- 5. 1 ロボットタイプ
- 5. 2 パタメータ値について
 - 5. 2. 1 パラメータ1の値
 - 5. 2. 2 パラメータ2の値

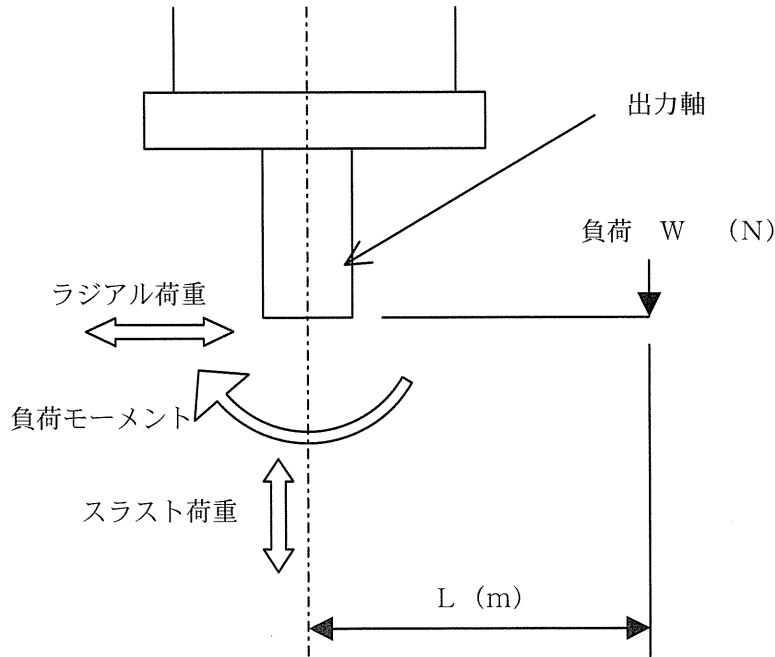
第1章 構成部品

形式 構成部品	KBB-00D -RH-A	KBB-00D -RH-F	KBB-00D -RP-A	KBB-00D -RP-F
本体	1台	1台	1台	1台
六角穴付ボルト M5×20	4本	添付無し	4本	添付無し
バンド	2本			
取扱説明書	1通			

第2章 仕様

形式	KBB-00D -RH-A	KBB-00D -RH-F	KBB-00D -RP-A	KBB-00D -RP-F
取付方式	L形ブラケット	フランジ	L形ブラケット	フランジ
モータ	ACサーボモータ 50W			
減速方式	ハーモニックドライブ		遊星ギア	
減速比	1／50		1／21	
動作範囲（度）	360			
最大速度（度／s）	360		857	
最大可搬質量（kg）（注）	5		10	
定格出力トルク（N・m）	2.5		3.9	
許容負荷イナーシャ（kg・m ² ）	0.0485		0.0125	
出力軸許容スラスト荷重（N）	49		98	
出力軸許容ラジアル荷重（N）	98		196	
出力軸許容負荷モーメント（N・m）	0.65		1.3	
位置繰り返し精度（度）	±0.025		±0.125	
分解能（度）	0.01			
軸質量（kg）	2.0	1.8	2.4	2.2

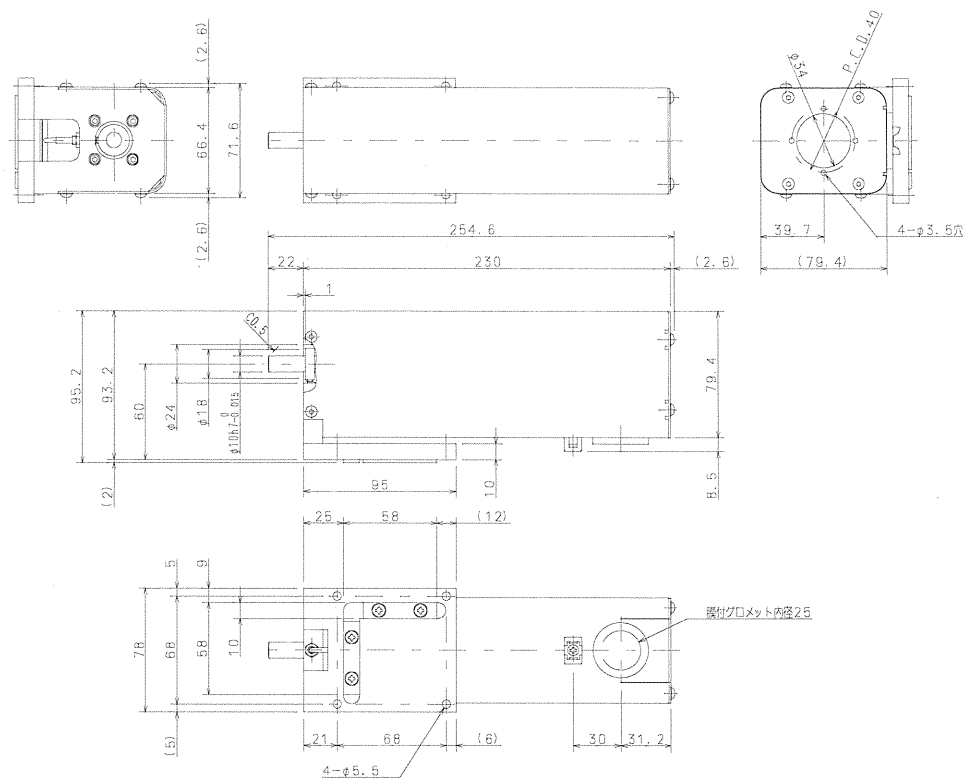
注. 加速減速時間 0.3s 以上の場合



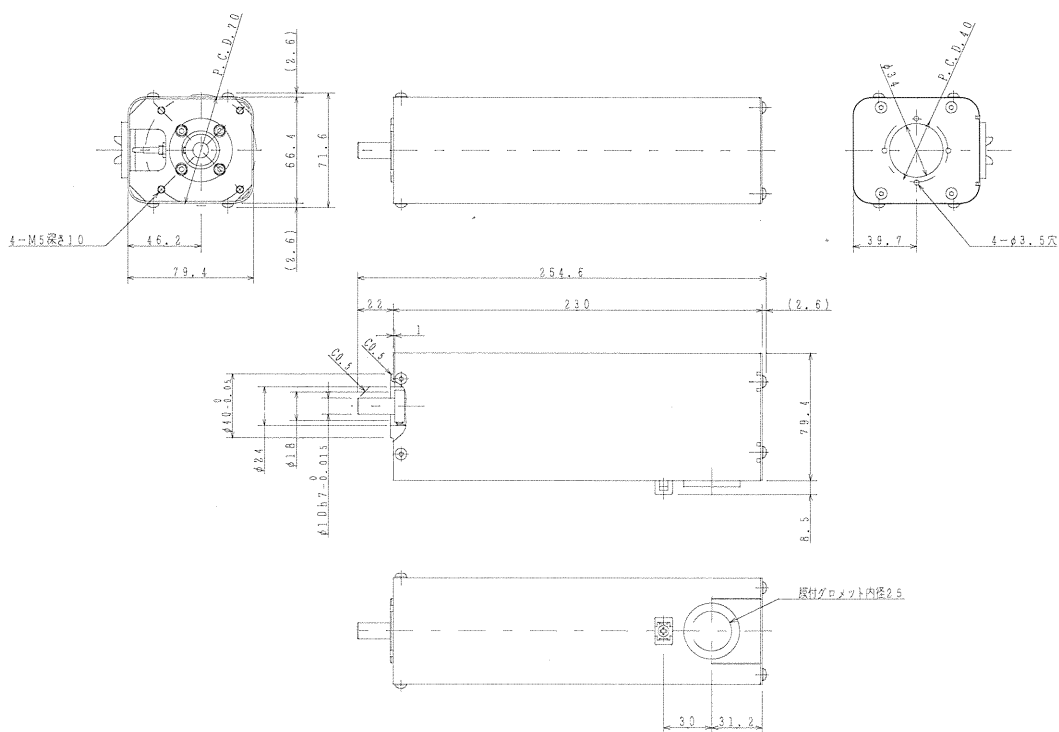
出力軸許容負荷モーメント = $W \times L$ (N・m)

第3章 外形図

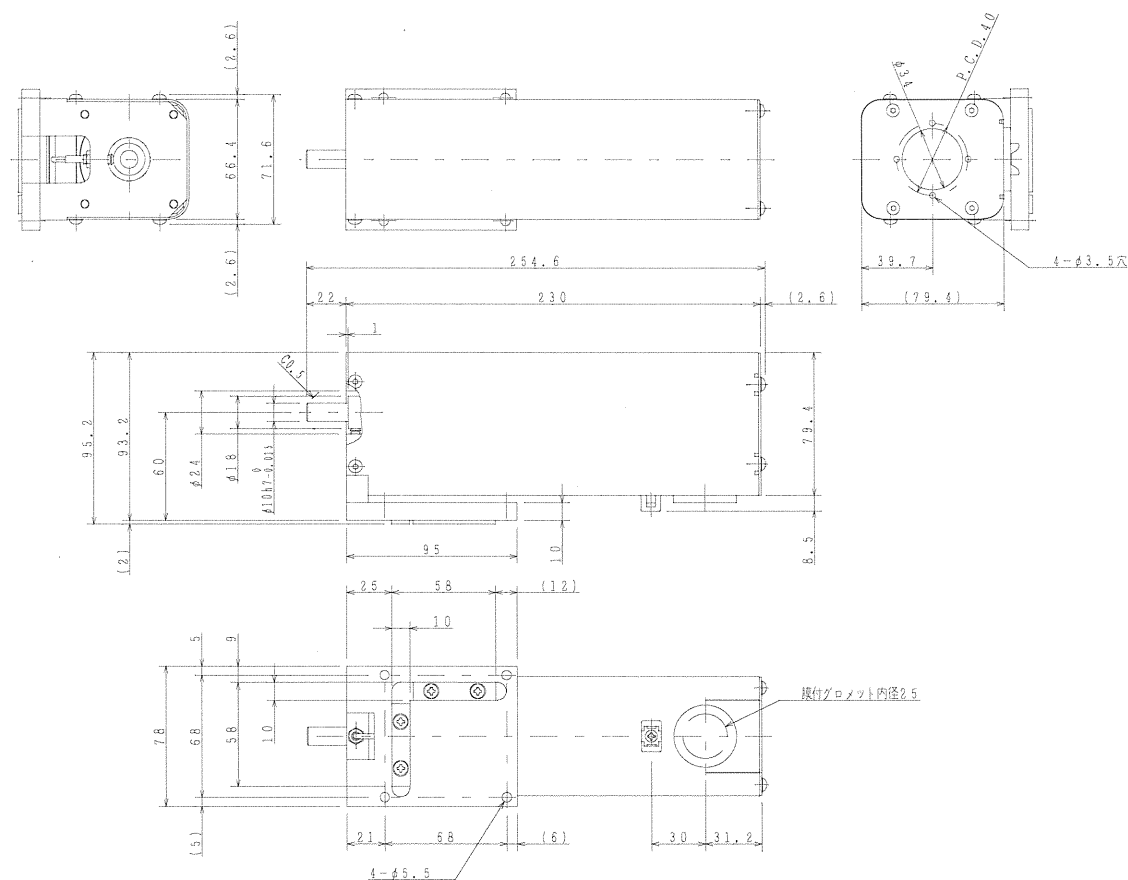
3.1 KBB-00D-RH-A



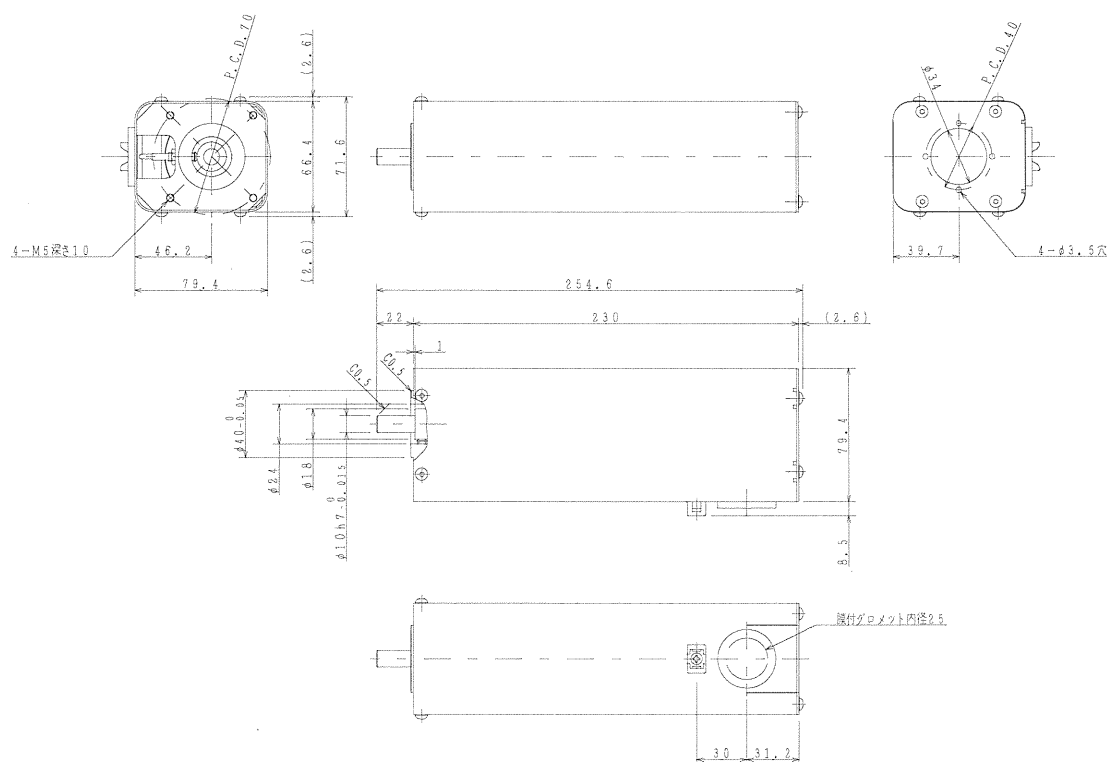
3.2 KBB-00D-RH-F



3. 3 KBB-00D-RP-A



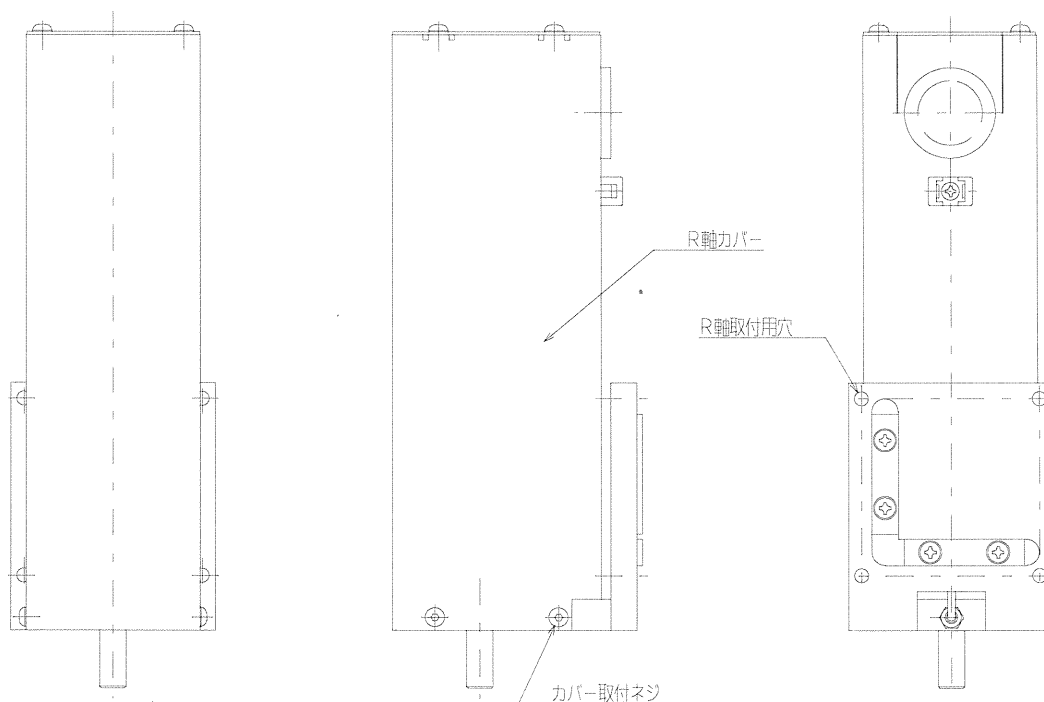
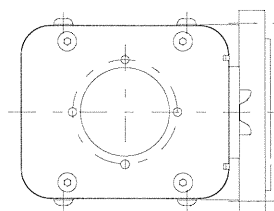
3. 4 KBB-00D-RP-F



第4章 軸の取付

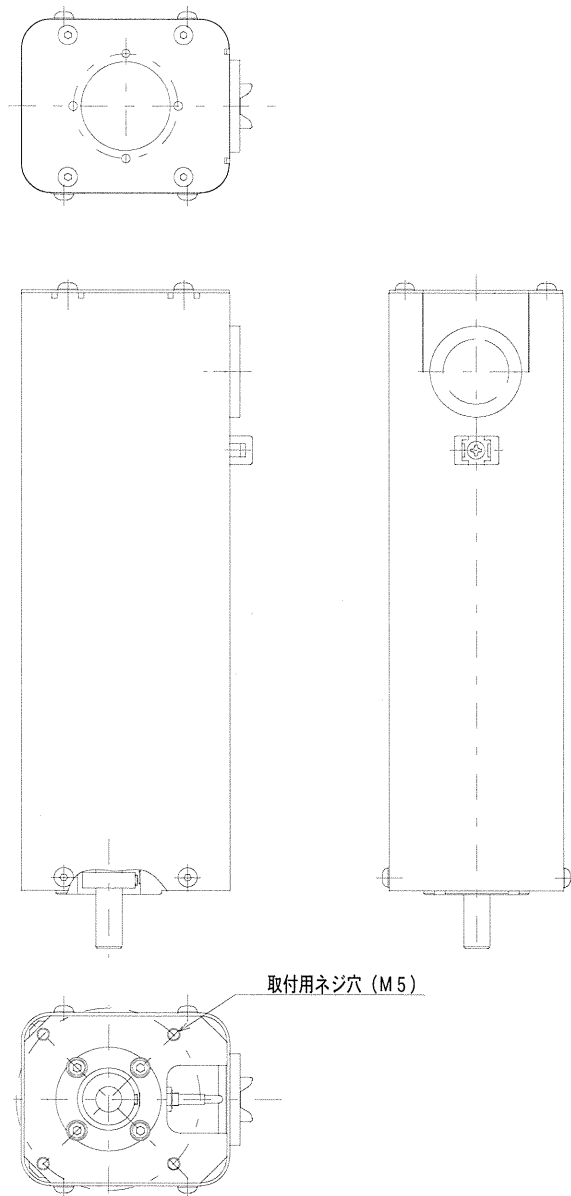
4.1 KBB-00D-RH-A、BB00D-RP-A

- (1) R軸本体のカバーを取り外します。
- (2) 付属のボルト (M5×20) でR軸を取り付けます。
- (3) フレキダクトケーブルやハンド部の配線を行ってください。
- (4) 外したカバーを元に戻してください。



4. 2 KBB-00D-RH-F、BB00D-RP-F

(1) 出力軸側の取付用ねじ穴 (M5 深さ 10) により R 軸を取り付けます。



第5章 ロボットタイプの設定

ロボットタイプとは、軸の種類別に設定された6ケタの数値です。

この設定を行うことにより、使用する軸に適合した各種のパラメータ値が自動的に設定されます。入力方法については、取扱説明書（基本編）をご参照ください。

5. 1 ロボットタイプ

軸形式	ロボットタイプ
KBB-00D-RH-A	5 1 0 1 3 0
KBB-00D-RH-F	
KBB-00D-RP-A	5 1 0 0 4 0
KBB-00D-RP-F	

5. 2 パラメータ値について

本機のパラメータは、使用頻度によりパラメータ1及びパラメータ2があり、各々内容及びロボットタイプとの関係は以下となります。

ロボットタイプを入力することにより、左端○印部のパラメータ値は自動的に設定されます。

5. 2. 1 パラメータ1の値

自動 設定	ロボットタイプ		5 1 0 1 3 0	5 1 0 0 4 0
	パラメータ			
	ソフトリミット値（プラス）		0 0 0 0. 0 0	0 0 0 0. 0 0
	ソフトリミット値（マイナス）		0 0 0 0. 0 0	0 0 0 0. 0 0
○	サーボゲイン (位置/速度)	P (位置)	7	7
		V (速度)	6	6
	パスエリア		使用できません	使用できません
	原点オフセット値		0 0 0 0. 0 0	0 0 0 0. 0 0
	原点復帰順位		1 (注)	1 (注)
	JOG速度	L (低速)	1 0	1 0
		H (高速)	5 0	5 0
	JOG寸動移動量		0. 0 1	0. 0 1

(注) 原点復帰順位は、組合せ形態、設置条件等により変わります。使用条件により、お客様にて設定してください。

5. 2. 2 パラメータ2の値

自動 設定	ロボットタイプ パラメータ	5 1 0 1 3 0	5 1 0 0 4 0
	軸表示	X	X
	インポジションデータ	0. 0 5	0. 0 5
	オーバーフローデータ	2 0 0 0 0	2 0 0 0 0
○	フィードフォワードデータ	2 0 0 0	2 0 0 0
○	モータ回転方向	1	0
○	最大速度データ	3 6 0	8 5 7
	原点復帰速度 データ	L (低速)	2
		M (中速)	2 0
		H (高速)	1 0 0
○	原点復帰方式	0	0
○	原点センサの論理	1	1
	高速原点復帰位置	2 0	2 0
○	リード	7. 2	1 7. 1 4 3
○	エンコーダ分割数	2 0 0 0	2 0 0 0
○	エンコーダパルスの通倍数	4	4
	エンコーダタイプの設定 (注)	a	a
	タスクと軸の組合せ	[1] [0] [0] [0]	[1] [0] [0] [0]
	タスク優先順位	[1] [1] [1] [1]	[1] [1] [1] [1]
	タスクポイントテーブル	999 999 999 999	999 999 999 999
	タスクステップ数	1000 1000 1000 1000	1000 1000 1000 1000

(注) エンコーダタイプの設定は軸ごとに設定ができないため、ロボットタイプでは設定できません。

取扱説明書（基本編）をご参照ください。