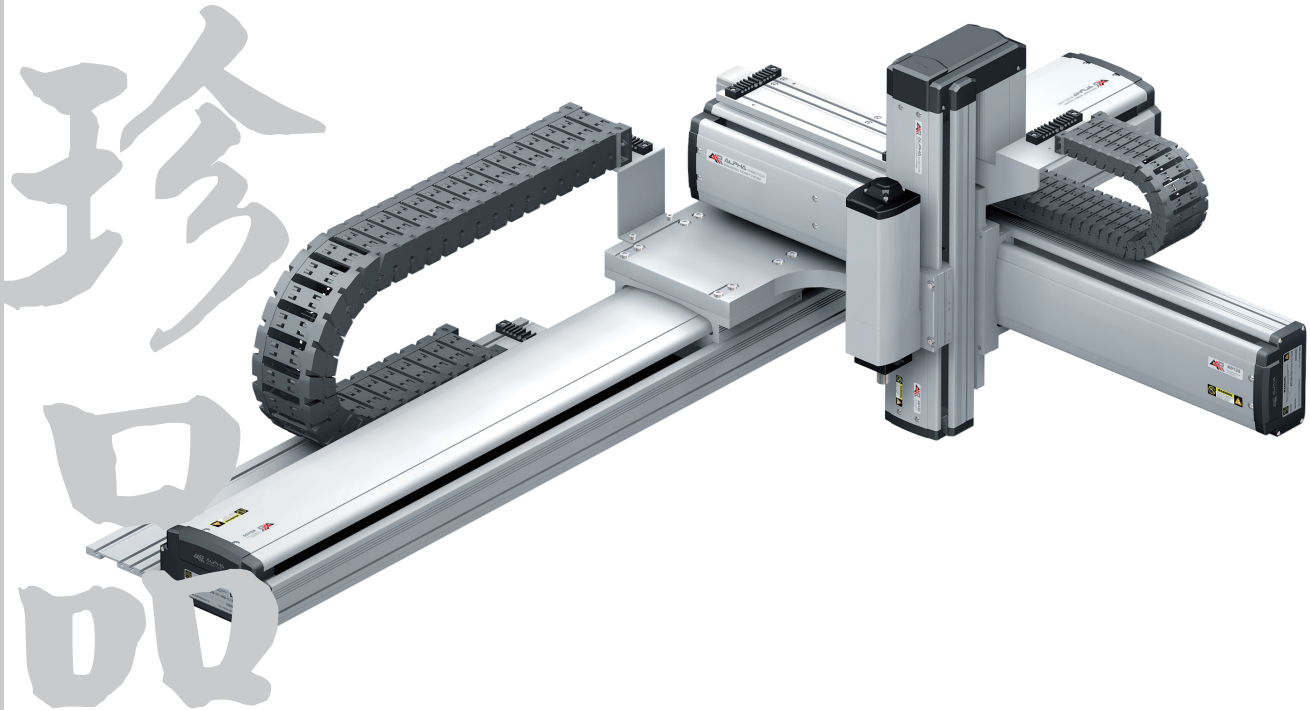
# ALPHA TOTAL CATALOGUE 2013
# CARTESIAN ROBOT - I

**13V-3**



ALPHA ROBOTICS

# ALPHA ROBOTICS Catalogue series

## 1 Linear robots catalogue



### ALR series
Standard Linear robot

ALR140 - S
ALR160 - S
ALR180 - S
ALR230 - S
ALR300 - S
ALR180 - H
ALR230 - H
ALR300 - H



### ALS series
Super Linear robot

ALS250 - H
ALS280 - H
ALS320 - H



### ALG series
Gantry Linear robot

ALG180 - S
ALG230 - S
ALG180 - H
ALG230 - H



### ALD series
Double Linear robot

ALD180 - S
ALD230 - S
ALD180 - H
ALD230 - H



## 2 Cartesian Standard robots catalogue - Ⅰ



### ARM series
Alpha Miniature robot

ARM040
ARM050
ARM060



### AR series
Alpha Standard robot

AR050
AR060
AR070
AR090
AR100
AR120
AR160
AR200
AR230
AR300



### AG series
Alpha Gantry robot

AG180X
AG230X
AG180Y
AG230Y



### AD series
Alpha Double robot

AD120
AD180



## 3 Cartesian Clean robots catalogue - Ⅱ



### ACM series
Alpha Clean Miniature

ACM - Σ4 - SS,SL
ACM - Σ5 - SS,SL
ACM - Σ6 - SS,SL
ACM - ΣV4 - SS,SL
ACM - ΣV5 - SS,SL
ACM - ΣV6 - SS,SL



### ACR series
Alpha Clean robot

ACR - Σ9
ACR - Σ12
ACR - Σ16
ACR - Σ20
ACR - ΣV9
ACR - ΣV12
ACR - ΣV16
ACR - ΣV20



### ACT series
Alpha Clean Table

ACT - Z5 - SS,SL
ACT - Z6 - SS,SL
ACT - Z8 - SS,SL



### ACC series
Alpha Clean Cylinder

ACC - V5 - SS,SL
ACC - V6 - SS,SL
ACC - V8 - SS,SL



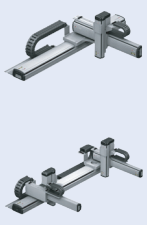
## 4 Cartesian Assy robots catalogue - Ⅲ



### Standard Robot assy

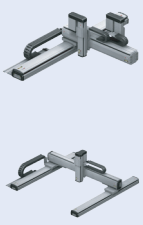
#### Ball screw robot assy

XYA type
XYB type
XYC type
YZG type
XZF type
XY2K type
X2YH type
X2YH(Z) type



#### Belt robot assy

XYA type
XYB type
XYC type
YZG type
XZF type
XY2K type
X2YH type
X2YH(Z) type



### BK series
Assembly Bracket

XYA type
XYB type
XYC type
XZF type



# ALPHA ROBOTICS Catalogue series

## ALX series
Coreless Linear robot

ALXS180 - T
ALXS230 - T
ALXS300 - T
ALXG180 - T
ALXG230 - T
ALXD180 - T
ALXD230 - T



## ALR assy
Linear + Linear robot

"A" type ALR + ALR
"C" type ALR + ALG
"C" type ALR + ALR
"K" type ALR + ALG
"H" type ALR + ALG



## AR assy
Linear+Cartesian robot

"A" type ALR + AR
"G" type ALR + AR
"K" type ALR + AR



## DRIVE
Robot Controller

Drive specifications
Σ II
Drive specifications
Σ III
Drive specifications
Σ V



## BR series
Alpha Belt robot

BR090
BR120
BR160
BR200
BR230
BR300



## BG series
Alpha Belt Gantry robot

BG180
BG230



## DUAL series
Alpha Dual robot

DAR200
DAR250
DAR300

DBR200
DBR300



## RS series
Alpha Rotary robot

RS056
RS100
RS200



## MR series
Alpha Motion robot

1AXIS
MR050
MR060
MR080



Synchronous type
MR050
MR060
MR080



## CMR series
Clean Motion robot

1AXIS
CMR050
CMR060
CMR080



Synchronous type
CMR050
CMR060
CMR080



ALPHA ROBOTICS

## ADR - S series
Alpha Desktop robot

ADR221
ADR331
ADR441
ADR3351
ADR4461



## CONTROLLER
Robot Controller

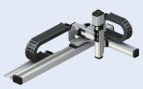
ARC
ACT



## Clean Robot assy

### Ball screw robot assy

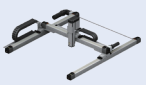
XYA type
XYB type
XYC type
YZG type
XZF type
XY2K type
X2YH type
X2YH(Z) type

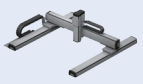




### Belt robot assy

XYA type
XYB type
XYC type
YZG type
XZF type
XY2K type
X2YH type
X2YH(Z) type





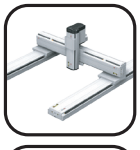
# WORLD'S FAMOUS ALPHA ROBOTICS PRODUCT







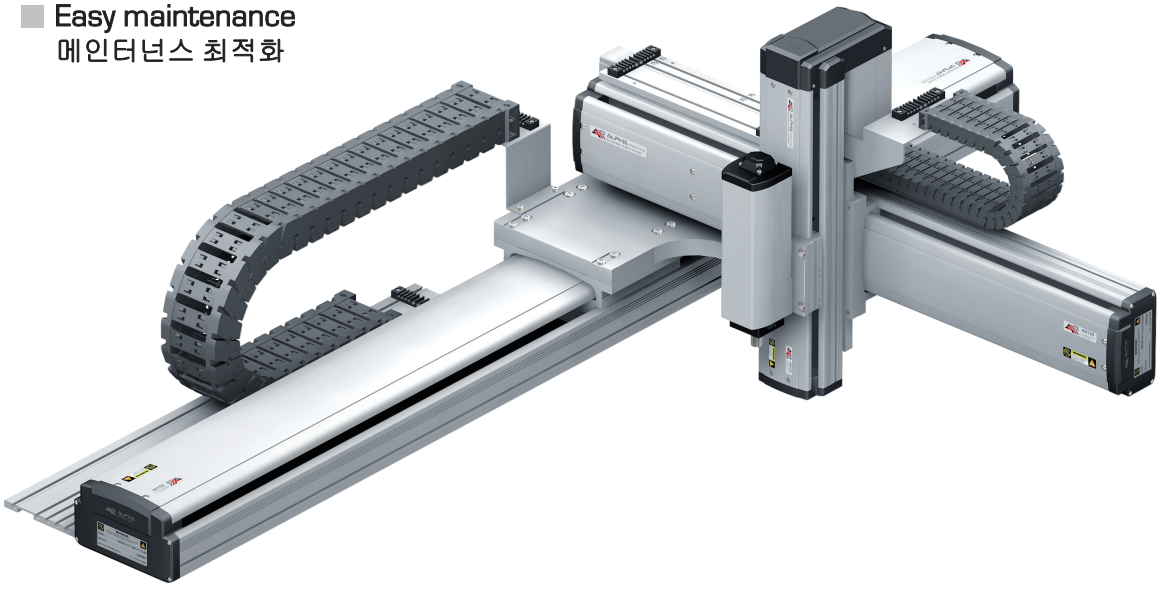


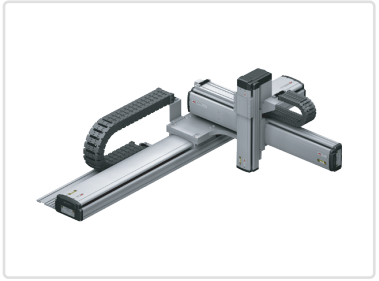
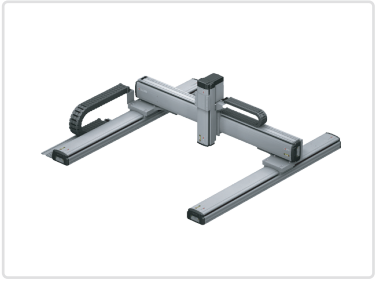
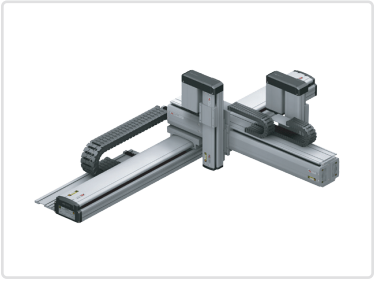





## ALPHA ROBOT

- Maximum speed 2m/s high-speed.
  최대 속도 2m/s 고속화 실현
- Repeatability within ±0.02mm
  위치반복정도 ±0.02mm이내
- Standard stroke maximum 3000mm
  표준 Stroke 최대 3000mm
- Compact construction
  컴펙트한 구조
- Excellent application
  뛰어난 응용성
- High credibility
  높은 신뢰성
- Easy maintenance
  메인터넌스 최적화

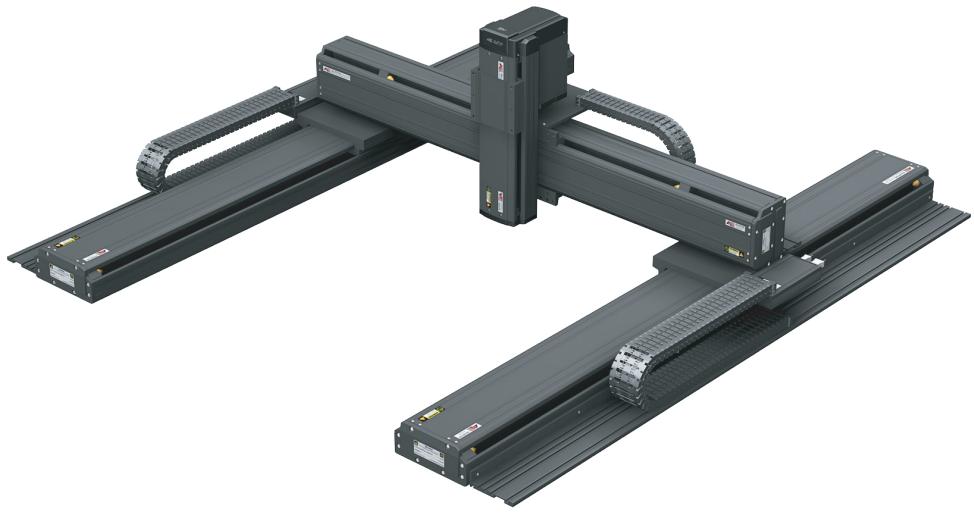


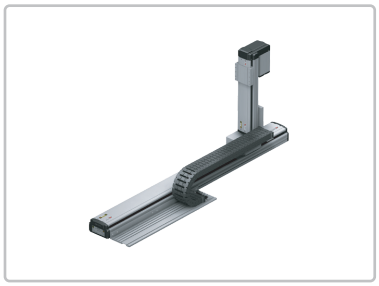
## ADVANCE ROBOT PRODUCT WITH PATENT TECHNOLOGY

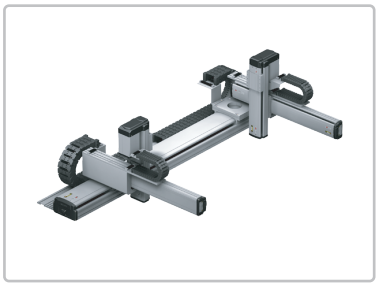
### INTERNATIONAL PATENT IN 8 CATEGORIES

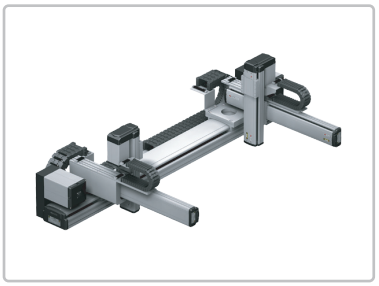
### DOMESTIC PATENT IN 18 CATEGORIES

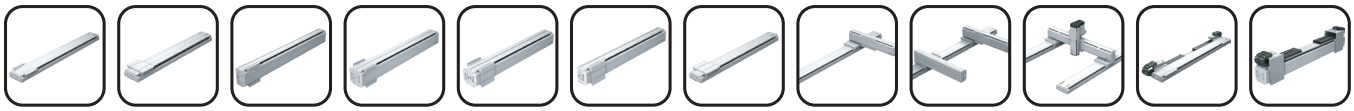


- Module building block system
  모듈 빌딩 블록 시스템 채용
- Super hardness structure of top class.
  탑클라스의 고 강성 구조
- Compactly designed structure
  콤팩트한 구조
- Easy maintenance
  메인터넌스 최적 활용구조 용이
- Compact size and low body
  콤팩트한 사이즈 및 낮은 체고
- Retainer type applied LM guide
  리테이너 타입 LM Guide 채용
- Line up robot of gantry use only.
  갠트리전용 로봇을 라인업









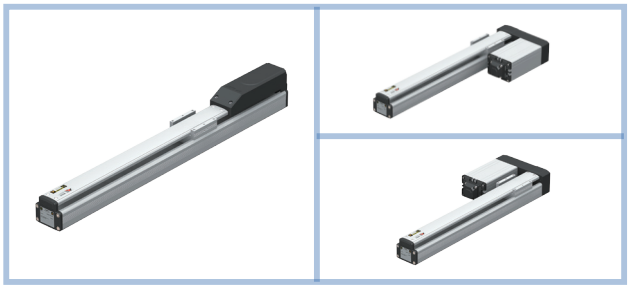
## SPEC
Alpha Robot

PECULIARITY OF ALPHA ROBOT
SELECTION MATERIAL OF ALPHA ROBOT
B00.1

## ARM SERIES
Alpha Miniature Robot

Miniature AR robot model
소형 정밀 작업용으로
고신뢰성, 경제성 확보

ARM040
ARM050
ARM060
B11.1
B12.1
B13.1



## AR SERIES
Alpha Standard Robot

Compact design and high rigid structure with Alpha's standardization of ball screw
알파로보틱스 표준 Ball screw
직각좌표 로봇 AR series는
컴팩트한 디자인의 고강성 구조

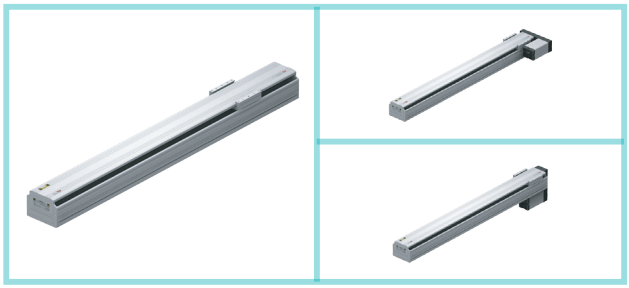
AR050
AR060
AR070
AR090
AR100
AR120
AR160
AR200
AR230
AR300
B21.1
B22.1
B23.1
B24.1
B25.1
B26.1
B27.1
B28.1
B29.1
B30.1



## AG SERIES
Alpha Gantry Robot

Side mounting type
측면 고정용 타입

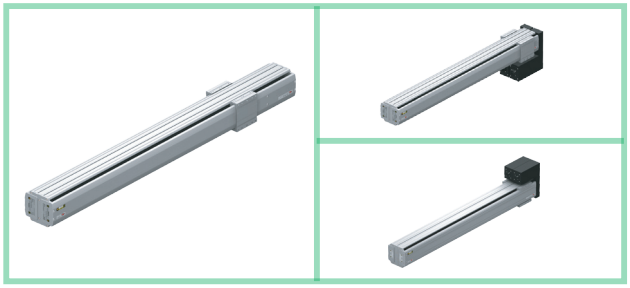
AG180X
AG230X
AG180Y
AG230Y
B36.1
B37.1
B38.1
B39.1



## AD SERIES
Alpha Double Robot

Double slide table type
더블 슬라이더 테이블 타입

AD120
AD180
B41.1
B42.1

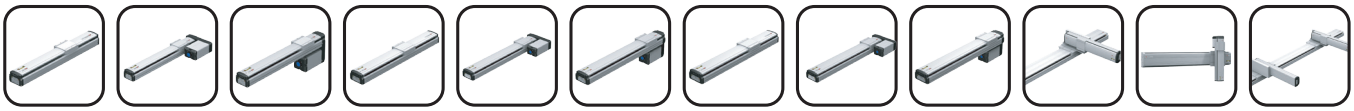


## BR SERIES
Alpha Belt Robot

Compact design and high rigid structure with Alpha's standardization of ball screw
알파로보틱스 직각좌표 표준 BELT
로봇 BR series는 컴팩트한 디자인의
고강성 구조

BR090
BR120
BR160
BR200
BR230
BR300
B51.1
B52.1
B53.1
B54.1
B55.1
B56.1





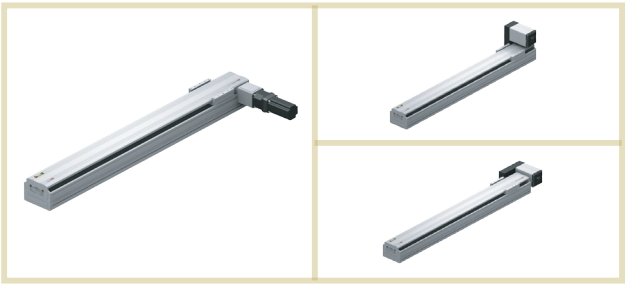


## BG SERIES
### Alpha Belt Gantry Robot

Through optimization of Gantry system, sagging against high load is minimized.
갠트리방식 설치에 최적으로 고하중에서의 처짐량을 최소화 시킴

BG180
BG230

B61.1
B62.1



## DUAL SERIES
### Alpha Dual Robot

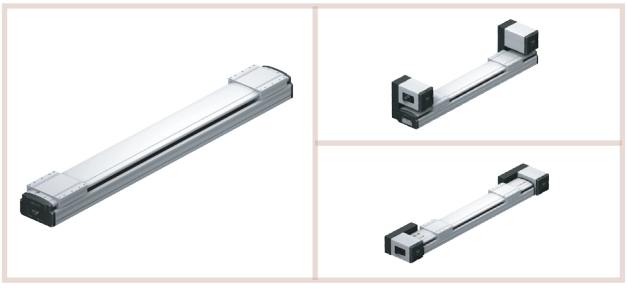
Multi-slider tables installed on a single actuator capable of operating independently
한개의 Base에 각각의 구동이 가능한 Slide Table을 장착하여 개별 작업이 가능

DAR200
DAR250
DAR300

B71.1
B72.1
B73.1

DBR200
DBR300

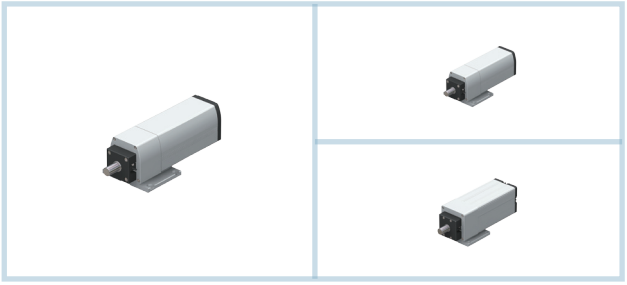
B76.1
B77.1



## RS SERIES
### Alpha Rotary Robot

RS056
RS100
RS200

B81.1
B82.1
B83.1



## MR SERIES
### Alpha Motion Robot

High durable, non-contaminative, anti-corrosive frame
Frame은 내구성, 내오염성, 내식성을 크게 향상

1AXIS
MR050
MR060
MR080

B91.1
B91.2
B91.3

Synchronous type
MR050
MR060
MR080

B91.1
B91.2
B91.3



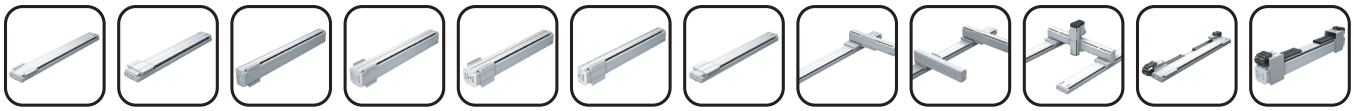
## ADR SERIES
### Alpha Desktop Robot

With combination of high rigid structure design and high funtional robot controller system, constant high speed and high accuracy guaranteed
고강성 구조의 설계 기술과 고성능 로봇 컨트롤러의 모션제어의 기술이 결합되어 고속, 고정도의 구현

ADR221
ADR331
ADR441
ADR3351
ADR4461

B121.14
B121.15
B121.16
B121.17
B121.17





## FEATURES OF ALPHA ROBOT IN EACH SERIES

**ARM SERIES**



- Compact, economical, and high reliable model through design of compact size
  High rigid structure through bottom base type
- 소형 정밀 작업용으로 고신뢰성, 경제성 확보
  하부 베이스 타입으로 고강성 실현

**AR SERIES**



- Alpha robot standard model.
  Wide range of solution from 100W to 1.5kW.
- Alpha robot standard model.
  100W에서 1.5kW까지 광범위한 Solution 제공.

**AG SERIES**



- Side mounting type
  With optimized type for gantry system, minimized sagging against high load
- 측면 고정용 타입
  갠트리방식 설치에 최적으로 고하중에서의 처짐량을 최소화 시킴

**AD SERIES**



- Double slide table type.
  Slides are composed on both sides for gantry series.
- 더블 슬라이더 테이블 타입
  갠트리시리즈 슬라이드를 양측에 구성

**BR SERIES**



- BR-series, which are belt operation type, can handle high speed and long stroke.
  With high speed and low-noise, the systems are applicable to mid-large size automation facilities while management and maintenance are easy.
- 고속과 Long Stroke에 대응이 가능한 BR-Series는 벨트구동형으로 저소음과 빠른 속도로 여러 중, 대형 자동화 설비에 적용이 가능하며, 취급 및 유지보수가 간편하도록 시스템을 구성

**BG SERIES**



- Through optimization of gantry system, sagging against high load is minimized.
  High speed possible in long stroke
- 갠트리방식 설치에 최적으로 고하중에서의 처짐량을 최소화 시킴
  Long Stroke에 고속도 대응 가능

**DUAL SERIES**



- DAR series, DBR series
  One base with individually operable slide table enables separate work.
  Applicable when separate individual work is required in a small place
- 한 개의 Base에 각각의 구동이 가능한 Slide Table을 장착하여 개별 작업이 가능.
  로봇 장착이 협소한 공간에서 개별 작업을 요할 때 사용.

**MR SERIES**

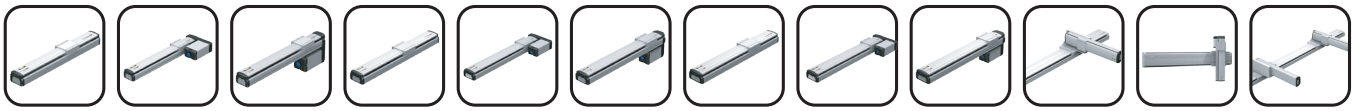


- Frame upgrades rigidity, antipollution, and anticorrosive. Broadens user's work option with up to 6000mm of X-axis and up to 4000mm of Y-axis.
- Frame은 내구성, 내오염성, 내식성을 크게 향상시켰으며, 작업영역은 최대 X축 6000mm, Y축 4000mm 까지로 사용자의 선택 폭을 넓힘.

**ADR SERIES**



- ADR-series are small-mid sized desktop robot for works with various parts.
- 본 장비는 다양한 부품(Work)을 가지고 일을 할 경우에는 바로 적용이 가능한 중, 소형의 데스크탑 로봇임.



## ADVANTAGES OF ALPHA ROBOT

### MODULE BUILDING BLOCK SYSTEM

- Standardized model and providing total solution for customized design with building block system.
- 전기종을 표준화하였으며 Total Solution 제공함으로 최적설계가 가능한 빌딩 블록 시스템.

### COMPACTLY DESIGNED STRUCTURE

- Miniaturized robot with maximum power in same size
- 동급 Size의 최대추력 구현으로 소형화한 Robot.

### SIMPLE MAINTENANCE

- Structure which is possible to install in any direction up and down when it is instaling.
- 설치시 상·하 방향에서 장착가능한 구조

### COMPACT SIZE AND LOW BODY

- Robot, realized the high accuracy and lowest height without extra bracket when 2 axis combined by applying wing type slide.
- Wing Type Slide를 적용하여 2축 조합시 별도의 Bracket 없이 고정도 조립 및 최저높이를 구현한 Robot.

### RATAINER TYPE LM GUIDE

- A long life, a curbing heat, a low noise, a less dust, a high speed are possible by adopting LM Guide which contain the ball retainer.
- 리테이너 LM Guide를 채용하여 긴 수명, 발열 억제, 저소음, 저 발진, 고속운전이 가능.

### ROBOT FOR GANTRY USE ONLY

- Prevent sagging by concentrated central weight when fixed in each side of structure.
- 양단 고정 사용시 중앙부 처짐 현상을 보강한 Gantry Robot.

### ROBOT FOR GANTRY USE ONLY

- Gantry robot, which is reinforced the sagging phenomenon at central part when the both legs are fixed in use.
- 갠트리 전용의 로봇을 라인업

### HIGH LOAD AND HIGH RIGIDITY CONSTRUCTION

- To meet the trend of the equipment enlargement, middle sized robots with high load resistance are available.
- 장비의 대형화에 따라 높은 하중에서도 견딜 수 있는 중형로봇 제공.

### LOW TOTAL COST

- With various automation facilities, production costs are reduced so products unit prices are low.
- 다양한 자동화 설비 보유로 지속적인 원가절감을 통해 제품단가를 낮춤.

## ADVANTAGES OF ALPHA ROBOT

**1 HIGH SPEED**

- Maximum speed of 2m/s
  최대속도 2m/s
- Acceleration of 1G to provide high-speed
  가속도 1G로 고속화 실현

**2 HIGH LEVEL**

- Repeat location determination within ±0.02mm
  반복위치 결정정도 ±0.02mm

**3 STANDARD STROKE**

- Standard stroke maximum 3000mm
  표준 Stroke 최대 3000mm

**4 LOW NOISE**

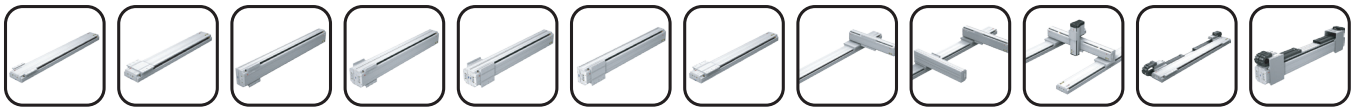
- Low noise to high-speed driving
  고속 운전시 정숙운전

**5 DUAL SLIDE**

- Individually operating dual slide
  독립 구동이 가능한 Dual Slide

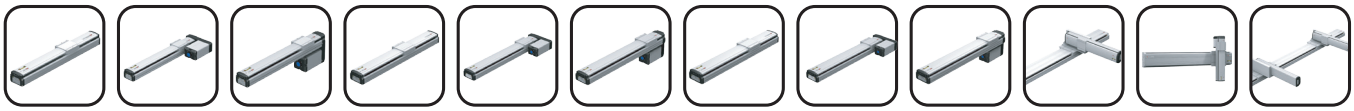
**6 EASY MAINTENANCE**

- Easy maintenance
  메인터넌스 최적 구조



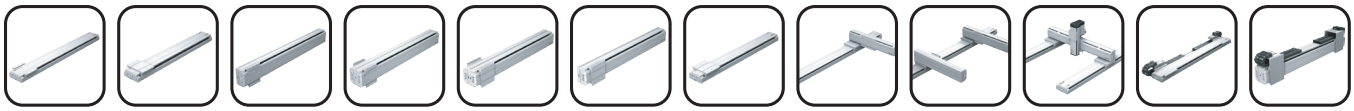
## INSTALLATION

1. Do not use this product in a place exposed to inflammable, ignitable or explosive substances. The product may burn, explode or ignite.
2. Be sure to securely support and affix it (Including the work), when installing the product. It may cause the product to drop, tip over or malfuction, it may resulting in injury.
3. Avoid using the product in a place where the main unit or controller may come in contact with water or oil droplets.
4. Design a safety circuit or other device that will prevent equipment damage or injury, if the machine will stop in the case of system problem such as power failure or emergency stop.
5. The D-type of grounding work (former 3rd type of grounding work, less than 100Ω an grounding resistance) must with actuators, controllers. In case of an electric leak, it may cause the malfunction and electric shock. It may cause injury or electric shock due to contact with the moving parts, if supplying power to the product carelessly.
6. Wire the product correctly by referring to the operation manual. Securely connect the cables and connectors so that they will not be disconnected or come loose. It may cause the product to malfunction.
7. Do not pour water onto the product. Spraying water over the product, washing it with water or using it in water may cause the product to malfunction, resulting in injury, electric shock etc.
8. Do not use the product under direct sunlight (Ultraviolet ray), in a place exposed to iron powder, dust, salt in a humid place or in an atmosphere of phosphate-ester machine oil, organic solvent etc.
9. When installing the product, provide sufficient maintenance space.
10. Exercise due caution to prevent injury, when installing or transporting the product. Securely hold the product using a lift or engage multiple operators or support to carry the product.
11. To avoid direct contact with the operators, protection covers or other guards must be provided for the moving parts of the equipment.
12. Provide an emergency-stop device in a readily accessible position so the device can be actuated immediately upon occurrence of a dangerous situation during operation.
13. Please use in environment which satisfy with following conditions to install a actuator/controller.
    - avoid the ultravoilet ray
    - avoid the radiant heat
    - surrounding temperature is 0~40℃
    - humidity less than 85%, no vapor
    - no corrosive gas, generating heat
    - no dust
    - no oil mist, cutting fluid
    - no electromagnetic waves, ultraviolet rays, radioactive rays
    - this product not considered the chemical resistance



## INSTALLATION 설치

1. 발화물, 인화물, 폭발물 등의 위험물이 있는 장소에서는 사용하지 마십시오.
   발화, 인화, 폭발할 우려가 있습니다.
2. 제품을 부착할 때에는 반드시 확실한 유지, 고정 (작동 포함)을 해 주십시오.
   제품의 쓰러짐, 낙하, 이상작동으로 다칠 우려가 있습니다.
3. 제품을 습기, 기름기 등이 있는 장소에서는 사용하지 마십시오.
4. 비상정지, 정전 등 시스템의 이상시에 기계가 정지할 경우, 장치의 파손, 인체사고 등이 발생하지 않도록 장치를 설계해 주십시오.
5. 액츄에이터, 컨트롤러는 반드시 D종 접지공사 (구 제3종 접지공사, 접지저항 100Ω이하)를 해 주십시오.
   (감전과 오작동의 우려가 있습니다.)
6. 제품에 전기를 공급하기 전 및 운전 전에는 반드시 기기의 작동범위의 안전확인을 해 주십시오.
7. 물이 묻을 수 있는 장소나 부식가스, 인화성 가스가 있는 장소에서는 절대로 사용하지 마십시오.
   감전이나 화재의 우려가 있습니다.
8. 직사광선 (자외선)이 드는 장소, 염해의 환경, 다습한 환경, 유기용제와 린산 에스테르계 작동유가 포함되어 있는 환경에서는 사용하지 마십시오.
9. 제품을 장착할 때에는 보수작업이 가능하도록 공간을 확보해 주십시오.
10. 제품의 운반, 장착 시에는 리프트와 지지대로 확실히 지지하는 등 안전에 주의하여 주십시오.
11. 기계장치 등의 작동부는 사람이 직접 만질 수 없도록 보호커버 등을 설치해 주십시오.
12. 장치를 운전할 때에는 언제든 비상정지가 가능하도록 배려해 주십시오.
13. 액츄에이터, 컨트롤러의 설치에 있어서는 아래의 조건을 만족하는 환경을 만들어 주십시오.
    - 직사광선이 비치지 않는 곳
    - 큰 열원에서 복사열이 기계본체에 미치지 않을 것
    - 주위온도는 0~40℃
    - 습도 85%이하, 결로가 없을 것
    - 부식성 가스, 가연성 가스가 없을 것
    - 먼지, 쓰레기, 금속가루 등이 적을 것
    - 오일미스트, 절삭액이 묻지 않을 것
    - 심각한 전자파, 자외선, 방사선이 없을 것
    - 본 제품은 내약품성을 고려하지 않습니다.



## SAFETY PRECAUTIONS 안전상의 주의

Peruse this safety precautions to ensure the correct use of the product before installing, operating, maintaining or inspection of this product.

The safety precautions provided below are intended to prevent clients safety and/or malfunction by making sure the product is used correctly and safely.

The product in catalogue is a general industrial equipment.

Also keep in mind that these tasks must be performed by individuals who possess sufficient knowledge of the applicable equipment and safe operation thereof.

Please decide after examine enough in selecting of product.

Alpha Robotics Co.,ltd. shall not be liable whatsoever for any loss or damage arising from a failure to observe the items specified in safety precautions and instructions.

기종선정 및 제품의 사용전에는 '안전상의 주의'를 모두 숙독하신 후 바르게 사용해 주십시오.

아래의 주의사항은 제품을 안전하고 바르게 사용하여 고객의 '위험'과 '고장'을 미연에 방지하기 위함입니다.

카달로그에 기재된 제품은 일반산업기기입니다.

기기의 선정 및 취급에 있어서는, 충분한 지식과 경험을 가진 자가 반드시 취급설명서를 완전히 숙독한 후 사용해 주십시오.

제품의 채용에 있어서는 고객께서 충분히 검토하신 후에 판단해 주십시오.

제품의 보증범위는 당사 제품 단품에 한하며, 또한 카다로그와 취급설명서에 따라 바르게 사용하지 않으므로 해서 발생되어진 사고 등에 대해서는 일체의 책임을 지지 않습니다.

*Do not use this product for the following applications;

1. Medical equipments used to maintain, control of human body and human life
2. Machinery and mechanisms designed for the purpose of transporting or moving people
3. Machinery's important safety parts

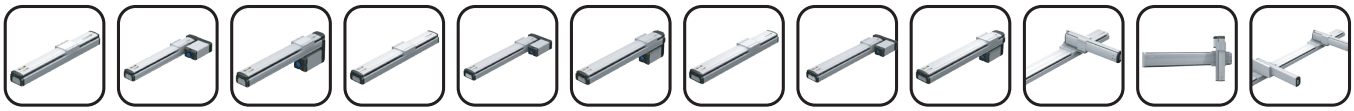
*Do not use the product outside the specifictions.
Using the product outside the specifications may cause it to fail, stop functioning or sustain.
It may also significantly reduce the service life of the product.
In particular, observe the maximum loading capacity and speed.

*아래의 용도에 사용하지 마십시오.

1. 인명 및 신체의 유지, 관리 등에 관계된 의료기구
2. 사람의 이동,반송을 위한 기구, 기계장치
3. 기타 인명에 영향을 주는 장치

*반드시 제품의 사양범위 내에서 사용하십시오.

*제품에 관한 문의에 있어서는 당사에 문의 바랍니다.



## OPERATION 운전

*While the product is standing by or operating, do not in and out the machine's range of operation.
It may resulting in injury.

*Turn off the power to the product in the event of power failure. Failure to do so may cause the product to suddenly start moving when the power is restored. Thus resulting in injury or product damage.

*Do not scratch the cables.
Pinching a cable may cause it to leak current or lose continuity or pulling, winding, scratching, crushing, forcibly bending with heavy object, it may resulting in electronic shock, fire.

*If the strange smell, noise or generation of heat, emitting smoke is detected, stop the operation immediately.

*Turn off the power immediately, if any of the internal protective devices (alarms) of the product has actuated.

*Do not step on the product and do not put the object on the product and do not put the finger or object into the product.

*Secure the safety by wearing the safety footwear, protective goggles, protective gloves when treat the product.

*장치의 운전중 또는 작동가능한 상태에서는 기계 작동범위에 접근하지 마십시오.

*정전시에는 우선 전원을 차단해 주십시오. 정전복구 시 장치가 갑자기 움직여서 부상, 제품파손의 원인이 됩니다.

*케이블에 흠집을 내거나, 무리하게 굽히거나, 당기거나, 감거나, 무거운 것을 올리거나, 끼워넣으면 누전과 전류 불량으로 화재와 감전, 이상작동 등의 원인이 됩니다.

*제품에서 이상한 소리나 냄새, 발열, 발연이 있을 때에는 즉시 전원을 꺼 주십시오.

*제품의 보호장치 (알람)가 작동했을 경우에는 즉시 전원을 꺼 주십시오.
(제품의 이상동작으로 부상, 제품의 파손. 손상의 가능성이 있습니다.)

*제품 위로 올라가거나, 물건을 올리거나, 제품의 입구부에 손가락이나 물건을 넣지 마십시오.

*제품을 취급할 때에는 필요에 따라 보호장갑, 보호안경, 안전화 등을 착용하여 안전을 확보하십시오.

## MAINTENANCE, INSPECTION, REPAIR 보수, 점검, 수리

*Never rebuild the product.

*Completely shut down the power supply, before conducting maintenance, inspection, parts replacement or other operations on the product.

*제품은 절대 개조하지 마십시오.

*보수점검, 정비 또는 교환 등의 각종 작업은 반드시 전원을 차단한 후 진행하여 주십시오.

## DISPOSAL 폐기

*Dispose of it properly as an industrial waste, when the product becomes no longer usable or necessary.

*제품을 폐기할 경우에는 산업폐기물로서 취급하여 주십시오.

# INFORMATION

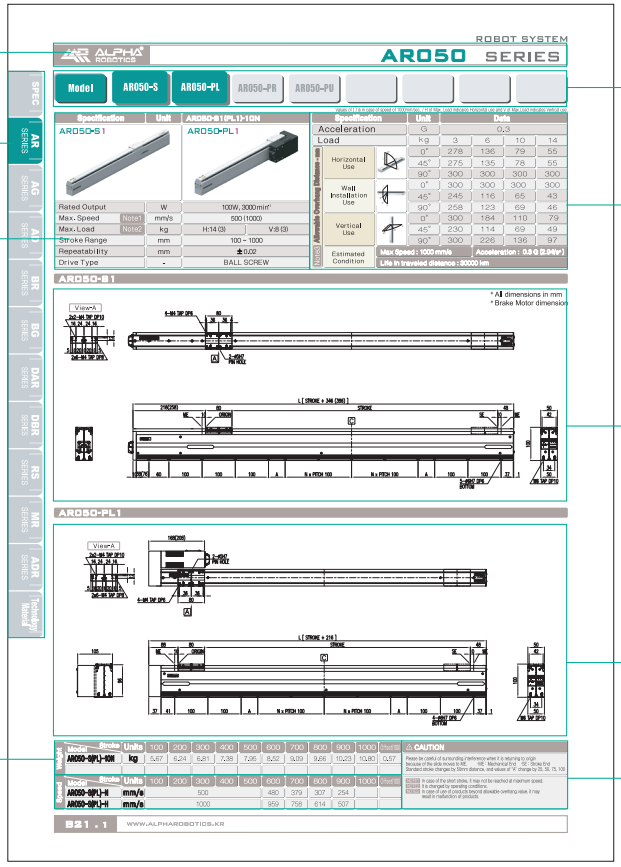
## Explanation about the composition of this page 본문페이지 구성에 관한 설명

① Model by series
시리즈별 모델

⑦ Series index
시리즈별 인덱스

③ Specification
사양

⑥ Robot weight & speed
로봇질량, 속도




② Model and type
모델 및 타입

④ Allowable overhang distance
허용 오버행 거리

⑤ Dimensions
치수도

⑧ Caution
⑨ Note
주의

① Model by Series
**It displays the name of series.**
시리즈명을 나타냅니다.

② Model and Max. Thrust
**It displays the name of model and type**
모델명과 타입

③ Specification
**It indicates rated output of power of servo motor, maximum speed, maximum stroke, repeatability, type of driver.**
서보모터 정격출력 및 획전속도, 최대속도, 최대스트로크, 반복위치정밀도, 드라이브 타입

④ Allowable Overhang Distance
**It displays an allowable distance value for load position.**
가반질량 위치에 대한 허용 거리값을 나타냅니다.

⑤ Dimensions
**It is an external dimensions.**
외형치수도 입니다.

⑥ Robot Weight & Speed
**It displays a whole weight & speed of robot**
**(Excluding the cableveyor, the cableveyor bracket, the cable)**
로봇 전체 질량과 속도를 나타냅니다.
(케이블베어, 케이블베어 브라켓, 케이블 제외)

⑦ Series Index
**It displays the index in series classification.**
시리즈별 인덱스를 나타냅니다.

⑧ Caution
**Please be careful of surrounding interference when it is returning to origin because of the slide moves to ME.**
원점복귀시에는 슬라이드가 ME까지 이동하므로 주위물과의 간섭에 주의하십시오.

**ME : Mechanical End** SE : Stroke End
ME : 메카니컬 엔드 SE : 스트로크 엔드

**Standard stroke changes by 50mm distance and values of "A" change by 25, 50, 75, 100, 125, 150, 175, and 200.`**
표준 Stroke는 50mm 간격으로 "A" 값은 25,50,75,100,125,150,175,200

⑨ NOTE
**NOTE1 : In case of the short stroke, it may not be reached at maximum speed.**
스트로크가 짧은 경우, 최고 속도에 도달하지 않는 경우가 있습니다.

**NOTE2 : It is differed by an operating conditions.**
동작조건에 따라 다릅니다.

**NOTE3 : When the robot collides with an excessive overhang setting, the robot may be subject to a large impact and damaged.**
허용 오버행을 넘어서 제품을 사용할 경우, 고장의 원인이 되며, 제품에 손상을 입힐 수 있습니다.

* **Maximal function can be differed by motor maker.**
최대치의 성능은 적용 서보모터의 업체에 따라 다소의 성능 차이가 있습니다.

* **In case of use in maximum value of product specification, please consult out head office.**
제품사양의 최대치로 사용할 경우에는 당사에 문의 바랍니다