

[α-D21iA5 シリーズ]

項目		仕様		
		α-D21SiA5	α-D21MiA5	α-D21LiA5
移動量	X軸移動量 (テーブル左右)	300mm	500mm	700mm
	Y軸移動量 (サドル前後)	300+100mm	400mm	
	Z軸移動量 (主軸頭上下)	330mm		
	テーブル上面から 主軸端面までの距離	150~480mm (ハイコラム指定のない場合)		
	コラム前面から 主軸中心線までの距離	380mm		
テーブル	テーブル作業面の大きさ (X軸方向×Y軸方向)	630mm×330mm	650mm×400mm	850mm×410mm
	工作物許容質量	200kg (均一荷重)	300kg (均一荷重)	300kg (均一荷重)
	作業面の形状	T溝 呼び 14×間隔 125mm×3本		
主軸	回転速度	100~10000min ⁻¹		
	主軸端 (呼び番号)	7/24 テーパー No.30 (エアブロー付き)		
送り速度	早送り速度	54000mm/min (XYZ軸)		
	切削送り速度	1~30000mm/min		
工具交換装置	工具交換方式	タレット式		
	ツールシャンク形状	MAS BT30		
	ブルスタッド形式	MAS P30T-1(45°)		
	工具収納本数	21本		
	工具最大径	テーパゲージ面からの距離/最大径 0~28mm/50mm 34~120mm/80mm 120~250mm/40mm (工具重量 3kg 選択のとき 80mm)		
	工具最大長さ	190mm ^{*2}	250mm ^{*2}	
	工具選択形式	ランダム近回り方式		
	工具最大質量	最大 2kg/本 (総質量 ↓ 23kg)	または	最大 3kg/本 (総質量 ↓ 33kg)
	工具交換時間 (カットツーカー)	約 1.7 秒	または	約 1.9 秒
電動機	主軸用電動機	FANUC AC SPINDLE MOTOR 11.0kW(1分定格)/3.7kW(連続定格)		
	送り軸用電動機	FANUC AC SERVO MOTOR MODEL αiS8/4000 X, Y, Z: αiS8/4000 (2.0kW)		
所要動力源	電源	AC200~220V+10~-15% 3相 50/60Hz±1Hz 10kVA		
	空気圧源	0.35~0.55MPa (但し、ゲージ圧) (0.5MPaを推奨) 0.15m ³ /min (150L/min) (大気圧下流量) 固体物(公称値) 5μm以下 水分 大気圧露点 -17°C以下 一次側油分濃度 1mg/m ³ 以下		
機械の大きさ	機械の高さ	2236±10mm (ハイコラム指定のない場合)		
	所要床面の高さ	995mm×2210mm	1565mm×2040mm	2115mm×2040mm
	機械質量	約 1,950kg	約 2,000kg	約 2,100kg
精度 *1	軸の両方向位置決めの 正確さ (ISO230-2:1997,2006)	0.006mm		
	軸の両方向位置決めの 繰返し性 (ISO230-2:1997,2006)	<0.004mm		

*1 精度は適用規格に基づき調整、計測された工場出荷時の値です。テーブル上の治具や工作物の質量の影響、及びご使用になる条件や設置環境によっては、本カタログに記載された精度を満足できない場合があります。

*2 仕様によって異なります。

⚠ 警告

機械を運搬したり、吊り上げる場合は必ずこの運搬姿勢にして下さい。落下などにより、ケガにつながる場合があります。

(12) 以下の部分に防錆グリスを塗布して下さい。

- (a) X、Y、Z 軸の転がり案内 (LM ガイド) およびボールネジ
- (b) 主軸テーパ内部
- (c) テーブル上面
- (d) タレット裏側および主軸端部歯車
- (e) X 軸/Y 軸テレスコピックカバー
- (f) その他、鋳物加工面や処理無し板金部品

2.2 運搬

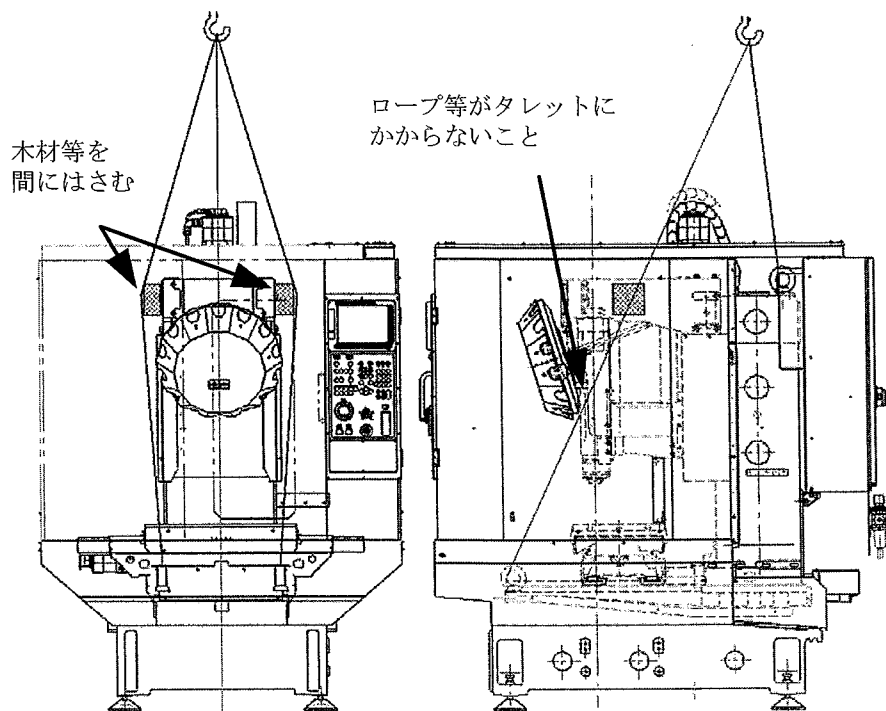


図 2.2 機械のつり下げ

3 個のアイボルトを利用し、ロープまたはワイヤロープを用いて吊り上げます。

⚠ 警告

機械を吊り上げるときは、ロボドリル本体の質量以上の許容量をもつクレーンと、ロープまたはワイヤロープを使用して下さい。以下がロボドリル本体の質量です。()内は全てのオプションが搭載された場合の質量です。

α-D14/21MiA5	2000kg (2300kg)
α-D14/21LiA5	2100kg (2400kg)
α-D14/21SiA5	1950kg (2200kg)

吊り上げるときは、機械のバランスに注意して下さい。

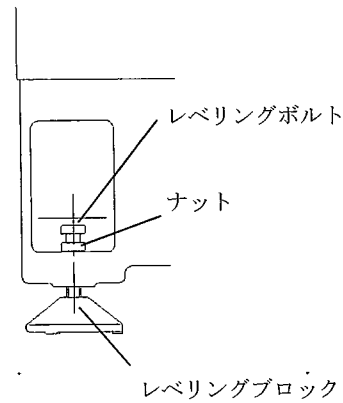
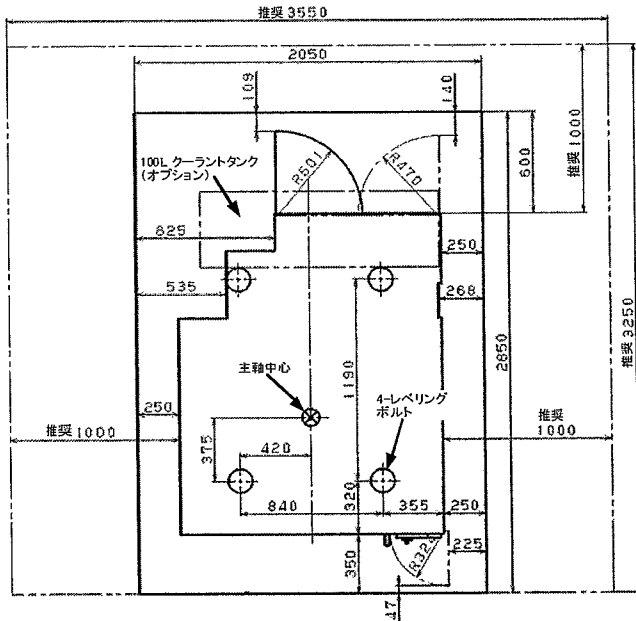
注

- ・ 機械を吊り上げるときは、衝撃を与えないよう充分注意し、ゆっくりと吊り上げて下さい。
- ・ 機械に直接ロープが触れる場所には損傷防止のため、布、木材等をはさんで下さい。タレットにロープ等が掛かる場合には、図 2.2 中に示す箇所に木材等をはさんで下さい。カバー等の変形を招く場合があります。

3 据付方法

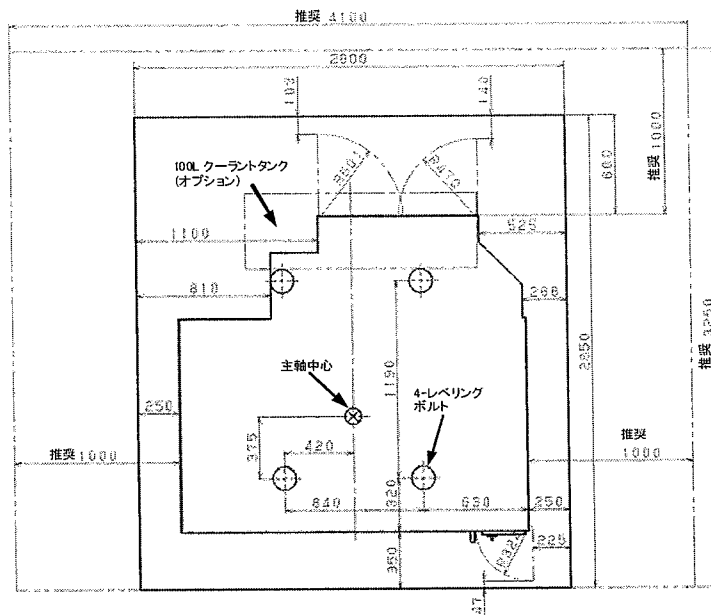
3.1 レベリングボルトとブロックの取付け

4個のレベリングボルトの下に添付のレベリングブロックを敷きその上に機械を静かに置いて下さい。レベリングボルト固定用ナットは鋳物（ベッド）の上側に来るようにして下さい。



α-D14/21MiA5

図 3.1 (a) レベリングブロック (1/3)



α-D14/21LiA5

図 3.1 (b) レベリングブロック (2/3)