

10 仕様確認リスト

型式説明: UT - A F W 3 0 0 0 N M - V 0 J 0 0
※1 ※2 ※3 ※4 ※5 ※6

納入機: UT - A F 3 0 0 N M - J 0

1. ロボット

項目	詳細	選択
※1 ハンド数	X: 1set	<input type="checkbox"/>
	W: 2set	<input type="checkbox"/>
※2 Z 軸ストローク	0: 300mm(標準)	<input type="checkbox"/>
	1: 450mm	<input type="checkbox"/>
※3 ワーク把持方式	V: 吸着(標準)	<input type="checkbox"/>
	C: クランプ	<input type="checkbox"/>
※4 センサ	0: 無し(標準)	<input type="checkbox"/>
	P: 在荷	<input type="checkbox"/>
	M: マッピング	<input type="checkbox"/>
※5 銘板表記言語	J: 日/英/韓/中(標準)	<input type="checkbox"/>
※6 ロボット固定位置	0: 下フランジ部(標準)	<input type="checkbox"/>
	5: 上フランジ部	<input type="checkbox"/>

2. コントローラ

項目	詳細	選択
形式: MFD19D4		<input type="checkbox"/>
Option	P_I/F 用コネクタ	1set <input type="checkbox"/>
	I/O コネクタキー	<input type="checkbox"/>
	USB メモリ	<input type="checkbox"/>
	一次電源ケーブル用コネクタ	コネクタのみ <input type="checkbox"/> ケーブル付(5m) <input type="checkbox"/>

3. 制御ケーブル

項目	詳細	選択
制御ケーブル	3m(標準)	<input type="checkbox"/>
	5m	<input type="checkbox"/>
	10m	<input type="checkbox"/>
	_m (1~20mの1m単位で選択)	<input type="checkbox"/>

4. ティーチペンダント

項目	詳細	選択
形式: FD19TP		<input type="checkbox"/>
TP 制御ケーブル	5m(標準)	<input type="checkbox"/>
	10m	<input type="checkbox"/>
	15m	<input type="checkbox"/>
	20m	<input type="checkbox"/>
	25m	<input type="checkbox"/>
	30m	<input type="checkbox"/>
Option	TP-EMS 短絡コネクタ	1set <input type="checkbox"/>

5. ハンド

項目	詳細	選択	
ハンド	吸着仕様	300mm ウエハ	在荷センサ無し(標準) <input type="checkbox"/> 在荷センサ有り <input type="checkbox"/>
		200mm ウエハ	在荷センサ無し <input type="checkbox"/> 在荷センサ有り <input type="checkbox"/>
	クランプ仕様	300mm ウエハ	在荷センサ無し <input type="checkbox"/> 在荷センサ有り <input type="checkbox"/>

6. その他

項目	詳細	選択
Option	ブレーキ解除ユニット	1set <input type="checkbox"/>

◎特記事項記入欄