



# 生産終了予定商品

多軸コントローラ

形3F2U4-3C1、-5C1

形4F2U4-2F1、-2T2



# 推奨代替商品

推奨代替商品はありません

2003年3月末生産終了予定

外形寸法

## 生産終了予定商品

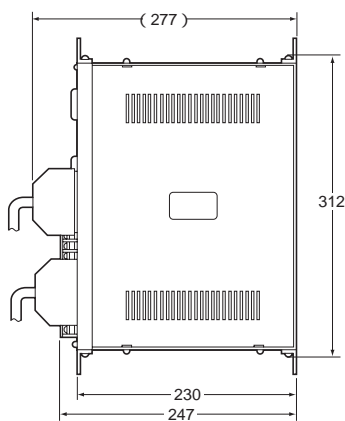
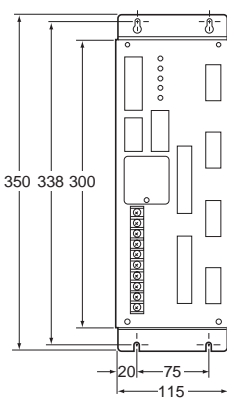
形3F2U4-3C1、-5C1

形4F2U4-2F1、-2T2

### 多軸コントローラ

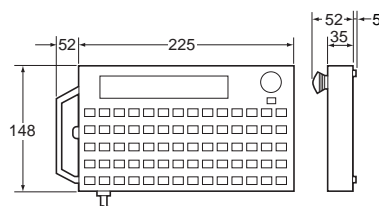
形3F2U4-3C1

形3F2U4-5C1



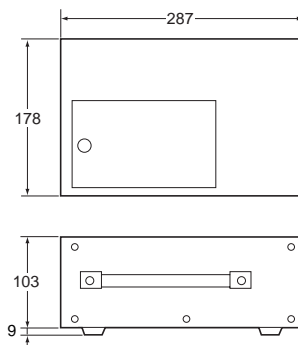
### コンソールターミナル

形4F2U4-2T2



### FD/プリンタ装置

形4F2U4-2F1

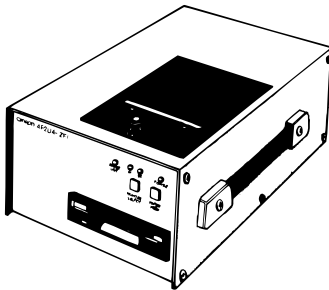
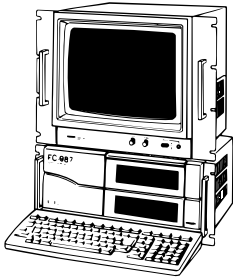


システム構成

生産終了予定商品  
形3F2U4-3C1、-5C1  
形4F2U4-2F1、-2T2

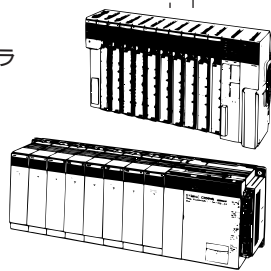
OMNUC U43

FAコンピュータ  
FC987

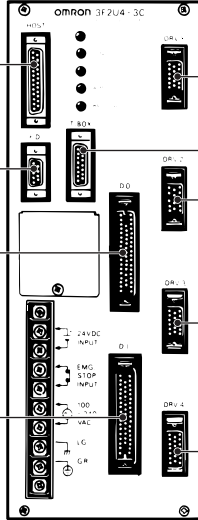


FD/プリンタ装置  
形4F2U4-2F1(オプション)  
コントローラで作成された各種データプログラム、位置データ、システムパラメータなどを3.5インチFDに格納したり、プリントアウトできます。また、FDの各種データにより、別の動作をさせることも可能です。サーマルプリンタを内蔵しています。セントロニクスI/Fの外部プリンタを接続することも可能です。

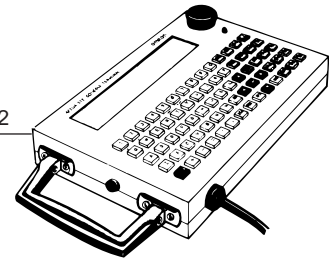
プログラマブルコントローラ



多軸コントローラ  
OMNUC U43

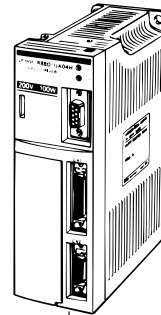


RS-422



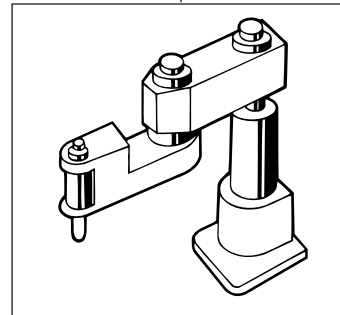
コンソールターミナル  
形4F2U4-2T2  
ティーチングのためのジョグ運転や、プログラム・位置データの作成・修正、ロボット仕様などのシステムパラメータの設定変更で使用。

ACサーボドライバ



制御ケーブル

サーボモータ



4軸ロボットアーム  
(XYZ  
XYZR  
水平多関節)

RS-232C

RS-232C

パラレルI/O

生産終了商品と推奨代替商品

種類	生産終了予定商品	推奨代替商品
多軸コントローラ	形3F2U4-3C1	推奨代替商品はありません
多軸コントローラ	形3F2U4-5C1	
FD/プリンタ装置	形4F2U4-2F1	
コンソールターミナル	形4F2U4-2T2	