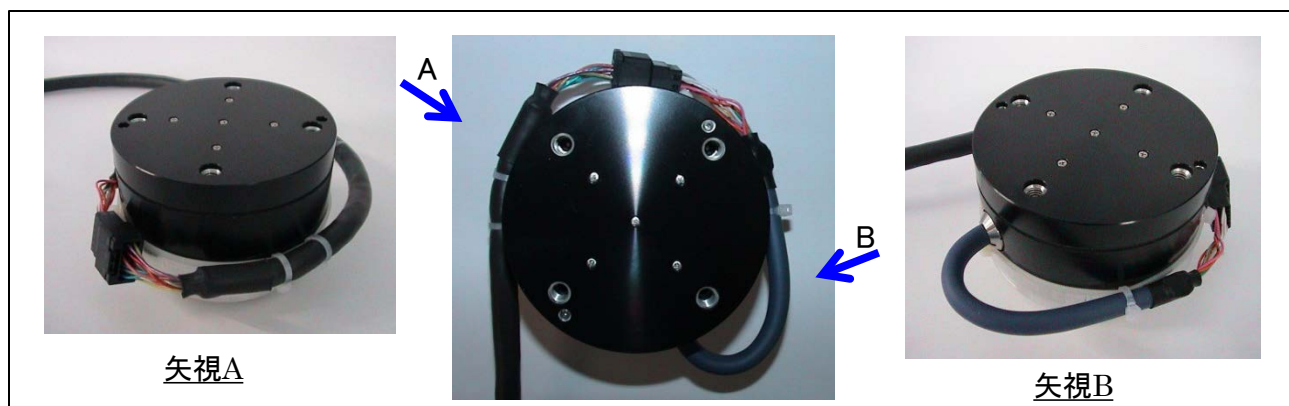


**表題** Fシリーズ用 力覚センサ ご使用上の注意のお知らせ**適用機種** Fシリーズ用力覚センサセット 4F-FS001-W200

三菱電機産業用ロボットMELFAに格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。

本テクニカルニュースでは、力覚センサセットをご使用になる場合のケーブル処理方法について、説明します。  
力覚センサから出ている信号ケーブルは、繰り返し曲げ荷重が掛かると、ケーブル内部の信号線が断線する可能性があります。

ケーブル固定方法について、施工例を掲載しますので、ご参考の上、曲げ荷重が掛からないように、施工をお願いいたします。



力覚センサケーブル施工例(完了写真)

### 1. 準備いただく物

結束バンド 5本 (幅2.5mm程度 長さ200mm程度)、ニッパー(結束バンド切断用)

### 2. 力覚センサケーブル処理の方法

力覚センサをロボット本体に固定した状態で、以下の説明を参考に施工をお願いいたします。

- (1) 図1のように、センサケーブル(コントローラ側)コネクタ端面から85mmと70mmのところアダプタケーブルと結束バンド(1本)を結束バンド(2本)で縛ります。  
(結束バンドのヘッド部がコネクタに対し反対側になるようにしてください)
- (2) 図2のように、センサケーブル(センサ側)コネクタ端面から80mmのところで力覚センサケーブルと結束バンド(1本)を結束バンド(1本)で縛ります。  
(結束バンドのヘッド部がコネクタ側になるようにしてください。)

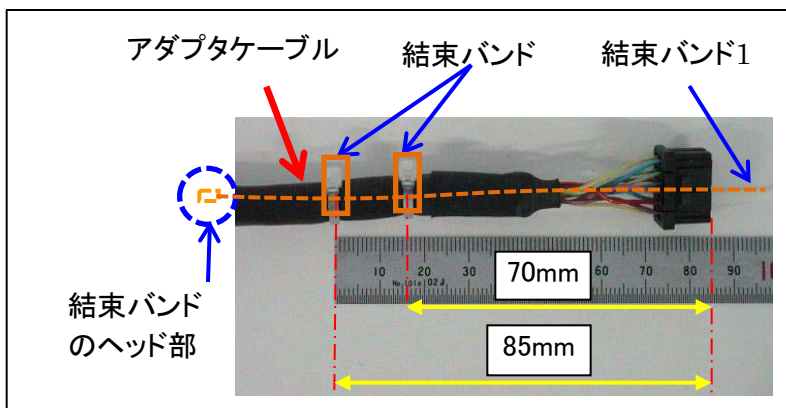


図1: センサケーブル(コントローラ接続側)コネクタ部処理要領図

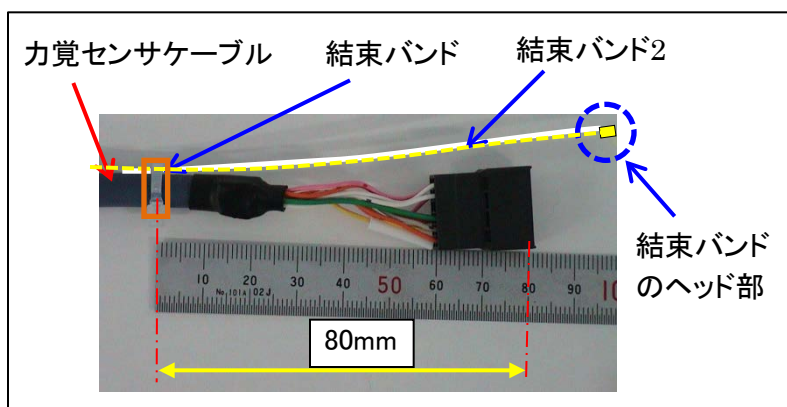


図2: センサケーブル(力覚センサ側)コネクタ部処理要領図

(3) コネクタを嵌合し、結束バンド1、2を嵌め合わせ、図3のように力覚センサの取付けアダプタの周囲を回すように仮固定します。この時、図4に示すようにケーブル取出し口金の下側に結束バンドを通すように施工します。

(4) 力覚センサケーブルの曲げ外径が25mm以上となるように結束バンドを矢印の方向に強く引っ張り、ケーブルを固定していきます。(図5参照)

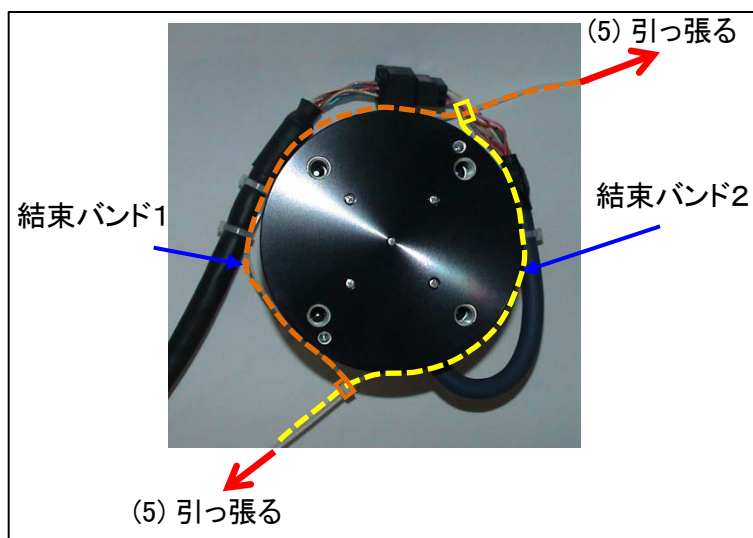


図3: ケーブル固定方法

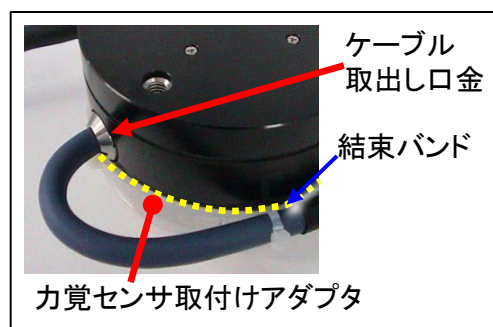


図4: 結束バンドの位置

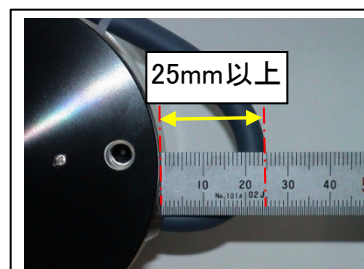


図5: ケーブル曲げ寸法