

## FAQ

### Q. どの部分が自社製ですか？

- ・減速機、制御回路、モータドライバー、筐体になります。
- ・減速機は、自社開発のアブソリュートエンコーダ内蔵可能なサイクロイド減速を採用予定です。

### Q. センサーは入っていますか？

- ・減速前にインクリメンタルエンコーダ、出力側にアブソリュートエンコーダが入っています。
- ・トルクセンサーと加速度センサーはついておりません。

### Q. 電源供給はどのようにするのですか？

- ・DC24 ボルトです。

### Q. エンコーダは磁気式ですか？

- ・はい、磁気式です。

### Q. エンコーダは出力側に1つだけですか？

- ・2つです。
- ・インクリメンタルエンコーダがモータ制御用に1つ、出力軸の絶対角度取得用にアブソリュートエンコーダが1つ入っています。

### Q. ワット数はどれくらいですか？

- ・定格 50W です。

### Q. 通信形式は何ですか？

- ・RS485 通信です。RS485<->USB 変換器を使えば PC と USB 経由で接続することもできます。

### Q. 中空タイプにできますか？

- ・現時点では対応できません。

### Q. Wi-Fi 機能はありますか？

- ・単体で Wi-Fi 機能はございません。
- ・マイコン（マイクロコンピュータ）などを外部に接続いただくことで Wi-Fi 機能をお客様が開発することが可能です。

### Q. Ether CAT（イーサーキャット：産業用オープンネットワーク）に対応していますか？

- ・現時点では対応しておりません。

### Q. 定格トルクと瞬間最大トルクはどれくらいですか？

- ・定格トルクが 5.06Nm、瞬間最大（停動）トルクは 47.3Nm（何れも予定）です。
- ・定格トルクは 1m 先にある 0.5kg、50 cm先ですと 1.0kg の物質を動かすことができるスペックです。

### Q. 規格はこの1シリーズのみですか？

- ・α版として出荷予定のタイプは当該規格となります。
- ・今後、大型（高出力化）、小型のシリーズをラインナップしたいと考えておりますが、現時点で具体的な開発計画や提供時期等をお伝えできる状況にはございません。

### Q. 現在の規格をアレンジして、当社仕様のアクチュエータ製造は可能でしょうか？

- ・仕様、ロット、納期、予算に応じて検討可能ですが、当該製品（α版）の開発及び提供を優先するため、ご要望にそえない場合もごございます。

### Q. アクチュエータ製造（金属加工）は国内、海外どちらですか？

- ・α版として提供予定の製品は、国内製造となります。

### Q. 電源や通信のコネクタが2つ付いている理由は何ですか？

- ・デジチェーン配線（数珠つなぎ配線）のインとアウトに使用いただくためです。

### Q. トルク検出、制御には対応していますか？

- ・現時点では電流制御で代替する形となり、トルク検出および制御には対応しておりません。

### Q. トルクや回転数などはどのような状況で試験をしたのですが？

- ・トルクと回転数、回転速度が測定できる他社製のセンサで評価装置を使って試験をしています。
- ・α版は信頼性評価が終了していません。（理論値、設計値を案内しています。）

### Q. いくつか一体型のアクチュエータがでていますが、「Buildit Actuator」の強みは何でしょうか？

- ・小型および軽量でありながら、オールインワンを実現できていること  
（大型化、高出力への方向性に比べ、技術難度が高い領域で先行している）
- ・入力軸のモータ側にインクリメンタルエンコーダ、出力軸のサイクロイド減速機構にアブソリュートエンコーダを内蔵し、絶対角度を直接取得、コスト競争力と高精度を両立していること
- ・Python パッケージを標準提供、簡単に操作可能な利便性を有していること

お問い合わせは下記までお気軽にお寄せください。

