



## ■注文型式

# BFSt - 950 - 3L - SRCH - 05 - 100

ロボット本体 - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - ドライバ - 電源電圧

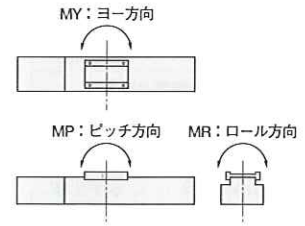
## ■基本仕様

モータ出力 AC(W)	100		
最高速度(mm/sec)	水平仕様	1200 ※1	
	垂直仕様	—	
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.08		
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	10	
	垂直仕様	—	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	— ※2	
	垂直仕様	—	
ボールネジリード (mm)	水平仕様	ベルト (24相当)	
	垂直仕様	—	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	150~2050
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	—
原点復帰	原点復帰方式	ストローク端検出方式	
	モータ側	標準	
	反モータ側	650st迄指定	
標準サイクルタイム	1 kg	0.42	
[水平/垂直] ※3	max kg	0.8	
	コントローラ	ERC ※4, SRCH-05	

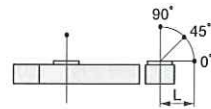
## ■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント daN・m (kgf・m)	MY	MP	MR	
	7	7	10	
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	角度	0°	45°	90°
	3kg	917	1037	2898
	5kg	545	635	2023
	8kg	333	398	1506
	10kg	259	312	1232

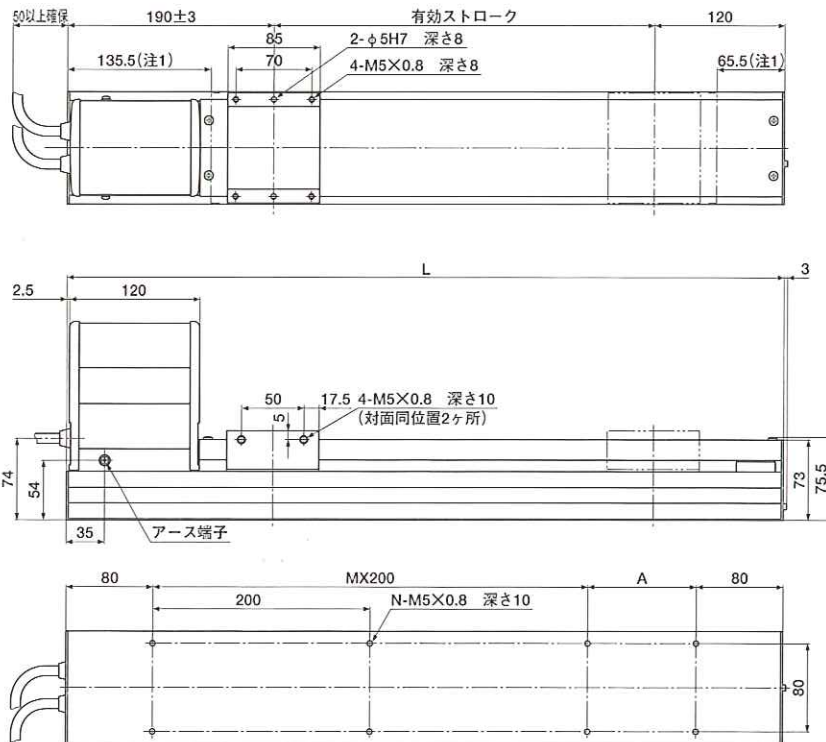
### ●静的許容負荷モーメント



### ●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



- ※1 ERCコントローラ使用時は最高速度1000mm/sec.
- ※2 スライダに推力がかかる使用は不可.
- ※3 位置決め完了パラメータ標準時の300mm片道ストローク時の移動時間。(SRCHコントローラ使用時)
- ※4 ERCは水平仕様のみ可.



※注1: 両端のメカストップによるスライダ停止位置です。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
質量(kg)	6.8	7.6	8.4	9.2	10.0	10.7	11.5	12.3	13.1	13.9	14.7	15.4	16.2	17.0	17.8	18.5	19.3	20.1	20.9	21.7