



■注文型式

BLSt - 1050 - 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

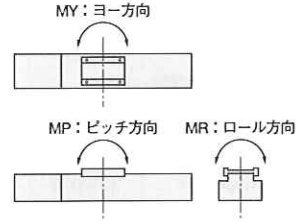
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	200※1	
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1200
	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	20
	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	0.40
	[水平/垂直]※3 max kg	0.70
コントローラ	ERC※4, SRCH-05	

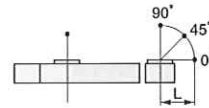
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN・m (kgf・m)		14	16	27
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	荷重 \ 角度	0°	45°	90°
	5kg	864	878	1567
	10kg	498	524	1014
	20kg	267	289	594

●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 BLStは200Wモータを使用しておりますが、ドライバは05タイプを合わせて下さい。
- ※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。

