



■注文型式

BS_t - 350 - 3L - ERC - 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 - 電源電圧

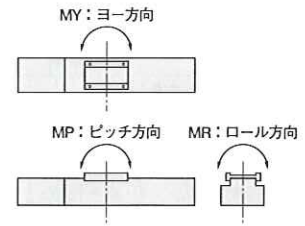
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	60		
最高速度(mm/sec)	水平仕様	1800	
	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	3	
	垂直仕様	—	
定格推力(daN, kgf)	水平仕様	—※1	
	垂直仕様	—	
ボールネジリード(mm)	水平仕様	ベルト(36相当)	
	垂直仕様	—	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	150~650
	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	指定	
標準サイクルタイム	1 kg	0.39	
	[水平/垂直]※2	max kg	0.59
コントローラ	ERC, SRCH-05		

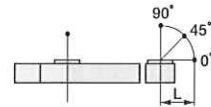
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント daN・m (kgf・m)	MY	MP	MR	
	1.5	1.5	2	
動的許容負荷モーメント [水平仕様](mm)	角度	0°	45°	90°
	荷重	3kg	180	180

●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 スライダに推力がかかる使用は不可。
 ※2 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)

