



■注文型式

HSC - V - 650 - 3L - SRCH - 15 - R - 100

ロボット本体 - ハリエーション - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - ドライバ - 回生装置 - 電源電圧

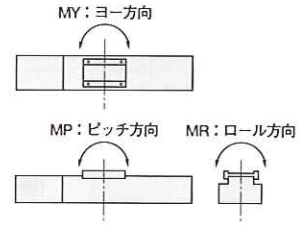
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	400		
最高速度(mm/sec)※1	水平仕様	500	
	垂直仕様	250	
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02		
最大可搬質量(kg)	水平仕様	80	
	垂直仕様	35	
定格推力(daN,kgf)	水平仕様	32	
	垂直仕様	65	
ボールネジリード(mm)	水平仕様	20(研磨)	
	垂直仕様	10(研磨)	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	250~1050
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	250~1050※2
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	—
原点復帰	原点復帰方式	センサ方式	—
		モータ側	標準
		反モータ側	指定
標準サイクルタイム	1 kg	0.73/1.33	
	[水平/垂直]※2	max kg	1.07/1.44
クリーン度	CLASS100 (0.3 μ mペース) 吸引プロア使用時		
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	
	垂直仕様	SRCH-15-R	

■負荷モーメント

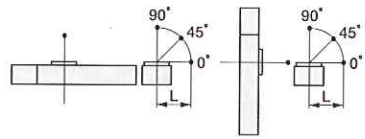
静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR		
daN・m (kgf・m)		231	216	280		
動的許容負荷モーメント [水平仕様](mm)	荷重	角度	0°	45°	90°	
	5kg		14631	18915	39981	
	10kg		7367	9618	21479	
	20kg		3688	4863	11668	
	30kg		2446	3246	8300	
	40kg		1832	2448	6682	
	50kg		1468	1976	5836	
	60kg		1221	1653	5222	
	70kg		1054	1456	6644	
	80kg		915	1264	5802	
	動的許容負荷モーメント [垂直仕様](mm)	5kg		9068	6412	9068
		10kg		4498	3181	4498
20kg			2213	1565	2213	
30kg			1452	1026	1452	
35kg			1234	873	1234	

●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]

●動的許容負荷モーメント [垂直仕様]



※1 運転時のスピード設定を50%にしてください。
※2 回生装置RGU1が必要。

●推奨吸引ダクト GL-E φ50
タイガースポリマー(株)

有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
質量(kg)	24.7	26.3	27.9	29.5	31.1	33.7	35.3	36.9	37.5

※注1: ワッシャー、スプリングワッシャーはご使用できません。