

BD04

ベルトタイプ

● 標準CE対応

■ 注文型式

BD04 - **48** - **N** - **N** - **S2** - **1**

ロボット本体	リード 48:48mm	ブレーキ N:ブレーキなし	原点位置 N:標準原点	ストローク 300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm	ケーブル長^{*1} 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	ロボットポジション S2:TS-S2 ^{*2}	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{*3}	
						SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{*3}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
						SD	1	I/Oケーブル 1:1m

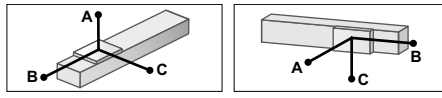
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{*1}	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 ^{*2}	1100 mm/sec
最大可搬質量	1 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+195.5 mm
本体断面最大外形	W40 mm × H101.9 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
 右の「速度-可搬質量」グラフをご参照ください。

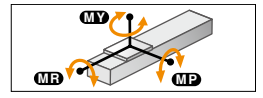
■ 許容オーバーハング量^{*}



水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)			
	A	B	C		A	B	C
0.5kg	8036	1950	1504	0.5kg	1614	1942	8013
1kg	3933	968	747	1kg	798	961	3969

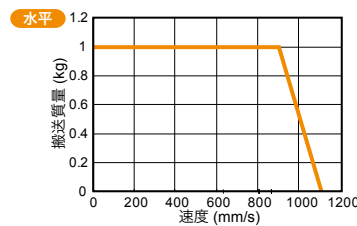
※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。
 (寿命計算時のストロークは600mm)

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
10	10	20

■ 速度-可搬質量



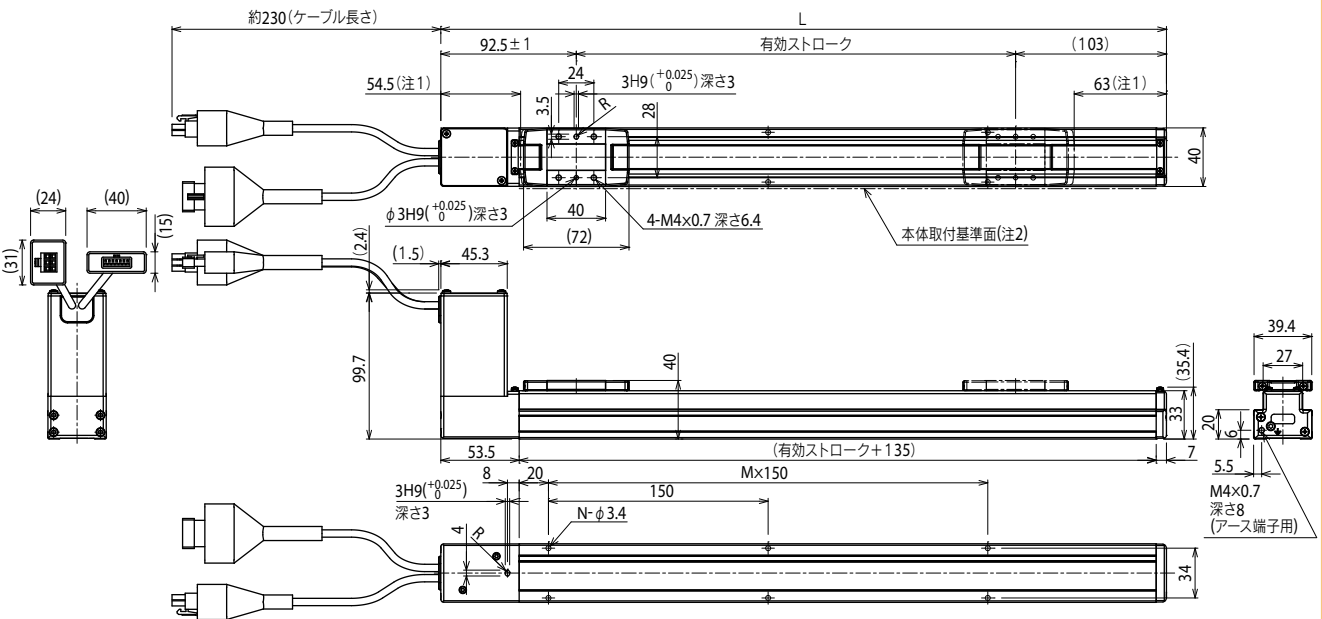
■ 早見表

可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
1	900	90
0.5	1000	95
0	1100	100

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

BD04



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000
L	495.5	695.5	795.5	895.5	995.5	1095.5	1195.5
M	2	4	4	5	6	6	7
N	6	10	10	12	14	14	16
質量(kg)	1.19	1.45	1.58	1.71	1.84	1.97	2.1

注1. 両端からのメカストップまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
 注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。