

BD05

ベルトタイプ

● 標準CE対応

■ 注文型式

BD05	48	N	N			S2	
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	ケーブル長 ^{※1}	ロボットポジション S2:TS-S2 ^{※2}	入出力
				300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm 1200:1200mm 1500:1500mm 1800:1800mm 2000:2000mm	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m		NP:PNP PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}
						SH	
						ロボットポジション SH:TS-SH	入出力
							NP:PNP PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}
						SD	1
						ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m
							バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

※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.600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。

■ 基本仕様

モーター	42□ステップモーター
分解能	20480 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}	1400 mm/sec
最大可搬質量	5 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+241.8 mm
本体断面最大外形	W58 mm × H123 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

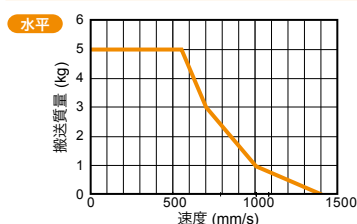
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
 右の「速度-可搬質量」グラフをご参照ください。

■ 許容オーバーハング量[※]

	A	B	C
水平使用時 (単位: mm)			
1kg	9445	2274	1681
3kg	2982	702	553
5kg	1689	385	325
壁面取付使用時 (単位: mm)			
1kg	1784	2312	9545
3kg	573	743	3082
5kg	331	429	1789

※ 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)

■ 速度-可搬質量



■ 早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
5	550	39
3	700	50
1	1000	71
0	1400	100

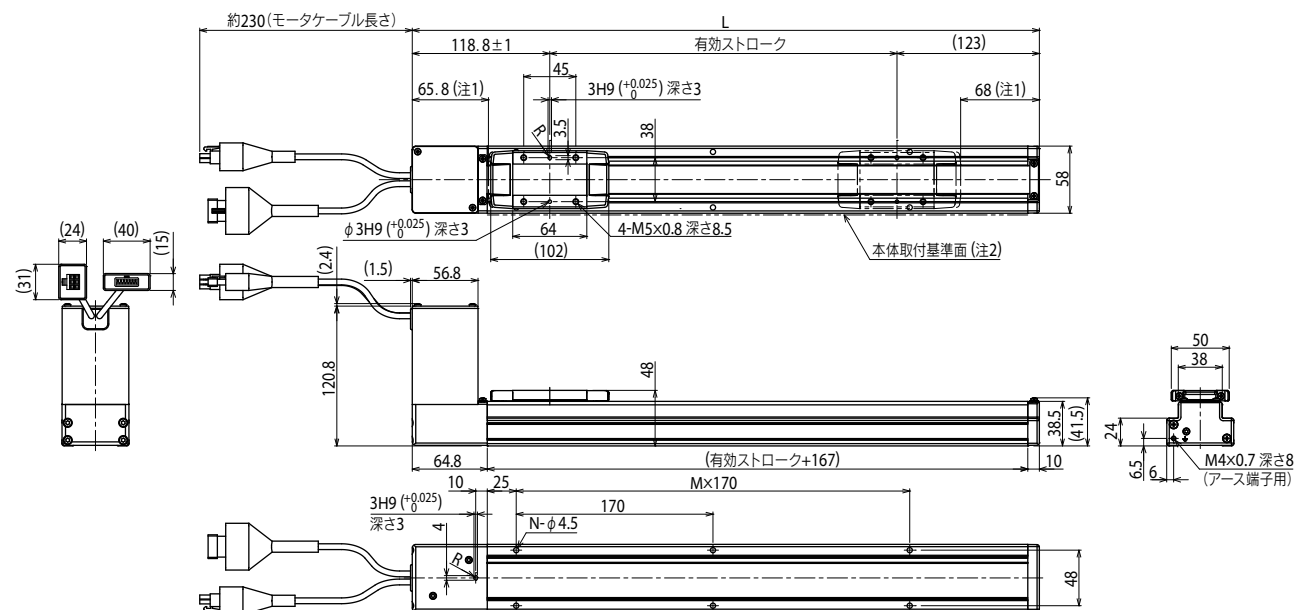
■ 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位: N・m)			
	27	27	52

■ 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	
TS-SD	パルス列

BD05



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	541.8	741.8	841.8	941.8	1041.8	1141.8	1241.8	1441.8	1741.8	2041.8	2241.8
M	2	3	4	4	5	6	6	7	9	11	12
N	6	8	10	10	12	14	14	16	20	24	26
質量(kg)	2.39	2.85	3.08	3.31	3.54	3.77	4	4.46	5.15	5.84	6.3

注1. 両端からのメカストッパまでの位置です。(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半径はR30です。

適用コントローラ

TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602