

BD05

ベルトタイプ

● 標準CE対応

□ 注文型式

BD05	48	N	N	
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	ケーブル長 1K:1m
			500:500mm	3K:3m
			600:600mm	5K:5m
			700:700mm	10K:10m
			800:800mm	
			900:900mm	
			1000:1000mm	
			1200:1200mm	
			1500:1500mm	
			1800:1800mm	
			2000:2000mm	

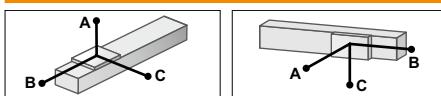
※1. ポップコネクタケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

■ 基本什樣

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 バルス/回転
繰り返し位置決め精度 ^{*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: 3.5 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※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。

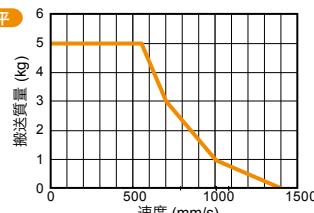
■許容オーバーハング量※



水平使用時			壁面取付使用時				
	A	B	C	A	B		
1kg	9445	2274	1681	1kg	1784	2312	9545
3kg	2982	702	553	3kg	573	743	3082
5kg	1689	385	325	5kg	331	429	1785

※ 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)

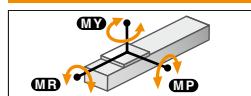
■ 速度—可搬質量



■早見表

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

■ 静的許容干ーメント

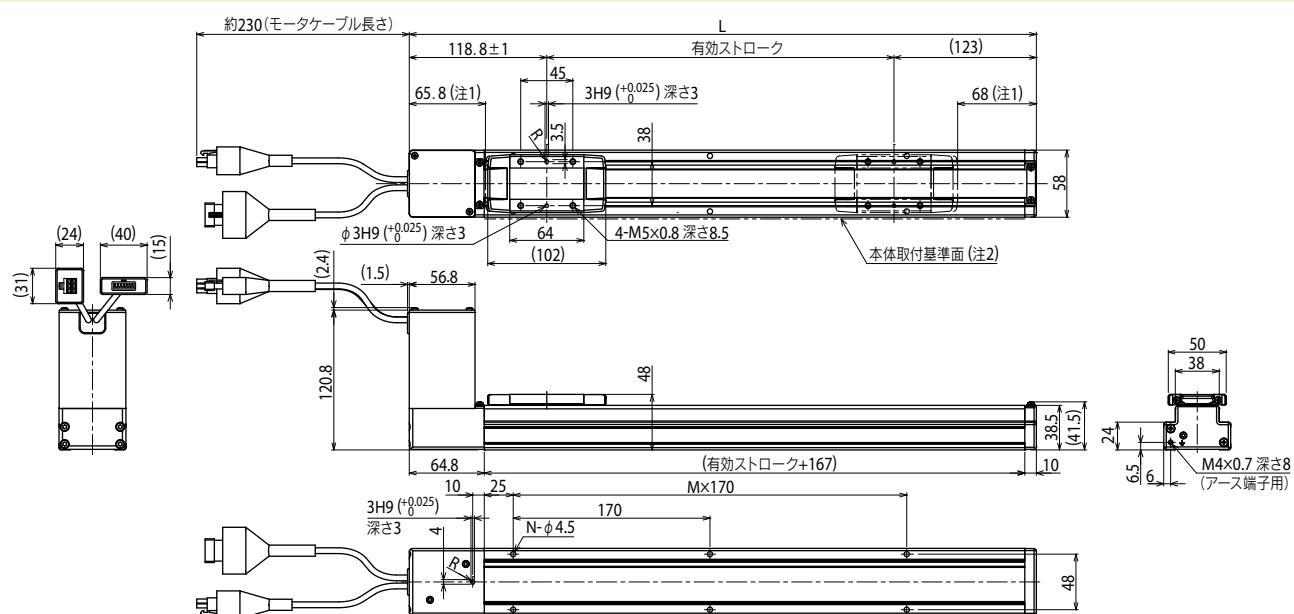


(单位: N·m)

■ 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/
TS-SH	リモートコマンド
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プまでの位置です。(原点復帰動作時の可動

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

吉には、相手もしくは位直次めにノ高さを21
い。(推奨高さ5mm)