



■注文型式

BHS - 2550 - 3L - SRCH - 15 - R - 100

ロボット仕様 - 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

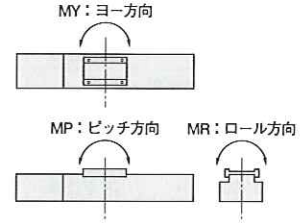
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	400		
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	2000	
	垂直仕様	—	
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.10		
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	60	
	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 (40相当)	
	垂直仕様	—	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	2050~3550
	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	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	0.75	
[水平/垂直]※2	max kg	1.16	
	コントローラ※3	SRCH-15-R	

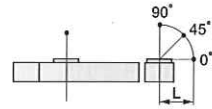
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN・m (kgf・m)		292	272	290	
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	荷重	角度	0°	45°	90°
	5kg		9704	11666	21252
	10kg		4863	5864	10872
	20kg		2430	2936	5558
	30kg		1652	2020	4033
	40kg		1318	1648	3603
	50kg		1121	1435	3508
60kg		991	1299	3655	

●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)
- ※3 コントローラへ供給する電源電圧は200~230Vです。(100Vは不可)
- ※4 回生装置RGU1が必要。

