



■注文型式

BPS - 350 - 3L - ERC - 100

ロボット本体 - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 電源電圧

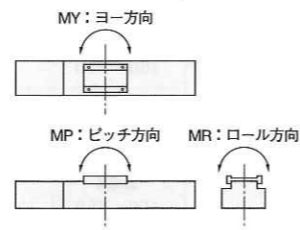
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	60	
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1200
	垂直仕様	—
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.08	
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	5
	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(24相当)
	垂直仕様	—
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様 150~650
	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	ストローク検出方式
	モータ側	標準
	反モータ側	指定
標準サイクルタイム	1 kg	0.40
	[水平]※2	max kg 0.53
コントローラ	ERC, SRCH-05	

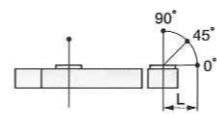
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント daN・m (kgf・m)	MY	MP	MR	
	1.5	1.5	2	
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	角度	0°	45°	90°
	3kg	120	120	310
	5kg	80	80	230

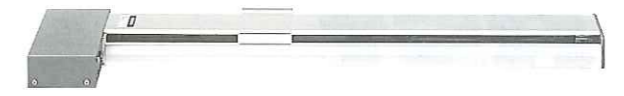
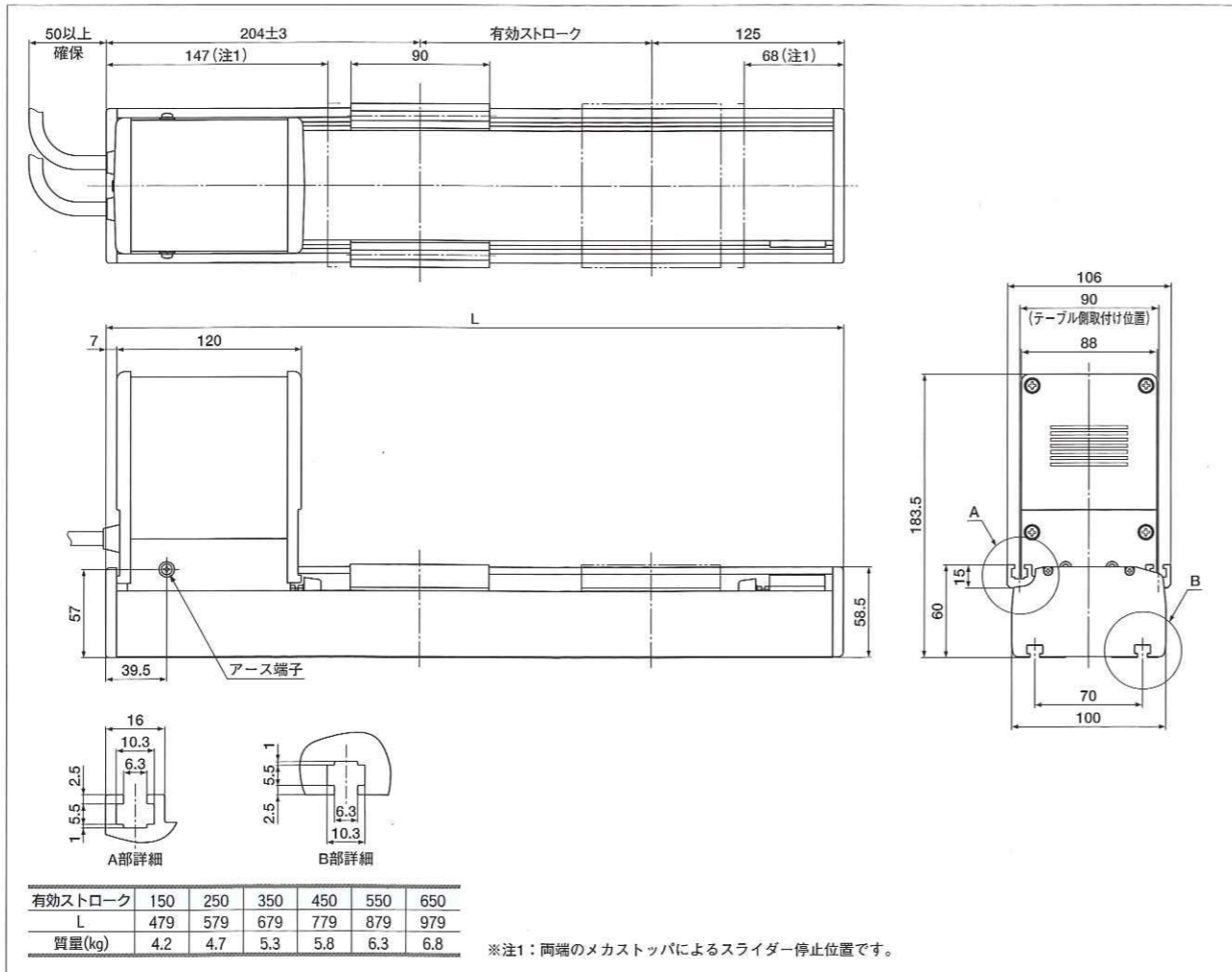
●静的許容負荷モーメント



●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)



■注文型式

BPS-B - 350 - 3L - ERC - 100

ロボット本体 - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 電源電圧

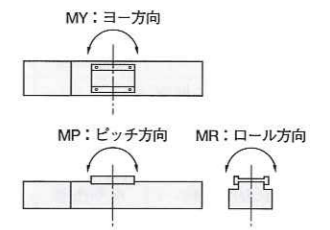
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	60	
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1200
	垂直仕様	—
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.08	
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	5
	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(24相当)
	垂直仕様	—
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様 150~650
	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	ストローク検出方式
	モータ側	標準
	反モータ側	指定
標準サイクルタイム	1 kg	0.40
	[水平]※2	max kg 0.53
コントローラ	ERC, SRCH-05	

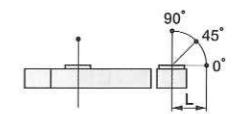
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント daN・m (kgf・m)	MY	MP	MR	
	1.5	1.5	2	
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	角度	0°	45°	90°
	3kg	120	120	310
	5kg	80	80	230

●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)

