



■注文型式

FTt - V - 350 - 3L - SRCH - 05 - 100

ロボット本体 - バリエーション - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - ドライバ - 電源電圧

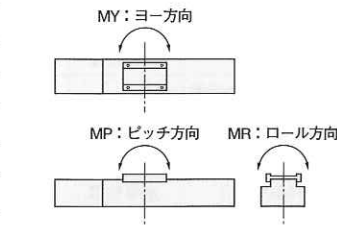
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	60		
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	600	
	垂直仕様	600	
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.04		
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	8	
	垂直仕様	3	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	6.5	
	垂直仕様	6.5	
ボールネジリード (mm)	水平仕様	12 (転造)	
	垂直仕様	12 (転造)	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	150~550
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	150~550
	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	0.62/0.66	
	[水平/垂直]※1	max kg	0.72/0.70
コントローラ	ERC※2, SRCH-05		

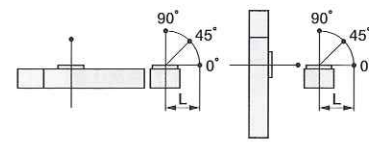
■負荷モーメント

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	206	245	813	
		5kg	118	141	504	
	1kg	807	570	807		
		動的許容負荷モーメント [垂直仕様] (mm)	2kg	369	261	369
			3kg	224	158	224

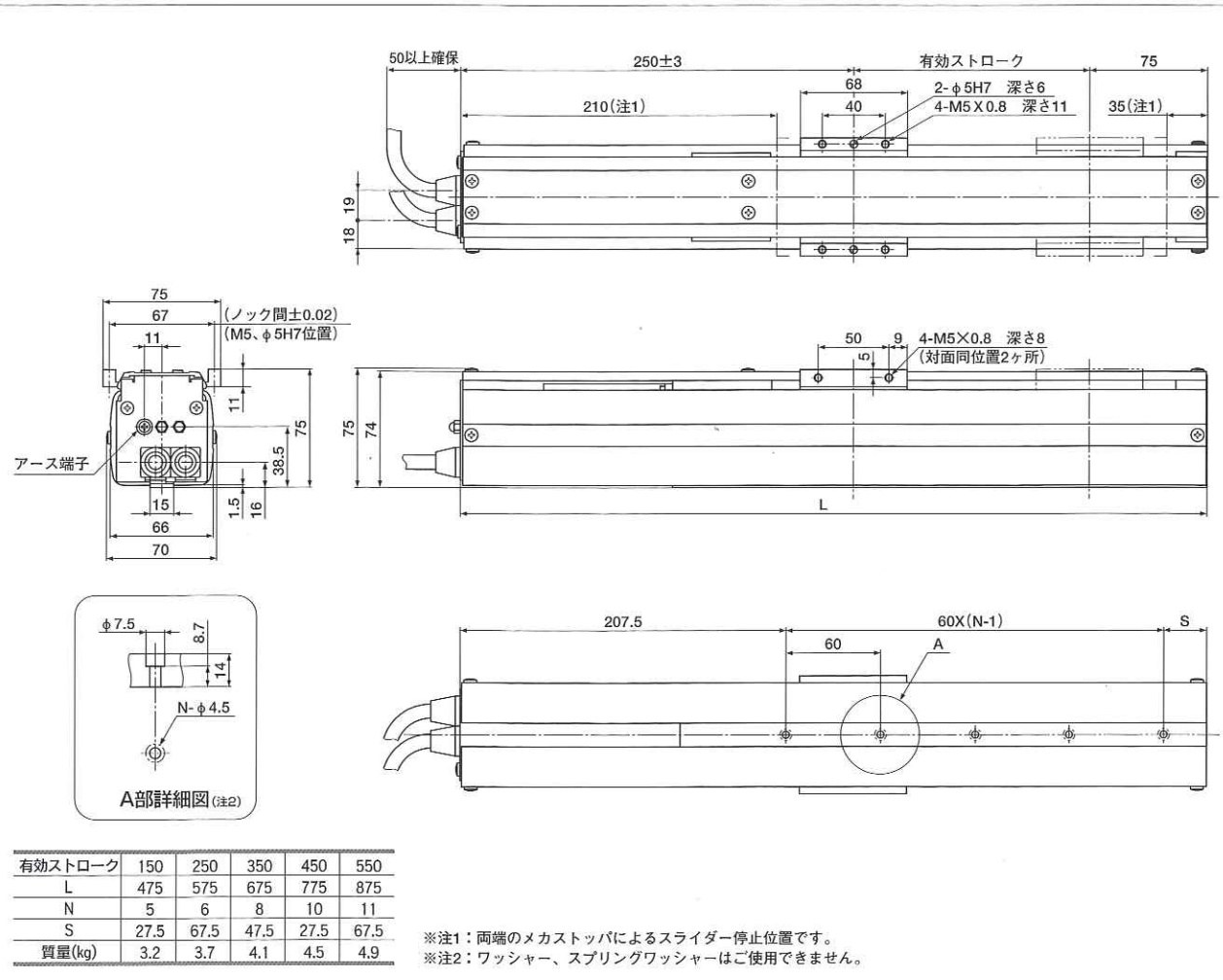
●静的許容負荷モーメント



●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



※1 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)
※2 ERCは水平仕様のみ可。



■注文型式

FTt - BLV - 350 - 3L - SRCH - 05 - 100

ロボット本体 - バリエーション - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - ドライバ - 電源電圧

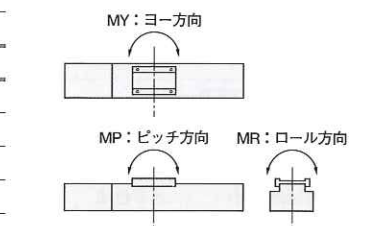
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	60		
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	600	
	垂直仕様	600	
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.04		
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	8	
	垂直仕様	3	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	6.5	
	垂直仕様	6.5	
ボールネジリード (mm)	水平仕様	12 (転造)	
	垂直仕様	12 (転造)	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	—
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	150~550
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	150~550
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	0.62/0.66	
	[水平/垂直]※1	max kg	0.72/0.70
コントローラ	ERC※2, SRCH-05		

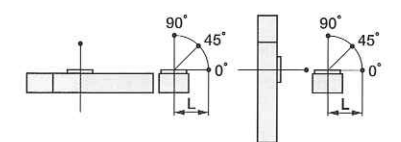
■負荷モーメント

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	206	245	813	
		5kg	118	141	504	
	1kg	807	570	807		
		動的許容負荷モーメント [垂直仕様] (mm)	2kg	369	261	369
			3kg	224	158	224

●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 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)
※2 ERCは水平仕様のみ可。

