



■注文型式

HSLt - 1550 - 3L - SRCH - 15 - 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 - ドライバ - 電源電圧

■基本仕様

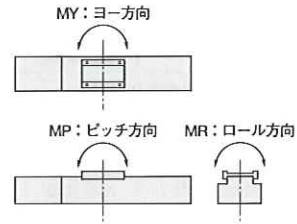
モータ出力 AC(W)	400		
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1000	
	垂直仕様	—	
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.04		
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	80	
	垂直仕様	—	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	32	
	垂直仕様	—	
ボールネジリード (mm)	水平仕様	20 (転造)	
	垂直仕様	—	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	1150~2050
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	—
原点復帰	原点復帰方式	センサ方式	
	モータ側	標準	
	反モータ側	指定	
標準サイクルタイム	1 kg	0.44	
[水平/垂直]*	max kg	1.00	
コントローラ	SRCH-15		

*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)

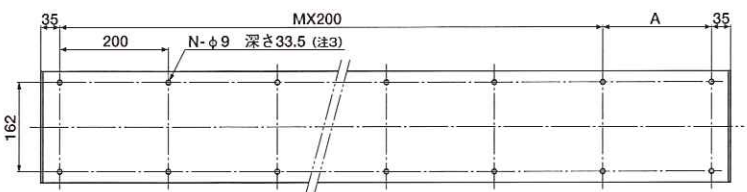
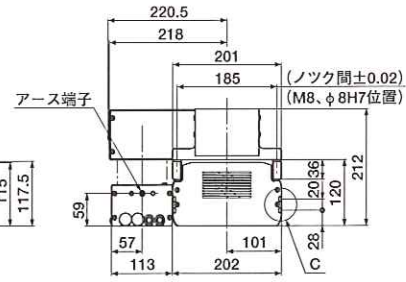
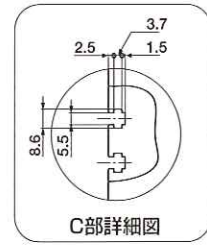
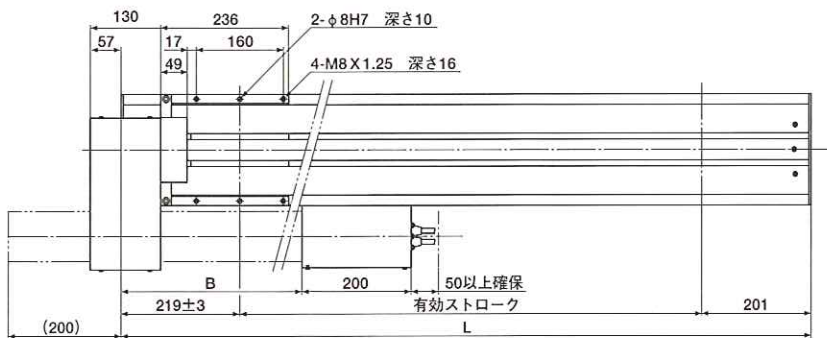
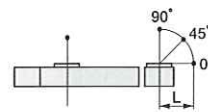
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN・m (kgf・m)		236	220	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		10168	11070	17532
	10kg		5234	5827	9435
	20kg		2634	3013	5034
	30kg		1809	2117	3681
	40kg		1374	1639	2950
	50kg		1111	1343	2542
	60kg		930	1136	2253
	70kg		841	1091	2887
	80kg		730	946	2515

●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]



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1850	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2270	2270	2370	2470
A	100	200	100	200	100	200	200	200	100	200
B	533	583	633	683	733	783	883	883	933	983
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
質量(kg)	54	56.2	58.4	60.6	62.9	65.1	67.3	69.6	71.8	74

※注1: 両端のメカストップによるスライダ停止位置です。
 ※注2: ケーブルヘアおよびケーブル取り出し口は反対側にも変更できます。
 ※注3: ワッシャー、スプリングワッシャーはご使用できません。