



■注文型式

HSt - V - 750 - 3L - SRCH - 15 - R - 100

ロボット本体 - ハウジング - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - ドライバ - 再生装置 - 電源電圧

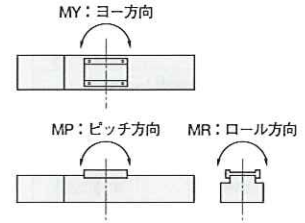
■基本仕様

モータ出力 AC(W)	400		
最高速度 (mm/sec)※1	水平仕様	1000	
	垂直仕様	500	
繰返し位置決め精度 (mm)	±0.02		
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	80	
	垂直仕様	35	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	32	
	垂直仕様	65	
ボールネジリード (mm)	水平仕様	20 (研磨)	
	垂直仕様	10 (研磨)	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	250~1250
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	250~1250※3
	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 [水平/垂直]※2	1 kg	0.44/0.74	
	max kg	0.99/0.88	
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	
	垂直仕様	SRCH-15-R	

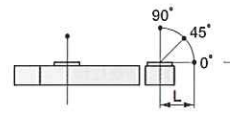
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN・m (kgf・m)		231	216	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	10063	10896	17183
	10kg	5183	5739	9247
	20kg	2618	2970	4933
	30kg	1793	2088	3607
	40kg	1363	1617	2890
	50kg	1102	1328	2491
	60kg	924	1124	2207
	70kg	836	1082	2828
	80kg	726	938	2464
動的許容負荷モーメント [垂直仕様] (mm)	5kg	8913	6302	8913
	10kg	4426	3130	4426
	20kg	2182	1543	2182
	30kg	1435	1015	1435
	35kg	1221	863	1221

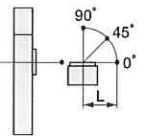
●静的許容負荷モーメント



●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



●動的許容負荷モーメント [垂直仕様]



※1 950mmストローク以上はP4の※5参照。
 ※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 再生装置RGUが必要。

B部詳細図

ロボットケーブル取り出し方向

有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	25	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45

※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: ロボットケーブルは、上、後、左(右方向)のいずれかに取り出せます。
 ※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。