



■注文型式

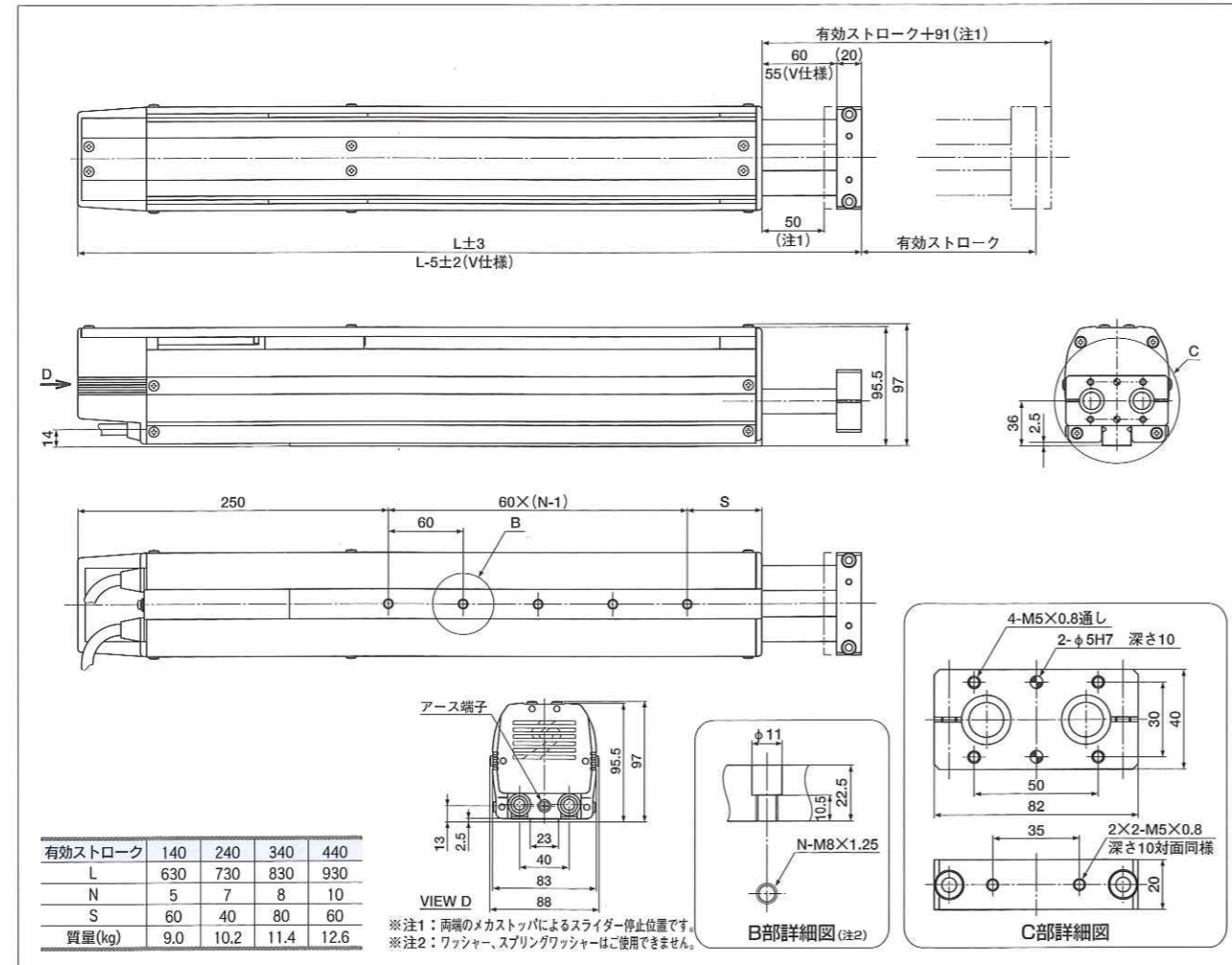
LRT - V - 240 - 3L - SRCH - 05 - 100

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)	100	
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1000 ※1
	垂直仕様	500
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.02	
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	10
	垂直仕様	7
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	8
	垂直仕様	16
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	140~440
	B モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V 垂直仕様	140~440
	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	0.42/0.71
[水平/垂直] ※2	max kg	0.52/0.76
コントローラ	ERC ※3, SRCH-05	

※1 ERCコントローラ使用時は最高速度900mm/sec。
 ※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 ERCは水平仕様のみ可。



■注文型式

LRT - BV - 240 - 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)	100	
最高速度 (mm/sec)	水平仕様	1000 ※1
	垂直仕様	500
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.02	
最大可搬質量 (kg)	水平仕様	10
	垂直仕様	7
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	8
	垂直仕様	16
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	—
	B モータ折り曲げ、水平仕様	140~440
	V 垂直仕様	—
	BV モータ折り曲げ、垂直仕様	140~440
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	0.42/0.71
[水平/垂直] ※2	max kg	0.52/0.76
コントローラ	ERC ※3, SRCH-05	

※1 ERCコントローラ使用時は最高速度900mm/sec。
 ※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 ERCは水平仕様のみ可。

