



## ■注文型式

**LSHt - V - 550 - 3L - SRCH - 15 - R - 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 - 回生装置 - 電源電圧

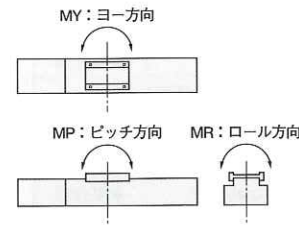
## ■基本仕様

モータ出力 AC(W)	200		
最高速度 (mm/sec)※1	水平仕様	1000	
	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	40	
	垂直仕様	20	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	16	
	垂直仕様	32	
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	150~1050
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	150~1050※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	1 kg	0.41/0.76	
	[水平/垂直]※2	max kg	0.55/0.78
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	
	垂直仕様	SRCH-15-R	

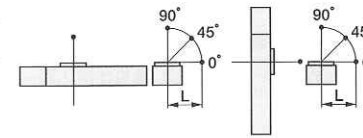
## ■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN・m (kgf・m)		43	48	55
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	5kg	1972	2137
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	10kg	1016	1107
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	20kg	554	615
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	30kg	390	437
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	40kg	304	355
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	5kg	1824	1329
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	10kg	893	650
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	15kg	582	424
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	20kg	427	310

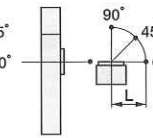
### ●静的許容負荷モーメント



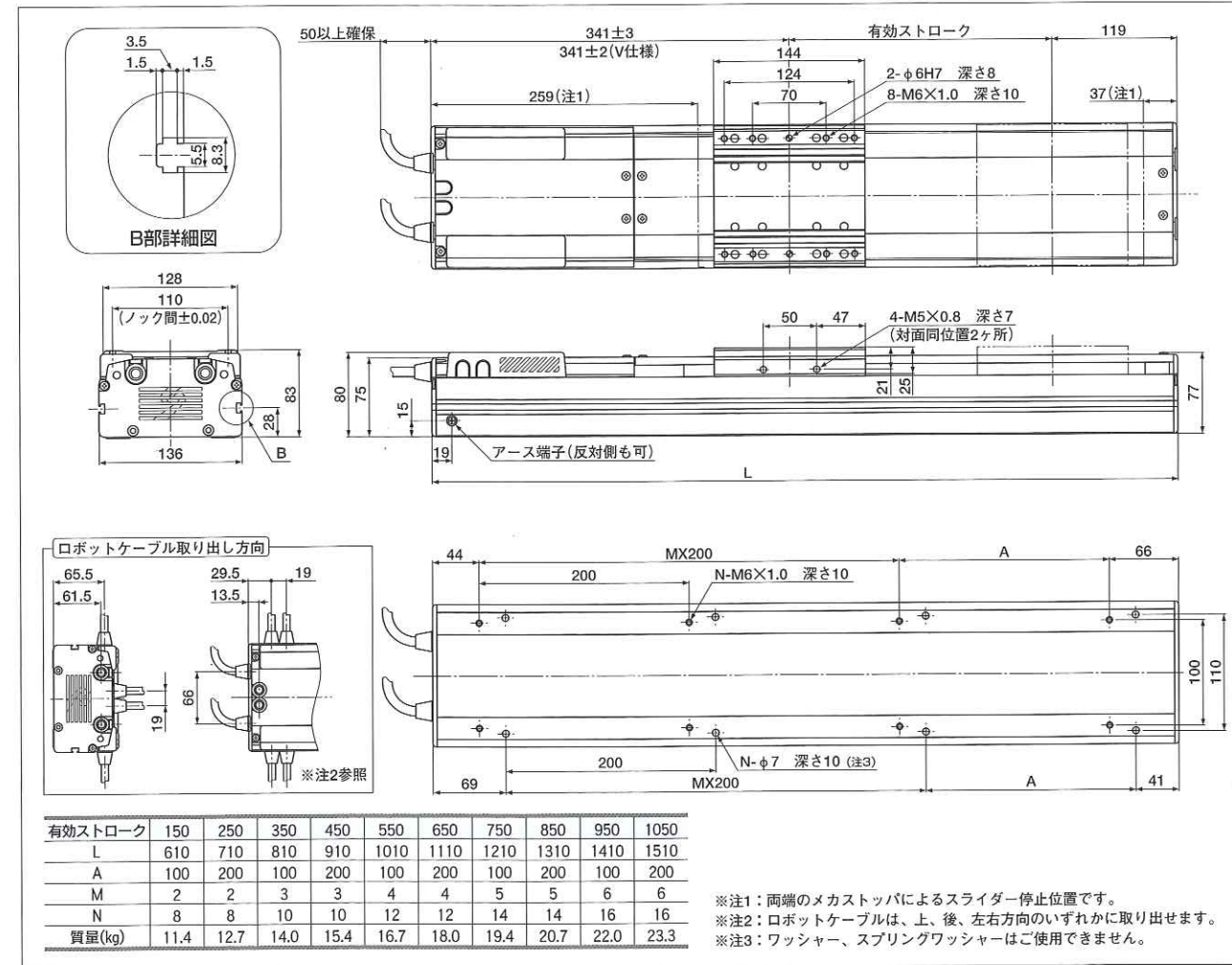
### ●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



### ●動的許容負荷モーメント [垂直仕様]



※1 850mm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 回生装置RGU1が必要。



## ■注文型式

**LSHt - BLV - 550 - 3L - SRCH - 15 - R - 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 - 回生装置 - 電源電圧

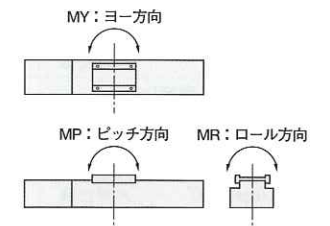
## ■基本仕様

モータ出力 AC(W)	200		
最高速度 (mm/sec)※1	水平仕様	1000	
	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	40	
	垂直仕様	20	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	16	
	垂直仕様	32	
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	150~1050
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	150~1050※3
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	0.41/0.76	
	[水平/垂直]※2	max kg	0.55/0.78
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	
	垂直仕様	SRCH-15-R	

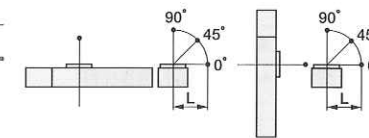
## ■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN・m (kgf・m)		43	48	55
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	5kg	1972	2137
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	10kg	1016	1107
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	20kg	554	615
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	30kg	390	437
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	40kg	304	355
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	5kg	1824	1329
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	10kg	893	650
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	15kg	582	424
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	20kg	427	310

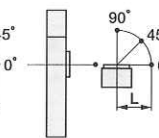
### ●静的許容負荷モーメント



### ●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 850mm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 回生装置RGU1が必要。

