



## ■注文型式

**LSt - BLV - 550 - 3L - SRCH - 05 - 100**

型式 - バリエーション - ストローク - ケーブル長 - コントローラ - ドライバ - 電源電圧

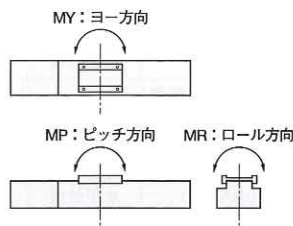
## ■基本仕様

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	30	
	垂直仕様	8	
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	150~1050
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	150~650
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	0 kg	0.42/0.73	
	max kg	0.92/0.74	
コントローラ	ERC※3, SRCH-05		

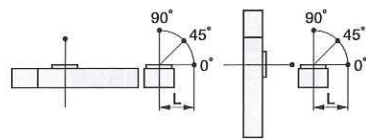
## ■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN·m (kgf·m)		16	18	31	
動的許容負荷モーメント	[水平仕様] (mm)	角度	0°	45°	90°
		5kg	946	975	1744
		10kg	518	542	1009
		20kg	301	328	676
動的許容負荷モーメント	[垂直仕様] (mm)	3kg	1079	786	1195
		5kg	635	462	702
		8kg	384	279	424

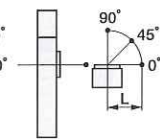
### ●静的許容負荷モーメント



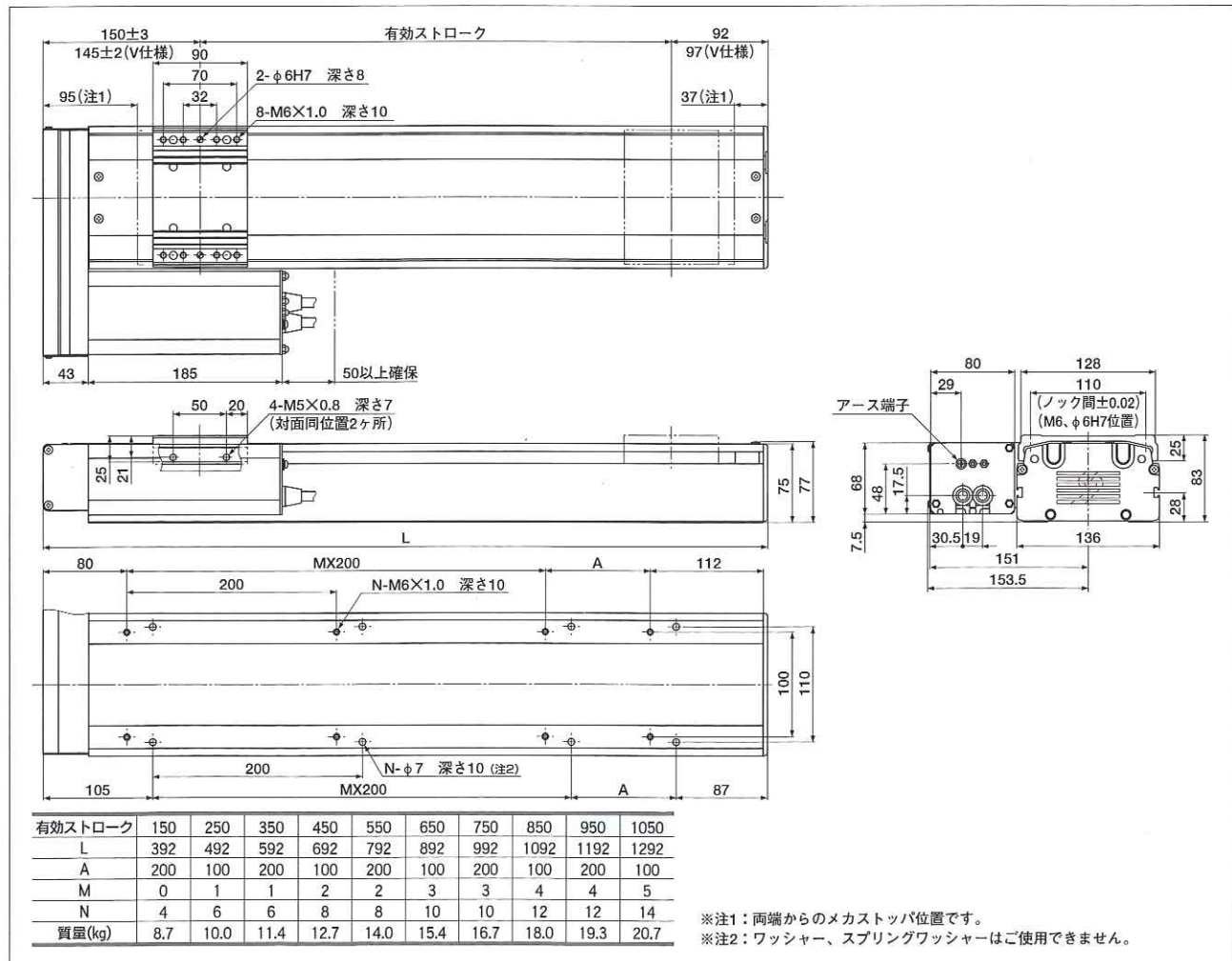
### ●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



### ●動的許容負荷モーメント [垂直仕様]



※1 950mmストローク以上は最高速度800mm/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。  
 ※3 ERCは水平仕様のみ可。



## ■注文型式

**LSt - V - 550 - 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

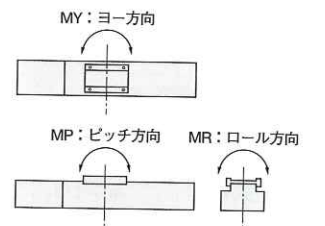
## ■基本仕様

モータ出力 AC(W)	100		
最高速度 (mm/sec) ※1	水平仕様	1000 ※2	
	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	30	
	垂直仕様	8	
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	150~1050
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	150~650
	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	0.43/0.71	
	max kg	0.98/0.77	
コントローラ	ERC※4, SRCH-05		

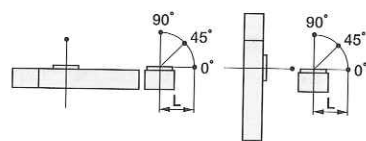
## ■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN·m (kgf·m)		16	18	31	
動的許容負荷モーメント	[水平仕様] (mm)	角度	0°	45°	90°
		5kg	971	1012	1835
		10kg	532	566	1077
		20kg	300	328	675
動的許容負荷モーメント	[垂直仕様] (mm)	3kg	1078	785	1194
		5kg	634	462	702
		8kg	384	279	424

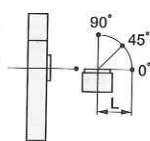
### ●静的許容負荷モーメント



### ●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 ERCコントローラ使用時は最高速度900mm/sec.  
 ※3 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)  
 ※4 ERCは水平仕様のみ可。

