



■注文型式

LTHt - 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

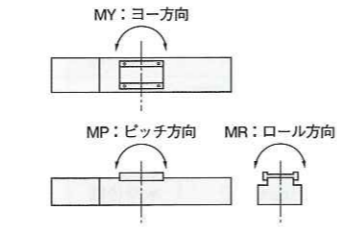
■基本仕様

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	0.47/0.77	
	[水平/垂直]※2	max kg	0.56/0.80
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	
	垂直仕様	SRCH-15-R	

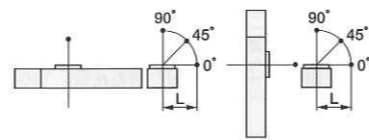
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN・m (kgf・m)		7	7	10
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	5kg	525	577
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	5kg	686	485
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	10kg	297	210
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	15kg	167	118
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	20kg	102	72

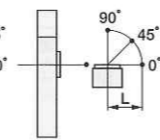
●静的許容負荷モーメント



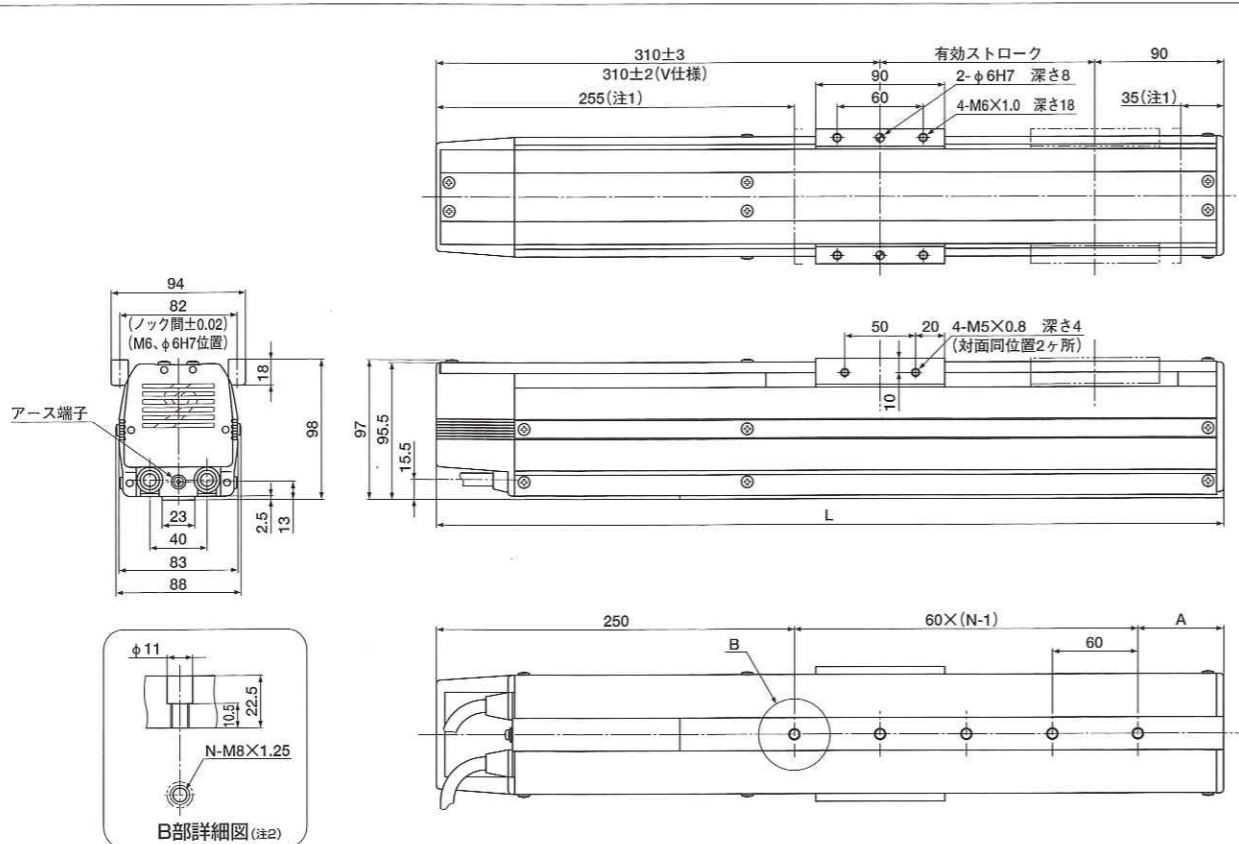
●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



●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。



有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
A	60	40	80	60	40	80	60	40	80	60
N	5	7	8	10	12	13	15	17	18	20
質量(kg)	6.7	7.5	8.2	9.0	9.8	10.5	11.3	12.0	12.8	13.5

※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: ワッシャー、スプリングワッシャーはご使用できません。

■注文型式

LTHt - 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

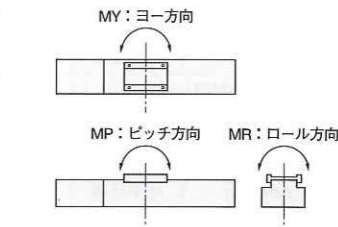
■基本仕様

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	0.47/0.77	
	[水平/垂直]※2	max kg	0.56/0.80
コントローラ	水平仕様	SRCH-15	
	垂直仕様	SRCH-15-R	

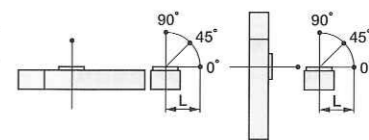
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN・m (kgf・m)		7	7	10
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	5kg	525	577
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	10kg	247	271
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	20kg	109	120
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	30kg	63	70
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様] (mm)	40kg	41	45
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	5kg	686	485
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	10kg	297	210
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	15kg	167	118
動的許容負荷モーメント	角度	0°	45°	90°
	[垂直仕様] (mm)	20kg	102	72

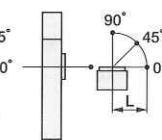
●静的許容負荷モーメント



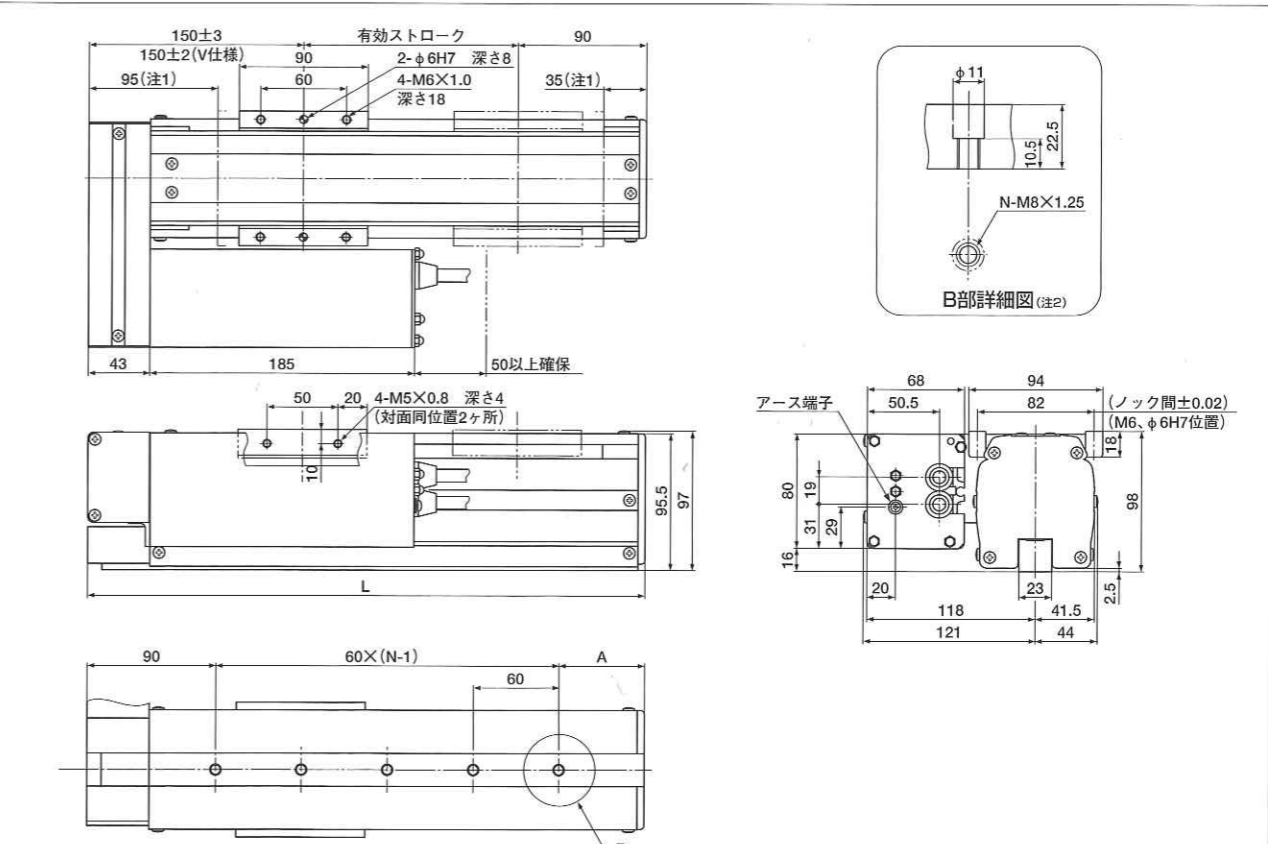
●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



●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。



有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	390	490	590	690	790	890	990	1090	1190	1290
A	60	40	80	60	40	80	60	40	80	60
N	5	7	8	10	12	13	15	17	18	20
質量(kg)	6.7	7.5	8.2	9.0	9.8	10.5	11.3	12.0	12.8	13.5

※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: ワッシャー、スプリングワッシャーはご使用できません。