



■注文型式

LTt - 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

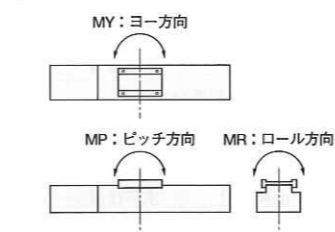
■基本仕様

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	ストローク端検出方式	
	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	
	[水平/垂直]※2 max kg	0.92/0.74	
コントローラ	ERC※3, SRCH-05		

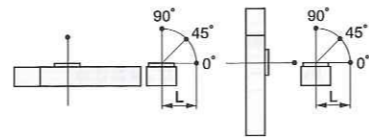
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN・m (kgf・m)		7	7	10	
動的許容負荷モーメント	[水平仕様] (mm)	角度 0°	45°	90°	
		5kg	523	567	1427
		10kg	252	281	785
		20kg	117	136	478
動的許容負荷モーメント	[垂直仕様] (mm)	3kg	1169	826	1169
		5kg	668	472	668
		8kg	385	272	385

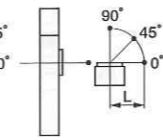
●静的許容負荷モーメント



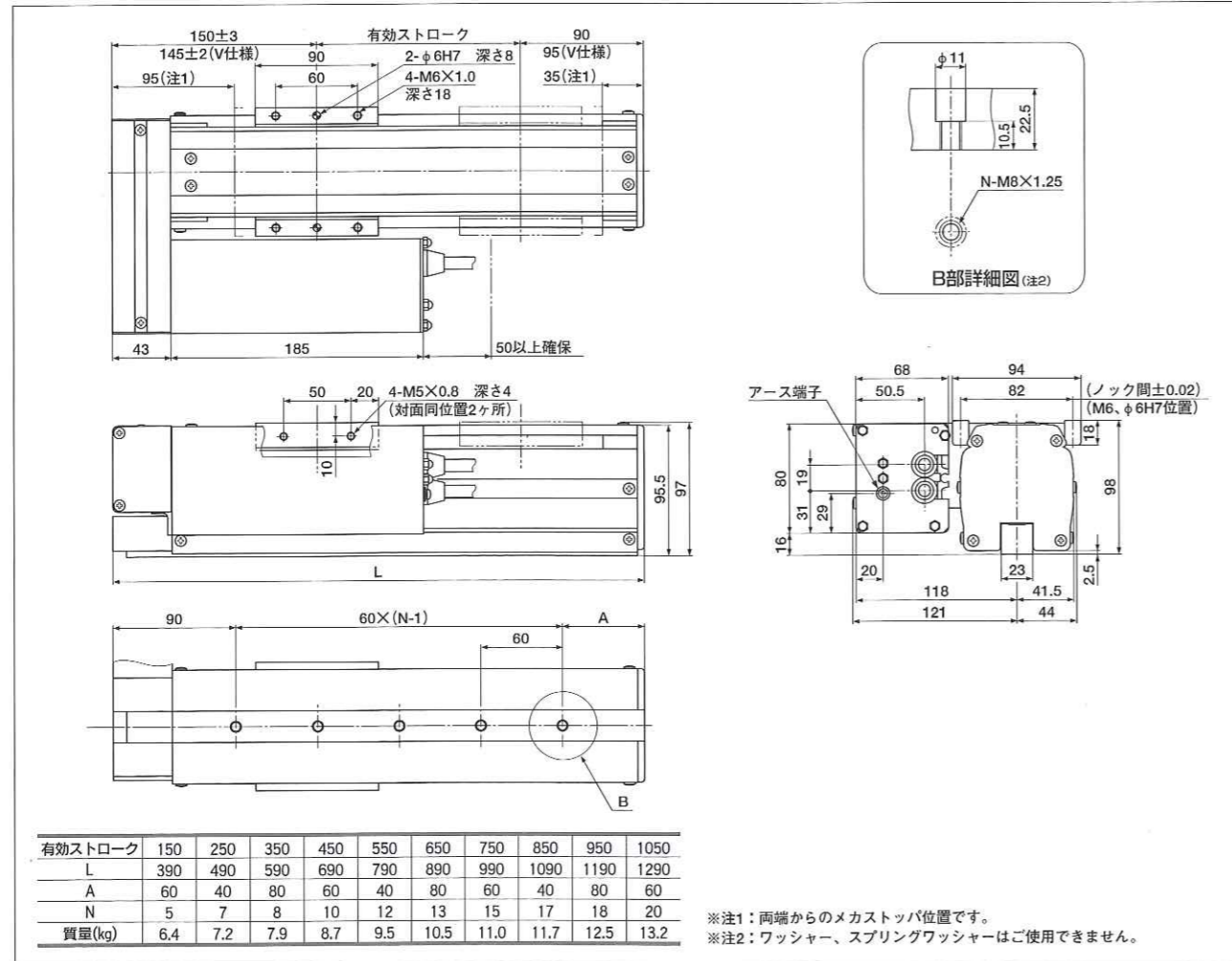
●動的許容負荷モーメント [水平仕様]



●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

LTt - 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

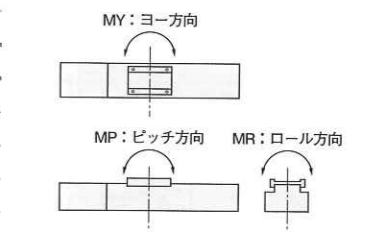
■基本仕様

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	ストローク端検出方式	
	モータ側	標準	
	反モータ側	指定	
標準サイクルタイム	1 kg	0.43/0.72	
	[水平/垂直]※3 max kg	0.98/0.78	
コントローラ	ERC※4, SRCH-05		

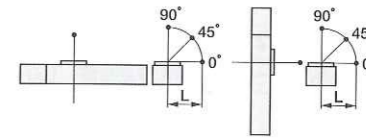
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN・m (kgf・m)		7	7	10	
動的許容負荷モーメント	[水平仕様] (mm)	角度 0°	45°	90°	
		5kg	527	578	1503
		10kg	254	286	840
		20kg	117	136	477
動的許容負荷モーメント	[垂直仕様] (mm)	3kg	1168	826	1168
		5kg	668	472	668
		8kg	385	272	385

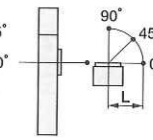
●静的許容負荷モーメント



●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。

