



## ■注文型式

**MSt - V - 750 - 3L - SRCH - 15 - R - 100**

ロボット本体 - ハリエーション - 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

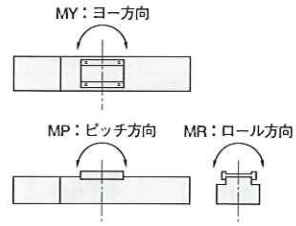
## ■基本仕様

モータ出力 AC(W)	300		
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	60	
	垂直仕様	25	
定格推力 (daN, kgf)	水平仕様	24	
	垂直仕様	48	
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	250~1250
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	250~1250※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 [水平/垂直]※2	1 kg	0.46/0.75	
	max kg	0.60/0.84	
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

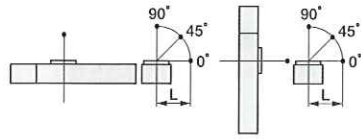
静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR
daN·m (kgf·m)		140	131	158
動的許容負荷モーメント [水平仕様] (mm)	荷重 \ 角度	0°	45°	90°
	5kg	5848	6578	10742
	10kg	2971	3371	5582
	20kg	1481	1697	2875
	30kg	1000	1163	2029
	40kg	754	890	1607
	50kg	607	727	1371
動的許容負荷モーメント [垂直仕様] (mm)	5kg	5380	3804	5380
	10kg	2662	1882	2662
	15kg	1754	1240	1754
	20kg	1302	921	1302
	25kg	1030	728	1030

### ●静的許容負荷モーメント

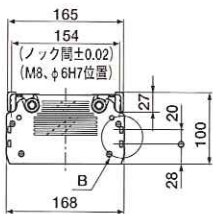
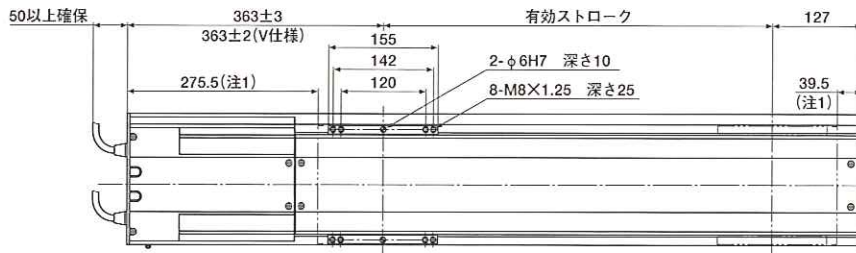
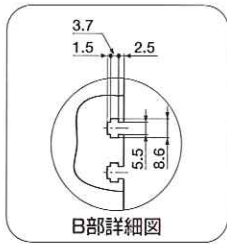


### ●動的許容負荷モーメント [水平仕様]

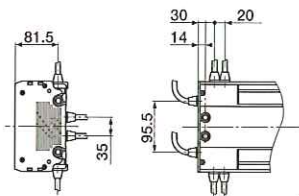
### ●動的許容負荷モーメント [垂直仕様]



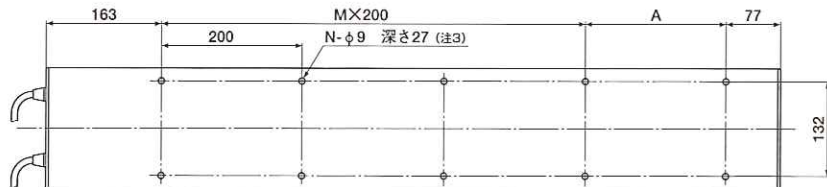
※1 950mmストローク以上はP4の※5参照。  
 ※2 位置決め完了パラメータ標準時の300mm片道ストローク時の移動時間。(SRCHコントローラ使用時)  
 ※3 回生装置RGU1が必要。



### ■ロボットケーブル取り出し方向



※注2



有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
質量(kg)	16.6	18.4	20.2	22	23.8	25.6	27.4	29.2	31	32.8	34.6

※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: ロボットケーブルは、上、後、左右方向のいずれかに取り出せます。  
 ※注3: ワッシャー、スプリングワッシャーはご使用できません。