



■注文型式

PS - 350 - 3L - ERC - 100

ロボット本体 - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 電源電圧

■基本仕様

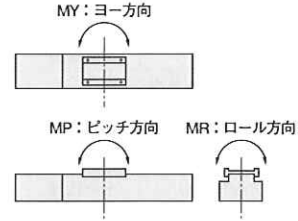
モータ出力 AC(W)	60		
最高速度(mm/sec)	水平仕様	600	
	垂直仕様	—	
繰返し位置決め精度(mm)	±0.04		
最大可搬質量(kg)	水平仕様	8	
	垂直仕様	—	
定格推力(daN, kgf)	水平仕様	6.5	
	垂直仕様	—	
ボールネジリード(mm)	水平仕様	転造12	
	垂直仕様	—	
ストローク	標準	モータ直結、水平仕様	150~550
	B	モータ折り曲げ、水平仕様	—
	V	垂直仕様	—
	BV	モータ折り曲げ、垂直仕様	—
原点復帰	原点復帰方式	ストローク露出方式	
		モータ側	標準
		反モータ側	指定
標準サイクルタイム	1 kg	0.62	
	[水平/垂直]*	max kg	0.72
コントローラ	ERC, SRCH-05		

*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)

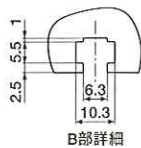
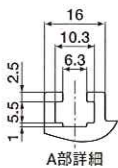
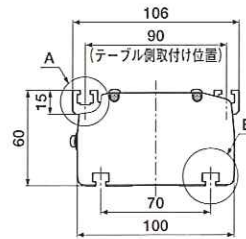
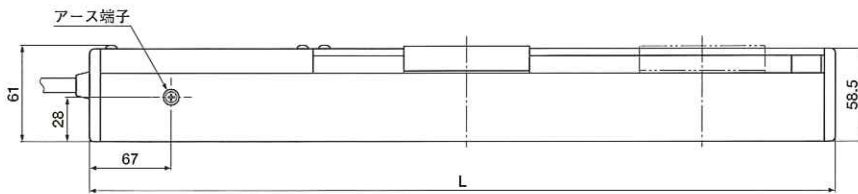
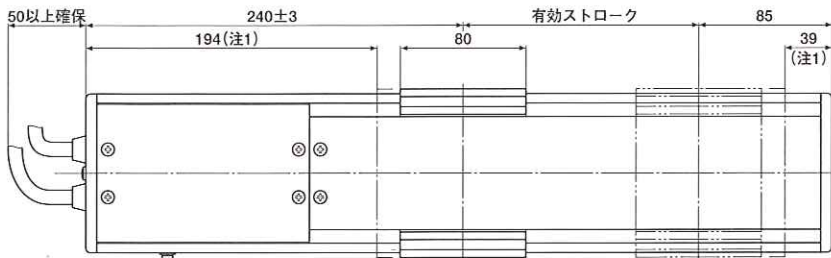
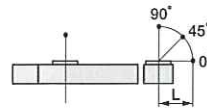
■負荷モーメント

静的許容負荷モーメント		MY	MP	MR	
daN・m (kgf・m)		1.5	1.5	2	
動的許容負荷モーメント	荷重	角度	0°	45°	90°
	[水平仕様](mm)	3kg	120	120	310
		5kg	80	80	230
		8kg	40	40	140

●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]



有効ストローク	150	250	350	450	550
L	475	575	675	775	875
質量(kg)	4.4	4.9	5.4	6.0	6.5

※注1: 両端のメカストップによるスライダ停止位置です。