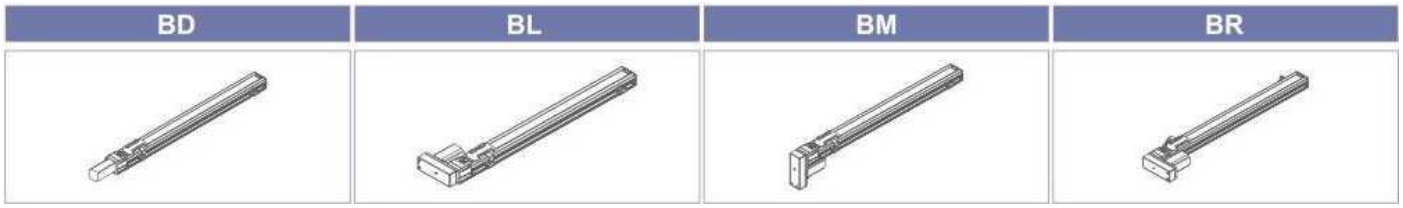
一体型ボールねじリニアモジュール・HTH5

KTH5 · 一体型ボールねじリニアモジュール

同じリードと取付条件で位置決め、負荷、速度を読んでください。垂直運動では保持とブレーキ要求を軸提案に含めてください。



KTH5 · モータ取付イラスト

確認済み仕様

パラメータ	値	適用対象
許容オーバーハングモーメント MP	100 Nm	
許容オーバーハングモーメント MR	145 Nm	
許容オーバーハングモーメント MY	100 Nm	
カタログ記載の水平荷重	15 kg	リード 10 mm
カタログ記載の水平荷重	30 kg	リード 5 mm
カタログ記載の垂直荷重	5 kg	リード 10 mm
カタログ記載の垂直荷重	10 kg	リード 5 mm
定格推力	327 N	リード 5 mm
定格推力	163 N	リード 10 mm
カタログ記載速度（ストローク/ 速度表を参照）	500 mm/s	リード 10 mm；600 mm 超のストロークでは共振の可能性。最高運転速度は対応するストローク/ 速度表を使用。
カタログ記載速度（ストローク/ 速度表を参照）	250 mm/s	リード 5 mm；600 mm 超のストロークでは共振の可能性。最高運転速度は対応するストローク/ 速度表を使用。
モーター出力	100 W	
繰返し位置決め精度	±0.01 mm	
ねじ外径	012	
ストローク間隔	50 mm	
移動距離	100-800 mm	

単位はソースに記載がある箇所のみ印刷します。

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

技術参照

オーバーハング限界、水平

印刷リード/ 荷重	0°（mm）	45°（mm）	90°（mm）
Lerd10 · 5kg	380 mm	260 mm	600 mm
Lerd10 · 10kg	258 mm	186 mm	370 mm
Lerd10 · 15kg	120 mm	80 mm	160 mm
Lerd05 · 10kg	420 mm	270 mm	650 mm
Lerd05 · 20kg	230 mm	170 mm	380 mm
Lerd05 · 30kg	110 mm	60 mm	150 mm

元の取付条件付き距離(mm)。速度および販売構成とは別です。空白/ ダッシュとソース行位置は保持します。隣接軸や機種の置換はありません。

オーバーハング限界、壁面

印刷リード/ 荷重	0°（mm）	45°（mm）	90°（mm）
Lerd10 · 5kg	600 mm	210 mm	153 mm
Lerd10 · 10kg	370 mm	140 mm	86 mm
Lerd10 · 15kg	250 mm	76 mm	66 mm
Lerd05 · 10kg	550 mm	310 mm	ISO mm
Lerd05 · 20kg	350 mm	132 mm	80 mm
Lerd05 · 30kg	100 mm	76 mm	60 mm

元の取付条件付き距離(mm)。速度および販売構成とは別です。空白/ ダッシュとソース行位置は保持します。隣接軸や機種の置換はありません。

ソースの非数値グリフ ISO/S3/S50 は見えるリテラルとして保持します。意図した数値は確認が必要です。

オーバーハング限界、垂直

印刷リード/ 荷重	0°（mm）	45°（mm）	90°（mm）
Lerd10 · 1kg	680 mm	260 mm	580 mm
Lerd10 · 3kg	458 mm	186 mm	458 mm
Lerd10 · 5kg	220 mm	110 mm	220 mm
Lerd05 · 6kg	380 mm	270 mm	380 mm
Lerd05 · 8kg	258 mm	170 mm	258 mm
Lerd05 · 10kg	100 mm	76 mm	100 mm

元の取付条件付き距離(mm)。速度および販売構成とは別です。空白/ ダッシュとソース行位置は保持します。隣接軸や機種の置換はありません。

発注・ 取付・ 用途の参照

範囲	現行ソース参照
発注	KTH5-L10-S100-BD-P100W-B。例の欄:型式/リード/ストローク/モータ方向/ブランド-出力/ブレーキ。BD:直結;BL:左;BR:右;BM:下。M:Mitsubishi/Y:Yaskawa/P:Panasonic/T:Delta。例はソースの発注参照であり、製品識別ではありません。
取付	
用途	スライダ/ スライド座一体、U 字形ベースとカバーのクリーンルーム向けコンパクト埋込ねじスライド。ソース用途:FPD、半導体/ 医療自動化、精密測定器および自動化装置。実際の清浄度とシステム適合は用途確認が必要です。