HTROBOT

一体型ボールねじリニアモジュール

日本語選定ガイド

リニアモーション部品と多軸自動化。天津からの実務支援付き。

天津を拠点とする HTROBOT は、産業用リニアモーションと多軸自動化でお客様と取り組みます。ラインアップはリニアモジュール、ガイド、ボールねじ、アクチュエータ、XYZ ステージをまとめています。

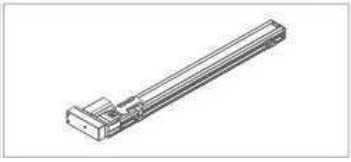
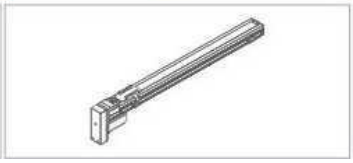
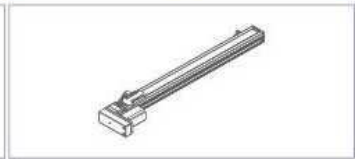
機種: KTH5; KTH8; KTH12

位置決め、搬送、多軸設備の用途議論と部品供給をつなぎます。

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。

BD	BL	BM	BR
			

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。

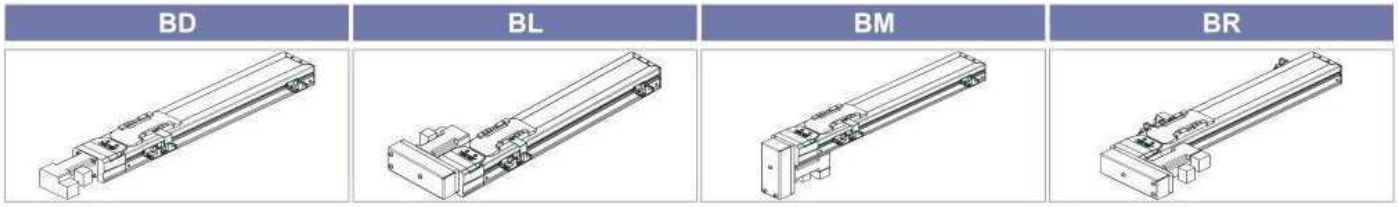
パラメータ	値	適用対象
モーター出力	100 W	
繰返し位置決め精度	±0.01 mm	
ねじ外径	012	
ストローク間隔	50 mm	
移動距離	100-800 mm	

単位はソースに記載がある箇所のみ印刷します。

一体型ボールねじリニアモジュール・HTH8

KTH8 · 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。



KTH8 · 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	320 Nm	
許容オーバーハングモーメント MR	630 Nm	
許容オーバーハングモーメント MY	320 Nm	
カタログ記載の水平荷重	50 kg	リード 5 mm
カタログ記載の水平荷重	30 kg	リード 10 mm
カタログ記載の水平荷重	15 kg	リード 20 mm
カタログ記載の垂直荷重	15 kg	リード 5 mm
カタログ記載の垂直荷重	6 kg	リード 20 mm
カタログ記載の垂直荷重	8 kg	リード 10 mm
定格推力	340 N	リード 10 mm
定格推力	176 N	リード 20 mm
定格推力	685 N	リード 5 mm
カタログ記載速度（ストローク/ 速度表を参照）	1000 mm/s	リード 20 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。

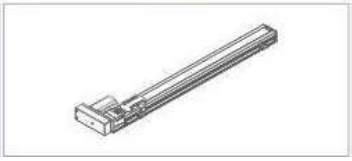
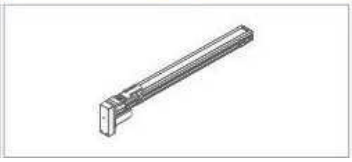
パラメータ	値	適用対象
カタログ記載速度（ストローク/ 速度表を参照）	500 mm/s	リード 10 mm；600 mm 超のストロークでは共振の可能性。最高運転速度は対応するストローク/ 速度表を使用。
カタログ記載速度（ストローク/ 速度表を参照）	250 mm/s	リード 5 mm；600 mm 超のストロークでは共振の可能性。最高運転速度は対応するストローク/ 速度表を使用。
モーター出力	200 W	
繰返し位置決め精度	±0.01 mm	
ねじ外径	016	
ストローク間隔	50 mm	
移動距離	100-1050 mm	

単位はソースに記載がある箇所のみ印刷します。

一体型ボールねじリニアモジュール・HTH12

KTH12 · 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。

BD	BL	BM	BR
			

KTH12 · 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	606 Nm	
許容オーバーハングモーメント MR	1168 Nm	
許容オーバーハングモーメント MY	606 Nm	
カタログ記載の水平荷重	30 kg	リード 32 mm
カタログ記載の水平荷重	40 kg	リード 20 mm
カタログ記載の水平荷重	110 kg	リード 5 mm
カタログ記載の水平荷重	88 kg	リード 10 mm
カタログ記載の垂直荷重	33 kg	リード 5 mm
カタログ記載の垂直荷重	10 kg	リード 20 mm
カタログ記載の垂直荷重	11 kg	リード 10 mm

パラメータ	値	適用対象
カタログ記載の垂直荷重	8 kg	リード 32 mm
定格推力	480 N	リード 10 mm
定格推力	200 N	リード 32 mm
定格推力	240 N	リード 20 mm
定格推力	954 N	リード 5 mm
カタログ記載速度（ストローク/ 速度表を参照）	1600 mm/s	リード 32 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）	1000 mm/s	リード 20 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。
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。
モーター出力	400 W	
繰返し位置決め精度	±0.01 mm	
ねじ外径	016	
ストローク間隔	50 mm	
移動距離	100-1250 mm	

単位はソースに記載がある箇所のみ印刷します。

連絡先

製品または用途から始めてください。検討内容は照会草案で集め、または要件を直接ご連絡ください。

emmy@htrobot.com
www.htrobot.com
中国・天津