一体型リニアモジュール KTH12

MTH12 · 一体型リニアモジュール

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。



MTH12 製品イラスト

選定値

ボールねじリード (mm)	最高速度 (mm/s)	水平荷重 (kg)	垂直荷重 (kg)	定格推力 (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

確認済み仕様 · 400 W モータ

パラメータ	値
最大ストローク	1050 mm
モーター出力	400 W
ボールねじ径	16 mm
出力（表の条件）	400 W
発注例（参照）	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
オーバーハング MP	606 N.m
オーバーハング MR	606 N.m
オーバーハング MY	1168 N.m
繰返し位置決め精度	±0.01 mm · 等級 C
繰返し位置決め精度	±0.008 mm · 等級 P
ストローク増分	50 mm
ストローク範囲	50-1250 mm

ストロークが800mmを超える場合は速度を下げてください；
Main1250mm/ordering1050mm のソース食い違いは保持します。
取付図は別冊の寸法アトラスにあります。
emmy@htrobot.com　www.htrobot.com

技術参照

用途上の注意

モータ取付参照: BC:外側；BL:左；BR:右；BM:下。ソース発注参照のみ。

センサ発注参照: C4:672/674 光電スイッチ；E5:供給なし。外側/ 内側やモータ取付方向の対応は推定しません。

元の精度コード参照: 主表 C±0.01/P±0.008；発注コード L±0.01/P±0.008。元の記号文字は保持し、統合しません。

ソースストロークの食い違い: 主表と概要:50-1250mm；発注列:50-1050mm。相反する1050/1250限界を、1050超のストロークについて確認し、いずれのソースも黙って置き換えないでください。