HTROBOT

MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

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: MD10; MD12; MD14; MD17; MD22; MD135

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。

歯付ベルトリニアモジュール HTMD10

MD10 · MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

駆動端とキャリッジのインタフェースは機種図で確認してください。軸検討にはベルト張力、保全アクセス、位置決め要求を含めてください。



MD10 製品イラスト

選定値

減速比	最高速度 (mm/s)	水平荷重 (kg)	垂直荷重 (kg)
3	1500	5	3
5	900	15	3
7	642	30	3
8	562	38	3

確認済み仕様

パラメータ	値
ベルトリード	90 mm
同期ベルト幅	22 mm
モーター出力	400 W
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
最大ストローク	3500 mm
最小ストローク	100 mm
ストローク間隔	50 mm

歯付ベルトリニアモジュール HTMD12

MD12 · MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

駆動端とキャリッジのインタフェースは機種図で確認してください。軸検討にはベルト張力、保全アクセス、位置決め要求を含めてください。



MD12 製品イラスト

選定値

減速比	最高速度 (mm/s)	水平荷重 (kg)	垂直荷重 (kg)
3	1500	5	3
5	900	15	3
8	562	38	3
10	450	46	3

確認済み仕様

パラメータ	値
ベルトリード	90 mm
同期ベルト幅	22 mm
モーター出力	400 W
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
最大ストローク	3500 mm
最小ストローク	100 mm
ストローク間隔	50 mm

歯付ベルトリニアモジュール HTMD14

MD14 · MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

駆動端とキャリッジのインタフェースは機種図で確認してください。軸検討にはベルト張力、保全アクセス、位置決め要求を含めてください。



MD14 製品イラスト

選定値

減速比	最高速度 (mm/s)	水平荷重 (kg)	垂直荷重 (kg)
5	1350	10	10
8	843	28	20
10	675	45	20
15	450	80	20

確認済み仕様

パラメータ	値
ベルトリード	135 mm
同期ベルト幅	30 mm
モーター出力	400 W
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
最大ストローク	3500 mm
最小ストローク	100 mm
ストローク間隔	50 mm

歯付ベルトリニアモジュール HTMD17

MD17 · MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

駆動端とキャリッジのインタフェースは機種図で確認してください。軸検討にはベルト張力、保全アクセス、位置決め要求を含めてください。



MD17 製品イラスト

選定値

減速比	最高速度 (mm/s)	水平荷重 (kg)	垂直荷重 (kg)
3	2250	10	10
5	1350	30	20
8	843	75	40
10	675	100	40

確認済み仕様

パラメータ	値
ベルトリード	135 mm
同期ベルト幅	50 mm
モーター出力	750 W
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
最大ストローク	3500 mm
最小ストローク	100 mm
ストローク間隔	50 mm

歯付ベルトリニアモジュール HTMD22

MD22 · MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

駆動端とキャリッジのインタフェースは機種図で確認してください。軸**検**討にはベルト張力、保全アクセス、位置決め要求を含めてください。



MD22 製品イラスト

選定値

減速比	最高速度 (mm/s)	水平荷重 (kg)	垂直荷重 (kg)
3	1800	30	25
8	1125	75	45
10	900	95	60
15	600	150	60

確認済み仕様

パラメータ	値
ベルトリード	180 mm
同期ベルト幅	60 mm

パラメータ	値
モーター出力	1000 W
繰返し位置決め精度	±0.05 mm
最大ストローク	3300 mm
最小ストローク	100 mm
ストローク間隔	50 mm

歯付ベルトリニアモジュール HTMD135

MD135 · MD シリーズ歯付ベルトリニアモジュール

ベルト駆動プラットフォームはベルト伝達でキャリッジを動かします。必要なストロークと速度をベルト配置、減速オプション、取付スペースと照合してください。駆動端とキャリッジのインタフェースは機種図で確認してください。軸検討にはベルト張力、保全アクセス、位置決め要求を含めてください。

選定値

減速比	最高速度	水平荷重	垂直荷重
5	1350 mm/s	15 kg	15 kg
8	843 mm/s	30 kg	20 kg
10	675 mm/s	45 kg	25 kg
15	450 mm/s	85 kg	25 kg

確認済み仕様

パラメータ	値
同期ベルト幅	30 mm
ベルトリード	135 mm
モーター出力	750 W
繰返し位置決め精度	±0.05 mm（等級 C）
ストローク範囲	100-3500mm/間隔 50

速度条件：モータ 3000 rpm.

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