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。



MD135 カタログ製品図示であり、構成写真ではありません

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

主要仕様

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.

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

許容負荷モーメント

パラメータ	値
許容オーバーハングモーメント MP	552 Nm
許容オーバーハングモーメント MR	485 Nm
許容オーバーハングモーメント MY	551 Nm

ソース表記

異なるカタログ領域であり、一つの速度・荷重・モータ定格ではありません。

項目	基本/ 減速比表	概要表記	選定/ カタログ表記
最高速度	1350 / 843 / 675 / 450 mm/s（3000 rpm 時）	2000 mm/s	6750 mm/s
水平荷重	15 / 30 / 45 / 85 kg	—	80 kg
垂直荷重	15 / 20 / 25 / 25 kg	—	20 kg
モーター出力	750 W	—	モータ表の 400 W
ベルトタイプ	—	30-5M	—
リニアガイド	—	15-12.5-2 pcs	—

適合モータ

ブランド/ コード	出力	電圧	ブレーキ表記
Mitsubishi / M	400 W	220 V	ブレーキなし/ ブレーキあり
Panasonic / P	400 W	220 V	ブレーキなし/ ブレーキあり
Siemens / S	400 W	220 V	ブレーキなし/ ブレーキあり
Delta / T	400 W	220 V	ブレーキなし/ ブレーキあり

L/ R 取付寸法

S (mm)	L (mm)	A (mm)	M	N	質量 (kg)
100	585	120	1	0	8.2
150	635	170	1	0	8.7
200	685	20	2	1	9.1
250	735	70	2	1	9.5
300	785	120	2	1	9.9
350	835	170	2	1	10.3
400	885	20	3	2	10.7
450	935	70	3	2	11.1
500	985	120	3	2	11.5
600	1085	20	4	3	12.3
700	1185	120	4	3	13.1
800	1285	20	5	4	13.9
900	1385	120	5	4	14.7
1000	1485	20	6	5	15.5
2000	2485	20	11	10	23.5
3000	3485	20	16	15	31.5
3500	3985	120	18	17	35.5

L および R 取付のサンプルストローク。S、L、A、M、N および質量は同じ取付行に残します。