# HTML320 高負荷ワークテーブル

TML320 · HTML 高荷重ワークテーブル

正確な機種の寸法行とモーション行を使ってください。候補比較時は負荷、速度、位置決め条件を揃えてください。



TML シリーズイラスト

## 確認済み仕様 · 1000 W モータ

| パラメータ | 値 |
|---|---|
| 許容オーバーハングモーメント MP | 810 Nm |
| 許容オーバーハングモーメント MR | 520 Nm |
| 許容オーバーハングモーメント MY | 810 Nm |
| 水平荷重 | 250 kg |
| 水平荷重 | 350 kg |
| 水平荷重 | 150 kg |
| 垂直荷重 | 200 kg |
| 垂直荷重 | 180 kg |
| 垂直荷重 | 100 kg |
| 最高速度 | 1600 |
| 最高速度 | 250 |
| 最高速度 | 500 |
| モーター出力 | 1000 W |
| ねじ外径 | 32 mm |
| 移動距離 | 10-1200 mm |
| 発注例（参照） | TML320-L10-S200-BD-P750W-B |
| 繰返し位置決め精度 | ±0.02/0.01 mm |
| 主表リード参照 | 5/10/32 mm |
| ソース出力の相違 | |

単位はソースに記載がある箇所のみ印刷します。

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

## オーバーハング限界、水平

| 印刷リード/ 荷重 | A(mm) | B(mm) | C(mm) |
|---|---|---|---|
| リード50 · 5kg | 1940 mm | 1285 mm | 1264 mm |
| リード50 · 10kg | 1490 mm | 1125 mm | 1120 mm |
| リード50 · 15kg | 1210 mm | 1045 mm | 1048 mm |
| リード25 · 5kg | 1938 mm | 1283 mm | 1260 mm |
| リード25 · 10kg | 1488 mm | 1122 mm | 1117 mm |
| リード25 · 22kg | 1235 mm | 1041 mm | 1045 mm |
| リード10 · 15kg | 1392 mm | 1076 mm | 1079 mm |
| リード10 · 25kg | 1182 mm | 1020 mm | 1025 mm |
| リード10 · 30kg | 1111 mm | 956 mm | 750 mm |
| リード05 · 30kg | 1111 mm | 956 mm | 750 mm |
| リード05 · 50kg | 565 mm | 560 mm | 530 mm |
| Lead05 · - | - mm | - mm | - mm |

A/B/C の距離方向は元の取付図に対応し、0°/45°/90° でも速度でもありません。ダッシュ行を含むソース行はすべて残します。
距離ソースは Lead50/Lead25 を印刷し、この機種の主表は他のリード値を示します。リード対応は推論しません。

## オーバーハング限界、壁面

| 印刷リード/ 荷重 | A(mm) | B(mm) | C(mm) |
|---|---|---|---|
| リード50 · 5kg | 1940 mm | 1285 mm | 1264 mm |
| リード50 · 10kg | 1490 mm | 1125 mm | 1120 mm |
| リード50 · 15kg | 1210 mm | 1045 mm | 1048 mm |
| リード25 · 5kg | 1938 mm | 1283 mm | 1260 mm |
| リード25 · 10kg | 1488 mm | 1122 mm | 1117 mm |
| リード25 · 22kg | 1235 mm | 1041 mm | 1045 mm |
| リード10 · 15kg | 1392 mm | 1076 mm | 1079 mm |
| リード10 · 25kg | 1182 mm | 1020 mm | 1025 mm |
| リード10 · 30kg | 1111 mm | 956 mm | 750 mm |
| リード05 · 30kg | 1111 mm | 956 mm | 750 mm |
| リード05 · 50kg | 565 mm | 560 mm | 530 mm |
| Lead05 · - | - mm | - mm | - mm |

A/B/C の距離方向は元の取付図に対応し、0°/45°/90° でも速度でもありません。ダッシュ行を含むソース行はすべて残します。
距離ソースは Lead50/Lead25 を印刷し、この機種の主表は他のリード値を示します。リード対応は推論しません。

## オーバーハング限界、垂直

| 印刷リード/ 荷重 | A(mm) | B(mm) | C(mm) |
|---|---|---|---|
| リード50 · 5kg | 1940 mm | 1285 mm | 1264 mm |
| リード50 · 10kg | 1490 mm | 1125 mm | 1120 mm |
| リード50 · 15kg | 1210 mm | 1045 mm | 1048 mm |
| リード25 · 5kg | 1938 mm | 1283 mm | 1260 mm |

| 印刷リード/ 荷重 | A(mm) | B(mm) | C(mm) |
|---|---|---|---|
| リード25 · 10kg | 1488 mm | 1122 mm | 1117 mm |
| リード25 · 22kg | 1235 mm | 1041 mm | 1045 mm |
| リード10 · 15kg | 1392 mm | 1076 mm | 1079 mm |
| リード10 · 25kg | 1182 mm | 1020 mm | 1025 mm |
| リード10 · 30kg | 1111 mm | 956 mm | 750 mm |
| リード05 · 30kg | 1111 mm | 956 mm | 750 mm |
| リード05 · 50kg | 565 mm | 560 mm | 530 mm |
| Lead05 · - | - mm | - mm | - mm |

A/B/C の距離方向は元の取付図に対応し、0°/45°/90° でも速度でもありません。ダッシュ行を含むソース行はすべて残します。

距離ソースは Lead50/Lead25 を印刷し、この機種の主表は他のリード値を示します。リード対応は推論しません。

## 用途上の注意

用途参照: ソースは、一般またはクリーンルーム設備向け鋼製作業台を述べ、CNC、工作機械、搬送設備を含みます。

モータ取付参照: BD:直結取付；BL:外側、左；BR:外側、右；BM:外側、下。

使用条件: ストロークが600mmを超えると共振の可能性；最高運転速度はソース表の確認が必要。この主表に motorRPM 条件は印刷されていません。

許容オーバーハング参照: 三つの姿勢表は許容オーバーハング距離（mm）であり、速度定格ではありません。Lead50/25 参照行は、主表にそれらのリードを印刷しない機種の主リード一覧とは別です。