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
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。

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。
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。

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)
5 · 60kg	2850 mm	250 mm	340 mm
5 · 80kg	2100 mm	180 mm	250 mm
5 · 110kg	1500 mm	120 mm	170 mm
10 · 30kg	2850 mm	490 mm	600 mm
10 · 50kg	1700 mm	280 mm	350 mm
10 · 88kg	950 mm	140 mm	190 mm
20 · 10kg	3400 mm	1250 mm	1400 mm
20 · 22kg	1650 mm	S50 mm	620 mm
20 · 40kg	900 mm	290 mm	330 mm
32 · 15kg	1100 mm	570 mm	550 mm
32 · 25kg	620 mm	330 mm	320 mm
32 · 30kg	520 mm	270 mm	260 mm

元の取付条件付き距離(mm)。速度および販売構成とは別です。空白/ ダッシュとソース行位置は保持します。隣接軸や機種の置換はありません。

ソースの非数値グリフ ISO/S3/S50 は見えるリテラルとして保持します。意図した数値は確認が必要です。

元の縦表は A/C 列のみです。B は未指定であり、ゼロではありません。

オーバーハング限界、側面

印刷リード/ 荷重	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 55kg	280 mm	280 mm	3300 mm
5 · 75kg	200 mm	195 mm	2400 mm
5 · 110kg	130 mm	125 mm	1550 mm
10 · 35kg	400 mm	420 mm	2500 mm
10 · 55kg	245 mm	250 mm	1550 mm
10 · 88kg	150 mm	150 mm	950 mm
20 · 12kg	900 mm	1070 mm	3000 mm
20 · 20kg	550 mm	630 mm	1800 mm
20 · 40kg	260 mm	300 mm	900 mm
32 · 15kg	440 mm	570 mm	1050 mm
32 · 30kg	210 mm	270 mm	520 mm
32 ·			

元の取付条件付き距離(mm)。速度および販売構成とは別です。空白/ ダッシュとソース行位置は保持します。隣接軸や機種の置換はありません。

元の縦表は A/C 列のみです。B は未指定であり、ゼロではありません。

オーバーハング限界、垂直

印刷リード/ 荷重	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 15kg	1200 mm		1200 mm
5 · 22kg	820 mm		820 mm

印刷リード/ 荷重	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 33kg	550 mm		550 mm
10 · 10kg	1600 mm		1600 mm
10 · 14kg	1150 mm		1150 mm
10 · 22kg	730 mm		730 mm
20 · 7kg	1800 mm		1800 mm
20 · 10kg	1250 mm		1250 mm
20 ·			
32 · 5kg	1600 mm		1600 mm
32 · 8kg	1000 mm		1000 mm
32 ·			

元の取付条件付き距離(mm)。速度および販売構成とは別です。空白/ ダッシュとソース行位置は保持します。隣接軸や機種の置換はありません。

元の縦表は A/C 列のみです。B は未指定であり、ゼロではありません。

発注・ 取付・ 用途の参照

範囲	現行ソース参照
発注	KTH12-L10-S100-BD-P400W-B。例の欄:型式/リード/ストローク/モータ方向/ブランド-出力/ブレーキ。BD:直結;BL:左;BR:右;BM:下。M:Mitsubishi/Y:Yaskawa/P:Panasonic/T:Delta。例はソースの発注参照であり、製品識別ではありません。
取付	元の BD/BR ページ104 と BL/BM105。取付表は 50mm から始まり、主ストローク範囲は 100mm からです。追加の図面行は 50mm の販売構成を作りません。
用途	スライダ/ スライド座一体、U 字形ベースとカバーのクリーンルーム向けコンパクト埋込ねじスライド。ソース用途:FPD、半導体/ 医療自動化、精密測定器および自動化装置。実際の清浄度とシステム適合は用途確認が必要です。