ELGD-BS-KF-WD-100

本体幅 **102mm**

ボールねじ駆動

繰り返し位置決め精度 ±0.01mm

ストローク Max.1000mm

サーボモータ

形式表示

アクチュエータ						アッセンブリ										
ELGD-BS-KF-WD-100-	1000	-0H-	10P	-SU			+	AS 60PA- A - V M5 20 B			В					
	1		2	3	4	5		6		7	8		9	10	11	12

1	ストローク
50~1000	50~1000mm (1mmピッチ)

2	リード
10P	10mm

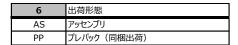
3	オプション:ボールねじサポート
無記入	無
-SU	ボールねじサポート付

※テーブルタイプにより、次のストロークから選択可能です。

ロング・240	川川以上
4	オプション:テーブルタイプ
-1	ロング

5	オプション:追加テーブル
無記入	無
-ZR	右側

※追加テーブルとボールねじサポートは同時に選択できません。



7	モータ取付キット※図1参照			
Α	アキシャルキット			
Р	パラレルキット			

8	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	プレパック又はアキシャルキット
В	B側
D	D側
F	F側

9	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	プレパック又はモータ無
0	O側
Н	H側
V	∨側
U	U側

10	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機35
M4	三菱電機J4

11	モータ定格出力
無記入	モータ無
20	200W

12	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
В	電磁ブレーキ付

「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「**プレパック」**を ご指定ください。

パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの 調整が必要なため、「モータ無」での「**アッセンブリ」**対応不可。

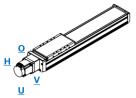


図1:アキシャルキットのケーブルの向き

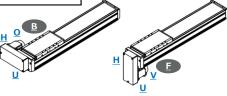


図2:パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

仕様

ボールねじ径 [mm		10
繰り返し位置決め精度 [mm]		±0.01
テーブルタイプ		ロング
許容荷重 ※1	Fy [N]	4400
	Fz [N]	4400
許容モーメント ※1	Mx [Nm]	140
	My [Nm]	230
	Mz [Nm]	220
強度限界 ※2	Fy [N]	4092
	Fz [N]	2250
	Mx [Nm]	160
	My [Nm]	191
	Mz [Nm]	191
質量	基本 [kg]	2.98
	加算 [kg/0.1m]	0.59
	アキシャルキット [kg]	0.33
	パラレルキット [kg]	0.60
使用周囲温度範	∄※3 [℃]	0~60
保護等級※3		IP40

モータ定格出力		[W]	200
ボールねじリード		[mm]	10
定格速度※4		[mm/s]	500
可搬質量※5	カマ カングテーブル 水平	[kg]	60
り放兵里次ン	垂直	[kg]	15

- ※1 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。
- ※2 アクチュエータの強度限界です。この値を超えないようにご使用ください。
- ※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。 ※4 ストロークが長くなるとボールねじの危険速度の制限により定格速度を下回ることがあります。

図5:ストローク-許容速度特性

- ストロークの許容速度は図5をご参照ください。
- ※5 最大ストロークでの加速度3m/s²、デューティ50%の目安値です。 運転条件や各モータの能力(許容イナーシャなど)によって可搬質量は変わります。

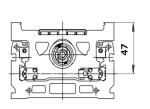
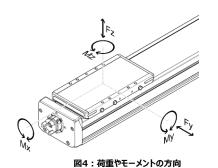


図3:ガイド中心からテーブル取付面までの高さ 許容モーメントや強度限界を検討する際は、 この高さを考慮して計算ください。



v [m/s] 0.8 0.6 0.4 0.2 0 1000 1200 200 600 800 I[mm] ■ ELGD-100-5P ELGD-100-5P-SU ELGD-100-10P •••• ELGD-100-10P-SU

ELGD-BS-WD



