

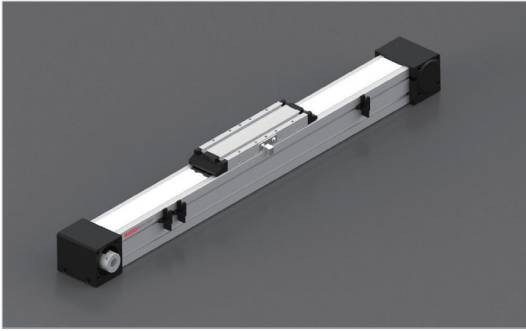
ITC 60/80/100 歐標全密式同步帶驅動型

Belt Driven Linear Actuator

訂購型號代碼 Code

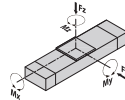
ITC60	500	L	D01	DB <small>注</small>	G5	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	是否加長滑塊 <small>請標註: 加長滑塊 L: 加長滑塊</small>	馬達方向 <small>Motor Mounting Position</small>	輔助滑塊 <small>Auxiliary Block</small> 未標註: 標準滑塊 DB: 輔助滑塊	減速比 <small>Reduction Ratio</small>	馬達廠牌、功率 <small>Motor Brand、Power Output</small>	限位傳感器數量 <small>Photoelectric Sensor</small>	特注式樣 <small>Special Order No.</small>
ITC60	103-4930; 滑塊 0 4 1 03		D01		G3 1:3	M 三菱 Mitsubishi 10 -	P1: 1R 1PC	
ITC 80			D02		G4 1:4	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2R 2PCS	
ITC100			D03		G5 1:5	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3R 3PCS	
			D04		G7 1:7	D 台達 Delta 75 750W	未標註: 否 NoMark/NoSensor	
			D05		G10 1:10	1K 1000W		

注: 輔助滑塊選項相關參數參見樣本P122.



最大動態力和力矩

Max. Permissible Forces And Torques



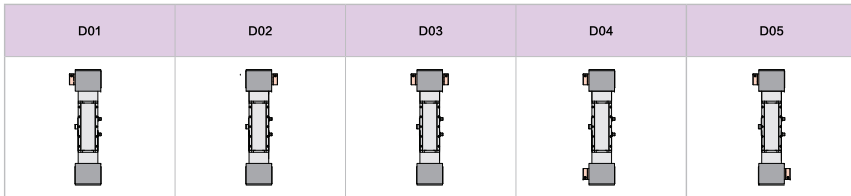
規格 Type	60	60L	80	80L	100	100L
■ F(y) (N)	2457	5235	3131	7277	4375	11675
■ F(z) (N)	3375	5335	5120	7277	7860	11675
■ M(x)(N·m)	22	40	75	75	115	135
■ M(y)(N·m)	78	231	210	558	310	1322
■ M(z)(N·m)	78	231	210	558	310	1322

除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：

All forces and torques relate to the following:

$$\frac{F_y}{F_y \max.} + \frac{F_z}{F_z \max.} + \frac{M_x}{M_x \max.} + \frac{M_y}{M_y \max.} + \frac{M_z}{M_z \max.} \leq 1$$

馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version



基本規格 Basic Specification

ITC		60	60L	80	80L	100	100L
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)	±0.05					
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)	130			176		224
	皮帶型號 Belt Type	5M-25			8M-30		8M-50
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)	5000			5000		5000
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal (kg)	30	45	50	75	80
	垂直使用 Vertical (kg)	20	30	40	60	60	90
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N·m)	0.35	0.35	0.5	0.5	0.9	0.9
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N·m)	13.3	13.3	49.8	49.5	105.7	105.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)	100-4000mm/100pitch					
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)	200 / 400		400 / 750		750 / 1000	
	高剛性直線滑軌 Linear Guide	15# × 1PCS			20# × 1PCS		25# × 1PCS
	主軌截面積最大外徑 Max Outline of Main Guide's Cross Section (mm)	80 × 79			100 × 106		130 × 130
	原點感應器 Home Sensor	EE-SX672(NPN)					

#注1: 測定條件為無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。

#Note 1: Data changes relevantly according to different torque and acceleration speed please refer to the LIMON calculator software.

9

选型軟件: LimonCalculate

DOWNLOAD www.limonrobot.com

