

仕様表

項目	単位	CS10	CS16	CS22	CS30	CS40
リード	mm	90	50	70	90	110
伝達精度 ^(※1)	μm	30/300mm				
繰返し精度 ^(※1)	μm	±20(±10:減速機無し)				
積載荷重 ^(※2)	N	200	500	750	1000	5000
スクリーン慣性モーメント	X10 ⁻⁴ kg・m ²	1.5	3	8	64	162.1
質量	ライナー	1.5	3	7	15	30
	レール(鉄)	0.8(L=490)	1.5(L=495)	2.5(L=485)	5(L=535)	13(L=765)
	レール(アルミ)	0.4(L=490)	0.9(L=495)	1.2(L=485)	2.6(L=535)	—
	減速機(下段型式) ^(※6)	0.6 VRB-042-□	1.4 VRB-060-□	1.4 VRB-060-□	3.7 VRB-090-□	8 VRB-115-□
標準レール長さ	mm	490	495	485	535	765
表面処理	ライナー	アルマイト 黒				
	レール	鉄/黒染め アルミ/アルマイト 黒				
潤滑油 ^(※4)		推奨潤滑油:工業用ギア油2種VG320				

※1 サーボモータの質量は含んでいません。

※2 ライナー本体の許容荷重です。積載負荷がライナー本体の許容を超える場合には、必ず直動ガイドで負荷を受けるよう構成願います。

※3 弊社出荷時はモービルギア600XP320を使用しています。

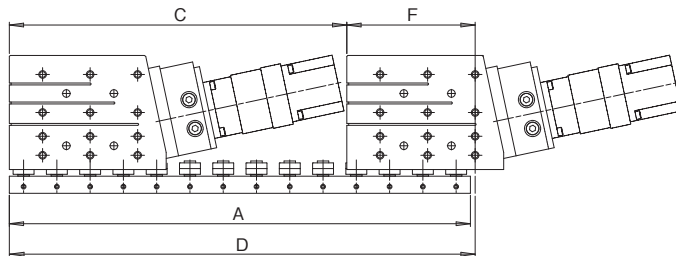
※4 伝達精度は、スクリーン回転に対するライナー移動距離誤差で、一方向からの値です。

※5 各精度は弊社工場内環境のテストベンチにおける値です。

※6 減速機(ニデックドライブテクノロジー製 VRB)のバックラッシュは3分です。

ストローク可能範囲、レール必要本数の算出

コンポーネント仕様



単位:mm

	CS10	CS16	CS22	CS30	CS40
レール長さ A	490	495	485	535	765
レール1本のストローク有効長さ C	395	375	355	355	550
連結時のストローク増加量 D (A+5)	495	500	490	540	770
ストローク不可長さ F	100	125	135	185	220

<レール本数計算式>

$$X = (L - C) / D + 1$$

※小数点以下切り上げ

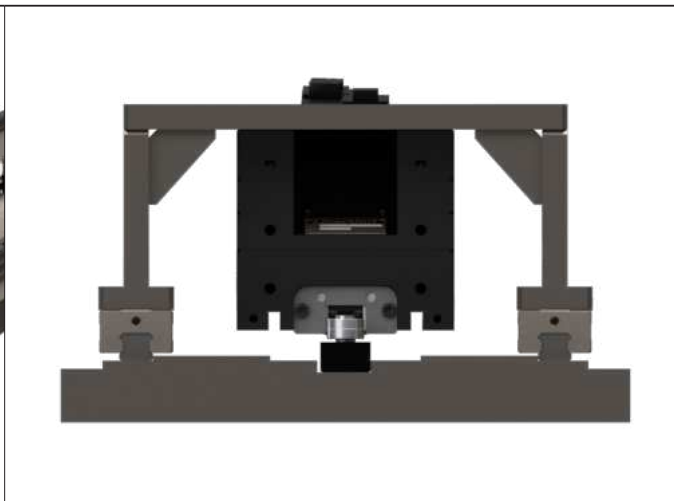
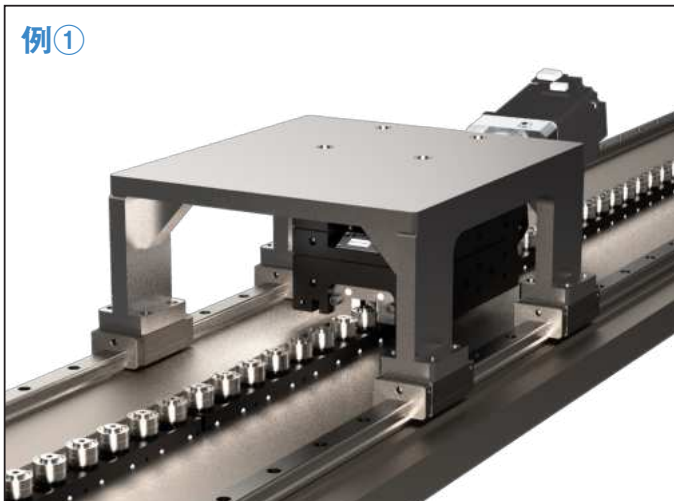
条件

- レール本数 X
- ストローク量 L(mm)

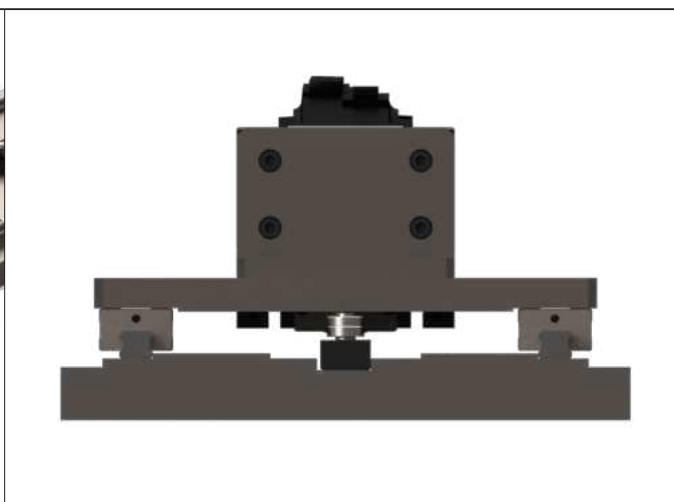
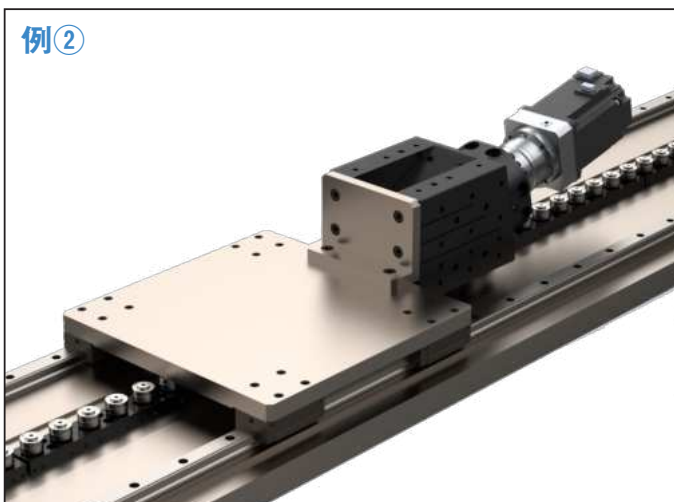
<有効ストローク計算式>

$$D \times X - F$$

例①



例②

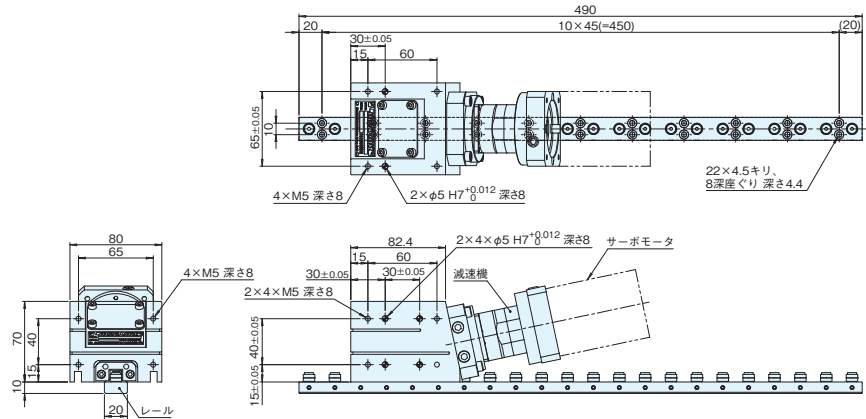


積載負荷がライナー本体の許容を超える場合には、上記設計例のように、直動ガイドにて負荷荷重を受けるよう構成することを推奨します。
組付け詳細についてはP9をご参照ください。

寸法図:コンポーネント仕様

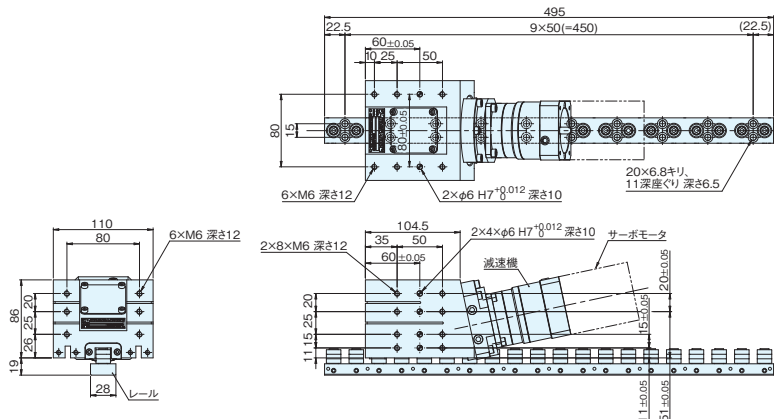
単位:mm

CS10



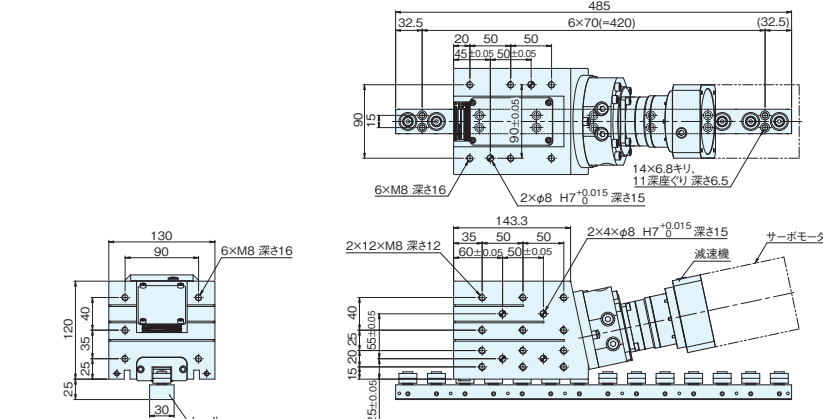
※1 レール単体での有効ストロークは、395mmです。 ※2 サーボモータと直動ガイドはお客様にてご準備ください。

CS16



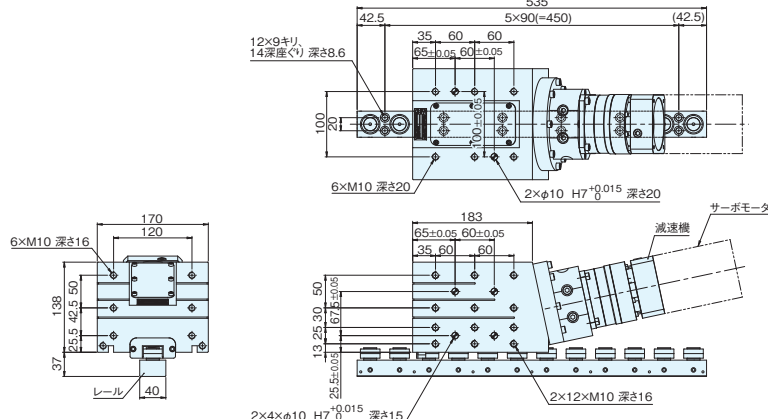
※1 レール単体での有効ストロークは、375mmです。 ※2 サーボモータと直動ガイドはお客様にてご準備ください。

CS22



※1 レール単体での有効ストロークは、355mmです。 ※2 サーボモータと直動ガイドはお客様にてご準備ください。

CS30



※1 レール単体での有効ストロークは、355mmです。 ※2 サーボモータと直動ガイドはお客様にてご準備ください。

