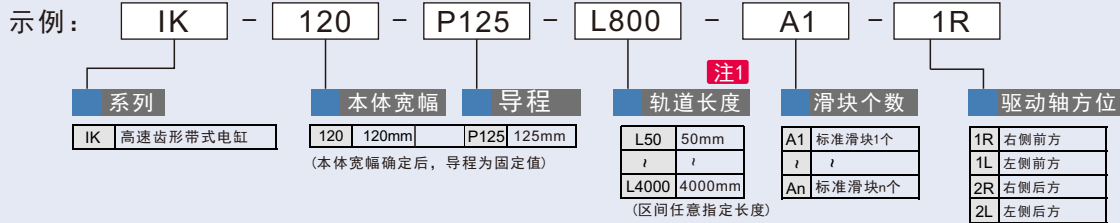


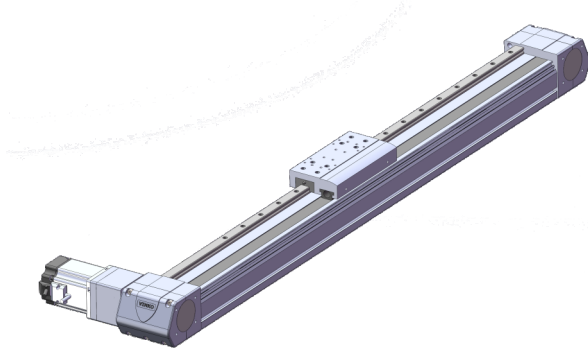
IK-120 高速同步齿形带式电缸

本体宽幅120mm

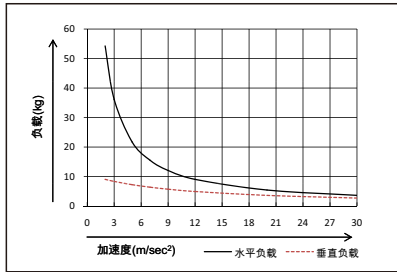
标准本体型



注1 此处为轨道长度, 有效行程为轨道长度-滑块长度*滑块数量-预留行程。 (出厂预装方位, 驱动轴可任意切换)



速度·加速度-负载特性曲线

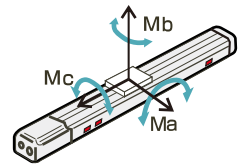


技术参数

驱动功率(W)	750
额定扭矩(N·m)	2.4
进给常数(mm/rev)	125
额定进给力(N)	108.5
最高速度(m/sec)	5
额定加速度(m/sec²)	3
最大加速度(m/sec²)	50
最大可搬重量(kg)	水平 36.2 垂直 8.3
行程范围(mm)	50-4000(任意指定)

通用规格

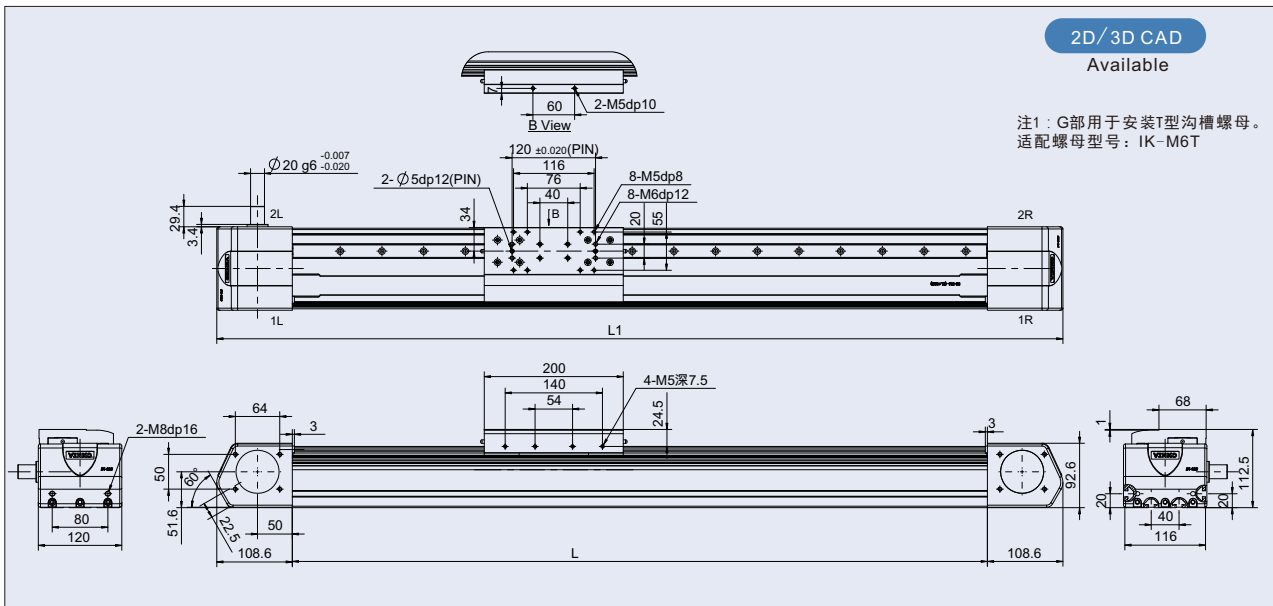
重复定位精度	±0.08mm
驱动机构	同步齿形带
静态容许力矩	MA: 867N·m, MB: 536N·m, MC: 360N·m
动态容许力矩	Ma: 148.2N·m, Mb: 91.6N·m, Mc: 61.5N·m
同步带齿距	5 mm
同步带宽度	30 mm
同步带齿数	20
最大容许输入扭矩	16 Nm
最大进给力	803 N
使用环境	-10~50°C, 85%RH(无凝结), 防护等级: IP40



注1: 可搬运重量与加速度相关, 请参照负载-加速度表。
注2: 使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

注1: 动态容许力矩为直线导轨行走寿命为10000km时的数值。
注2: 驱动轴输入扭矩请勿超过最大容许输入扭矩, 否则会造成机构损坏或皮带断裂。

外型尺寸图 (出力轴为2L时示例)



轨道长度 L	电缸总长 L1	滑块长度 A	1米时重量 m	每100mm新增重量 Δm	最小预留行程 s	挡块长度 f
(mm)	(mm)	(mm)	(kg)	(kg/100mm)	(mm)	(mm)
L	L+217.2	200	19.8	1.1	20	3

注2 IK-120系列最大常用轨道长度为4000mm, 当超过该行程时, 请与银光业务人员洽询。

选型指南

IK系列
单轴机器人

IX系列
单轴机器人

BS系列
单轴机器人

BSC系列
单轴机器人

TS系列
单轴机器人

TSC系列
单轴机器人

IRV2/IRV3系列
直交机器人

RC系列
机器人控制器

参考资料

IK-60

IK-80

IK-120