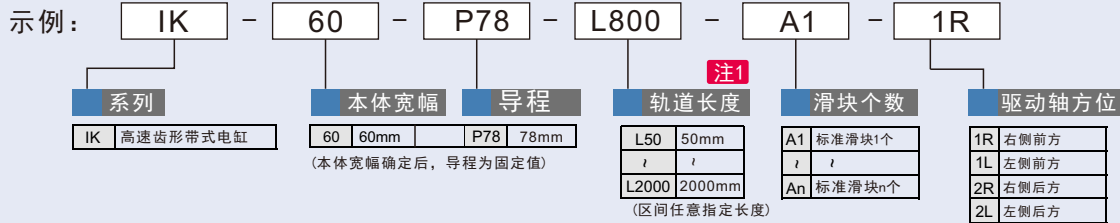


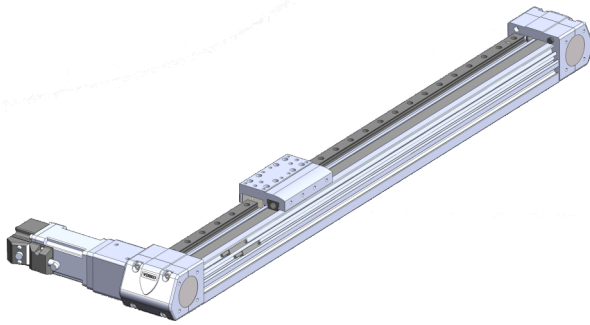
IK-60

高速同步齿形带式电缸 本体宽幅60mm

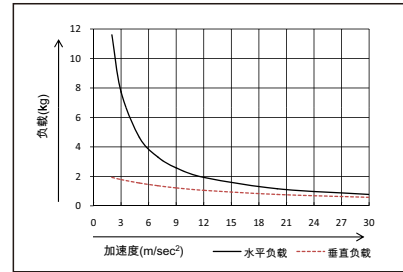
标准本体型



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

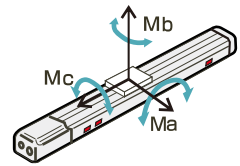


技术参数

驱动功率(W)	100
额定扭矩(N·m)	0.32
进给常数(mm/rev)	78
额定进给力(N)	23.2
最高速度(m/sec)	3
额定加速度(m/sec²)	3
最大加速度(m/sec²)	30
最大可搬重量(kg)	水平 7.7 垂直 1.8
行程范围(mm)	50-2000(任意指定)

通用规格

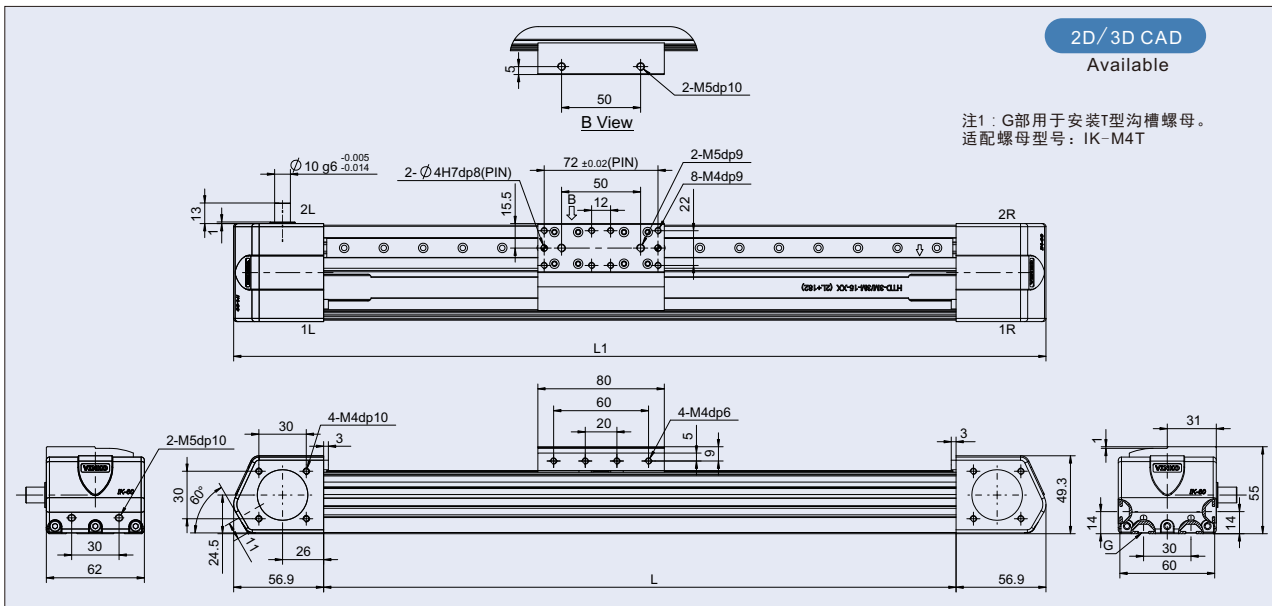
重复定位精度	±0.08mm
驱动机构	同步齿形带
静态容许力矩	MA : 78.5N·m, MB : 78.5N·m, MC : 46.2N·m
动态容许力矩	Ma : 13.4N·m, Mb : 13.4N·m, Mc : 7.9N·m
同步带齿距	3 mm
同步带宽度	15 mm
同步轮齿数	26
最大容许输入扭矩	1.3 Nm
最大进给力	94 N
使用环境	-10~50°C, 85%RH(无凝结), 防护等级: IP40



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)



尺寸图代号说明·质量

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+113.8	80	4.5	0.3	20	3

注2 IK-60系列最大常用轨道长度为2000mm, 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