

HTC 80/100

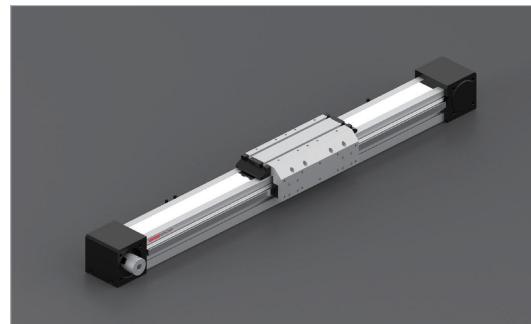
歐標全密式同步帶驅動側軌加強型

Belt Driven Linear Actuator

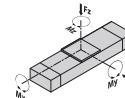
□訂購型號代碼 Code

HTC80	500	L	D01	DB	G5	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	是否加長滑塊 Is Long Guide Block 未標註:標準滑塊 L: 加長滑塊	馬達方向 Motor Mounting Position	輔助滑塊 Auxiliary Block 未填寫:標準滑塊 DB: 輔助滑塊	減速比 Reduction Ratio	馬達廠牌、功率 Motor Brand, Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
HTC80	100~4000mm 請選 0 or 100		D01	G3 1:3	M 三菱 Mitsubishi 10 100W	P1: 1只 1PC		
HTC100			D02	G4 1:4	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2只 2PCS		
			D03	G5 1:5	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3只 3PCS		
			D04	G7 1:7	D 台達 Delta 75 750W	未標記:無減速比		
			D05	G10 1:10	1K 1000W	未標記:無減速比		
			D06					

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

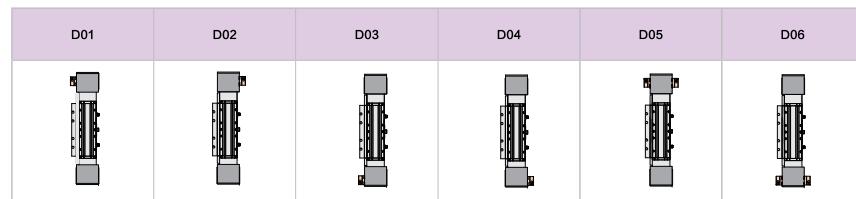


規格 Type	80	80-L	100	100-L
■ F(y) (N)	6980	10470	9702	14554
■ F(z) (N)	6980	10470	9702	14554
■ M(x) (N·m)	118	178	216	374
■ M(y) (N·m)	333	590	765	1080
■ M(z) (N·m)	333	590	765	1080

• 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

HTC		80	80-L	100	100-L
位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05			
皮帶導程 Pulley Lead (mm)		176		224	
皮帶型號 Belt Type		8M-30		8M-50	
Technical Parameters	最高速度 Maximum Speed (mm/s)	5000		5000	
	最大可搬重量 Maximum Payload *Note1 (kg) 水平使用 Horizontal (kg)	100	150	165	247.5
Basic Specification	垂直使用 Vertical (kg)	62	93	105	157.5
	最大空載扭距 Max. No-load Driving Torque (N·m)	0.9		1.4	
Basic Specification	最大扭距 Max. Driving Torque (N·m)	49.8		105.7	
	標準行程 Stroke (mm)	100~4000mm / 100 pitch			
	AC 伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)	400/750		750/1000	
	高剛性直線滑軌 Linear Guide	20# × 1PC+15# × 1PC		25# × 1PC+20# × 1PC	
	主軸齒輪直齒外形 Main Engine's Cross Section (mm)	106 × 122		130 × 151	
原點應急 Home Sensor		EE-SX672(NPN)			

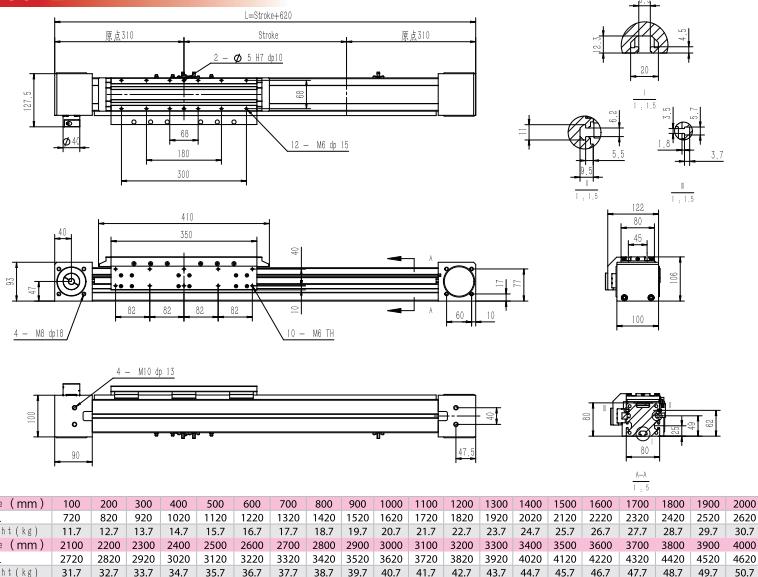
#注1：測定條件為無力矩的理論數據。根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note1: Data changes relevantly according to different torque and accelerated speed. Please refer to the LIMON calculate software.

HTC 80/100

歐標全密式同步帶驅動側軌加強型

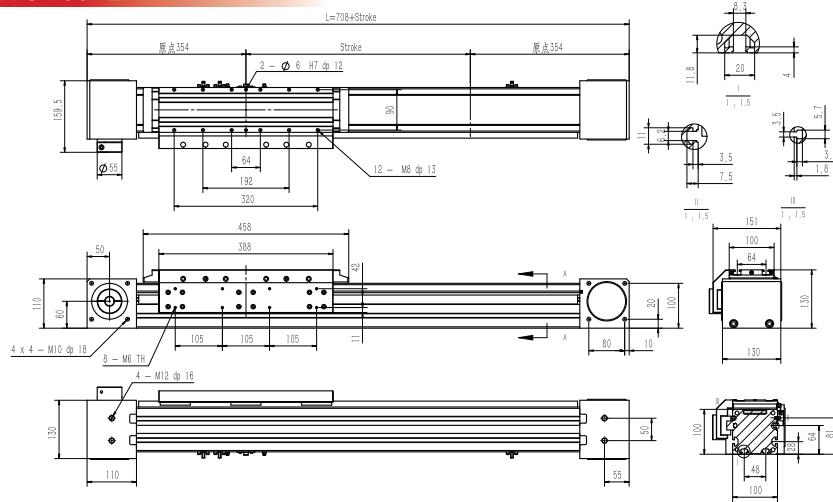
Belt Driven Linear Actuator

HTC 80-L



2D & 3D 文档下载
www.limonrobot.com

HTC 100-L



2D & 3D 文档下载
www.limonrobot.com