

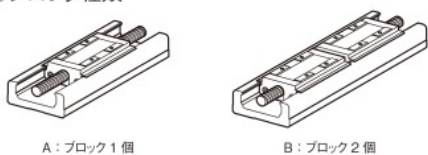
KR20 A/B モータ無し仕様 TLC仕様



形番構成

形番	ボールねじリード	ブロック種類	ストローク	精度等級	モータ有無/制御機器種類	カバー	センサ	ハウジングA/中間フランジ
KR20	01	A	0030	P	TL	1	2	AQ
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨
KR20	01: 1mm 06: 6mm	A: 1個付き B: 2個付き	0020: 20mm 1 0130: 130mm	無記号: 並級 H: 上級 P: 精密級	直結の場合 0: 直結(モータ無し) 1: 直結(貴社ご指定モータをTHK購入取付け) 折返しの場合 R1: 反基準側折返し(モータ無し) R2: 基準側折返し(モータ無し) R3: 底面側折返し(モータ無し) R4: 反基準側折返し(貴社ご指定モータをTHK購入取付け) R5: 基準側折返し(貴社ご指定モータをTHK購入取付け) R6: 底面側折返し(貴社ご指定モータをTHK購入取付け) コントローラ付きの場合 TL: ドライブコントローラTLC	0: カバー無し 1: カバー付き 2: ジャバラ付き	0 1 2 6 7 B E H L J M	直結の場合 A0 AN AP AQ AR AS 20 折返しの場合 WN-05D WP-08D WP-08K WQ-08D WQ-08K

③ブロック種類



A: ブロック1個

B: ブロック2個

コントローラ仕様

制御機器種類	TLC	
モータ定格出力 [W]	50	
ボールねじリード [mm]	1	6
定格速度 ^{*1} [mm/s]	並級・上級(H)	50
	精密級(P)	300
定格推力 ^{*2} [N]	899	149
最大推力 ^{*3} [N]	1170	397
電磁ブレーキ保持力 ^{*4} [N]	1170	299
走行寿命 ^{*5} [km]	3,000	5,000

- *1 定格速度は、モータ定格回転数3000min⁻¹時の速度です。
- *2 定格推力は、モータの定格トルク0.159N・m、もしくは許容入力トルクによって制限される値です。
- *3 最大推力は、モータの瞬時最大トルク0.48N・m、もしくは許容入力トルクによって制限される値です。
- *4 電磁ブレーキ保持力は、モータの静摩擦トルク0.318N・m、もしくは許容入力トルクによって制限される値です。
- *5 計算条件は以下の場合です。
ストローク: 80mm(ブロック1個)、85mm(ブロック2個)/加減速度: 最大可搬質量設定時の加減速度/速度: 定格速度/負荷質量: 最大可搬質量/重心位置: テーブル上面中心

■水平

モータ定格出力 [W]		50	
ボールねじリード [mm]		1	6
最大可搬質量 ^{*6} [kg]	加減速度	Aタイプ	0.15G 12.5
		Bタイプ	0.15G 12.5
	加減速度	Aタイプ	0.3G 12.5
		Bタイプ	0.3G 17.5

■壁掛け

モータ定格出力 [W]		50	
ボールねじリード [mm]		1	6
最大可搬質量 ^{*6} [kg]	加減速度	Aタイプ	0.15G 10
		Bタイプ	0.15G 8
	加減速度	Aタイプ	0.3G 14
		Bタイプ	0.3G 14

■垂直

モータ定格出力 [W]		50	
ボールねじリード [mm]		1	6
最大可搬質量 ^{*6,7} [kg]	加減速度	Aタイプ	0.15G 3(2.5)
		Bタイプ	0.15G 4
	加減速度	Aタイプ	0.3G 3(2.5)
		Bタイプ	0.3G 7(6.5)

- *6 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
- *7 ()内は折返し仕様時の値です。

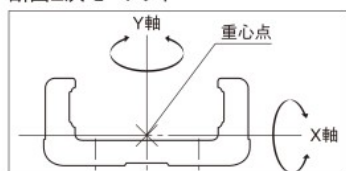
基本仕様

LMガイド部	基本動定格荷重 C [N]	3590		
	基本静定格荷重 C ₀ [N]	6300		
	ラジアルすきま [mm]	並級・上級(H)	-0.003~+0.002	
		精密級(P)	-0.007~-0.003	
	断面2次モーメント	I _x ^{*8} [mm ⁴]	6.1×10 ³	
I _y ^{*9} [mm ⁴]		6.2×10 ⁴		
質量 [kg/m]		2.6		
ボールねじ部	ボールねじリード [mm]	1	6	
	基本動定格荷重 Ca [N]	並級・上級(H)	660	860
		精密級(P)	1060	1450
	基本静定格荷重 Ca ₀ [N]	並級・上級(H)	1170	1600
		精密級(P)	1600	1600
	ねじ軸径 [mm]	φ6		
	谷径 [mm]	φ5.3	φ5	
	ボール中心径 [mm]	φ6.15	φ6.3	
	許容回転数 ^{*10} [min ⁻¹]	並級・上級(H)	6000	
		精密級(P)	6000	
軸受部(固定側)	アキシャル方向	基本動定格荷重 Ca [N]	1000	
		静的許容荷重 Poa [N]	1240	
許容入力トルク [N・m]	直結 折返し	0.20	0.42 0.40	
		静的許容モーメント ^{*11} [N・m]	Ma: 31(176) Mb: 31(176) Mc: 83(165)	
標準グリス/使用グリスニップル		THK AFAグリス/PB107		

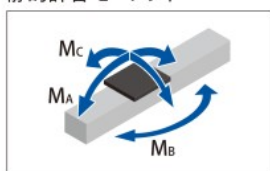
- *8 I_x=X軸まわりの断面2次モーメントです。
- *9 I_y=Y軸まわりの断面2次モーメントです。
- *10 許容回転数はストロークが長くなることにより下がる場合があります。
- *11 ()内はブロック2個(Bタイプ)密着時の値です。

注1) LMガイド部の定格荷重は、ブロック1個あたりの定格荷重です。

断面2次モーメント



静的許容モーメント



精度

精度等級	項目	ストローク ^{*12}		
		30	80	130
並級(無記号)	繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.01		
	位置決め精度 [mm]	規定無し		
	走り平行度(上下方向) [mm]	規定無し		
	バックラッシュ [mm]	0.02		
	起動トルク [N・cm]	0.5		

精度等級	項目	ストローク ^{*12}		
		30	80	130
上級(H)	繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.005		
	位置決め精度 [mm]	0.06		
	走り平行度(上下方向) [mm]	0.025		
	バックラッシュ [mm]	0.01		
	起動トルク [N・cm]	0.5		

精度等級	項目	ストローク ^{*12}		
		30	80	130
精密級(P)	繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.003		
	位置決め精度 [mm]	0.02		
	走り平行度(上下方向) [mm]	0.01		
	バックラッシュ [mm]	0.003		
	起動トルク [N・cm]	1.2		

- *12 ブロック1個(Aタイプ)のストロークです。
- 注2) 精度の評価はTHK基準によります。
- 注3) 検査用モータで測定します。また、モータ折返し仕様の場合、モータ折返し完成状態での測定は行いません。
- 注4) 起動トルクは、THK AFAグリスを封入した時の値とします。
- 注5) 真空用グリス、クリーンルーム用グリス等の粘性の高いグリスを使用した場合、起動トルク値の規格を超える場合がありますので、モータ選定の際はご注意ください。
- 注6) 標準ストローク以上の精度については、THKまでお問い合わせください。