

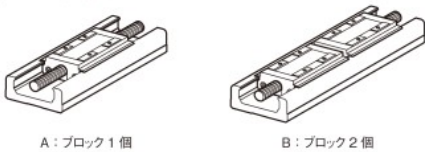
KR46 A/B モータ無し仕様 THC仕様



形番構成

形番	ボールねじリード	ブロック種類	QZ仕様	ストローク	精度等級	モータ有/制御機器種類	カバー	センサ	ハウジングA/中間フランジ
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨	⑩
KR46	10	A	QZA	0190	P	TH	1	2	A0
KR46	10 : 10mm 20 : 20mm	A : 1個付き B : 2個付き	無記号 : QZ無し QZ QZA QZB QZAD	0060 : 60mm ∅ 0790 : 790mm	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)	0 : カバー無し 1 : カバー付き 2 : ジャバラ付き	0 : 直結の場合 1 : A0 2 : 10 6 : 30 7 : 40 B : 60 E : 折返しの場合 H : WV-14M L : WY-11M J : WY-14M M : ⑦モータ有/制御機器種類にて「TH」選択時は以下を選択してください。 200W: 「A0」, 「WV-14M」 400W: 「AO」, 「WY-14M」 直結の場合→1章233 折返しの場合→1章235	

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	THC			
	モータ定格出力 [W]		400	
モータ定格出力 [W]	200		400	
ボールねじリード [mm]	10	20	10	20
定格速度 ^{*1} [mm/s]	並級・上級 (H)	500	1000	500
	精密級 (P)	500	1000	500
定格推力 ^{*2} [N]	361	180	718	359
最大推力 ^{*3} [N]	1080	540	1530	765
電磁ブレーキ保持力 ^{*4} [N]	718	359	718	359
走行寿命 ^{*5} [km]	10,000			

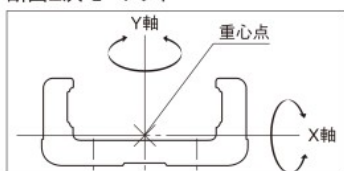
- *1 定格速度は、モータ定格回転数3000min⁻¹時の速度です。
- *2 定格推力は、以下の条件による最小値となります。
・「200W: 0.64N・m」または「許容入力トルク」/「400W: 1.27N・m」または「許容入力トルク」
- *3 最大推力は、以下の条件による最小値となります。
・「200W: 1.91N・m」または「許容入力トルク」/「400W: 3.82N・m」または「許容入力トルク」
- *4 電磁ブレーキ保持力は、以下の条件による最小値となります。
・「200W: 1.27N・m」または「許容入力トルク」/「400W: 1.27N・m」または「許容入力トルク」
- *5 計算条件は以下の場合です。
ストローク: 490mm(Aタイプ)、380mm(Bタイプ)/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

基本仕様

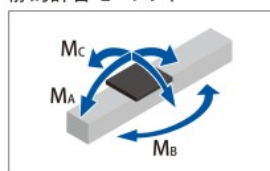
LMガイド部	基本動定格荷重 C [N]	27400	
	基本静定格荷重 C ₀ [N]	45500	
	ラジアルすきま [mm]	並級・上級 (H)	-0.006~+0.003
		精密級 (P)	-0.016~-0.006
	断面2次モーメント	I _x ^{*8} [mm ⁴]	2.4 × 10 ⁵
I _y ^{*9} [mm ⁴]		1.5 × 10 ⁶	
	質量 [kg/m]	12.6	
ボールねじ部	ボールねじリード [mm]	10 20	
	基本動定格荷重 Ca [N]	3140 3040	
	基本静定格荷重 Ca ₀ [N]	2940 3430	
		6760 7150	
		3720 5290	
	ねじ軸径 [mm]	∅15	
	∅12.5		
	∅15.75		
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] 6660 静的許容荷重 Poa [N] 3240	
	放射方向	基本動定格荷重 Ca [N] 6660 静的許容荷重 Poa [N] 3240	
許容入力トルク [N・m]	直結	2.5	
	折返し	4.5	
静的許容モーメント ^{*11} [N・m]	M _A : 547(2940) M _B : 547(2940) M _C : 1400(2800)		
標準グリス/使用グリスニップル	THK AFB-LFグリス/A-M6F		

- *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。
- 注2) KR4610の精密級(P級)のボールねじには、スペーサボールが1:1の割合で組込まれます。
- 注3) KR4620の精密級(P級)のボールねじには、スペーサボールが2:1の割合で組込まれます。

断面2次モーメント



静的許容モーメント



■水平

モータ定格出力 [W]	200				400					
	ボールねじリード [mm]		10		20		10		20	
最大可搬質量 ^{*6*} [kg]	Aタイプ	加減速度	0.3G	77	—	96	—	—	—	—
			0.5G	77(70.5)	43.5(30.5)	96	66.5	—	—	
			1G	—	25.5(14.5)	—	48(43)	—	—	
	Bタイプ	加減速度	0.3G	108.5	—	136	—	—	—	—
			0.5G	108.5(83)	37.5(30)	127.5	77.5(75)	—	—	
			1G	—	21(13)	—	47.5(41.5)	—	—	

■壁掛け

モータ定格出力 [W]	200				400					
	ボールねじリード [mm]		10		20		10		20	
最大可搬質量 ^{*6*} [kg]	Aタイプ	加減速度	0.3G	64.5	—	64.5	—	—	—	—
			0.5G	62	42.5(30.5)	62	42.5	—	—	
			1G	—	25.5(14.5)	—	36.5	—	—	
	Bタイプ	加減速度	0.3G	108.5	—	108.5	—	—	—	—
			0.5G	108.5(83)	37.5(30)	108.5	76.5(75)	—	—	
			1G	—	21(13)	—	47.5(41.5)	—	—	

■垂直

モータ定格出力 [W]	200				400					
	ボールねじリード [mm]		10		20		10		20	
最大可搬質量 ^{*6*} [kg]	Aタイプ	加減速度	0.3G	18	—	23(18)	—	—	—	—
			0.5G	18	8	23(18)	18	—	—	
			1G	—	8(7)	—	18	—	—	
	Bタイプ	加減速度	0.3G	23(16.5)	—	23(16.5)	—	—	—	—
			0.5G	22.5(16.5)	9.5(8.5)	22.5(16.5)	20(17)	—	—	
			1G	—	8.5(6)	—	18(16)	—	—	

- *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。

精度

精度等級	項目	ストローク ^{*12}						
		190	290	390	490	590	690	790
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]	10						
上級 (H)	繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.005						
	位置決め精度 [mm]	0.1		0.12		0.15		
	走り平行度 (上下方向) [mm]	0.035		0.04		0.05		
	バックラッシュ [mm]	0.02						
	起動トルク [N・cm]	10						
精密級 (P)	繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.003						
	位置決め精度 [mm]	0.025		0.03		0.035		
	走り平行度 (上下方向) [mm]	0.015		0.02		0.025		
	バックラッシュ [mm]	0.003						
	起動トルク [N・cm]	15		17				

- *12 ブロック1個(Aタイプ、QZ無し)のストロークです。
- 注4) 精度の評価はTHK基準によります。
- 注5) 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測定は行いません。
- 注6) 起動トルクは、THK AFB-LFグリスを封入した時の値とします。
- 注7) 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8) 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。