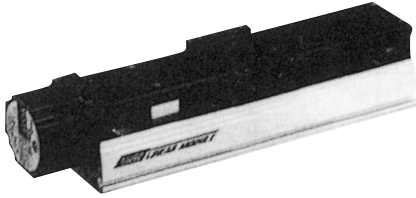


リニアモジュール

(株)リニアトーカー

209822

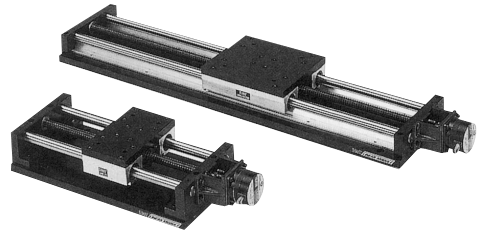
リニアモジュール8Bシリーズ



形 式		LM-8B-566S- ストローク
仕 様	トルク	6kgf/cm
	定格速度	125mm/sec(250)
	繰り返し位置決め精度	± 0.05mm
	定格推力	67kgf
主要 部 構 造	モータ	5相ステッピングモータ ACサーボモータ取付可)
	ボールネジ・モータ間結合	カップリングによる直結
使用 限 界	最大速度	125mm/sec(250)
	最大推力	67kgf
積載重量	最大ストローク	1500mm
	積載重量	(水平)20kgw (垂直)7kgw
	負荷モーメント	Ma:2 Mb:1.2 Mc:1.2 kgfm

ストローク (mm)	100	200	300	400	500
本体価格	144,000	145,600	150,000	157,600	159,200
コントローラ加算額	198,000円				
ドライバ加算額	73,520円				

リニアモジュールLM16U(G)・20U(G)・25U(G)



形 式		LM-20U-566S-	LM-20UG-566-			
仕 様	定格出力	2kgf・cm				
	定格速度	30 ~ 250mm/sec(400)				
	繰り返し位置決め精度	± 0.05mm				
	定格推力	11kgf				
主要 部 構 造	ベース	アルミニウム合金 A5052)				
	モータ	5相ステッピングモータ ACサーボモータ)				
使用 限 界	ボールネジ	16mmリード10mm, 精度C10バックラッシュ0.1mm以下				
	ガイド	20U LMガイド:LBW-20 2個、丸軸シャフト 2本	20UG LMガイド:LBWL20-OP 2個、LGL-20 2本			
積載重量	モータ・ボールネジ間結合	カップリングによる直結				
	最大速度	250mm/sec(400)				
	最大推力	11kgf				
ストローク	最大ストローク	1200mm				
	mm	150	200	250	300	350
積載重量kg	20U	40	25	15	10	5
	20UG	150	150	150	150	150

ストローク (mm)	150	200	250	300	350	
本体価格	LM-20U	133,520	135,040	136,560	138,000	139,520
	LM-20UG		180,000	183,040	186,000	221,040

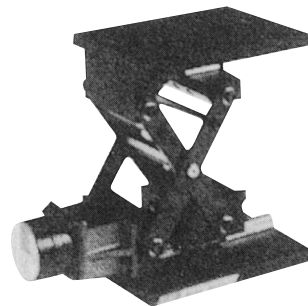
リニアモジュール13Bシリーズ



形 式		LM-13B-566S- ストローク
仕 様	定格出力	6kgf・cm
	定格速度	30 ~ 250mm/sec(500)
	繰り返し位置決め精度	± 0.05mm
	定格推力	34kgf
主要 部 構 造	モータ	5相ステッピングモータ ACサーボモータ取付可)
	ボールネジ	15mmリード10mm精度C10バックラッシュ0.1mm以下
使用 限 界	ガイド	LMガイド:ペアリング2個(4個)、レール2本
	モータ・ボールネジ間結合	カップリングによる直結
積載重量	最大速度	250mm/sec(500)
	最大推力	34kgf
	最大ストローク	1500mm
積載重量	積載重量	25kgw
	負荷モーメントkgf・m	Ma:5 Mb:5 Mc:5

ストローク	200	300	400	500	600	700
価格	184,560	186,000	196,560	201,040	213,040	214,560

リニアジャッキZ軸テーブル



形 式		LJB1405-569S-100V
仕 様	トルク	8kgf・cm
	定格速度	100mm/sec
	繰り返し位置決め精度	± 0.05mm
	定格推力	56kgf
主要 部 構 造	真直度	0.2
	モータ	5相ステッピングモータ電磁ブレーキ付
使用 限 界	ボールネジ	14mm、リード5mm, 精度C10バックラッシュ0.1mm以下
	ガイド	幅広ガイド:ペアリング2個、レール2本
積載重量	モータ・ボールネジ間結合	カップリングによる直結
	最大速度	125mm/sec
	最大推力	90kgf
積載重量	最大ストローク	100mm
	積載重量	10kgf
自重		7kg

本体価格	コントローラセット価格	ドライバセット価格
201,600	426,400	291,200

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット・FA

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境