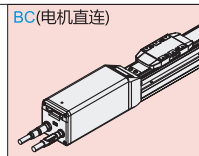
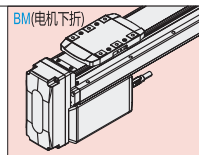


单轴机器人

电机安装方式: BC(电机直连)



❗※为不带刹车重量，带刹车重量+0.5kg。



❗※为不带刹车重量，带刹车重量+0.5kg。

YGTH12系列 · 智能模组型

视角标准：第一视角

❗※为不带刹车重量，带刹车重量+0.5kg。

视角标准：第一视角

❗※为不带刹车重量，带刹车重量+0.5kg。

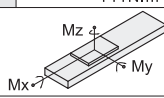
型号		有效行程 (最小单位50)	电机安装方式	驱动器类型	精度等级	刹车	线缆长度
代码	丝杆导程						
YGTH12	5	50~1250 非标行程可定制	BC(电机直连) BM(电机下折) BR(电机右折) BL(电机左折)	SA(PIO定位模式64点) SP(脉冲/PIO定位模式64点) EC(EtherCAT总线模式)	C($\pm 0.01\text{mm}$) P($\pm 0.003\text{mm}$)	N(无刹车) B(带刹车)	L1(1m线缆) L3(3m线缆) L5(5m线缆)
	10						
	20						
	32						

详细参数表

电机规格		标配400W绝对值伺服电机及驱动器线缆			
重复定位精度(mm)		C($\pm 0.01\text{mm}$)/P($\pm 0.003\text{mm}$)			
丝杆导程		5	10	20	32
最高速度(mm/s)		250	500	1000	1600
最大负载 (kg)	水平使用	103	70	35	26
	竖直使用	36	22	11	8
额定推力(N)		1436.3	718.2	359.1	224.3
额定扭矩(N.m)		1.27			
电机额定转速(RPM)		3000			
标准行程(mm)		50~1250 (50mm间隔)			
滚珠丝杆外径(mm)		$\varnothing 16$			
传感器		无			
轨道形式		内嵌式直线循环导轨			

容许力矩表

Mxd	288.3N.m
Myd	141N.m
Mzd	141N.m



说明:
1. 实际负载需满足以下条件:
(a) 满足“详细参数表”中最大负载条件
(b) 满足“容许静力表”中力矩条件
如超出条件使用将大幅降低滑台寿命
2. 表中数据以额定寿命10000km为基准。
3. 表中重复定位精度为单方向数值。
4. 丝杆传动型滑台达到一定行程后，最高速度需适当降低。以免滑台发生共振，影响使用寿命。
5. 滑台额定加速度0.3G，短行程滑台可能无法达到最高速度。
6. 滑台如果竖直使用，请选择带刹车电机。

表中力矩值是以滑台行走寿命10000km为基准的动态容许力矩。
力矩条件:
 $Mx/Mxd + My/Myd + Mz/Mzd \leq 1$
(Mx、My、Mz分别为各个方向的实际力矩)