

# 仕様

シリンダーのサイズ	単位	ET_32		ETV32		ET_50			ET_80		
タイプ		M05	M10	M05	M10	M05	M10	M16	M05	M10	M25
ボールねじ											
リード	mm	5	10	5	10	5	10	16	5	10	25
ねじ直径	mm	12		12		16			25		
ストローク, 速度及び加速度 <sup>1</sup>											
選択可能なストローク	mm	1mm単位 50~750		1mm単位 50~750		1mm単位 50~1000			1mm単位 100~1500		
ストロークに対する最大許容速度=											
50-300mm	mm/s	420	870	420	840	320	730	1170	270	540	1340
450mm	mm/s	420	840	420	840	320	730	1170	270	540	1340
600mm	mm/s	270	540	270	540	320	630	1000	270	540	1340
750mm	mm/s	190	380	190	380	230	450	720	270	540	1340
1000mm	mm/s	-	-	-	-	150	300	470	210	420	1040
1250mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	-	150	290	720
1500mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	-	110	210	530
最大加速度	m/s <sup>2</sup>	3	6	3	6	3	6	10	3	6	10
出力 <sup>2</sup>											
最大牽引・推力	N	600		600		3300			8300		
質量及び負荷イナーシャ											
ベースユニットの質量	kg	1.3		1.2		2.3			6.8		
ストロークによる追加質量	kg/m	3		3		6			10		
負荷イナーシャ $J_0$ が $i=1$ でストロークなしのドライブシャフトを表す, $i \neq 1$ の場合: $J_{total} = [J_0(i=1) + J_H(i=1)] / i^2$											
パラレル駆動	kgmm <sup>2</sup>	4.2	4.4	3.8	4.1	55.4	57.6	60.5	128.9	135.3	142.8
インライン駆動	kgmm <sup>2</sup>	2.5	2.7	2.4	2.5	12.9	15.8	18.7	74.8	81.1	88.7
負荷イナーシャ $J_H$ は $i=1$ の場合での追加長さ1メートル当りのものを示す											
ドライブ パラレル/インライン	kgmm <sup>2</sup> /m	16.6	18.5	16.6	18.5	51.6	54.0	56.8	302.0	306.0	332.0
精度及びバックラッシュ											
位置決め精度	mm	± 0.07									
バックラッシュ	mm	インライン駆動 0.02/パラレル及びリバース駆動 0.025									
効率											
インライン駆動	%	90									
パラレル駆動	%	81									
比率											
比率		1:1 (インラインまたはパラレル駆動) 1.5:1 (パラレル駆動-変速機でスピードを落とす) 2:1 (パラレル駆動-変速機でスピードを落とす) 1:1.5 (パラレル駆動 変速機で速度アップ、ET_032のみ)									

- 1 より高速動作または80%以上のデューティをお求めの場合は、弊社までご相談ください。  
 2 最大許容シリンダ負荷を示す値です。「寿命曲線」もご確認下さい。パラレル駆動の場合最大推力・牽引力がタイミングベルトで制限されます。「パラレル駆動での伝達できるトルク」を参照。

ET\_32, ETV32, ET\_50, ET\_80 はサーボモータまたはステッピングモータに取り付け可能です

# 仕様

シリンダーのサイズ	単位	ETB100				ETV100		ETB125			
タイプ		M05	M10	M20	M40	M05	M10	M05	M10	M20	M50
ボールねじ											
リード	mm	5	10	20	40	5	10	5	10	20	50
ねじ直径	mm	40				40		50			
ストローク, 速度及び加速度 <sup>1</sup>											
選択可能なストローク	mm	1mm単位 100~1500				1mm単位 100~2400					
ストロークに対する最大許容速度=											
50-300mm	mm/s	170	340	670	1340	170	340	140	270	540	1340
450mm	mm/s	170	340	670	1340	170	340	140	270	540	1340
600mm	mm/s	170	340	670	1340	170	340	140	270	540	1340
750mm	mm/s	170	340	670	1340	170	340	140	270	540	1340
1000mm	mm/s	170	340	670	1340	170	340	140	270	540	1340
1250mm	mm/s	170	340	670	1340	170	340	140	270	540	1340
1500mm	mm/s	160	310	610	1220	160	310	140	270	540	1340
1600mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	140	270	540	1340
1800mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	140	270	530	1330
2000mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	120	230	450	1100
2200mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	100	190	380	950
2400mm	mm/s	-	-	-	-	-	-	90	170	330	820
最大加速度	m/s <sup>2</sup>	3	6	10	10	-	-	3	36	6	10
出力 <sup>2</sup>											
最大牽引・推力	N	21200				21200		44500			
質量及び負荷イナーシャ											
ベースユニットの質量	kg	14.8				16.6		30			
ストロークによる追加質量	kg/m	20				20		37			
負荷イナーシャ	$J_0$ が $i=1$ でストロークなしのドライブシャフトを表す. $i \neq 1$ の場合: $J_{total} = [J_0(i=1) + J_H(i=1)] / i^2$										
パラレル駆動	kgmm <sup>2</sup>	708.3	749.2	818.3	918.9	866.9	949.9	3470.1	3484.7	3543.2	3952.7
インライン駆動	kgmm <sup>2</sup>	401.8	442.7	517.7	612.4	422.1	523.1	3364.1	3379.0	3437.5	3847.1
負荷イナーシャ	$J_H$ は $i=1$ の場合での追加長さ1メートル当りのものを示す										
ドライブ パラレル/インライン	kgmm <sup>2</sup> /m	1978.0	1986.0	2016.4	2138.0	1978.0	1986.0	4821.6	4836.4	4895.7	5312.0
精度及びバックラッシュ											
繰返し精度	mm	± 0.07									
バックラッシュ	mm	インライン駆動 0.02 / パラレル及びリバース駆動 0.025									
効率											
インライン駆動	%	90									
パラレル駆動	%	81									
比率											
比率		1:1 (インラインまたはパラレル駆動) 1.5:1 (パラレル駆動-変速機でスピードを落とす) 2:1 (パラレル駆動-変速機でスピードを落とす)									

1 より高速動作または80%以上のデューティをお求めの場合は、弊社までご相談ください。

2 最大許容シリンダ負荷を示す値です。「寿命曲線」もご確認ください。パラレル駆動の場合最大推力/牽引力がタイミングベルトで制限されます。「パラレル駆動での最大トルク」を参照。

ET\_100, ETV100, ET\_125 はサーボモータまたはステッピングモータにとり付け可能です。

技術データは安全係数  $S=1$  を考慮したものです。温度範囲は0°C ~ 60°Cです。最大許容湿度: 90% - シリンダ内で結露しないこと。こちらの技術的データは、通常使用条件及びそれぞれの負荷モードでのみ適応します。複雑な負荷の場合、通常の物理学的原理及び技術スタンダードに従ってそれぞれのレーティングを少なめに見る必要があるかを確認しなければなりません。不明な点がございましたら弊社にお問い合わせください。