

http://www.newera.co.jp

eigyo2@newera.co.jp

ピコボジショナ PXYシリ

誤差吸収ユニット ピコポジショナに、新たなサイズが追加!

ンダ内径 **011** (従来ラインナップ **φ12**)





最大精載質量 3kg

取付平行度 0.01 mm

静定格荷重 6010N

ピコポジショナ

PXYシリーズ(ϕ 12· ϕ 20)

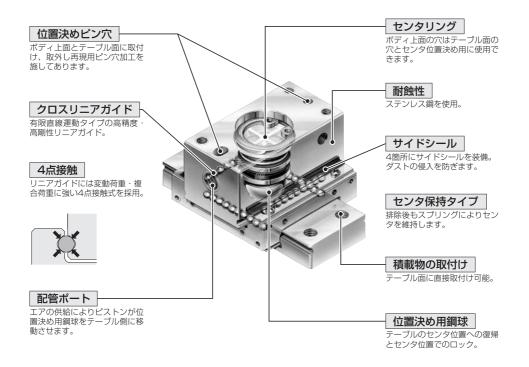
クロスリニアガイドにより、軽く滑らかに スライドし、加圧によりセンタ位置に復帰 後ロックできる誤差吸収ユニット。

センタ位置繰返し精度 ± 0.05 mm、 取付平行度 0.01mm

クロスリニアガイト (標準タイプ)



高精度・高剛性リニアガイド使用



銅系部品対策

銅系部品は使用して いません。

ロックオフタイプ

排除後、スプリングによりロックが解除されます。

ピコポジショナ ミニ解説

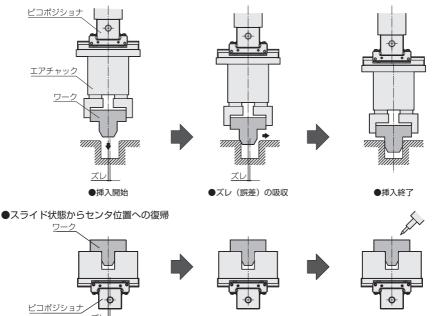
小型クロスリニアガイドにより高精度、高剛性を維持したまま軽く滑らかにX一Y平面のスライドを実現し、内蔵した鋼球によりセンタ位置での高い繰返し精度と確実なロックを可能にしたのが、この『ピコポジショナ』です。

センタ位置を中心に ϕ 1 $m\sim\phi$ 3m(ϕ 20の場合)の範囲で誤差を吸収できます。またエア圧力によりズレた状態からセンタ位置に復帰・ロックさせることができます。

薄形・軽量ですのでロボット先端での使用に最適です。

■ピコポジショナ使用例

●ワーク挿入時の誤差吸収



■本体取付方法

(図中のボルトは製品には添付されません。)

●挿入終了

上面からの取付 (ボディタップ)



上面からの取付 (LB金具使用) PXY12のみ



■積載物取付方法

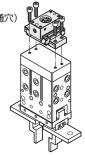
●加圧によりセンタ位置へ移動後ロック

(図中のボルトは製品には添付されません。)

上面取付(テーブルタップ)

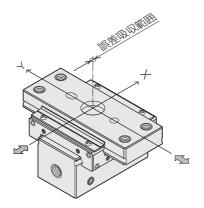
底面取付 (テーブル貫通穴)

●ロック状態で仕上げ作業



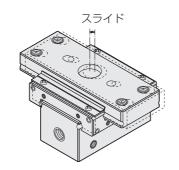
■誤差吸収範囲

テーブルは加圧していない状態においてセンタ位置を中心にX-Y平面上の円周の範囲をスライドすることができます。

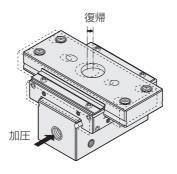


■標準タイプ

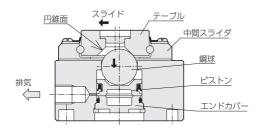
加圧することにより、テーブルがセンタ位置に復帰しロック状態となります。



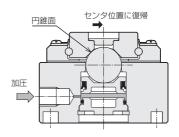
テーブルがスライドした状態。 (テーブルはフリーな状態です。)



加圧するとテーブルはセンタ位置に 復帰し、ロック状態になります。



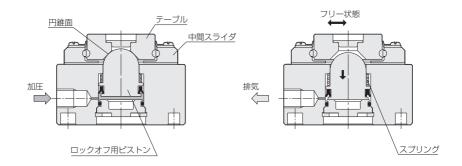
加圧されていない状態でテーブルが外力によりスライドすると、 鋼球とピストンは押下げられ、ピストンはエンドカバーに当って 停止します。これによりテーブルはフリーな状態になります。 また鋼球がテーブルの円錐面に接する事により、テーブルがスラ イドできる範囲を規制します。



加圧するとピストンにより鋼球が押上げられます。 鋼球がテーブルの内側の円錐面に接することにより、 テーブルはセンタ位置に復帰し、ロック状態になります。

■ロックオフタイプ (LF)

エア排気後、スプリングによりロックが解除され、テーブルがフリー状態となるタイプです。

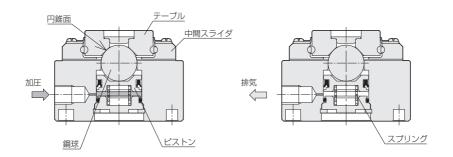


加圧した状態ではピストン先端の球面がテーブルの円錐面に押当てられる事により、テーブルはセンタ位置に復帰し、ロック状態となります。

排気するとスプリングによりピストンが戻され、ロックを 解除し、テーブルはフリーな状態になります。

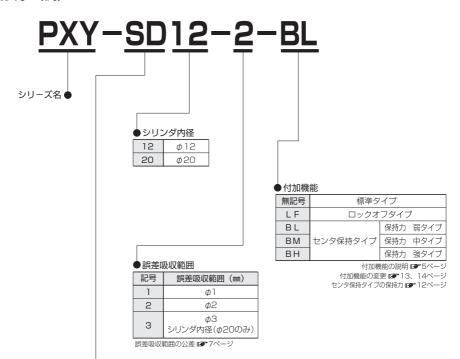
■センタ保持タイプ(BL, BM、BH)

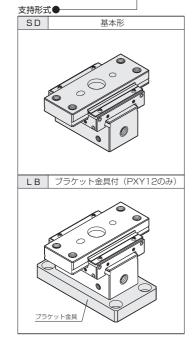
エア排気後もテーブルのセンタ位置がスプリングにより維持されるタイプです。



加圧した状態では鋼球がテーブルの円錐面に押当てられる 事により、テーブルはセンタ位置に復帰し、ロック状態と なります。 排気してもスプリングによりピストンは鋼球をテーブルの 円錐面に押当てた状態にあり、テーブルをセンタ位置でロックしています。ただしテーブルのロックカはスプリング によるカのみです。

型式表示 (例)





什様

		PXY12 PXY20									
	シリンダ内径	φ12	2mm	φ20mm							
	配管接続口径	M5×0.8									
	復 帰 方 式		エア復帰								
	ロック形態		センタ位	置ロック							
	使 用 流 体		空	気							
	最高使用圧力		0.7	MPa							
ロリッ	最低使用圧力		0.1	MPa							
ク部	耐 圧	1.05MPa									
마	使 用 温 度 範 囲		5~(30°C							
	最高使用頻度		600	p.m							
	最大積載質量	1 k	g	3kg							
	実 効 復 帰 力	32	N ^{注参}	91 N ^{注参}							
	実 効 保 持 力	76	N ^{注鈔}	175N ^{注参}							
	給 油		不	要							
	ガイド機構	クロスリニアガイド									
즉	誤差吸収範囲	$\phi 1^{+0.9}_{-0.2}$ $\phi 2^{+0.9}_{-0.2}$		φ1 ^{+0.9} _{-0.2}	φ2 ^{+0.9} _{-0.2}	φ3 ^{+0.9} _{-0.2}					
1	静定格荷重	231	ON	6010N							
スライド部	静定格モーメント	7.62	!N·m	33.8N·m							
	静定格トルク	7.62	!N·m		40.3N·m						

注:標準タイプにおいてエア圧力0.5MPa時 詳細グラフ (***) 11、12ページ

使用ガイド(リニアガイド)

機種	使用ガイド
PXY12	幅広タイプ・レールサイズ 9
PXY20	幅広タイプ レールサイズ 12

予圧: ゼロまたはわずかなすきまのある状態です。 ラジアルすきまについて **(学**) 17ページ

質量

単位:g

機種	本体質量	ブラケット金具加算質量		
PXY12	130	25		
PXY20	300	ブラケット無し		

標準タイプ、ロックオフタイプ、センタ保持タイプ全て同じ質量です。

別売部品型式

名称

部品型式注記 內容

補修パーツセット HP(PXY口) シリンダ内径

詳細内容

BL(PXY□)

シリンダ内径

ブラケット金具(PXY12のみ)

BM(PXY□)

シリンダ内径



BH(PXY□)

シリンダ内径

エンドカバーキット(PXY12)



誤差吸収範囲を変更する場合にご使用ください。 13ページ

エンドカバーキット(PXY20)



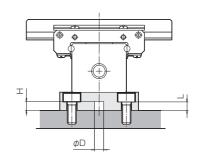
ロックオフキットセンタ保持用スプリング



誤差吸収範囲の1、02、03共用。

φD

上面からの取付	



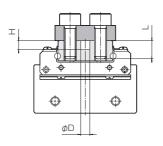
ブラケット金具からの取付用(貫通穴)

機種	適用ボルト	ネジ深さ L(mm)	締付トルク N·m	位置決ピン穴 <i>ф</i> D×H(mm)	
PXY12	M3×0.5	5	1.1	φ3 ^{+0.05} 深3	
PXY20	M4×0.7	5	2.5	φ4 ^{+0.05} 深4	

機種	適用ボルト	貫通穴長さ L(mm)	締付トルク N·m	位置決ピン穴 pD×H(mm)				
PXY12	M3×0.5	2.8	1.1	φ3 ^{+0.05} 深3				
PXY20	ブラケット無しのため、ありません。							

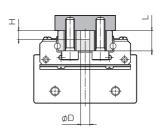
積載物取付ボルト -

上面取付



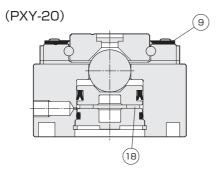
機種	適用ボルト	ネジ深さ L(mm)	締付トルク N·m	位置決ピン穴 <i>φ</i> D×H(mm)	
PXY12	M4×0.7	6.7	2.5	φ3 ^{+0.05} 深3	
PXY20	M5×0.8	8	5.1	φ4 ^{+0.05} 深4	

底面取付

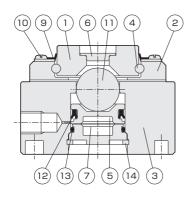


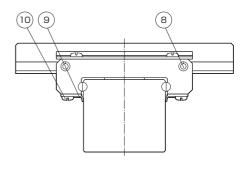
機	種	適用ボルト	貫通穴長さ L(mm)	締付トルク N·m	位置決ピン穴
PX	/12	M3×0.5	6.7	1.1	φ3 ^{+0.05} 深3
PXY	/20	M4×0.7	8	2.5	φ4 ^{+0.05} 深4

構造および主要部品



(PXY-12)





主要部品

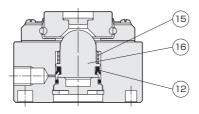
No.	名 称	材 質	備考		名 称	材 質	備考
1	テーブル	ステンレス鋼(熱処理)		7	エンドカバー	アルミ合金	アルマイト処理
2	中間スライダ	ステンレス鋼(熱処理)		8	スプリングピン	ステンレス鋼	PXY12のみ
3	ボーデーィ	ステンレス鋼(熱処理)		9	サイドシール	ステンレス鋼+NBR(PXY12)	POM(PXY20)
4	ボ ー ル	ステンレス鋼(熱処理)		10	ネ ジ	ステンレス鋼	
5	ピストン	鋼(熱処理)		18	スペーサ	ステンレス鋼	PXY20-ø1、ø2のみ
6	フロントカバー	合 成 樹 脂					

補修パーツ

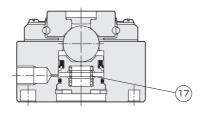
No.	名 称	材 質	数量	備考	No.	名 称	材 質	数量	備考
11	鋼 球	ステンレス鋼(熱処理)	1		13	Οリング	ニトリルゴム	1	
12	ピストンシール	ニトリルゴム	1		14	穴用止め輪	鐲	1	ニッケルメッキ

構造および主要部品・

■ロックオフタイプ



■センタ保持タイプ



ロックオフキット

No.	名 称	材 質	数量	備考	No.	名 称	材 質	数量	備考
12	ピストンシール	ニトリルゴム	1		16	ロックオフ用ピストン	鋼(熱処理)	1	硬質クロムメッキ
15	ロックオフ用スプリング	ステンレス鋼	1						

センタ保持用スプリング

No.	名 称	材 質	数量	備考
17	スプリング	ステンレス鋼	1	

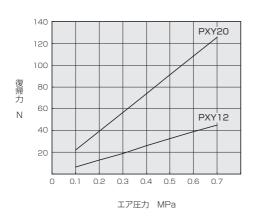
エンドカバーキット

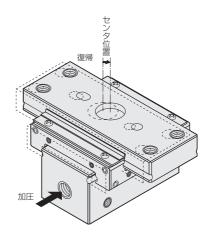
No.	名 称	材 質	数量	備考	No.	名 称	材 質	数量	備考
7	エンドカバー	アルミ合金	1	アルマイト処理	14	穴用止め輪	鋼	1	ニッケルメッキ
13	Οリング	ニトリルゴム	1		18	スペーサ	ステンレス鋼	1	PXYø1、ø2のみ

復帰力:

■実効復帰力 (標準タイプ、ロックオフタイプ)

復帰力とは、テーブルがセンタ位置よりずれている状態で加圧した時に、テーブルがセンタ位置に復帰する力の事です。



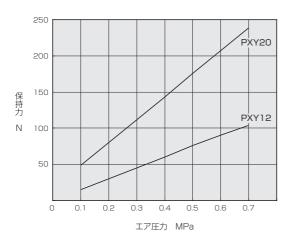


保持力·

■実効保持力

保持力とはテーブルがセンタ位置へ復帰・ロックしている状態において、 そのセンタ位置をロックし保持する力の事です。

●エア加圧時の実行保持力(標準タイプ、ロックオフタイプ、センタ保持タイプ)



●スプリング力のみによる実行保持力(センタ保持タイプ)

エアを加圧しない状態で、内部に組込まれたスプリング力のみによる実行保持力は 下表を参考にしてください。

数値は参考値になります。余裕を持って検討ください。

PXY12

オプション記号	実行保持力(参考値)			
BL	2~4N			
BM	3.5~6.5N			
BH	6.5~11N			

PXY20

オプション記号	実行保持力(参考値)			
BL	8~14N			
BM	14~21N			
BH	21~28N			

ピコポジショナを下図のように横にして使用する場合、実行復帰力・実行保持力に対して積載物の質量以外にテーブル、中間スライダ、ボディの質量を考慮してください。

	PXY12	PXY20		PXY12	PXY20		PXY12	PXY20		PXY12	PXY20
テーブル	40 g	90 g	テーブル	40 g	90 g	ボディ	65 g	155g	ボディ	65 g	155g
ノーブル	408	30g	中間スライダ	25g	55 g	ルノ 1	008	1008	中間スライダ	25 g	55 g
	$\bar{\tau}$	<u>ブル</u>	中即		。] -ブル		ボテ	<u></u>	# T	間スライタ	ァ - - - - - - - - - - - - - - - - - - -

機能変更

標準タイプから他の機能付への変更方法を下記に示します。

標準タイプ以外について、他の機能付に変更する場合もこれを参考にしてください。

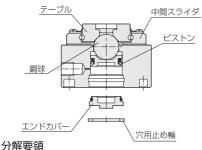
■誤差吸収範囲の変更

別売部品のエンドカバーキットに変更することにより、誤差吸収範囲を変更することが可能です。エンドカバーはロックオフ、センタ保持、標準タイプともに共通です。 (右表参照) 別売部品の詳細 ☞ 7、10ページ 誤差吸収範囲とエンドカバー色(PXY-12)

誤差吸収範囲	エンドカバー色
φ1	黒
φ2	白

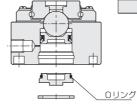
誤差吸収範囲とスペーサ厚(PXY-20)

決定吸収配四Cスペーッ序(FX1-20)			
誤差吸収範囲	スペーサ厚		
φ1	1.Omm		
φ2	0.5mm		
φЗ	無し		



- 手 1. 穴用止め輪を外す。
- 順 2. エンドカバーを外す。

エンドカバーを外すと、ピストンと鋼球が簡単に脱落 意 事 項 のります。またピストンと鋼球が外れるとテ ーブル、中間スライダがフリーとなり脱落する場合が あります。取扱いにご注意ください。



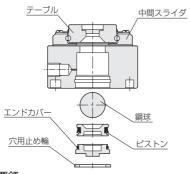
組立て要領

- | **手** | 1. 交換用のエンドカバーにOリングを装着する。
- **順** 2. エンドカバーを装着し穴用止め輪で固定する。

↑ 穴用止め輪が正しく装着されている事を確認ください。 意 事 1

■ロックオフタイプへの変更

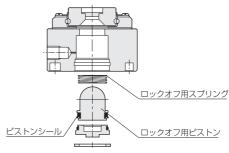
別売部品のロックオフキットに変更することにより、標準タイプをロックオフタイプに変更することが可能です。 別売部品の詳細 ☞7、10ページ



分解要領

- 1. 穴用止め輪を外す。
 - 2. エンドカバーを外す。

エンドカバーを外すと、ピストンと鋼球が簡単に脱落 しやすくなります。またピストンと鋼球を外すとテー ブル、中間スライダがフリーとなり脱落する場合があ ります。取扱いにご注意ください。



組立て要領

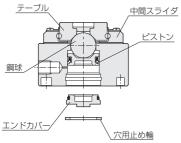
- 1. ロックオフ用ピストンにピストンシールを装着する。
 - 2. ロックオフ用スプリングとロックオフ用ピストンを組込む。
 - 3. エンドカバーを装着し穴用止め輪で固定する。

ます。 エンドカバーを外すと、ピストンと鋼球が簡単に脱落 しやすくなります。またピストンと鋼球を外すとテー ブル、中間スライダがフリーとなり脱落する場合があ ります。取扱いにご注意ください。

■センタ保持タイプへの変更

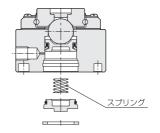
別売部品のスプリングを組込むことにより、標準タイプをセンタ保持タイプ に変更することが可能です。また別売りのスプリングに変更することにより センタ保持力を変更できます。

別売部品の詳細 ☞ 7、10ページ



分解要領

3	手	1. 穴用止め輪を外す。
J	順	2. エンドカバーを外す。
	÷	エンドカバーを外すと、ピストンと鋼球が簡単に脱落 しやすくなります。またピストンと鋼球が外れるとテ ーブル、中間スライダがフリーとなり脱落する場合が
1	主意	しやすくなります。またピストンと鋼球が外れるとテ
]	事旧	ーブル、中間スライダがフリーとなり脱落する場合が



組立て要領

444-	2000
手	1. ピストンにスプリングを装着する。
順	2. エンドカバーを装着し穴用止め輪で固定する。
注意事項	穴用止め輪で固定するまではスプリングの力によりエンドカバーが飛ばされてしまう場合があります。 取扱いにご注意ください。

センタ保持タイプに使用しているスプリングの設計値については下記表を参考にしてください。

スプリングの設計に当たっては下記JISを参考にしてください。

JIS B 2702 熱間成形コイルばね

JIS B 2704 圧縮及び引張コイルばね設計基準

JIS B 2708 冷間成形引張コイルばね

あります。取扱いにご注意ください。

機種	スプリング 外径寸法(mm)	スプリング セット高さ(mm)	セット荷重値 (N)	ストローク エンド高さ(mm)
PXY12-BL	φ6	5.4	1.5	4.2
PXY12-BM	φ6	5.4	3	4.2
PXY12-BH	φ6	5.4	6	4.2
PXY20-BL	φ6	8.7	4.8	7.2
PXY20-BM	φ6	8.7	11.1	7.2
PXY20-BH	φ6	8.7	15	7.2

ストロークエンド高さの数値は誤差吸収範囲PXY12がø2、PXY20がø3の場合です。

項目の説明と注意事項

項目	項目の説明	注意事項			
スプリング外径寸法	表中数値以上だとピストン,エンドカバーに装着できません。	表中数値以下としてください。			
スプリングセット高さ	セットされた状態時のスプリング長さです。	表中数値としてください。			
セット荷重値	セットされた状態時のスプリング荷重値です。				
ストロークエンド高さ	ピストンがエンドカバーに密着した時のスプリング長さです。	表中数値としてください。			

設計上、使用上の注意事項

∧ 警告

動力源の故障と供給圧力の異常

電気、空気圧などの動力源が故障したり、トラブル等で供給 圧力が異常に上昇または低下すると、それに伴ってピコボジ ショナの復帰力・保持力も同様に変動することとなり、異常 作動する場合があります。このような状況が発生した場合でも、 人体や装置などに掲書を与えないような対策を施してください。

誤差吸収範囲

テーブルの誤差吸収範囲を超えると過大な荷重やモーメント が発生し、故障、またはワークを破損する原因となります。

停止時の衝撃緩和

ロボットや他のアクチュエータによりピコポジショナを直進、 旋回などの移動を行う場合に急激な停止をするとロックが外 れたり、リニアガイドに過大な慣性力が作用し破損する恐れ があります。クッションやアブソーバ等による衝撃吸収を考 慮した設計としてください。

配管・配線の抵抗力

配線や配管の抵抗力によりピコポジショナのスムースな動き を妨げる場合があります。作動に対する抵抗力を考慮した設計にしてください。

ピコポジショナの取外し

改造や、メンテナンス等で、装置からピコポジショナを取外 す時は、圧縮空気の供給を遮断した後、残圧を排出してくだ さい。

作業時

ピコポジショナの作動中や、動力源が遮断されていない時、 装置やピコポジショナの可動部に不用意に指、手、工具等を 入れるとケガをしたり事故が発生するおそれがあります。

カバーの設置

水、油、切削油、粉塵、鉄粉、スパッタ等がリニアガイド部に付着すると、損傷や錆が発生し、作動不良の原因となります。 カバーを設けて付着しないようにしてください。

取付・調整

テーブルへ部品を取付ける際、テーブルに負荷や衝撃が加わらないようスパナなどで部品を支えた状態で取付けネジを締付けてください。

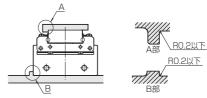
取付部 (固定部) の剛性

ボディの固定方法や取付部の剛性が不十分だと、ピコポジショナの高剛性、高精度を十分に発揮できない場合があります。 取付けベースなどの装置の剛性についても、十分に考慮して 設計してください。

取付面精度

- ①ピコポジショナのテーブル上面、ボディ底面は精密に研削仕上げされています。機械・装置・治具など相手側の取付面は段差、突起などの無い平面とし、高い精度に加工し、正しく取付ることにより、安定した高い直線運動が得られます。取付け面精度が悪かったり正しく取付けられていないと、ガタの発生や転がり抵抗の増加、寿命に悪影響を及ぼします。テーブル、ボディの取付基準面 (季) 7ページ。
- ②テーブル、ボディの相手取付面のすみの形状は、逃げ部を 設けることを推奨しますが、下図に示すアールを設けて使 用することができます。

すみの形状が、ボディやテーブルの面取寸法より大きい場合、 突き当て面に正確にあたらない場合があります。



③テーブル、ボディの取付面と突き当て面の直角度誤差のないようにしてください。

直角度が出ていないと正確に突き当て面に突きあたらない 場合があります。





④突き当て面設計の際、突き当て面の高さ、厚さ、に注意してください。

厚さが薄いと、横荷重を受けたときの剛性不足や横押しボルトで位置決めを行う場合、突き当て面の剛性不足により、 精度不良を起こすのでご注意ください。

リニアガイドの転動感

エアを加圧しない状態でテーブルを手で動かした場合、リニ アガイド内部のボールが転動することによる多少の作動の不 連続感を感じたり、製品間で転がり抵抗の違いを感じる事が ありますが、リニアガイドのラジアルすきまによるもので性 能に影響はありません。

ピコポジショナの移動

ピコポジショナを他のアクチュエータ等で移動させる際には、 エアを加圧してテーブルをロックした状態で行ってください。 センタ保持タイプも加圧してロックしてください。 テーブルをエアでロックしていないと、積載物の慣性力によ り破損および人体や装置への損傷の原因となります。

テーブル、ボディの位置決めピン穴

位置決め用ピン穴にピンを圧入するとリニアガイドの転動面 などの変形や、圧入時の過大な荷重により故障の原因となり ます。またピン穴部は熱処理により硬度が高くなっているので、割れや破損が発生する場合もあります。

穴とピンの間にすきまができるはめあい(すきまばめ 公差域の位置g以下)でご使用ください。

設計上、使用上の注意事項・

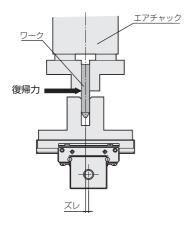
⚠ 注意

復帰力によるモーメント

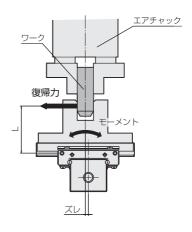
下図のようにワーク挿入後のスライドした状態からセンタ位置に復帰する場合に、ワークを開放する前に加圧すると復帰力によりワークを破損したり、大きなモーメントがリニアガイドに発生します。

静定格モーメント値 ☞20ページ

●ワークを破損するおそれ



●大きなモーメントの発生



給 脂

あらかじめベアリングボール部に、グリスが封入されていますが、 運転時間、使用条件環境等によって性能は劣化していきます。 そのまま使用すると、転がり部の磨耗が増加したり、早期寿命 の原因となる場合があります。

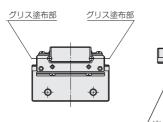
また、本製品はテーブルの移動量(スライド量)が小さいため リニアガイドのボールの転がりが十分に得られず油膜切れが発生し局部磨耗が発生する場合があります。

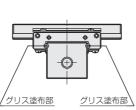
(このような現象をフレッチングコロージョンといいます。) 定期的にプレート及びボディの軌道面にグリスを塗布してください。グリスの給脂期間は使用条件や環境により異なりますが、通常使用の場合は1~3ヶ月を目安に給脂してください。グリスはリチウム石けん基グリスを使用してください。

テーブルのスライド抵抗 (標準タイプ)

加圧するとピストンが鋼球を押上げ、テーブルをセンタ位置に 復帰させロックします。

標準タイプはその後、排気してもピストンと鋼球はその位置のままとなります。(ロック力としては作用していません。)よって排気後に外部の力によりテーブルをスライドさせる時にピストンと鋼球をエンドカバー側に移動させるための力がスライド抵抗力となります。ワークや治具の破損等について注意してください。ロックオフタイプの使用をお勧めします。

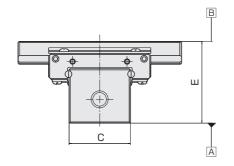


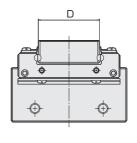




精度

■ベアリング精度

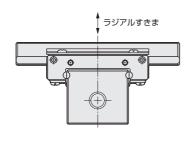




単位:mm

機種	PXY12	PXY20
A面に対するB面の平行度	0.01	0.01
A面のB面に対する走り平行度	0.01	0.01
Cの寸法許容差	0 -0.1	0 -0.1
Dの寸法許容差	0 -0.1	0 -0.1
Eの寸法許容差	±0.05	±0.08

■ラジアルすきま



- ●ラジアルすきまとは、ガイドテーブルを一定の力で上下 に軽く動かしたときのテーブル中央部の動きの数値をい います。
- ●ピコポジショナは軽く滑らかにスライドして誤差吸収する事を目的としているため予圧(プリロード)を与えていません。
- ●表記のラジアルすきま数値はリニアガイド1個当たりの数値です。ピコポジショナはクロスリニアガイドを採用しているのでリニアガイド2個を組合わせた構造になっています。そのためピコポジショナとしてのラジアルすきまは表記の2倍の数値になります。

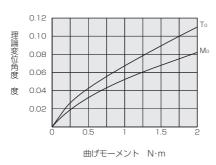
単位:mm

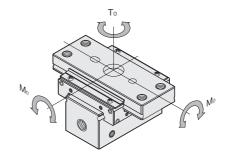
機種	PXY12 · PXY20
ラジアルすきま	0~+0.004

曲げモーメントに対するテーブルの理論変位・

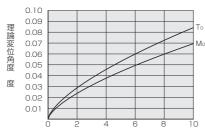
ベアリングは外力を受けると、転動部が弾性変形してわずかに角度変位が生じます。下記の各モーメントに対する、ガイドテーブルの理論変位角度グラフを参照してください。

PXY12





PXY20



曲げモーメント N·m

許容積載質量、許容荷重、許容モーメント・

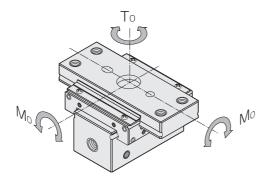
⚠ 注意

作用する負荷が許容値以内であることを確認の上、ご使用ください。 許容値を超えた使用条件では、作動、精度、寿命に悪影響を与えることがあり、破壊にいたる場合もあります。

負荷	負荷の種類		アクチュエータの状態			負荷の状態			確認項目
積	載	物	作	動	時	継	続	的	最大積載質量、積載物の重心位置制限範囲
9	۲ :	 カ	静	止	時	_	時	的	基本静定格荷重、静定格モーメント、静定格トルク

■モーメントの方向

ピコポジショナへのモーメントの方向は次の3つに分類できます。



■最大積載質量、積載物の重心位置制限範囲

ピコポジショナに積載物を搭載する場合、次の2項目について、それぞれの値が許容範囲内であることをご確認ください。

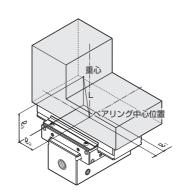
①最大積載質量

PXY12	PXY20		
1kg	3kg		

②積載物の重心位置制限範囲 50mm

積載物を搭載した状態で、ロボットや他のアクチュエータにより製品本体を直進、旋回などの移動を行う場合、 積載物の慣性力により過大なモーメントが発生する場合があります。ベアリング中心位置から重心位置までの距離しが制限範囲内になるようにしてください。

 $\sqrt{\ell_1^2 + \ell_2^2 + \ell_3^2} = L \leq 50$ mm



許容積載質量、許容荷重、許容モーメント =

■外力に対する許容荷重、許容モーメント(静止時)

アクチュエータが、ストロークエンド等の静止状態の時に、一時的に外部から荷重が加えられるような場合、次 の2項目について、それぞれの値が許容値以内である事をご確認ください。

①外力の大きさ(基本静定格荷重)

②外力のモーメント(静定格モーメント、静定格トルク)

注記:モーメントの腕の長さは、ガイド中心点から外力の位置までの距離として計算してください。

テーブルが静止している状態で、過大な荷重または衝撃荷重を受けると、ガイドのボールとボール転動面との間に、局 部的な永久変形が生じます。この永久変形がある限度を超えると円滑な動作の妨げとなります。

基本静定格荷重Co、静定格モーメントMo、静定格トルクToとは最大応力を受けている接触部において、ボールとボール 転動面との永久変形量の和が、ボール直径の0.0001倍となるような方向と大きさの一定した静止荷重、静的モーメント、 静的トルクをいいます。

テーブルに加えられる静的な力は、このCo、Mo、Toに、静的安全係数fsを考慮した値を限度とします。

Co≥fs · P Co: 基本静定格荷重 N

P:静止荷重 N fs:静的安全係数

Mo: 静定格モーメント N·m Mo≧fs · Mı

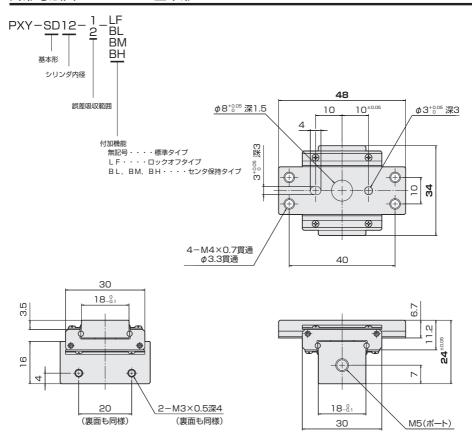
To≧fs · Tı To: 静定格トルク N·m M₁: 静的モーメント N·m Ti:静的トルク N·m fs:静的安全係数 fs:静的安全係数

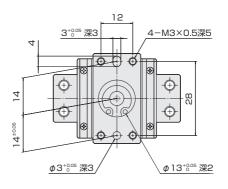
静的安全係数 fs

荷重条件	fsの下限		
軽荷重で衝撃のない場合	1.0~1.3		
重荷重で衝撃のある場合	2.0~3.0		

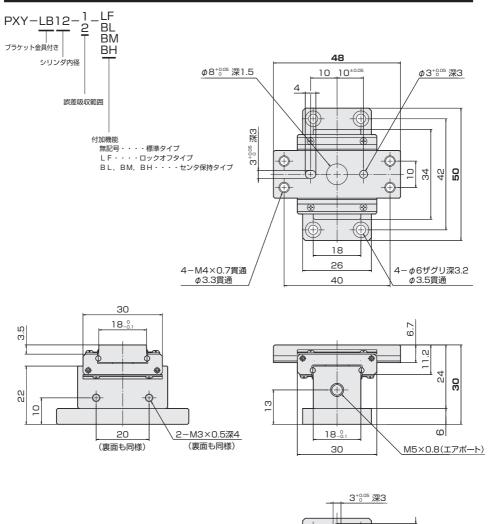
基本静定格荷重、静定格モーメント、静定格トルク

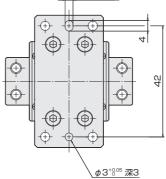
機種	基本静定格荷重 Co N	静定格モーメント Mo N·m	静定格トルク To N·m
PXY12	2310	7.62	7.62
PXY20	6010	33.8	40.3



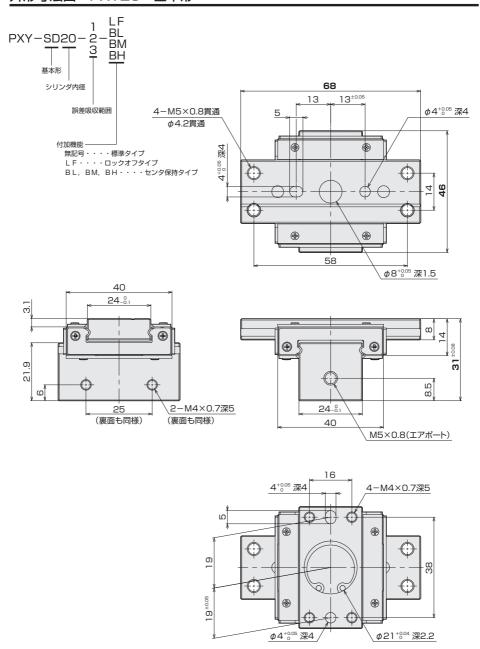


注記 図はセンタ位置でロックした状態を表しています。





注記 図はセンタ位置でロックした状態を表しています。



注記 図はセンタ位置でロックした状態を表しています。



株式会社ニューエラー

本 社/〒544-0006 大阪市生野区中川東1丁目7番21号 TEL.(06)6754-8581(代表) FAX.(06)6754-3036 東京営業所/〒143-0022 東京都大田区東馬込1丁目30番4号 TEL.(03)5875-1038 FAX.(03)3776-7702

New-Era Co., Ltd.

Main Office: 1-7-21, Nakagawa-Higashi, Ikuno-ku, Osaka, 544-0006 Japan Tokyo Office: 1-30-4, Higashi-Magome, Ota-ku, Tokyo, 143-0022 Japan

●ホームページアドレス / Home Page Address

http://www.newera.co.jp

●Eメールアドレス / E-mail Address eigyo2@newera.co.jp



- ★本カタログの記載内容は、予告なく変更することがあります。★本カタログの一部または全部を著作権法上、無断での複製・複写・ファイル化することを禁じます。
- ★Design and syecifications subject to change without notice. ★Copylight © 2016 New-Era Co., Ltd. All rights reserved.