THK 株式会社

THK 電動アクチュエータ総合カタログ (No.600) クリーンシリーズ訂正について

平素より弊社製品をご愛顧頂きまして誠にありがとうございます。

「THK 電動アクチュエータ総合カタログ (カタログ番号: No.600)」のクリーンシリーズ に下記の通り記載内容に誤りがありました。ここに深くお詫び申し上げます。

つきましては大変お手数ではございますが、下記内容をご参照の上ご使用頂きますよう お願い申し上げます。

P.179

シリーズ一覧 注記訂正

訂正前)

→※4 最高速度は、モータの最高回転数(CSKR は 6000min⁻¹, CGL は 3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。ご使用のストロークによって最高速度まで到達しない場合があります。

訂正後)

→※4 最高速度は、モータの回転数(CSKR:6000min⁻¹, CGL:3000min⁻¹)時、もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。ご使用のコントローラによって、モータの回転数が制限される場合があります。

P.185~188

CSKR 寸法注記の訂正

訂正前)

→※2 最高速度は、モータの最高回転数(6000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。ご使用のストロークによって最高速度まで到達しない場合があります。

訂正後)

→※2 最高速度は、モータの回転数(6000min⁻¹)時、もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。ご使用のコントローラによって、モータの回転数が制限される場合があります。

P.185

CSKR20 定格推力、最大推力、仕様注記の訂正

ŧ-				誤)804 →正)245			50		
ボール	ボールねじリード[mm]			誤)2413→正)245		1		6	
定格	定格速度 ^{*1} [mm/s]			誤)402 →正)245			50	300	
	-L 77			0.15G		/	10	10	
最大可搬質量**2*3	小十	水平 加減逐	An N-B Valoration		0.3G		N	10	10
[kg]	垂直		述反	0.15G		II	3	6	
	華恒			0.3G		N	/ 3	6	
定	格推力※3	**4[N]				V	804	134	
最	大推力※3	*5[N]				2	2413	402	
電磁ブレーキ保持力*3[N]					1608		608	268	
吸引量の目安 ^{**6} ×10 ⁻³ [m³/min]					3~12				

- ※1 定格速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹) 時の速度です。
- ※2 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
- ※3 HS-LXMコントローラ選択時の値です。
- ※4 定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
- ※5 最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
- ※6 吸引量には配管抵抗の影響は含まれていません。

訂正後)

- →※4 定格推力は、モータの定格トルク時、**または許容荷重によって制限される値です。**
 - ※5 最大推力は、モータの瞬時最大トルク時、**または許容荷重によって制限される値で** す。

P.186

CSKR26 最大推力、仕様注記の訂正

ŧ-	モータ定格出力[W]					50			
ボール	ボールねじリード[mm]					6			
定格速度**1[mm/s] <mark>誤)1206→正)410</mark>					100	300			
7k-	水平		0.15G		22	22			
最大可搬質量**2*3	船臂量 ^{※2※3}	加減速度	0.3G	\	22	22			
[kg]	垂直	川顺江	0.15G		14	7			
			0.3G		14	7			
定	格推力**3	⁸⁴ [N]			V 402	134			
最	大推力※3	⁸⁵ [N]			1206	402			
電磁ブレーキ保持力**3[N]					1608	268			
吸引量の目安*6×10 ⁻³ [m³/min]					4~14				

- ※1 定格速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹) 時の速度です。
- ※2 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
- ※3 HS-LXMコントローラ選択時の値です。
- ※4 定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
- ※5 最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。※6 吸引量には配管抵抗の影響は含まれていません。

訂正後)

→※5 最大推力は、モータの瞬時最大トルク時、**または許容荷重によって制限される値で** す。

P.188 CSKR46 最大推力、仕様注記の訂正

ŧ-:	タ定格出力	ל[W]		20	00	400		
ボールねじリード[mm] 定格速度**[mm/s <mark>誤)1910→正)</mark> 11			10	20	10	20		
定格	110 00	1000	500	1000				
	水平		0.3G	77	51	77	72	
最大可搬質量 ^{*2*3} [kg]	水干	加減速度	0.5G	40	28	76	63	
_	垂直		0.3G	18	- 8	36	18	
	華恒		0.5G	17	8	36	18	
定村	各推力※3※	⁴ [N]		321	160	3 653	326	
最大	最大推力**3**5[N]					1910	955	
電磁ブレーキ保持力**3[N]				653	326	653	326	
吸引量の国	目安 ^{※6} ×10	⁻³ [m³/min]		16~86				

- ※1 定格速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹)時 の速度です。
- ※2 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
- ※3 HS-LXMコントローラ選択時の値です。
- ※4 定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。 ※5 最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
- ※6 吸引量には配管抵抗の影響は含まれていません。

訂正後)

→※5 最大推力は、モータの瞬時最大トルク時、**または許容荷重によって制限される値で** す。

モータブラケット (CSKR)

訂正前)

	R88M-W03030	30W		Α	Α	_	_	
	R88M-W05030	50W	□40			Α	А	
	R88M-W10030	100W		_	_			
OMNUC W	R88M-WP10030	10000				В		
OMINOC W	R88M- <mark>W</mark> 20030	200W	□60	_	_	_	В	
	R88M-W40030	400W						
	R88M-WP20030	200W	80			_	6	
	R88M-WP40030	400W					_	
	R7M-A03030	30W		Α	Α	Α		
	R7M-A05030	50W	□40	A	^		Α	
	R7M-A10030	100W		_	_			
SMARTSTEP A	R7D-AP10030	10000				В		
SWARTSTEP A	R7M-A20030	200W	□60	_	_		В	
	R7M-A40030	400W						
	R7D-AP20030	200W	□80					
	R7D-WP40030	400W	பல				С	

訂正後)

	B0014 140E000	E0111	
	R88M-K05030	50W	
OMNUC G5	R88M-K10030	100W	
OMINOC GO	R88M- K 20030	200W	
	R88M- K 40030	400W	
	R88M-G05030	50W	
	R88M-G10030	100W	
	R88M-GP10030	10000	
OMNUC G	R88M-G20030	200W	
	R88M-G40030	400W	
	R88M-GP20030	200W	
	R88M-GP40030	400W	

訂正前表の赤色部分→削除 黄色部分→変更

誤) R88M-W03030 正) それぞれ削除 (訂正前、表内の赤色部分)

R88M-W10030 \rightarrow

R88M-WP20030

R88M-WP40030

誤)OMNUC W → 正)OMNUC G5 (形式もすべて最新のものに差し替え) R88M-WorWP~→ R88M-KorKP~

- 誤)R7M-A03030 正)削除 (訂正前、表内の赤色部分)
- 誤)SMARTSTEP A→ OMNUC G (形式もすべて最新のものに差し替え) R7M-AorAP~ → R88M-GorGP~

CGL15N 最大推力、仕様注記の訂正

工 5中投山	モータ定格出力[W] 誤)955→正)7					200 400					
						200 400					
ボールねじリー	ボールねじリード[mm <mark>]</mark> 誤)703→正)				10	16	20	20	30		
定格速度 ^{*1} [r	定格速度**1[mm/s]				500	800	1000	1000	1500	*1	定
水平		0.15G	6	∮ \	/	_	_	_	_		時
最大可搬質量 ^{※2※3} [kg]	加減速度	0.3G	-	۱١	60	50	45	60	30	***	ね
取入門旅員里 [KS] 垂直		0.15G	1	3	\ -	_	_	_	_	*2 *3	最 H
- 工口		0.3G	-	-	16	7	10	16	10	**4	定
定格推力**3*			3	21	4 21	201	160	326	217	**5	最
最大推力**3*	最大推力** ³ ** ⁵ [N]				955	597	477	703	469	***	タ
電磁ブレーキ保持力[N]				21	653	408	32	26	217		入
吸引量の目安 ^{※6} ×1(O ⁻³ [m ³ /min]		16~80						* 6	吸	

定格速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹) 時の速度です。(ボールねじリード5mmは、ボール ねじの許容回転数によって制限されます)

- ※2 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
- ※3 HS-LXMコントローラ選択時の値です。
- ※4 定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
 - 5 最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。(モータ定格出力400Wは、ボールねじ軸端末部の許容入力トルクによって制限されます)
 - 吸引量には配管抵抗の影響は含まれていません。

訂正後)

 \rightarrow ※5 最大推力は、モータの瞬時最大トルク時、**または許容荷重によって制限される値で** \mathbf{t} 。

P.199

CGL15N 寸法表、注記の訂正

	Sテーブル	110(130)	230 (250)	350(370)	470(490)	590(6 誤)	140→正)11	0)10(1030)	1190(1210)
ストローク[mm]	Lテーブル	100(122)	220(242)	340(362)	460(482)	580(602)	020(042)	100(1022)	1180(1202)
(メカストッパ間ストローク)	L(QZ)テーブル ^{※1}	90(113)	210(233)	330 (353)	450(473)	570(593)	810(833)	990(1013)	1170(1193)
	L-QZテーブル	100(114)	220(234)	340(354)	460(474)	580(594)	820(834)	1000(1014)	1180(1194)
	ボールねじリード:5mm			240		200	140	_	
	ボールねじリード:10mm			500			390	270	_
最高速度 ^{※2} [mm/s]	ボールねじリード:16mm			800		680	470	340	
	ボールねじリード:20mm			1000			770	540	390
	ボールねじリード:30mm			1500		1170	810	590	
	ベース長さ:L	340	460	580	700	820	1060	1240	1420
	AL ^{*3*4} 100W	456.2 (497.3)	576.2(617.3)	696.2(737.3)	816.2(857.3)	936.2(977.3)	1176.2(1217.3)	1356.2(1397.3)	1536.2(1577.3)
	AL**3**4200W	452.4(491.9)	572.4(611.9)	692.4(731.9)	812.4(851.9)	932.4(971.9)	1172.4(1211.9)	1352.4(1391.9)	1532.4(1571.9)
寸法[mm]	AL**3**4400W	474.3 (513.8)	594.3(633.8)	714.3(753.8)	834.3(873.8)	954.3(993.8)	1194.3(1233.8)	1374.3(1413.8)	1554.3(1593.8)
	ML ^{±3±4} 100W				82.4(1	123.5)			
	ML ^{±3±4} 200W				76.6(1	116.1)			
	ML ^{±3±4} 400W				98.5	(138)			
	Sテーブル	10.2	11.6	13.1	14.6	士, 45. 立7	/ DELIVAB	21.0	23.0
本体質量**3**4** ⁵ [kg]	Lテーブル(SSR15XW)	10.9	12.0	13.4	15.0	亦巴部)	分削除2	21.4	23.5
	Lテーブル(SHS15V)	11.0	12.4	13.9	15.4	16.9	19.8	22.0	24.1

- ※1 ボールねじ部のみQZ付き仕様です。
- ※2 最高速度は、モータの定格回転数(3000 min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。こと使用スト
- ※3 ()内はブレーキ付きの値です。
- ※4 HS-LXMコントローラ選択時の値です。
- ※5 HS-LXMコントローラ選択時のモータ付き質量は、容量によって下記質量が加算されます。

100W →+0.56kg (ブレーキ付き+0.86kg)

200W →+0.94kg (ブレーキ付き+1.60kg)

400W →+1.50kg (ブレーキ付き+2.10kg)

CGL20N 最大推力、仕様注記の訂正

モータ定	格出	出力誤)1910→正)733				200		400																	
ボールね	じリート	誤)955 -	誤)955 →正)73			誤)955 →正)73		誤)955 →正)73		誤)955 →正)73		誤)955 →正)73						誤)955 →正)73		5	10	20	20	40	
定格速度 ^{*1} [mm/s]			-	Q0	500	1000	1000	2000	3																
水平		0.15G		b/	_	_	_	_																	
最大可搬質量 ^{*2*3} [kg]		加減速度	加油油车车	加減油度	0.3G		-\	70	29	60	13],													
取入門班貝里 [K8]	垂直		0.15G	2	23	(-)		_	_	,															
	華區		0.3G		-	15	6	15	6] ;															
定格推	力 ^{※3®}	⁴ [N]		8	1/ 3	3 ⁄21	160	3 26	163																
最大推	拉 ^{※3®}	⁵ [N]		19	910	955	477	955	477	ľ															
電磁ブレーキ保持力[N]			13	306	653	326		163																	
吸引量の目安	*6×10) ⁻³ [m ³ /min]			24~88					3															

- ※1 定格速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹) 時の速度です。(ボールねじリード5mmは、ボールねじの許容回転数によって制限されます)
- ※2 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
- ※3 HS-LXMコントローラ選択時の値です。
- ※4 定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
- ※5 最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。(モータ定格出 力400Wは、ボールねじ軸端末部の許容入力トルクによって制 限されます)
- ※6 吸引量には配管抵抗の影響は含まれていません。

訂正後)

→※5 最大推力は、モータの瞬時最大トルク時、**または許容荷重によって制限される値で** す。

P.200

CGL20N 寸法注記の訂正

訂正前)

→※2 最高速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。ご使用のストロークによって最高速度まで到達しない場合があります。

訂正後)

→※2 最高速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。 ご使用のストロークによって最高速度まで到達しない場合があります。

P.201

モータブラケット (CGL)

訂正前)

	R88M-W10030 R88M-WP10030	100W
OMNUC W	R88M-W20030	200W
	R88M- <mark>W</mark> 40030	400W
	R88M- <mark>W</mark> P20030	200W
	R88M- <mark>W</mark> P40030	400W
	β 0.3/6000is	100W
O in parion	β 0.4/6000is	125W
β is series	β 0.5/6000is	200W
	β 1/6000is	400W

訂正後)

	R88M-G1 0030 R88M-GP1 0030	100W
OMNUC G	R88M- G 20030	200W
OMINOC G	R88M- G 40030	400W
	R88M-GP20030	200W
	R88M-GP40030	400W
	β is0.3/5000	100W
β is series	β is0.4/5000	130W
p is series	β is0.5/6000	350W
	₿ is1 /6000	500W

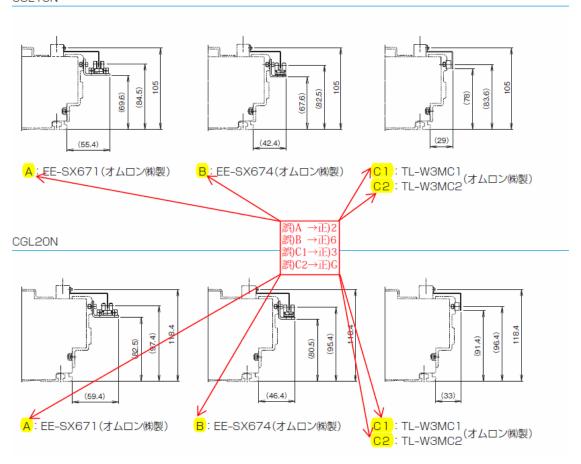
誤)R88M-WorWP~	\rightarrow	正)R88M -G or G P~~
誤) β 0.3/6000is	\rightarrow	\mathbb{E}) β is $0.3/5000$
β 0.4/6000is	\rightarrow	正) β is $0.4/5000$
β 0.5/6000is	\rightarrow	正) β is $0.5/6000$
β 1/6000is	\rightarrow	\mathbb{E}) β is $1/6000$

センサ記号変更

種類	動作モード	センサ形番	個数	メーカ	記号	
7.1.40.4	切替え可能	EE-SX671	3		A	誤)A →正)2
フォトセンサ	切替え可能	EE-SX674	3		В	誤)B →正)6
	N.O.接点	TL-W3MC1	3	3 オムロン(株)	C1	誤)C1→正)3
近接センサ	N.O.接点	TL-W3MC1	1		C2	誤)C2→正)G
	N.C.接点	TL-W3MC2	2		62	

- 注1) センサの出力は全てNPN出力です。
- 注2) センサー式(センサ本体・センサドグなど)は出荷時に製品本体に取付けます。
- 注3) N.O.接点: ノーマルオープン接点 N.C.接点: ノーマルクローズ接点

CGL15N



この内容に関するお問い合わせ先

THK 株式会社 IMT 事業部 EA 課

TEL: 03-5735-0322 FAX:03-5735-0273

〒144-0033 東京都大田区東糀谷 4-9-16 (THK テクノセンター)

以上