

# 滑台模组规格索引

## Spec index of electric actuator

### ONB半封闭皮带模组

#### ONB Semi-sealing Belt Driven Linear Actuator

使用环境 Environment	传动方式 Drive Method	规格 Specifications	减速机 Reducer mechanism	马达容量 Motor output	本体宽度 Body Width(mm)	重复定位精度 Repeated positioning accuracy	皮带规格 Belt specification		最大可搬重量 Maximum Payload (kg)		最高速度 <sup>*1</sup> Maximum speed (mm/s)	标准行程建议最高使用速度 <sup>*2</sup> Stroke(mm) & Maximum speed (mm/s)																									
							宽度 Belt width (mm)	导程 Lead (mm)	水平使用 Horizontal (kg)	垂直使用 Vertical (kg)		代表速度 Speed																									
												行程 Stroke 250																									
												450	650	850	1050	1250	1450	1650	1850	2050	2250	2450	2650	2850	3050	3250	3450	3650	3850	4050	4250	4450	4650	4850	5050	5250	5450
一般环境 General environment	同步带 Synchronous belt	TPA-ONB-60	无 NO	400W	65	±0.05	23	140	20	/	7000	3500																									
		TPA-ONB-80	无 NO	400W	80	±0.05	38	170	25	/	8500	4250																									
		TPA-ONB-100	有 Yes	400W	100	±0.05	50	232	100	60	11600	3866																									
		TPA-ONB-120		750W	120	±0.05	60	256	210	70	12800	4266																									
		TPA-ONB-140		750W	140	±0.05	78	256	230	90	12800	4266																									
		TPA-ONB-120F	无 NO	400W	120	±0.05	30	90	32	/	4500	2250																									

\*1: 最高速度是以伺服马达最高转速3000RPM为基准。  
The highest speed is based on the maximum servo motor's rpm(3000).  
\*2: 步进马达最高转速500RPM为基准。  
The highest speed is based on the maximum stepping motor's rpm(500).  
\*3: 以上负载按照速度来划分。  
The above loads are divided according to speed.

### OCB全封闭皮带模组

#### OCB Full Seal Belt Driven Linear Actuator

使用环境 Environment	传动方式 Drive Method	规格 Specifications	减速机 Reducer mechanism	马达容量 Motor output	本体宽度 Body Width(mm)	重复定位精度 Repeated positioning accuracy	皮带规格 Belt specification		最大可搬重量 Maximum Payload (kg)		最高速度 <sup>*1</sup> Maximum speed (mm/s)	标准行程建议最高使用速度 <sup>*2</sup> Stroke(mm) & Maximum speed (mm/s)																									
							宽度 Belt width (mm)	导程 Lead (mm)	水平使用 Horizontal (kg)	垂直使用 Vertical (kg)		代表速度 Speed																									
												行程 Stroke 250																									
												450	650	850	1050	1250	1450	1650	1850	2050	2250	2450	2650	2850	3050	3250	3450	3650	3850	4050	4250	4450	4650	4850	5050	5250	5450
无尘环境 Cleanroom	同步带 Synchronous belt	TPA-OCB-60	无 NO	400W	65	±0.05	25	140	15	/	7000	3500																									
		TPA-OCB-80	无 NO	400W	80	±0.05	30	140	28	/	7000	3500																									
		TPA-OCB-100	有 Yes	750W	100	±0.05	50	192	90	50	9600	4800																									
		TPA-OCB-120		750W	120	±0.05	50	224	200	60	11200	3700																									
		TPA-OCB-140		750W	140	±0.05	60	256	220	80	12800	4200																									

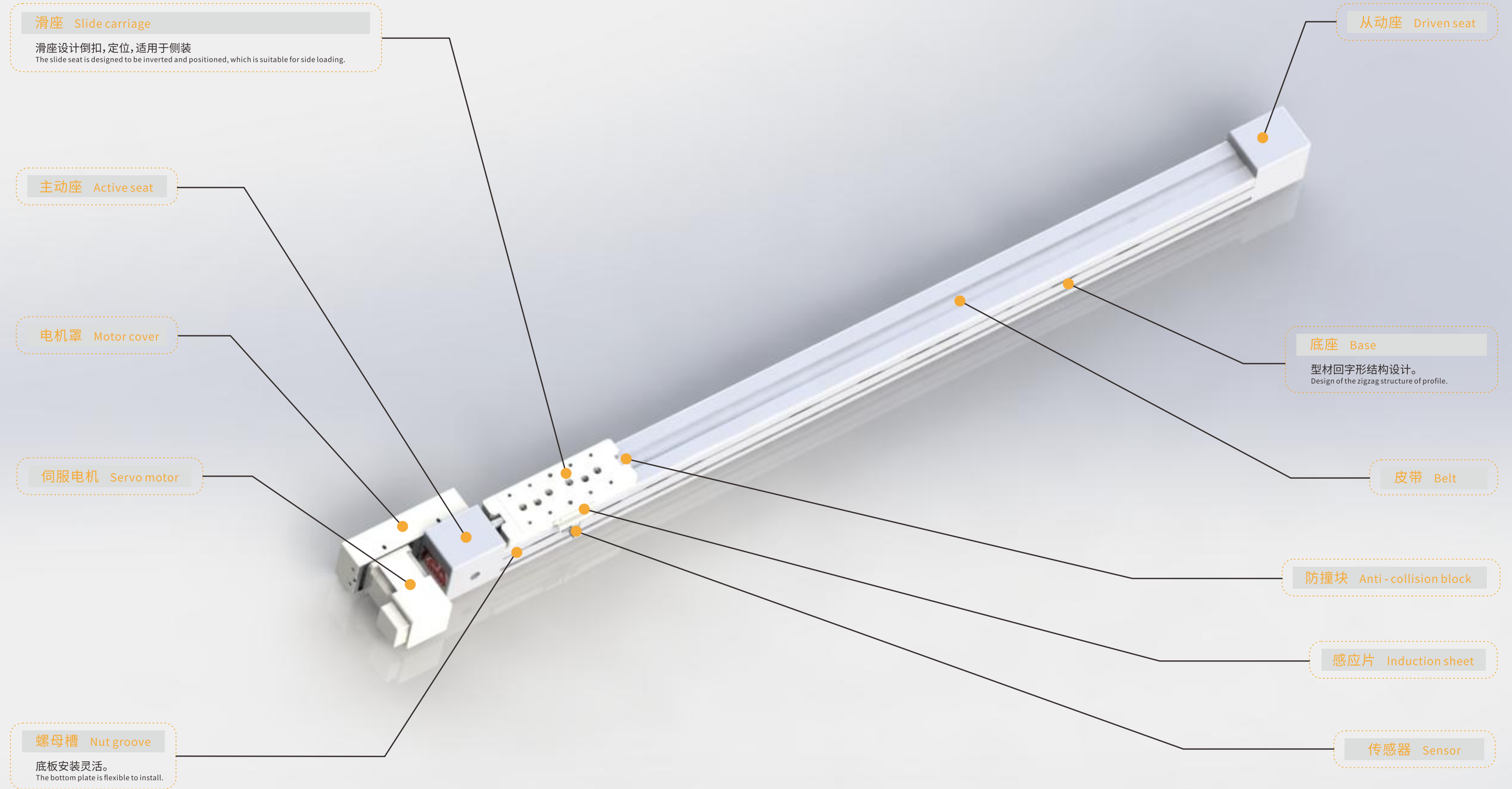
\*1: 最高速度是以伺服马达最高转速3000RPM为基准。  
The highest speed is based on the maximum servo motor's rpm(3000).  
\*2: 导程、最高速度会依减速比不同而异。  
The lead and top speed will vary according to the reduction ratio.

- HNR
- HCR
- HNB
- HCB
- HNT
- XYZ
- ONB**
- OCB
- GCR
- GCB
- GCBS
- GCRS
- ESR
- EMR
- EHR
- KSR
- LNP
- DDR
- 参考资料  
Reference data



## 半封闭皮带内部结构图说明

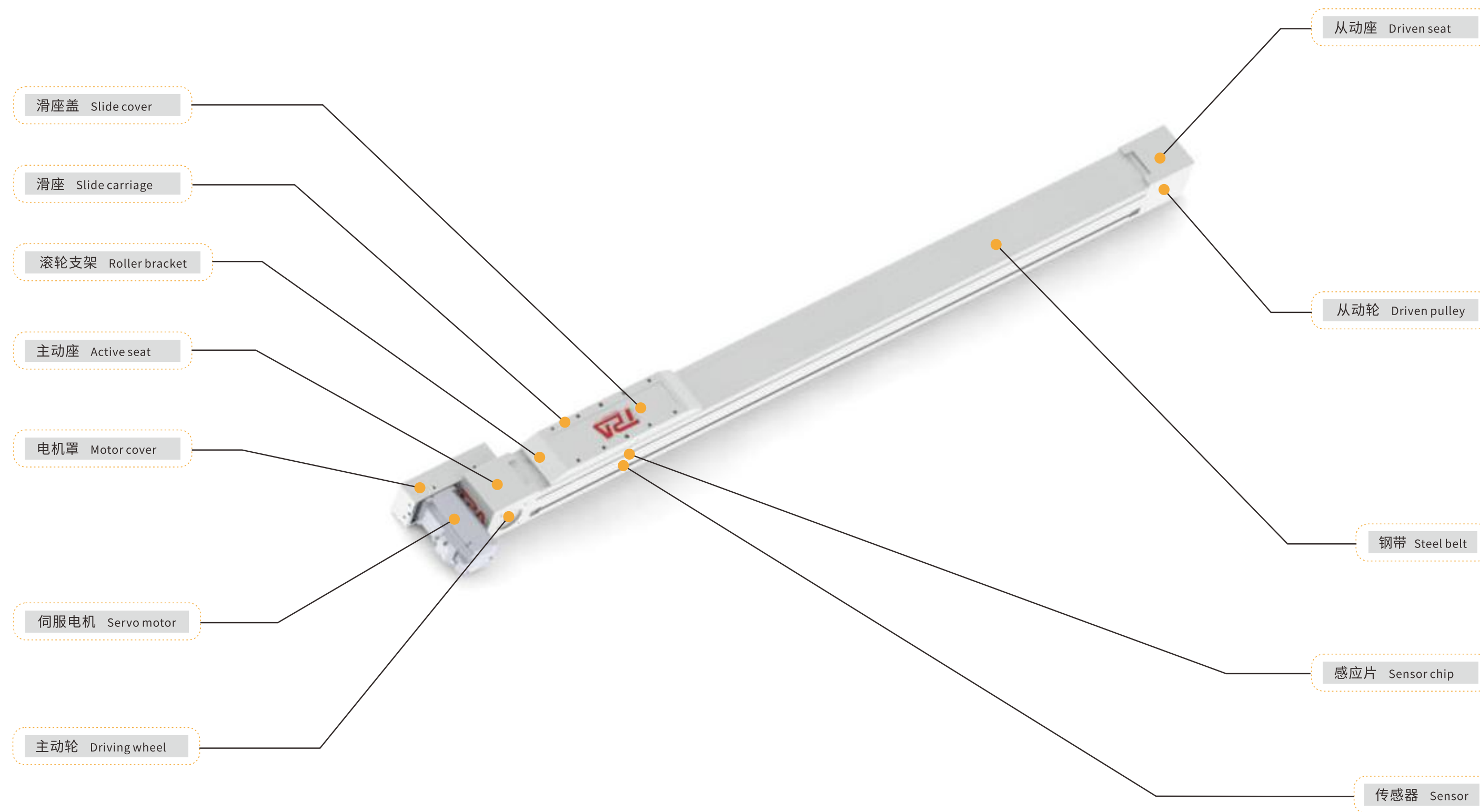
Description of internal structure diagram of Semi-Sealing Belt Driven Linear Actuator





## 全封闭皮带内部结构图说明

Description of internal structure diagram of Full-Sealing Belt Driven Linear Actuator



HNR
HCR
HNB
HCB
HNT
XYZ
<b>ONB</b>
<b>OCB</b>
GCR
GCB
GCBS
GCRS
ESR
EMR
EHR
KSR
LNP
DDR
参考资料 Reference data