



スーパーFAシリーズKLA形

- **アブソリュートエンコーダ付ACサーボモータを搭載**
アブソリュート、インクリメンタル両対応のACサーボモータを搭載し、LXAコントローラとの組合せでアブソリュート方式の制御が可能です。CE、UL規格に対応しているサーボモータを搭載し、LXAコントローラとの組合せで海外規格の対応が可能となります。

● **呼び番号の構成**

KLA30 10 A - 050 H - 05 U - S O 2 - BC

呼び形番	精度等級	左側センサ位置
ボールねじリード	モータ容量	右側センサ位置
スライダの個数	モータケーブル方向	(標準は右側)
ストローク	原点方式記号	オプション

スーパーFAシリーズKLA形主要仕様

形番	KLA26	KLA30				KLA33				
モータ出力 (W)	50	50		100		50		100		
ボールねじリード (mm)	6	6	10	6	10	6	10	6	10	
定格速度 ^{注1)} (mm/sec)	300	300	500	300	500	300	500	300	500	
最高速度 ^{注2)} (mm/sec)	ストローク	~200	300	500	300	500	300	500	300	500
		300	300	500	300	500	300	500	300	500
		400	300	500	300	500	300	500	300	500
		500	300	500	300	500	300	500	300	500
		600	280	470	280	470	280	470	280	470
最大推力 (N)	335	335	201	670	402	335	201	670	402	
定格推力 (N)	168	168	101	335	201	168	101	335	201	
最大 ^{注3)} 可搬質量	水平 (kg)	17.5	29	22	37	27.5	29	22	38	28
垂直 (kg)	5.5	9	4	12	9	9	4	12	9	

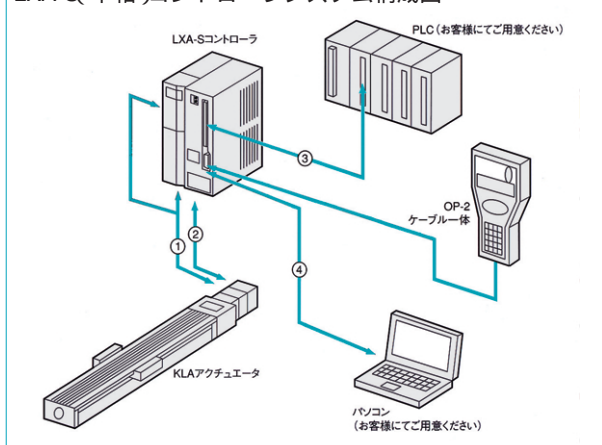
形番	KLA45				KLA46				KLA55	
モータ出力 (W)	200		400		200		400		400	
ボールねじリード (mm)	10	20	10	20	10	20	10	20	20	
定格速度 ^{注1)} (mm/sec)	500	1000	500	1000	500	1000	500	1000	800(1000)	
最高速度 ^{注2)} (mm/sec)	ストローク	~600	500	1000	500	1000	500	1000	800(1000)	
		700	500	1000	500	1000	500	1000	800(900)	
		800	420	840	420	840	420	840	800(1000)	
		900	340	680	340	680	340	680	800(900)	
		1000	280	550	280	550	280	550	740	
		1100								620
1200								530		
最大推力 (N)	804	402	1608	804	804	402	1608	804	804	
定格推力 (N)	402	201	804	402	402	201	804	402	402	
最大 ^{注3)} 可搬質量	水平 (kg)	56	37	66	42.5	56	42	72	47.5	66.5
垂直 (kg)	16	9	22	18	16	9	22	18	18	

注1) 定格速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹)時の速度です。(KLA55は許容回転数により制限)

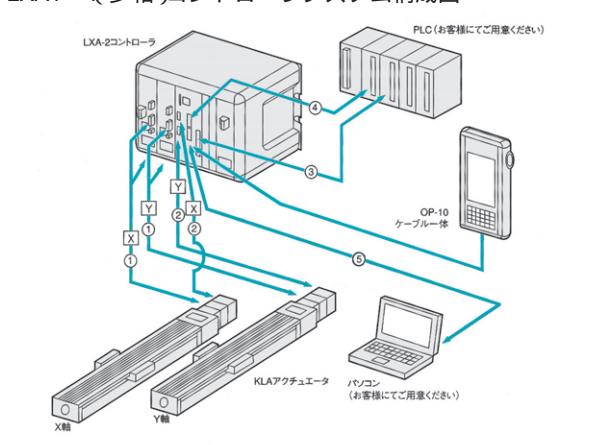
注2) 最高速度は、モータの定格回転数(3000min⁻¹)及びボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

注3) 最大可搬質量は、定格速度、立上がり時間:0.17sの定格条件での値です。

LXA-S(単軸)コントローラシステム構成図



LXA1~4(多軸)コントローラシステム構成図



空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボットFA

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機粉体

工場設備・環境