

选用计算

电动传动装置的选用流程如下

① 确定电动传动装置

选择使用电动传动装置的型号。



电动滑台
EAS系列



电动缸
EAC系列

② 确认电动传动装置的尺寸和搬运质量

选用满足期望条件大小的电动传动装置。

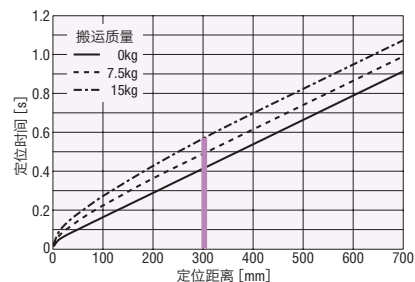
- 型号
- 工作台高
- 搬运质量
- 冲程
- 推力
- 压推力

③ 确认定位时间

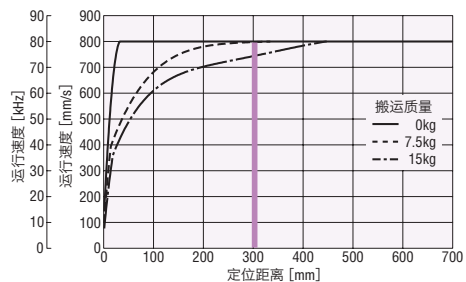
根据“定位距离—定位时间”图表，确认是否满足定位时间。
电动滑台时，根据图表计算出的定位时间乘以使用冲程的定位时间系数，所得出的数值为定位时间的参考值。

例) 定位距离300mm的情况下，确认其定位时间及运行所需的运行速度和加速度。

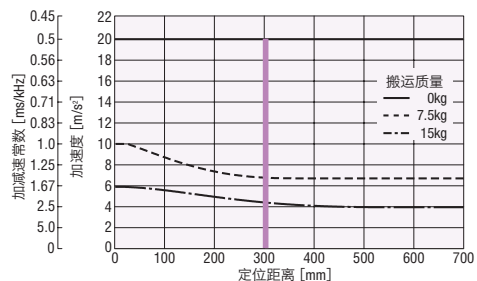
● 定位距离—定位时间 (水平)



● 定位距离—运行速度 (水平)



● 定位距离—加速度 (水平)



④ 确认运行条件

根据“定位距离—运行速度”、“定位距离—加速度”图表 [3] 确认满足条件的运行速度和加速度。

EAS系列→106~110页

EAC系列→111~122页

⑤ 确认负载惯性力矩

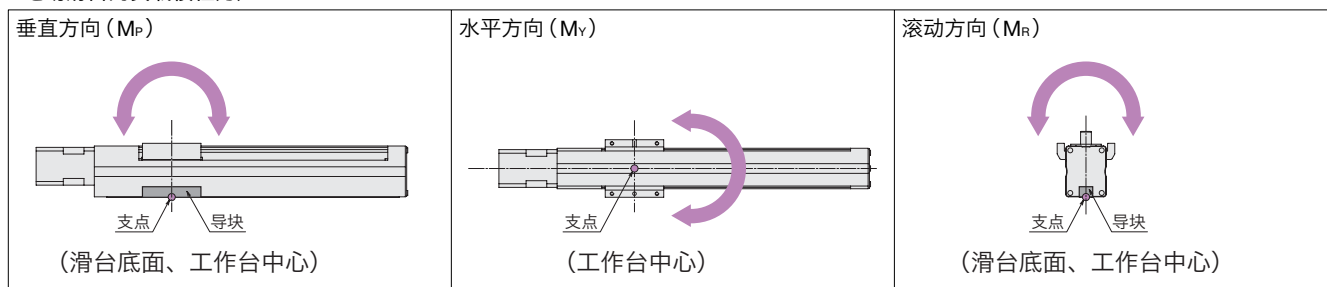
结合 [4] 求得的加速度条件，确认作用于电动滑台及电动缸 (仅限带轴导轨) 的动态容许惯性力矩在规格值以内。
计算负载惯性力矩→104页

选用结束

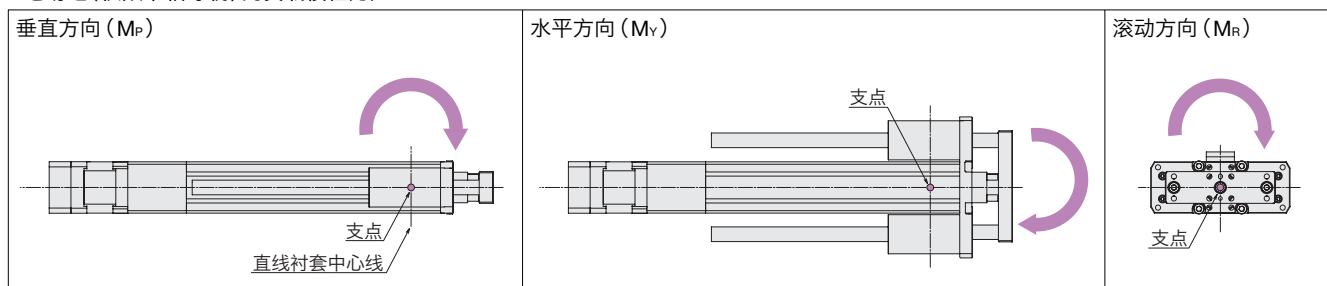
■ 计算负载惯性力矩

在用电动滑台及电动缸（仅限带轴导轨）搬运工作物时，若工作物的重心偏离工作台，负载惯性力矩会对直线导轨发生作用。根据偏移位置，作用方向分别向垂直方向（ M_P ）、水平方向（ M_Y ）和滚动方向（ M_R ）作用。

● 电动滑台的负载惯性力矩

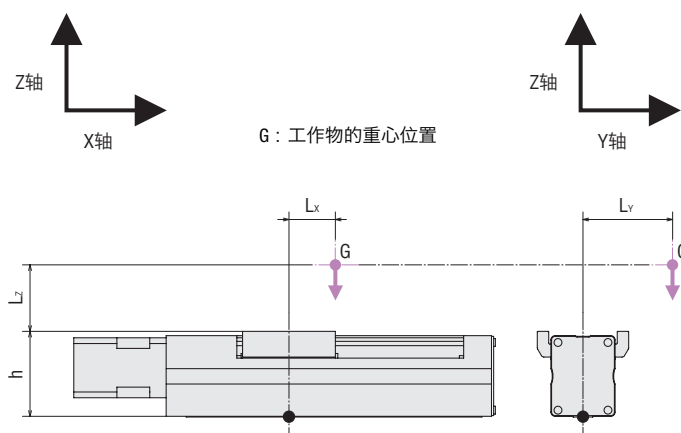


● 电动缸（仅限带轴导轨）的负载惯性力矩



选用的电动传动装置即使满足搬运质量、定位时间的条件，但如果工作物的重心位置超出工作台中心，就会因为负载惯性力矩而缩短其运行寿命。因此有必要计算负载惯性力矩，并确认其是否在规格值范围内。请确认静止状态时作用的惯性力矩为静态容许惯性力矩，工作中作用的惯性力矩为动态容许惯性力矩。

从工作物、负载的施力点求出施加给电动滑台及电动缸（仅限带轴导轨）的负载惯性力矩，确认并未超过静态容许惯性力矩和动态容许惯性力矩，并且强度也足够。



m ：工作物的质量 (kg)
 g ：重力加速度 $9.807 \text{ (m/s}^2\text{)}$
 a ：加速度 (m/s^2)
 h ：电动滑台的工作台高度 (m)

L_x ：X轴方向伸出距离 (m)
 L_y ：Y轴方向伸出距离 (m)
 L_z ：Z轴方向伸出距离 (m)

ΔM_P ：垂直方向的负载惯性力矩 (N·m)
 ΔM_Y ：水平方向的负载惯性力矩 (N·m)
 ΔM_R ：滚动方向的负载惯性力矩 (N·m)
 M_P ：垂直方向的容许惯性力矩 (N·m)
 M_Y ：水平方向的容许惯性力矩 (N·m)
 M_R ：滚动方向的容许惯性力矩 (N·m)

● 负载惯性力矩判断公式：

$$\frac{|\Delta M_P|}{M_P} + \frac{|\Delta M_Y|}{M_Y} + \frac{|\Delta M_R|}{M_R} \leq 1$$

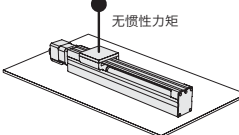
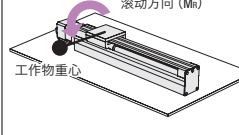
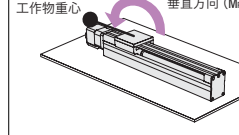
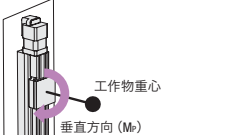
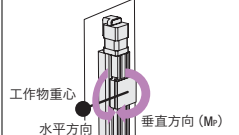
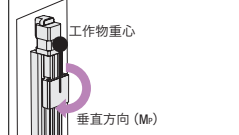
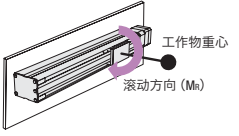
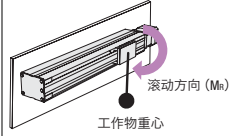
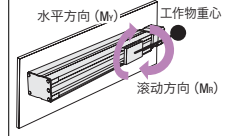
伸出范围的工作物为复数时需用各工作物惯性力矩的和来判定。

● 工作物为复数 (n个) 时

$$\frac{|\Delta M_{P1} + \Delta M_{P2} + \dots + \Delta M_{Pn}|}{M_P} + \frac{|\Delta M_{Y1} + \Delta M_{Y2} + \dots + \Delta M_{Yn}|}{M_Y} + \frac{|\Delta M_{R1} + \Delta M_{R2} + \dots + \Delta M_{Rn}|}{M_R} \leq 1$$

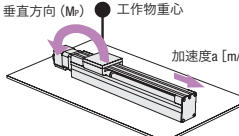
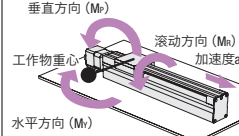
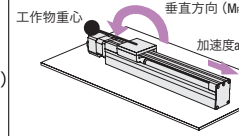
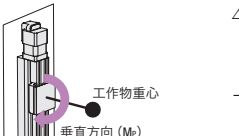
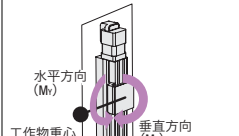
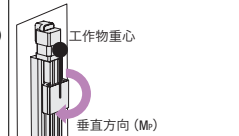
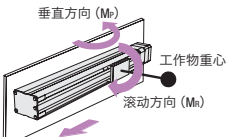
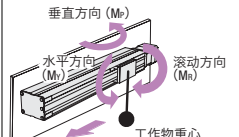
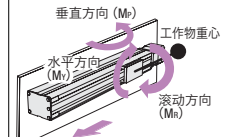
●静态容许惯性力矩作用的考虑点

电动滑台及电动缸（仅限带轴导轨）停止状态下，负载惯性力矩作用时确认静态惯性力矩，并与静态容许惯性力矩或最大负载惯性力矩对比。

水平	 无惯性力矩	 滚动方向 (Mn) 工作物重心 $\Delta M_R = m \cdot g \cdot L_y$ $\frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$	 工作物重心 垂直方向 (Mp) $\Delta M_P = m \cdot g \cdot L_x$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$
垂直	 工作物重心 垂直方向 (Mp) $\Delta M_P = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$	 工作物重心 水平方向 (My) 垂直方向 (Mp) $\Delta M_P = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\Delta M_Y = m \cdot g \cdot L_y$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} + \frac{ \Delta M_Y }{M_Y} \leq 1$	 工作物重心 垂直方向 (Mp) $\Delta M_P = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$
壁挂	 工作物重心 滚动方向 (Mn) $\Delta M_R = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$	 工作物重心 滚动方向 (Mn) $\Delta M_R = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$	 工作物重心 水平方向 (My) 垂直方向 (Mp) 滚动方向 (Mn) $\Delta M_Y = m \cdot g \cdot L_x$ $\Delta M_R = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_Y }{M_Y} + \frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$

●动态容许惯性力矩作用的考虑点

电动滑台及电动缸（仅限带轴导轨）工作状态下负载惯性力矩作用时，考虑加速度，确认不超过动态惯性力矩，并与动态容许惯性力矩或最大负载惯性力矩对比。

水平	 垂直方向 (Mp) 工作物重心 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$	 垂直方向 (Mp) 工作物重心 滚动方向 (Mn) 加速度 a [m/s²] 水平方向 (My) $\Delta M_P = m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\Delta M_Y = m \cdot a \cdot L_y$ $\Delta M_R = m \cdot g \cdot L_y$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} + \frac{ \Delta M_Y }{M_Y} + \frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$	 工作物重心 垂直方向 (Mp) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot g \cdot L_x + m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$
垂直	 工作物重心 垂直方向 (Mp) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot g \cdot (L_z + h) + m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$	 工作物重心 水平方向 (My) 垂直方向 (Mp) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot g \cdot (L_z + h) + m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\Delta M_Y = m \cdot g \cdot L_y + m \cdot a \cdot L_y$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} + \frac{ \Delta M_Y }{M_Y} \leq 1$	 工作物重心 垂直方向 (Mp) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot g \cdot (L_z + h) + m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} \leq 1$
壁挂	 工作物重心 垂直方向 (Mp) 滚动方向 (Mn) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\Delta M_R = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} + \frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$	 工作物重心 水平方向 (My) 垂直方向 (Mp) 滚动方向 (Mn) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\Delta M_Y = m \cdot a \cdot L_y$ $\Delta M_R = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} + \frac{ \Delta M_Y }{M_Y} + \frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$	 工作物重心 垂直方向 (Mp) 水平方向 (My) 滚动方向 (Mn) 加速度 a [m/s²] $\Delta M_P = m \cdot a \cdot (L_z + h)$ $\Delta M_Y = m \cdot g \cdot L_x$ $\Delta M_R = m \cdot g \cdot (L_z + h)$ $\frac{ \Delta M_P }{M_P} + \frac{ \Delta M_Y }{M_Y} + \frac{ \Delta M_R }{M_R} \leq 1$

电动滑台及电动缸（仅限带轴导轨）的直线导轨部位预测使用寿命已设计成各系列的使用寿命基准值。但是，上述求得的静态及动态容许惯性力矩或最大负载惯性力矩的负载惯性力矩的负载率大于1时，预测使用寿命将缩减。可按下述计算方式确认其与预测使用寿命的差距。

$$\text{预测使用寿命 (km)} = 5000 \text{km} \times \left(\frac{1}{\frac{|\Delta M_P|}{M_P} + \frac{|\Delta M_Y|}{M_Y} + \frac{|\Delta M_R|}{M_R}} \right)^3$$

*5000km为导轨部件的预测使用寿命。

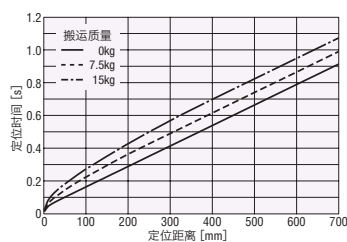
包括滚珠螺杆、轴承在内，产品的预测使用寿命分别为，导程6mm时3000km、导程12mm为5000km。

■ 典型条件下的运行数据

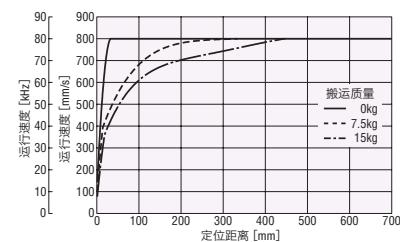
● EAS4：直线型/折返型 AC电源输入 导程：12mm

◇ 水平方向安装时

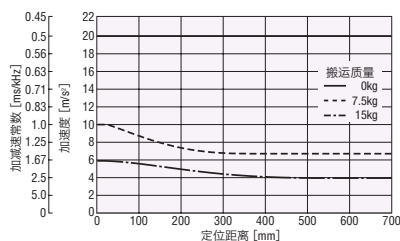
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

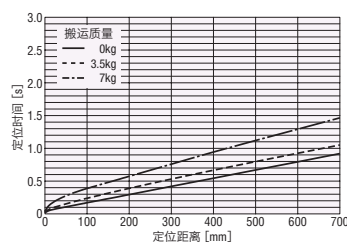


● 定位距离—加速度

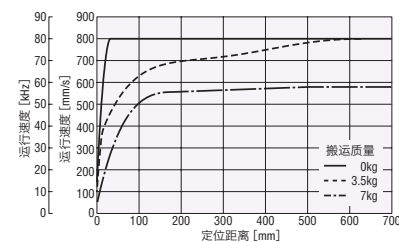


◇ 垂直方向安装时

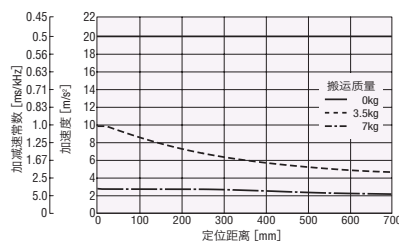
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



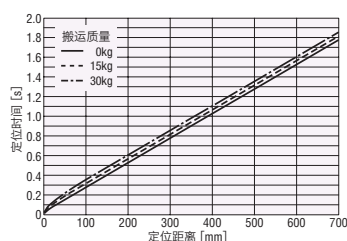
◇ 各冲程的最高速度

冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~500	800
550	650
600	550
650	460
700	400

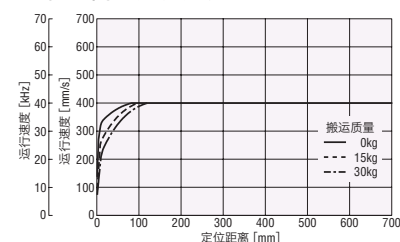
● EAS4：直线型 AC电源输入 导程：6mm

◇ 水平方向安装时

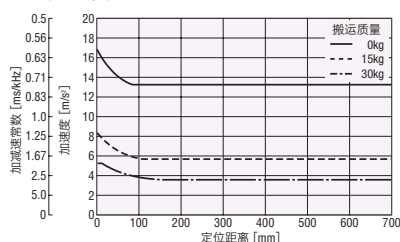
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

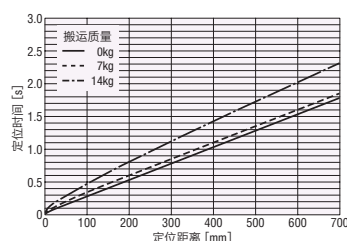


● 定位距离—加速度

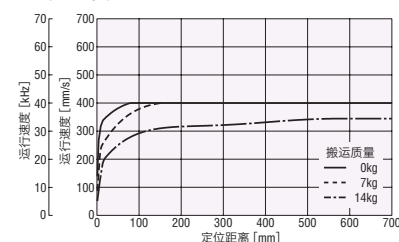


◇ 垂直方向安装时

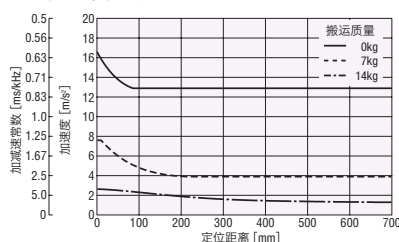
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



◇ 各冲程的最高速度

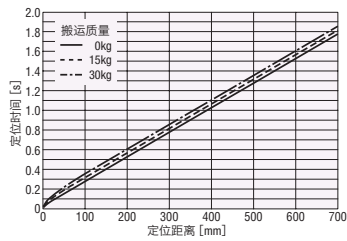
冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~500	400
550	320
600	270
650	220
700	200

● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动滑台的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

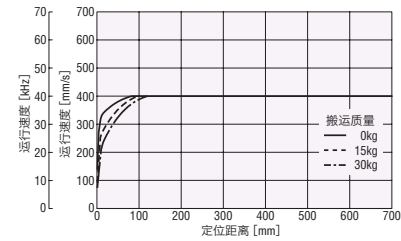
● **EAS4 : 折返型 AC电源输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

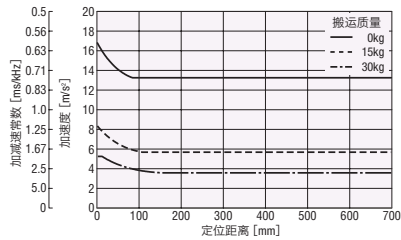
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

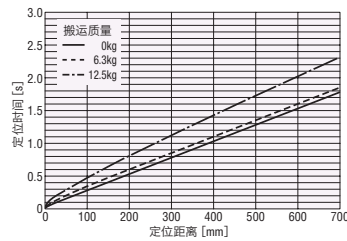


● 定位距离—加速度

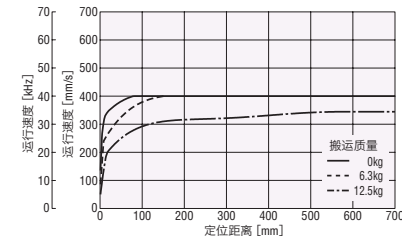


◇ 垂直方向安装时

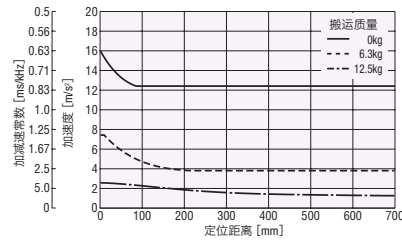
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



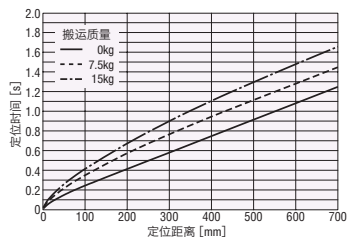
◇ 各冲程的最高速度

冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~500	400
550	320
600	270
650	220
700	200

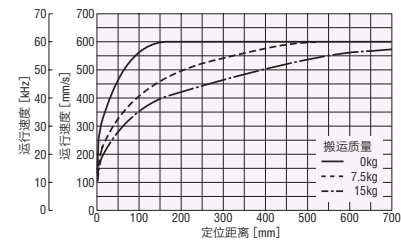
● **EAS4 : 直线型/折返型 DC24V输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

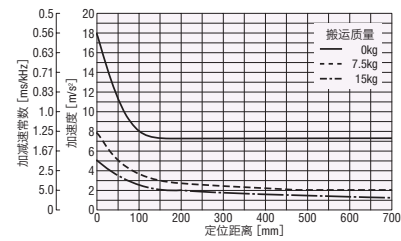
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

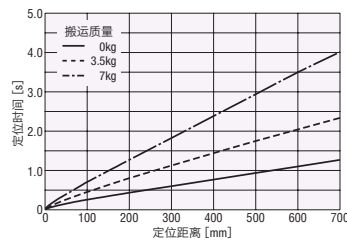


● 定位距离—加速度

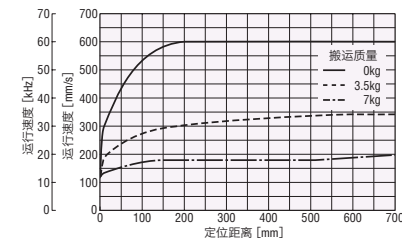


◇ 垂直方向安装时

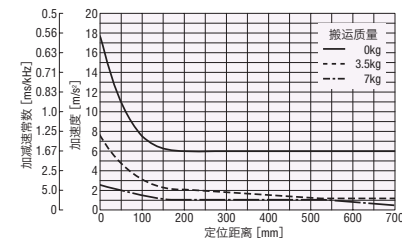
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



◇ 各冲程的最高速度

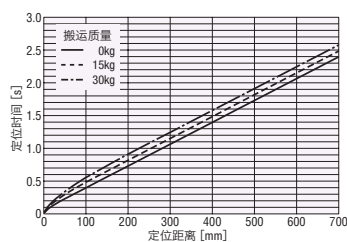
冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~550	600
600	550
650	460
700	400

● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动滑台的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

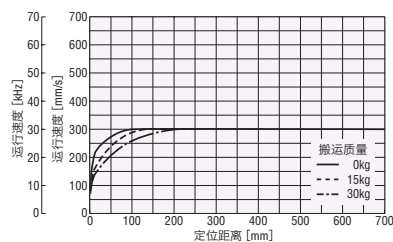
● **EAS4**：直线型 DC24V输入 导程：6mm

◇水平方向安装时

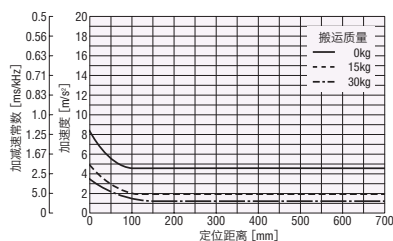
●定位距离—定位时间



●定位距离—运行速度

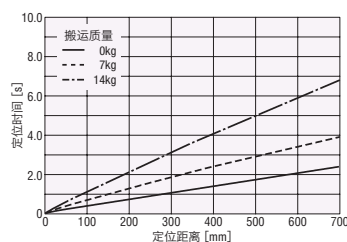


●定位距离—加速度

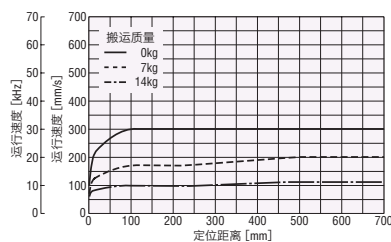


◇垂直方向安装时

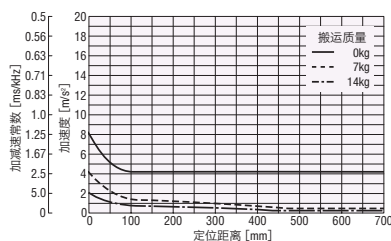
●定位距离—定位时间



●定位距离—运行速度



●定位距离—加速度



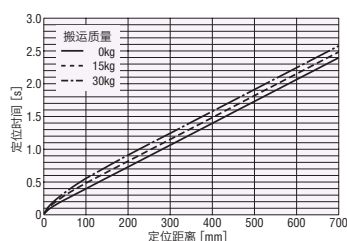
◇各冲程的最高速度

冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~550	300
600	270
650	220
700	200

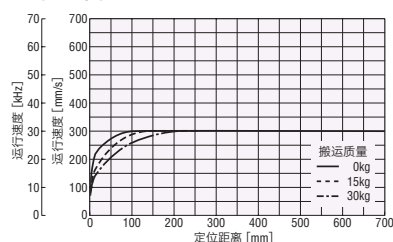
● **EAS4**：折返型 DC24V输入 导程：6mm

◇水平方向安装时

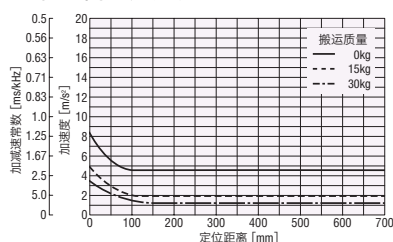
●定位距离—定位时间



●定位距离—运行速度

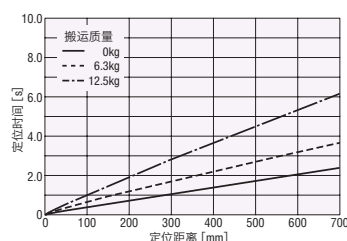


●定位距离—加速度

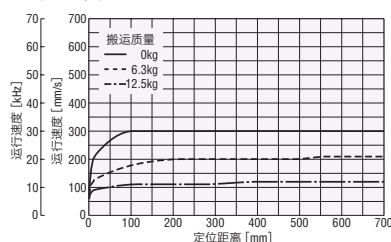


◇垂直方向安装时

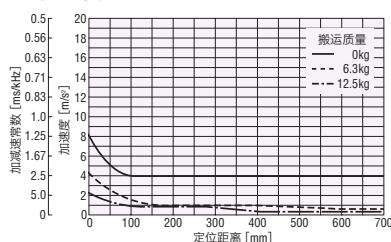
●定位距离—定位时间



●定位距离—运行速度



●定位距离—加速度



◇各冲程的最高速度

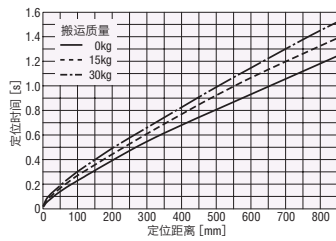
冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~550	300
600	270
650	220
700	200

●以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动滑台的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

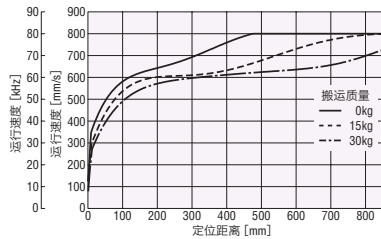
● **EAS6** : 直线型/折返型 AC电源输入 导程 : 12mm

◇ 水平方向安装时

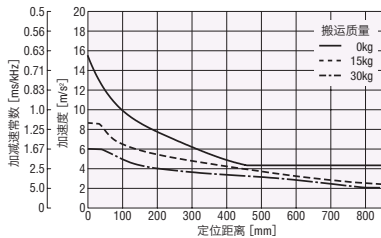
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

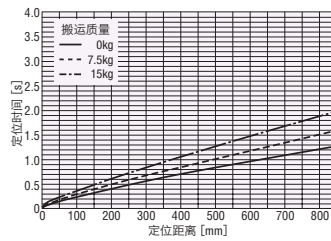


● 定位距离—加速度

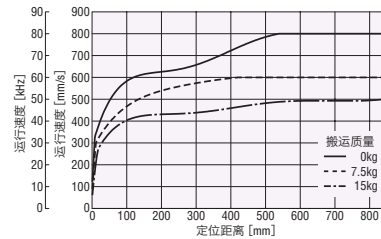


◇ 垂直方向安装时

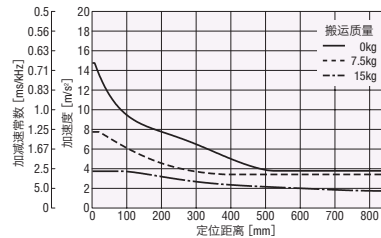
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



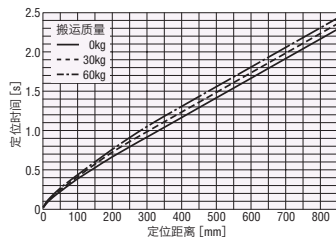
◇ 各冲程的最高速度

冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~600	800
650	640
700	550
750	470
800	420
850	360

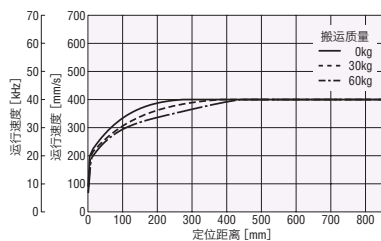
● **EAS6** : 直线型/折返型 AC电源输入 导程 : 6mm

◇ 水平方向安装时

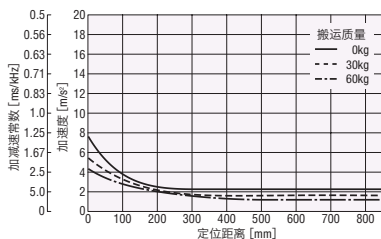
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

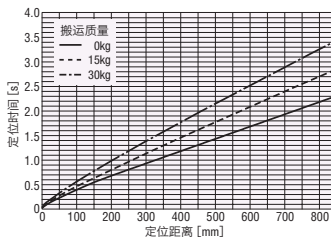


● 定位距离—加速度

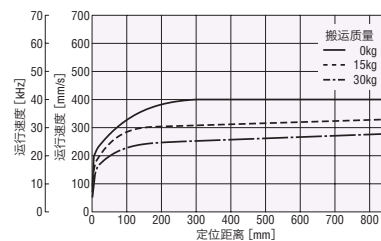


◇ 垂直方向安装时

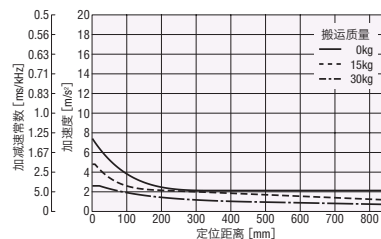
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



◇ 各冲程的最高速度

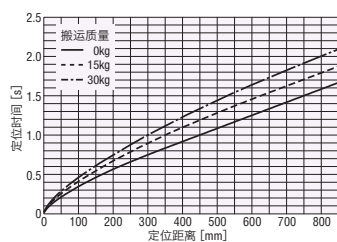
冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~550	400
600	350
650	300
700	260
750	230
800	200
850	180

● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动滑台的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

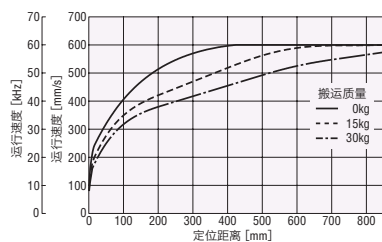
● **EAS6** : 直线型/折返型 DC24V输入 导程 : 12mm

◇ 水平方向安装时

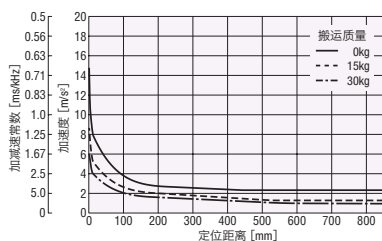
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

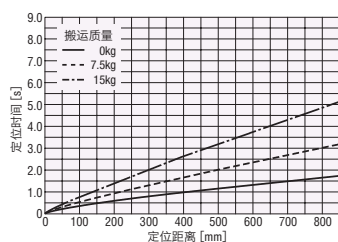


● 定位距离—加速度

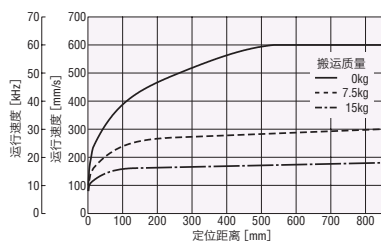


◇ 垂直方向安装时

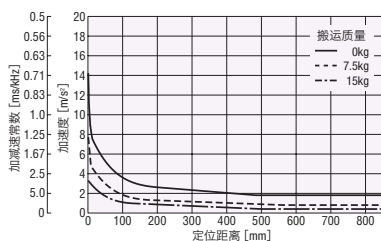
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



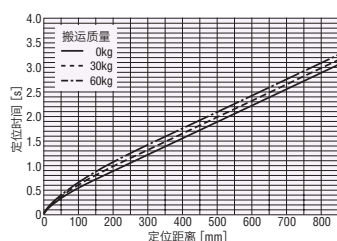
◇ 各冲程的最高速度

冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~650	600
700	550
750	470
800	420
850	360

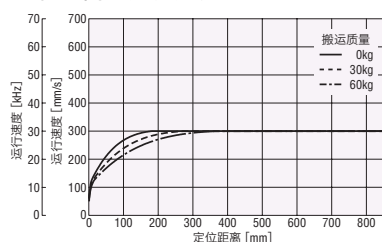
● **EAS6** : 直线型/折返型 DC24V输入 导程 : 6mm

◇ 水平方向安装时

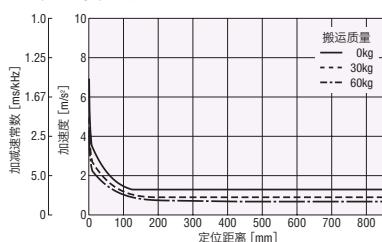
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

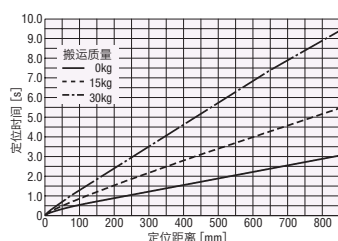


● 定位距离—加速度

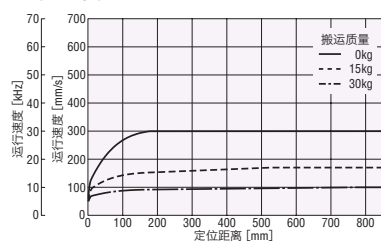


◇ 垂直方向安装时

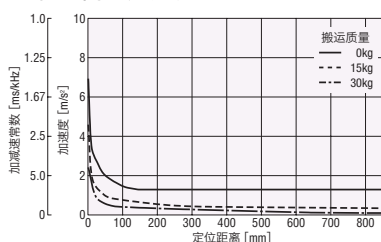
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



◇ 各冲程的最高速度

冲程 [mm]	最高速度 [mm/s]
50~650	300
700	260
750	230
800	200
850	180

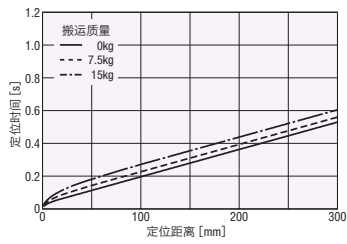
● 在运行速度大于150mm/s的条件下使用时，加速度低于2.17m/s²。

● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动滑台的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

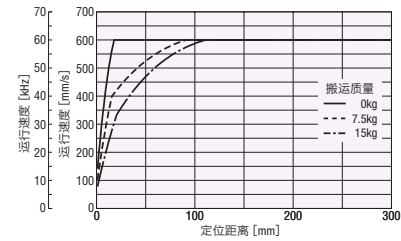
● **EAC4 : 直线型 AC电源输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

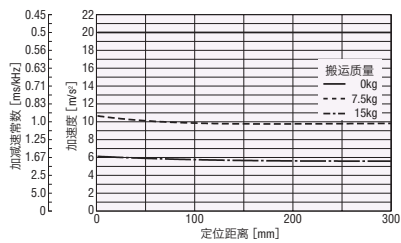
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

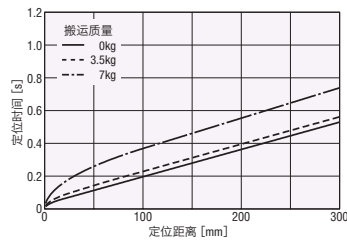


● 定位距离—加速度

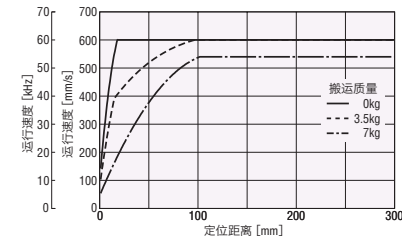


◇ 垂直方向安装时

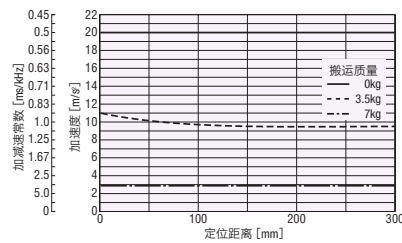
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



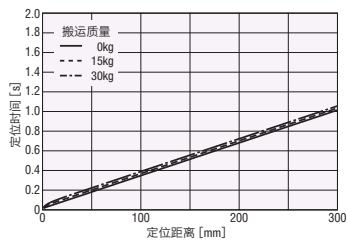
● 定位距离—加速度



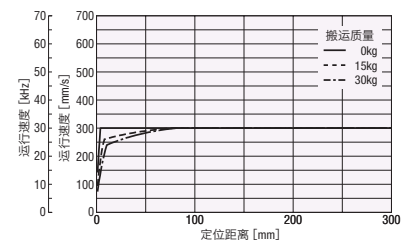
● **EAC4 : 直线型 AC电源输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

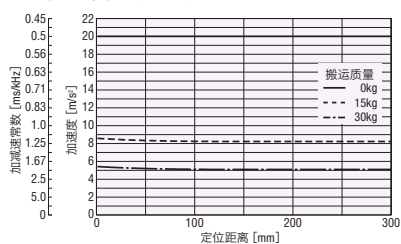
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

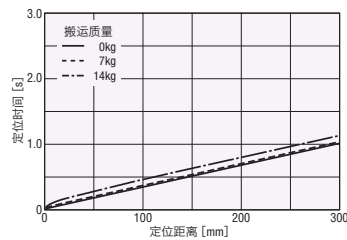


● 定位距离—加速度

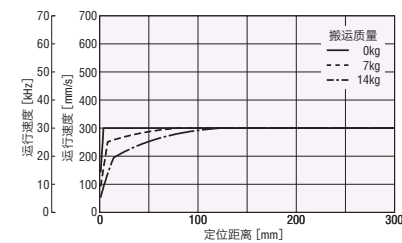


◇ 垂直方向安装时

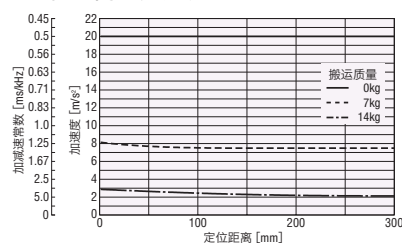
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

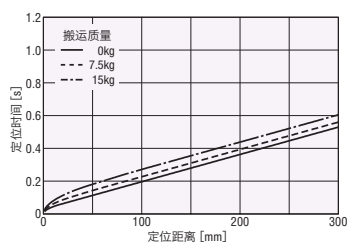


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

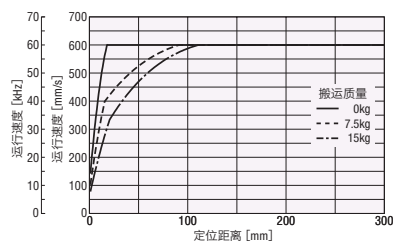
● **EAC4 : 折返型 AC电源输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

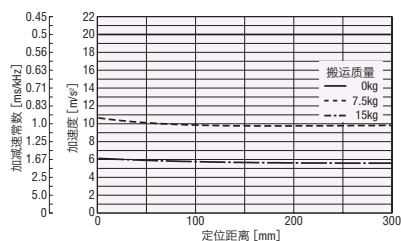
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

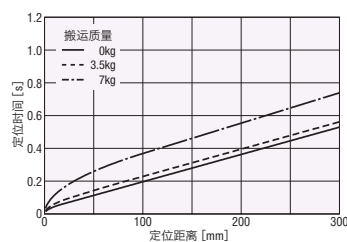


● 定位距离—加速度

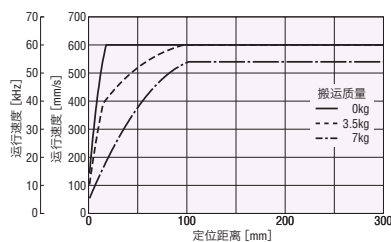


◇ 垂直方向安装时

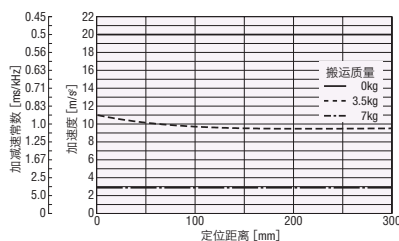
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



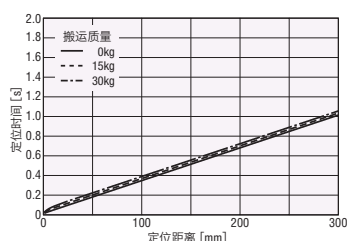
● 定位距离—加速度



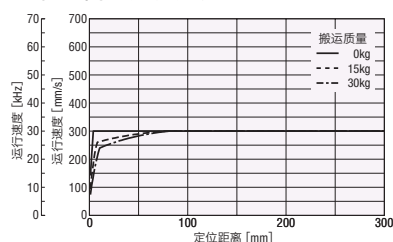
● **EAC4 : 折返型 AC电源输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

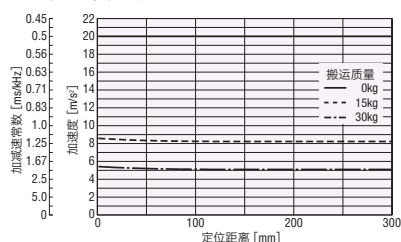
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

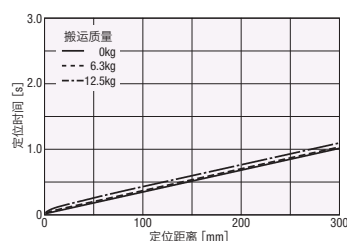


● 定位距离—加速度

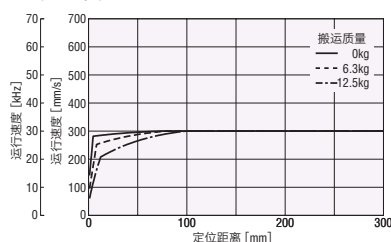


◇ 垂直方向安装时

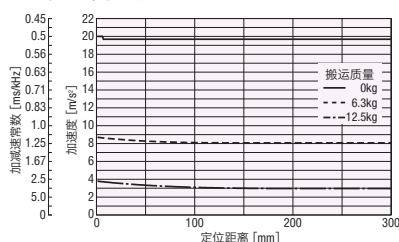
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

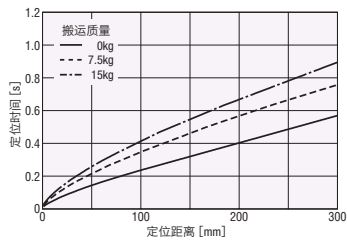


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

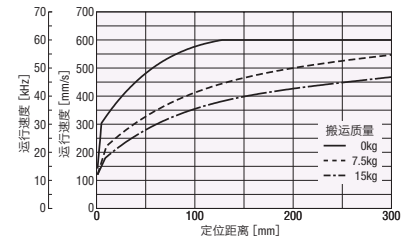
● **EAC4 : 直线型 DC24V输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

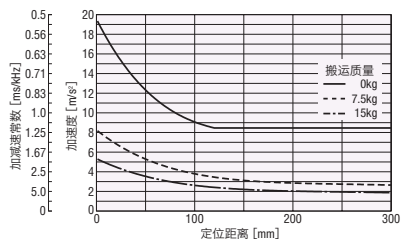
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

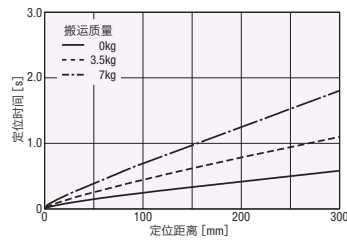


● 定位距离—加速度

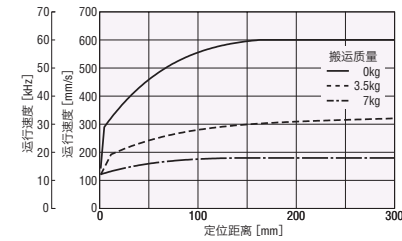


◇ 垂直方向安装时

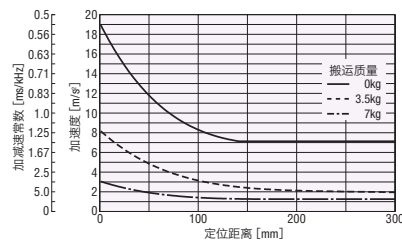
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



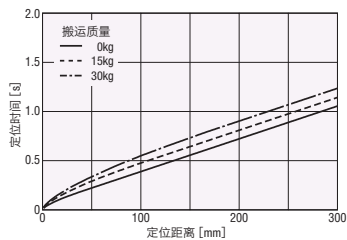
● 定位距离—加速度



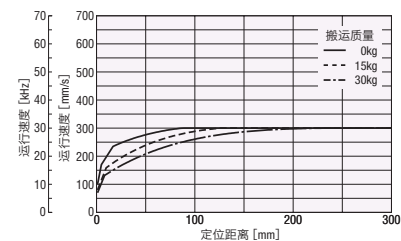
● **EAC4 : 直线型 DC24V输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

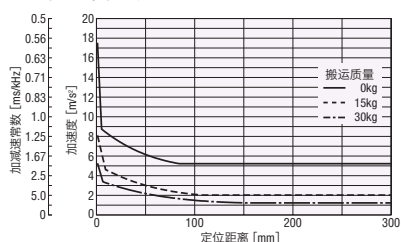
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

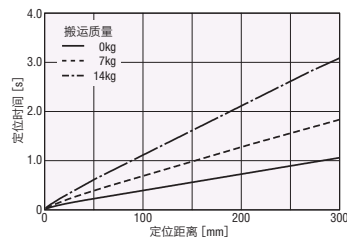


● 定位距离—加速度

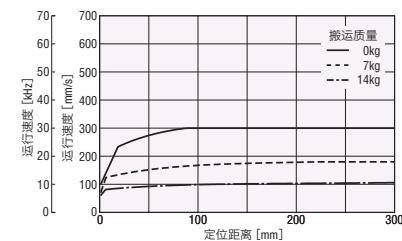


◇ 垂直方向安装时

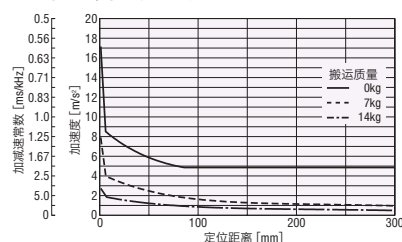
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

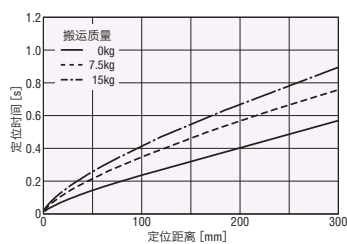


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

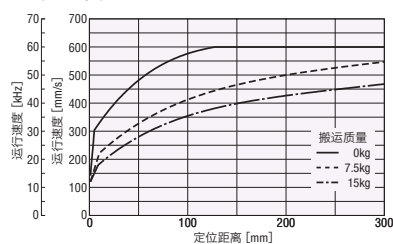
● **EAC4 : 折返型 DC24V输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

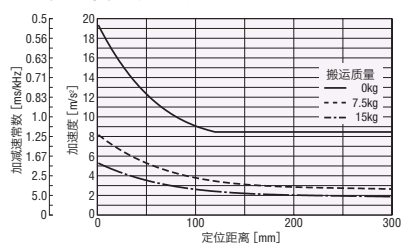
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

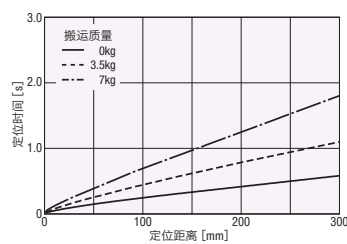


● 定位距离—加速度

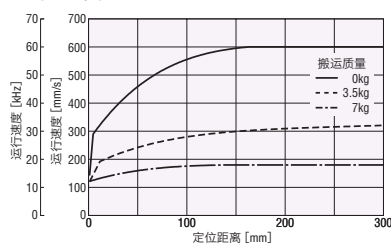


◇ 垂直方向安装时

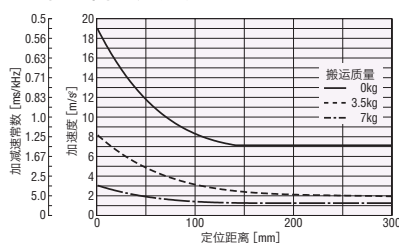
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



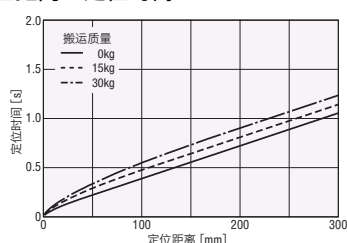
● 定位距离—加速度



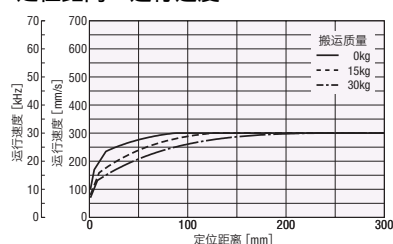
● **EAC4 : 折返型 DC24V输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

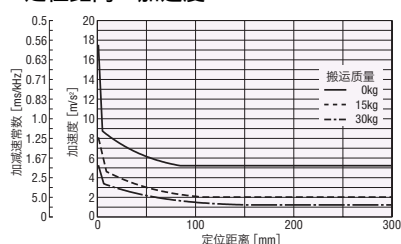
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

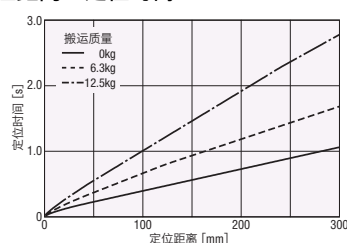


● 定位距离—加速度

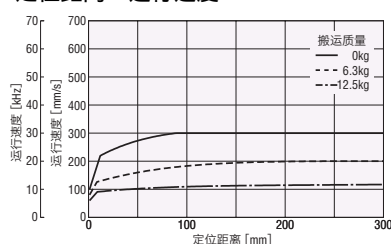


◇ 垂直方向安装时

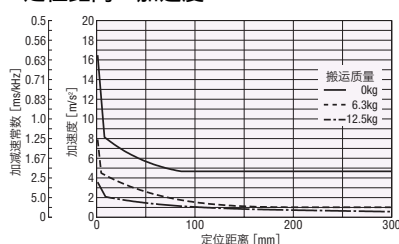
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

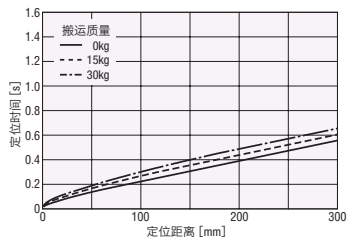


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

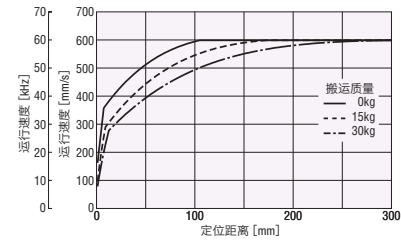
● **EAC6** : 直线型/折返型 AC电源输入 导程 : 12mm

◇ 水平方向安装时

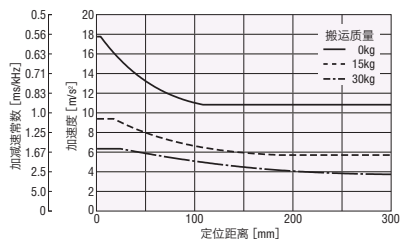
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

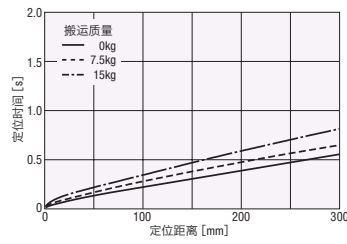


● 定位距离—加速度

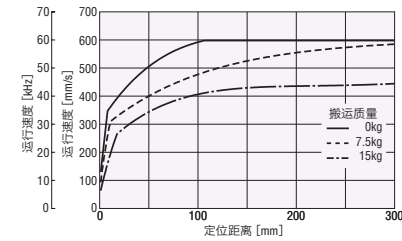


◇ 垂直方向安装时

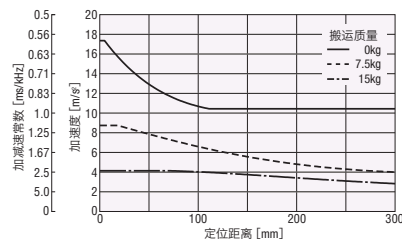
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



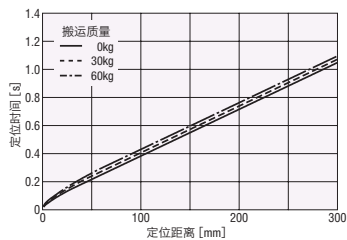
● 定位距离—加速度



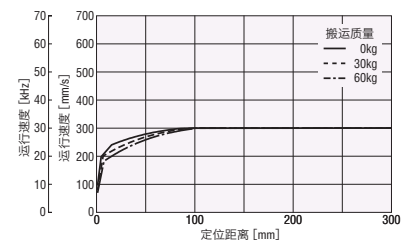
● **EAC6** : 直线型/折返型 AC电源输入 导程 : 6mm

◇ 水平方向安装时

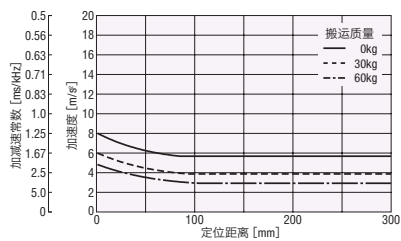
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

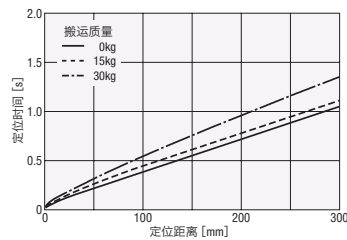


● 定位距离—加速度

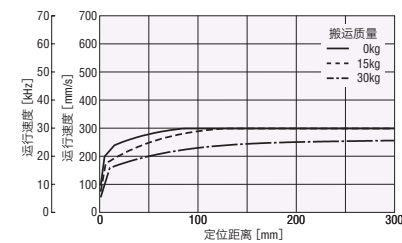


◇ 垂直方向安装时

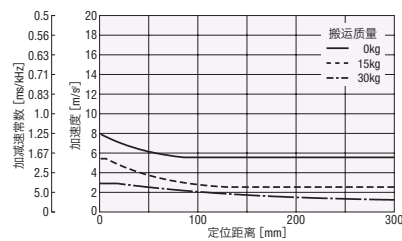
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

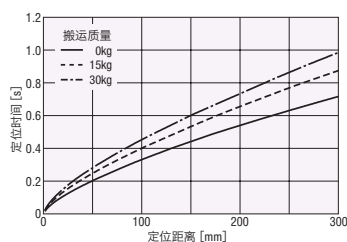


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

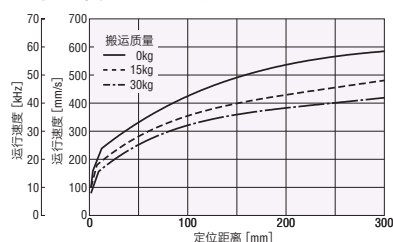
● **EAC6：直线型/折返型 DC24V输入 导程：12mm**

◇ 水平方向安装时

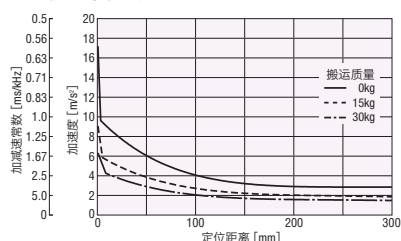
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

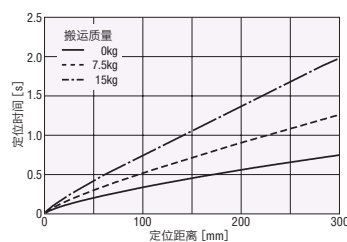


● 定位距离—加速度

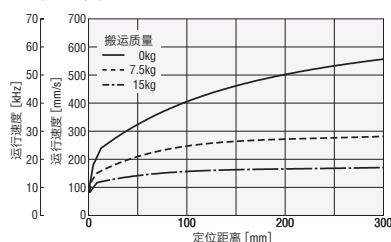


◇ 垂直方向安装时

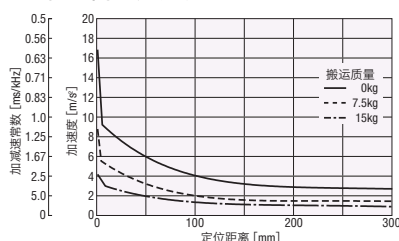
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



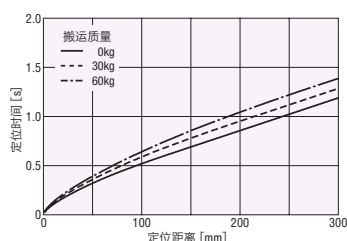
● 定位距离—加速度



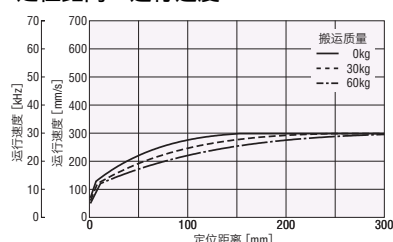
● **EAC6：直线型/折返型 DC24V输入 导程：6mm**

◇ 水平方向安装时

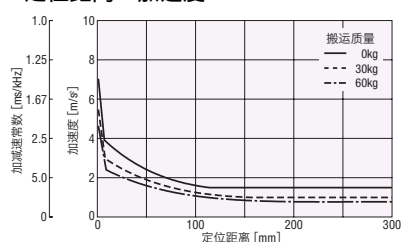
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

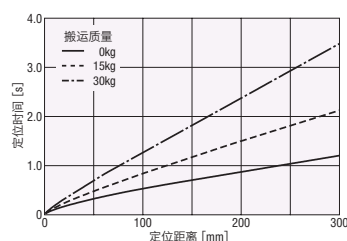


● 定位距离—加速度

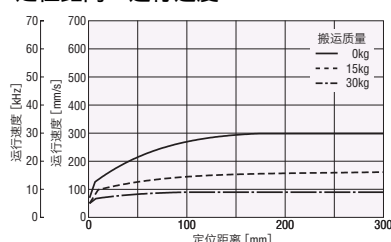


◇ 垂直方向安装时

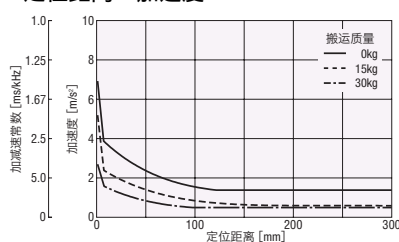
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

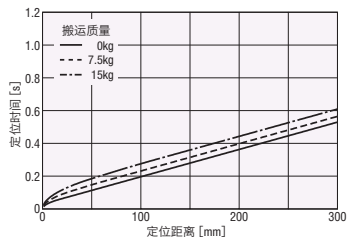


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

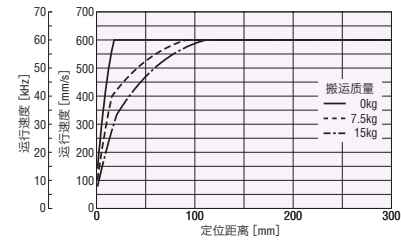
● **EAC4：直线型 带轴导轨（外壳） AC电源输入 导程：12mm**

◇ 水平方向安装时

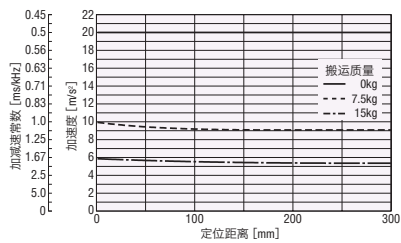
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

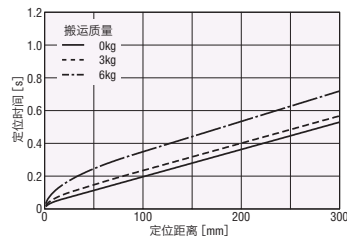


● 定位距离—加速度

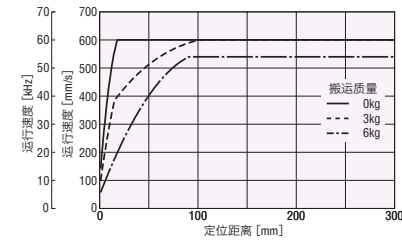


◇ 垂直方向安装时

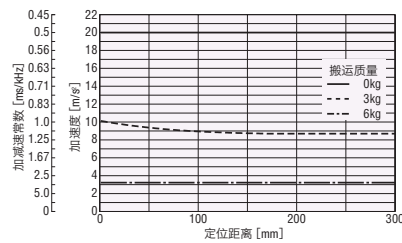
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



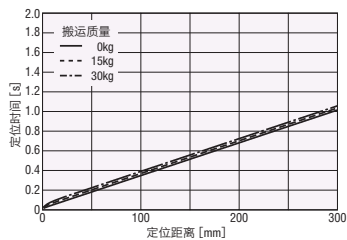
● 定位距离—加速度



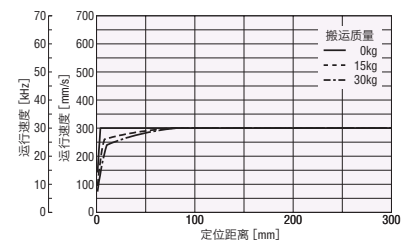
● **EAC4：直线型 带轴导轨（外壳） AC电源输入 导程：6mm**

◇ 水平方向安装时

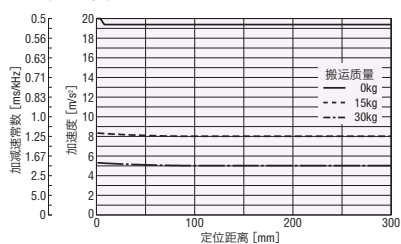
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

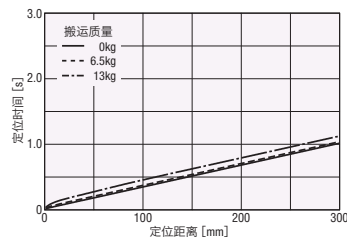


● 定位距离—加速度

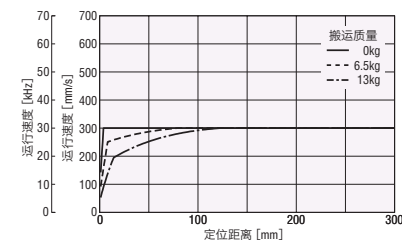


◇ 垂直方向安装时

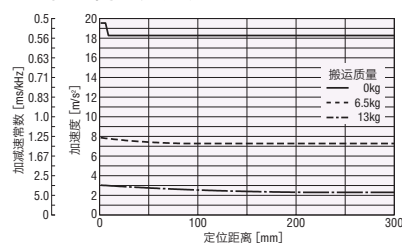
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

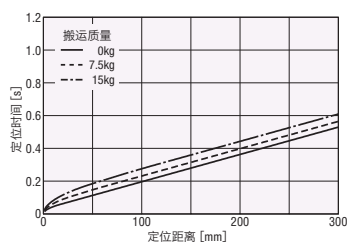


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

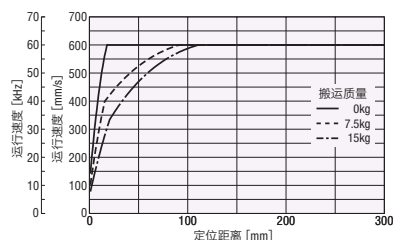
● **EAC4 : 折返型 带轴导轨 (外壳) AC电源输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

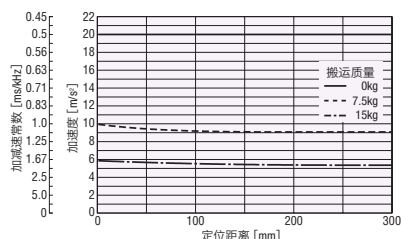
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

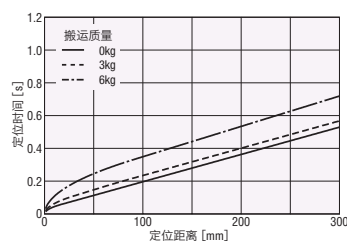


● 定位距离—加速度

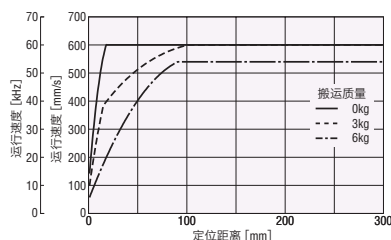


◇ 垂直方向安装时

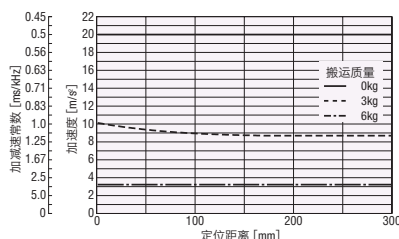
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



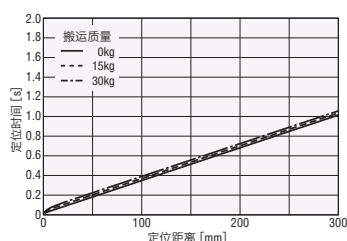
● 定位距离—加速度



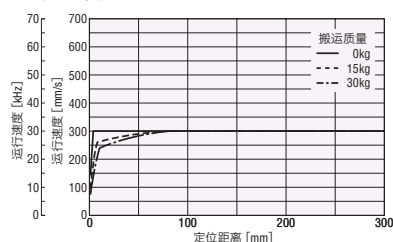
● **EAC4 : 折返型 带轴导轨 (外壳) AC电源输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

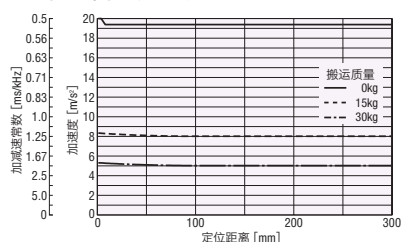
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

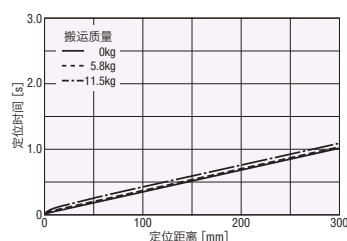


● 定位距离—加速度

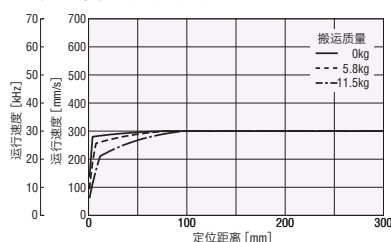


◇ 垂直方向安装时

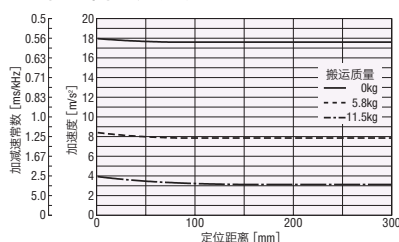
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

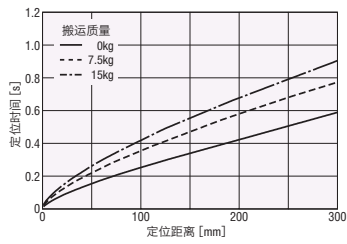


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

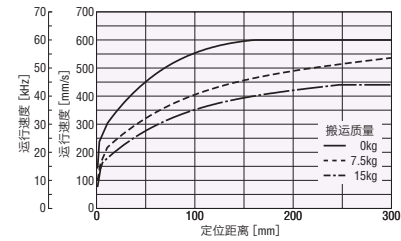
● **EAC4：直线型 带轴导轨（外壳） DC24V输入 导程：12mm**

◇ 水平方向安装时

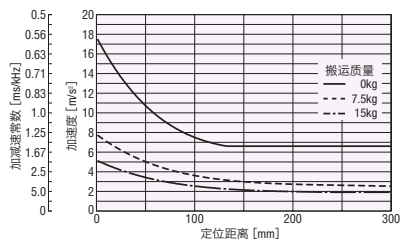
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

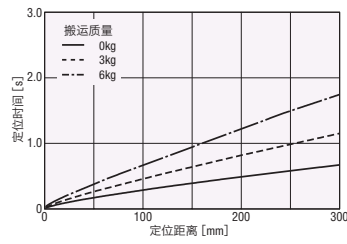


● 定位距离—加速度

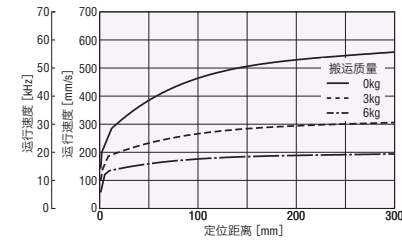


◇ 垂直方向安装时

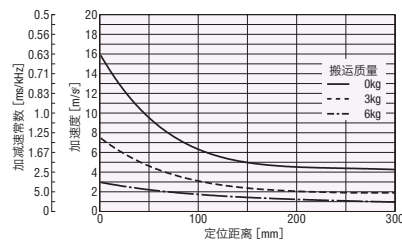
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



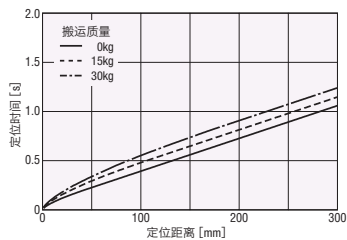
● 定位距离—加速度



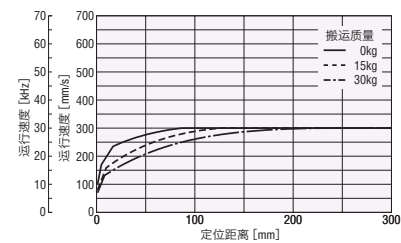
● **EAC4：直线型 带轴导轨（外壳） DC24V输入 导程：6mm**

◇ 水平方向安装时

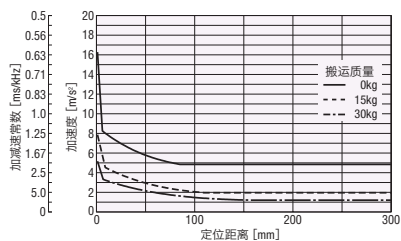
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

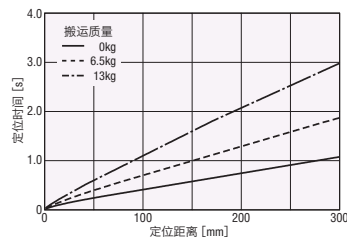


● 定位距离—加速度

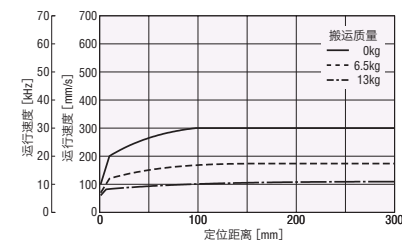


◇ 垂直方向安装时

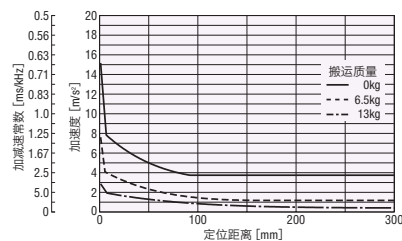
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

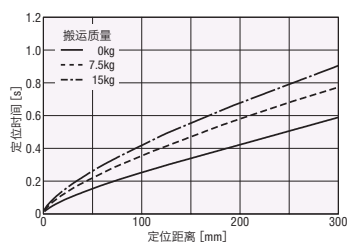


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

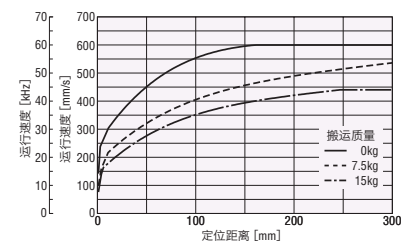
● **EAC4 : 折返型 带轴导轨 (外壳) DC24V输入 导程 : 12mm**

◇ 水平方向安装时

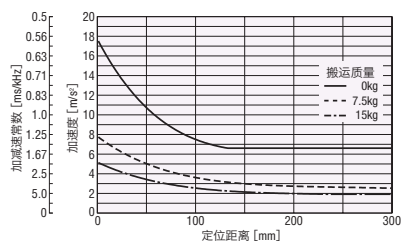
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

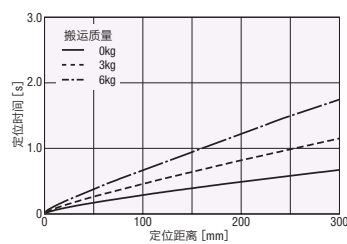


● 定位距离—加速度

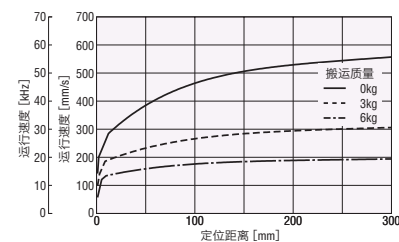


◇ 垂直方向安装时

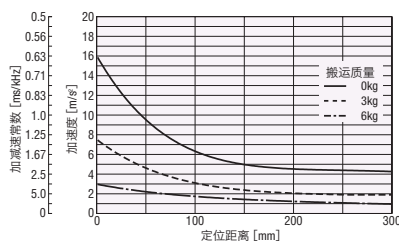
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



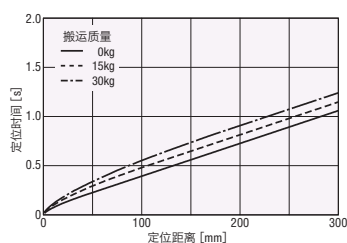
● 定位距离—加速度



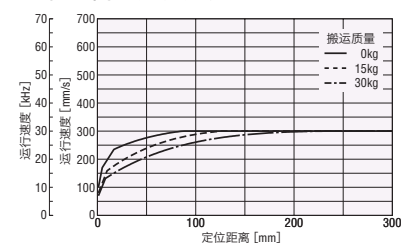
● **EAC4 : 折返型 带轴导轨 (外壳) DC24V输入 导程 : 6mm**

◇ 水平方向安装时

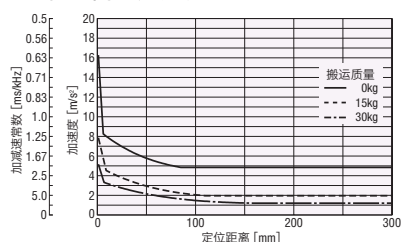
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

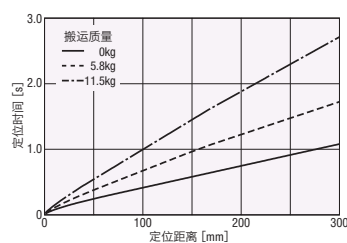


● 定位距离—加速度

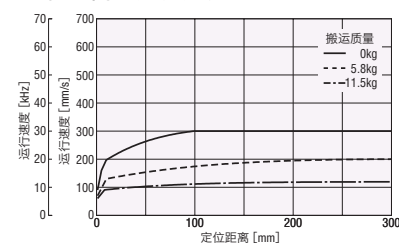


◇ 垂直方向安装时

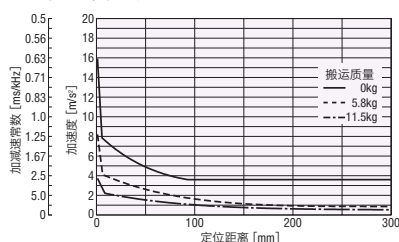
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

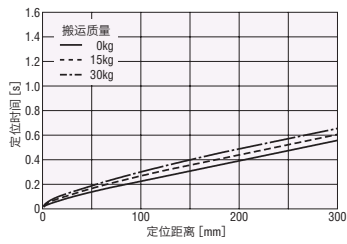


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为 0.01mm 时的数值。

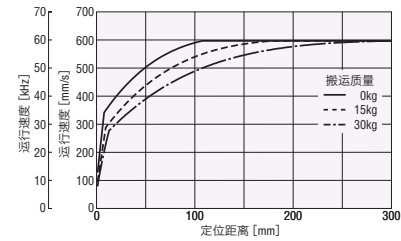
● **EAC6**：直线型/折返型 带轴导轨（外壳） AC电源输入 导程：12mm

◇ 水平方向安装时

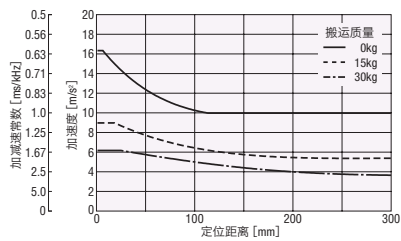
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

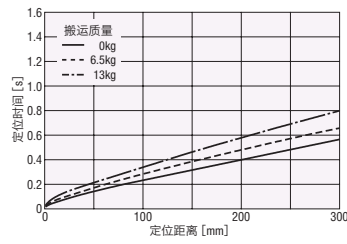


● 定位距离—加速度

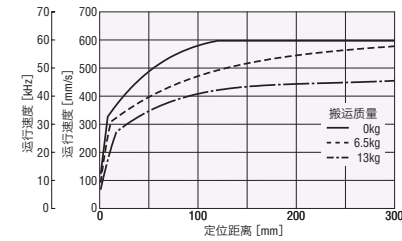


◇ 垂直方向安装时

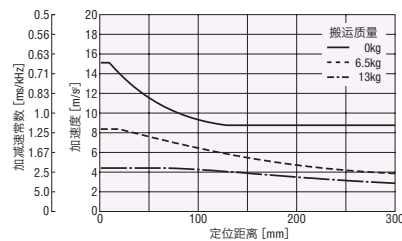
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



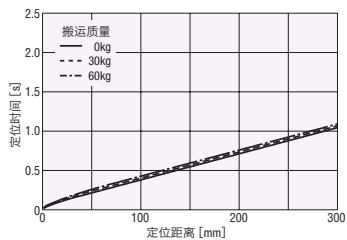
● 定位距离—加速度



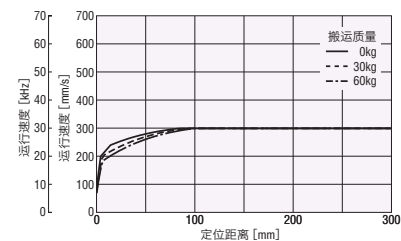
● **EAC6**：直线型/折返型 带轴导轨（外壳） AC电源输入 导程：6mm

◇ 水平方向安装时

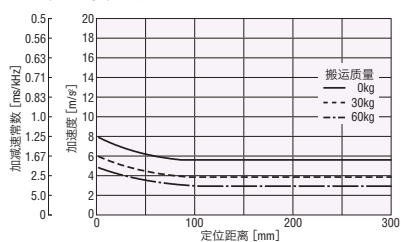
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

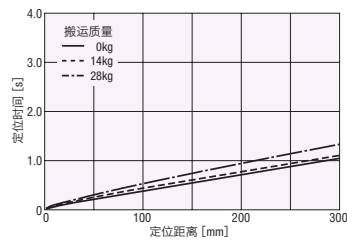


● 定位距离—加速度

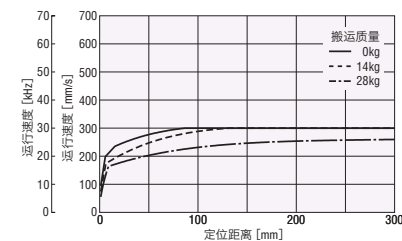


◇ 垂直方向安装时

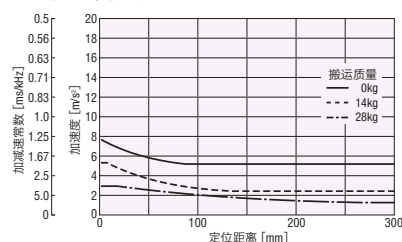
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度

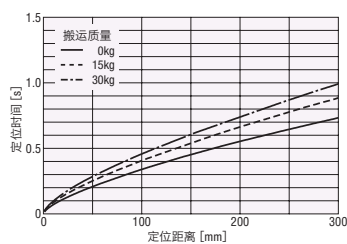


● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。

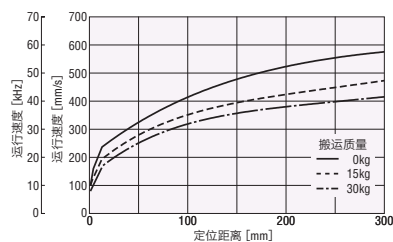
● **EAC6**：直线型/折返型 带轴导轨（外壳） DC24V输入 导程：12mm

◇ 水平方向安装时

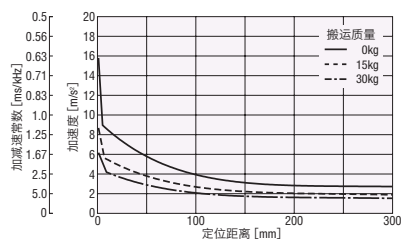
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

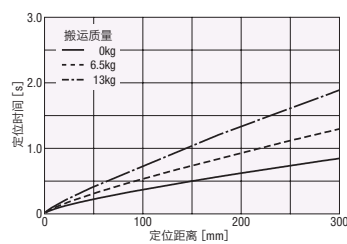


● 定位距离—加速度

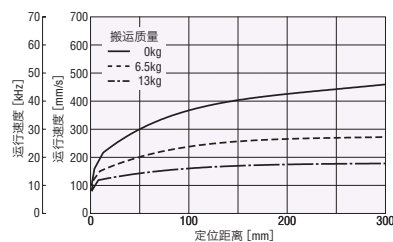


◇ 垂直方向安装时

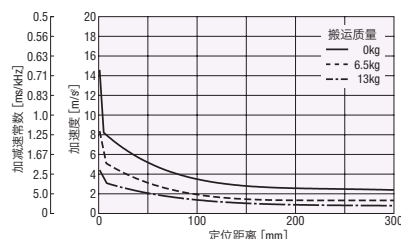
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



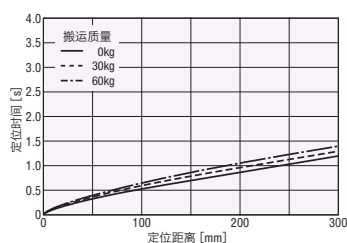
● 定位距离—加速度



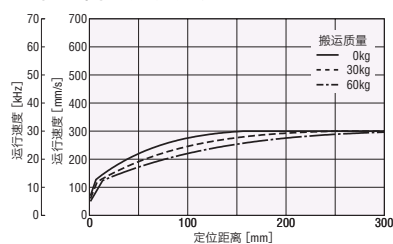
● **EAC6**：直线型/折返型 带轴导轨（外壳） DC24V输入 导程：6mm

◇ 水平方向安装时

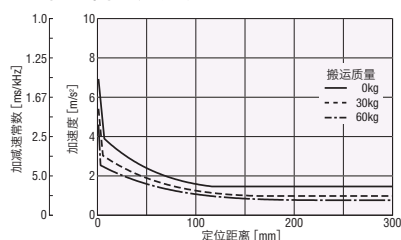
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度

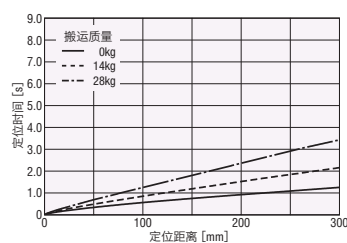


● 定位距离—加速度

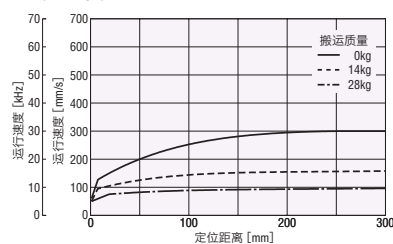


◇ 垂直方向安装时

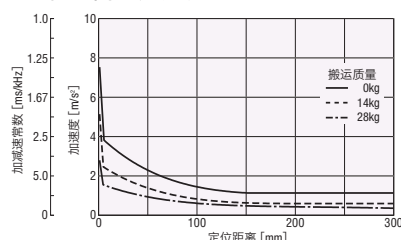
● 定位距离—定位时间



● 定位距离—运行速度



● 定位距离—加速度



● 以上图表中的运行速度 [kHz]、加减速常数 [ms/kHz] 的数值是电动缸的最小移动量设定为0.01mm时的数值。