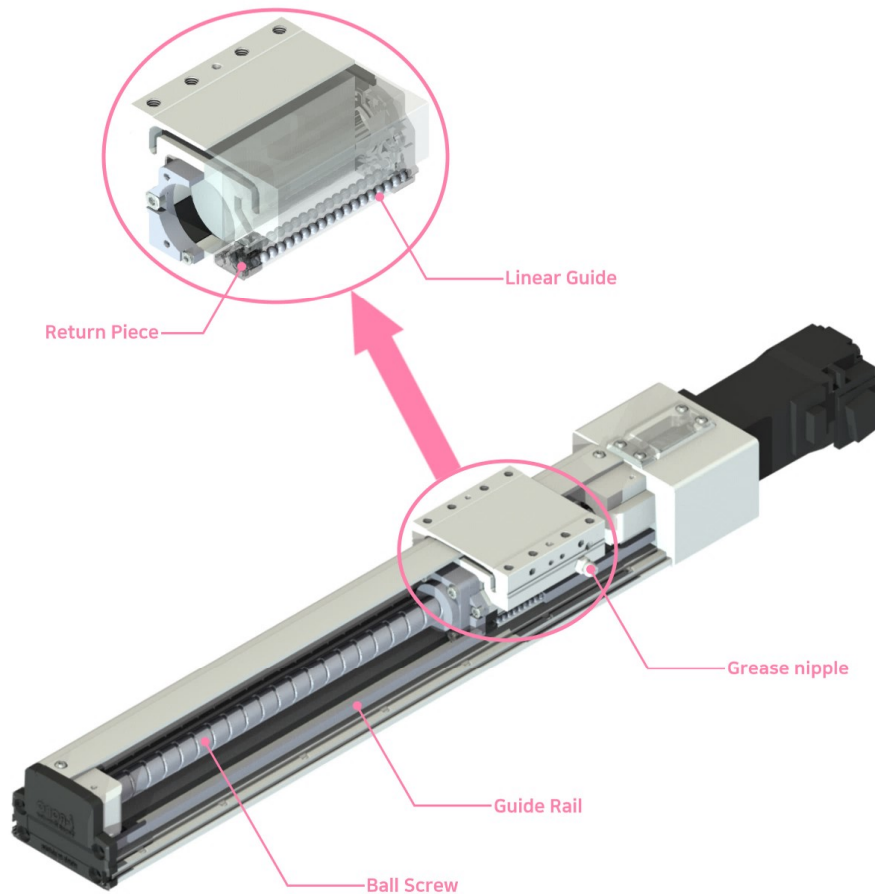


i-ROBO Smart Actuator

PA60

▶ Built-in LM Guide TYPE ▶ Base size : 60 ▶ Standard stroke maximum 600mm



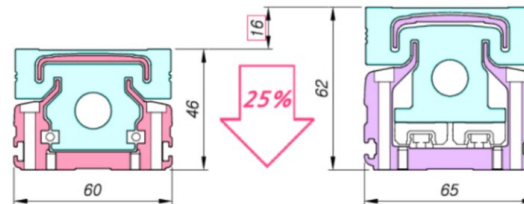
■ Compact Design

- Linear Guide Rail과 당사 차폐 로봇의 특징을 모듈화 시킨 컴팩트한 구조

A compact structure that combines a built-in linear guide rail and our shielded actuator into a single module

- Base와 Slide Block에 Linear Guide Rail을 일체화 하여 자사 직교로봇 대비 약 25% 낮게 설계, 제작

It is designed and manufactured to be about 25% lower than our cartesian robot by integrating the Linear Guide Rail, Base, and Slide Block



■ High accuracy, high rigidity

- 자체 정밀 연삭 공정을 통해 고정도 실현 및 예압 조정 가능

High accuracy and adjustable ball clearance through the precision grinding process of the linear

- Base의 강성을 높이고 최적의 볼 배치로 고강성 실현

Increase the rigidity of the base and realize high rigidity through optimal ball placement & alignment

■ Structure of Base

- 내부 보호를 위한 차폐 형태의 고강성 컴팩트한 구조 (차폐형 BASE 구조)

A Shielded high-rigidity compact structure for inner protection (Shielded Base Structure)

- 상면 카운터 홀을 이용하여 커버 등의 외장 부품을 떼어내지 않고 설치 가능한 구조

The body can be installed using the upper counter hole without removing the covers and other external components

- 하부 탭을 사용하여 다양한 조합이 가능하도록 설계

Using the lower tap allows the structure to be configured in different combination

■ Grease Lubrication

- Slide Block에 Grease nipple 장착으로 손쉬운 급유 가능

Easy lubrication by mounted grease nipple on the slide block

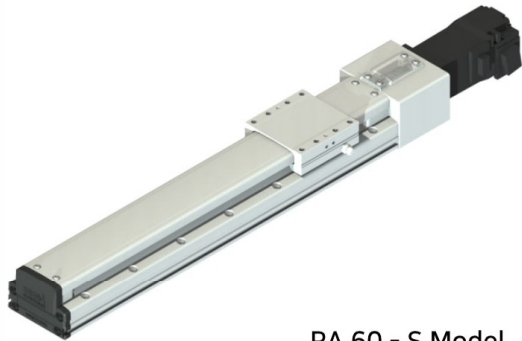
■ Structure of Linear Guide

- 4점 접촉 Built-in LM-Guide 방식의 Actuator

4-point contact built-in LM-guide type actuator

- 4점 접촉구조의 고정도 및 고신뢰성 확보

Securing high precision and high reliability of the 4-point contact structure



PA 60 - S Model

PA 60 Model

- ▶ Ball Screw Lead : 5, 10, 20 mm 표준 적용
- ▶ Body Size : 60 mm / Stroke : 50 ~ 600 mm 표준 사양

○ Ordering method

PA 60

Model

①

Lead

05 : 5 mm
10 : 10 mm
20 : 20 mm

②

Stroke

50 : 50 mm
600 : 600 mm

S

Type

S : Straight
PL : Parallel Left
PR : Parallel Right
PB : Parallel Bottom

+

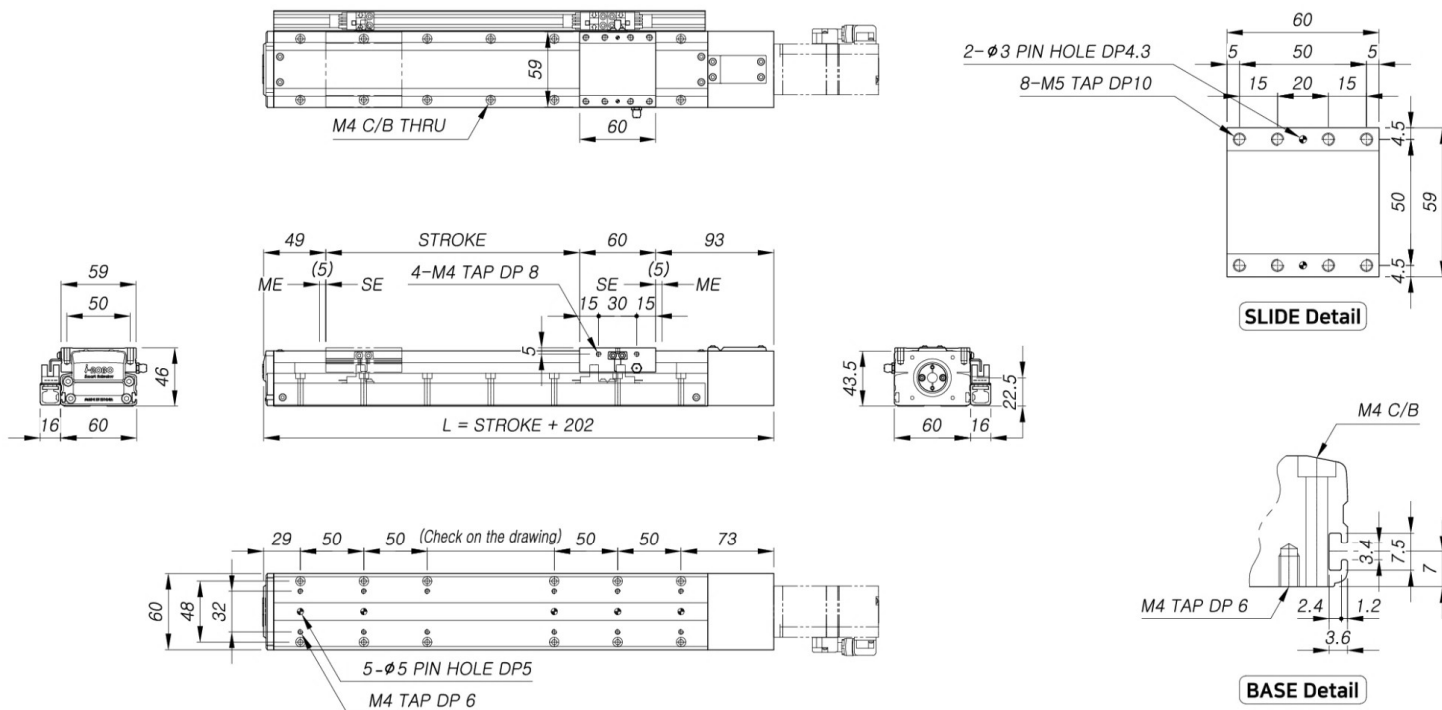
③

Sensor 수량 및 방향

☐ QL : Sensor Left
☐ QR : Sensor Right

R

○ Dimension (치수)



② 스트로크에 따른 길이 및 무게 (센서포함)

	Unit	□ 50	□ 100	□ 150	□ 200	□ 250	□ 300	□ 350	□ 400	□ 450	□ 500	□ 600
L	mm	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	802
Weight	kg	1.9	2.1	2.3	2.4	2.6	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.9

① Basic Specification

Screw Lead	□ 05	□ 10	□ 20
Ball Screw	ø12 (정밀전조)		ø12 (연삭C7)
Max Speed	250 mm/s [at 3000 rpm]	500 mm/s [at 3000 rpm]	1000 mm/s [at 3000 rpm]
Max Load	수평 (X) 25 kg 벽면 (Y) 18 kg 수직 (Z) 8 kg	20 kg 12 kg 6 kg	6 kg 5 kg 4 kg
Repeatability	± 0.005 mm		

주) 상기 수치는 Mitsubishi HG-KR13(100W)을 기준으로 작성된 참고 수치 이므로, 사용하는 모터에 따라 달라질 수가 있습니다.

○ 모터 사양

SERVO	MITSUBISHI	□ HG-KR 053 / 13
	YASKAWA	□ SGMJV-A5 / 01
	Panasonic	□ MSMD-5A / 01
	RS Automation	□ CSMT-A5 / 01
STEP	Cool Muscle	□ 17 S30A / L30A
	FASTECH	□ EzM-42
	Oriental	□ PK-54
	Autonics	□ ASC-46
	Autonics	□ AK-42

주) 기재되어 있는 모터 외 제품은 i-ROBO로 문의 바랍니다.

③ 센서 수량 및 구성 부품

수 량	□ 1S	□ 2S	□ 3S
사 양	OMRON EE-SX674		
구 성	센서 / 브라켓 / 도그 / 레일		