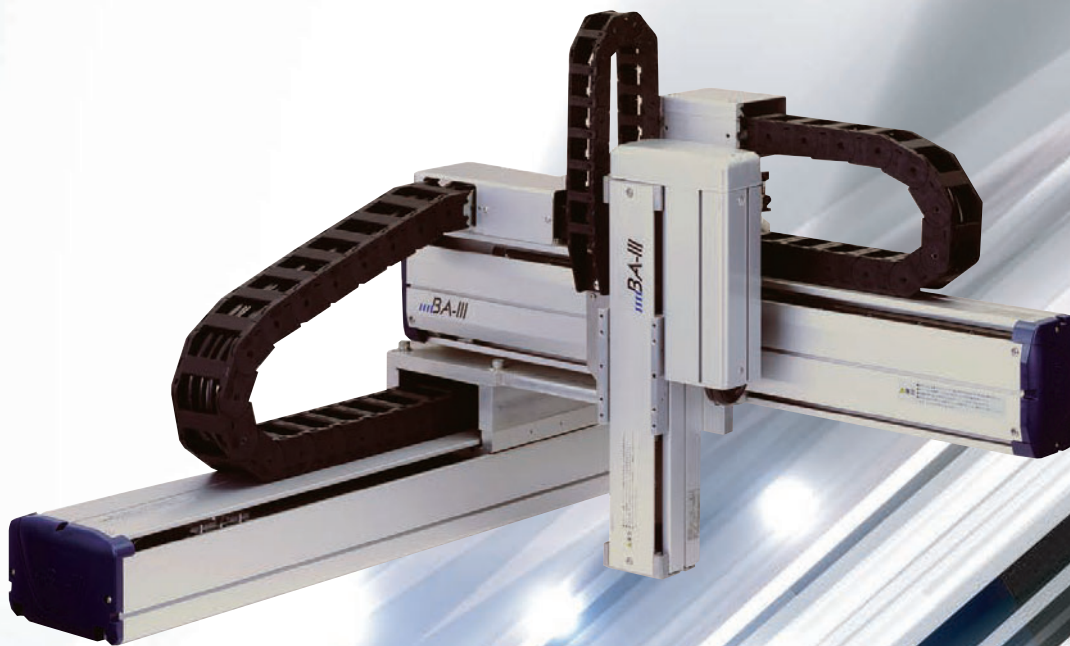


Shibaura Machine

**COMPO ARM**  
ARM ROBOT

**BA-III** SERIES



直交ロボット「コンポアーム」は、1986年に販売を開始し、「高い信頼性」と「使い易さ」を特長として、これまで、多くのお客様にご採用頂き、現在も様々な生産ラインの中で活躍しています。

新商品のBAⅢシリーズは、従来のBAⅡの特長を継承しながら、更に「使い易さ」の面で、機能アップを図りました。単軸から直交軸(2~4軸)まで、豊富なバリエーションをラインナップし、今後も皆様のご要求にお応えしていきます。

## ●高荷重

<最大可搬質量>

単軸仕様:水平250kg・垂直100kg、X-Y2軸組合せ仕様:100kg \*BE60Jボールネジ駆動の場合

## ●長ストローク

<最大ストローク>

最大ストローク:4450mm対応可能 \*BE60Jタイミングベルト駆動の場合

## ●ハイタクト

<最大速度>

ボールネジ駆動:1200mm/s、タイミングベルト駆動:2000mm/s

## ●高精度

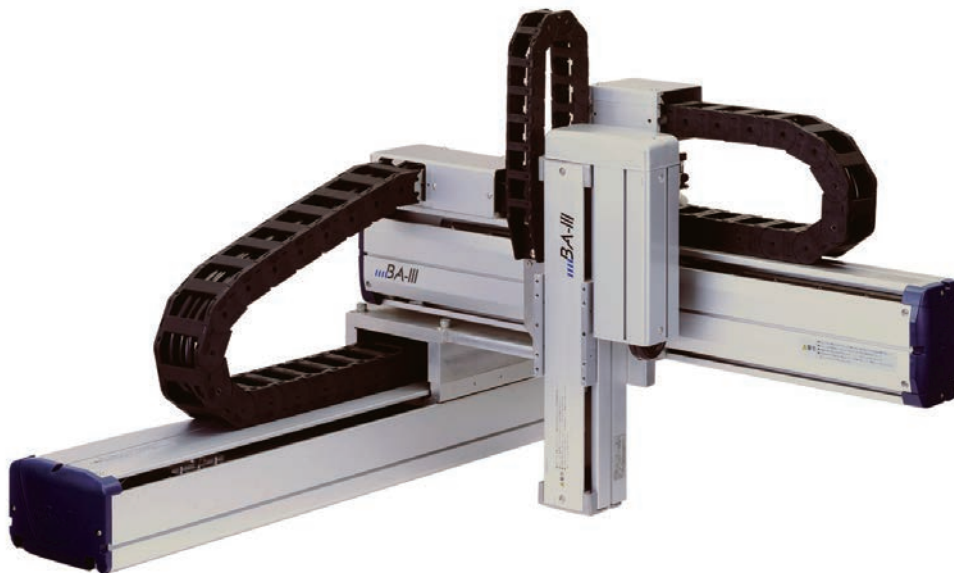
<位置繰り返し精度>

ボールネジ(研削ボールネジC7級)駆動:±0.01mm、タイミングベルト駆動:±0.04mm

## ●全機種アブソリュート仕様

原点復帰不要なACサーボモータ(アブソリュート仕様)を搭載

## ロボット本体 特長



**BA-Ⅲシリーズは  
さらに使い易さを追求!**

- LMガイド、ボールネジに無給油シールを採用したことで、長期メンテナンスフリーとなりました。
- コンパクトなACサーボモータ搭載により、軸全長が短くなりました。
- ストロークの長い機種を追加し、ロボットの作業範囲が拡大しました。

## コントローラ 特長



CA25-M10



CA25-M40  
CA25-M80



4軸仕様時

### 機能アップ！！

- 高性能サーボ制御エンジンを採用し、**複雑なシーリング作業も対応可能**となりました。
- 高荷重（モータ容量750W対応）専用のコントローラをラインナップし、**高荷重タイプのコストダウン**が実現できました。
- 1軸分のドライバを内蔵したマスターユニットは、**最大制御軸数が4軸**（従来機種は2軸）まで可能なため、従来、3,4軸組合せ時必要であった高機能マスターユニットが不要となり、**コストダウンと省スペース化**が実現できました。
- コントローラの処理速度が向上**し、更なるサイクルタイム短縮が実現できました。
- 「外部ポイント指定モード」が機能アップ**し、位置決め完了後、ポイントテーブルNoの外部出力が可能となりました。  
※「外部ポイント指定モード」は、命令後を使用せず、PLC等からの出力信号によって、位置決め動作をさせる運転モードです。

## CONTENTS

製品ラインナップ	2
機種選定	7
単軸仕様	8
2軸組合せ	11
3軸組合せ	13
4軸組合せ	15
アプリケーション例	16
本カタログをご覧になる前に	17
カタログの基本用語について	18
単軸仕様、直交軸仕様のご選定	19
単軸仕様	21
ボールネジタイプ	22
タイミングベルトタイプ	36
R軸（回転軸）	50
プッシュロッドタイプ	52
直交軸仕様	55
2軸仕様 X-Y 組合せ	56
X-Z 組合せ	77
Y-Z 組合せ	89
Z-Y 組合せ	102
3軸仕様 X-Y-Z 組合せ	113
4軸仕様 X-Y-Z-R 組合せ	134
軸関係部品	143
構成部品、オプション	144
制御系部品	163
コントローラ、オプション他	164
技術資料	197
軸関係、制御系部品	198
タクトタイム計算方法	222











## 【直交軸仕様】代表例

他、多種組合せの対応が可能です。

### ■ 2軸 X-Y形

機種選択: 11ページ  
掲載: 56~76ページ



### ■ 2軸 X-Z形

機種選択: 11ページ  
掲載: 77~88ページ



### ■ 2軸 Y-Z形

機種選択: 12ページ  
掲載: 89~101ページ



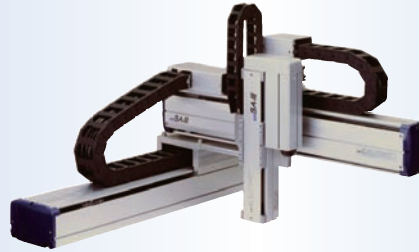
### ■ 2軸 Z-Y形

機種選択: 12ページ  
掲載: 102~112ページ



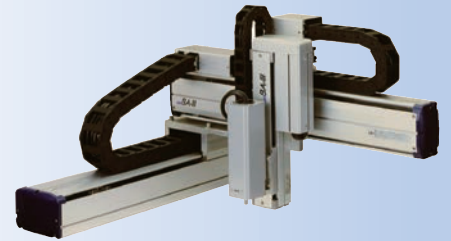
### ■ 3軸 X-Y-Z形

機種選択: 13~14ページ  
掲載: 113~133ページ



### ■ 4軸 X-Y-Z-R形

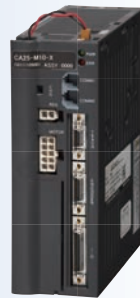
機種選択: 15ページ  
掲載: 134~141ページ



## 【制御系部品】コントローラ

### マスターユニット

掲載: 164~170ページ



CA25-M10



CA25-M40  
CA25-M80

### スレーブユニット

掲載: 171~175ページ



CA25-S10



CA25-S40  
CA25-S80



## [制御系部品]コントローラ

オプションユニット付コントローラ



拡張入出力ユニット付  
掲載:178~179ページ



CC-Linkユニット付  
掲載:180~182ページ



DeviceNetユニット付  
掲載:183~185ページ

## 回生放電ユニット

掲載:186~190ページ



ABSU-2000  
ABSU-4000\*

\*ABSU-4000は下部に  
ファンが取り付けられています。



ABSU-8000

## ティーチングペンダント

掲載:191ページ



TPH-4C

# 機種選定

## 単軸

単軸可搬質量表（水平） . . . . . 8

単軸可搬質量表（垂直、回転） . . . . . 9

## 2 軸

X-Y 2 軸組合せ可搬質量表 . . . . . 11

X-Z 2 軸組合せ可搬質量表 . . . . . 11

Y-Z 2 軸組合せ可搬質量表 . . . . . 12

Z-Y 2 軸組合せ可搬質量表 . . . . . 12

## 3 軸

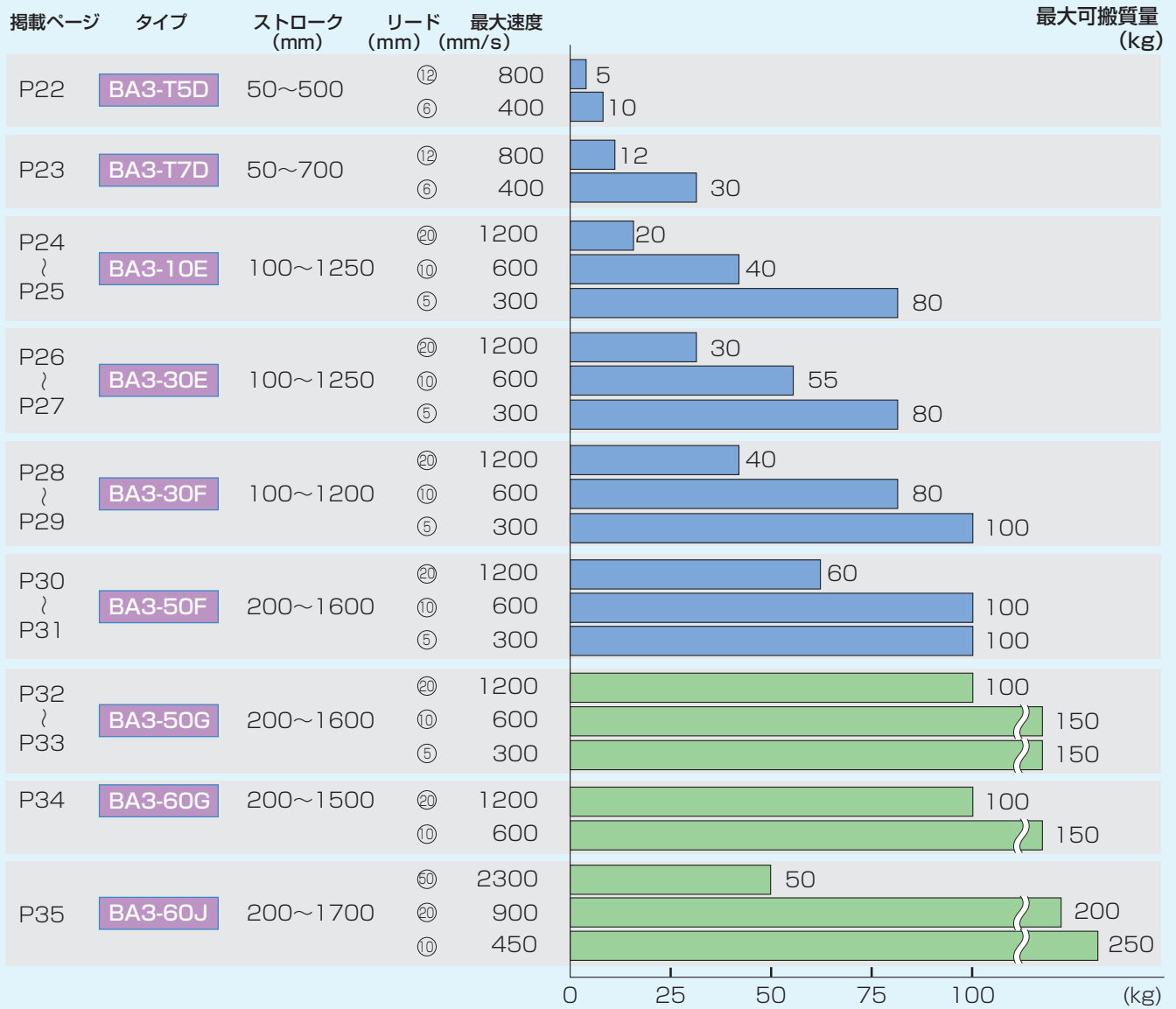
X-Y-Z 3 軸組合せ可搬質量表 . . . . . 13

## 4 軸

X-Y-Z-R 4 軸組合せ可搬質量表 . . . . . 15

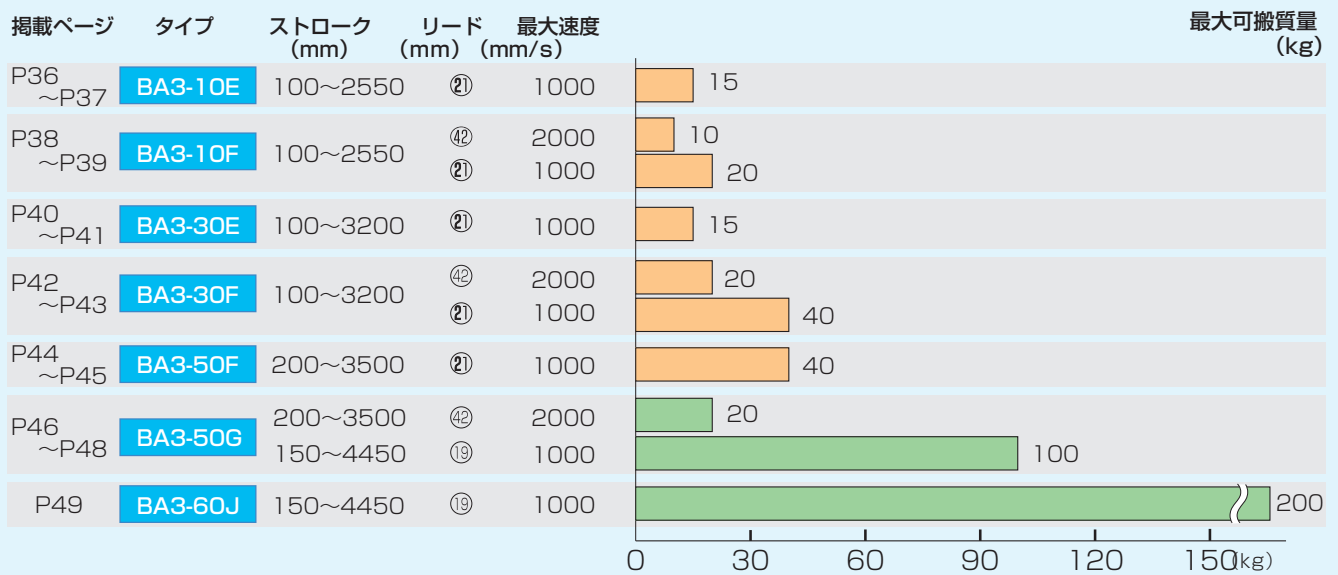
## ■単軸可搬質量表(水平)

### ボールネジ駆動



## ■単軸可搬質量表(水平)

### タイミングベルト駆動

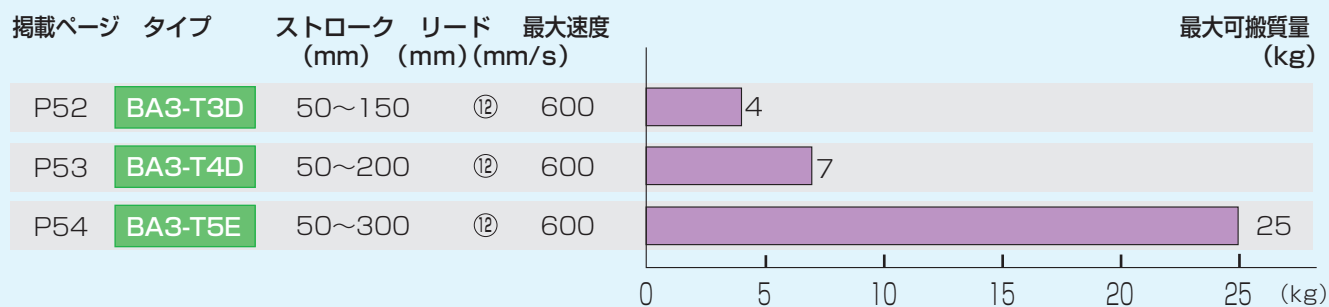


■ は、回生放電ユニットを使用した場合



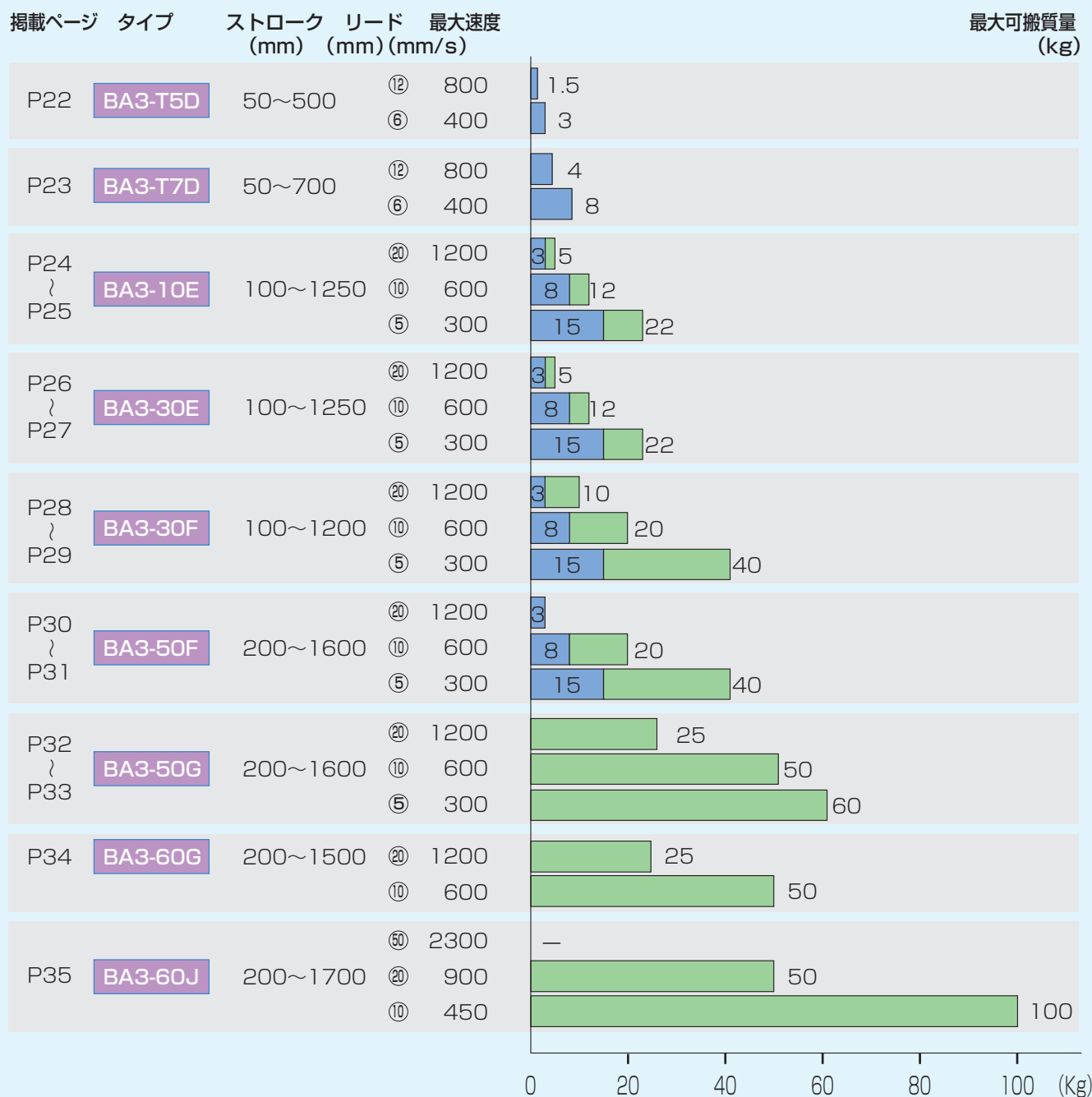
## ■単軸可搬質量表(水平)

### ボールネジ駆動(プッシュロッドタイプ)



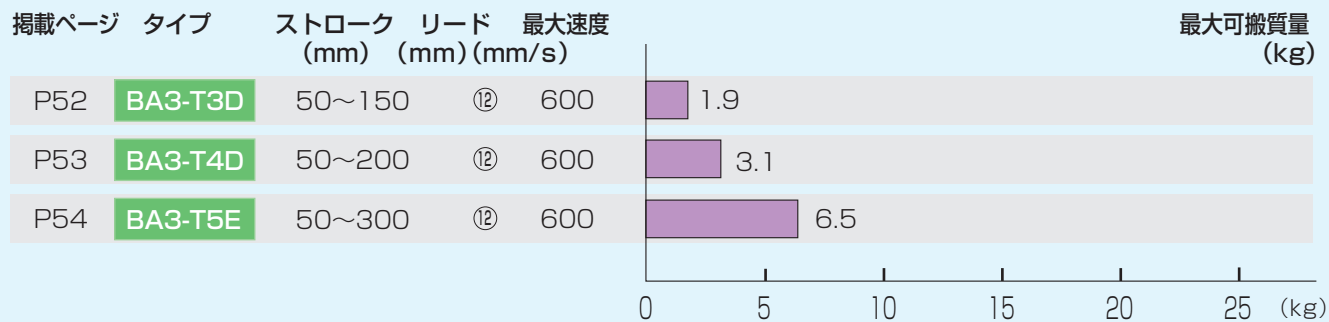
## ■単軸可搬質量表(垂直)

### ボールネジ駆動

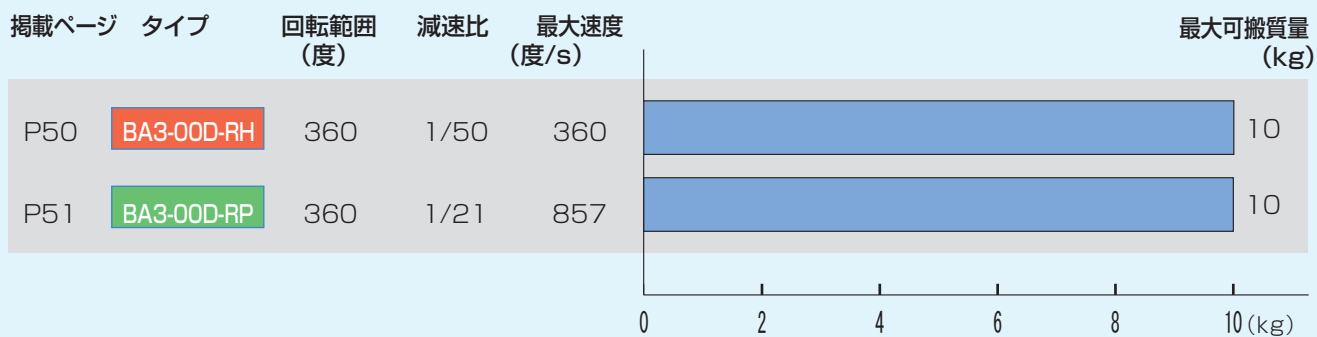


■ は、回生放電ユニットを使用した場合

## ■ 単軸可搬質量表(垂直) **ボールネジ駆動(プッシュロッドタイプ)**

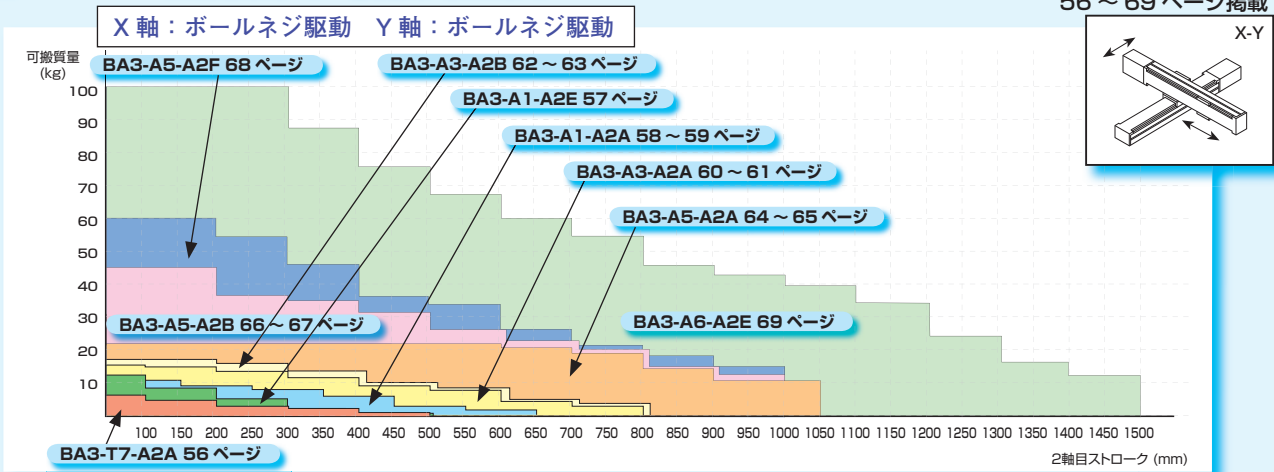


## ■ 単軸可搬質量表(回転) **ハーモニックドライブ** **遊星ギヤ**

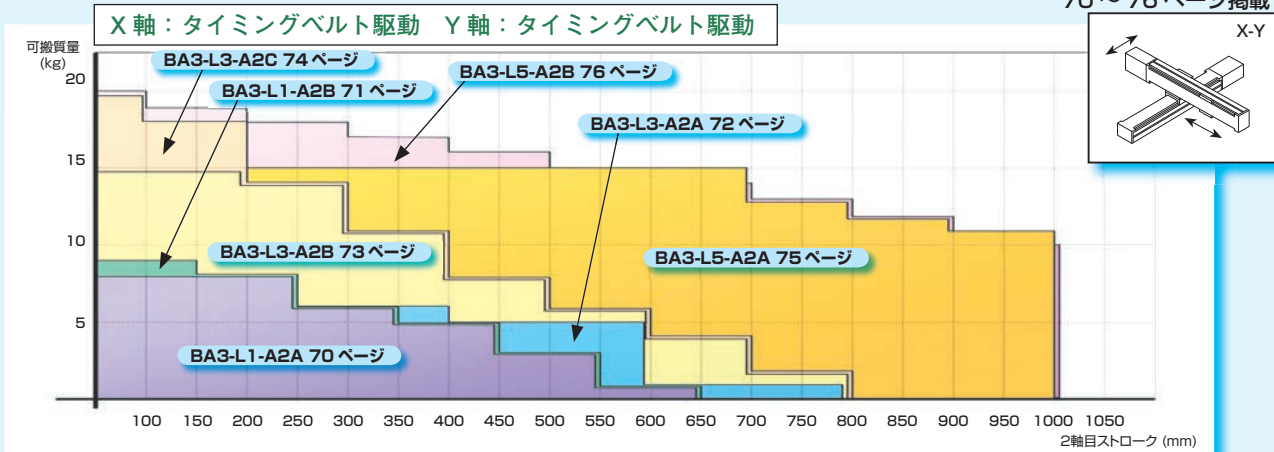


# X-Y 2軸組合せ可搬質量表

56～69ページ掲載

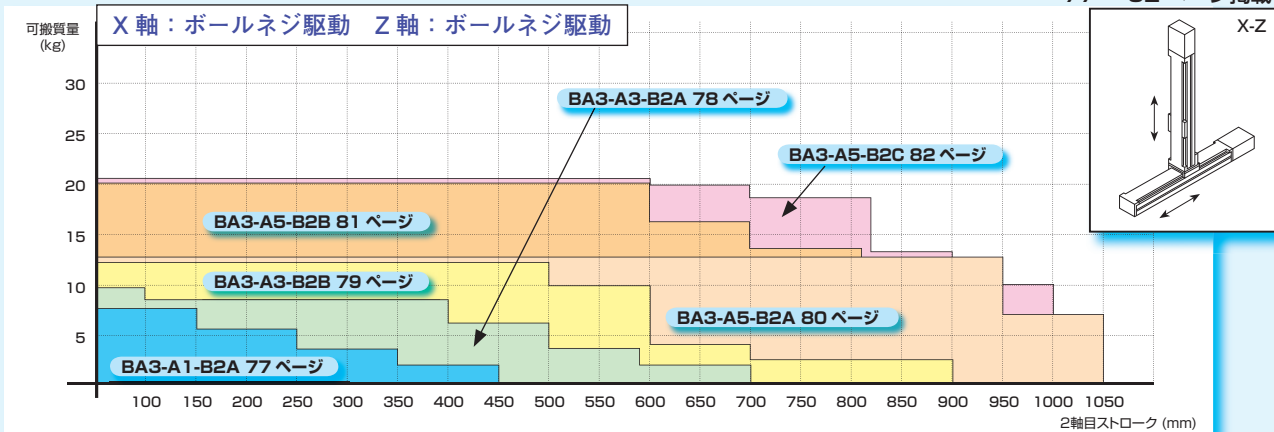


70～76ページ掲載

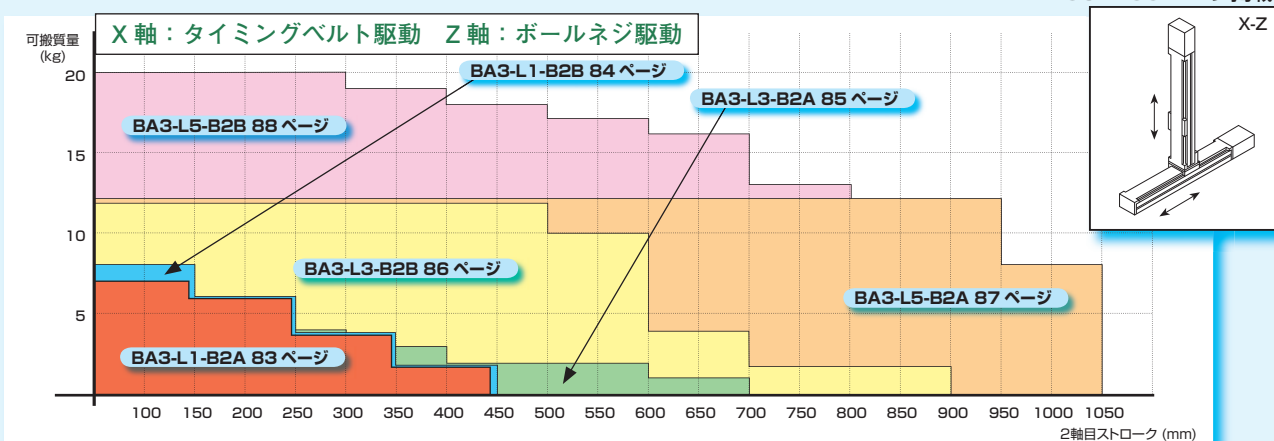


# X-Z 2軸組合せ可搬質量表

77～82ページ掲載

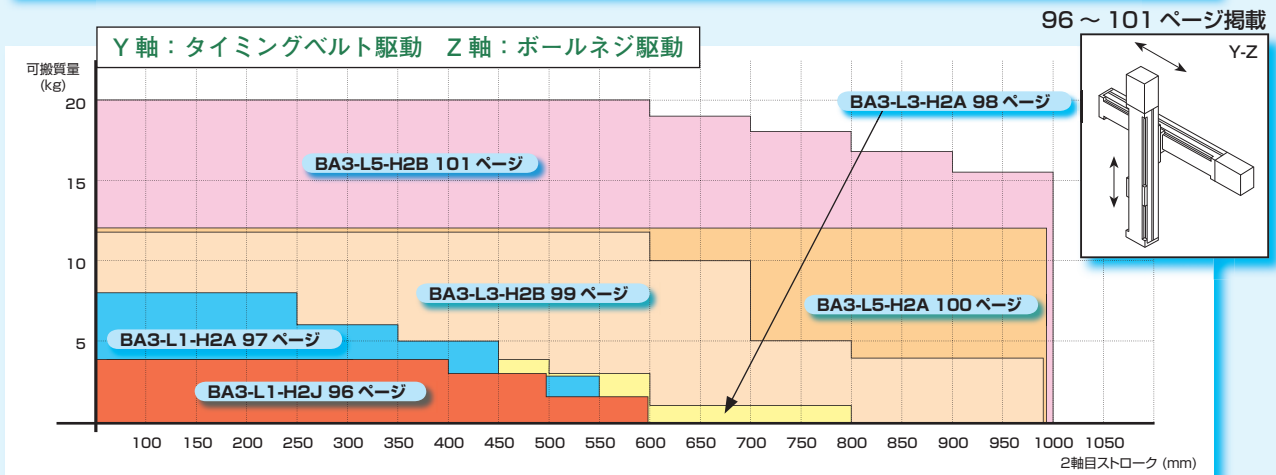
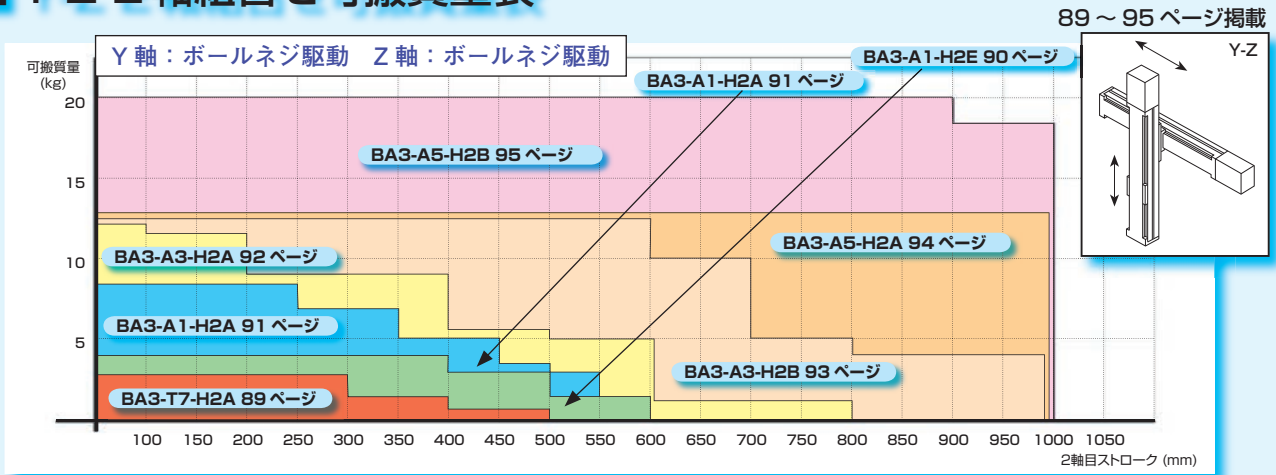


83～88ページ掲載

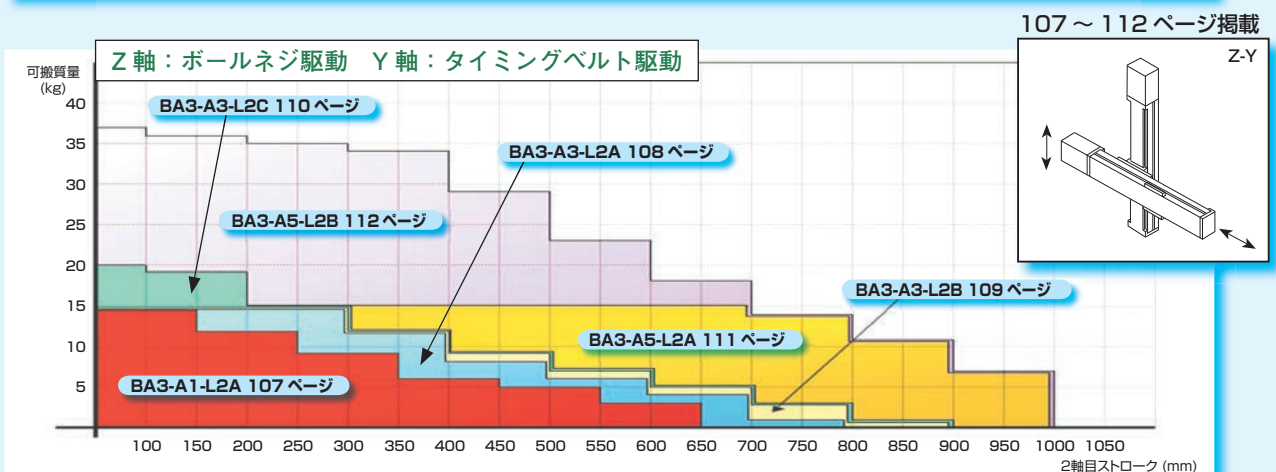
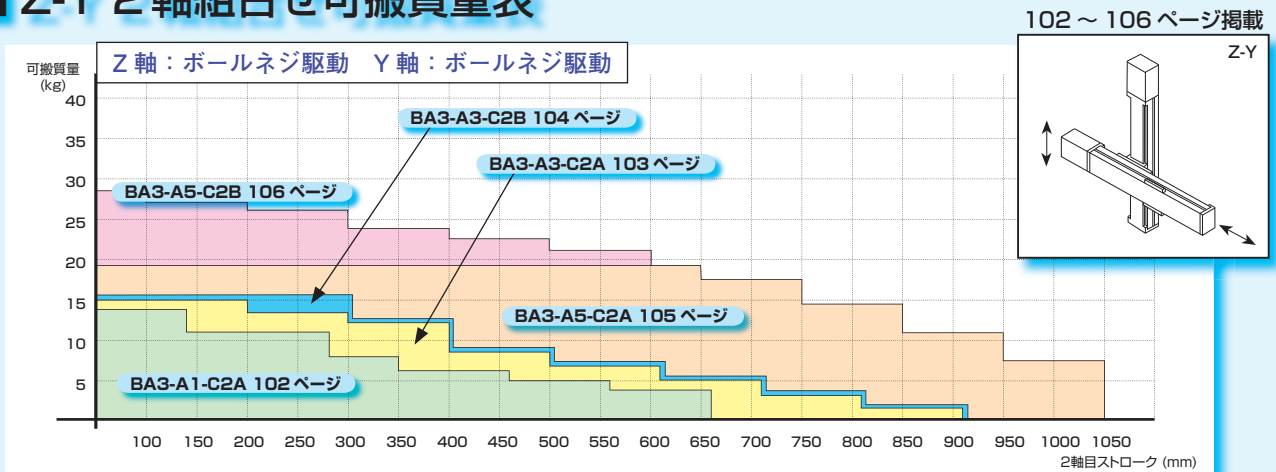




## Y-Z 2軸組合せ可搬質量表



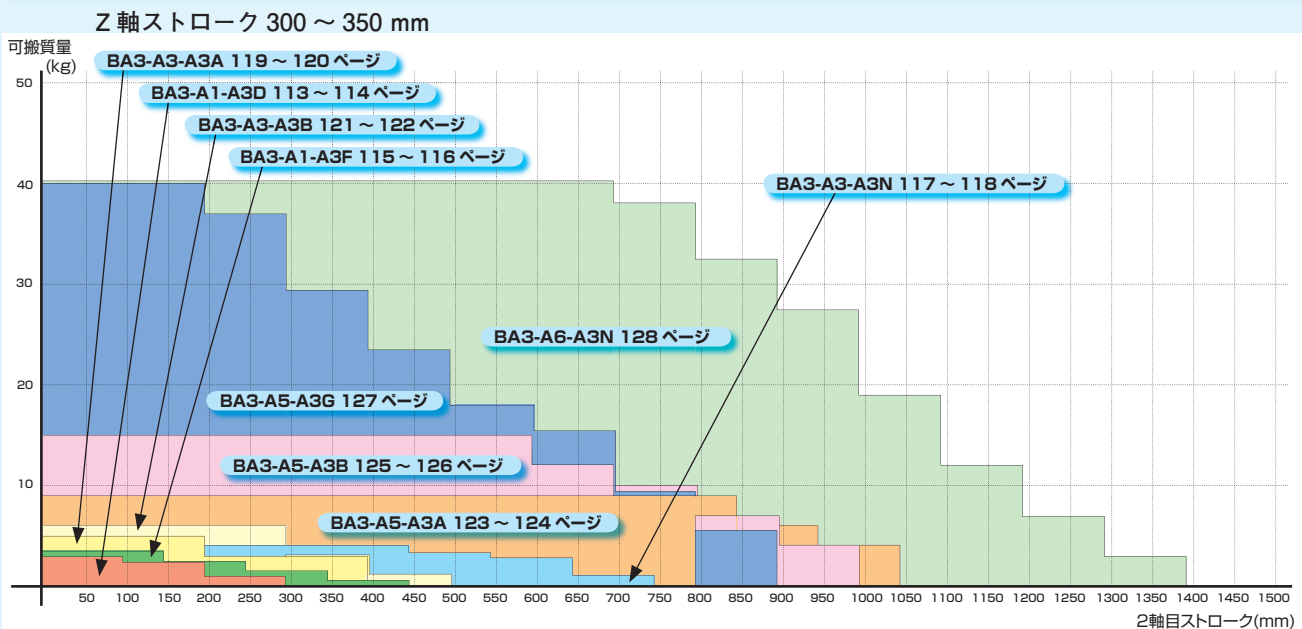
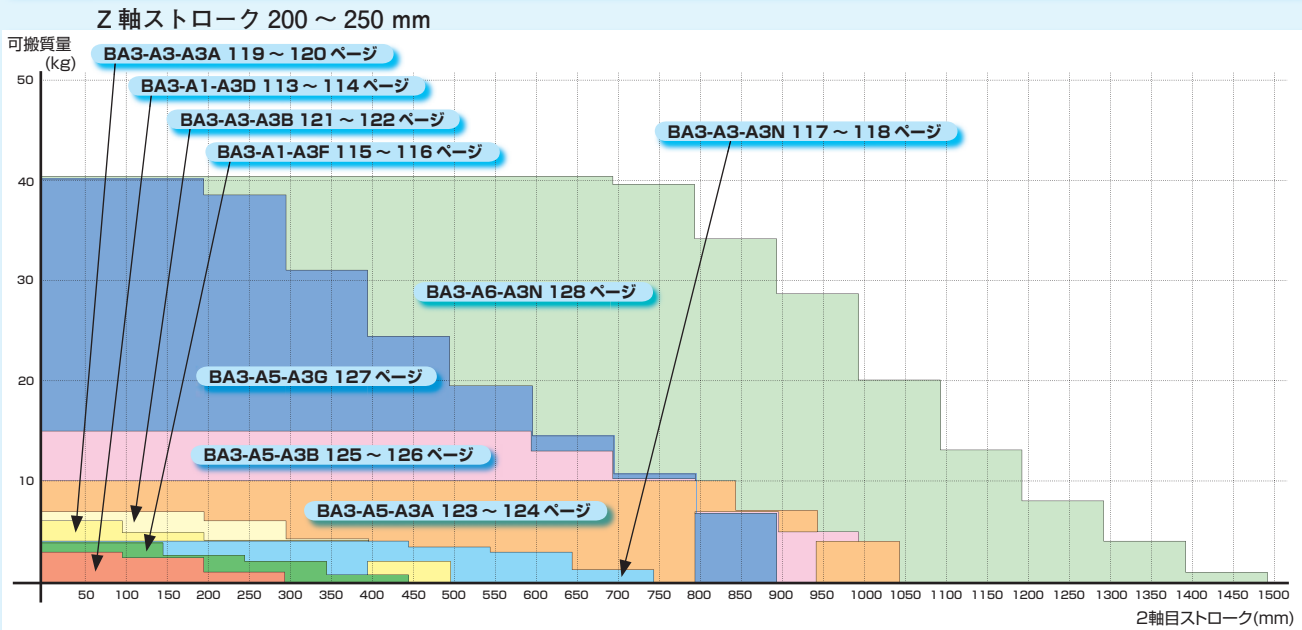
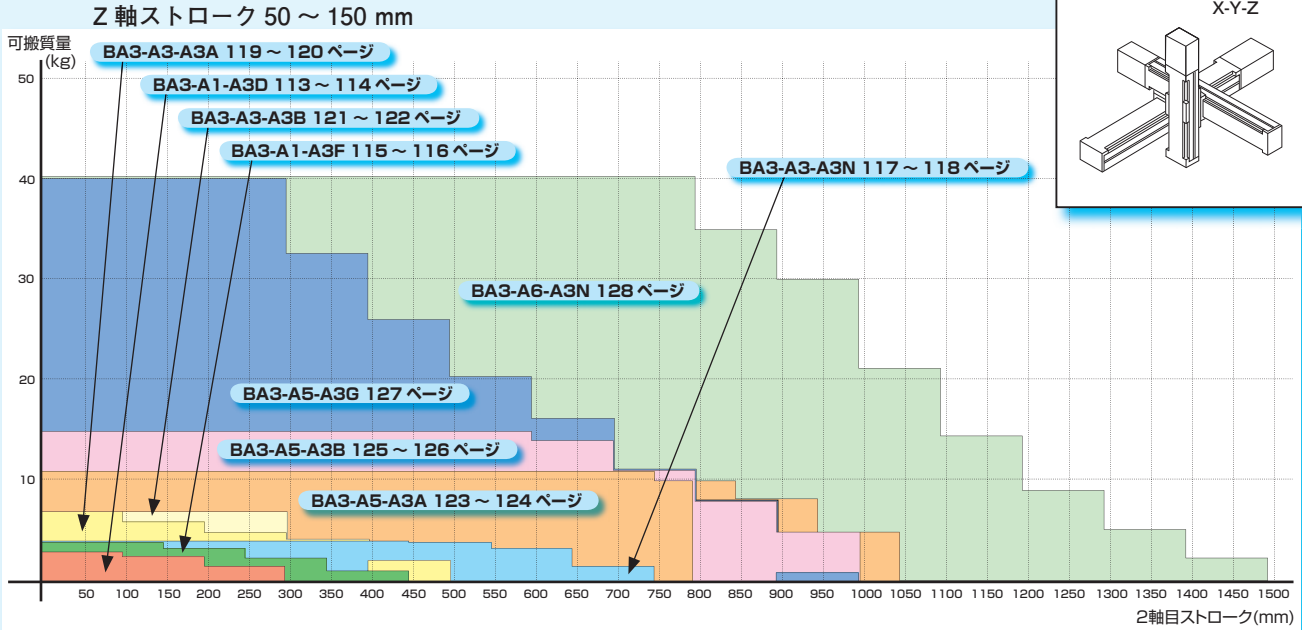
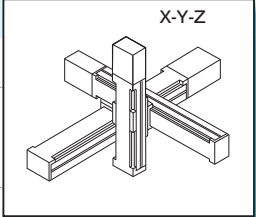
## Z-Y 2軸組合せ可搬質量表



# X-Y-Z 3軸組合せ可搬質量表

X軸：ボールネジ駆動 Y軸：ボールネジ駆動 Z軸：ボールネジ駆動

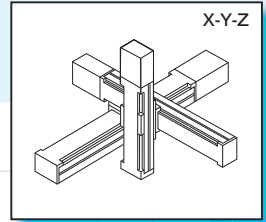
113～128ページ掲載



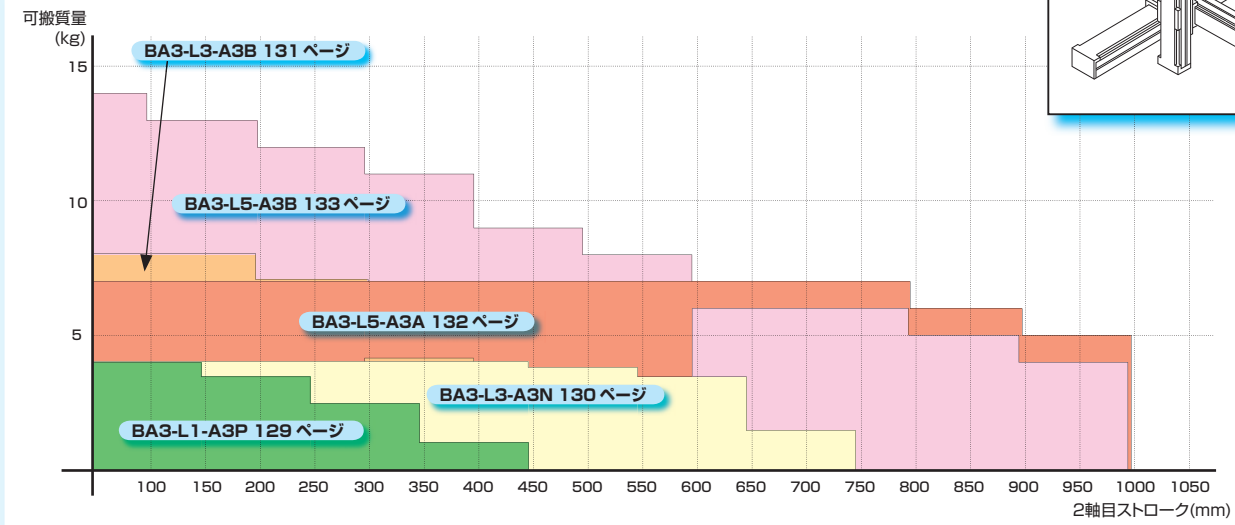
# X-Y-Z 3軸組合せ可搬質量表

X 軸：タイミングベルト駆動 Y 軸：タイミングベルト駆動 Z 軸：ボールネジ駆動

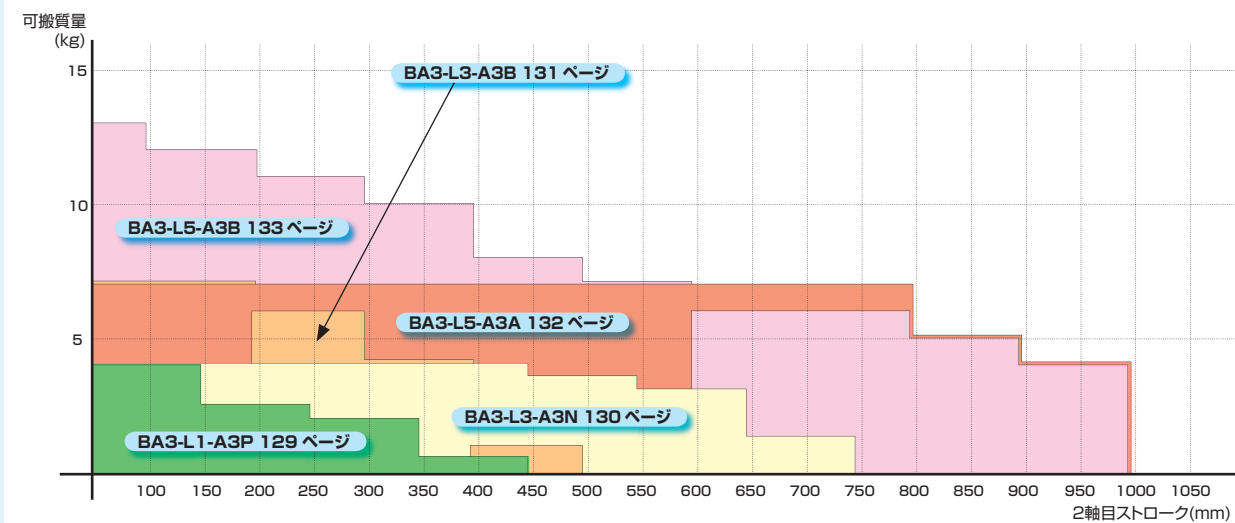
129～133ページ掲載



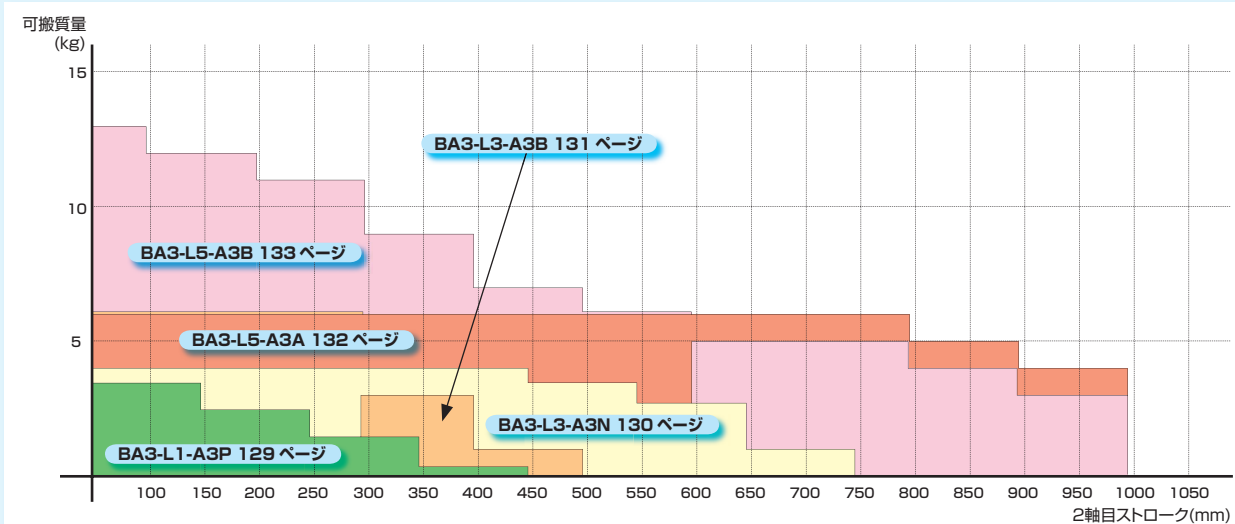
Z 軸ストローク 50～150 mm



Z 軸ストローク 200～250 mm



Z 軸ストローク 300～350 mm

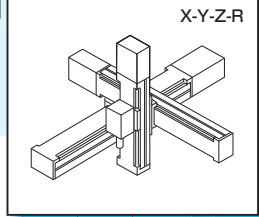




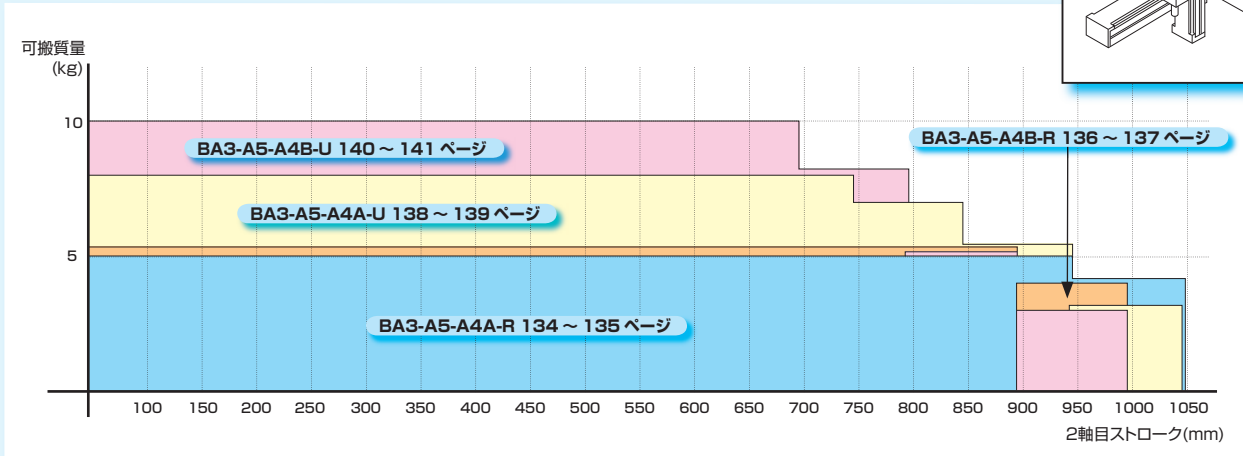
# X-Y-Z-R 4軸組合せ可搬質量表

X軸：ボールネジ駆動 Y軸：ボールネジ駆動 Z軸：ボールネジ駆動 R軸：回転軸

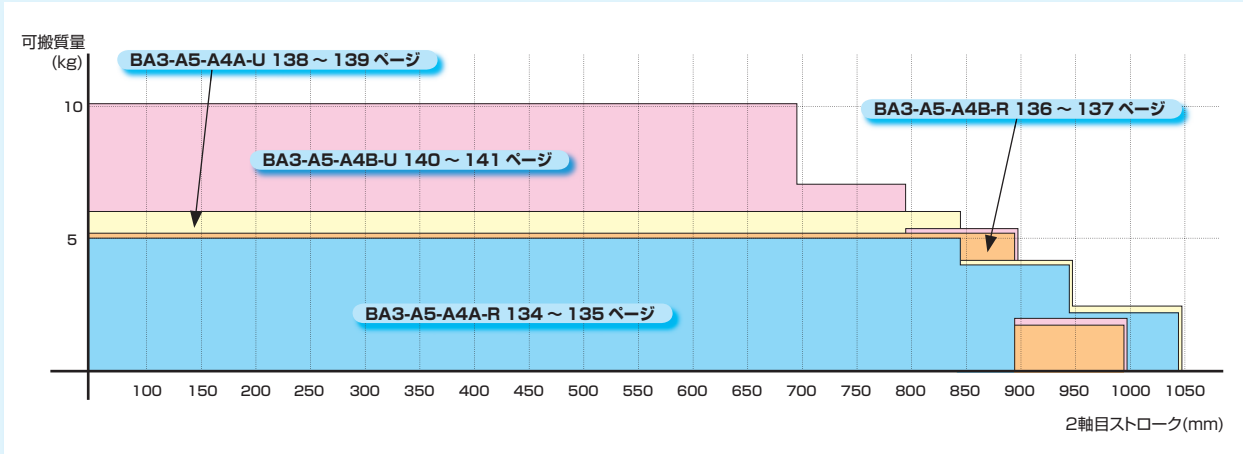
134～141ページ



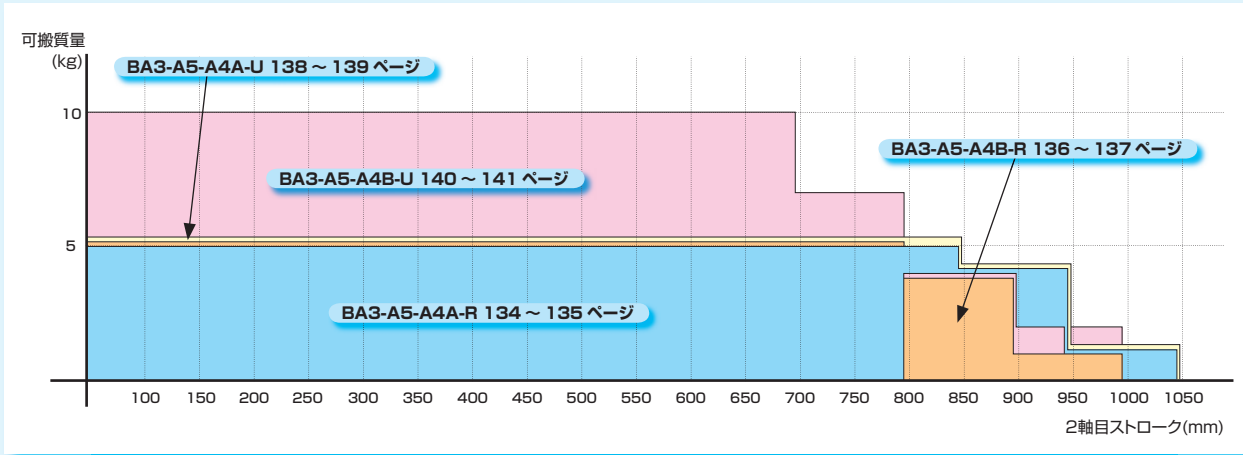
Z軸ストローク 100 mm



Z軸ストローク 200 mm

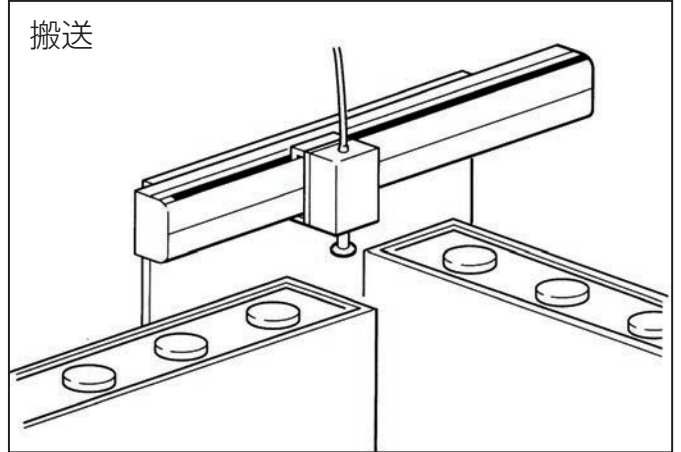


Z軸ストローク 300 mm

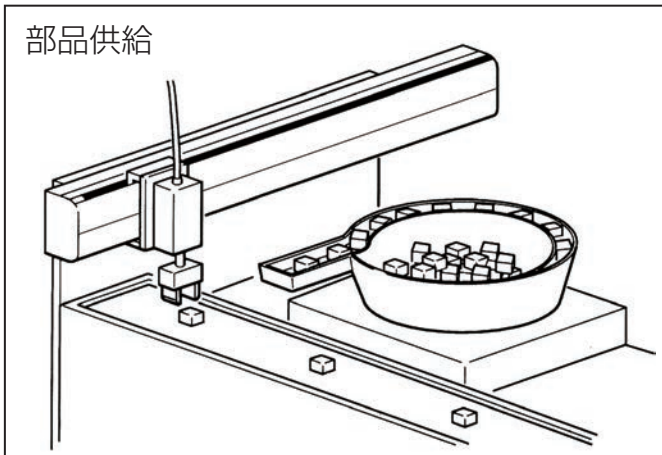


## ■アプリケーション例

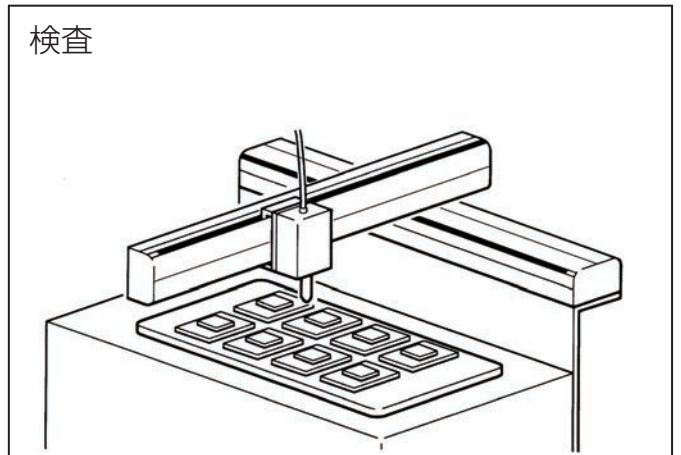
搬送



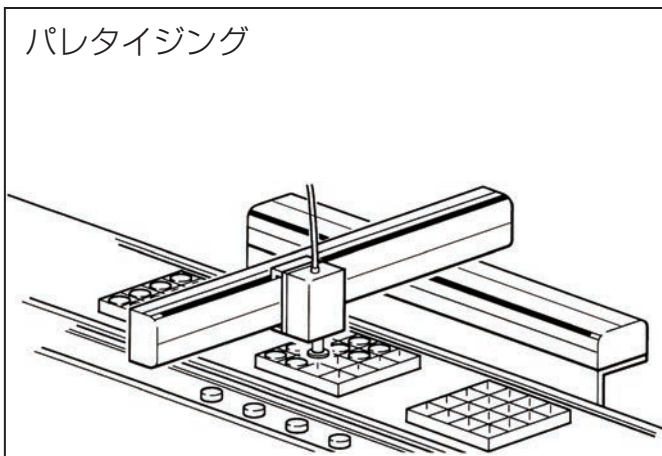
部品供給



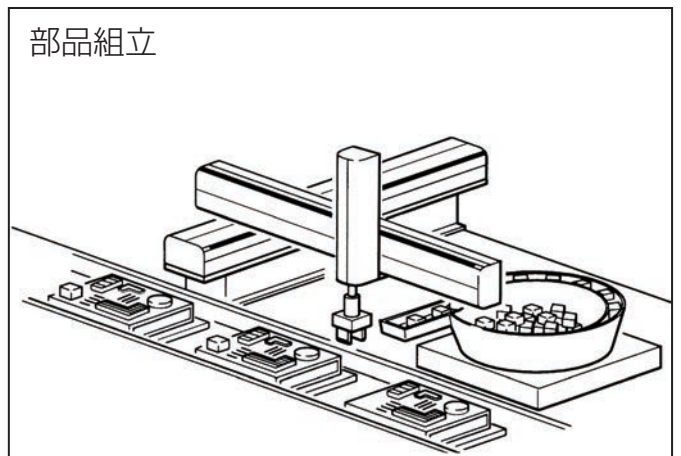
検査



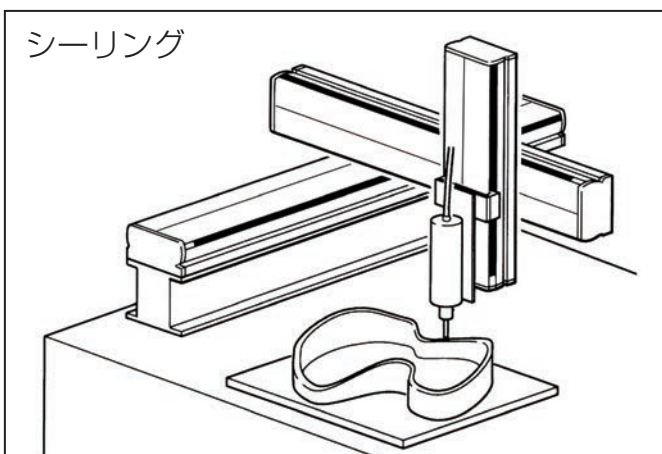
パレタイジング



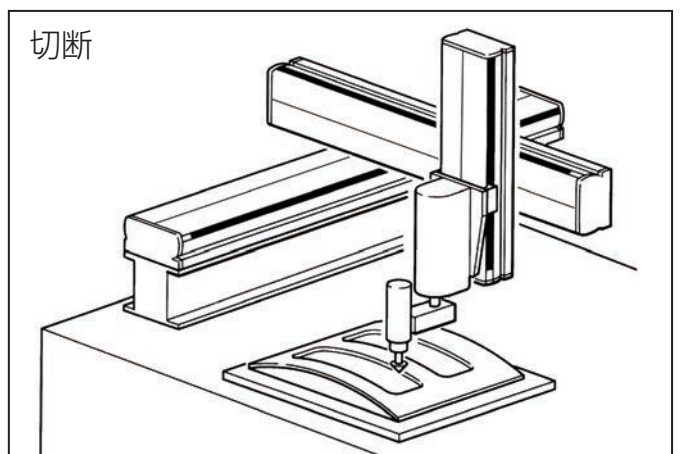
部品組立



シーリング



切断



# 本カタログをご覧になる前に

## ■用語の定義について■

**第1軸目**  
**第2軸目** : 直交軸を構成する場合、ユーザの装置面に取付く軸を第1軸目とし、第1軸目と組合せ用ブラケットを介して取付く軸を第2軸目と称します。

**【ストレート軸】** : ボールネジとサーボモータの軸芯を一直線上に配置した軸

**モータ**  
**右折返し軸**  
**左折返し軸**  
**下折返し軸** : ボールネジとサーボモータをタイミングベルトで連結することでモータ部を折返した形態の軸で、軸本体のスライダ部を上向に置き、本体のエンドブロック側より見て右側にモータ部が位置する軸を『モータ右折返し軸』、左側を『モータ左折返し軸』、下側を『モータ下折返し軸』と称します。

**【長スライダ形】** : 軸移動形の2軸目用や負荷モーメントの大きくかかる軸に使用します。

**【中スライダ形】** : 直交時の第1軸目用や単軸使用の標準軸として使用します。

**【短スライダ形】** : 比較的負荷モーメントの小さい単軸使用や直交時の第2軸目、第3軸目用として使用します。

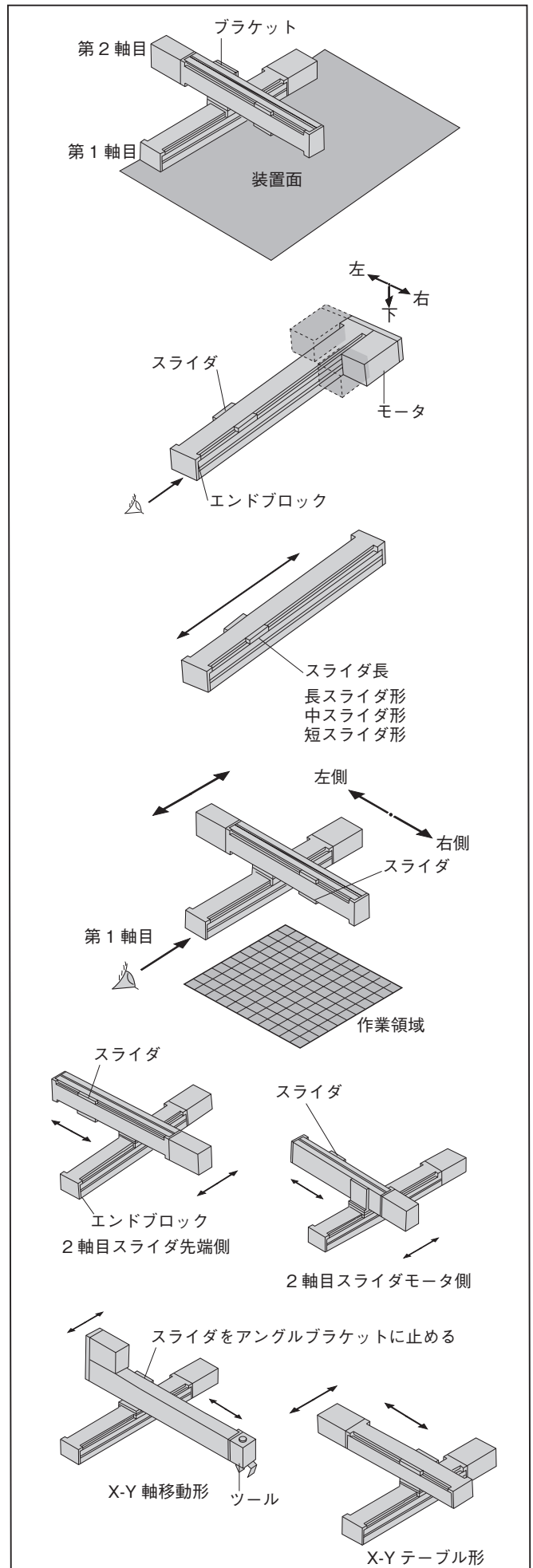
**【作業領域】** : 直交軸に組合せた状態で、第1軸目のエンドブロック側から見ての作業領域の方向を言います。(作業領域/右側、左側)

**【2軸目スライダモータ側】** : 直交軸に組合せた状態で、第1軸目のエンドブロック側から第2軸目のスライダを見て、軸の背面に位置する場合を称します。(正面の場合が標準とし、2軸目スライダ先端側と言います。)

**【軸移動形】** : 一般的な軸は本体部のフレームが固定され、スライダ部が動きますが、スライダ部を固定し、軸のフレーム部を動かす形態の軸です。

ハンドや、ツーリングはフレーム先端部のエンドブロックに取付けます。

**【テーブル形】** : 単軸または直交2軸形において、スライダ面を水平上向に配置し、上面からの作業に適するようにした軸形態をテーブル形と称します。



# カタログの基本用語について

本カタログで使われている用語について説明します。

用語にはロボット用語として一般的なものと、芝浦機械アームロボット固有なものが含まれます。

## ■軸関連用語

### [スライダ]

軸本体部の直線運動をする部分で、ここにハンドや、ツリングを組付ける。

また組合せ用ブラケットをここに取付けることにより、2軸構成とする。

国外ではサドルとも称します。

### [駆動方式]

軸本体の可動部分を駆動するための動力変換部品名を称し、例えばボールネジ、タイミングベルトなどあげられる。

### [最大速度]

指定した条件(負荷質量等)において軸が出せる速度(mm/s)の最大値

### [最大可搬質量]

指定した条件(加減速時間、速度、剛性、寿命等)においての可搬質量(kg)の最大値

### [許容負荷モーメント]

軸の可動部分(スライダ)を回転させようとする力(モーメント)[N・m(kg・m)]の許容値で静的と動的がある。

### [位置繰返し精度]

同一条件で、同一方向に位置決めを繰り返したときの位置の一致度を測定したもので、測定結果の最大値と最小値の差を求め、その値の1/2に±を付けた値としている。

### [分解能]

ロボットを教示する際に、軸の移動量を設定できる最小値

### [加減速時間(ta)]

軸の可動部分が設定速度にまで加速する時間(s)、または設定速度から停止するまでに減速する時間

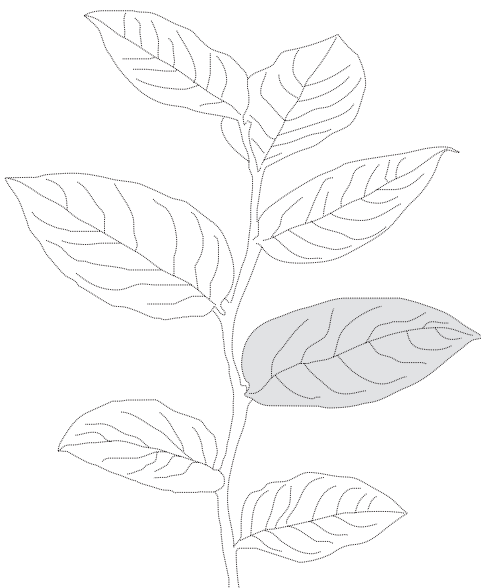
最大可搬質量や、タクトタイムを決める条件となります。

通常はプログラムでの指定が可能となっています。

### [リード]

リードとはボールネジ1回転に進む距離です。

ベルトタイプの場合はボールネジ換算リードとして表しています。



## ■コントローラ関連用語

### [シーケンシャルモード]

プログラムをステップ順に実行するモード

### [パレタイジングモード]

移動ポイント、個数等のパラメータを指定することにより、移動積載(パレタイジング)運転が簡単にできるモードでモードには次のようなものが用意されています。

- a. 定点からマトリックス状の地点へ(1 to M)
- b. マトリックス状の地点から定点へ(M to 1)
- c. マトリックス状の地点からマトリックス状の地点へ(M to M)

### [外部ポイント指定モード]

通常のコントローラの命令語を使用しないで、入力に接続されたシーケンサや、デジタルスイッチ等の指定で位置決め動作だけをさせるモード。指定するポイントの座標、速度、加速度は予めコントローラ内のテーブルに設定しておきます。

### [連続モード]

シーケンシャル、又はパレタイジングモードを、ティーチングペンダントのスタートボタンを押すことにより、プログラムをステップ順に連続して実行する運転モード(通常使用のモード)

### [ステップモード]

シーケンシャル、又はパレタイジングモードを、ティーチングペンダントのスタートボタンを押す度に、プログラムを1ステップ実行して停止する運転モード(プログラムの点検モード)

### [単動モード]

シーケンシャル、又はパレタイジングモードを、スタート入力、又はティーチングペンダントのスタートボタンを押す度にプログラムを実行し、軸移動関係や入出力関係の命令を実行後、停止する運転モード(試運転、始業点検モード)

### [リモートティーチング]

ロボットをサーボオン状態でティーチングペンダントの移動キーを押すこと(リモート操作)で、希望の位置に移動させ教示する方法

### [ダイレクトティーチング]

ロボットをサーボオフ状態にして操作者が直接ロボットのアームを手で希望の位置まで動かし、その位置を教示する方法

### [MDI(マニュアルデ-タイプット)]

ティーチングペンダントの表示に従って希望する座標値を直接キーイン(数値入力)する方法

### 直交ロボットを選定及び、ご使用される上での注意事項

■位置精度については、位置繰返し精度を仕様値としています。  
位置繰返し精度は、周囲温度が一定で、ロボット本体の温度が一定になった状態で、片方向位置決めの場合の値です。  
±双方向位置決めによる位置繰返し精度及び、絶対位置精度については、誤差が生じますので注意してください。

■位置繰返し精度は、単軸における仕様値です。  
組合せ仕様の位置繰返し精度についても、各軸単体の位置繰返し精度が仕様値になります。



# 単軸仕様のご選定

セット形式は、以下の構成になります。単軸仕様の 22～54 ページと合わせてご参照ください。  
本ページをご注文書としても利用できますので、オプション品を含め各数量をご記入ください。

セット形式	<b>BA3</b> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> - <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span> <span style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">  </span>	数量
	<span style="margin: 0 5px;">①</span> <span style="margin: 0 5px;">②</span> <span style="margin: 0 5px;">③</span> <span style="margin: 0 5px;">④</span> <span style="margin: 0 5px;">⑤</span> <span style="margin: 0 5px;">⑥</span> <span style="margin: 0 5px;">⑦</span> <span style="margin: 0 5px;">⑧</span> <span style="margin: 0 5px;">⑨</span>	

<b>① 軸タイプ</b> 10 : BE10 30 : BE30 50 : BE50 60 : BE60 T3 : BET3 T4 : BET4 T5 : BET5 T7 : BET7 00 : R 軸	<b>② モーター種類</b> D : 50W アブソリュート E : 100W アブソリュート F : 200W アブソリュート G : 400W アブソリュート J : 750W アブソリュート	<b>③ 軸形態</b> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th style="width: 33%;">ボールネジ駆動</th> <th style="width: 33%;">ベルト駆動</th> <th style="width: 33%;">R 軸</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>ST : モータストレート</td> <td>BT : モータ上向き</td> <td>RH : ハーモニックドライブ</td> </tr> <tr> <td>UR : モータ右折返し</td> <td>BU : モータ下向き</td> <td>RP : 遊星ギヤ</td> </tr> <tr> <td>UL : モータ左折返し</td> <td>BR : モータ右向き</td> <td></td> </tr> <tr> <td>UU : モータ下折返し</td> <td>BL : モータ左向き</td> <td></td> </tr> <tr> <td>LT : ナット回転駆動フレキダクト左取付</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>RT : ナット回転駆動フレキダクト右取付</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	ボールネジ駆動	ベルト駆動	R 軸	ST : モータストレート	BT : モータ上向き	RH : ハーモニックドライブ	UR : モータ右折返し	BU : モータ下向き	RP : 遊星ギヤ	UL : モータ左折返し	BR : モータ右向き		UU : モータ下折返し	BL : モータ左向き		LT : ナット回転駆動フレキダクト左取付			RT : ナット回転駆動フレキダクト右取付		
ボールネジ駆動	ベルト駆動	R 軸																					
ST : モータストレート	BT : モータ上向き	RH : ハーモニックドライブ																					
UR : モータ右折返し	BU : モータ下向き	RP : 遊星ギヤ																					
UL : モータ左折返し	BR : モータ右向き																						
UU : モータ下折返し	BL : モータ左向き																						
LT : ナット回転駆動フレキダクト左取付																							
RT : ナット回転駆動フレキダクト右取付																							
<b>④ スライダ形状</b> S : 短スライダ M : 中スライダ L : 長スライダ A : L 形ブラケット (R 軸) F : フランジタイプ (R 軸) C : プッシュロッド式	<b>⑤ リード</b> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th style="width: 50%;">ボールネジ駆動</th> <th style="width: 50%;">ベルト駆動</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>05 : 5 mm</td> <td>19 : 19.555 mm</td> </tr> <tr> <td>06 : 6 mm</td> <td>21 : 21 mm</td> </tr> <tr> <td>10 : 10 mm</td> <td>42 : 42 mm</td> </tr> <tr> <td>12 : 12 mm</td> <td>R 軸</td> </tr> <tr> <td>20 : 20 mm</td> <td>00 固定</td> </tr> <tr> <td>40 : 40 mm</td> <td></td> </tr> <tr> <td>50 : 50 mm</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	ボールネジ駆動	ベルト駆動	05 : 5 mm	19 : 19.555 mm	06 : 6 mm	21 : 21 mm	10 : 10 mm	42 : 42 mm	12 : 12 mm	R 軸	20 : 20 mm	00 固定	40 : 40 mm		50 : 50 mm		<b>⑥ ブレーキ</b> N : ブレーキ無 B : ブレーキ付					
ボールネジ駆動	ベルト駆動																						
05 : 5 mm	19 : 19.555 mm																						
06 : 6 mm	21 : 21 mm																						
10 : 10 mm	42 : 42 mm																						
12 : 12 mm	R 軸																						
20 : 20 mm	00 固定																						
40 : 40 mm																							
50 : 50 mm																							
<b>⑦ ストローク (注)</b> 10 : 100 mm ~ 90 : 900 mm A0 : 1000 mm ~ H0 : 1700 mm J0 : 1800 mm ~ N0 : 2200 mm P0 : 2300 mm ~ V0 : 2900 mm W00 : 3000 mm ~ W90 : 3900mm X00 : 4000 mm ~ X90 : 4900mm 36 : 360 度 (R 軸)	<b>⑧ CA25-M*0 (マスターユニット)</b> 0 : コントローラなし 1 : 入出力 NPN 仕様 汎用点数 (入力: 4 点、出力: 4 点) 2 : 拡張入出力ユニット付 NPN 仕様 汎用点数 (入力: 28 点、出力: 12 点) 3 : CC-Link ユニット付 NPN 仕様 4 : DeviceNet ユニット付 NPN 仕様 5 : 入出力 PNP 仕様 汎用点数 (入力: 4 点、出力: 4 点) 6 : 拡張入出力ユニット付 PNP 仕様 汎用点数 (入力: 28 点、出力: 12 点) 7 : CC-Link ユニット付 PNP 仕様 8 : DeviceNet ユニット付 PNP 仕様	<b>⑨ ケーブル長</b> (軸本体とコントローラ間のケーブル長) 3 : 3 m                      9 : 9 m 5 : 5 m                      B : 11 m 7 : 7 m                      D : 13 m																					

(注) 機種によって対応ストロークが異なりますので、詳細は各機種掲載ページのストローク表をご参照ください。

## オプション品

品名	形式	摘要	数量
入出力ケーブル	CA10-IC-A □ 0	マスターユニット、スレーブユニット、拡張入出力ユニット用 ケーブル長さ 3 : 3m、5 : 5m	
回生放電ユニット	ABSU-2000	サーボモータ容量 (50、100、200W 用)	
	ABSU-4000	サーボモータ容量 (400W 用)	
	ABSU-8000	サーボモータ容量 (750W 用)	
原点変更センサー	HBS-BA10	ボールネジ駆動軸用	
	HBS-BA20	ベルト軸駆動軸用	
	HBS-BA20L		
ティーチングペンダント※ 1	TPH-4C	プログラミング、パラメータ設定用	
パソコンソフト※ 2	SF-98D	プログラム作成、データ保守メンテナンスツール	
通信ケーブル	PCBL-31	パソコンとコントローラ間の RS-232C 接続ケーブル	
リンクケーブル	CA10-LC-A □ □	ケーブル長さ 01:150mm、03:300mm、10:1000mm	

※ 1) CA25 シリーズにはバージョン 2. 26 以上で対応します。  
 ※ 2) CA25 シリーズにはバージョン 3. 1. 0 以上で対応します。





# 単軸仕様

## ボールネジ駆動

BA3-T5 . . . . .	22
BA3-T7 . . . . .	23
BA3-10 . . . . .	24
BA3-30 . . . . .	26
BA3-50 . . . . .	30
BA3-60 . . . . .	34

## タイミングベルト駆動

BA3-10 . . . . .	36
BA3-30 . . . . .	40
BA3-50 . . . . .	44
BA3-60 . . . . .	49

## R軸

BA3-00D-RH . . . . .	50
BA3-00D-RP . . . . .	51

## プッシュロッド

BA3-T3 . . . . .	52
BA3-T4 . . . . .	53
BA3-T5 . . . . .	54

[セット形式]

BA3 - T5D - ST - M 12 N - 40 - 1 3

スライダ形状 M: 中スライダ	リード 06: 6mm 12: 12mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
--------------------	----------------------------	------------------------------	-----------------	---	--

[仕様]

モータ	50W AC サーボモータ (アブソリュート)		
駆動方式	転造ボールねじ外径 8mm		
ストローク (mm)	中スライダ	50 ~ 450	500
50mm 単位	形式表示	05 ~ 45	50
最大速度 (mm / s)	リード 12mm	800	680
	リード 6mm	400	340
最大可搬質量 (kg)	リード 12mm	水平使用時: 5 垂直使用時: 1.5	
加減速時間 0.3sec 以上	リード 6mm	水平使用時: 10 垂直使用時: 3	
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.02		
分解能 (mm)	0.01		
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形 MR: 31 MP: 12 MY: 12		
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V		
マスターコントローラ	CA25 - M10		

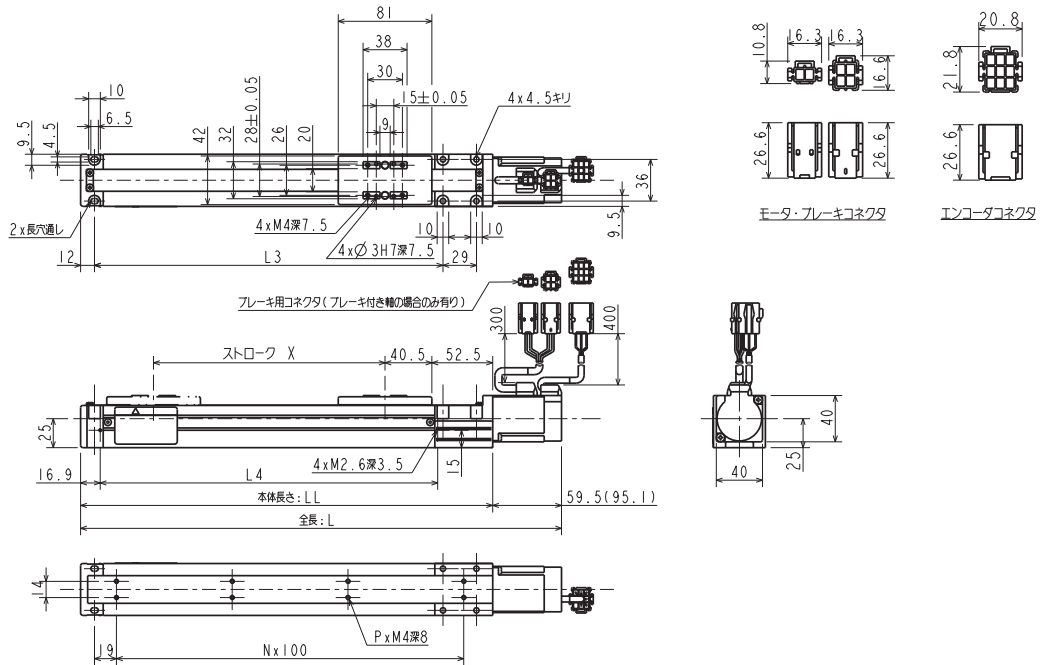
<注記> \* 垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \* 最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
 \* 加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

ボールネジ駆動

[軸形式]

BET5D - ST - M 12 N - 40

スライダ形状 M: 中スライダ	リード 06: 6mm 12: 12mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照
--------------------	----------------------------	------------------------------	-----------------



ストローク X (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
全長 L (mm)	265.5 (301.1)	315.5 (351.1)	365.5 (401.1)	415.5 (451.1)	465.5 (501.1)	515.5 (551.1)	565.5 (601.1)	615.5 (651.1)	665.5 (701.1)	715.5 (751.1)
本体長さ L L (mm)	206	256	306	356	406	456	506	556	606	656
L 3 (mm)	151	201	251	301	351	401	451	501	551	601
L 4 (mm)	141.6	191.6	241.6	291.6	341.6	391.6	441.6	491.6	541.6	591.6
取り付け穴数 P	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
取り付け穴間隔数 N	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
本体質量 (kg)	1.2 (1.4)	1.3 (1.5)	1.4 (1.6)	1.5 (1.7)	1.6 (1.8)	1.7 (1.9)	1.8 (2.0)	1.9 (2.1)	2.0 (2.2)	2.1 (2.3)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する



## [セット形式]

BA3 - 10E - ST - M 20 N - 40 - 13

軸形態	スライダ形状	リード	ブレーキ	ストローク	マスターユニット	ケーブル長
ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	S: 短スライダ M: 中スライダ	O5: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	形式表示参照	CA25-M10 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

## [仕様]

モータ	100W AC サーボモータ (アブソリュート)					
駆動方式	研削ボールねじ (C7 級) 外径 15mm					
ストローク (mm) 100mm 単位	短スライダ	150 ~ 650	750	850	950, 1050	1150, 1250
	形式表示	15 ~ 65	75	85	95, A5	B5, C5
	中スライダ	100 ~ 600	700	800	900, 1000	1100, 1200
	形式表示	10 ~ 60	70	80	90, A0	B0, C0
最大速度 (mm / s) < > 内は、最大可搬質量搭載時の 加減速時間 (sec)	リード 20mm	1200<0.36>	1000<0.30>	800<0.24>	600<0.18>	400<0.12>
	リード 10mm	600<0.36>	500<0.30>	400<0.24>	300<0.18>	200<0.12>
	リード 5mm	300<0.36>	250<0.30>	200<0.24>	150<0.18>	
最大可搬質量 (kg)	リード 20mm	水平使用時: 20		垂直使用時: 3 (5)		
	リード 10mm	水平使用時: 40		垂直使用時: 8 (12)		
	リード 5mm	水平使用時: 80		垂直使用時: 15 (22)		
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01					
分解能 (mm)	0.01					
静的許容負荷モーメント (N・m)	短スライダ形 MR: 49		MP: 14	MY: 13	中スライダ形 MR: 59	
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V					
マスターコントローラ	CA25 - M10					

<注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
\*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
\*垂直使用時での最大可搬質量 ( ) 内の数値は、回生放電ユニット ABSU - 2000 を取り付けた時の数値です。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

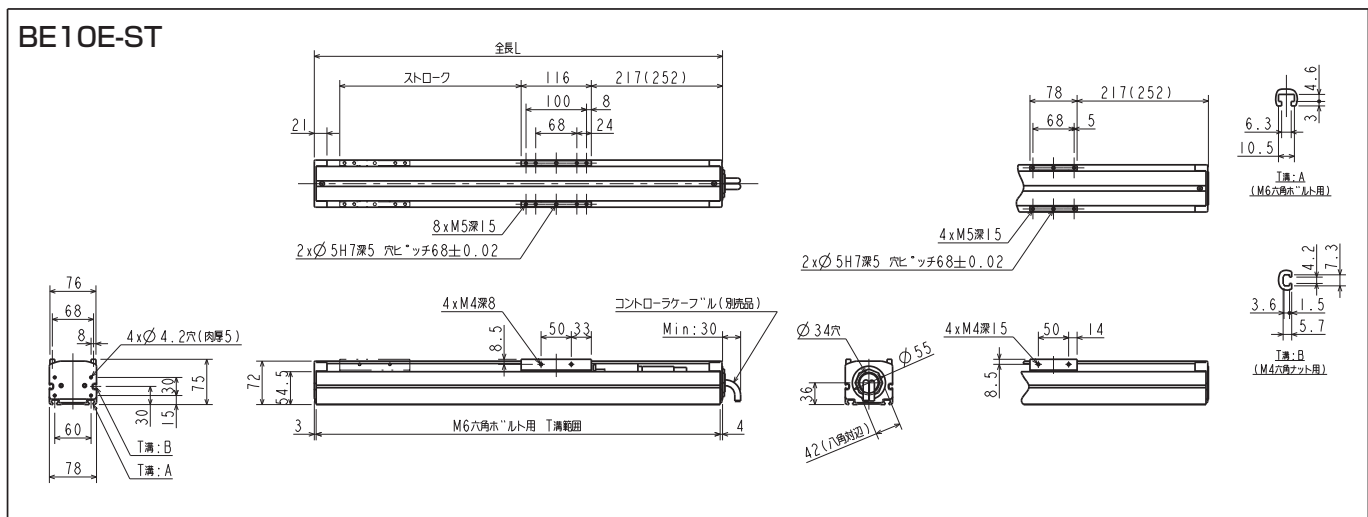
ボールネジ駆動

## [軸形式]

BE10E - ST - M 20 N - 40

軸形態	スライダ形状	リード	ブレーキ	ストローク
ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	S: 短スライダ M: 中スライダ	O5: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	形式表示参照

## [寸法図]



### ストレート軸

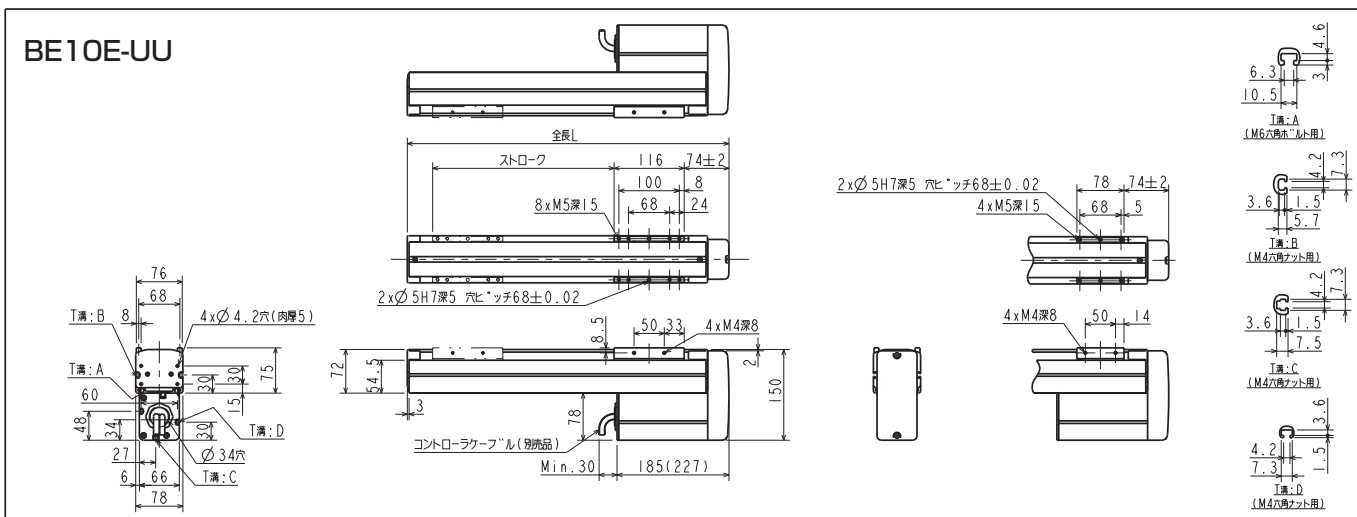
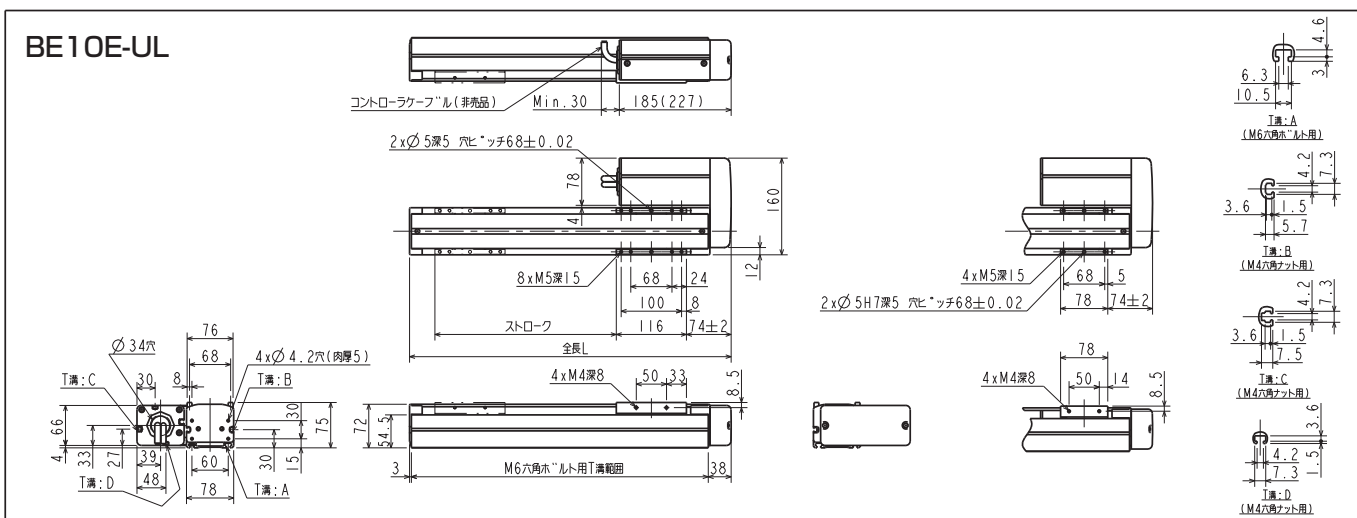
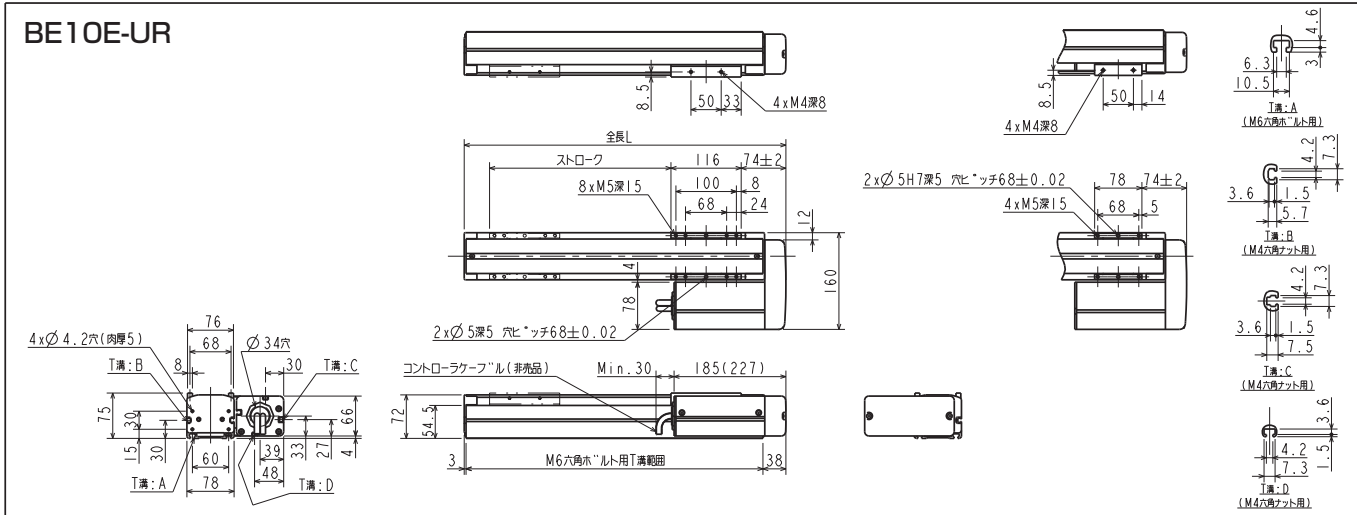
中スライダ ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
全長 L (mm)	475 (510)	575 (610)	675 (710)	775 (810)	875 (910)	975 (1010)	1075 (1110)	1175 (1210)	1275 (1310)	1375 (1410)	1475 (1510)	1575 (1610)
本体質量 (kg)	4.8 (5.1)	5.5 (5.8)	6.2 (6.5)	6.9 (7.2)	7.6 (7.9)	8.3 (8.6)	9.0 (9.3)	9.7 (10.0)	10.4 (10.7)	11.1 (11.4)	11.8 (12.1)	12.5 (12.8)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

短スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
全長 L (mm)	475 (510)	575 (610)	675 (710)	775 (810)	875 (910)	975 (1010)	1075 (1110)	1175 (1210)	1275 (1310)	1375 (1410)	1475 (1510)	1575 (1610)
本体質量 (kg)	4.5 (4.8)	5.2 (5.5)	5.9 (6.2)	6.6 (6.9)	7.3 (7.6)	8.0 (8.3)	8.7 (9.0)	9.4 (9.7)	10.1 (10.4)	10.8 (11.1)	11.5 (11.8)	12.2 (12.5)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する





折返し軸

中スライダ ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
全長 L (mm)	332	432	532	632	732	832	932	1032	1132	1232	1332	1432
本体質量 (kg)	5.0 (5.3)	5.7 (6.0)	6.4 (6.7)	7.1 (7.4)	7.8 (8.1)	8.5 (8.8)	9.2 (9.5)	9.9 (10.2)	10.6 (10.9)	11.3 (11.6)	12.0 (12.3)	12.7 (13.0)

注1 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

注2 BE10-UU タイプは、ストローク 200mm 以上からの対応となります

短スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
全長 L (mm)	332	432	532	632	732	832	932	1032	1132	1232	1332	1432
本体質量 (kg)	4.7 (5.0)	5.4 (5.7)	6.1 (6.4)	6.8 (7.1)	7.5 (7.8)	8.2 (8.5)	8.9 (9.2)	9.6 (9.9)	10.3 (10.6)	11.0 (11.3)	11.7 (12.0)	12.4 (12.7)

注1 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

注2 BE10-UU タイプは、ストローク 250mm 以上からの対応となります

## [セット形式]

BA3 - 30E - ST - M 20 N - 45 - 1 3

軸形態 ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 05: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
--	--------------------------------	--	------------------------------	-----------------	---	--

## [仕様]

モータ	100W AC サーボモータ (アブソリュート)					
駆動方式	研削ボールねじ (C7級) 外径 15mm					
ストローク (mm) 100mm 単位 [ ]内は ST: ストレート	中スライダ	100~600[150~650]	700[750]	800[850]	900, 1000[950, 1050]	1100, 1200[1150, 1250]
	形式表示	10~60[15~65]	70[75]	80[85]	90, A0[95, A5]	B0, C0[B5, C5]
	長スライダ	150~550[150~650]	650[750]	750[850]	850, 950[950, 1050]	1050, 1150[1150, 1250]
	形式表示	15~55	65[75]	75[85]	85, 95[95, A5]	A5, B5[B5, C5]
最大速度 (mm/s)	リード 20mm	1200<0.36>	1000<0.30>	800<0.24>	600<0.18>	400<0.12>
< >内は、最大可搬質量搭載時の加減速時間 (sec)	リード 10mm	600<0.36>	500<0.30>	400<0.24>	300<0.18>	200<0.12>
	リード 5mm	300<0.36>	250<0.30>	200<0.24>	150<0.18>	
最大可搬質量 (kg)	リード 20mm	水平使用時: 30			垂直使用時: 3 (5)	
	リード 10mm	水平使用時: 55			垂直使用時: 8 (12)	
	リード 5mm	水平使用時: 80			垂直使用時: 15 (22)	
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01					
分解能 (mm)	0.01					
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形	MR: 510	MP: 430	MY: 370	長スライダ形	MR: 510 MP: 750 MY: 650
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V					
マスターコントローラ	CA25 - M10					

<注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
 \*垂直使用時での最大可搬質量 ( ) 内の数値は、回生放電ユニット ABSU - 2000 を取り付けた時の数値です。  
 \*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

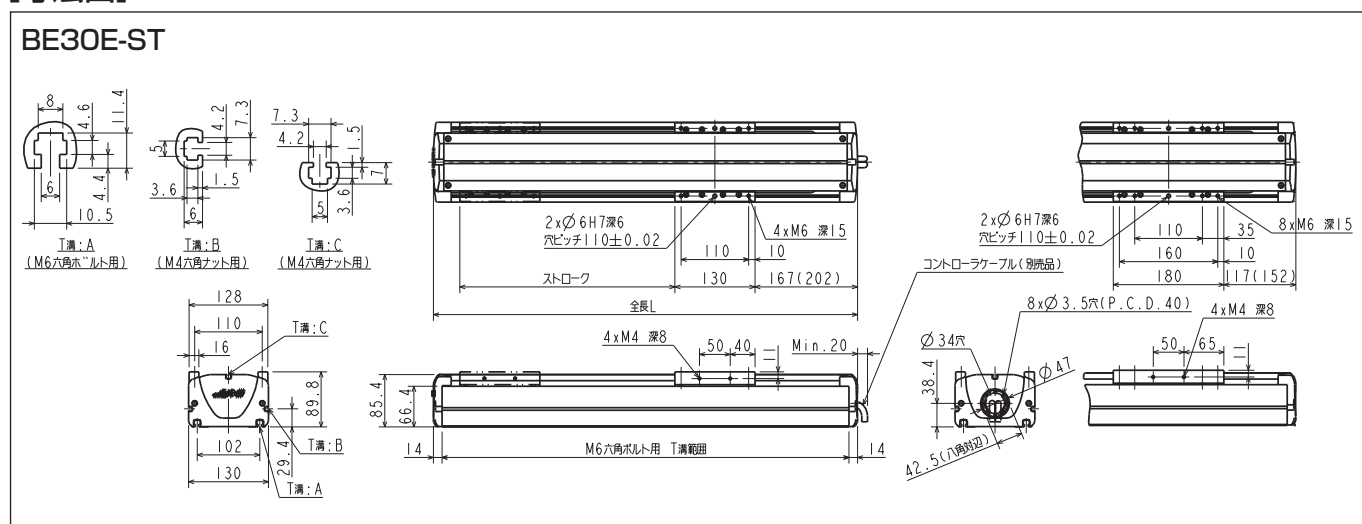
ボールネジ駆動

## [軸形式]

BE30E - ST - M 20 N - 45

軸形態 ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 05: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照
--	--------------------------------	--	------------------------------	-----------------

## [寸法図]



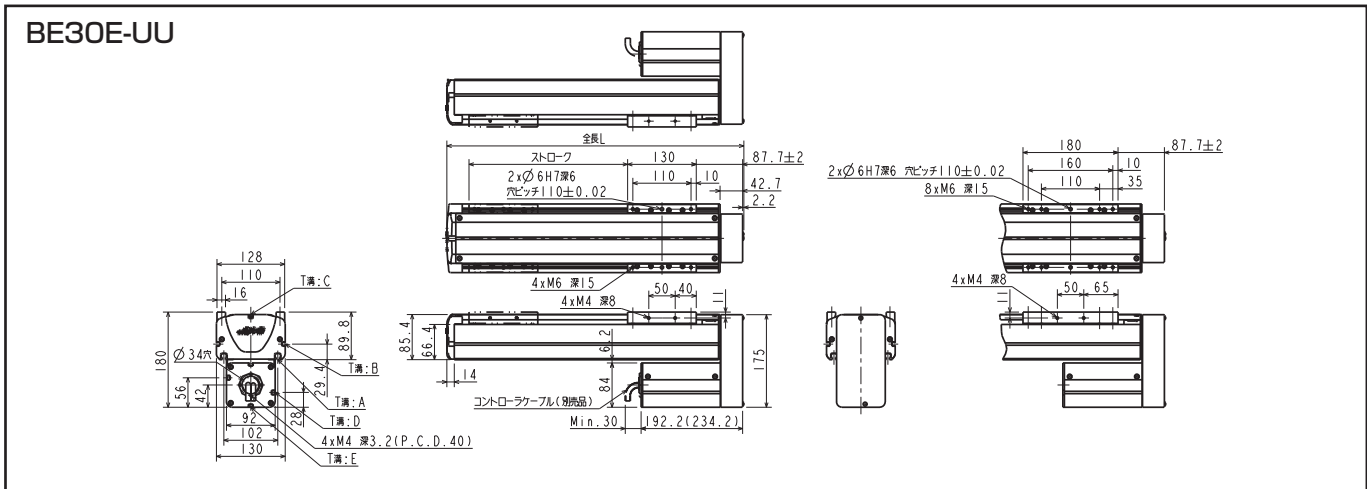
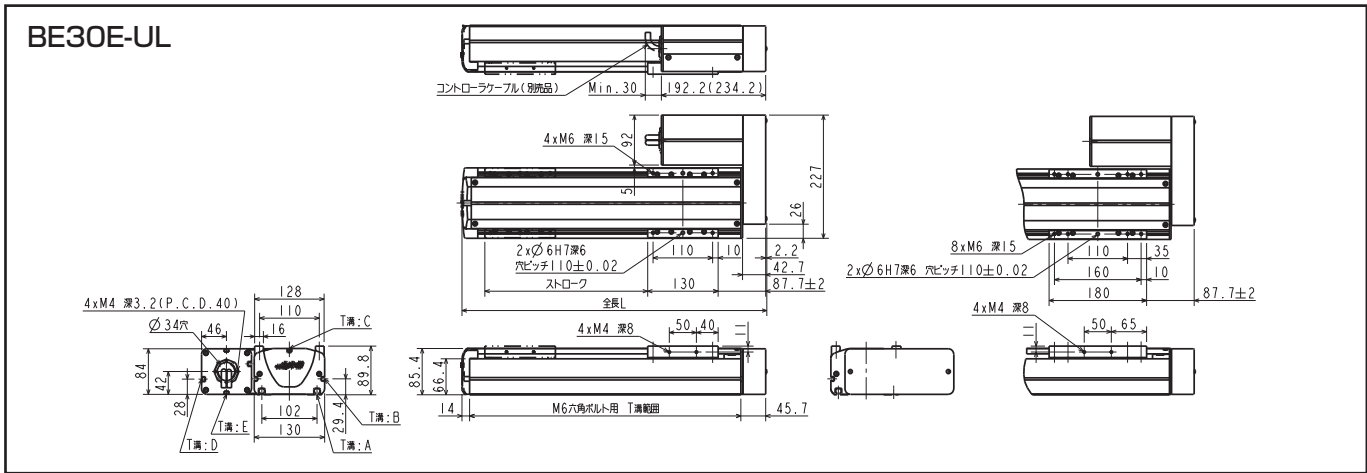
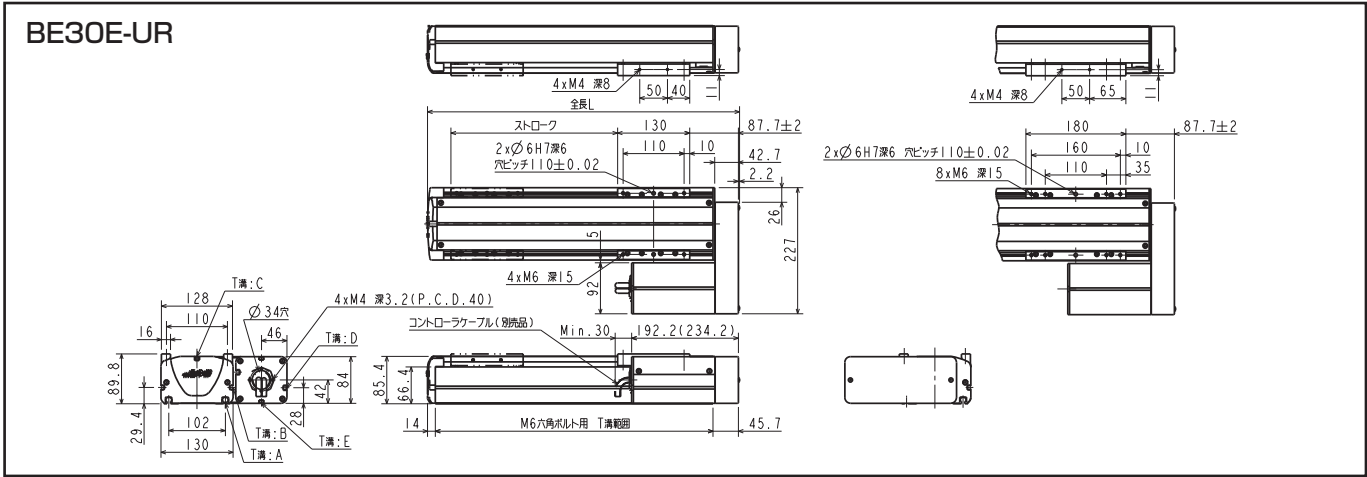
### ストレート軸

中スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
全長 L (mm)	490 (525)	590 (625)	690 (725)	790 (825)	890 (925)	990 (1025)	1090 (1125)	1190 (1225)	1290 (1325)	1390 (1425)	1490 (1525)	1590 (1625)
本体質量 (kg)	8.1 (8.6)	9.3 (9.8)	10.5 (11.0)	11.7 (12.2)	12.9 (13.4)	14.1 (14.6)	15.3 (15.8)	16.5 (17.0)	17.7 (18.2)	18.9 (19.4)	20.1 (20.6)	21.3 (21.8)

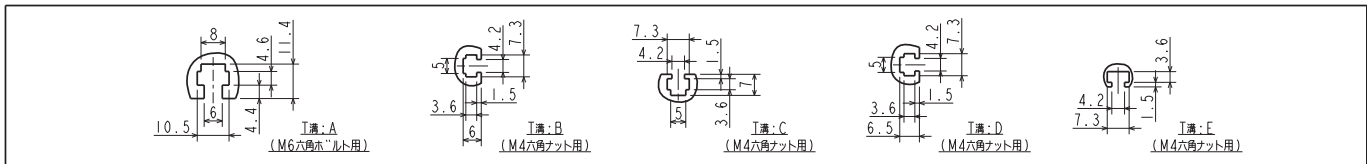
注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
全長 L (mm)	490 (525)	590 (625)	690 (725)	790 (825)	890 (925)	990 (1025)	1090 (1125)	1190 (1225)	1290 (1325)	1390 (1425)	1490 (1525)	1590 (1625)
本体質量 (kg)	8.4 (8.9)	9.6 (10.1)	10.8 (11.3)	12.0 (12.5)	13.2 (13.7)	14.4 (14.9)	15.6 (16.1)	16.8 (17.3)	18.0 (18.5)	19.2 (19.7)	20.4 (20.9)	21.6 (22.1)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する



BE30E-UR, UL, UU共通



折返し軸

中スライダ ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
全長 L (mm)	361.9	461.9	561.9	661.9	761.9	861.9	961.9	1061.9	1161.9	1261.9	1361.9	1461.9
本体質量 (kg)	7.8 (8.1)	9.0 (9.3)	10.2 (10.5)	11.4 (11.7)	12.6 (12.9)	13.8 (14.1)	15.0 (15.3)	16.2 (16.5)	17.4 (17.7)	18.6 (18.9)	19.8 (20.1)	21.0 (21.3)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150
全長 L (mm)	461.9	561.9	661.9	761.9	861.9	961.9	1061.9	1161.9	1261.9	1361.9	1461.9
本体質量 (kg)	9.3 (9.6)	10.5 (10.8)	11.7 (12.0)	12.9 (13.2)	14.1 (14.4)	15.3 (15.6)	16.5 (16.8)	17.7 (18.0)	18.9 (19.2)	20.1 (20.4)	21.3 (21.6)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

ボールネジ駆動

## [セット形式]

# BA3 - 30F - ST - M 20 N - 45 - 1 3

軸形態	スライダ形状	リード	ブレーキ	ストローク	マスターユニット	ケーブル長
ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	M: 中スライダ L: 長スライダ	O5: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	形式表示参照	CA25-M10 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

## [仕様]

モータ	200W AC サーボモータ (アブソリュート)					
駆動方式	研削ボールねじ (C7級) 外径 15mm					
ストローク (mm) 100mm 単位	中スライダ	100 ~ 600	700	800	900, 1000	1100, 1200
	形式表示	10 ~ 60	70	80	90, A0	B0, C0
	長スライダ	150 ~ 550	650	750	850, 950	1050, 1150
最大速度 (mm / s) < > 内は、最大可搬質量搭載 時の加減速時間 (sec)	リード 20mm	1200<0.36>	1000<0.30>	800<0.24>	600<0.18>	400<0.12>
	リード 10mm	600<0.36>	500<0.30>	400<0.24>	300<0.18>	200<0.12>
最大可搬質量 (kg)	リード 5mm	300<0.36>	250<0.30>	200<0.24>	150<0.18>	
	リード 20mm	水平使用時: 40		垂直使用時: 3 (10)		
	リード 10mm	水平使用時: 80		垂直使用時: 8 (20)		
位置繰り返し精度 (mm)	リード 5mm	水平使用時: 100		垂直使用時: 15 (40)		
		± 0.01				
分解能 (mm)	0.01					
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形	MR: 510	MP: 430	MY: 370	長スライダ形	MR: 510 MP: 750 MY: 650
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V					
マスターコントローラ	CA25 - M10					

<注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
 \*垂直使用時での最大可搬質量 ( ) 内の数値は、回生放電ユニット A B S U - 2 0 0 0 を取り付けた時の数値です。  
 \*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

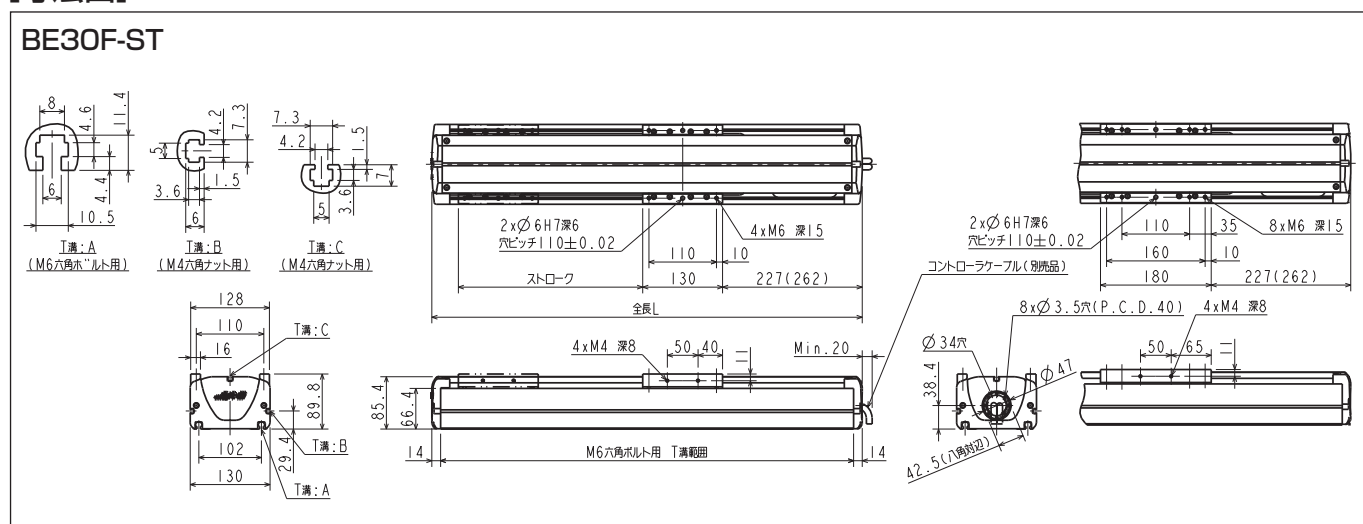
ボールネジ駆動

## [軸形式]

# BE30F - ST - M 20 N - 45

軸形態	スライダ形状	リード	ブレーキ	ストローク
ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	M: 中スライダ L: 長スライダ	O5: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	形式表示参照

## [寸法図]



### ストレート軸

中スライダ ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
全長 L (mm)	500 (535)	600 (635)	700 (735)	800 (835)	900 (935)	1000 (1035)	1100 (1135)	1200 (1235)	1300 (1335)	1400 (1435)	1500 (1535)	1600 (1635)
本体質量 (kg)	9.2 (9.8)	10.4 (11.0)	11.6 (12.2)	12.8 (13.4)	14.0 (14.6)	15.2 (15.8)	16.4 (17.0)	17.6 (18.2)	18.8 (19.4)	20.0 (20.6)	21.2 (21.8)	22.4 (23.0)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150
全長 L (mm)	600 (635)	700 (735)	800 (835)	900 (935)	1000 (1035)	1100 (1135)	1200 (1235)	1300 (1335)	1400 (1435)	1500 (1535)	1600 (1635)
本体質量 (kg)	10.7 (11.3)	11.9 (12.5)	13.1 (13.7)	14.3 (14.9)	15.5 (16.1)	16.7 (17.3)	17.9 (18.5)	19.1 (19.7)	20.3 (20.9)	21.5 (22.1)	22.7 (23.3)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する





# [セット形式]

## BA3 - 50F - ST - M 20 N - 40 - 1 3

軸形態 ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 05: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
--	--------------------------------	--	------------------------------	-----------------	---	--

# [仕様]

モータ	200W AC サーボモータ (アブソリュート)								
駆動方式	研削ボールねじ (C7級) 外径 20mm								
ストローク (mm) 100mm 単位	中スライダ	200 ~ 600	700, 800	900, 1000	1100, 1200	1300	1400	1500	1600
	形式表示	20 ~ 60	70, 80	90, A0	B0, C0	D0	E0	F0	G0
最大速度 (mm / s) < > 内は、最大可搬質量	リード 20mm	1200<0.36>	1100<0.33>	1000<0.30>	700<0.21>	500<0.15>	400<0.12>	300<0.10>	300<0.10>
	リード 10mm	600<0.36>	550<0.33>	500<0.30>	350<0.21>	250<0.15>	200<0.12>	150<0.10>	150<0.10>
搭載時の加減速時間 (sec)	リード 5mm	300<0.36>	280<0.33>	250<0.30>	180<0.21>	130<0.15>	100<0.12>	80<0.10>	80<0.10>
	リード 20mm	水平使用時: 60 (注1)			垂直使用時: 3				
最大可搬質量 (kg)	リード 10mm	水平使用時: 100			垂直使用時: 8 (20)				
	リード 5mm	水平使用時: 100			垂直使用時: 15 (40)				
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01								
分解能 (mm)	0.01								
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形	MR: 2080	MP: 2160	MY: 1820	長スライダ形	MR: 2080	MP: 3150	MY: 2640	
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V								
マスターコントローラ	CA25 - M10								

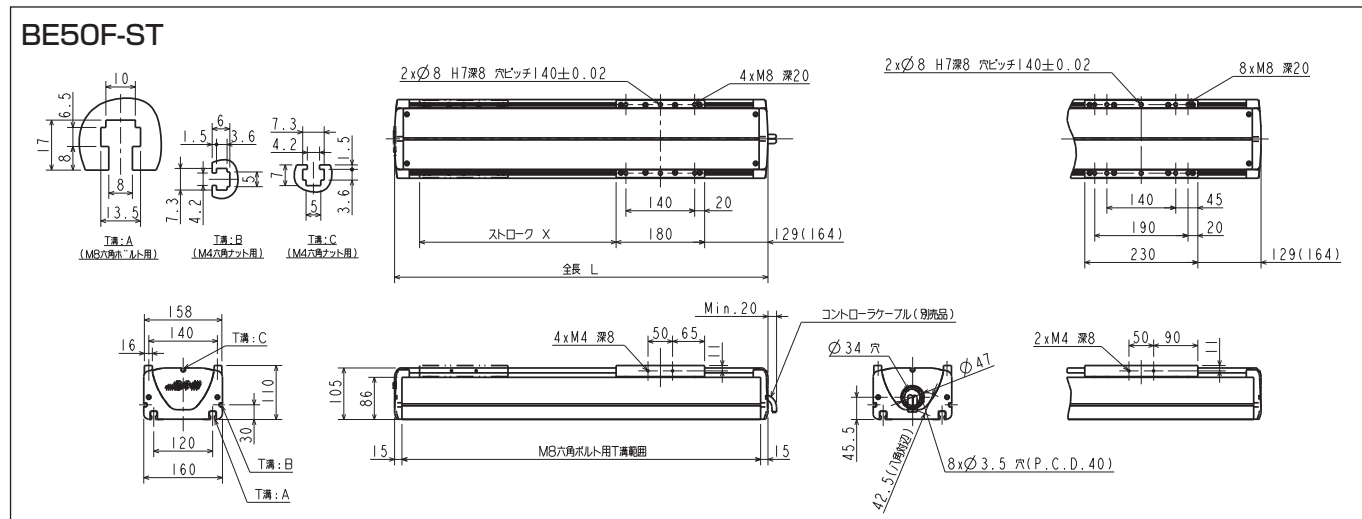
<注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
 \*垂直使用時での最大可搬質量 ( ) 内の数値は、再生放電ユニット ABSU - 2000 を取り付けた時の数値です。  
 \*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。  
 (注1) 電源電圧 110 ~ 120V、220 ~ 240V で、可搬質量 50 kg 以上の場合は、再生放電ユニット ABSU-2000 が必要です。  
 1000mm/s を越える速度でご使用の場合は、50kg になります。

# [軸形式]

## BE50F - ST - M 20 N - 40

軸形態 ST: ストレート UR: 右折返し UL: 左折返し UU: 下折返し	スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 05: 5mm 10: 10mm 20: 20mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照
--	--------------------------------	--	------------------------------	-----------------

# [寸法図]



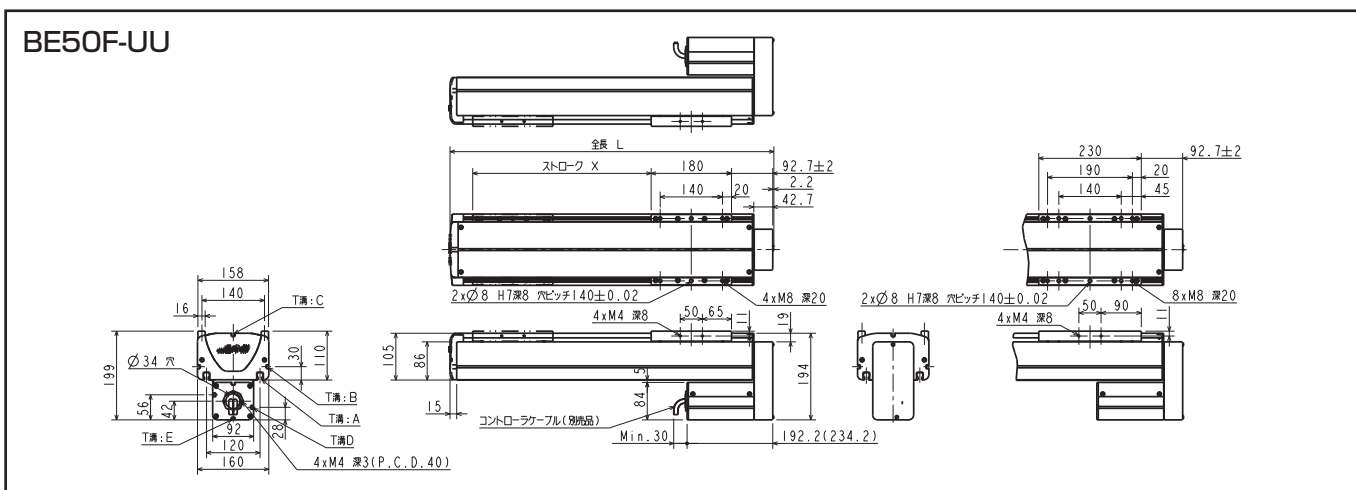
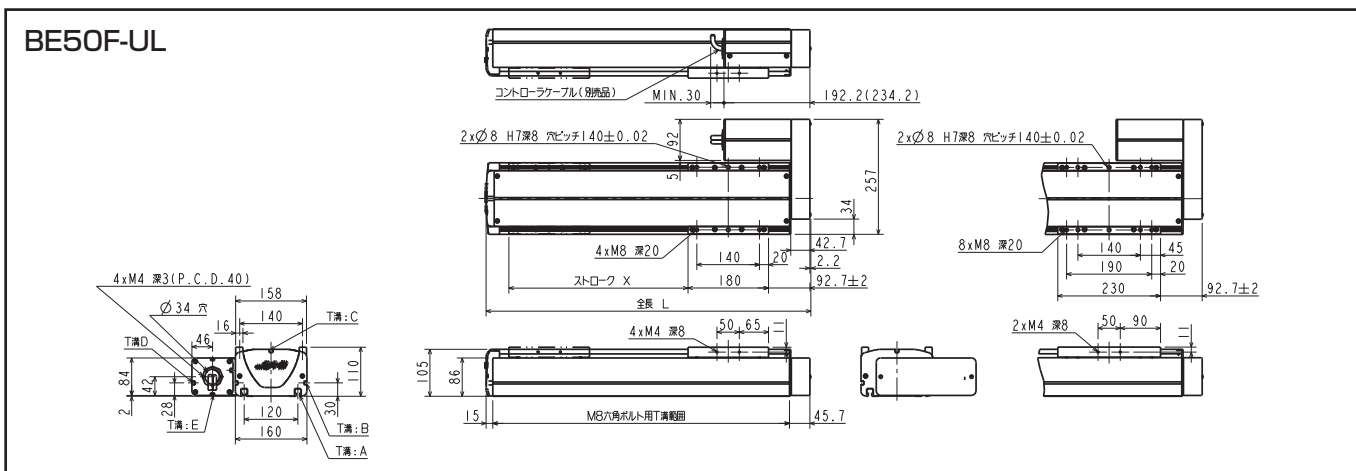
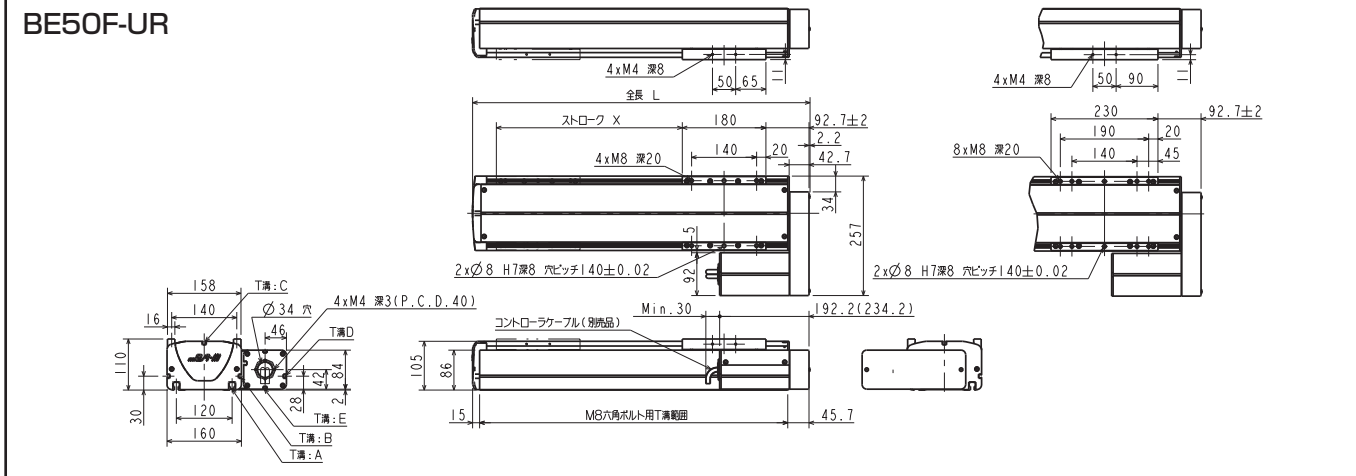
## ストレート軸

中スライダ ストローク (mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600
全長 L (mm)	560 (595)	660 (695)	760 (795)	860 (895)	960 (995)	1060 (1095)	1160 (1195)	1260 (1295)	1360 (1395)	1460 (1495)	1560 (1595)	1660 (1695)	1760 (1795)	1860 (1895)	1960 (1995)
本体質量 (kg)	15.6 (16.4)	17.5 (18.3)	19.4 (20.2)	21.3 (22.1)	23.2 (24.0)	25.1 (25.9)	27.0 (27.8)	28.9 (29.7)	30.8 (31.6)	32.7 (33.5)	34.6 (35.4)	36.5 (37.3)	38.4 (39.2)	40.3 (41.1)	42.2 (43.0)

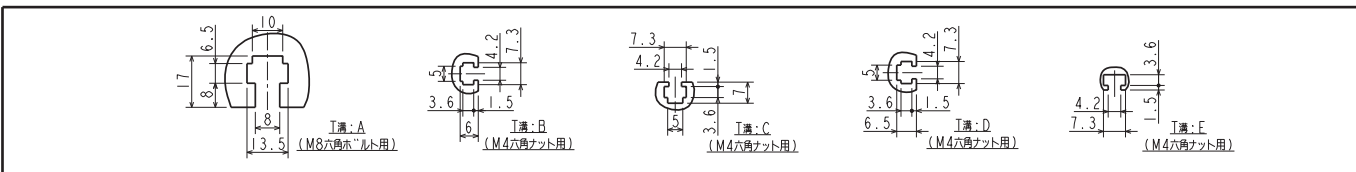
注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
全長 L (mm)	660 (695)	760 (795)	860 (895)	960 (995)	1060 (1095)	1160 (1195)	1260 (1295)	1360 (1395)	1460 (1495)	1560 (1595)	1660 (1695)	1760 (1795)	1860 (1895)	1960 (1995)
本体質量 (kg)	18.1 (18.9)	20.0 (20.8)	21.9 (22.7)	23.8 (24.6)	25.7 (26.5)	27.6 (28.4)	29.5 (30.3)	31.4 (32.2)	33.3 (34.1)	35.2 (36.0)	37.1 (37.9)	39.0 (39.8)	40.9 (41.7)	42.8 (43.6)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する



### BE50F-UR, UL, UU共通



### 折返し軸

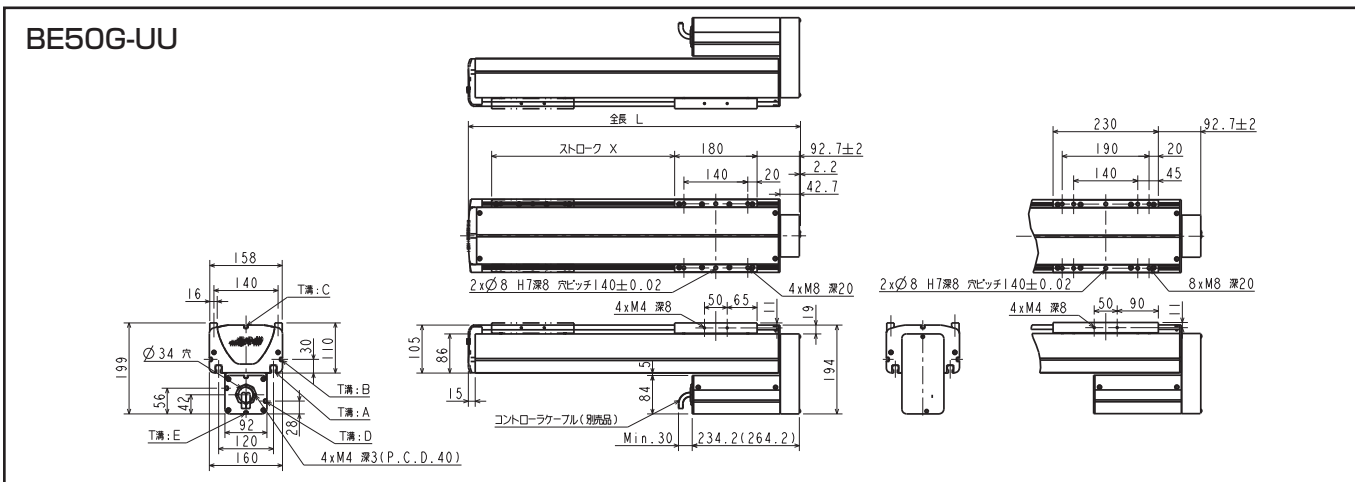
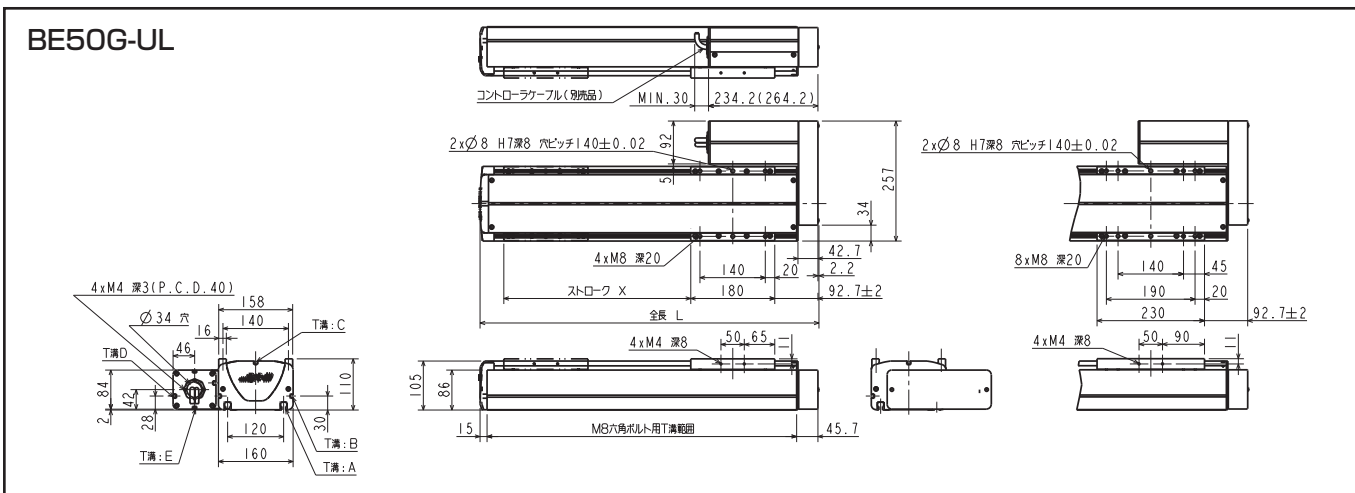
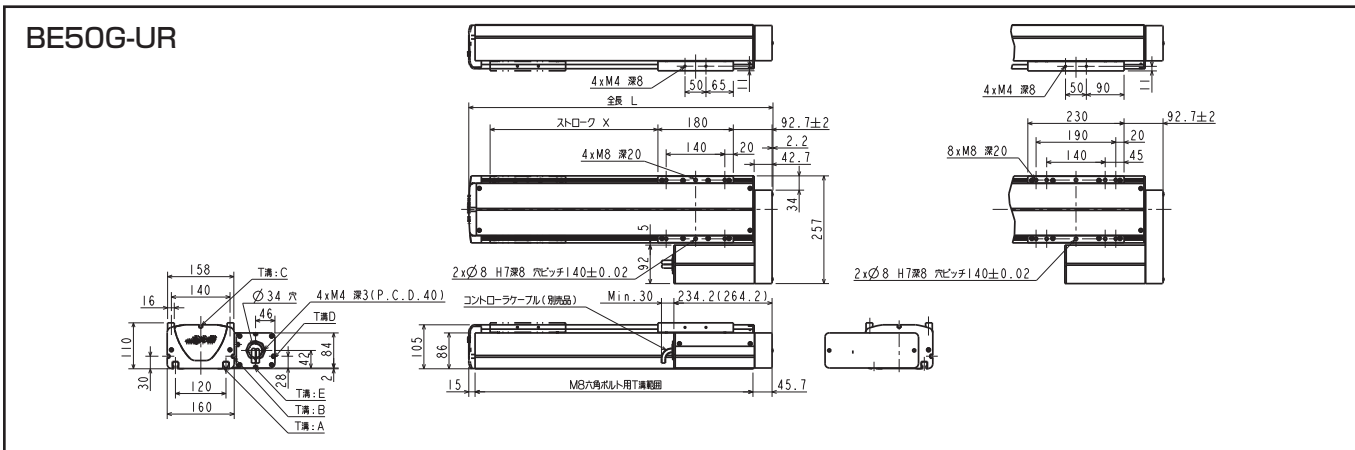
中スライダ ストローク (mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
全長 L (mm)	525.9	625.9	725.9	825.9	925.9	1025.9	1125.9	1225.9	1325.9	1425.9	1525.9	1625.9	1725.9	1825.9
本体質量 (kg)	12.3 (12.9)	14.2 (14.8)	16.1 (16.7)	18.0 (18.6)	19.9 (20.5)	21.8 (22.4)	23.7 (24.3)	25.6 (26.2)	27.5 (28.1)	29.4 (30.0)	31.3 (31.9)	33.2 (33.8)	35.1 (35.7)	37.0 (37.6)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

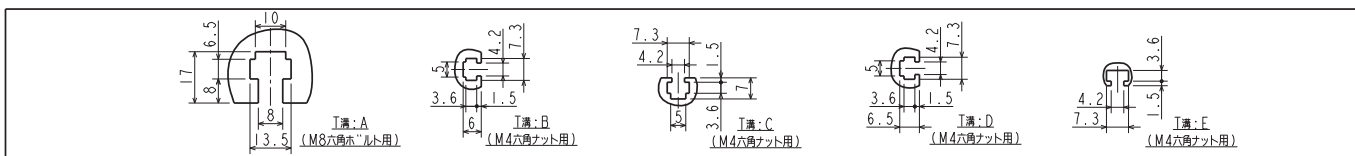
長スライダ ストローク (mm)	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
全長 L (mm)	625.9	725.9	825.9	925.9	1025.9	1125.9	1225.9	1325.9	1425.9	1525.9	1625.9	1725.9	1825.9
本体質量 (kg)	14.8 (15.4)	16.7 (17.3)	18.6 (19.2)	20.5 (21.1)	22.4 (23.0)	24.3 (24.9)	26.2 (26.8)	28.1 (28.7)	30.0 (30.6)	31.9 (32.5)	33.8 (34.4)	35.7 (36.3)	37.6 (38.2)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する





BE50G-UR, UL, UU共通



折返し軸

中スライダ ストローク (mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
全長 L (mm)	525.9	625.9	725.9	825.9	925.9	1025.9	1125.9	1225.9	1325.9	1425.9	1525.9	1625.9	1725.9	1825.9
本体質量 (kg)	12.8(13.4)	14.7(15.3)	16.6(17.2)	18.5(19.1)	20.4(21.0)	22.3(22.9)	24.2(24.8)	26.1(26.7)	28.0(28.6)	29.9(30.5)	31.8(32.4)	33.7(34.3)	35.6(36.2)	37.5(38.1)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
全長 L (mm)	625.9	725.9	825.9	925.9	1025.9	1125.9	1225.9	1325.9	1425.9	1525.9	1625.9	1725.9	1825.9
本体質量 (kg)	15.3(15.9)	17.2(17.8)	19.1(19.7)	21.0(21.6)	22.9(23.5)	24.8(25.4)	26.7(27.3)	28.6(29.2)	30.5(31.1)	32.4(33.0)	34.3(34.9)	36.2(36.8)	38.1(38.7)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

ボールネジ駆動

# [セット形式]

## BA3 - 60G - ST - M 20 N - 40 - 1 3

軸形態 ST: ストレート	スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 10: 10mm 20: 20mm 40: 40mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M40) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
------------------	--------------------------------	---	------------------------------	-----------------	---	--

# [仕様]

モータ	400W AC サーボモータ (アブソリュート)								
駆動方式	研削ボールねじ (C7級) 外径 20mm								
ストローク (mm)	中スライダ	200 ~ 700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400, 1500
100mm 単位	形式表示	20 ~ 70	80	90	A0	B0	C0	D0	E0, F0
	長スライダ	150 ~ 650	750	850	950	1050	1150	1250	1350, 1450
	形式表示	15 ~ 65	75	85	95	A5	B5	C5	D5, E5
最大速度 (mm / s)	リード 20mm	1200<0.36>	1000<0.30>	800<0.24>	700<0.21>	600<0.18>	500<0.15>	400<0.12>	300<0.10>
<> 内は、最大可搬質量搭載時の加減速時間 (sec)	リード 10mm	600<0.36>	500<0.30>	400<0.24>	350<0.21>	300<0.18>	250<0.15>	200<0.12>	150<0.10>
最大可搬質量 (kg)	リード 20mm	水平使用時: 100			垂直使用時: 25				
	リード 10mm	水平使用時: 150			垂直使用時: 50				
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01								
分解能 (mm)	0.01								
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形	MR: 2700	MP: 3000	MY: 2250	長スライダ形	MR: 2700	MP: 4750	MY: 3450	
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V								
マスターコントローラ	CA25 - M40								

- <注記> \* 垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \* 最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
 \* 水平、垂直使用時とも、可搬質量にかかわらず回生放電ユニット ABSU - 4000 が必要になります。  
 \* 加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

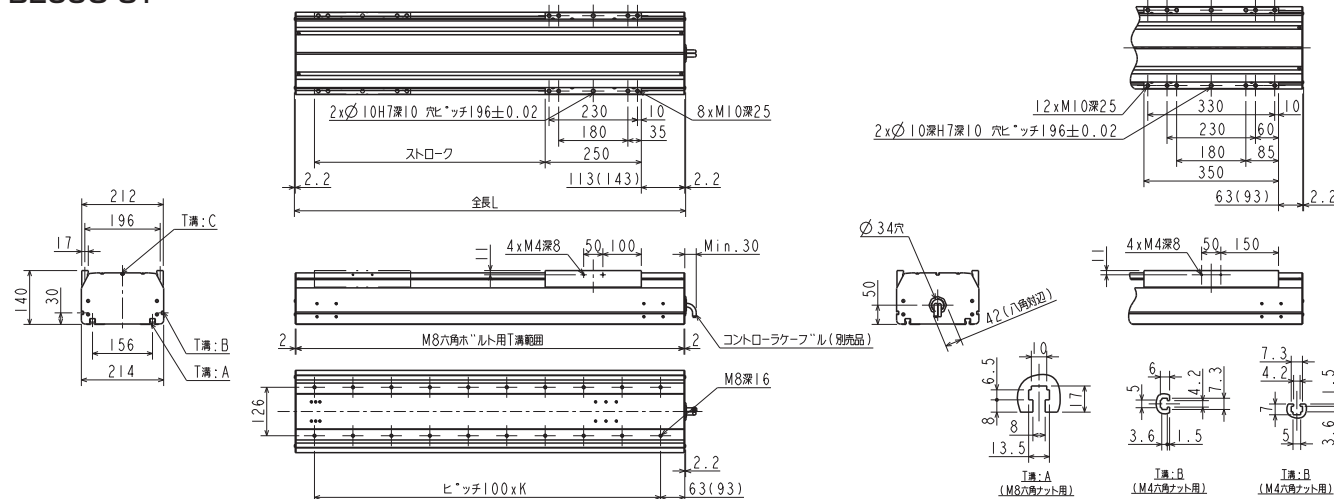
# [軸形式]

## BE60G - ST - M 20 N - 40

軸形態 ST: ストレート	スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 10: 10mm 20: 20mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照
------------------	--------------------------------	-----------------------------	------------------------------	-----------------

# [寸法図]

## BE60G-ST



### ストレート軸

中スライダ ストローク (mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
全長 L (mm)	617.4(647.4)	717.4(747.4)	817.4(847.4)	917.4(947.4)	1017.4(1047.4)	1117.4(1147.4)	1217.4(1247.4)	1317.4(1347.4)	1417.4(1447.4)	1517.4(1547.4)	1617.4(1647.4)	1717.4(1747.4)	1817.4(1847.4)	1917.4(1947.4)
K	5(5)	6(6)	7(7)	8(8)	9(9)	10(10)	11(11)	12(12)	13(13)	14(14)	15(15)	16(16)	17(17)	18(18)
本体質量 (kg)	24.0(25.2)	26.8(28.0)	29.5(30.7)	32.3(33.5)	35.0(36.2)	37.8(39.0)	40.5(41.7)	43.3(44.5)	46.0(47.2)	48.8(50.0)	51.5(52.7)	54.3(55.5)	57.0(58.2)	59.8(61.0)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
全長 L (mm)	617.4(647.4)	717.4(747.4)	817.4(847.4)	917.4(947.4)	1017.4(1047.4)	1117.4(1147.4)	1217.4(1247.4)	1317.4(1347.4)	1417.4(1447.4)	1517.4(1547.4)	1617.4(1647.4)	1717.4(1747.4)	1817.4(1847.4)	1917.4(1947.4)
K	5(5)	6(6)	7(7)	8(8)	9(9)	10(10)	11(11)	12(12)	13(13)	14(14)	15(15)	16(16)	17(17)	18(18)
本体質量 (kg)	25.5(26.7)	28.3(29.5)	31.0(32.2)	33.8(35.0)	36.5(37.7)	39.3(40.5)	42.0(43.2)	44.8(46.0)	47.5(48.7)	50.3(51.5)	53.0(54.2)	55.8(57.0)	58.5(59.7)	61.3(62.5)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する



[セット形式]

BA3 - 60J - ST - M 20 N - 40 - 13

スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 10: 10mm 20: 20mm 50: 50mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M80) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
--------------------------------	---	------------------------------	-----------------	---	--

[仕様]

モータ	750W AC サーボモータ (アブソリュート)						
駆動方式	研削ボールねじ (C7級) 外径 25mm						
ストローク (mm)	中スライダ	200 ~ 1000	1100	1200	1300	1400, 1500	1600, 1700
	形式表示	20 ~ A0	B0	C0	D0	E0, F0	G0, H0
100mm 単位	長スライダ	150 ~ 950	1050	1150	1250	1350, 1450	1550, 1650
	形式表示	15 ~ 95	A5	B5	C5	D5, E5	F5, G5
最大速度 (mm / s)	リード 50mm	2300<0.27>	1800<0.21>	1500<0.18>	1300<0.15>	1000<0.12>	800<0.10>
	リード 20mm	900<0.27>	700<0.21>	600<0.18>	500<0.15>	400<0.12>	300<0.10>
< > 内は、最大可搬質量搭載時の	リード 10mm	450<0.27>	350<0.21>	300<0.18>	250<0.15>	200<0.12>	150<0.10>
	加減速時間 (sec)						
最大可搬質量 (kg)	リード 50mm	水平使用時: 50			垂直使用時: -		
	リード 20mm	水平使用時: 200			垂直使用時: 50		
	リード 10mm	水平使用時: 250			垂直使用時: 100		
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01						
分解能 (mm)	0.01						
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形 MR: 3500 MP: 4000 MY: 3000 長スライダ形 MR: 3500 MP: 6200 MY: 4750						
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V						
マスターコントローラ	CA25 - M80						

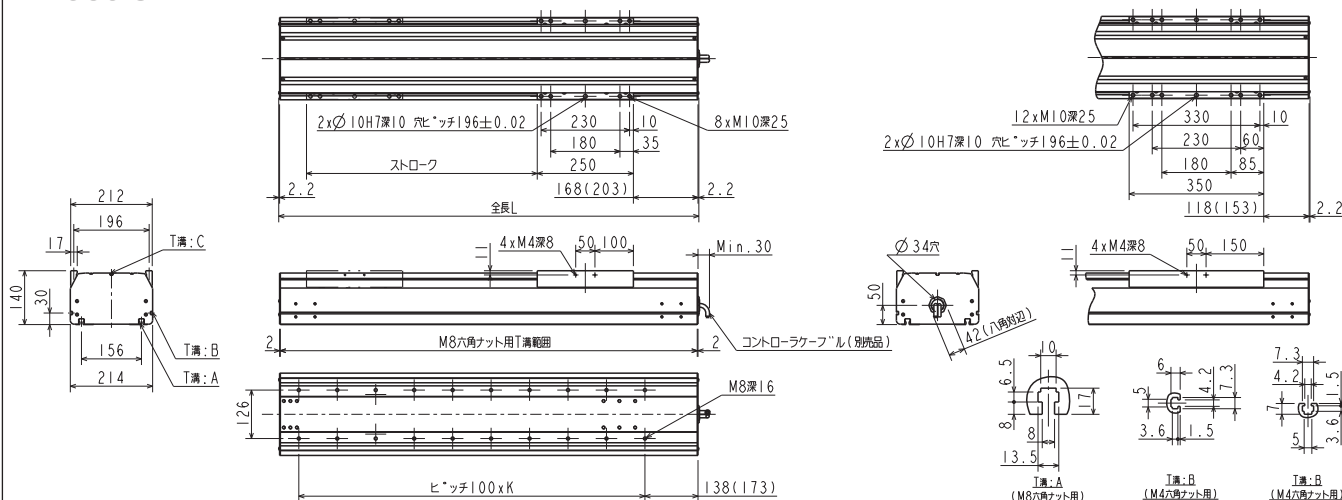
- <注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
 \*水平、垂直使用時とも、可搬質量にかかわらず回生放電ユニット ABSU - 8000が必要になります。  
 \*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

[軸形式]

BE60J - ST - M 20 N - 40

スライダ形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 10: 10mm 20: 20mm 50: 50mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照
--------------------------------	---	------------------------------	-----------------

BE60J-ST



ストレート軸

中スライダ ストローク (mm)	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700
全長 L (mm)	692.4(727.4)	792.4(827.4)	892.4(927.4)	992.4(1027.4)	1092.4(1127.4)	1192.4(1227.4)	1292.4(1327.4)	1392.4(1427.4)	1492.4(1527.4)	1592.4(1627.4)	1692.4(1727.4)	1792.4(1827.4)	1892.4(1927.4)	1992.4(2027.4)	2092.4(2127.4)	2192.4(2227.4)
K	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
本体質量 (kg)	37.2 (38.8)	39.9 (41.6)	42.7 (44.3)	45.4 (47.1)	48.2 (49.8)	50.9 (52.6)	53.7 (55.3)	56.4 (58.1)	59.2 (60.8)	61.9 (63.6)	64.7 (66.3)	67.4 (69.1)	70.2 (71.8)	72.9 (74.6)	75.7 (77.3)	78.4 (80.1)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650
全長 L (mm)	692.4(727.4)	792.4(827.4)	892.4(927.4)	992.4(1027.4)	1092.4(1127.4)	1192.4(1227.4)	1292.4(1327.4)	1392.4(1427.4)	1492.4(1527.4)	1592.4(1627.4)	1692.4(1727.4)	1792.4(1827.4)	1892.4(1927.4)	1992.4(2027.4)	2092.4(2127.4)	2192.4(2227.4)
K	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
本体質量 (kg)	38.7 (40.3)	41.4 (43.1)	44.2 (45.8)	46.9 (48.6)	49.7 (51.3)	52.4 (54.1)	55.2 (56.8)	57.9 (59.6)	60.7 (62.3)	63.4 (65.1)	66.2 (67.8)	68.9 (70.6)	71.7 (73.3)	74.4 (76.1)	77.2 (78.8)	79.9 (81.6)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

## [セット形式]

**BA3 - 10E - BT - M 21 N - 40 - 13**

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダ形状 S: 短スライダ M: 中スライダ	リード 21: 21mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
---	--------------------------------	-----------------	------------------	-----------------	---	--

## [仕様]

モータ	100W AC サーボモータ (アブソリュート)																	
駆動方式	タイミングベルト																	
ボールネジ換算リード (mm)	21																	
ストローク (mm)	短スライダ	150~950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
形式表示	15~95	A5	B5	C5	D5	E5	F5	G5	H5	J5	K5	L5	M5	N5	P5	Q5	R5	
100mm 単位	中スライダ	100~900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
形式表示	10~90	A0	B0	C0	D0	E0	F0	G0	H0	J0	K0	L0	M0	N0	P0	Q0	R0	
最大速度 (mm / s)	1000																	
最大可搬質量 (kg)	水平使用時: 15																	
加減速時間 (ACC): 0.3sec 以上	水平使用時: 15																	
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04																	
分解能 (mm)	0.01																	
静的許容負荷モーメント (N·m)	短スライダ形			MR: 49	MP: 14	MY: 13	中スライダ形			MR: 59	MP: 59	MY: 54						
マスターコントローラ	CA25 - M10																	

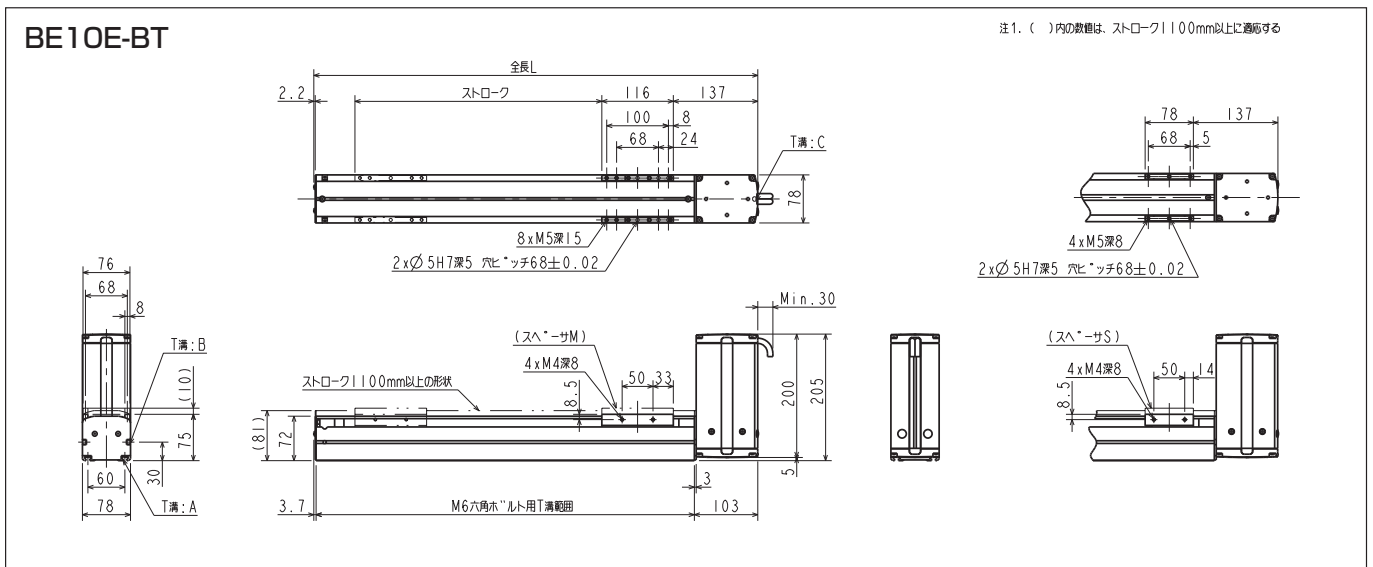
<注記> \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

## [軸形式]

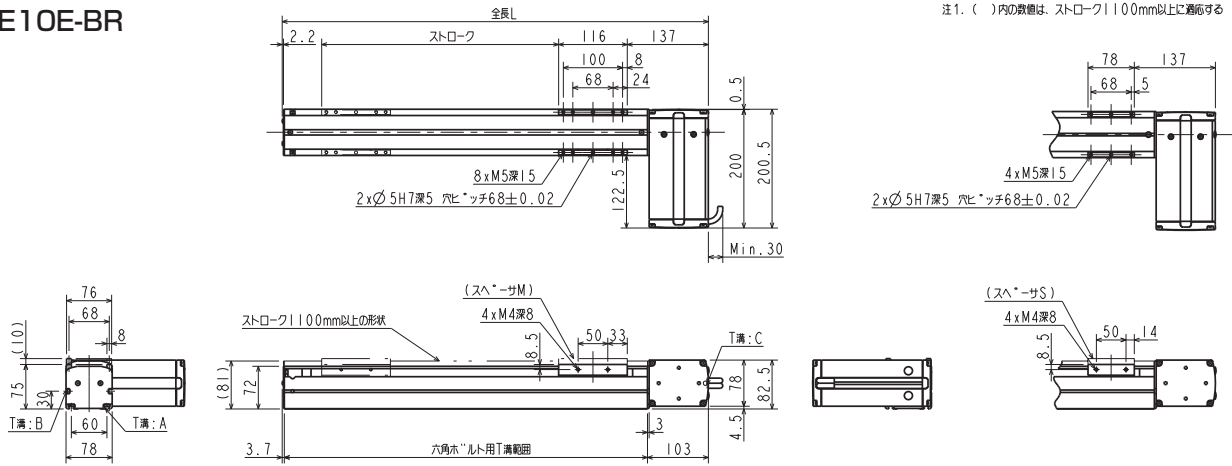
**BE10E - BT - M 21 N - 40**

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダ形状 S: 短スライダ M: 中スライダ	リード 21: 21mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照
---	--------------------------------	-----------------	------------------	-----------------

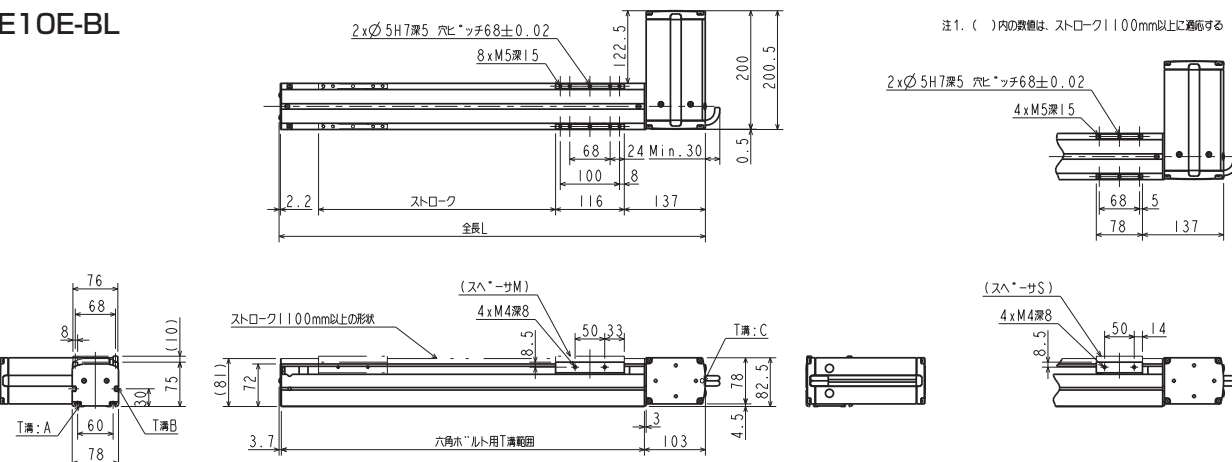
## [寸法図]



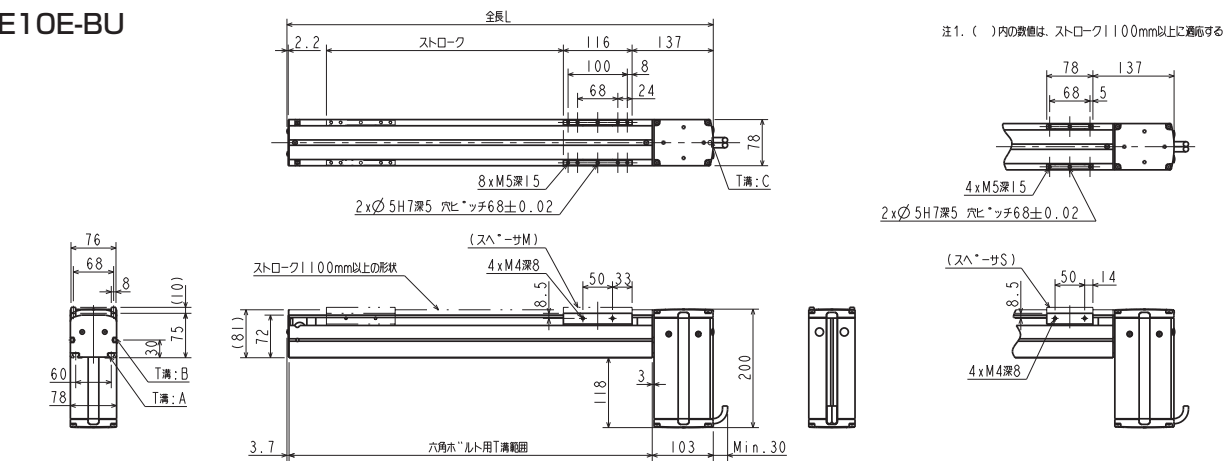
BE10E-BR



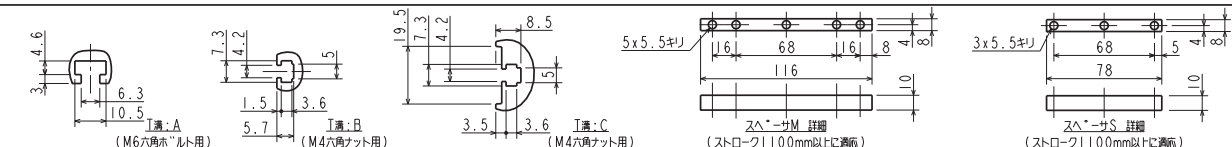
BE10E-BL



BE10E-BU



BE10E-BT, BR, BL, BU共通



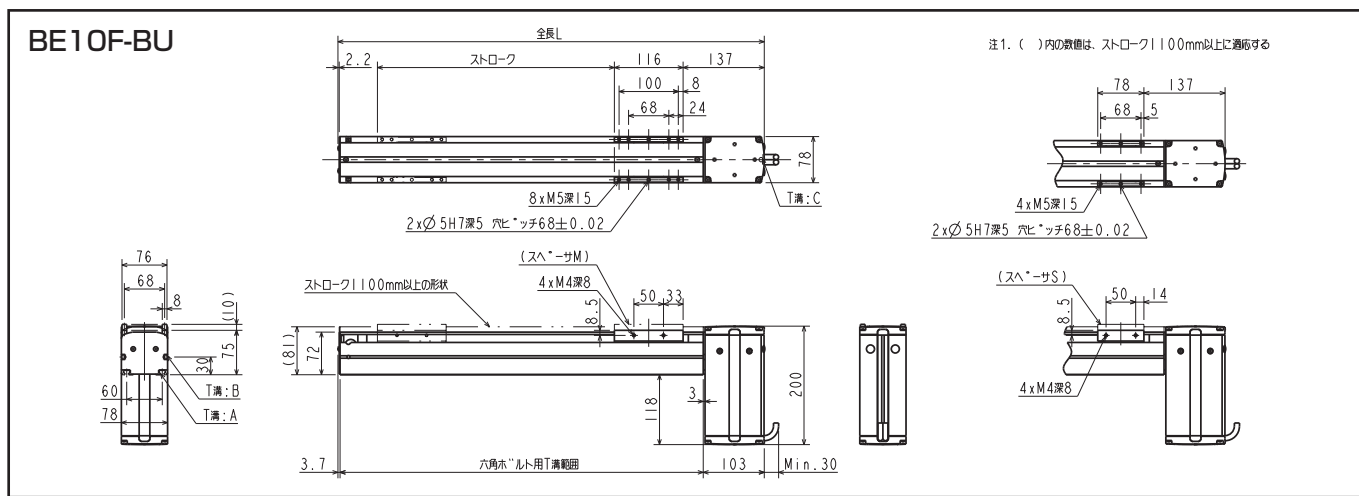
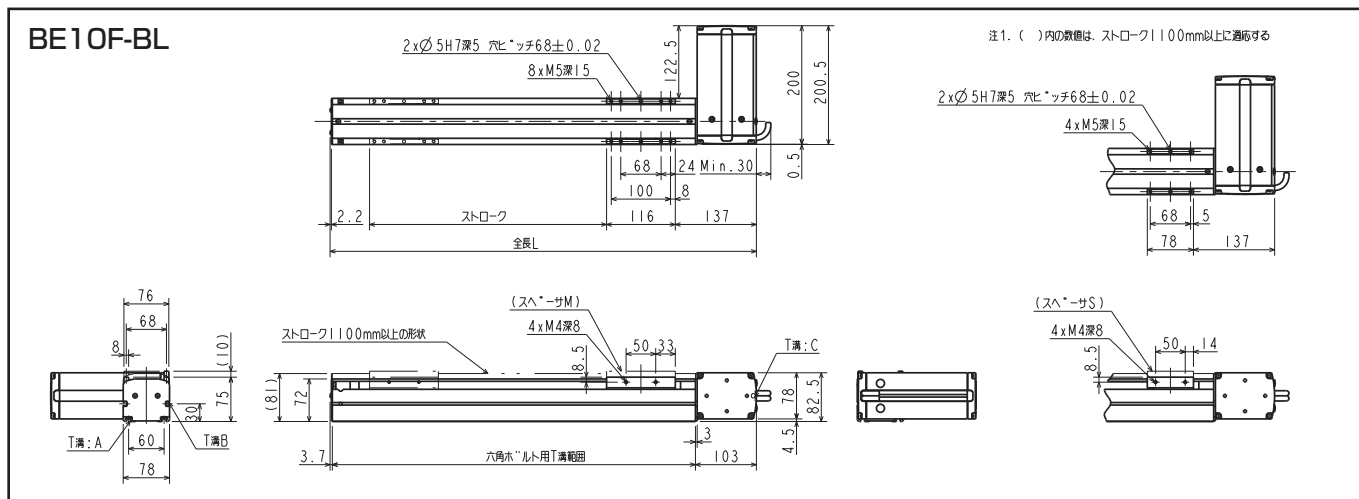
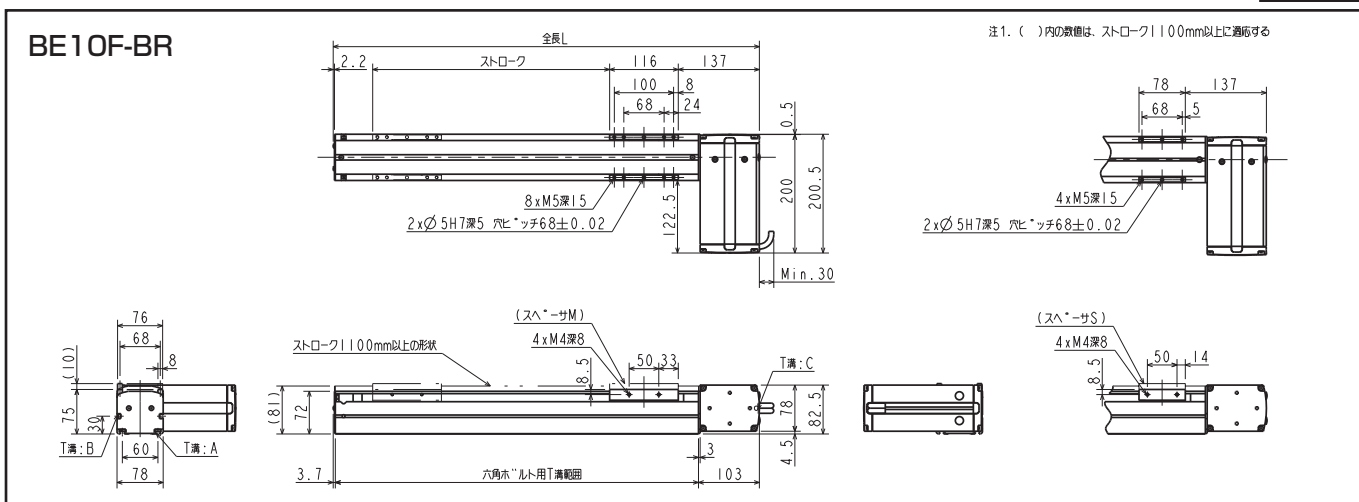
中スライダ BE10E - BT, BR, BL, BU 共通

中スライダ ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
全長 L (mm)	419.7	519.7	619.7	719.7	819.7	919.7	1019.7	1119.7	1219.7	1319.7	1419.7	1519.7	1619.7	1719.7	1819.7	1919.7	2019.7	2119.7	2219.7	2319.7	2419.7	2519.7	2619.7	2719.7	2819.7
本体質量 (kg)	4.9	5.6	6.2	6.9	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	12.1	12.8	13.5	14.2	14.9	15.6	16.3	17.0	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22.0

短スライダ BE10E - BT, BR, BL, BU 共通

短スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
全長 L (mm)	419.7	519.7	619.7	719.7	819.7	919.7	1019.7	1119.7	1219.7	1319.7	1419.7	1519.7	1619.7	1719.7	1819.7	1919.7	2019.7	2119.7	2219.7	2319.7	2419.7	2519.7	2619.7	2719.7	2819.7
本体質量 (kg)	4.5	5.2	5.9	6.5	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5	11.7	12.4	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.0	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5





中スライダ BE10F - BT, BR, BL, BU リード21mm 共通

中スライダ	ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
全長	L (mm)	419.7	519.7	619.7	719.7	819.7	919.7	1019.7	1119.7	1219.7	1319.7	1419.7	1519.7	1619.7	1719.7	1819.7	1919.7	2019.7	2119.7	2219.7	2319.7	2419.7	2519.7	2619.7	2719.7	2819.7
本体質量	(kg)	5.5	6.2	6.8	7.5	8.2	8.8	9.5	10.2	10.8	11.5	12.7	13.4	14.1	14.8	15.5	16.2	16.9	17.6	18.4	19.1	19.8	20.5	21.2	21.9	22.6

短スライダ BE10F - BT, BR, BL, BU リード21mm 共通

短スライダ	ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
全長	L (mm)	419.7	519.7	619.7	719.7	819.7	919.7	1019.7	1119.7	1219.7	1319.7	1419.7	1519.7	1619.7	1719.7	1819.7	1919.7	2019.7	2119.7	2219.7	2319.7	2419.7	2519.7	2619.7	2719.7	2819.7
本体質量	(kg)	5.1	5.8	6.5	7.1	7.8	8.5	9.1	9.8	10.4	11.1	12.3	13.0	13.7	14.4	15.1	15.8	16.5	17.2	17.9	18.6	19.3	20.0	20.7	21.4	22.1

中スライダ BE10F - BT, BR, BL, BU リード42mm 共通

中スライダ	ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
全長	L (mm)	419.7	519.7	619.7	719.7	819.7	919.7	1019.7	1119.7	1219.7	1319.7	1419.7	1519.7	1619.7	1719.7	1819.7	1919.7	2019.7	2119.7	2219.7	2319.7	2419.7	2519.7	2619.7	2719.7	2819.7
本体質量	(kg)	4.9	5.6	6.2	6.9	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	12.1	12.8	13.5	14.2	14.9	15.6	16.3	17.0	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22.0

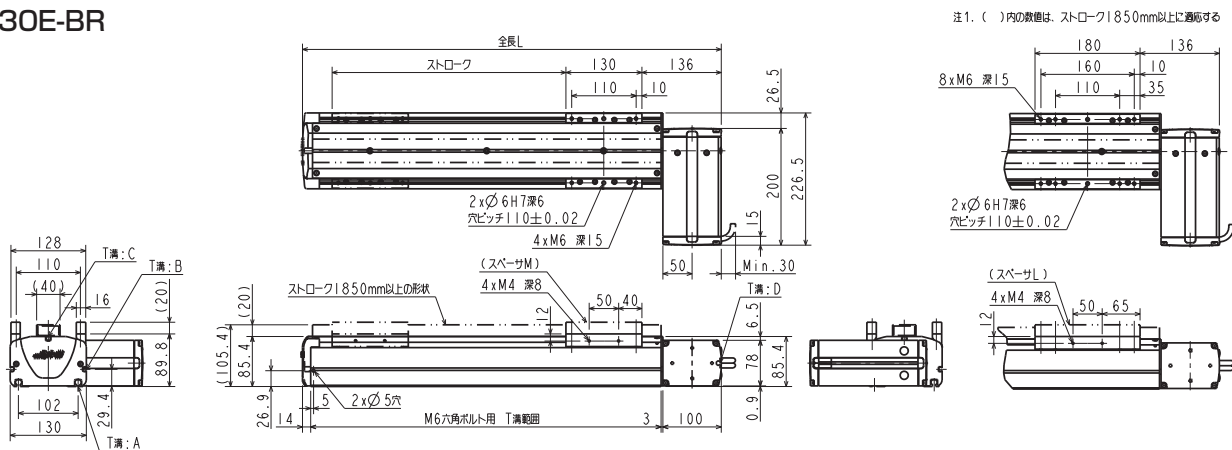
短スライダ BE10F - BT, BR, BL, BU リード42mm 共通

短スライダ	ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550
全長	L (mm)	419.7	519.7	619.7	719.7	819.7	919.7	1019.7	1119.7	1219.7	1319.7	1419.7	1519.7	1619.7	1719.7	1819.7	1919.7	2019.7	2119.7	2219.7	2319.7	2419.7	2519.7	2619.7	2719.7	2819.7
本体質量	(kg)	4.5	5.2	5.9	6.5	7.2	7.9	8.5	9.2	9.8	10.5	11.7	12.4	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.0	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5

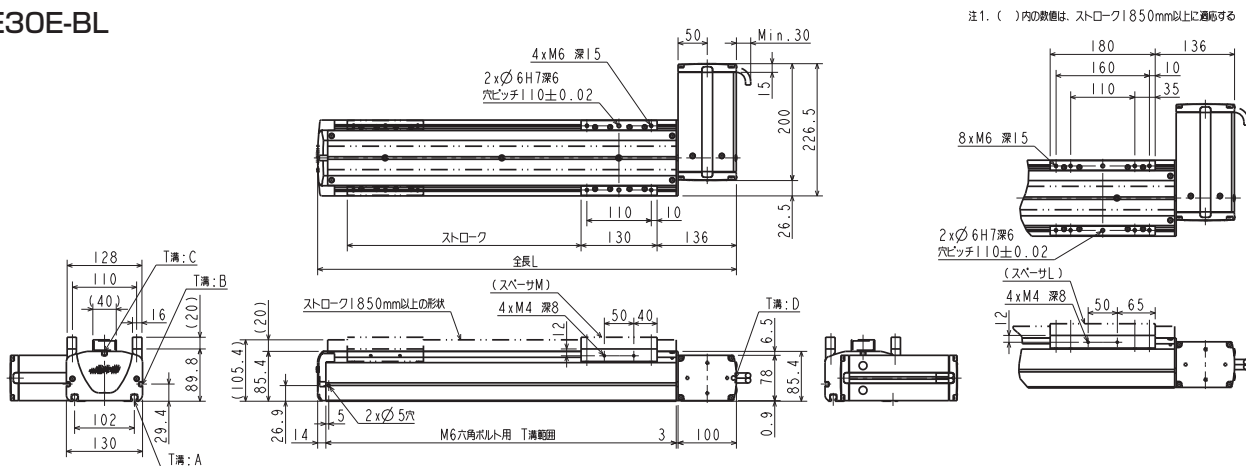




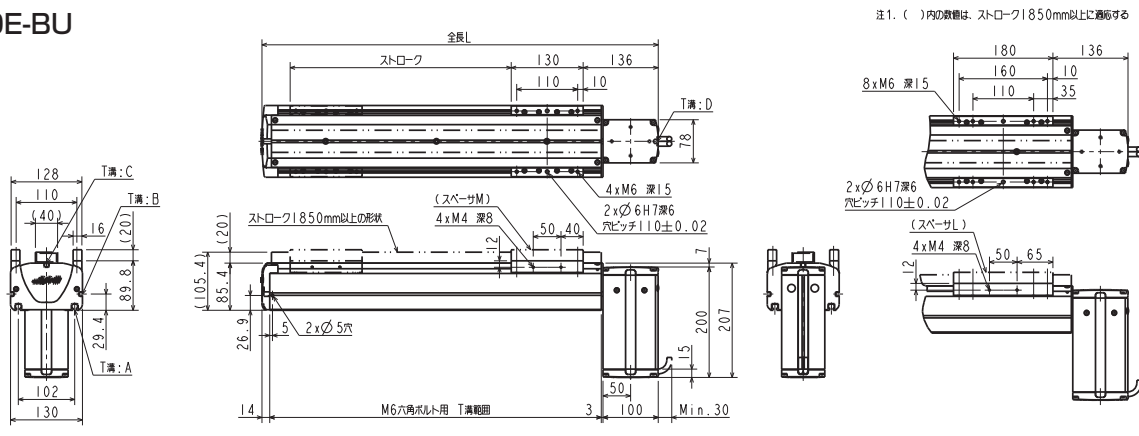
BE30E-BR



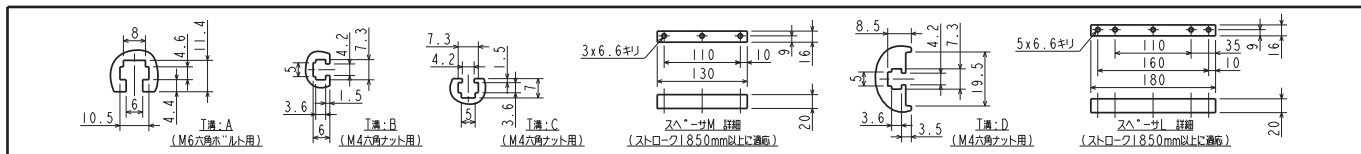
BE30E-BL



BE30E-BU



BE30E-BT, BR, BL, BU共通



中スライダ BE30E - BT, BR, BL, BU 共通

中スライダ ストローク (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200
全長 L (mm)	417	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	1417	1517	1617	1717	1817	1917	2017	2117	2217	2317	2417	2517	2617	2717	2817	2917	3017	3117	3217	3317	3417	3517
本体質量 (kg)	9.2	10.2	11.2	12.2	13.2	14.1	15.1	16.1	17.1	18.1	19.1	20.1	21.1	22.1	23.0	24.0	25.0	26.0	26.3	29.3	30.4	31.4	32.5	33.5	34.6	35.6	36.7	37.7	38.8	39.8	40.9	41.9

長スライダ BE30E - BT, BR, BL, BU 共通

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150
全長 L (mm)	517	617	717	817	917	1017	1117	1217	1317	1417	1517	1617	1717	1817	1917	2017	2117	2217	2317	2417	2517	2617	2717	2817	2917	3017	3117	3217	3317	3417	3517
本体質量 (kg)	10.5	11.5	12.5	13.5	14.4	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.3	24.3	25.3	26.3	28.6	29.6	30.7	31.7	32.8	33.8	34.9	35.9	37.0	38.0	39.1	40.1	41.2	42.2

## [セット形式]

# BA3 - 30F - BT - M 21 N - 40 - 13

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダー形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 21: 21mm 42: 42mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
---	---------------------------------	-----------------------------	------------------	-----------------	---	--

## [仕様]

モータ	200W AC サーボモータ (アブソリュート)																								
駆動方式	タイミングベルト																								
ボールネジ換算リード (mm)	21, 42																								
ストローク (mm)	中スライダ	100~900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200
形式表示	10~90	A0	B0	C0	D0	E0	F0	G0	H0	J0	K0	L0	M0	N0	P0	Q0	R0	S0	T0	U0	V0	W00	W10	W20	
100mm 単位	長スライダ	150~950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	
形式表示	15~95	A5	B5	C5	D5	E5	F5	G5	H5	J5	K5	L5	M5	N5	P5	Q5	R5	S5	T5	U5	V5	W05	W15		
最大速度 (mm / s)	リード21	1000																							
	リード42	2000																							
最大可搬質量 (kg)	リード21	水平使用時: 40 加減速時間: 0.3sec 以上																							
	リード42	水平使用時: 20 加減速時間: 0.5sec 以上																							
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04																								
分解能 (mm)	0.01																								
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形 MR: 510 MP: 430 MY: 370						長スライダ形 MR: 510 MP: 750 MY: 650																		
マスターコントローラ	CA25 - M10																								

<注記> \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

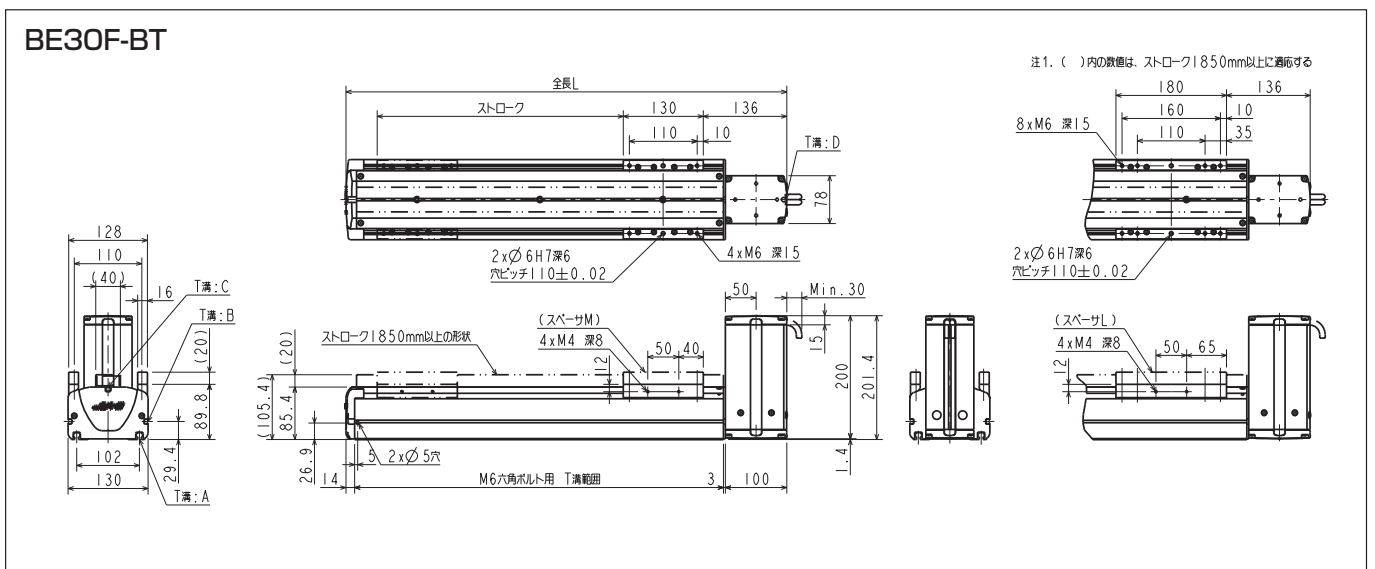
タイミングベルト駆動

## [軸形式]

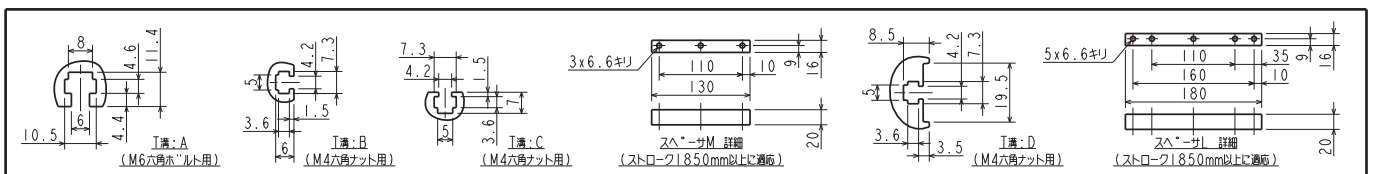
# BE30F - BT - M 21 N - 40

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダー形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 21: 21mm 42: 42mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照
---	---------------------------------	-----------------------------	------------------	-----------------

## [寸法図]



## BE30F-BT, BR, BL, BU共通





[セット形式]

BA3 - 50F - BT - M 21 N - 40 - 13

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダー形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 21: 21mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
---	---------------------------------	-----------------	------------------	-----------------	---	--

[仕様]

モータ	200W AC サーボモータ (アブソリュート)																											
駆動方式	タイミングベルト																											
ボールネジ換算リード (mm)	21																											
ストローク (mm)	中スライダ 形式表示	200~900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500
100mm 単位	長スライダ 形式表示	250~950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	
最大速度 (mm / s)	1000																											
最大可搬質量 (kg)	水平使用時: 40																											
加減速時間 (ACC): 0.3sec 以上	水平使用時: 40																											
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04																											
分解能 (mm)	0.01																											
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダ形		MR: 2080		MP: 2160		MY: 1820		長スライダ形		MR: 2080		MP: 3150		MY: 2640													
マスターコントローラ	CA25 - M10																											

<注記> \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

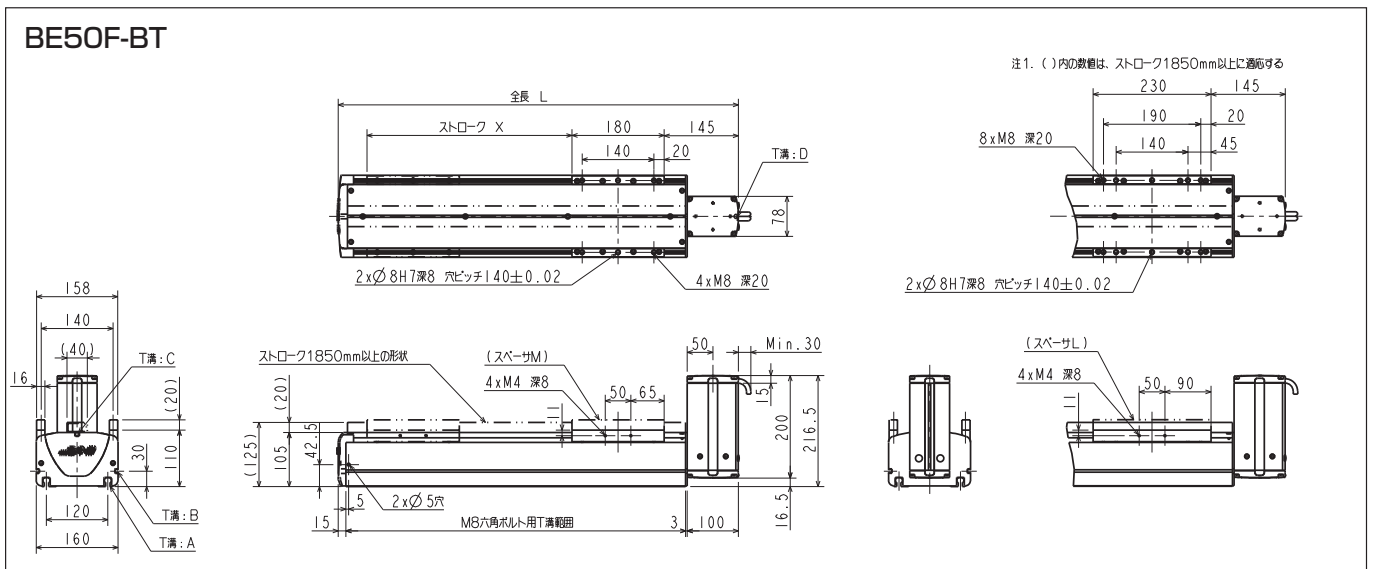
タイミングベルト駆動

[軸形式]

BE50F - BT - M 21 N - 40

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダー形状 M: 中スライダ L: 長スライダ	リード 21: 21mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照
---	---------------------------------	-----------------	------------------	-----------------

[寸法図]





## [セット形式]

**BA3 - 50G - BT - M 42 N - 40 - 1 3**

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダー形状 M: 中スライダー L: 長スライダー	リード 42: 42mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M40) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
---	-----------------------------------	-----------------	------------------	-----------------	---	--

## [仕様]

モータ	400W AC サーボモータ (アブソリュート)																											
駆動方式	タイミングベルト																											
ボールネジ換算リード (mm)	42																											
ストローク (mm)	中スライダー	200~900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500
	形式表示	20~90	A0	B0	C0	D0	E0	F0	G0	H0	J0	K0	L0	M0	N0	P0	Q0	R0	S0	T0	U0	V0	W00	W10	W20	W30	W40	W50
100mm 単位	長スライダー	250~950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	
	形式表示	25~95	A5	B5	C5	D5	E5	F5	G5	H5	J5	K5	L5	M5	N5	P5	Q5	R5	S5	T5	U5	V5	W05	W15	W25	W35	W45	
最大速度 (mm / s)	2000																											
最大可搬質量 (kg)	水平使用時: 20																											
加減速時間 (ACC): 0.5sec 以上																												
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04																											
分解能 (mm)	0.01																											
静的許容負荷モーメント (N・m)	中スライダー形 MR: 2080 MP: 2160 MY: 1820 長スライダー形 MR: 2080 MP: 3150 MY: 2640																											
マスターコントローラ	CA25 - M40																											

<注記> \* 最大可搬質量は、スライダー真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
\* 加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。  
\* 可搬質量にかかわらず、回生放電ユニット ABSU - 4000 が必要になります。

タイミングベルト駆動

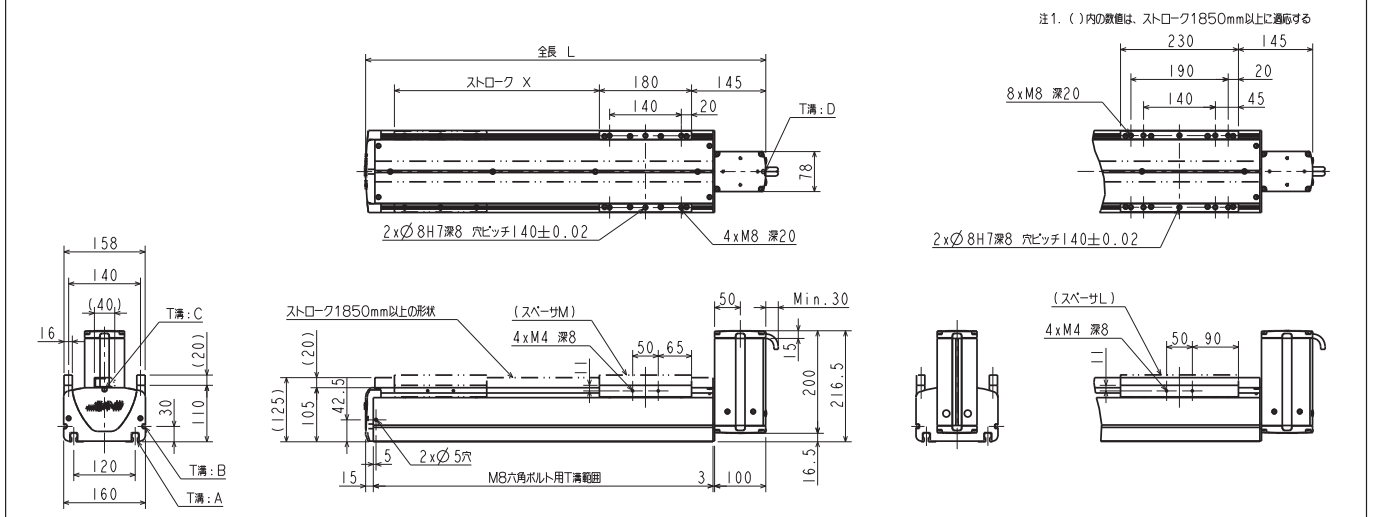
## [軸形式]

**BE50G - BT - M 42 N - 40**

モータ取付方向 BT: 上向き BR: 右向き BL: 左向き BU: 下向き	スライダー形状 M: 中スライダー L: 長スライダー	リード 42: 42mm	ブレーキ N: ブレーキ無	ストローク 形式表示参照
---	-----------------------------------	-----------------	------------------	-----------------

## [寸法図]

BE50G-BT







[セット形式]

BA3 - 50G - BT - L 19 N - A5 - 1 3

スライダ形状  
L: 長スライダ

ストローク  
形式表示参照

マスターユニット  
(CA25-M40)  
0: コントローラなし  
1: NPN出力仕様  
その他P19参照

ケーブル長  
3: 3m 9: 9m  
5: 5m B: 11m  
7: 7m D: 13m

[仕様]

モータ	400W AC サーボモータ (アブソリュート)	
駆動方式	タイミングベルト	
ボールネジ換算リード (mm)	19.555	
ストローク (mm)	長スライダ	150~950 1050 1150 1250 1350 1450 1550 1650 1750 1850 1950 2050 2150 2250 2350 2450 2550 2650 2750 2850 2950 3050 3150 3250 3350 3450 3550 3650 3750 3850 3950 4050 4150 4250 4350 4450
100mm 単位	形式表示	15~95 A5 B5 C5 D5 E5 F5 G5 H5 J5 K5 L5 M5 N5 P5 Q5 R5 S5 T5 U5 V5 W5 X5 Y5 Z5
最大速度 (mm/s)	1000	
最大可搬質量 (kg)	水平使用時: 100 加減速時間: 0.3sec 以上 (ストローク 1050mm 以上の場合は、加減速時間が 0.6sec 以上となります。)	
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.05	
分解能 (mm)	0.01	
静的許容負荷モーメント (N・m)	長スライダ形 MR: 1800 MP: 2700 MY: 2150	
マスターコントローラ	CA25 - M40	

<注記> \*最大可搬質量は、スライダ真上に負荷した場合の数値です。後述の動的負荷モーメントの資料も合わせてご覧ください。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。  
\*可搬質量にかかわらず、回生放電ユニット ABSU - 4000 が必要になります。

タイミングベルト駆動

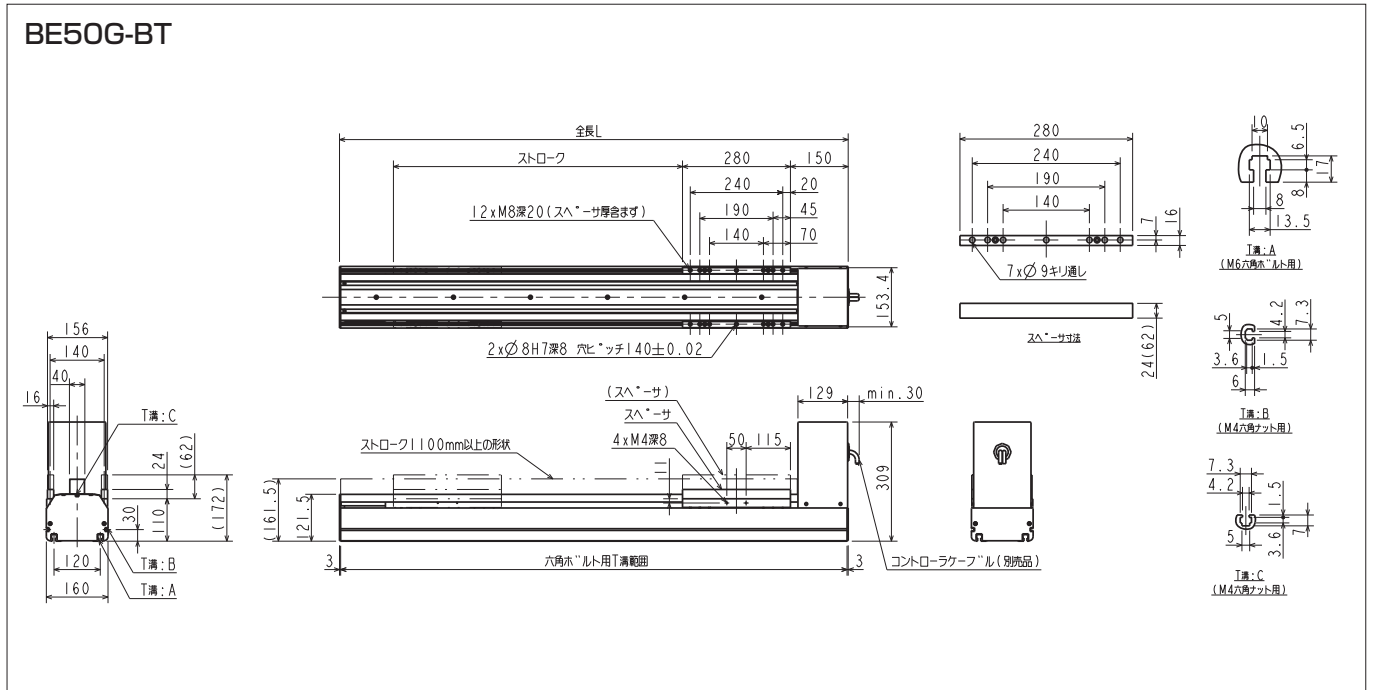
[軸形式]

BE 50 G - BT - L 19 N - A5

スライダ形状  
L: 長スライダ

ストローク  
P20 参照

[寸法図]



長スライダ BE50G - BT - L19N

長スライダ ストローク (mm)	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
全長 L (mm)	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620	2720	2820
本体質量 (kg)	26.6	28.0	29.3	30.7	32.0	33.4	34.7	36.1	37.4	38.8	40.2	41.5	42.9	44.2	45.6	46.9	48.3	49.6	51.0	52.3	53.7	55.0

長スライダ ストローク (mm)	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050	4150	4250	4350	4450
全長 L (mm)	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620	4720	4820	4920	5020
本体質量 (kg)	56.4	57.7	59.1	60.4	61.8	63.1	64.5	65.9	67.2	68.6	69.9	71.3	72.6	74.0	75.3	76.7	78.0	79.1	80.7	82.1	83.4	84.8



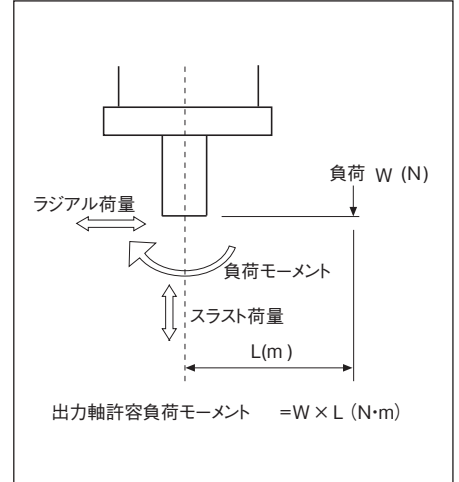
## [セット形式]

BA3 - 00D - RH - A 00N - 36 - 1 3

減速方式 RH: ハーモニック	取付方式 A: L型ブラケット付 F: フランジタイプ	回転範囲 360°	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
--------------------	-----------------------------------	--------------	---	--

## [仕様]

モータ	50W AC サーボモータ (アブソリュート)	
減速方式	ハーモニックドライブ	
減速比	1 / 50	
回転範囲 (°)	360	
最大速度 (° / s)	360	
最大可搬質量 (kg)	10	
加減速度 (ACC) 0.3sec 以上	10	
定格出力トルク (N・m)	5.4	
許容負荷イナーシャ (kg・m <sup>2</sup> )	0.0485	
出力軸許容スラスト荷重 (N)	98	
出力軸許容ラジアル荷重 (N)	196	
出力軸許容負荷モーメント (N・m)	1.3	
位置繰り返し精度 (°)	± 0.025	
分解能 (°)	0.01	
軸質量 (kg)	L形ブラケット	1.9
	フランジ	1.7
マスターコントローラ	CA25 - M10	



R  
軸

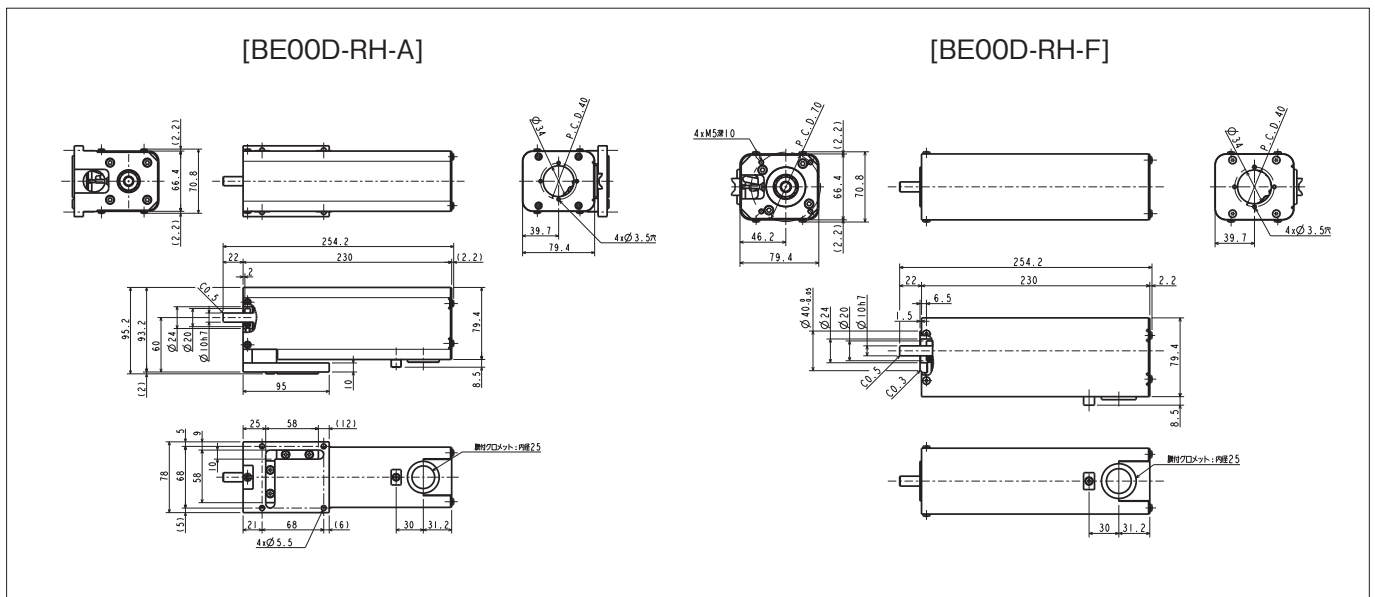
<注記> \*最大可搬質量は、軸を垂直にして出力軸にスラスト荷重のみが加わる場合の値です。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

## [軸形式]

BE00D - RH - A

減速方式 RH: ハーモニック	取付方式 A: L型ブラケット付 F: フランジタイプ
--------------------	-----------------------------------

## [寸法図]



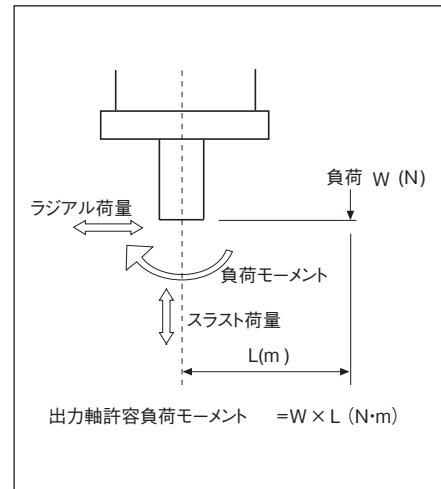
[セット形式]

BA3 - OOD - RP - A OON - 36 - 1 3

減速形式 RP: 遊星ギヤ	取付方式 A: L型ブラケット付 F: フランジタイプ	回転範囲 360°	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
------------------	-----------------------------------	--------------	---	--

[仕様]

モータ	50W AC サーボモータ (アブソリュート)	
減速方式	遊星ギヤ	
減速比	1 / 21	
回転範囲 (°)	360	
最大速度 (° / s)	857	
最大可搬質量 (kg)	10	
加減速度 (ACC) 0.3sec 以上	10	
定格出力トルク (N・m)	3.1	
許容負荷イナーシャ (kg・m <sup>2</sup> )	0.0125	
出力軸許容スラスト荷重 (N)	98	
出力軸許容ラジアル荷重 (N)	196	
出力軸許容負荷モーメント (N・m)	1.3	
位置繰り返し精度 (°)	± 0.125	
分解能 (°)	0.01	
軸質量 (kg)	L 形ブラケット	2.4
	フランジ	2.2
マスターコントローラ	CA25 - M10	



<注記> \*最大可搬質量は、軸を垂直にして出力軸にスラスト荷重のみが加わる場合の値です。  
\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

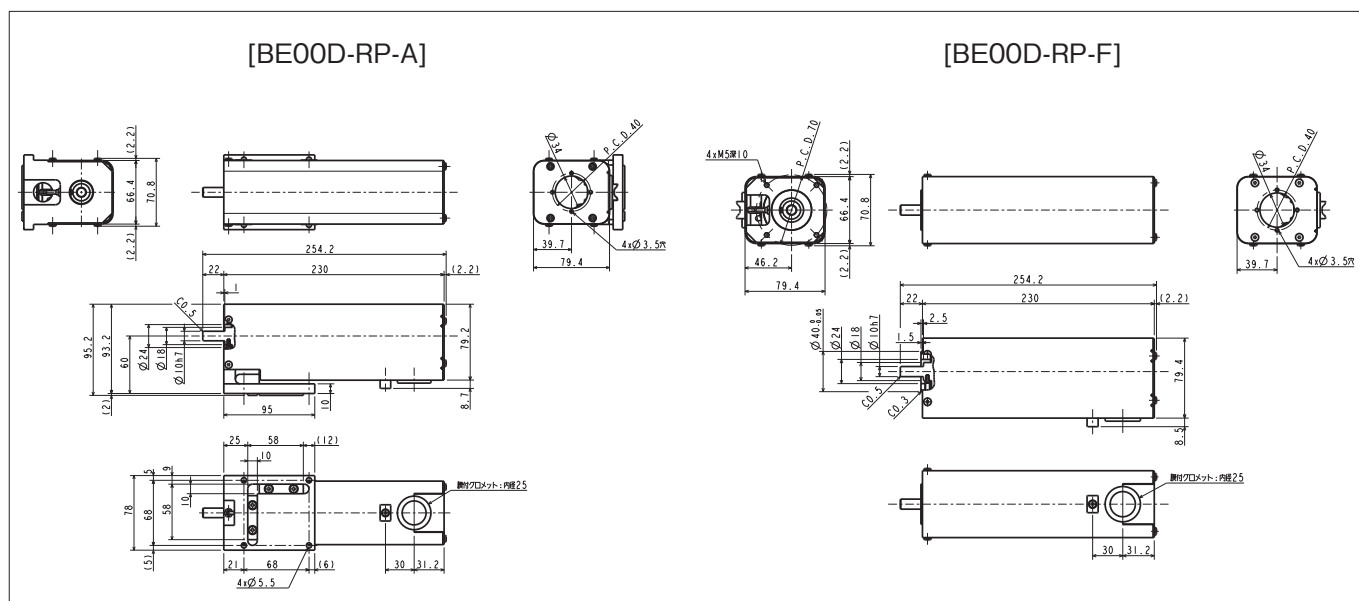
R  
軸

[軸形式]

BE00D - RP - A

減速方式 RP: 遊星ギヤ	取付方式 A: L型ブラケット付 F: フランジタイプ
------------------	-----------------------------------

[寸法図]



## [セット形式]

BA3 - T3D - ST - C 12 N - 10 - 13

スライダ形状  
C: プッシュロッド式

リード  
12: 12mm

ブレーキ  
N: ブレーキ無  
B: ブレーキ有

ストローク  
形式表示参照

マスターユニット  
(CA25-M10)  
0: コントローラなし  
1: NPN出力仕様  
その他P19参照

ケーブル長  
3: 3m 9: 9m  
5: 5m B: 11m  
7: 7m D: 13m

## [仕様]

モータ	50W AC サーボモータ (アブソリュート)	
駆動方式	転造ボールねじ 外径 8mm	
ストローク (mm) 50mm 単位	プッシュロッド	50 ~ 150
	形式表示	05 ~ 15
最大速度 (mm / s)	リード 12mm	600
最大可搬質量 (kg) 加減速時間 0.3sec 以上	水平使用時: 4 垂直使用時: 1.9	
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.02	
分解能 (mm)	0.01	
静的許容負荷モーメント (N・m)	ロッドに負荷モーメントは受けられません。	
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V	
マスターコントローラ	CA25 - M10	

<注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。

\*ロッドに静的及び動的負荷モーメントをかけることはできません。リニアガイドなどを併用し、ロッドにラジアル荷重がかからないよう注意願います。

\*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

## [軸形式]

BET3D - ST - C 12 N - 10

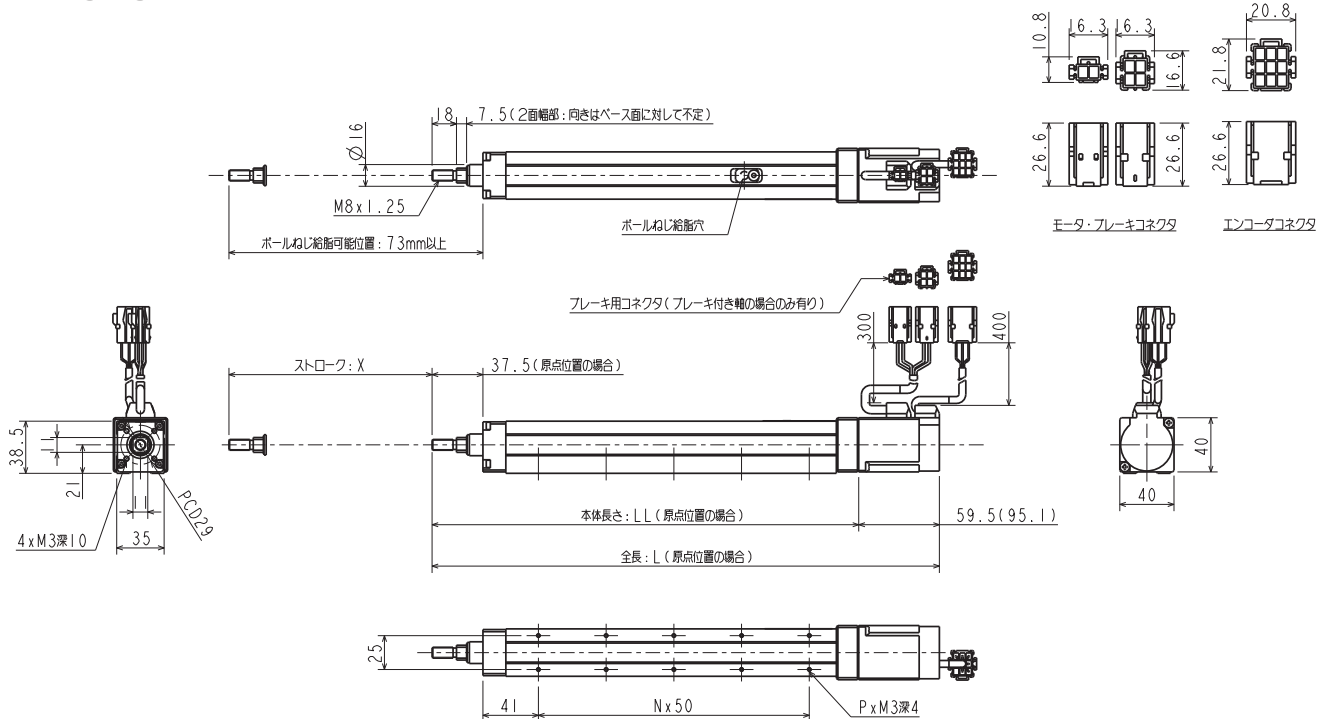
スライダ形状  
C: プッシュロッド式

リード  
12: 12mm

ブレーキ  
N: ブレーキ無  
B: ブレーキ有

ストローク  
形式表示参照

### BET3D-ST



ストローク X (mm)	50	100	150
全長 L (mm)	274.5 (310.1)	324.5 (360.1)	374.5 (410.1)
本体長さ LL (mm)	215	265	315
取り付け穴数 P	6	8	10
取り付け穴間隔数 N	2	3	4
本体質量 (kg)	1.0 (1.2)	1.2 (1.4)	1.3 (1.5)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する



[セット形式]

BA3 - T4D - ST - C 12 N - 10 - 13

スライダ形状 C: プッシュロッド式	リード 12: 12mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P19参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
-----------------------	-----------------	------------------------------	-----------------	---	--

[仕様]

モータ	50W AC サーボモータ (アブソリュート)	
駆動方式	転造ボールねじ 外径 8mm	
ストローク (mm) 50mm 単位	プッシュロッド	50 ~ 200
	形式表示	05 ~ 20
最大速度 (mm / s)	リード 12mm	600
最大可搬質量 (kg) 加減速時間 0.3sec 以上	水平使用時: 7 垂直使用時: 3.1	
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.02	
分解能 (mm)	0.01	
静的許容負荷モーメント (N・m)	ロッドに負荷モーメントは受けられません。	
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V	
マスターコントローラ	CA25 - M10	

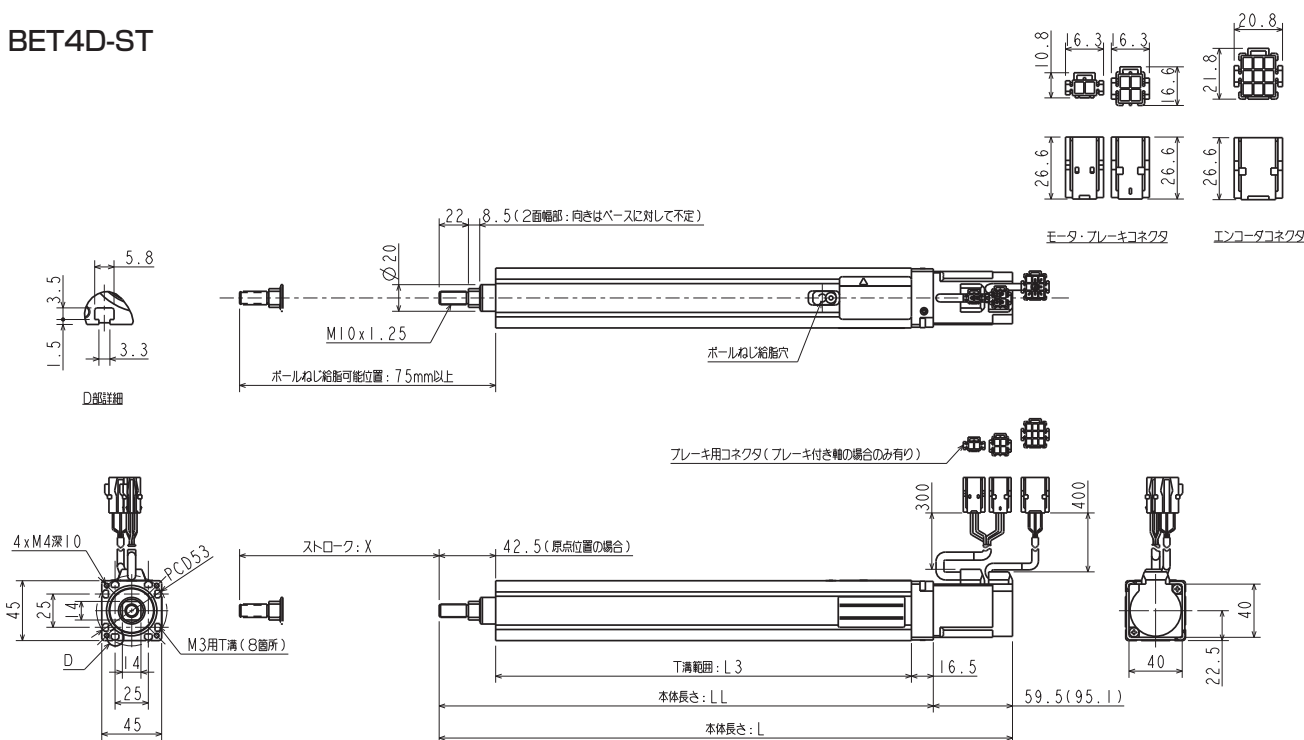
<注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \*ロッドに静的及び動的負荷モーメントをかけることはできません。リニアガイドなどを併用し、ロッドにラジアル荷重がかからないよう注意願います。  
 \*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

[軸形式]

BET4D - ST - C 12 N - 10

スライダ形状 C: プッシュロッド式	リード 12: 12mm	ブレーキ N: ブレーキ無 B: ブレーキ有	ストローク 形式表示参照
-----------------------	-----------------	------------------------------	-----------------

BET4D-ST



ストローク X (mm)	50	100	150	200
全長 L (mm)	281.0 (316.6)	331.0 (366.6)	381.0 (416.6)	431.0 (466.6)
本体長さ LL (mm)	221.5	271.5	321.5	371.5
T溝範囲 L3 (mm)	162.5	212.5	262.5	312.5
本体質量 (kg)	1.5 (1.7)	1.8 (2.0)	2.0 (2.2)	2.3 (2.5)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

## [セット形式]

# BA3 - T5E - ST - C 12 N - 10 - 13

スライダ形状  
C: プッシュロッド式

リード  
12: 12mm

ブレーキ  
N: ブレーキ無  
B: ブレーキ有

ストローク  
形式表示参照

マスターユニット  
(CA25-M10)  
0: コントローラなし  
1: NPN出力仕様  
その他P19参照

ケーブル長  
3: 3m 9: 9m  
5: 5m B: 11m  
7: 7m D: 13m

## [仕様]

モータ	100W AC サーボモータ (アブソリュート)		
駆動方式	転造ボールねじ 外径 12mm		
ストローク (mm) 50mm 単位	プッシュロッド	50 ~ 250	300
	形式表示	05 ~ 25	30
最大速度 (mm / s)	リード 12mm	600	470
最大可搬質量 (kg) 加減速時間 0.3sec 以上	水平使用時: 25 垂直使用時: 6.5		
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.02		
分解能 (mm)	0.01		
静的許容負荷モーメント (N・m)	ロッドに負荷モーメントは受けられません。		
ブレーキ	無励磁時ブレーキ動作形 電圧: DC24V		
マスターコントローラ	CA25 - M10		

- <注記> \*垂直軸としてご使用の場合は、ブレーキ付きタイプをご選定下さい。  
 \*ロッドに静的及び動的負荷モーメントをかけることはできません。リニアガイドなどを併用し、ロッドにラジアル荷重がかからないよう注意願います。  
 \*加減速時間とは、プログラム上指定される速度に達するまでの時間です。

## [軸形式]

# BET5E - ST - C 12 N - 10

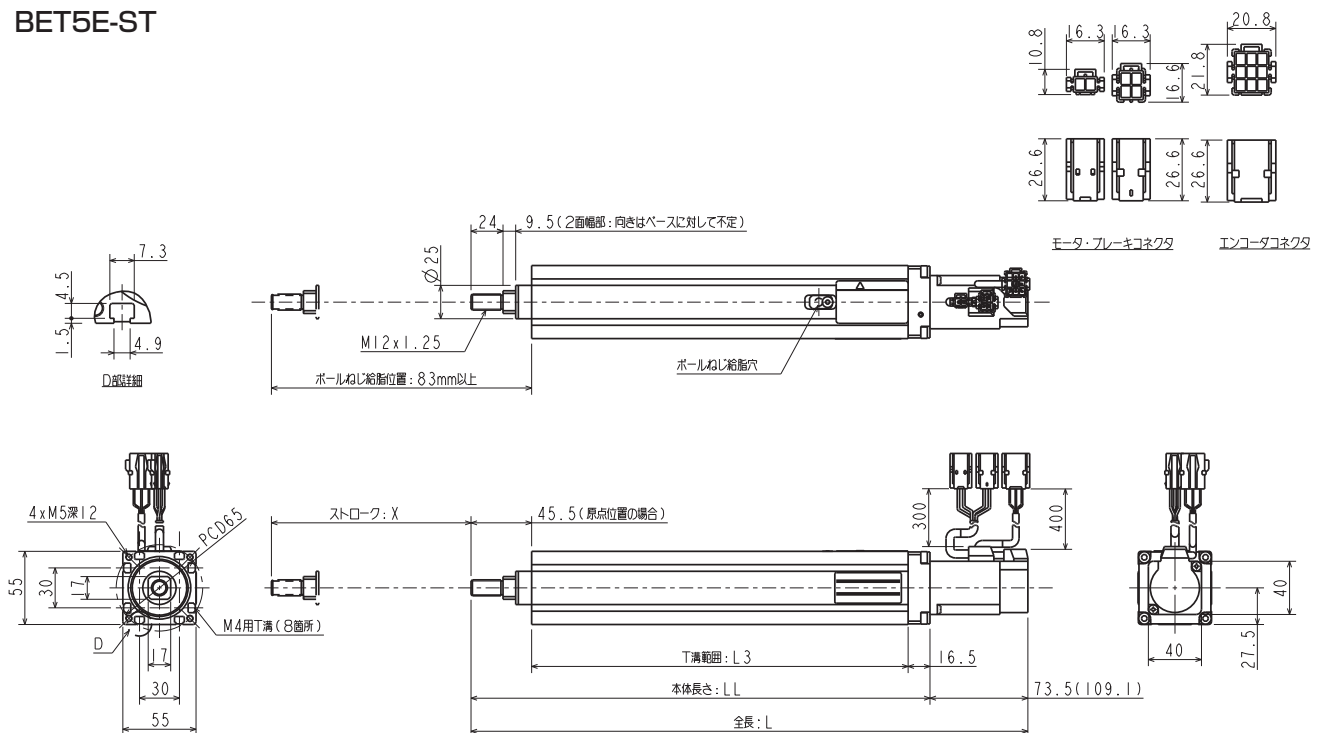
スライダ形状  
C: プッシュロッド式

リード  
12: 12mm

ブレーキ  
N: ブレーキ無  
B: ブレーキ有

ストローク  
形式表示参照

### BET5E-ST



ストローク X (mm)	50	100	150	200	250	300
全長 L (mm)	318.5 (354.1)	368.5 (404.1)	418.5 (454.1)	468.5 (504.1)	518.5 (554.1)	568.5 (604.1)
本体長さ LL (mm)	245.0	295.0	345.0	395.0	445.0	495.0
T溝範囲 L3 (mm)	183.0	233.0	283.0	333.0	383.0	433.0
本体質量 (kg)	2.2 (2.4)	2.6 (2.8)	3.0 (3.2)	3.3 (3.5)	3.7 (3.9)	4.1 (4.3)

注 ( ) 内の値は、ブレーキ付き軸の場合に適用する

# 直交軸仕様

## 2 軸仕様

### X-Y 組合せ

ボールネジタイプ . . . . . 56

タイミングベルトタイプ . . . . . 70

### X-Z 組合せ

ボールネジタイプ . . . . . 77

タイミングベルトタイプ . . . . . 83

### Y-Z 組合せ

ボールネジタイプ . . . . . 89

タイミングベルトタイプ . . . . . 96

### Z-Y 組合せ

ボールネジタイプ . . . . . 102

タイミングベルトタイプ . . . . . 107

## 3 軸仕様

### X-Y-Z 組合せ

ボールネジタイプ . . . . . 113

タイミングベルトタイプ . . . . . 129

## 4 軸仕様

### X-Y-Z-R 組合せ

ハーモニックドライブタイプ . . . . . 134

遊星ギヤタイプ . . . . . 138

[セット形式]

BA3 - T7 - A2AR A - 40 40 00 - 00 1 3

組合わせ勝手 R : 右勝手 L : 左勝手	1 軸目ストローク 05 : 50mm 70 : 700mm	2 軸目ストローク 05 : 50mm 40 : 400mm	マスターユニット (CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他P20参照	ケーブル長 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------	--------------------------------------	--------------------------------------	---	--

ボールネジタイプ

- X 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注)フレキダクト等の配線引き  
戻し部品は含まれておりません。

[仕様]

	X 軸	Y 軸
軸形式	BET7D-ST-M12N-□□	BET5D-ST-M12N-□□
ストローク (mm)	50 ~ 600、700	50 ~ 400
X,Y 軸 50 mm単位		
最大速度 (mm/s)	800 (注1)	800
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.02	
ボールネジリード (mm)	12	12
モータ出力	50W	50W
分解能 (mm)	0.01	

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

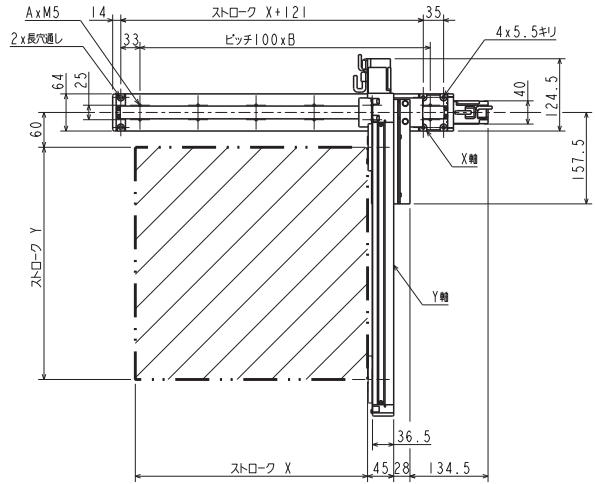
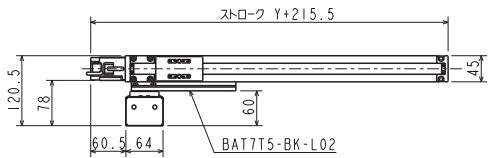
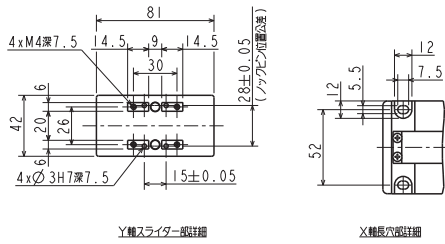
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X 軸	50 ~ 550	800
	600	680
	700	500

最大速度設定時の加減速時間 : 0.3sec 以上

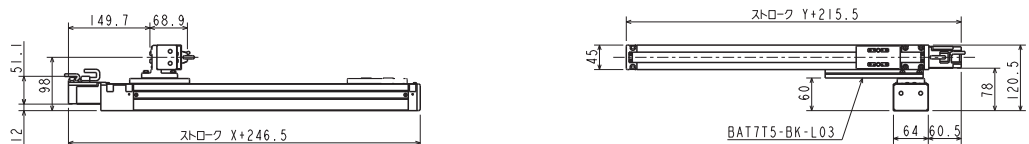
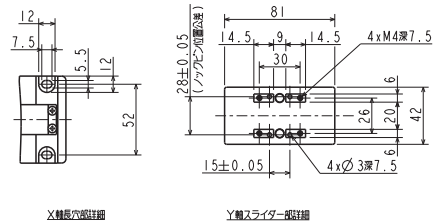
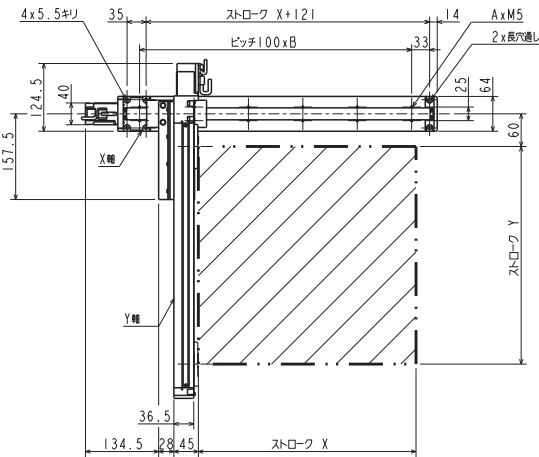
最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク							
	50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	350mm	400mm
	5.0	5.0	4.0	4.0	2.0	2.0	1.0	1.0

R : 右勝手

ストローク X (BBT7)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
取付穴数 A	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
ピッチ数 B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8



L : 左勝手









[セット形式]

BA3 - A1 - A2A RE - 40 45 00 - OF 1 3

組合わせ勝手 R : 右勝手 L : 左勝手	1 軸目ストローク 10 : 100mm 90 : 900mm AO : 1000mm CO : 1200mm	2 軸目ストローク 15 : 150mm 65 : 650mm	マスターユニット (CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他P20参照	ケーブル長 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------	---	---------------------------------------	---	--

ボールネジタイプ

X軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し  
Y軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

軸形式	X軸 BE10E-U □ -M20N- □ 0	Y軸 BE10E-U □ -S20N- □ 5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	150 ~ 650mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	100W	100W
分解能	0.01mm	

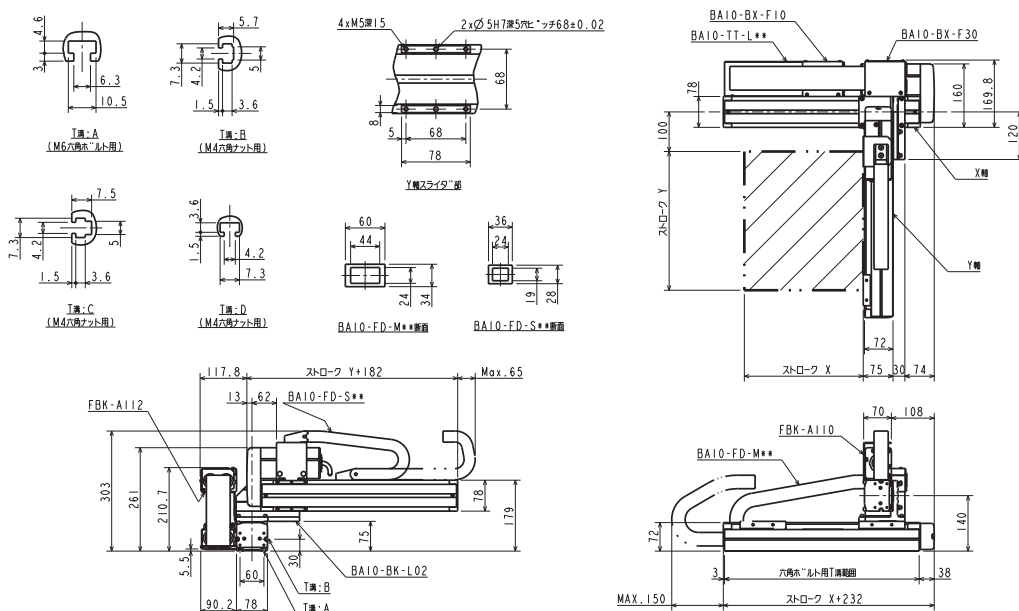
(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

X 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400

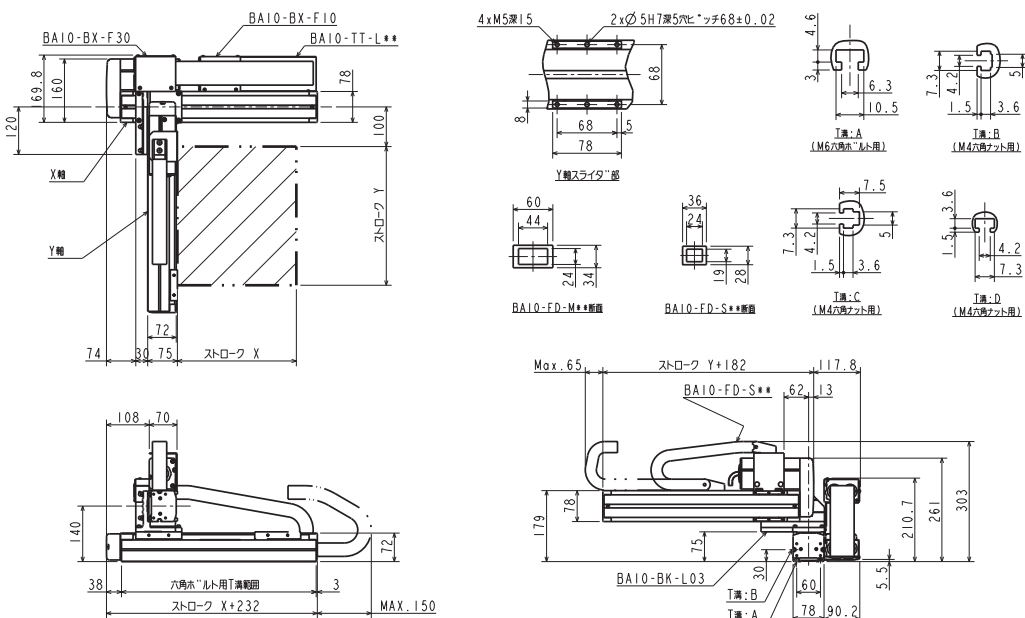
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク					
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm
	9.0	8.0	6.5	5.0	3.0	1.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Yフレキダクト仕様 省スペース



【セット形式】

BA3 - A3 - A2A RE - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm C0: 1200mm	10: 100mm 80: 800mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し

【仕様】

	X軸	Y軸
軸形式	BE30E-U □ -M20N- □ 0	BE10E-U □ -M20N- □ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 800mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	100W	100W
分解能	0.01mm	

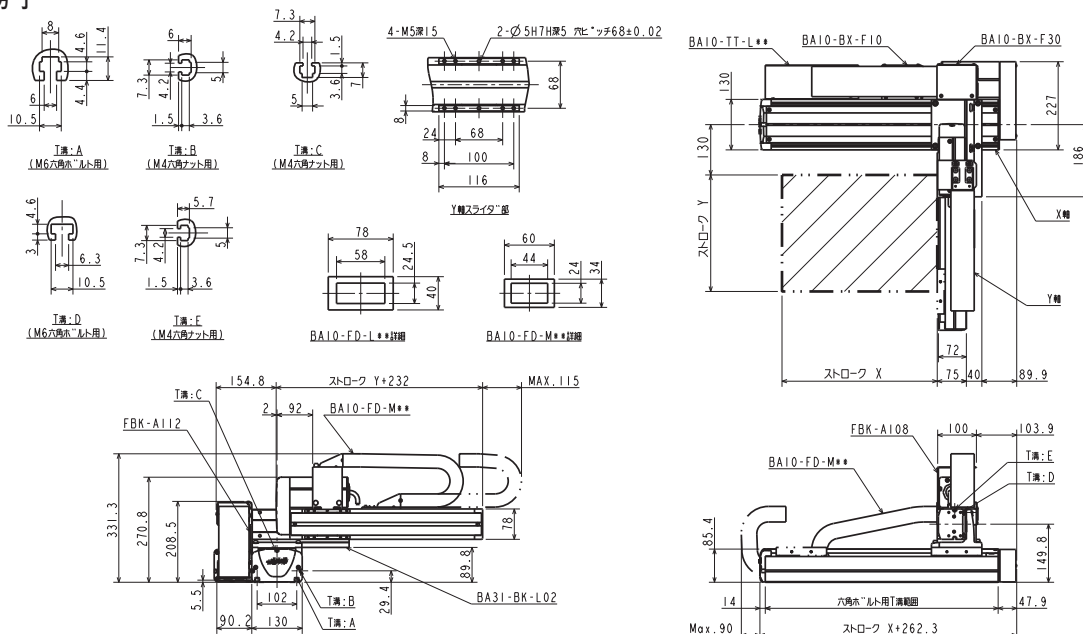
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400
Y軸	700	1000
	800	800

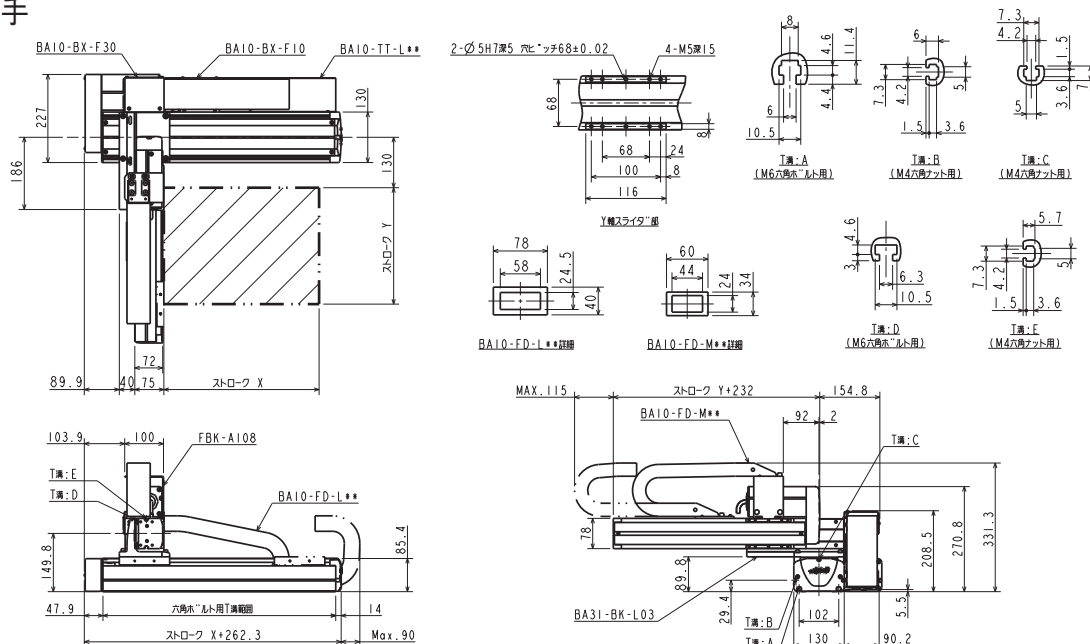
最大速度設定時の加減速時間: 0.48sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	13.0	12.0	11.0	10.0	8.0	6.0	3.0	2.0

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Yフレキダクト仕様 省スペース

[セット形式]

BA3 - A3 - A2B R A - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm C0 : 1200mm	10 : 100mm 80 : 800mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ボールネジタイプ

X軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート  
Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X軸	Y軸
軸形式	BE30F-ST-M20N-□O	BE10E-ST-M20N-□O
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 800mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	200W	100W
分解能	0.01mm	

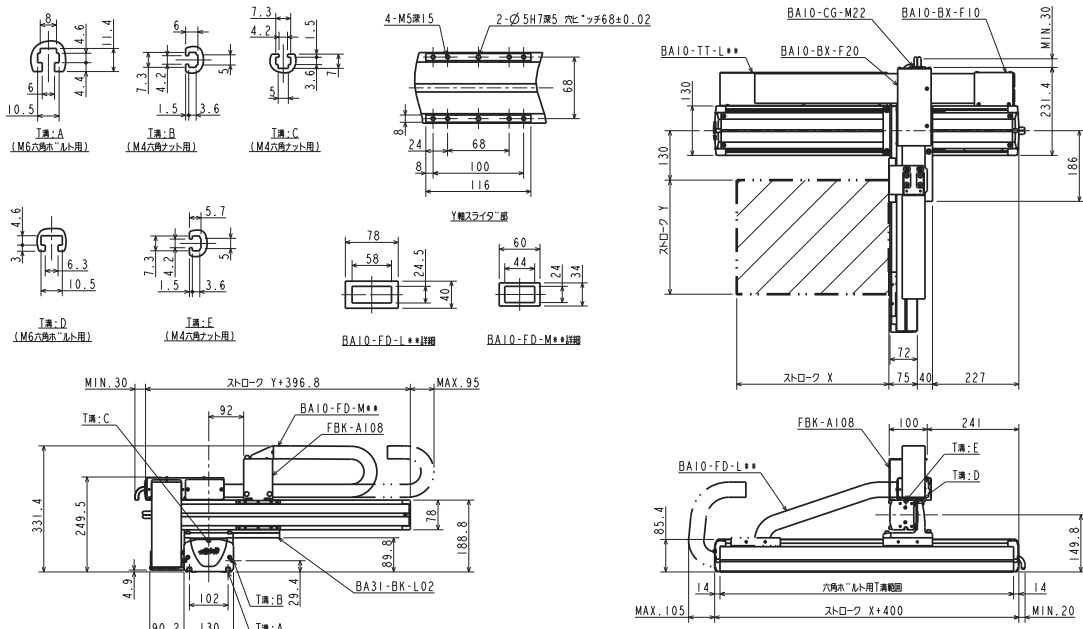
(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
Y軸	1100 ~ 1200	400
	700	1000
	800	800

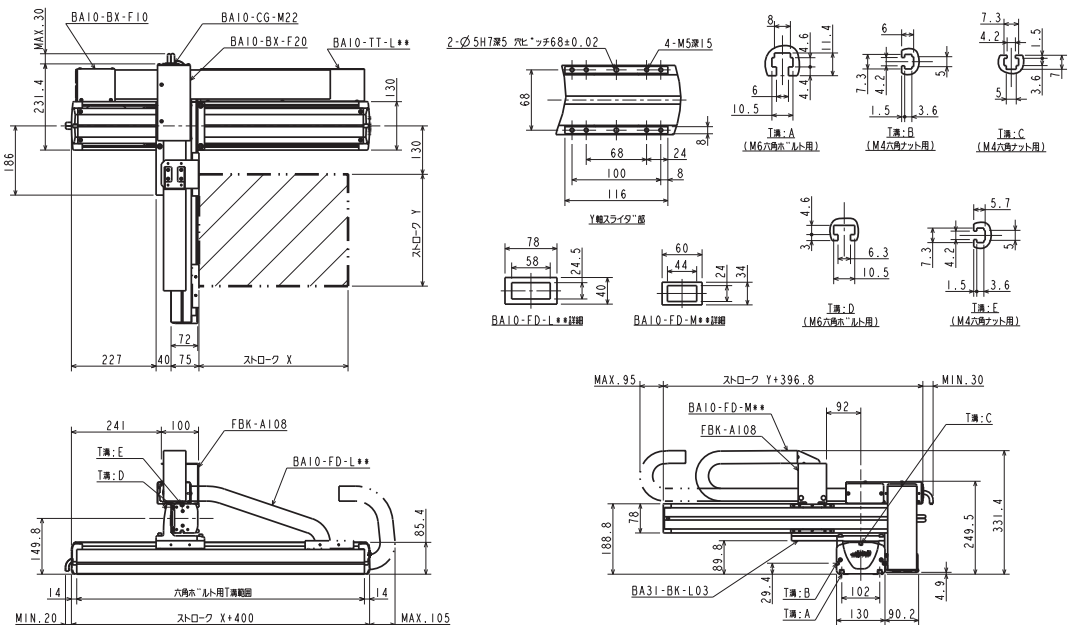
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	15.0	15.0	14.0	11.0	8.0	6.0	4.0	2.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Yフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A3 - A2B R E - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm C0: 1200mm	10: 100mm 80: 800mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	X軸	Y軸
軸形式	BE30F-U □ -M20N- □ 0	BE10E-U □ -M20N- □ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 800mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	200W	100W
分解能	0.01mm	

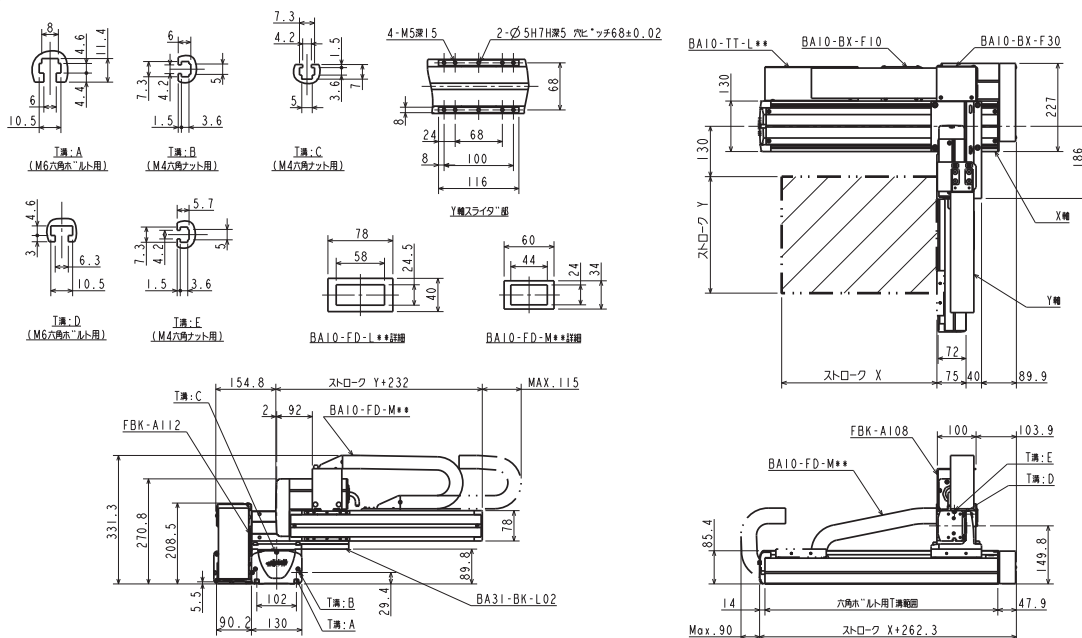
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000 1100 ~ 1200	600 400
Y軸	700	1000
	800	800

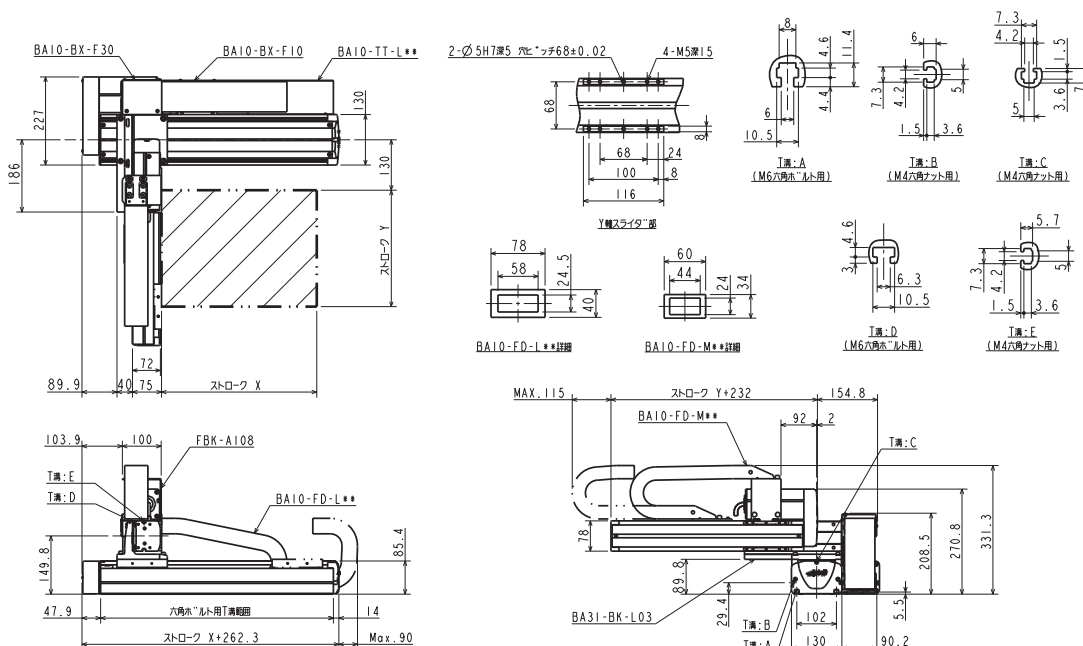
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	15.0	15.0	14.0	11.0	8.0	6.0	4.0	2.0

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Yフレキダクト仕様 省スペース

[セット形式]

BA3 - A5 - A2A R A - 40 45 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm G0: 1600mm	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

×軸: ボールネジ駆動  
モータストレート  
Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

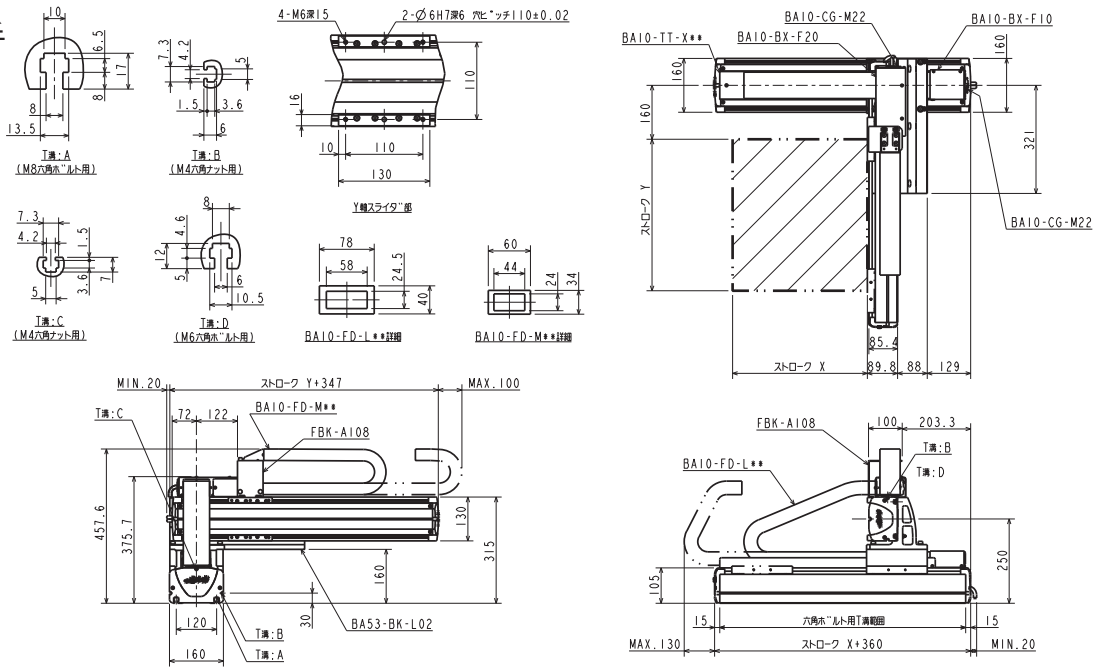
	×軸	Y軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30E-ST-M20N-□5
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	200W	100W
分解能	0.01mm	

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
×軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

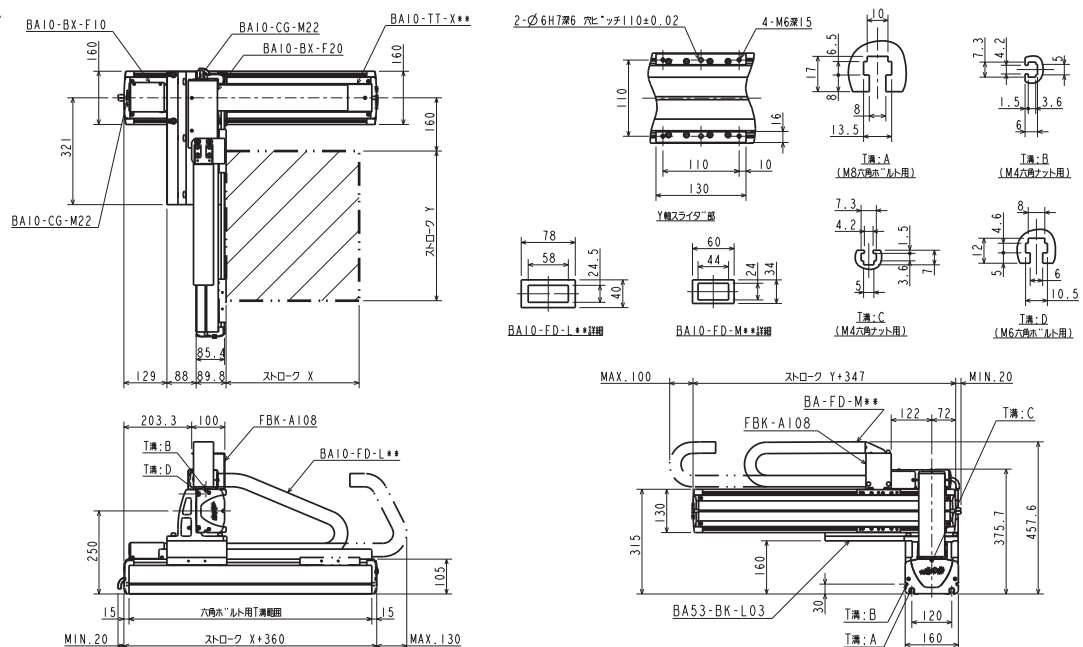
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.0	17.0	14.0	11.0

R: 右勝手



L: 左勝手





[セット形式]

BA3 - A5 - A2A R G - 40 45 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	15 : 150mm 95 : 950mm A5 : 1050mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ボールネジタイプ

X軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し  
Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

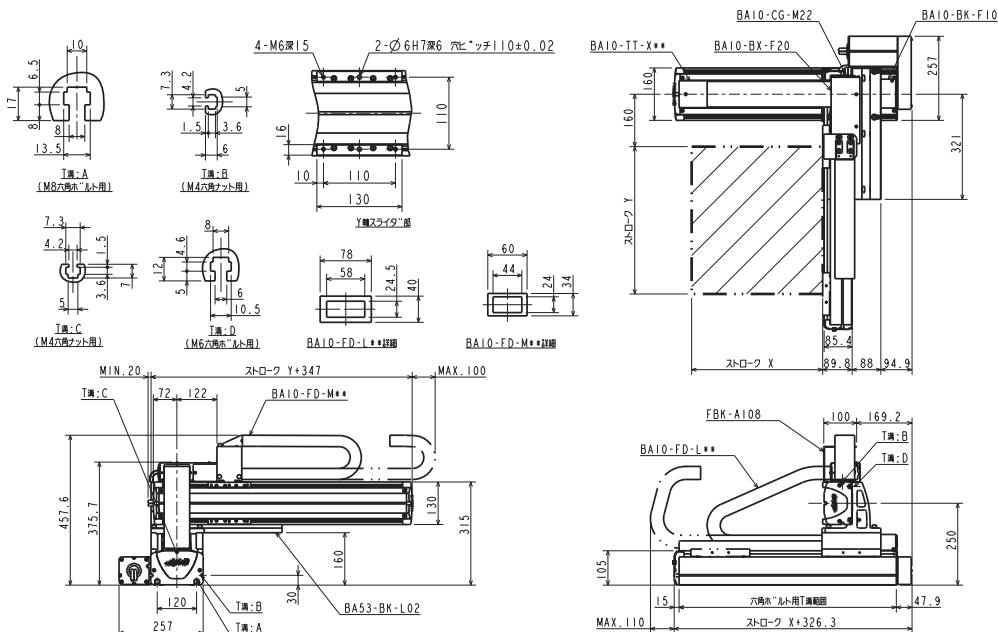
	X軸	Y軸
軸形式	BE50F-U □ -M20N- □ 0	BE30E-ST-M20N- □ 5
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	200W	100W
分解能	0.01mm	

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

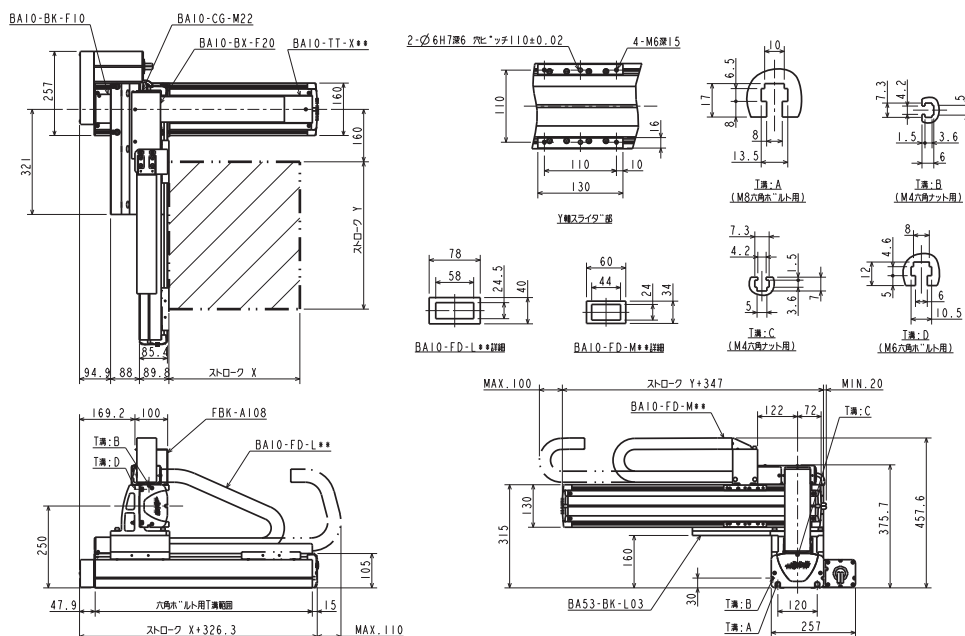
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.0	17.0	14.0	11.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Yフレキダクト仕様  
省スペース

# [セット形式]

## BA3 - A5 - A2B R A - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

# ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

	X軸	Y軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30F-ST-M20N-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	200W	200W
分解能	0.01mm	

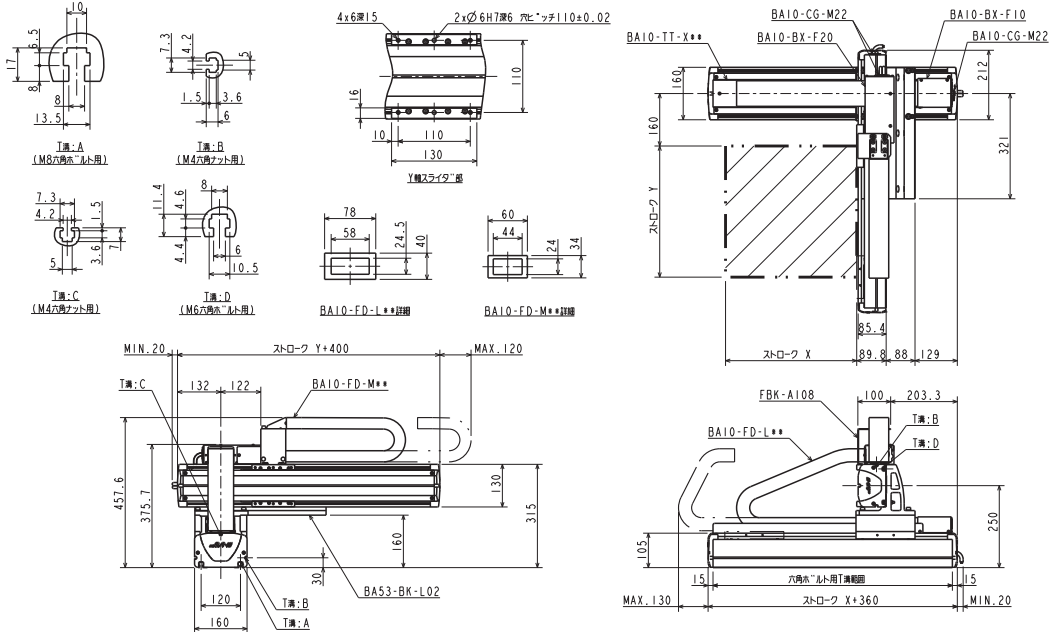
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

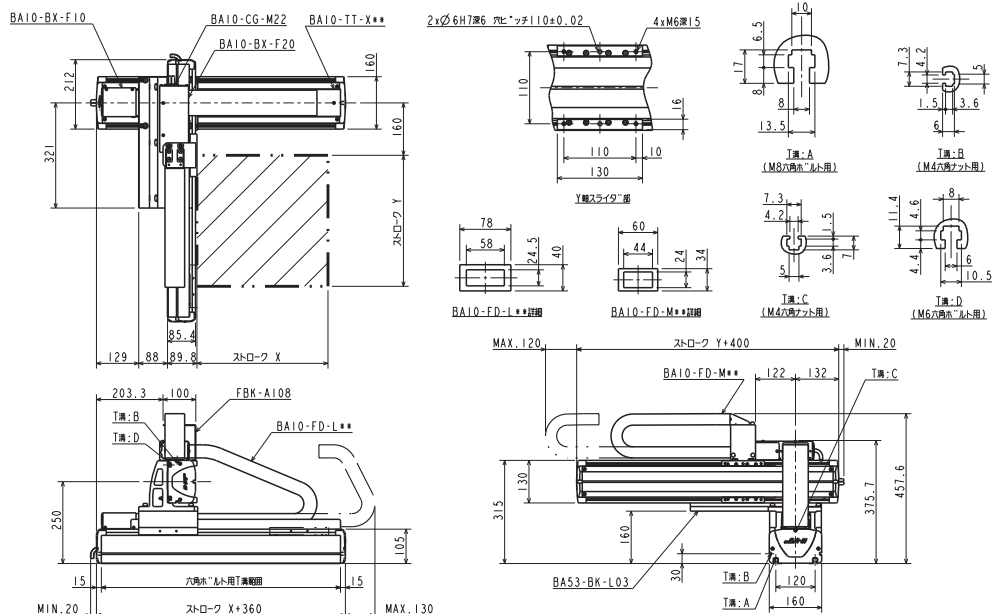
最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	40.0 (31.0)	40.0 (30.0)	33.0 (29.0)	31.0 (28.0)	27.0	23.0	20.0	17.0	14.0	12.0

X軸が 1000mm/s を超える速度でご使用の場合、最大可搬質量は ( ) 内数値になります。

## R : 右勝手



## L : 左勝手



[セット形式]

BA3 - A5 - A2B R G - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm G0: 1600mm	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20 参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

X軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し  
Y軸: ボールネジ駆動  
ストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

	X軸	Y軸
軸形式	BE50F-U □ -M20N- □ 0	BE30F-ST-M20N- □ 0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	20mm
モータ出力	200W	200W
分解能	0.01mm	

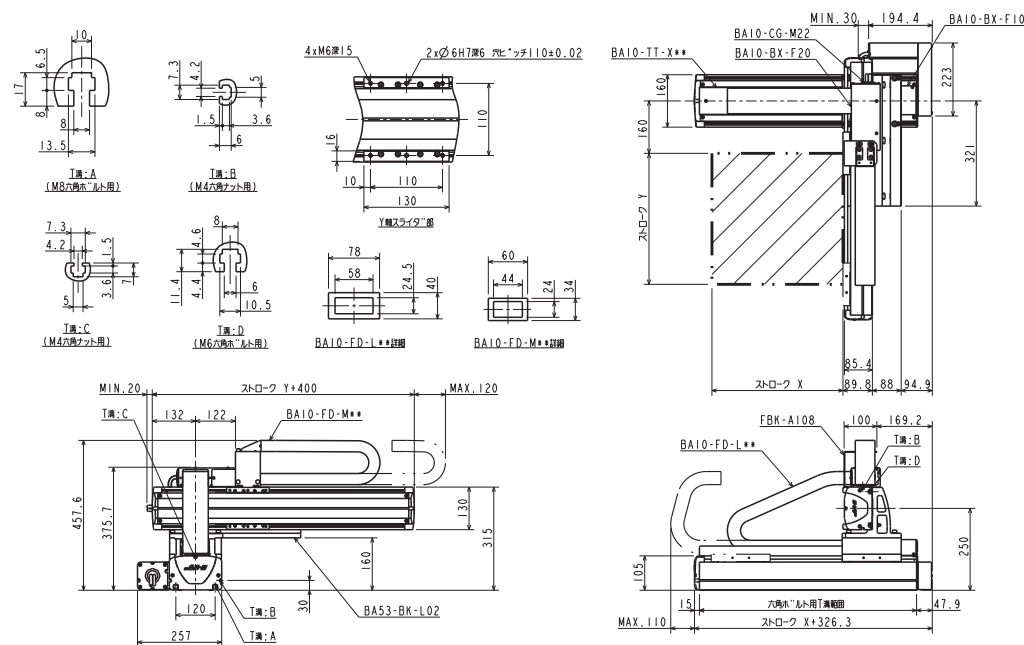
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

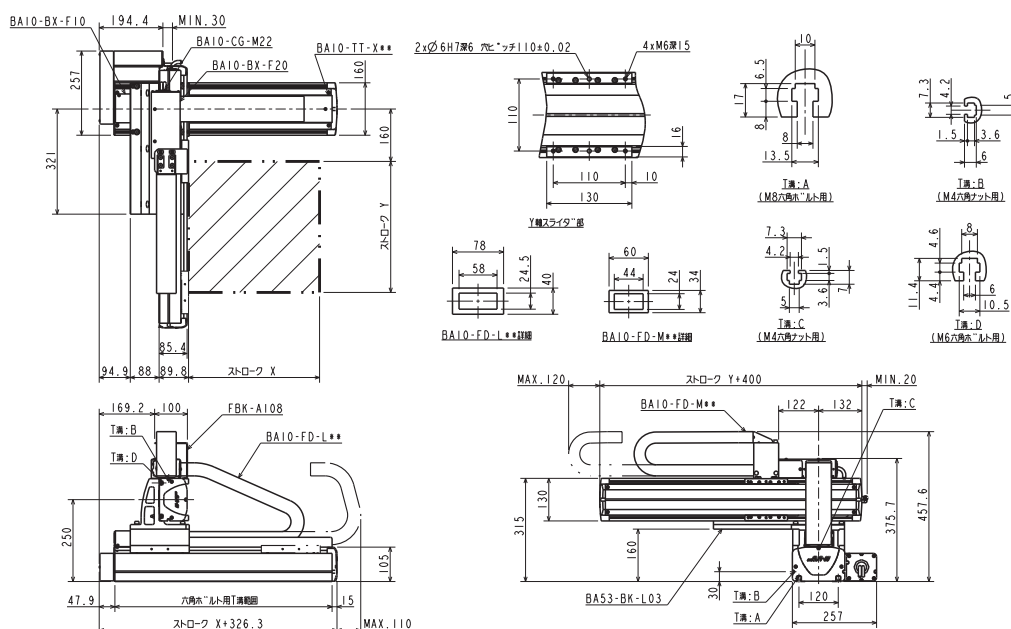
最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	40.0 (31.0)	40.0 (30.0)	33.0 (29.0)	31.0 (28.0)	27.0	23.0	20.0	17.0	14.0	12.0

X軸が1000mm/sを超える速度でご使用の場合、最大可搬質量は ( ) 内数値になります。

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Yフレキダクト仕様  
省スペース

【セット形式】

BA3 - A5 - A2FR A - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M40)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ボールネジタイプ

X軸：ボールネジ駆動  
モータストレート  
Y軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

【仕様】

	X軸	Y軸
軸形式	BE50G-ST-M20N-□0	BE50F-ST-M20N-□0
ストローク (mm) 100 mm単位	200 ~ 1600	200 ~ 1000
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	1200 (注1)
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	
ボールネジリード (mm)	20	20
モータ出力	400W	200W
分解能 (mm)	0.01	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Y軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1000	1000

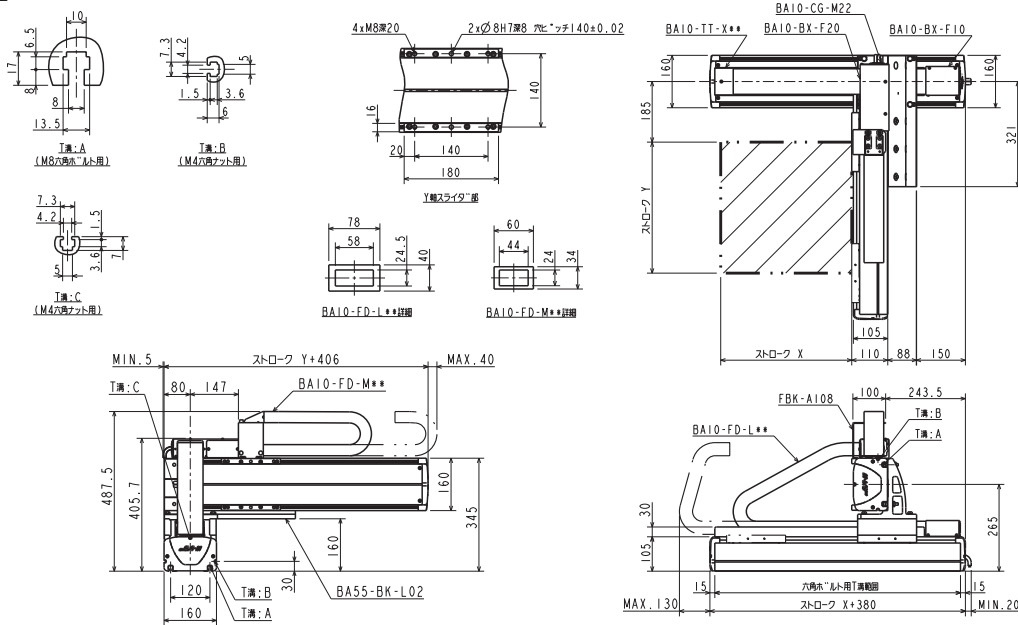
最大速度設定時の加減速時間：0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm	
	60.0 (50.0)	53.5 (50.0)	45.0	38.0	32.5	27.5	23.0	19.0	13.0	

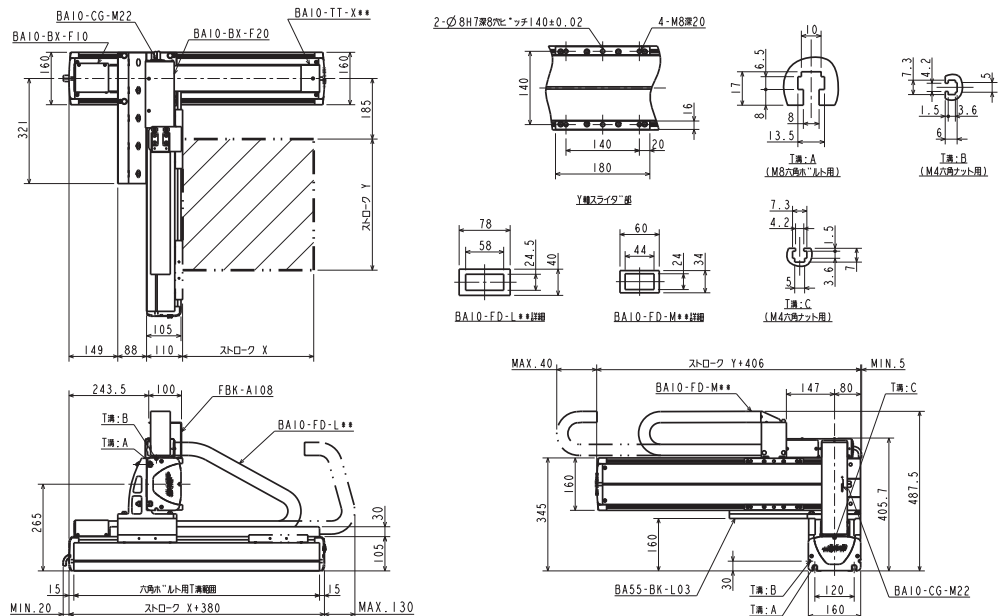
X軸には、再生放電ユニット ABSU-4000が必要になります。  
X軸が1000mm/sを超える速度でご使用の場合、最大可搬質量は ( ) 内数値になります。

X・Yフレキダクト仕様

R : 右勝手



L : 左勝手



【セット形式】

BA3 - A6 - A2ERA - 404000 - OF13

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M80)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm H0: 1700mm	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm F0: 1500mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

X軸: ボールネジ駆動  
モータストレート  
Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

【仕様】

	X軸	Y軸
軸形式	BE60J-ST-M20N-□O	BE50G-ST-M20N-□O
ストローク (mm) 100mm単位	200 ~ 1700	200 ~ 1500
最大速度 (mm/s)	900 (注1)	1200 (注1)
位置繰り返し精度 (mm)	±0.01	
ボールネジリード (mm)	20	20
モータ出力	750W	400W
分解能 (mm)	0.01	

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	1100	700
	1200	600
	1300	500
	1400 ~ 1500	400
	1600 ~ 1700	300
Y軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300

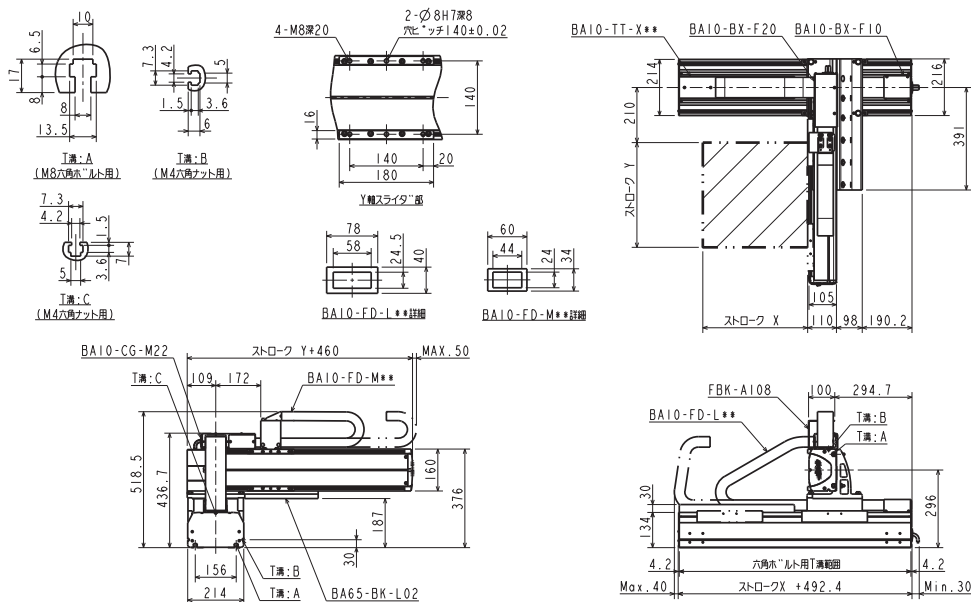
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク													
	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm	1100mm	1200mm	1300mm	1400mm	1500mm
	100.0	100.0	89.0	77.5	68.0	60.0	53.0	47.0	42.0	33.0	26.0	21.0	17.0	14.0

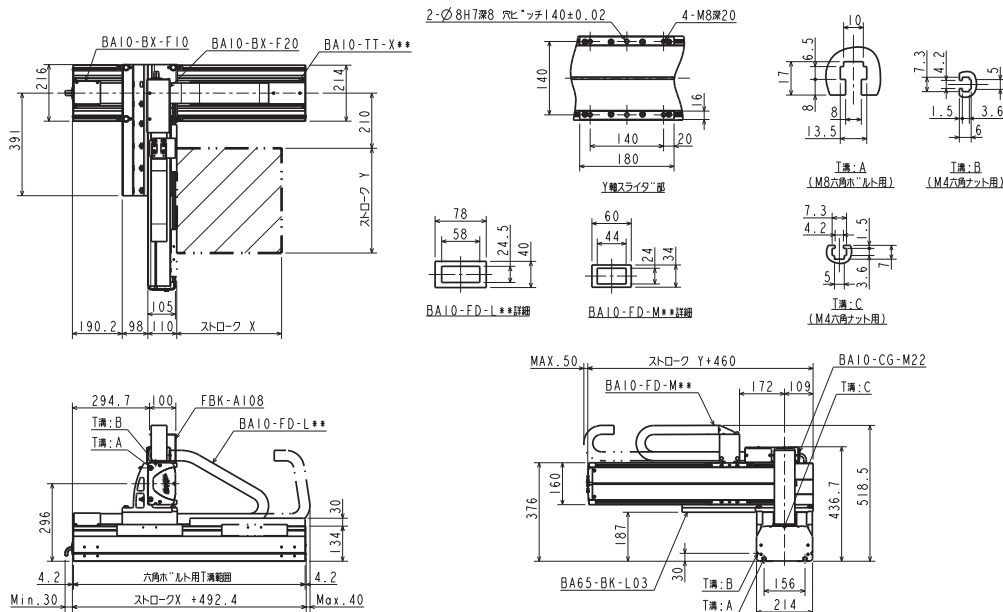
全ての軸に回生放電ユニットが必要になります。

- 1) X軸: 回生放電ユニット 形式: ABSU-8000
- 2) Y軸: 回生放電ユニット 形式: ABSU-4000

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Yフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L1 - A2A RC - 40 45 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm JO : 1800mm 90 : 900mm NO : 2200mm AO : 1000mm PO : 2300mm HO : 1700mm RO : 2500mm	15 : 150mm 65 : 650mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

タイミングベルトタイプ

- X 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し

[仕様]

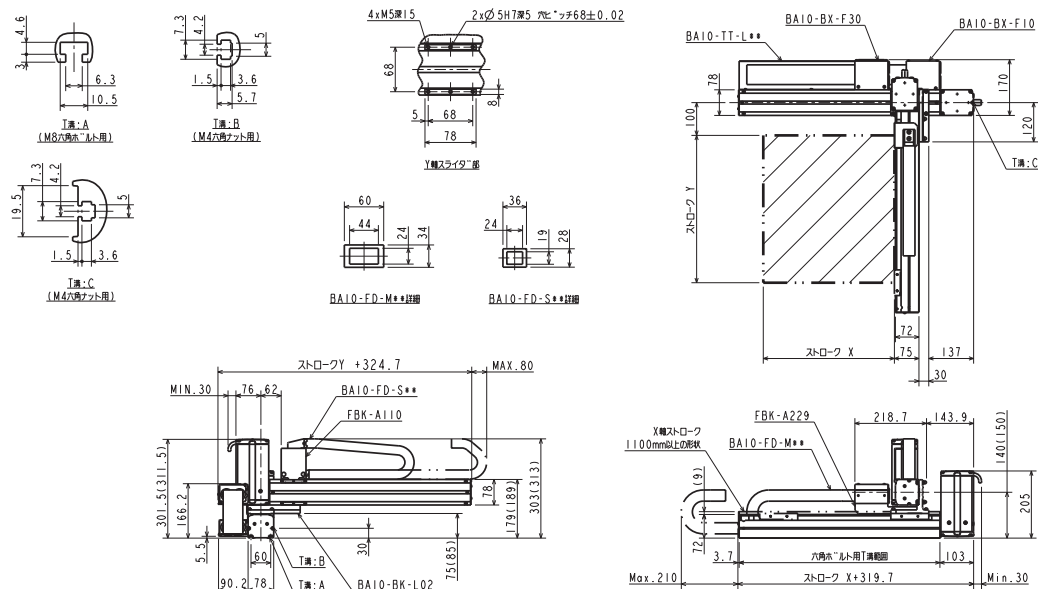
	X 軸	Y 軸
軸形式	BE10E-BT-M21N-□ 0	BE10E-B□ -S21N-□ 5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 2500mm	150 ~ 650mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	
リード	21mm	21mm
モータ出力	100W	100W
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間 : 0.4sec 以上

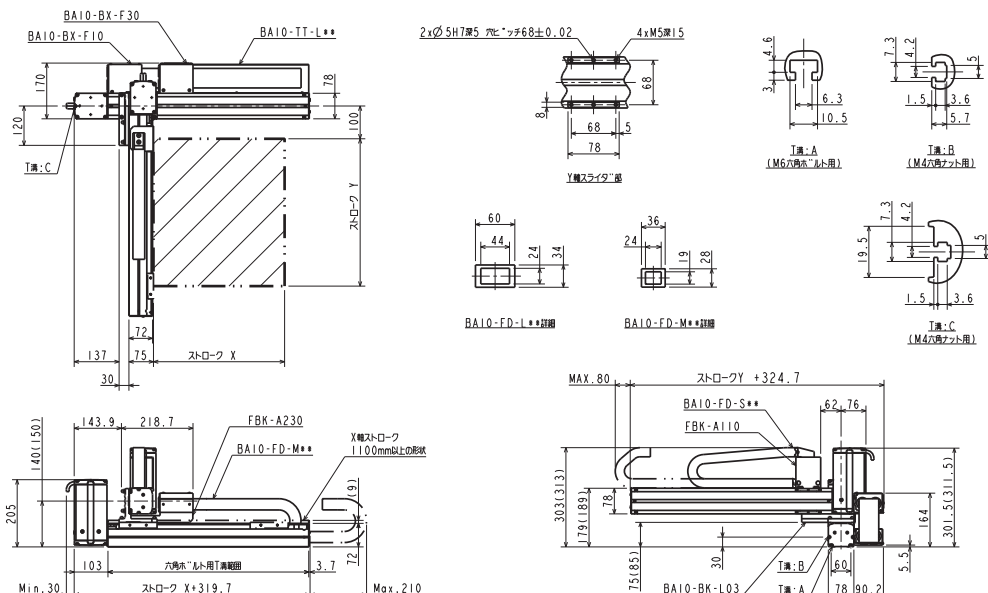
最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク					
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm
	8.0	8.0	6.0	5.0	3.0	1.0

R : 右勝手

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1050mm 以上に適応する



L : 左勝手



X・Yフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L1 - A2B RC - 40 45 00 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

X軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し  
Y軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し

組み合わせ勝手 R：右勝手 L：左勝手	1軸目ストローク 10：100mm J0：1800mm 90：900mm NO：2200mm AO：1000mm PO：2300mm HO：1700mm RO：2500mm	2軸目ストローク 15：150mm 65：650mm	マスターユニット (CA25-M10) 0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m
---------------------------	--	----------------------------------	--	--

[仕様]

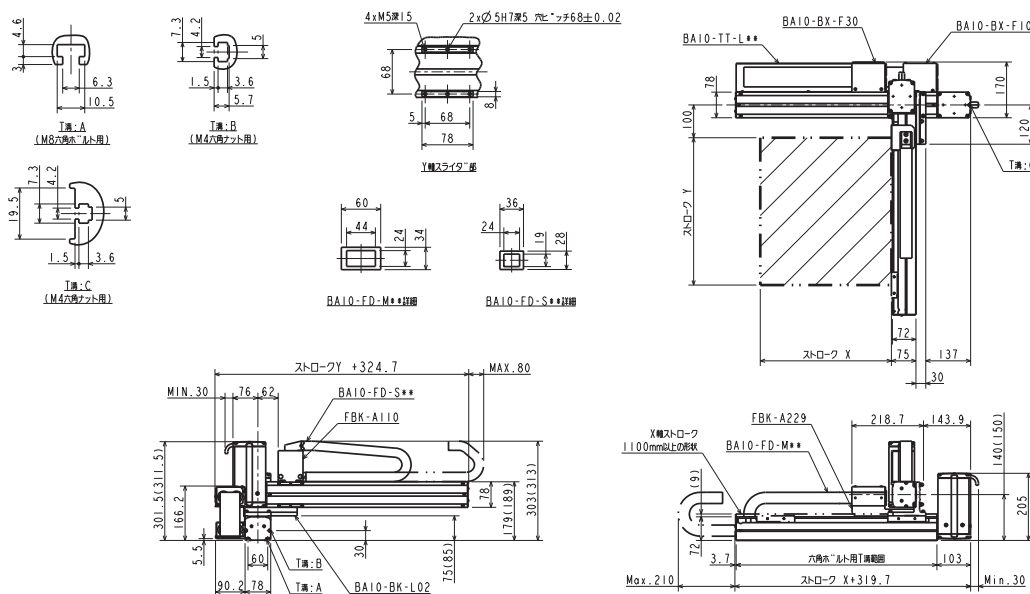
	X軸	Y軸
軸形式	BE10F-BT-M21N-□0	BE10E-B□-S21N-□5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 2500mm	150 ~ 650mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	
リード	21mm	21mm
モータ出力	200W	100W
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間：0.3sec 以上

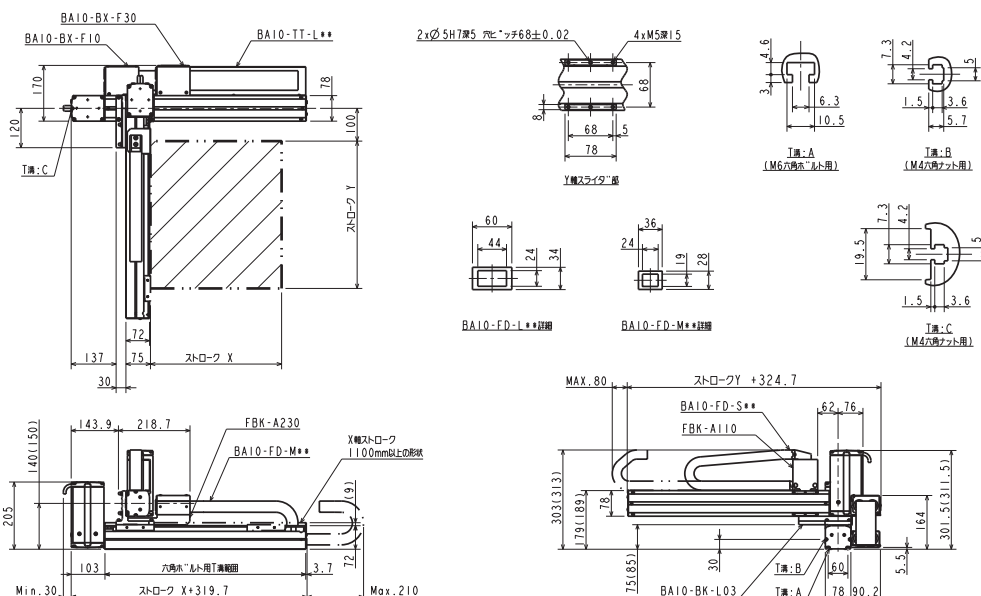
最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク					
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm
	9.0	8.0	6.0	5.0	3.0	1.0

( ) 内の数値は、X軸ストローク 1050mm 以上に適応する

R：右勝手



L：左勝手



X・Yフレキダクト仕様



[セット形式]

BA3 - L3 - A2A R C - 40 40 00 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

X 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し

Y 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し

組合せ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm 20 : 200mm 30 : 300mm 40 : 400mm 50 : 500mm 60 : 600mm 70 : 700mm 80 : 800mm 90 : 900mm 100 : 1000mm 120 : 1200mm 150 : 1500mm 180 : 1800mm 200 : 2000mm 250 : 2500mm 300 : 3000mm 350 : 3500mm 400 : 4000mm	10 : 100mm 20 : 200mm 30 : 300mm 40 : 400mm 50 : 500mm 60 : 600mm 70 : 700mm 80 : 800mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 5 : 5m 7 : 7m 9 : 9m B : 11m D : 13m

[仕様]

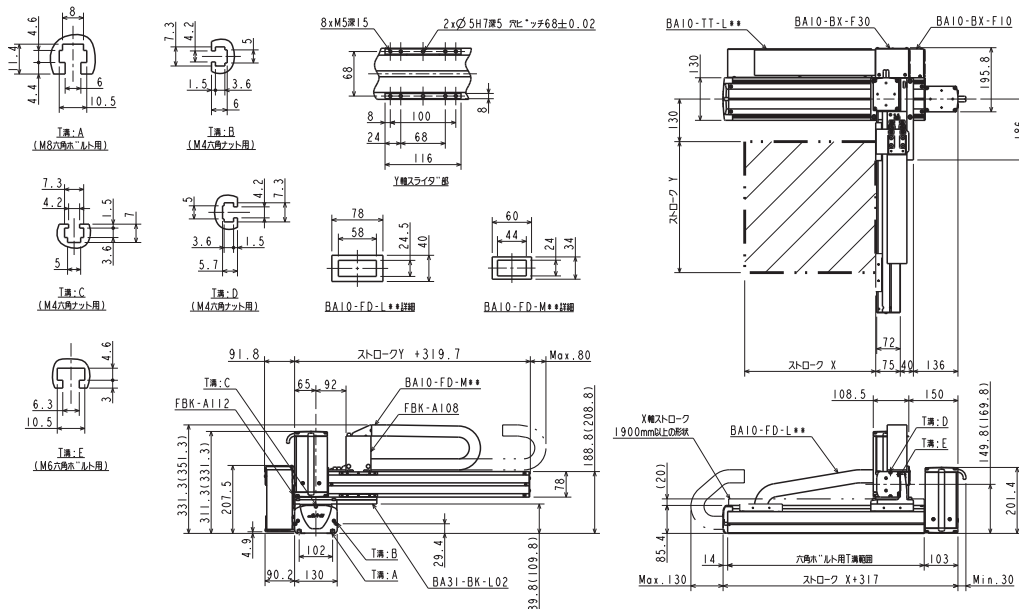
	X 軸	Y 軸
軸形式	BE30E-BT-M21N-□0	BE10E-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 800mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	
リード	21mm	21mm
モータ出力	100W	100W
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間：0.3sec 以上

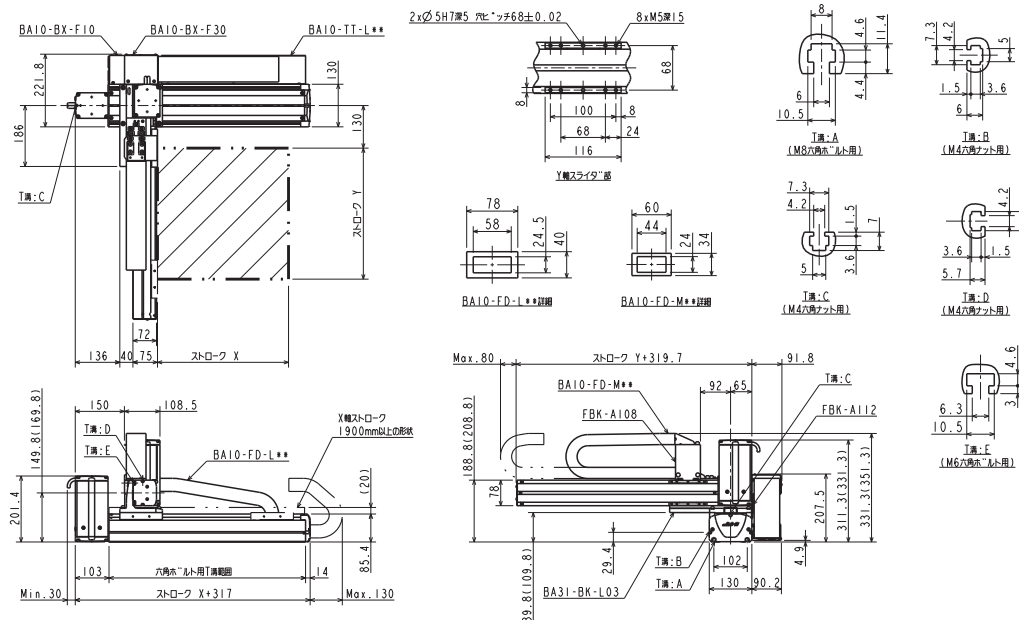
最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	8.0	7.0	6.0	6.0	5.0	5.0	1.0	1.0

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1850mm 以上に適応する

R : 右勝手



L : 左勝手





[セット形式]

BA3 - L3 - A2C R C - 40 40 00 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

X軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し  
Y軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R：右勝手 L：左勝手	10：100mm J0：1800mm ? : ? 90：900mm NO：2200mm A0：1000mm PO：2300mm ? : ? H0：1700mm VO：2900mm W00：3000mm ? : ? W20：3200mm	10：100mm ? : ? 80：800mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

[仕様]

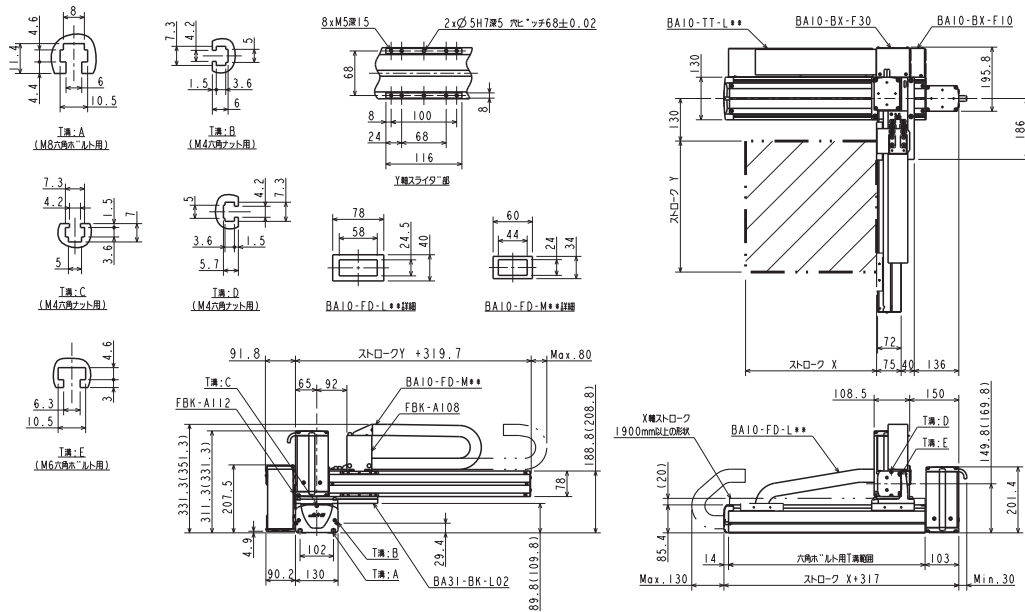
	X軸	Y軸
軸形式	BE30F-BT-M21N-□0	BE10F-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 800mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	
リード	21mm	21mm
モータ出力	200W	200W
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間：0.3sec 以上

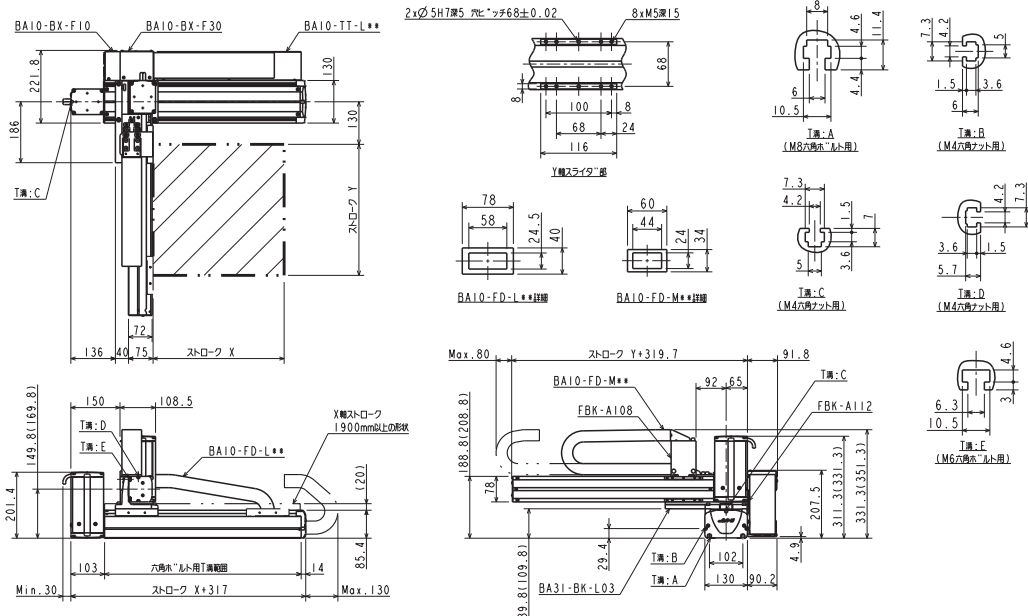
最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	20.0	18.0	14.0	11.0	8.0	6.0	4.0	2.0

( ) 内の数値は、X軸ストローク 1850mm 以上に適応する

R：右勝手



L：左勝手



[セット形式]

BA3 - L5 - A2A R C - 40 40 00 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

- X軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R：右勝手 L：左勝手	10：100mm 20：1800mm 90：900mm NO：2200mm AO：1000mm PO：2300mm HO：1700mm VO：2900mm WO：3000mm W50：3500mm	10：100mm 90：900mm AO：1000mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

[仕様]

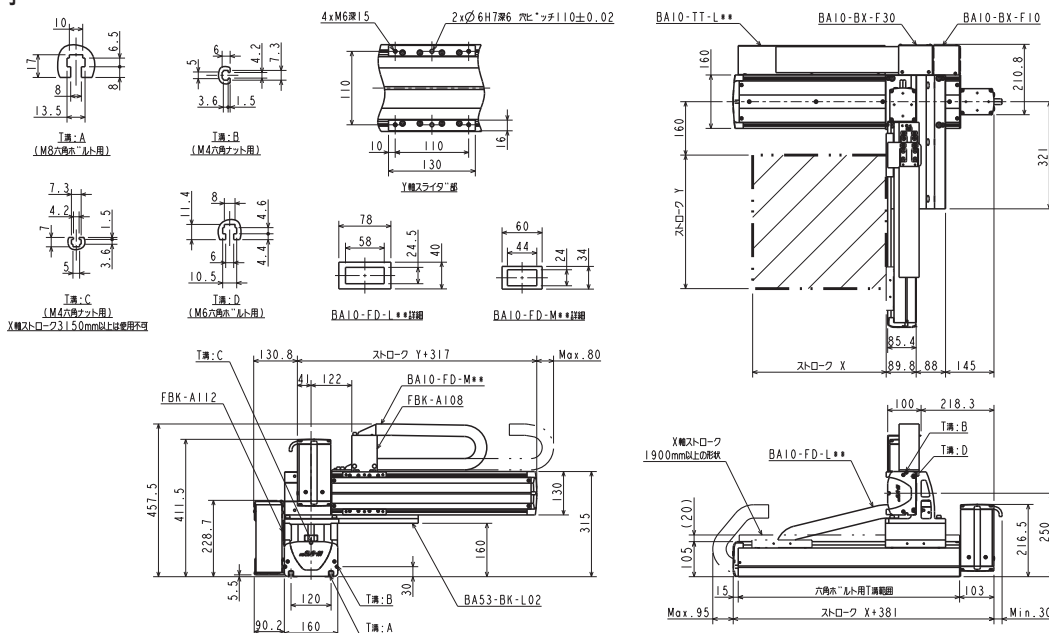
	X軸	Y軸
軸形式	BE50F-BT-M21N-□0	BE30E-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 3500mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	
リード	21mm	21mm
モータ出力	200W	100W
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間：0.3sec 以上

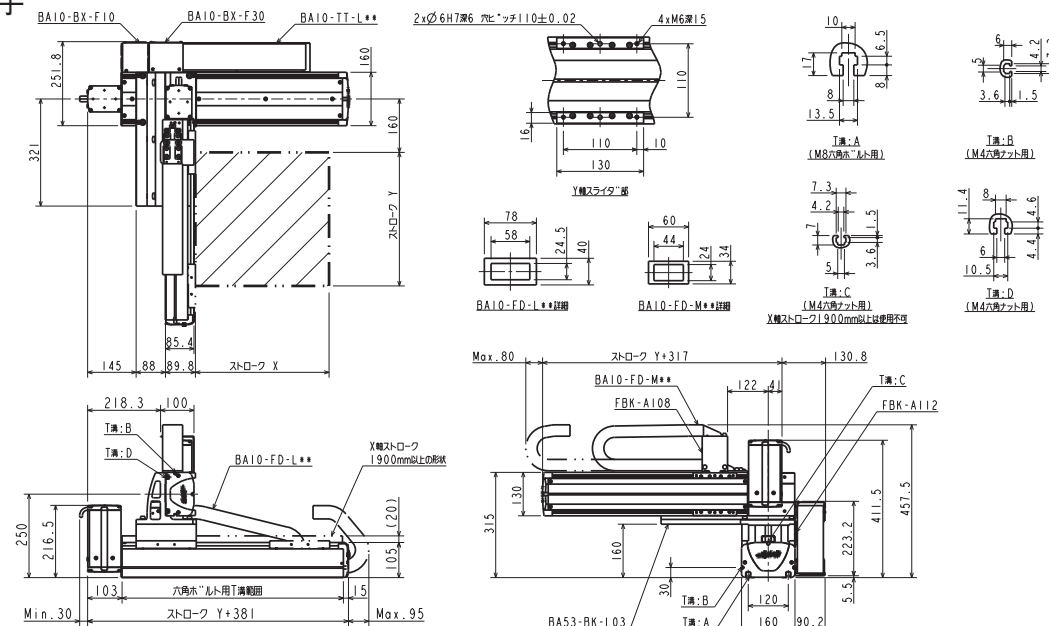
最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	13.0	12.0	11.0

R：右勝手

( ) 内の数値は、X軸ストローク 1850mm 以上に適応する



L：左勝手



X・Yフレキダクト仕様



[セット形式]

BA3 - A1 - B2A S A - 40 45 00 - OF 1 3

組合わせ勝手 S : 右勝手 M : 左勝手	1軸目ストローク 10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm C0 : 1200mm	2軸目ストローク 15 : 150mm 45 : 450mm	マスターユニット (CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------	--	--------------------------------------	--	--

ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X軸	Z軸
軸形式	BE10E-ST-M20N-□0	BE10E-ST-S10B-□5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	150 ~ 450mm
最大速度	1200mm/s (注1)	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

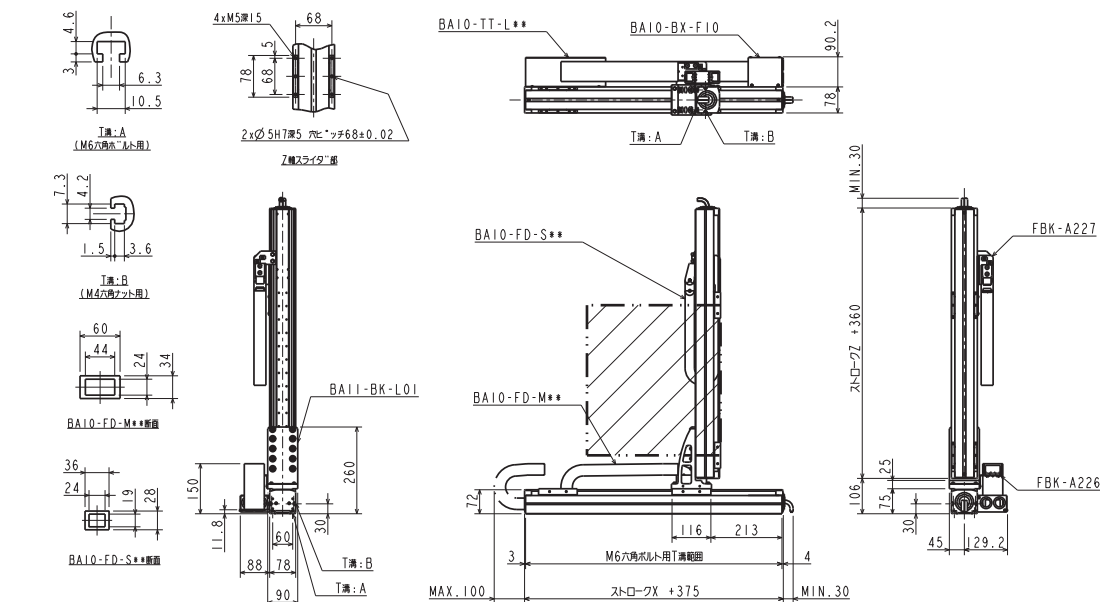
X軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	1000
800	800	
900 ~ 1000	600	
1100 ~ 1200	400	

・最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

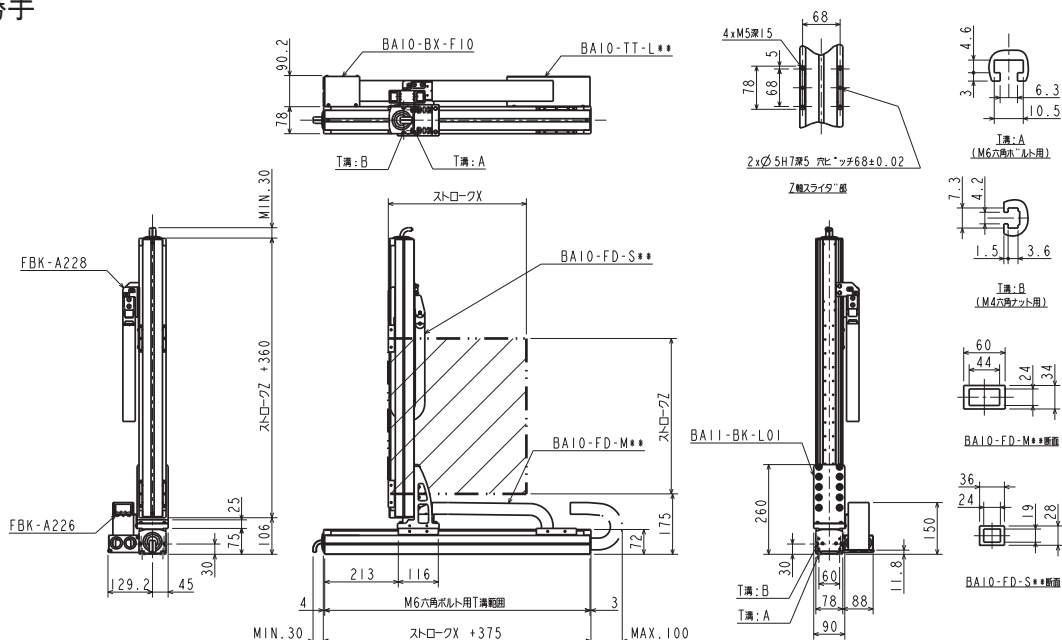
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク			
	150mm	250mm	350mm	450mm
	8.0	6.0	4.0	2.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

S : 右勝手



M : 左勝手



X・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - A3 - B2A S A - 45 40 00 - OF 1 3

<b>組合せ勝手</b> S : 右勝手 M : 左勝手	<b>1軸目ストローク</b> 10 : 100mm 95 : 950mm A5 : 1050mm C5 : 1250mm	<b>2軸目ストローク</b> 10 : 100mm 70 : 700mm	<b>マスターユニット (CA25-M10)</b> 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	<b>ケーブル長</b> 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------------	---	---	--	---

# ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

# [仕様]

	X軸	Z軸
軸形式	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M10B-□0
ストローク 100mm 単位	150 ~ 1250mm	100 ~ 700mm
最大速度	1200mm/s (注1)	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

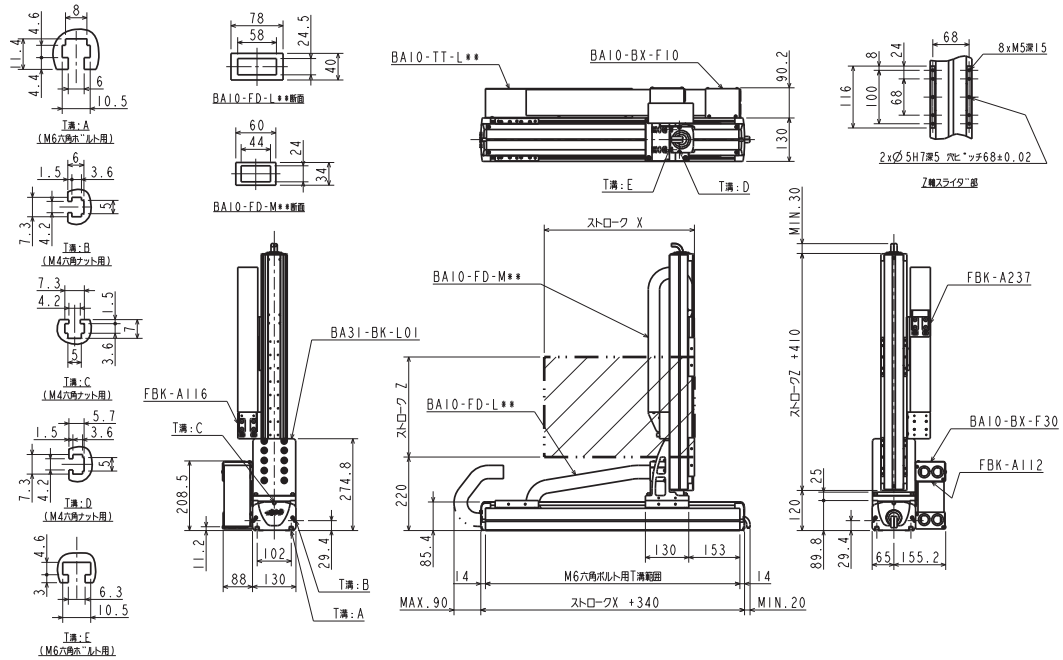
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600
	1150 ~ 1250	400
Z軸	700	500

・最大速度設定時の加減速時間 : 0.6sec 以上

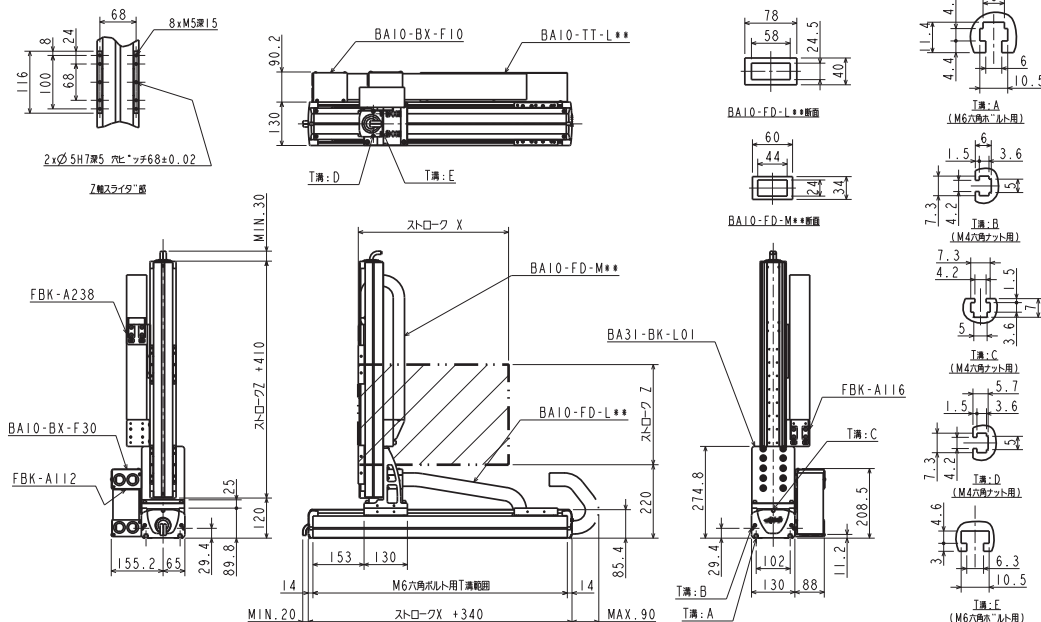
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク						
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm
	9.0	8.0	8.0	8.0	6.0	4.0	2.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

## S : 右勝手



## M : 左勝手





[セット形式]

BA3 - A3 - B2B S A - 40 40 00 - OF 1 3

ボールネジタイプ

- X軸：ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

<b>組合せ勝手</b> S：右勝手 M：左勝手	<b>1軸目ストローク</b> 10：100mm 90：900mm A0：1000mm C0：1200mm	<b>2軸目ストローク</b> 10：100mm 90：900mm	<b>マスターユニット (CA25-M10)</b> 0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	<b>ケーブル長</b> 3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m
--------------------------------	---	---	--	---

[仕様]

	X軸	Z軸
軸形式	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M10B-□0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 900mm
最大速度	1200mm/s (注1)	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

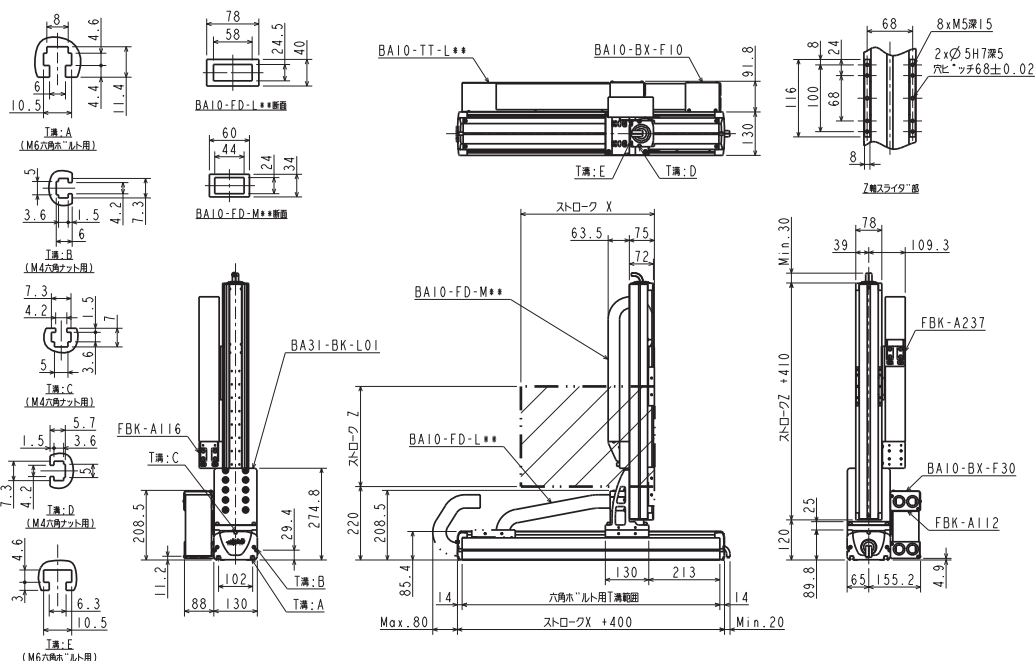
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400
Z軸	700	500
	800	400
	900	300

最大速度設定時の加減速時間：0.36sec 以上

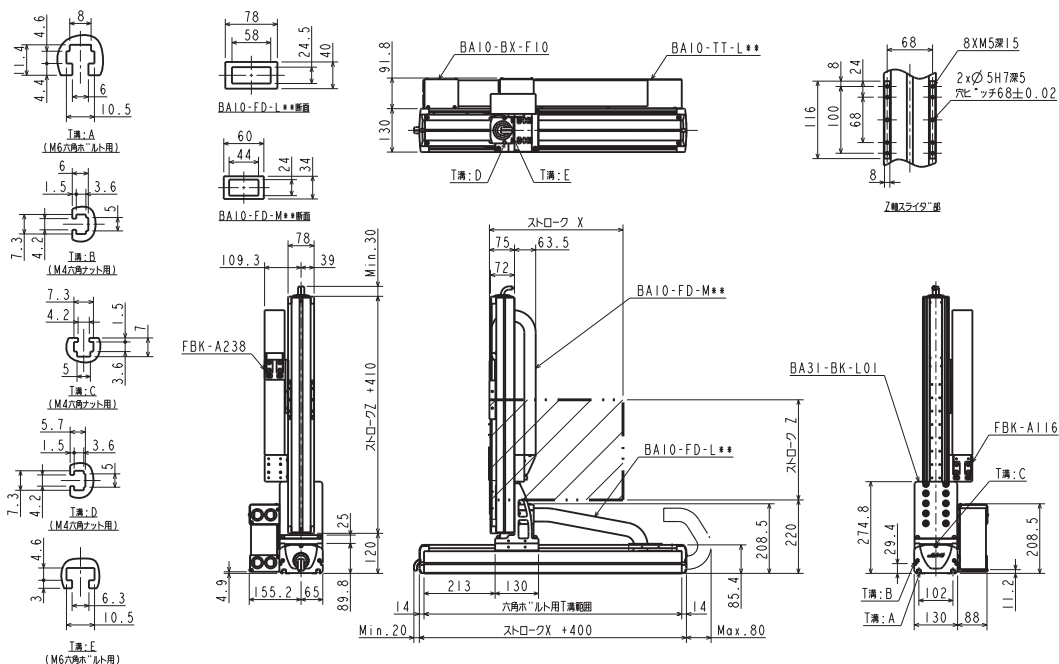
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	
	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	10.0	4.0	2.0	2.0	

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

S：右勝手



M：左勝手



X・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - A5 - B2A S A - 40 45 00 - OF 1 3

<b>組合せ勝手</b> S : 右勝手 M : 左勝手	<b>1軸目ストローク</b> 20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	<b>2軸目ストローク</b> 15 : 150mm 95 : 950mm A5 : 1050mm	<b>マスターユニット (CA25-M10)</b> 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	<b>ケーブル長</b> 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------------	---	--	--	---

# ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X 軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Z 軸	750	500
	850	400
	950 ~ 1050	300

# [仕様]

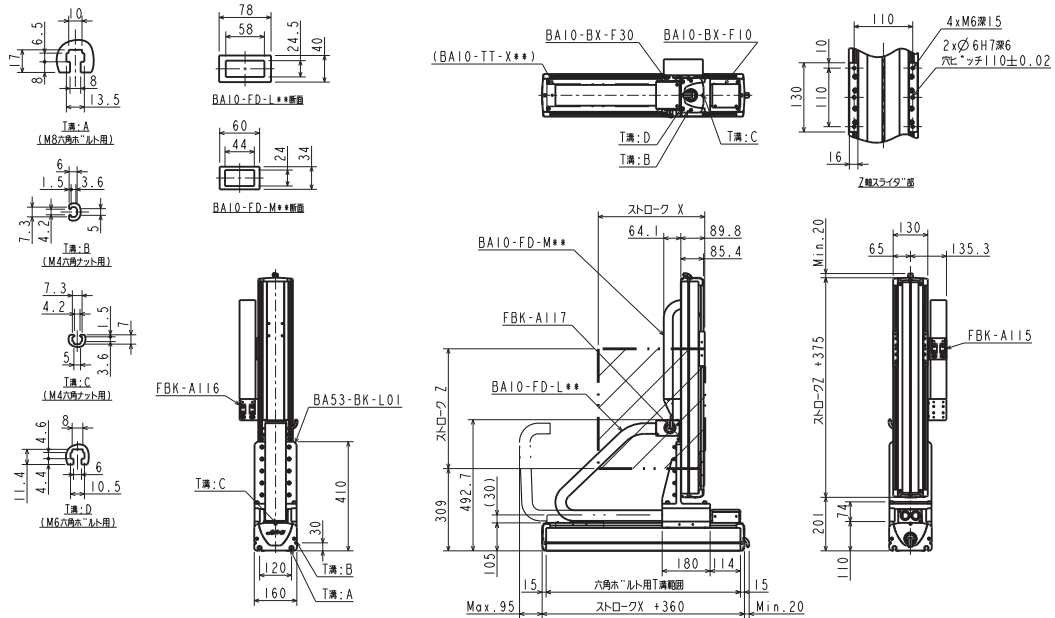
	X 軸	Z 軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30E-ST-M10B-□5
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm
最大速度	1200mm/s (注1)	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

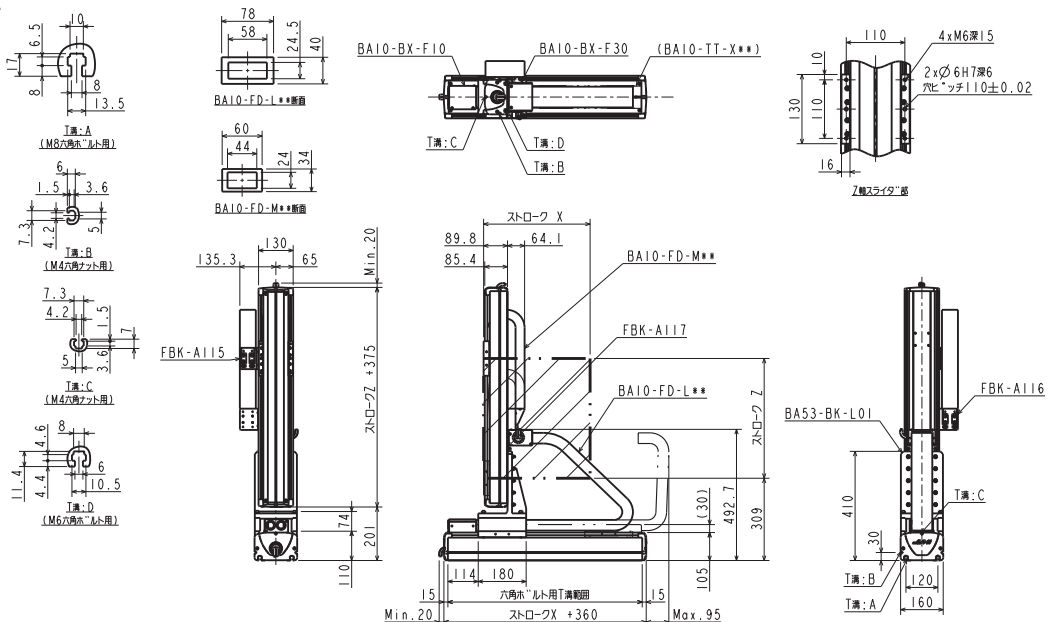
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z 軸ストローク									
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	8.0

(注2) 再生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

## S : 右勝手



## M : 左勝手



X・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A5 - B2B S A - 40 40 00 - OF 1 3

ボールネジタイプ

- X軸：ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
S：右勝手 M：左勝手	20：200mm 90：900mm A0：1000mm G0：1600mm	10：100mm 90：900mm A0：1000mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

	X軸	Z軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30F-ST-M10B-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1200mm/s (注1)	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	200W	200W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

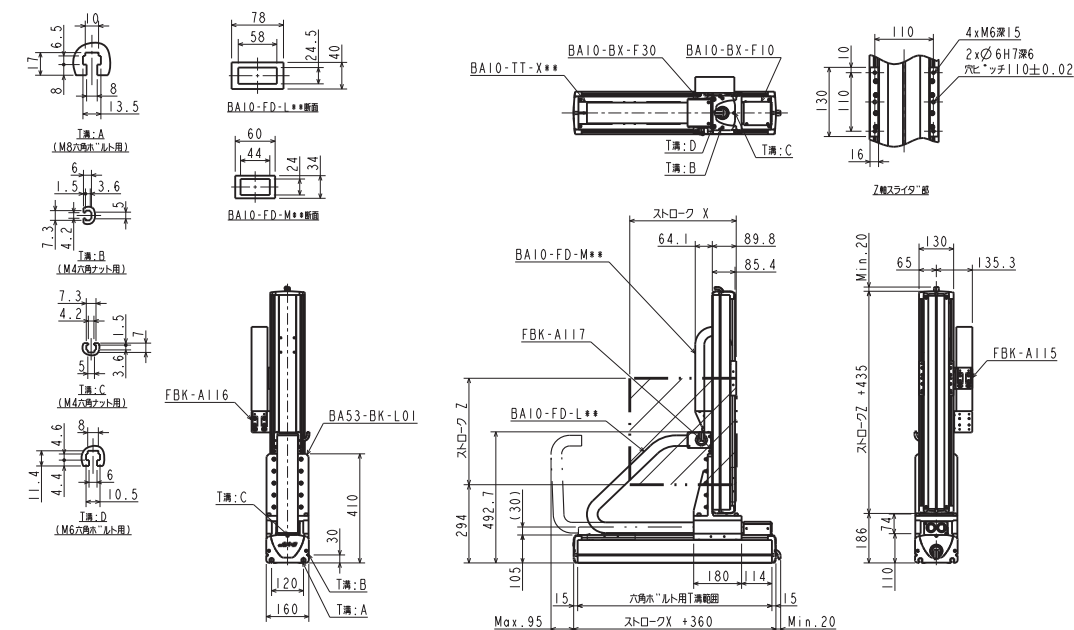
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Z軸	1500	300
	1600	200
	700	500
	800	400
	900 ~ 1000	300

最大速度設定時の加減速時間：0.36sec 以上

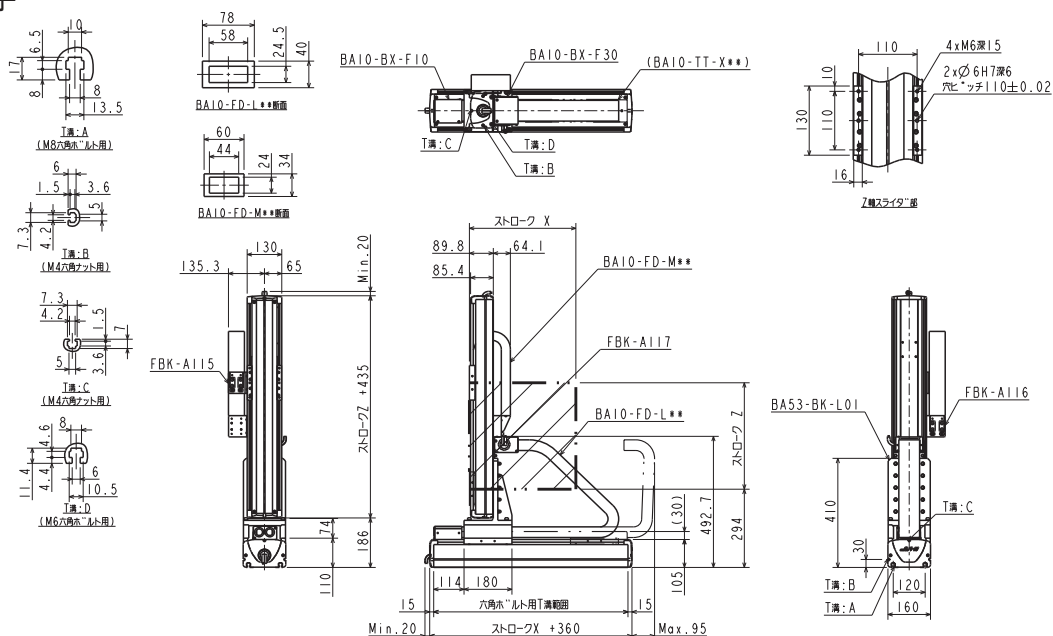
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	16.0	13.0	9.0	7.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

S：右勝手



M：左勝手



X・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - A5 - B2C S A - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手  
S: 右勝手  
M: 左勝手

1軸目ストローク  
20: 200mm  
90: 900mm  
A0: 1000mm  
G0: 1600mm

2軸目ストローク  
20: 200mm  
90: 900mm  
A0: 1000mm

マスターユニット  
(CA25-M10)  
0: コントローラなし  
1: NPN出力仕様  
その他 P20参照

ケーブル長  
3: 3m 9: 9m  
5: 5m B: 11m  
7: 7m D: 13m

# ボールネジタイプ

X軸: ボールネジ駆動  
モータストレート  
Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X 軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Z 軸	750	500
	850	400
	950 ~ 1050	300

# [仕様]

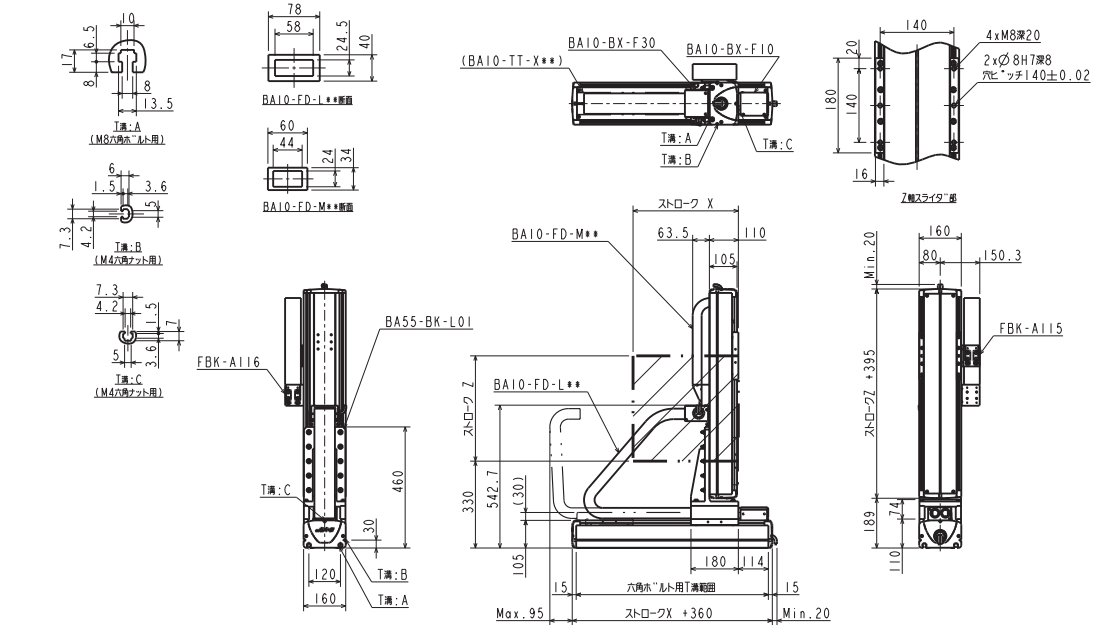
	X 軸	Z 軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□O	BE50F-ST-M10B-□O
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	200 ~ 1000mm
最大速度	1200mm/s (注1)	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	200W	200W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間: 0.6sec 以上

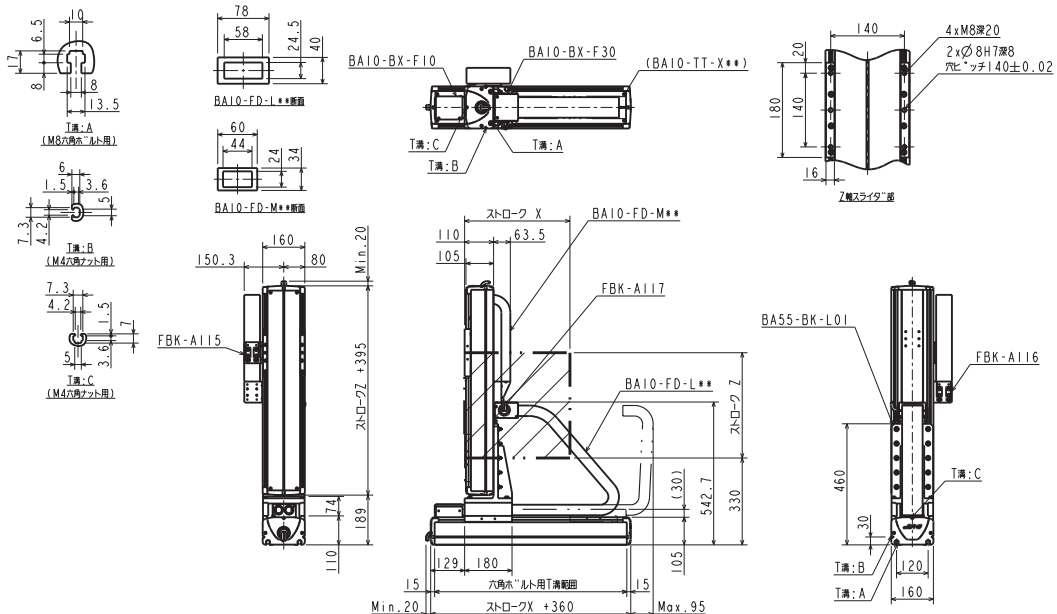
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z 軸ストローク									
	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm	
	20.0	20.0	20.0	20.0 (19.0)	20.0 (17.0)	20.0 (15.0)	19.0 (13.0)	12.0 (11.0)	10.0	

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。  
X 軸が 1000mm/s を超える速度でご使用の場合、最大可搬質量は ( ) 内数値になります。

## S: 右勝手



## M: 左勝手



【セット形式】

BA3 - L1 - B2A S S - 40 45 00 - OF 1 3

<b>組合わせ勝手</b> S : 右勝手 M : 左勝手	<b>1 軸目ストローク</b> 10 : 100mm JO : 1800mm 90 : 900mm NO : 2200mm A0 : 1000mm PO : 2300mm HO : 1700mm RO : 2500mm	<b>2 軸目ストローク</b> 15 : 150mm 45 : 450mm	<b>マスターユニット</b> (CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	<b>ケーブル長</b> 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
-------------------------------------	--	--	---	---

タイミングベルトタイプ

- X 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

【仕様】

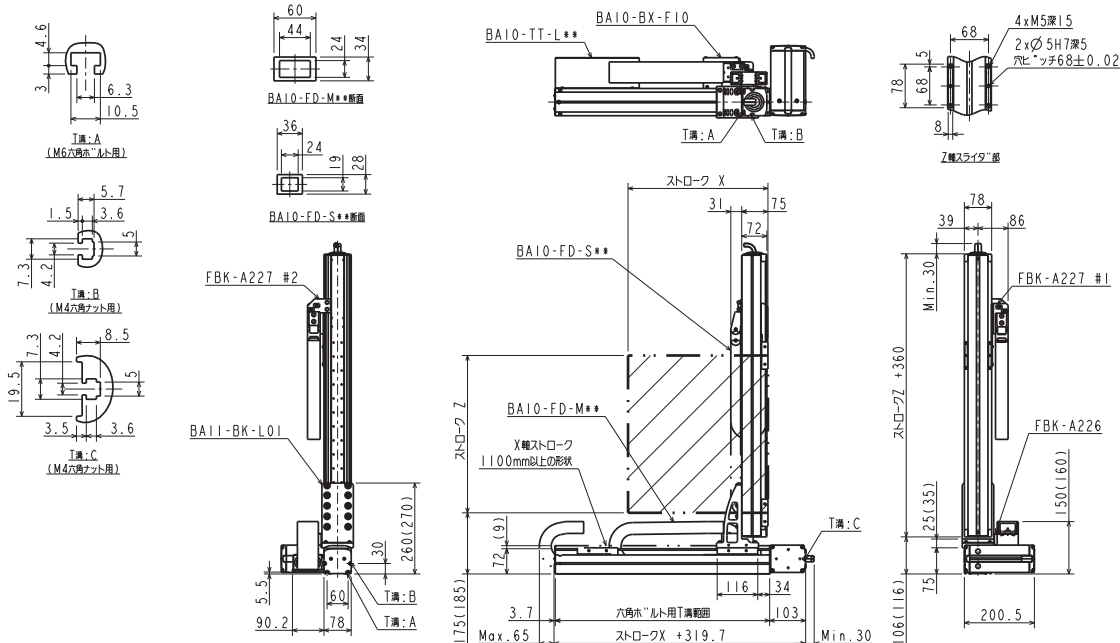
	X 軸	Z 軸
軸形式	BE10E-B □ -M21N- □ 0	BE10E-ST-S10B- □ 5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 2500mm	150 ~ 450mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s
位置線り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間 : 0.5sec 以上

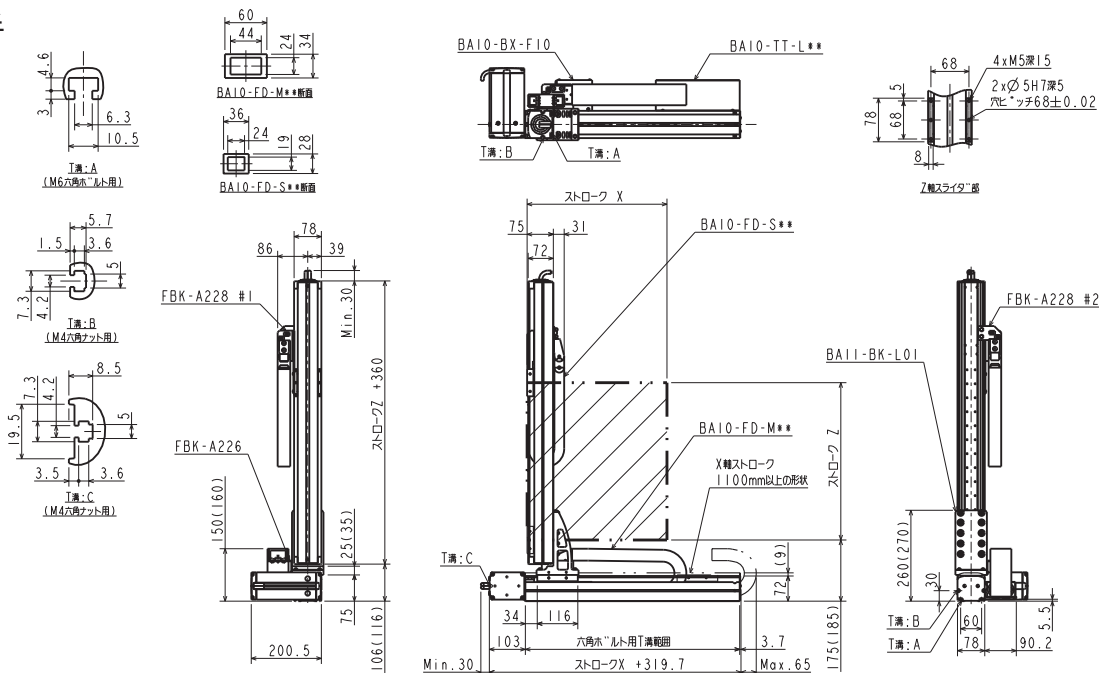
最大可搬質量 (kg)	Z 軸ストローク			
	150mm	250mm	350mm	450mm
	7.0	6.0	4.0	2.0

S : 右勝手

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1050mm 以上に適応する



M : 左勝手



X・Zフレキダクト仕様



[セット形式]

BA3 - L3 - B2A S S - 40 40 00 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

- X軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
S：右勝手 M：左勝手	10：100mm JO：1800mm 90：900mm NO：2200mm AO：1000mm PO：2300mm HO：1700mm VO：2900mm WO：3000mm W20：3200mm	10：100mm 70：700mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

[仕様]

	X軸	Z軸
軸形式	BE30E-B □ -M21N- □ 0	BE10E-ST-M10B- □ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 700mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

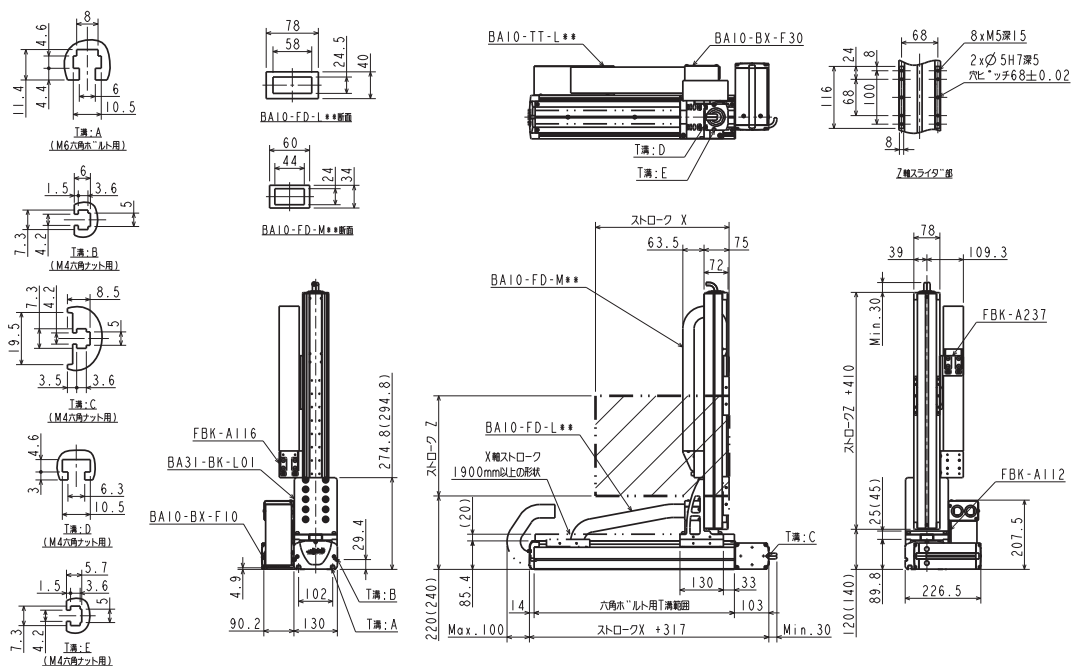
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z軸	700	500

最大速度設定時の加減速時間：0.5sec 以上

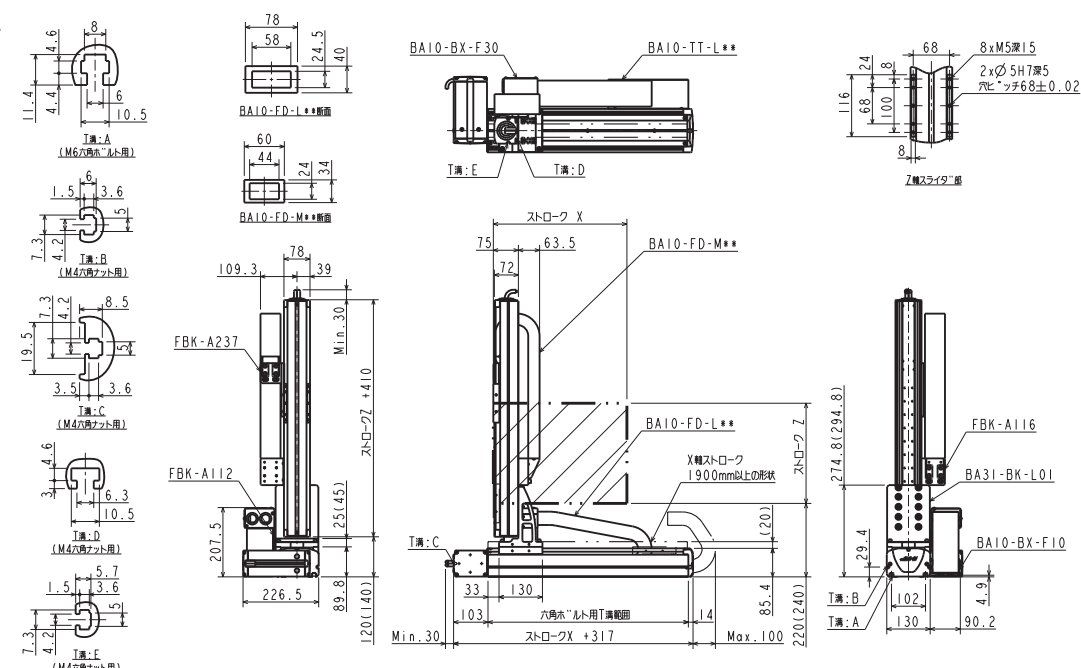
最大可搬質量 (kg)	Z軸ストローク						
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm
	5.0	4.0	4.0	3.0	2.0	2.0	1.0

S：右勝手

( ) 内の数値は、X軸ストローク 1850mm 以上に適応する



M：左勝手





[セット形式]

BA3 - L3 - B2B S S - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
S : 右勝手 M : 左勝手	10 : 100mm ? : 1800mm 90 : 900mm AO : 1000mm ? : 2200mm ? : 2300mm HO : 1700mm VO : 2900mm WO : 3000mm ? : 3200mm	10 : 100mm ? : 900mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 5 : 5m 7 : 7m 9 : 9m B : 11m D : 13m

タイミングベルトタイプ

- X 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-B □ -M21N- □ 0	BE10E-ST-M10B- □ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 900mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注 1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注 1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

Z 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	500
	800	400
	900	300

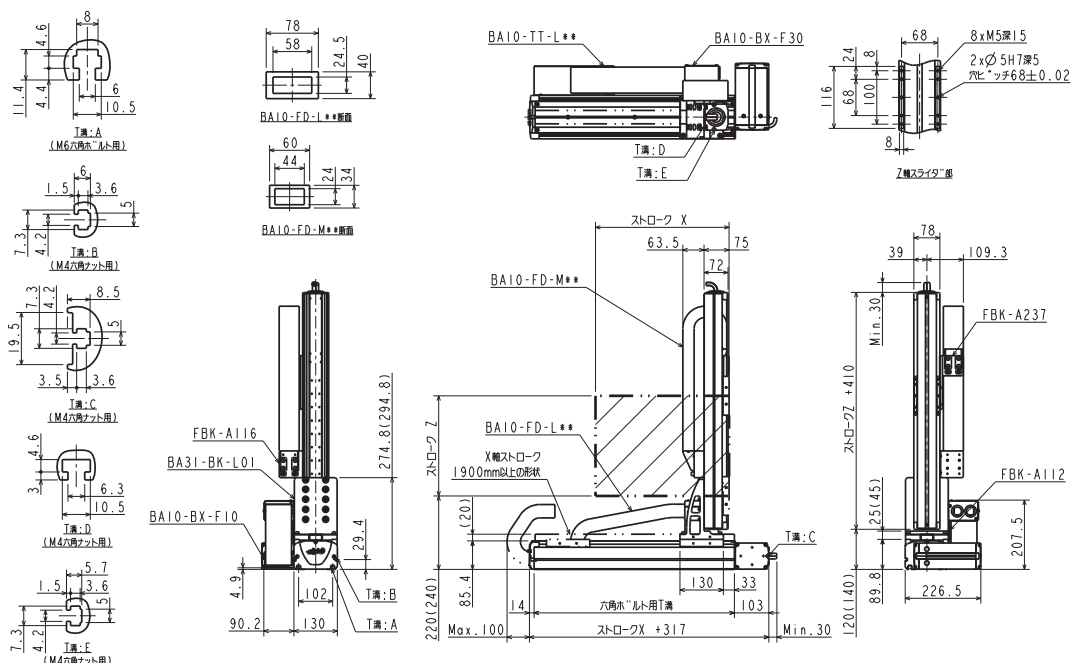
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg) (注 2)	Z 軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	
	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	10.0	4.0	2.0	2.0	

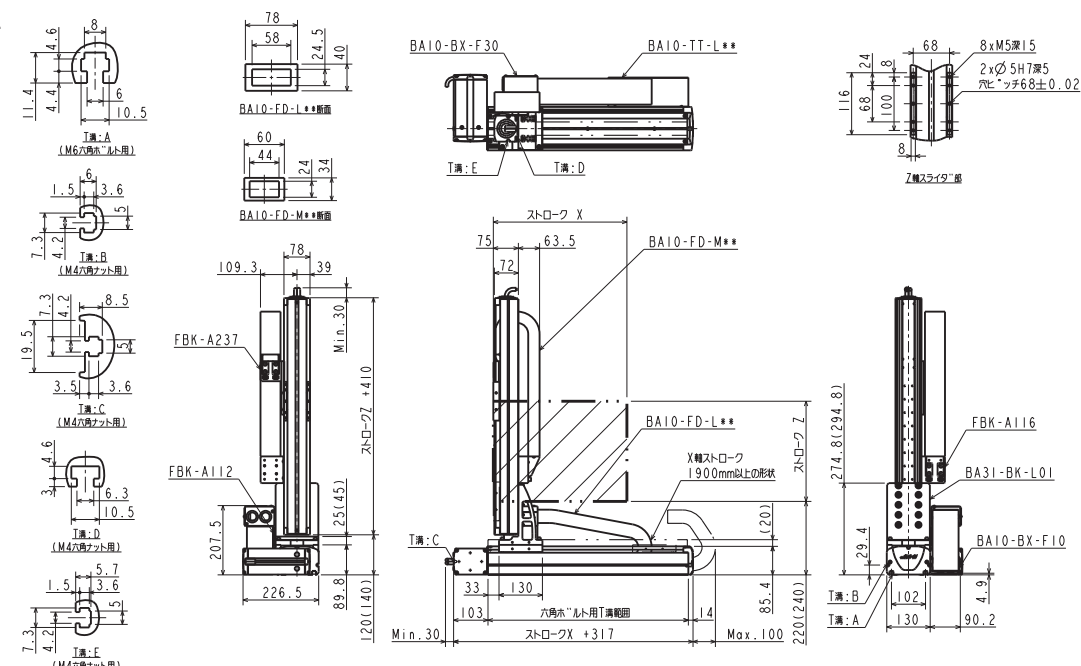
(注 2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1850mm 以上に適応する

S : 右勝手



M : 左勝手



X・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L5 - B2A S S - 40 45 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
S: 右勝手 M: 左勝手	20: 200mm ? : 1800mm 90: 900mm A0: 1000mm H0: 1700mm VO: 2900mm W00: 3000mm W50: 3500mm	15: 150mm ? : 150mm 95: 950mm A5: 1050mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

タイミングベルトタイプ

- X軸: タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X軸	Z軸
軸形式	BE50F-B □ -M21N- □ 0	BE30E-ST-M10B- □ 5
ストローク 100mm 単位	200 ~ 3500mm	150 ~ 1050mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

Z軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	750	500
	850	400
	950 ~ 1050	300

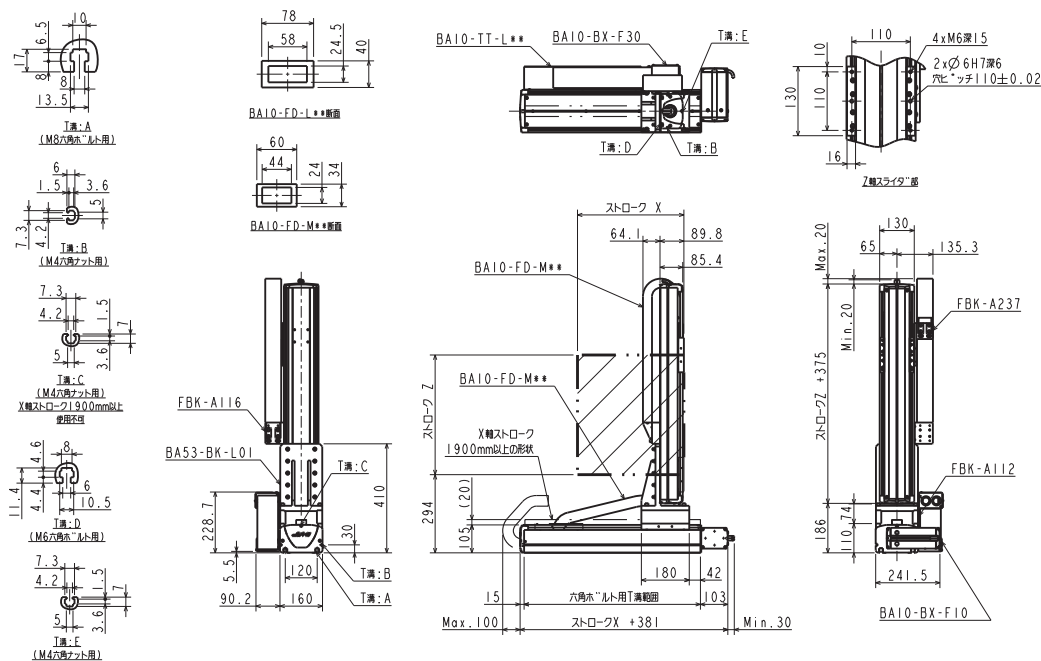
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク									
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	8.0

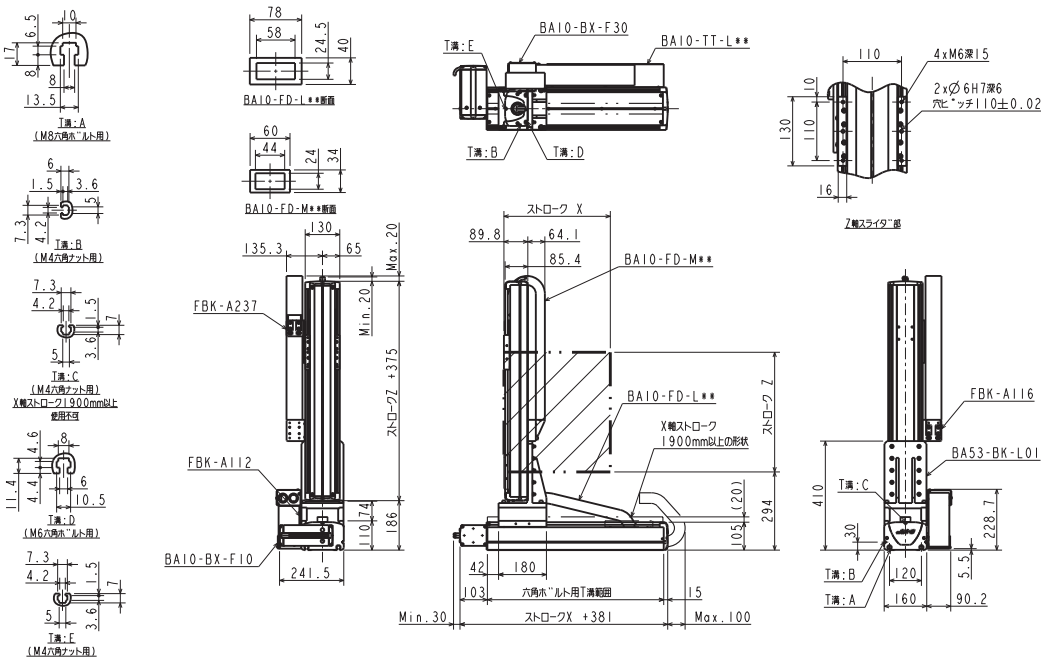
(注2) 再生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

( ) 内の数値は、Y軸ストローク 1850mm 以上に適応する

S: 右勝手



M: 左勝手



X・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - L5 - B2B S S - 40 40 00 - OF 1 3

### タイミングベルトタイプ

- X 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

組み合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
S : 右勝手	20 : 200mm J0 : 1800mm	10 : 100mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
M : 左勝手	90 : 900mm NO : 2200mm	90 : 900mm	1 : NPN出力仕様	5 : 5m B : 11m
	AO : 1000mm PO : 2300mm	AO : 1000mm	その他 P20参照	7 : 7m D : 13m
	HO : 1700mm VO : 2900mm			
	WO : 3000mm			
	W50 : 3500mm			

# [仕様]

	X 軸	Z 軸
軸形式	BE50F-B □ -M21N- □ 0	BE30F-ST-M10B- □ 0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 3500mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注 1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	200W	200W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注 1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

Z 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	500
	800	400
	900 ~ 1000	300

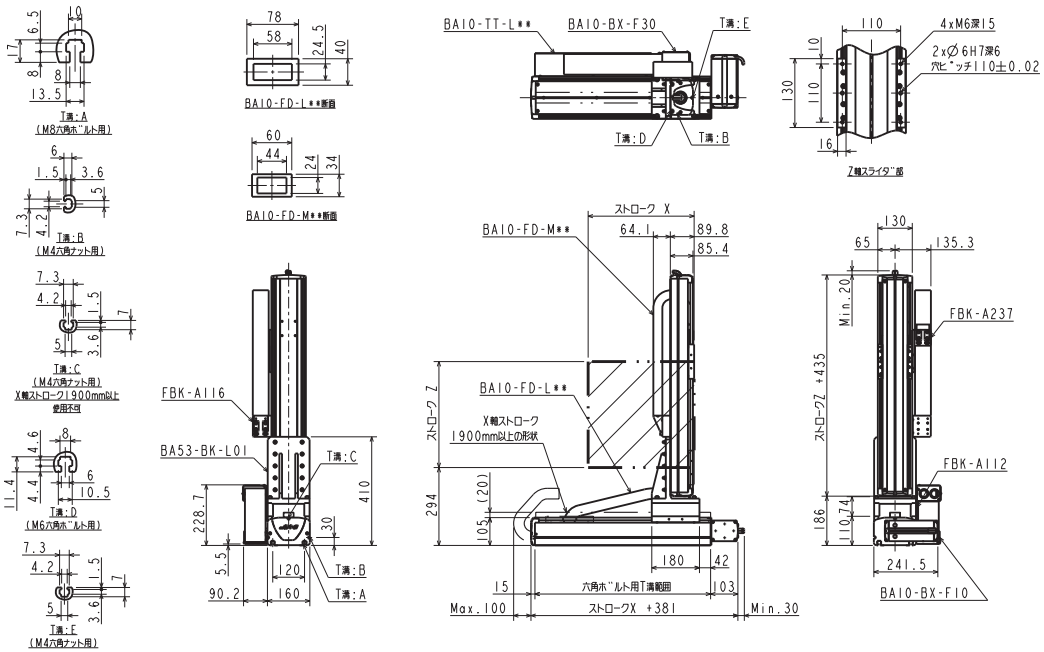
最大速度設定時の加減速時間：0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg) (注 2)	Z 軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	20.0	20.0	20.0	19.0	18.0	17.0	16.0	13.0	9.0	7.0

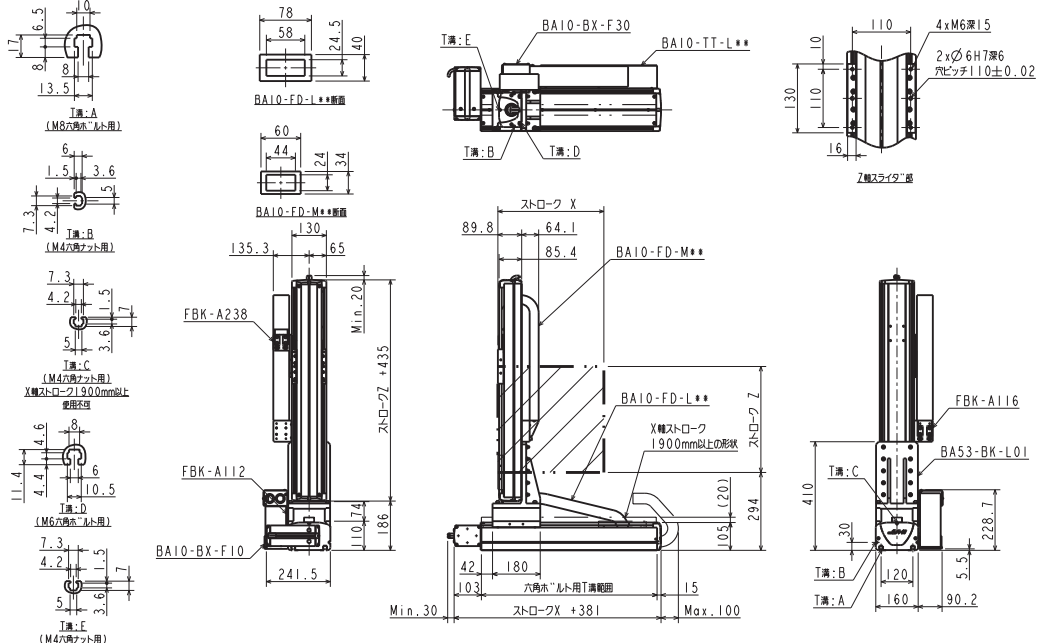
(注 2) 再生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1850mm 以上に適応する

## S : 右勝手



## M : 左勝手



[セット形式]

BA3 - T7 - H2AR A - 40 40 00 - 00 1 3

組合せ勝手 R: 右勝手 L: 左勝手	1 軸目ストローク 05: 50mm 70: 700mm	2 軸目ストローク 05: 50mm 50: 500mm	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
---------------------------	------------------------------------	------------------------------------	--	--

ボールネジタイプ

Y 軸: ボールネジ駆動  
モータストレート  
Z 軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注)フレキダクト等の配線引き  
戻し部品は含まれておりません。

[仕様]

	Y 軸	Z 軸
軸形式	BET7D-ST-M12N-□□	BET5D-ST-M06B-□□
ストローク (mm)	50 ~ 600、700	50 ~ 500
50 mm単位		
最大速度 (mm/s)	800 (注1)	400 (注1)
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.02	
ボールネジリード (mm)	12	6
モータ出力	50W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01	

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

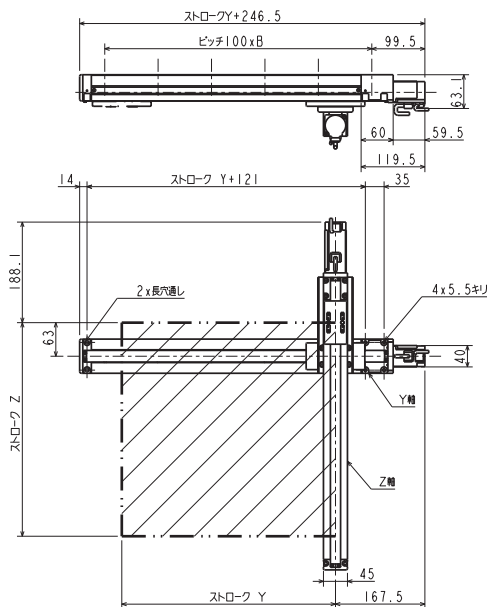
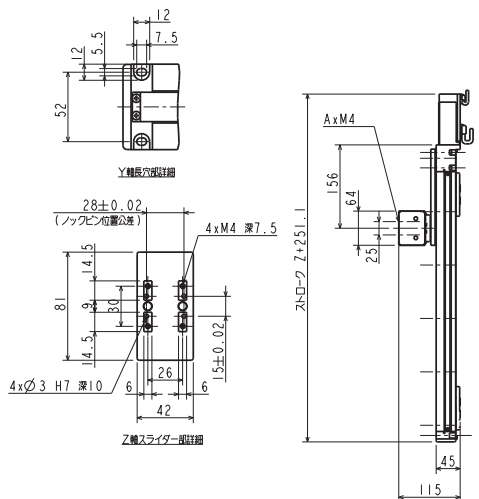
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Y 軸	50 ~ 550	800
	600	680
	700	500
Z 軸	500	340

最大速度設定時の加減速時間: 0.3sec 以上

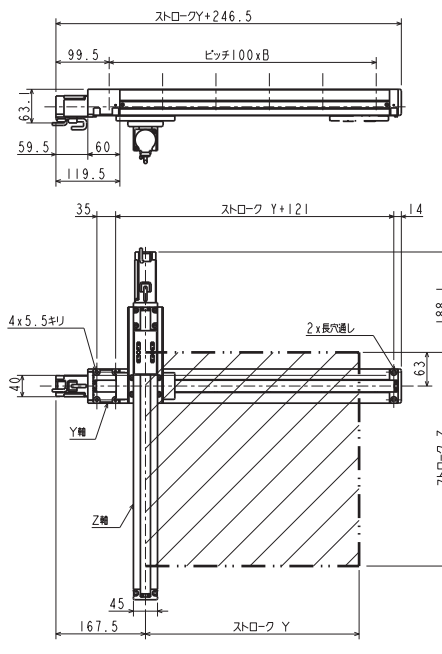
最大可搬質量 (kg)	Z 軸ストローク									
	50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm
	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	2.0	2.0	1.0	1.0

R: 右勝手

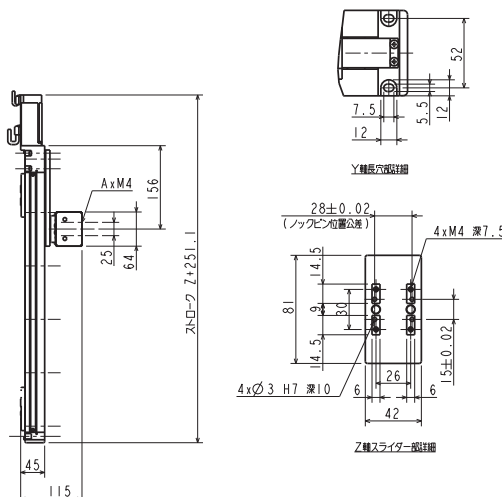
ストローク X (BBT7)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
取付穴 A	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
ピッチ数 B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8



L: 左勝手



ストローク X (BBT7)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700
取付穴 A	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	18
ピッチ数 B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	8



Y  
·  
Z

# [セット形式]

## BA3 - A1 - H2ER A - 45 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm C5: 1250mm	05: 50mm 60: 600mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

### ボールネジタイプ

- Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

# [仕様]

	Y軸	Z軸
軸形式	BE10E-ST-S20N-□5	BET7D-ST-M06B-□□
ストローク (mm)	150 ~ 1250	50 ~ 600
Y軸 100 mm Z軸 50 mm単位		
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	400 (注1)
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.02
ボールネジリード (mm)	20	6
モータ出力	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01	

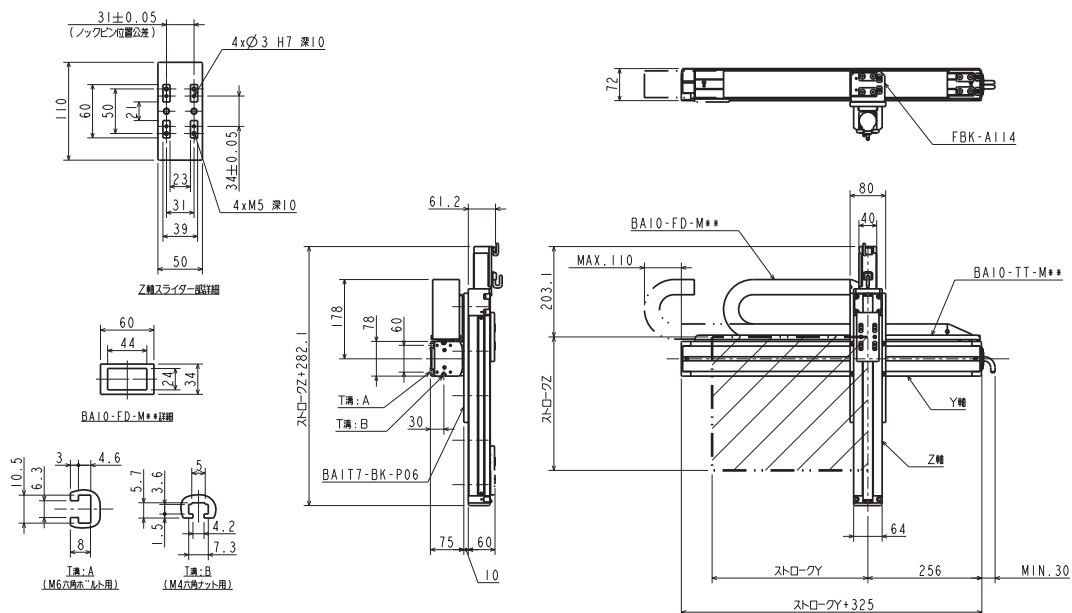
(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Y軸	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600
	1150 ~ 1250	400
Z軸	600	340

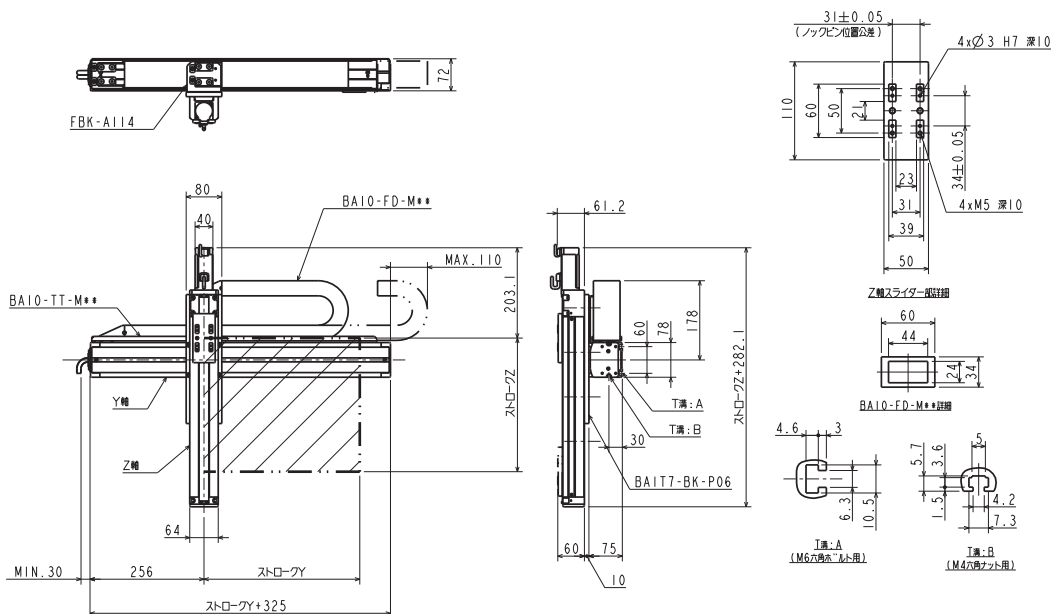
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Z軸ストローク											
	50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	3.5	3.5	2	2

## R: 右勝手



## L: 左勝手



Y・Zフレキダクト仕様







[セット形式]

BA3 - A3 - H2BR C - 40 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm C0: 1200mm	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- Y 軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z 軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-ST-M20N-□ 0	BE10E-U □ -M10B-□ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1200mm/s (注 1)	600mm/s (注 1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	20mm	10mm
モータ出力	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注 1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

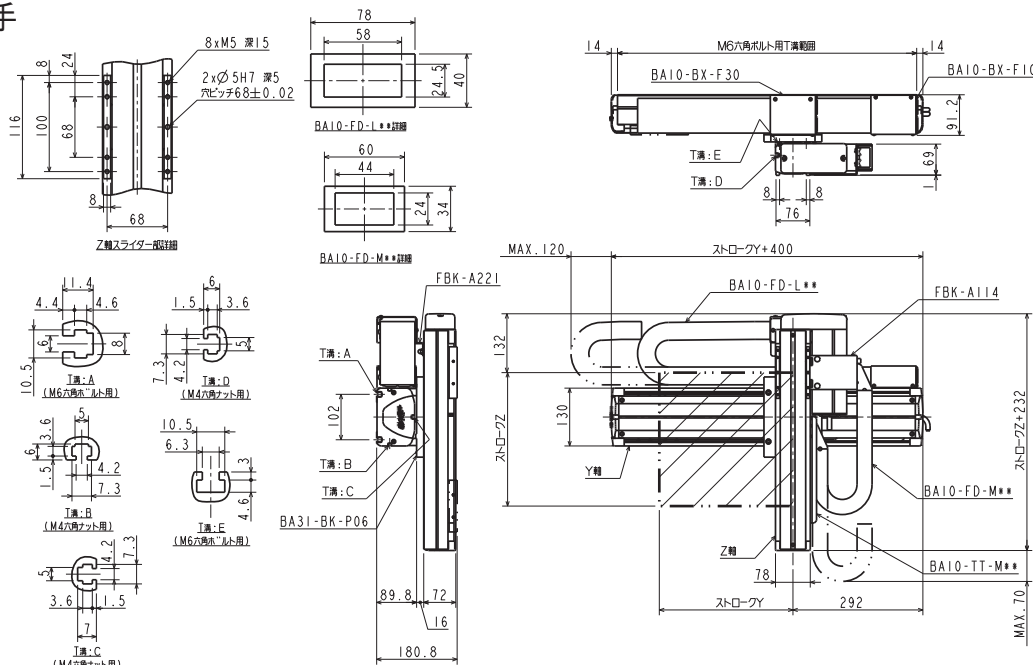
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Y 軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400
Z 軸	700	500
	800	400
	900 ~ 1000	300

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

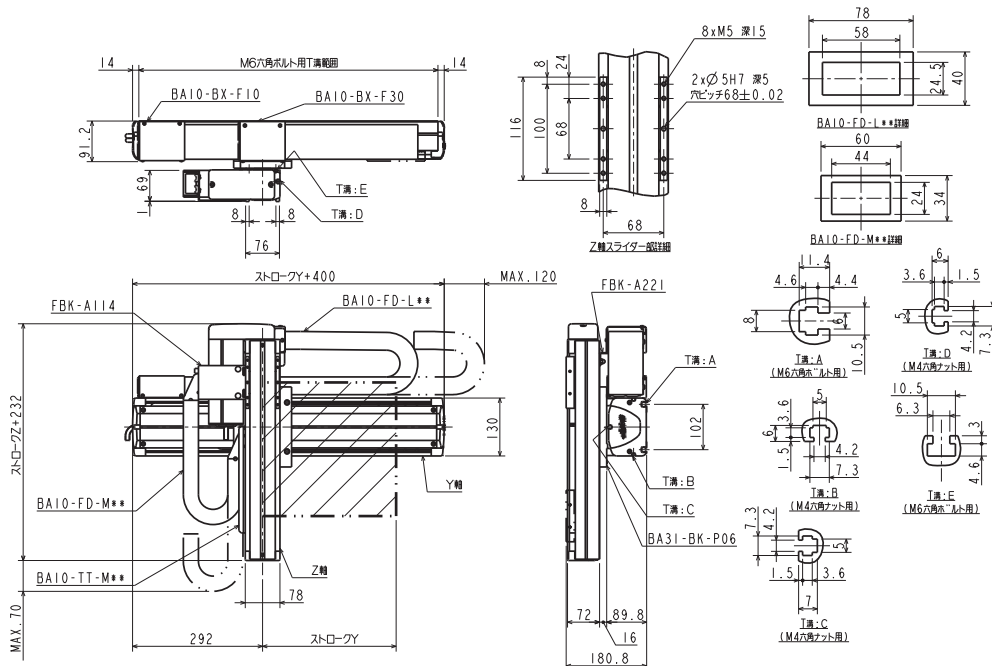
最大可搬質量 (kg) (注 2)	Z 軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	10.0	5.0	4.0	4.0

(注 2) 再生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

R: 右勝手



L: 左勝手



Y・Zフレキダクト仕様





# [セット形式]

## BA3 - L1 - H2JRS - 45 40 00 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm H5: 1750mm	J5: 1850mm Q5: 50mm 60: 600mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 5: 5m 7: 7m
				9: 9m B: 11m D: 13m

# タイミングベルトタイプ

- Y軸: タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

# [仕様]

	Y軸	Z軸
軸形式	BE10E-B □ -S21N- □ 5	BET7D-ST-M06B- □ □
ストローク (mm)	150 ~ 2550	50 ~ 600
Y軸 100 mm Z軸 50 mm単位		
最大速度 (mm/s)	1000	400 (注1)
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04	± 0.02
ボールネジリード (mm)	21 (ボールネジ換算リード)	6
モータ出力	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01	

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

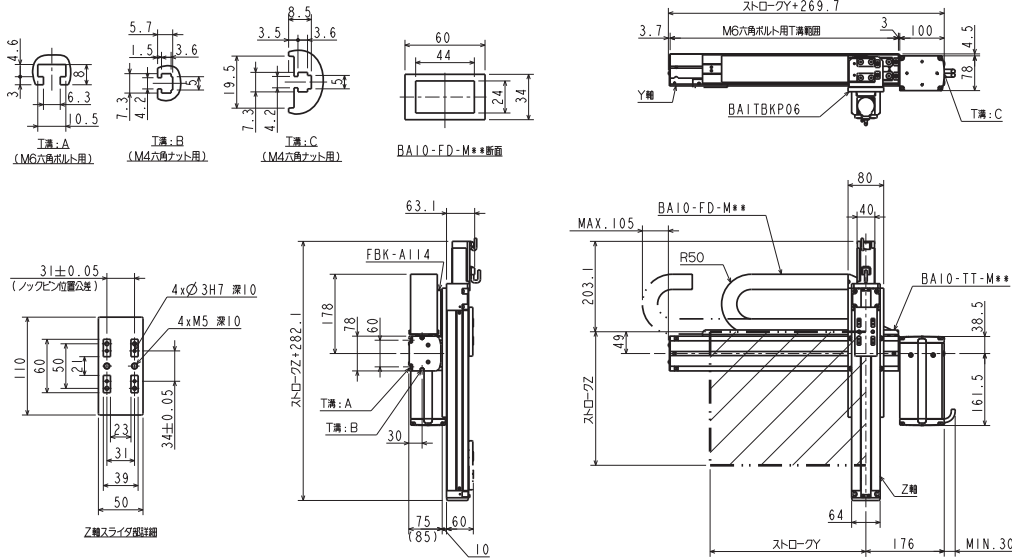
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z軸	600	340

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

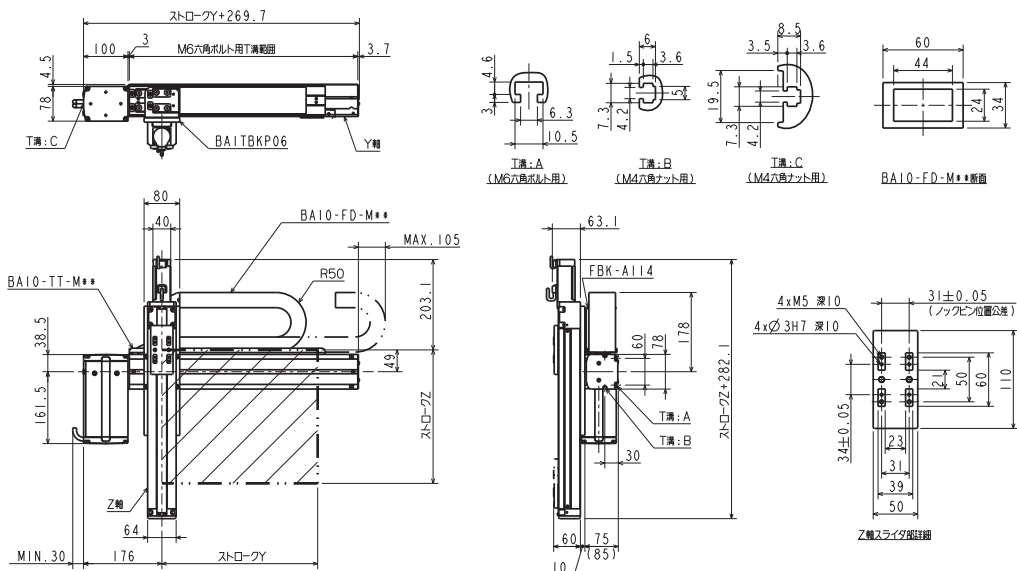
最大可搬質量 (kg)	Z軸ストローク											
	50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	4.0	3.5	3.5	2.0	2.0

( ) 内の数値は、Y軸ストローク 1050mm 以上に適応する

## R: 右勝手



## L: 左勝手



[セット形式]

BA3 - L1 - H2A R W - 40 45 00 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

Y 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し  
Z 軸：ボールネジ駆動  
モータ折返し

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R：右勝手 L：左勝手	10：100mm JO：1800mm 90：900mm NO：2200mm A0：1000mm PO：2300mm H0：1700mm RO：2500mm	15：150mm 55：550mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

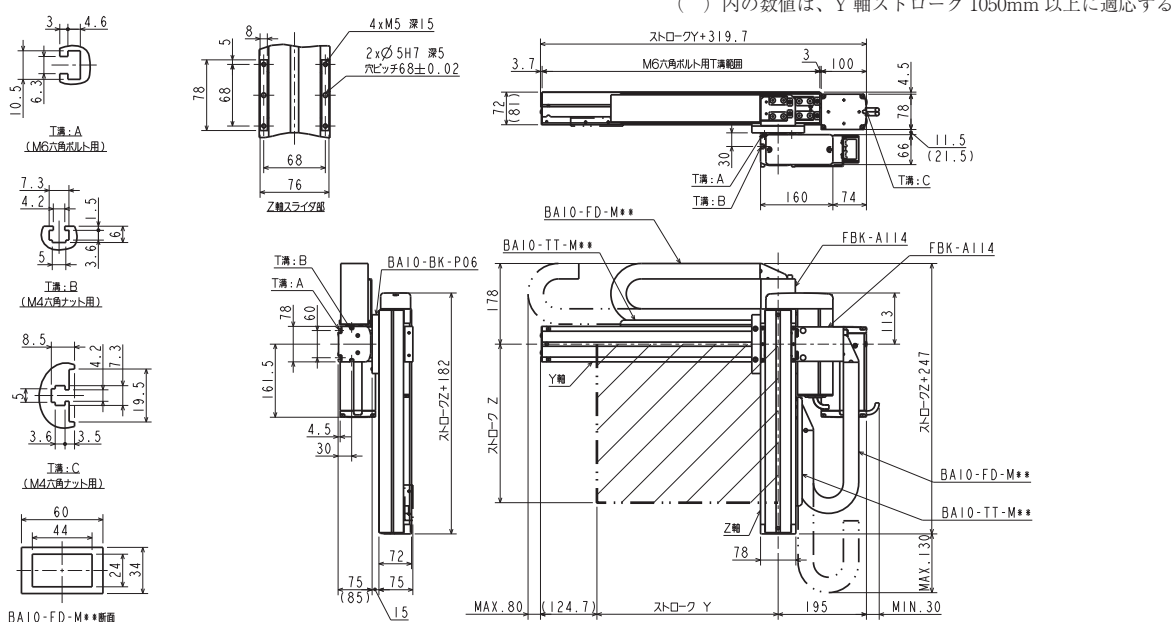
[仕様]

	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE10E-B □ -M21N- □ 0	BE10E-U □ -S10B- □ 5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 2500mm	150 ~ 550mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

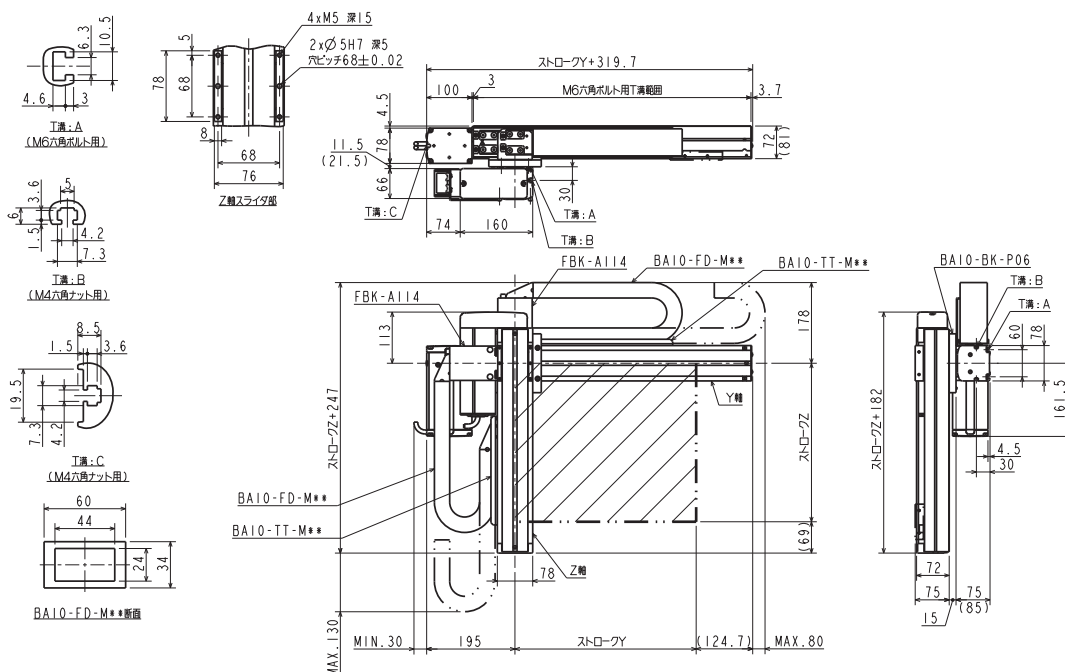
最大速度設定時の加減速時間：0.48sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Z 軸ストローク				
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm
	8.0	8.0	6.0	5.0	3.0

R：右勝手



L：左勝手



Y・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - L3 - H2A R W - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm J0 : 1800mm 90 : 900mm NO : 2200mm A0 : 1000mm PO : 2300mm HO : 1700mm VO : 2900mm WO0 : 3000mm W20 : 3200mm	10 : 100mm 80 : 800mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

# タイミングベルトタイプ

- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

# [仕様]

	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30E-B □ -M21N- □ 0	BE10E-U □ -M10B- □ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 800mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注 1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注 1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

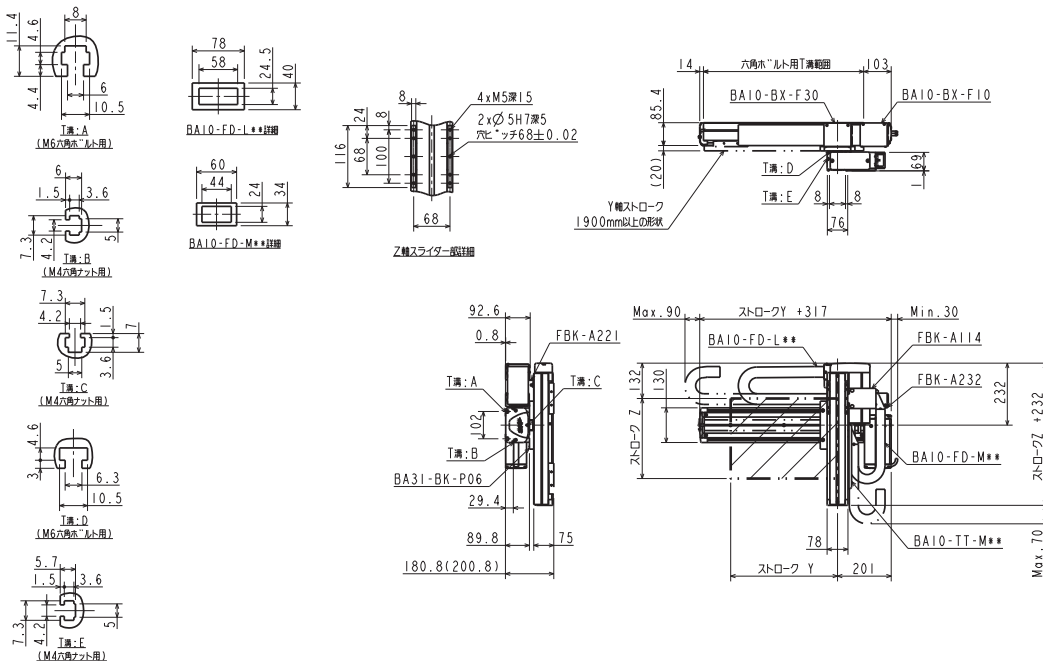
Z 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	500
	800	400

最大速度設定時の加減速時間 : 0.48sec 以上

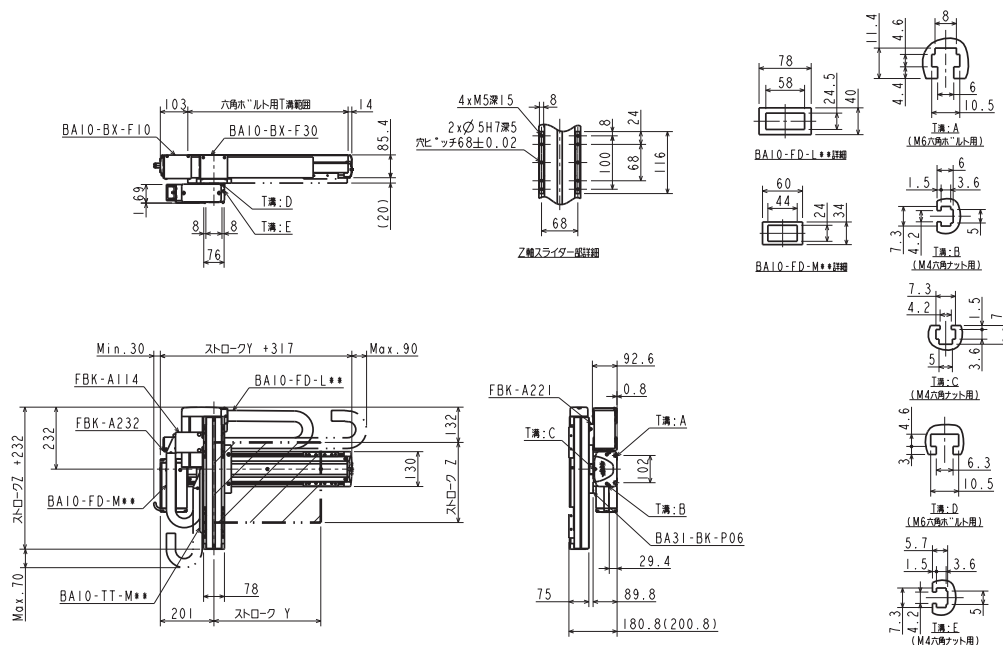
最大可搬質量 (kg)	Z 軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	6.0	6.0	5.0	4.0	4.0	3.0	1.0	1.0

## R : 右勝手

( ) 内の数値は、Y 軸ストローク 1850mm 以上に適応する



## L : 左勝手



[セット形式]

BA3 - L3 - H2B R W - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm JO : 1800mm 90 : 900mm NO : 2200mm AO : 1000mm PO : 2300mm HO : 1700mm VO : 2900mm WO : 3000mm W20 : 3200mm	10 : 100mm 90 : 900mm AO : 1000mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

タイミングベルトタイプ

Y軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し  
Z軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	Y軸	Z軸
軸形式	BE30F-B □ -M21N- □ 0	BE10E-U □ -M10B- □ 0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

Z軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	500
	800	400
	900 ~ 1000	300

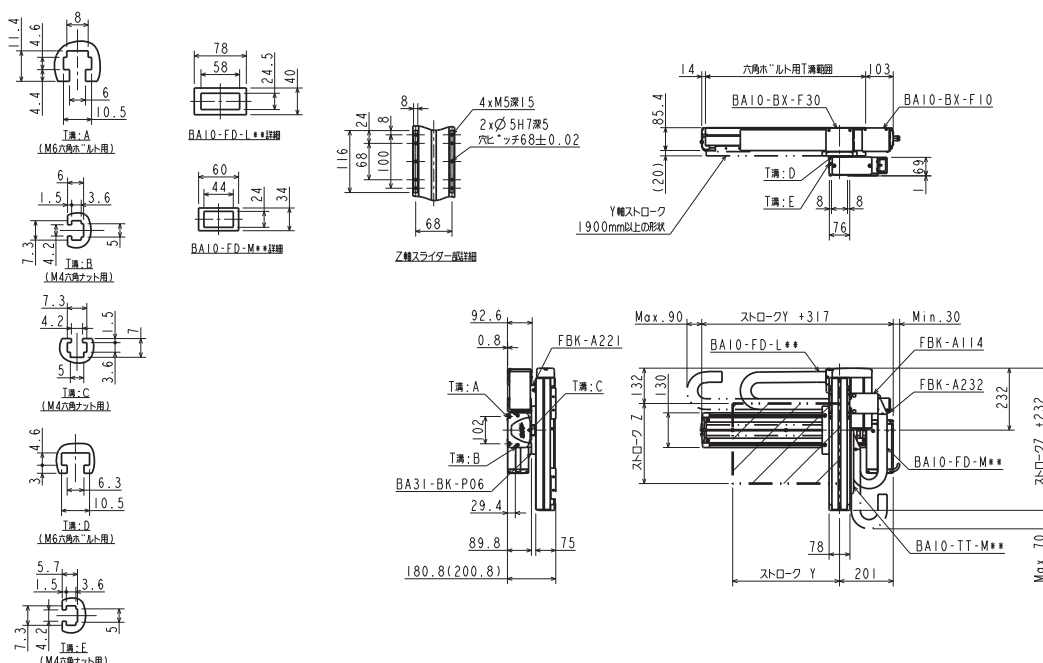
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	12.0	10.0	5.0	4.0	4.0

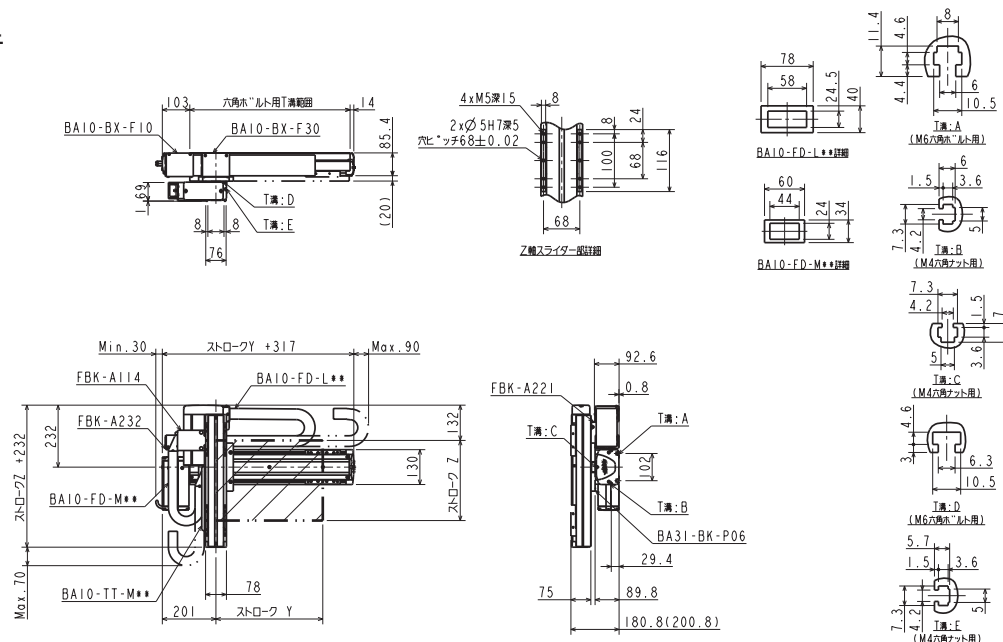
(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

( ) 内の数値は、Y軸ストローク 1850mm 以上に適応する

R : 右勝手



L : 左勝手



Y・Zフレキダクト仕様





[セット形式]

BA3 - L5 - H2B R W - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm AO : 1000mm HO : 1700mm	JO : 1800mm NO : 2200mm PO : 2300mm VO : 2900mm WO : 3000mm WSO : 3500mm	10 : 100mm 90 : 900mm AO : 1000mm	3 : 3m 5 : 5m 7 : 7m 9 : 9m B : 11m D : 13m
			0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	

タイミングベルトタイプ

- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE50F-B □ -M21N- □ 0	BE30F-U □ -M10B- □ 0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 3500mm	100 ~ 1000mm
最大速度	1000mm/s	600mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	200W	200W ブレーキ付
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

Z 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	500
	800	400
	900 ~ 1000	300

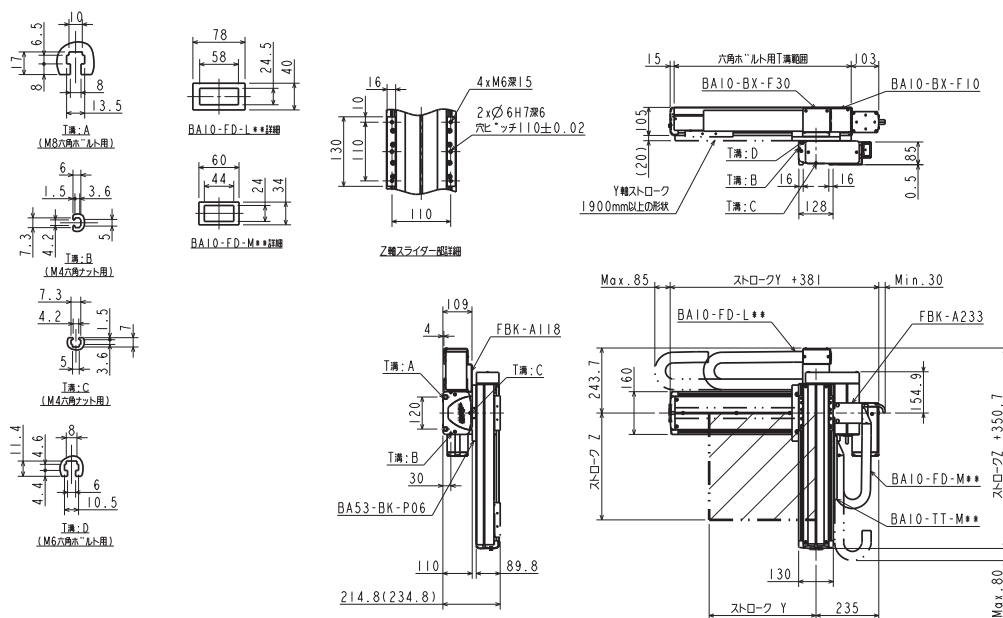
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg) (注2)	Z 軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	19.0	17.0	16.0	15.0

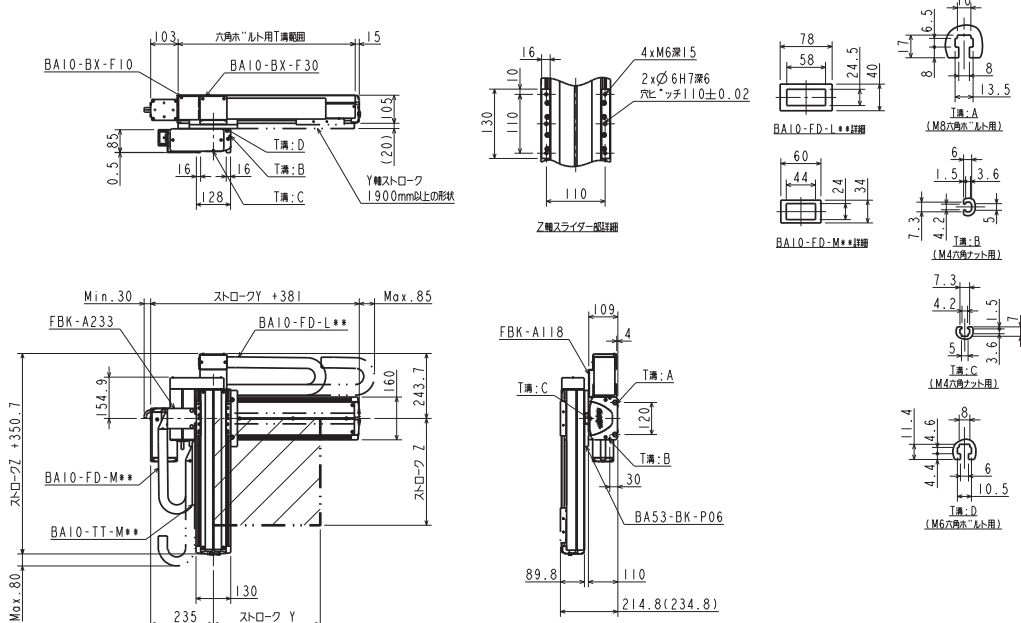
(注2) 再生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

( ) 内の数値は、Y 軸ストローク 1850mm 以上に適応する

R : 右勝手



L : 左勝手





[セット形式]

BA2 - A3 - C2A RA - 45 40 00 - OF 1 3

組み合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm	10: 100mm 90: 900mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート  
Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	Z軸	Y軸
軸形式	BE30E-ST-M05B-□5	BE10E-ST-M20N-□0
ストローク 100mm 単位	150 ~ 1050mm	100 ~ 900mm
最大速度	300mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	5mm	20mm
モータ出力	100W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

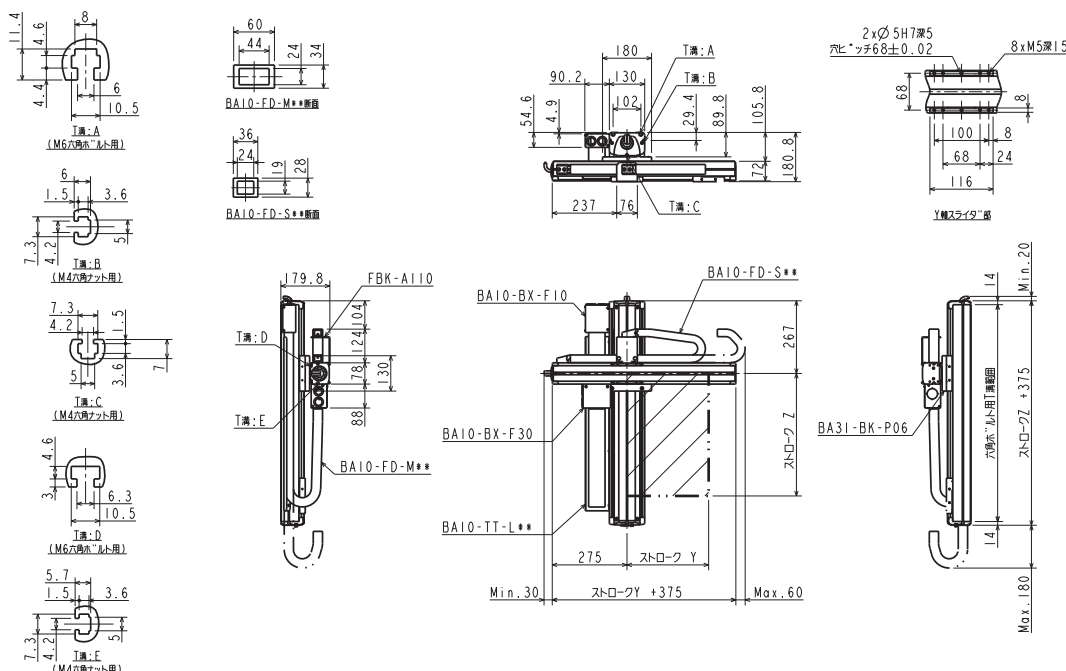
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z軸	750	250
	850	200
	950 ~ 1050	150
Y軸	700	1000
	800	800
	900	600

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

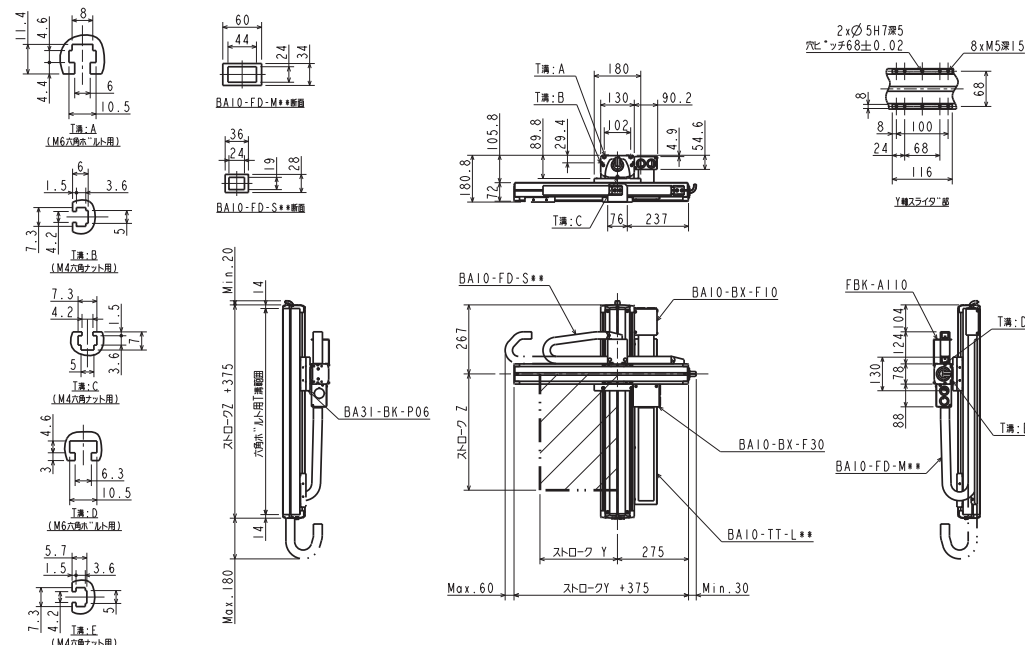
最大可搬質量 (kg) (注2)	Y軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	
	15.0	15.0	14.0	12.0	9.0	7.0	5.0	3.0	1.0	

(注2) 再生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

R: 右勝手



L: 左勝手



Z・Yフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - A3 - C2B RA - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm	10 : 100mm 90 : 900mm	(CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

### ボールネジタイプ

- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

# [仕様]

	Z軸	Y軸
軸形式	BE30F-ST-M05B-□0	BE10E-ST-M20N-□0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1000mm	100 ~ 900mm
最大速度	300mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	5mm	20mm
モータ出力	200W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

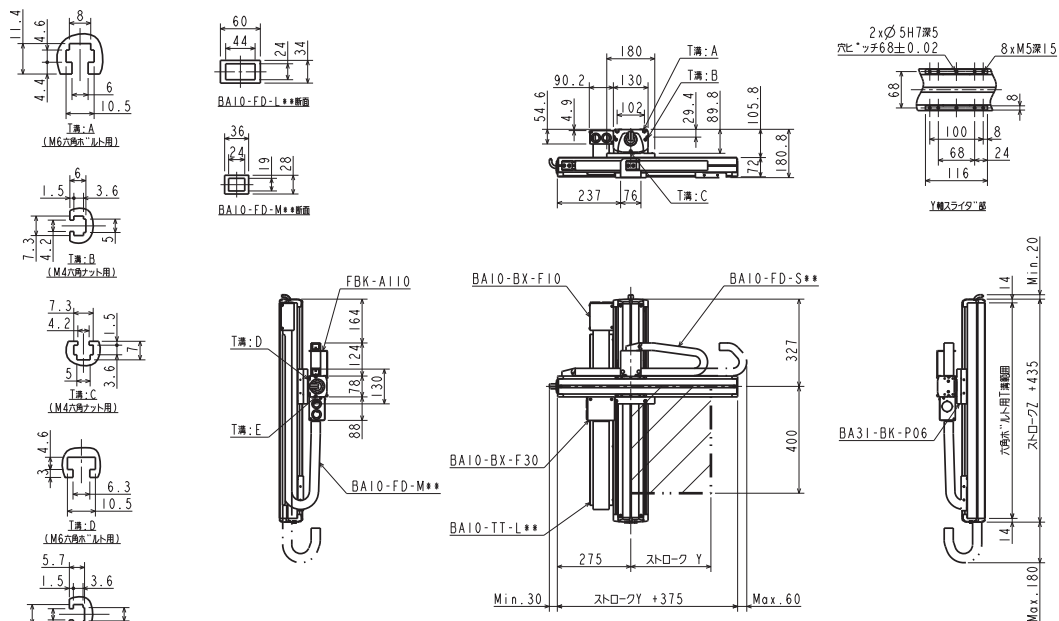
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z軸	700	250
	800	200
	900 ~ 1000	150
Y軸	700	1000
	800	800
	900	600

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

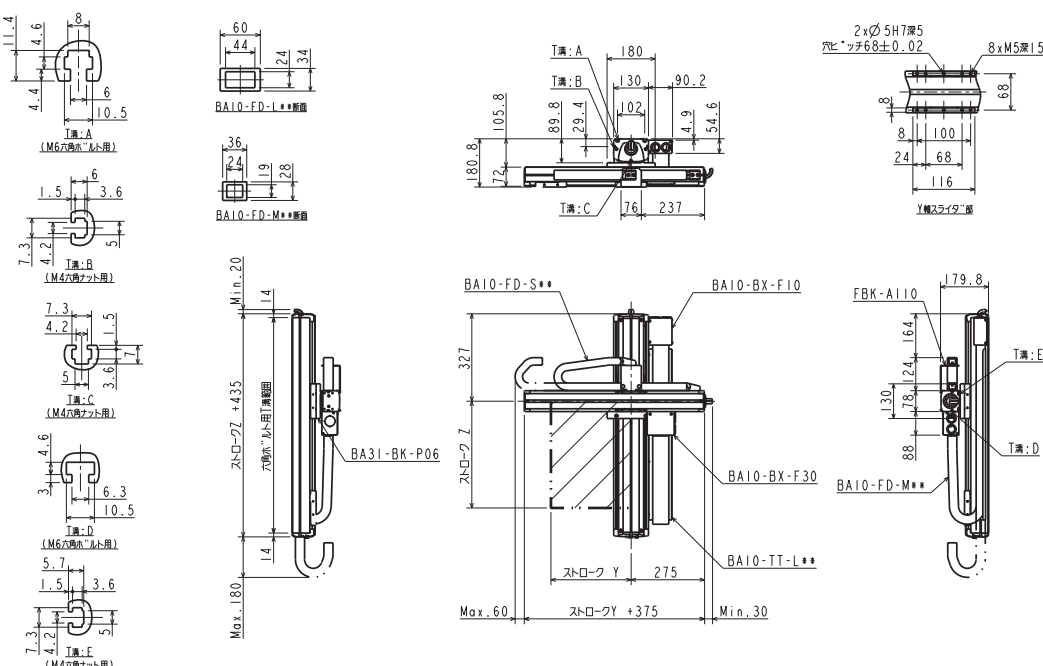
最大可搬質量 (kg) (注2)	Y軸ストローク								
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm
	15.0	15.0	15.0	12.0	9.0	7.0	5.0	3.0	1.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

### R : 右勝手



### L : 左勝手



[セット形式]

BA3 - A5 - C2A RA - 40 45 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm G0: 1600mm	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート  
Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

	Z軸	Y軸
軸形式	BE50F-ST-M05B-□0	BE30E-ST-M20N-□5
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm
最大速度	300mm/s (注1)	1200mm/s (注1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	5mm	20mm
モータ出力	200W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

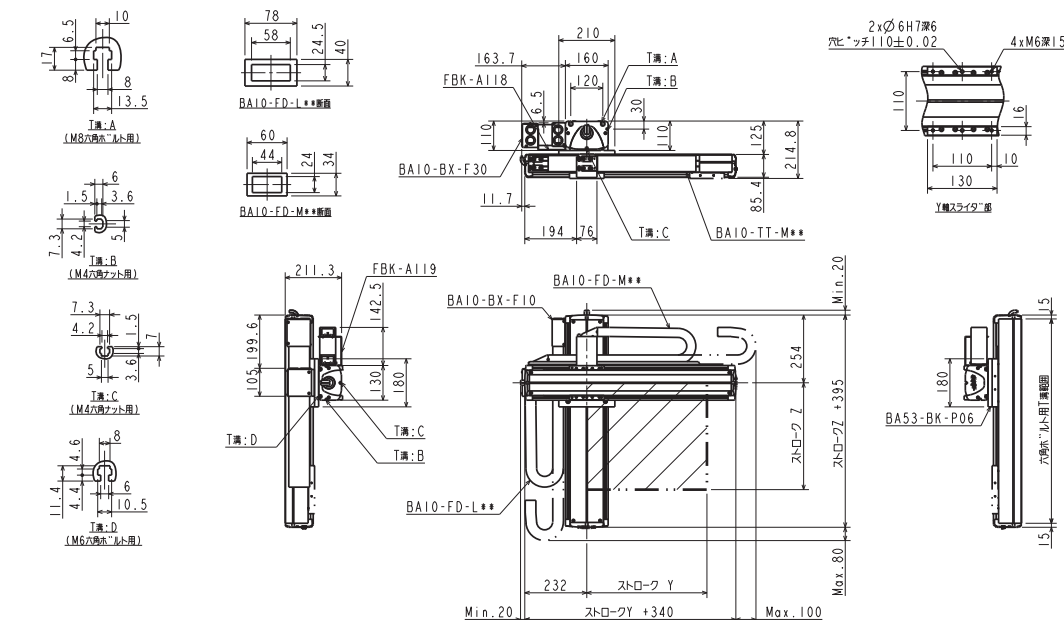
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z軸	700 ~ 800	280
	900 ~ 1000	250
	1100 ~ 1200	180
	1300	130
	1400	100
Y軸	1500	80
	1600	80
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

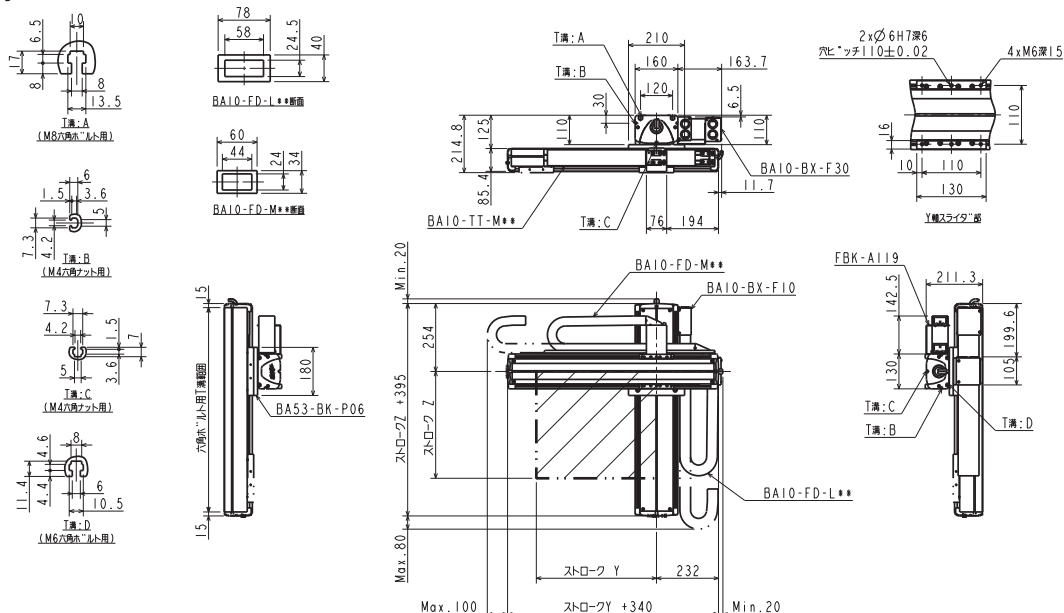
最大可搬質量 (kg) (注2)	Y軸ストローク									
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	20.0	18.0	14.0	11.0	7.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

R: 右勝手



L: 左勝手



Z・Yフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - A5 - C2B RA - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

# ボールネジタイプ

- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注 1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z 軸	700 ~ 800	280
	900 ~ 1000	250
	1100 ~ 1200	180
	1300	130
	1400	100
	1500	80
Y 軸	1600	80
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

# [仕様]

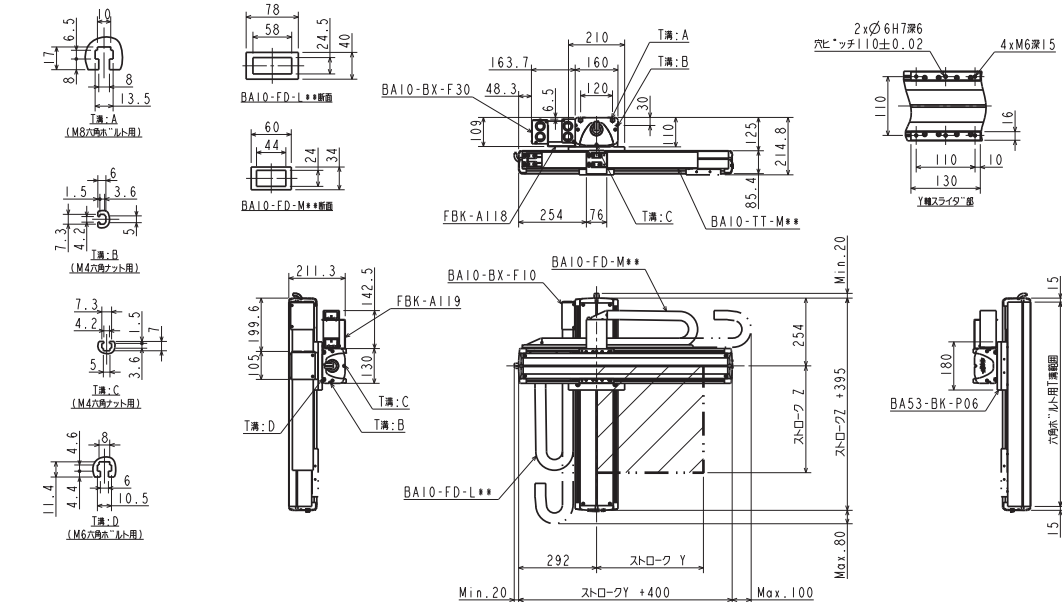
	Z 軸	Y 軸
軸形式	BE50F-ST-M05B-□0	BE30F-ST-M20N-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm
最大速度	300mm/s (注 1)	1200mm/s (注 1)
位置繰り返し精度	± 0.01mm	
ボールネジリード	5mm	20mm
モータ出力	200W ブレーキ付	200W
分解能	0.01mm	

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

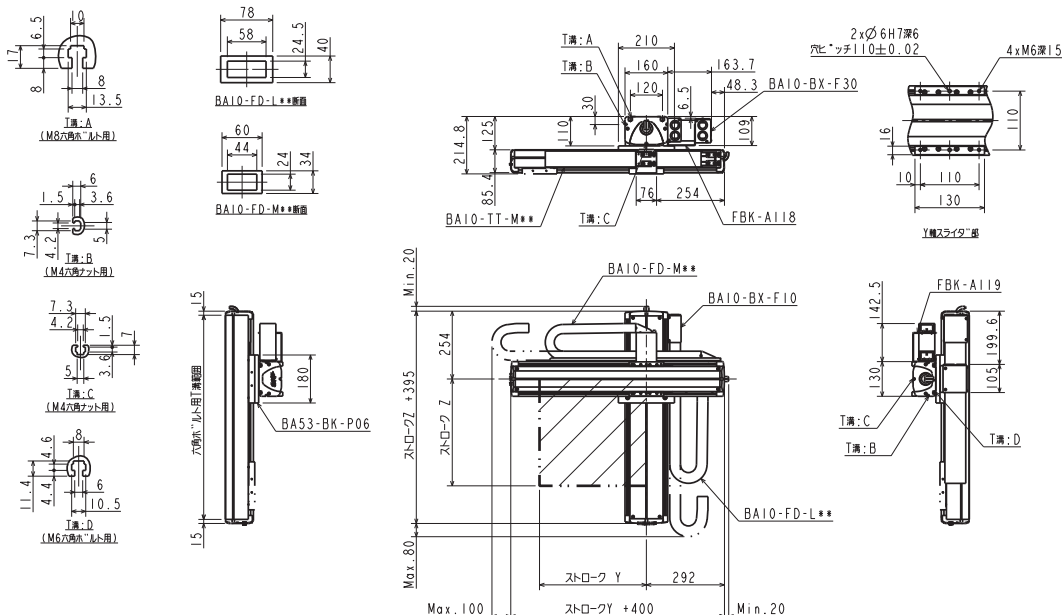
最大可搬質量 (kg) (注 2)	Y 軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	28.0	27.0	26.0	24.0	23.0	22.0	18.0	14.0	11.0	7.0

(注 2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

## R : 右勝手

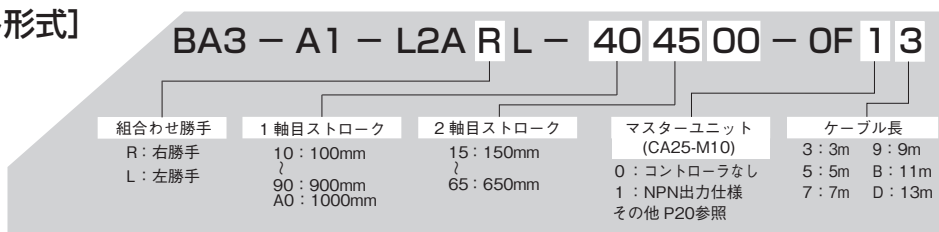


## L : 左勝手





【セット形式】



タイミングベルトタイプ

- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し

【仕様】

	Z 軸	Y 軸
軸形式	BE10E-ST-M05B-□0	BE10E-B□-S21N-□5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1000mm	150 ~ 650mm
最大速度	300mm/s (注1)	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.04mm
リード	5mm	21mm (ボールネジ換算リード)
モータ出力	100W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

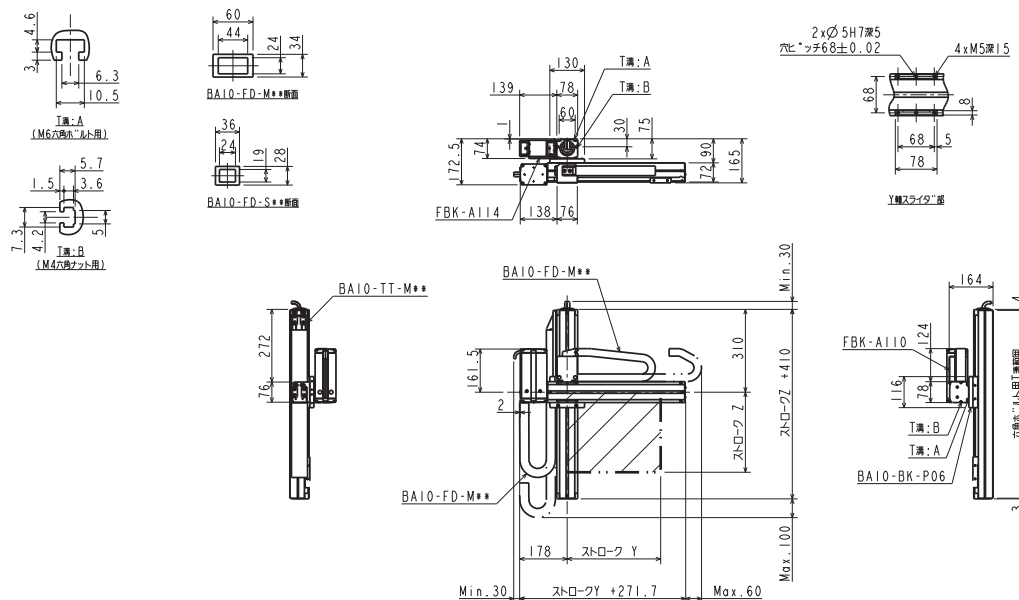
Z 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	250
	800	200
	900 ~ 1000	150

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

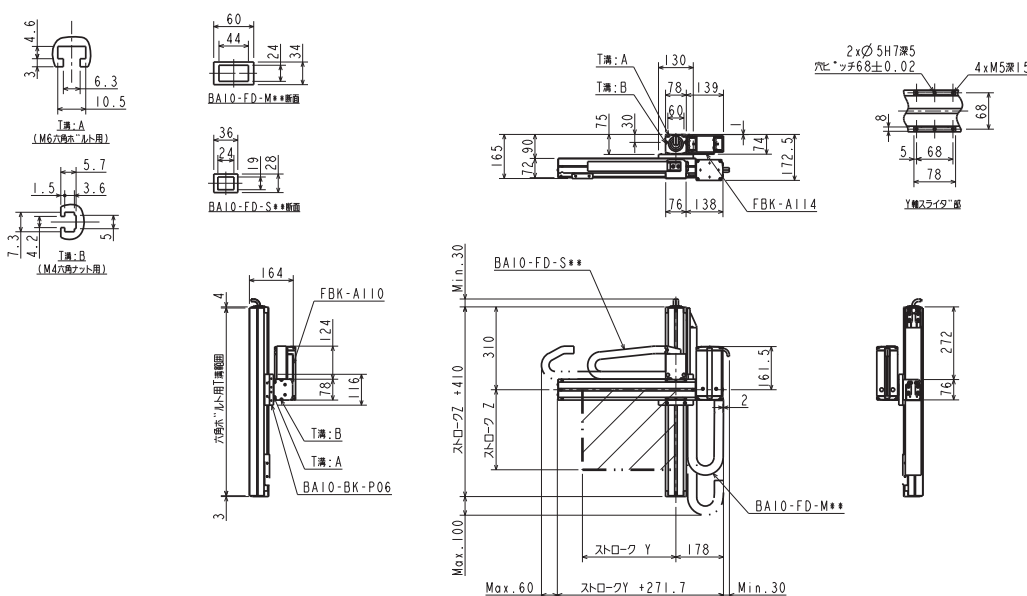
最大可搬質量 (kg) (注2)	Y 軸ストローク					
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm
	15.0	12.0	9.0	6.0	5.0	3.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

R : 右勝手



L : 左勝手



# [セット形式]

## BA3 - A3 - L2A R L - 45 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	15 : 150mm 45 : 450mm A5 : 1050mm	10 : 100mm 40 : 400mm 80 : 800mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

# タイミングベルトタイプ

- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し

# [仕様]

	Z 軸	Y 軸
軸形式	BE30E-ST-M05B-□5	BE10E-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	150 ~ 1050mm	100 ~ 800mm
最大速度	300mm/s (注1)	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.04mm
リード	5mm	21mm (ボールネジ換算リード)
モータ出力	100W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

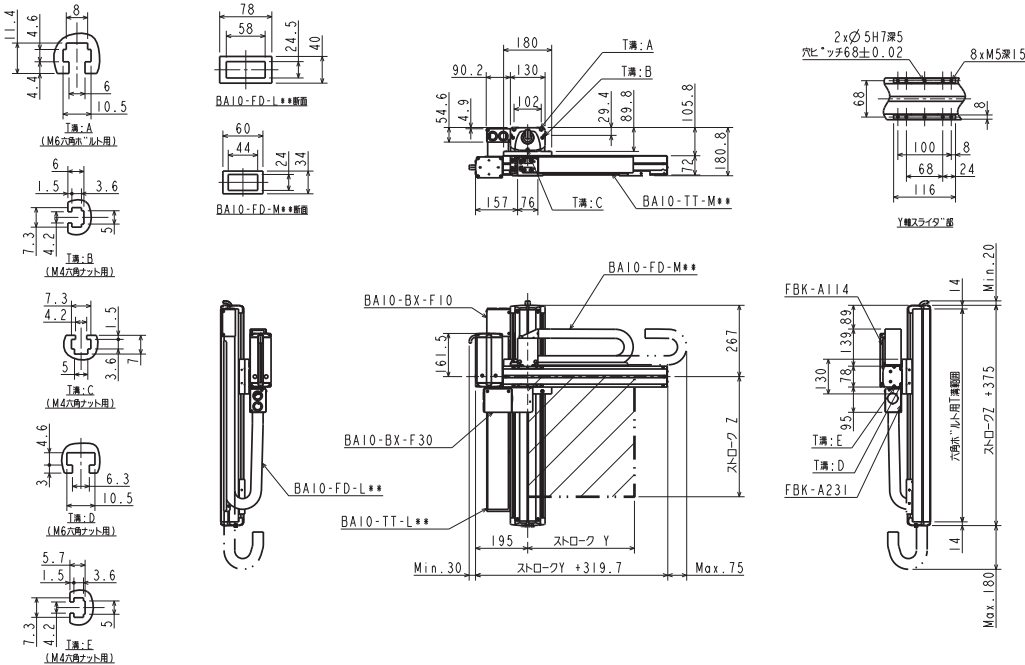
Z 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	750	250
	850	200
	950 ~ 1050	150

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

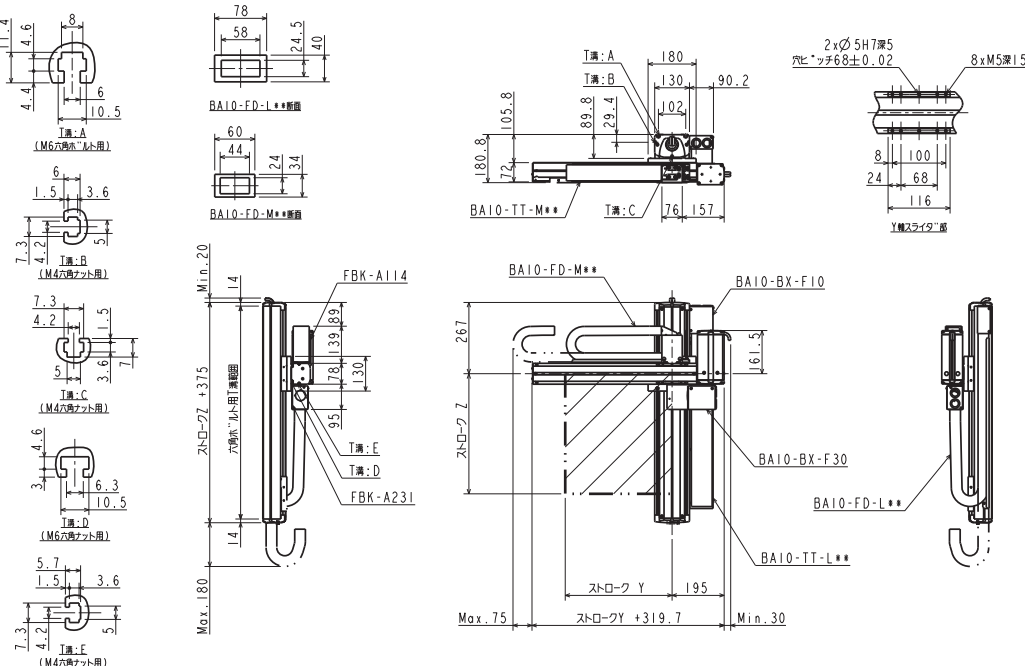
最大可搬質量 (kg) (注2)	Y 軸ストローク							
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm
	15.0	15.0	15.0	12.0	8.0	6.0	4.0	1.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

## R : 右勝手



## L : 左勝手



Z・Yフレキダクト仕様

【セット形式】

BA3 - A3 - L2B R L - 40 40 00 - 0F 1 3

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm	10 : 100mm 90 : 900mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

タイミングベルトタイプ

Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストロート  
Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し

【仕様】

	Z 軸	Y 軸
軸形式	BE30F-ST-M05B-□0	BE10E-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1000mm	100 ~ 900mm
最大速度	300mm/s (注1)	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.04mm
リード	5mm	21mm (ボールネジ換算リード)
モータ出力	200W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

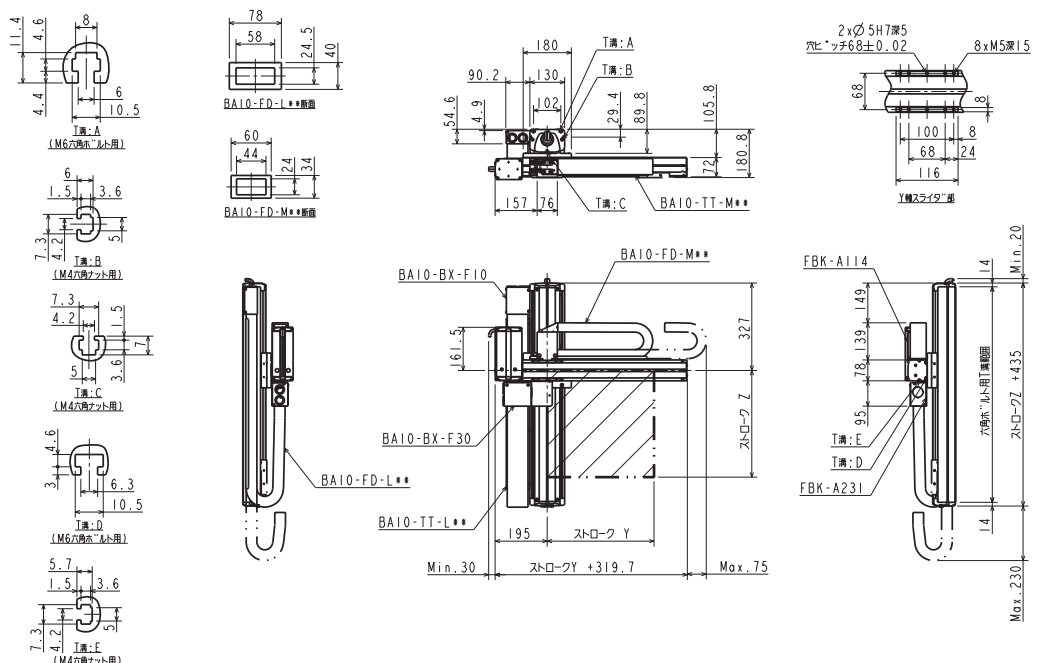
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
Z 軸	700	250
	800	200
	900 ~ 1000	150

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

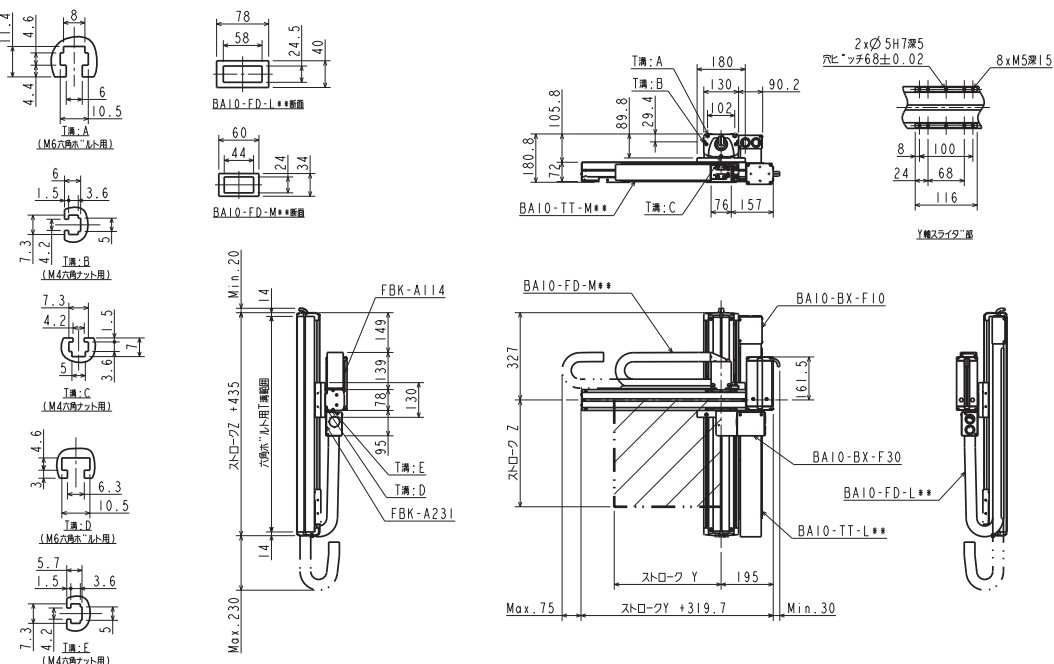
最大可搬質量 (kg) (注2)	Y 軸ストローク								
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm
	15.0	15.0	15.0	12.0	9.0	7.0	5.0	3.0	1.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

R : 右勝手



L : 左勝手



# [セット形式]

## BA3 - A3 - L2C R L - 40 40 00 - OF 1 3

組み合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm	10: 100mm 90: 900mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

# タイミングベルトタイプ

- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸: タイミングベルト駆動  
モータ折返し

# [仕様]

	Z軸	Y軸
軸形式	BE30F-ST-M05B-□0	BE10F-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1000mm	100 ~ 900mm
最大速度	300mm/s (注1)	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.04mm
リード	5mm	21mm (ボールネジ換算リード)
モータ出力	200W ブレーキ付	200W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

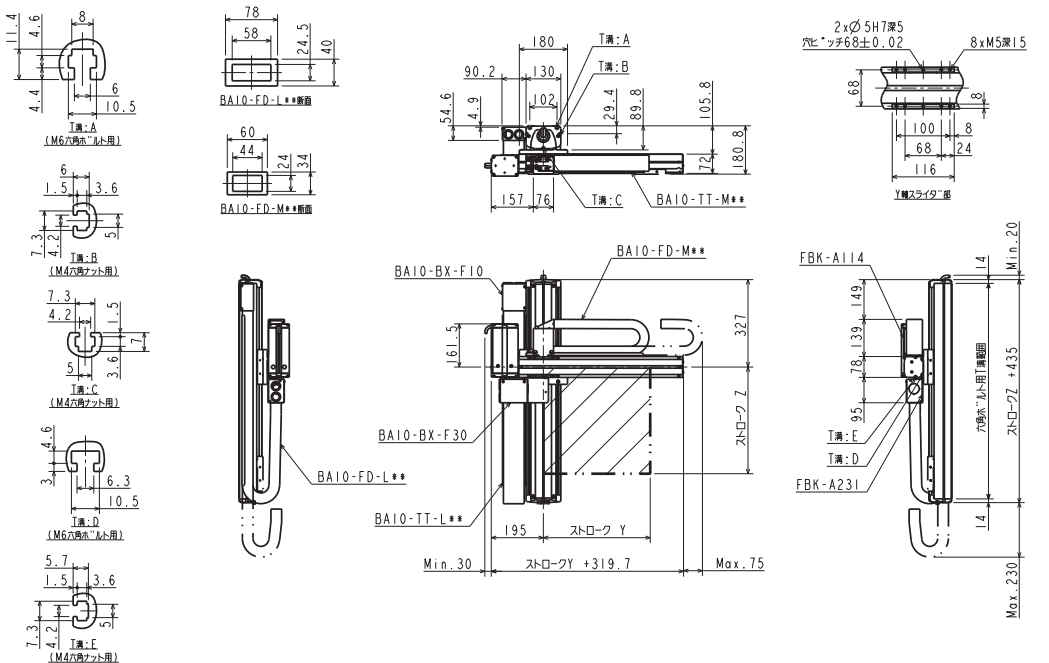
Z軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	250
	800	200
	900 ~ 1000	150

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

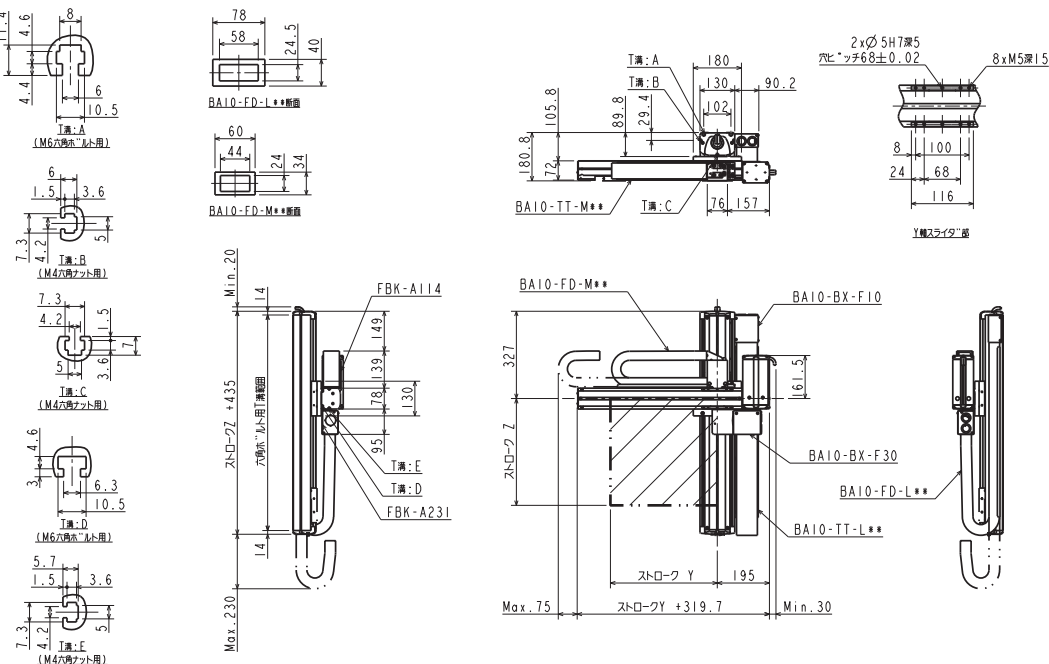
最大可搬質量 (kg) (注2)	Z軸ストローク								
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm
	20.0	19.0	15.0	12.0	9.0	7.0	5.0	3.0	1.0

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

## R: 右勝手



## L: 左勝手



[セット形式]

BA3 - A5 - L2A RL - 40 40 00 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm GO: 1600mm	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

タイミングベルトタイプ

- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸: タイミングベルト駆動  
モータ折返し

[仕様]

	Z軸	Y軸
軸形式	BE50F-ST-M05B-□0	BE30E-B□-M21N-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm
最大速度	300mm/s (注1)	1000mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.04mm
リード	5mm	21mm (ボールネジ換算リード)
モータ出力	200W ブレーキ付	100W
分解能	0.01mm	

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

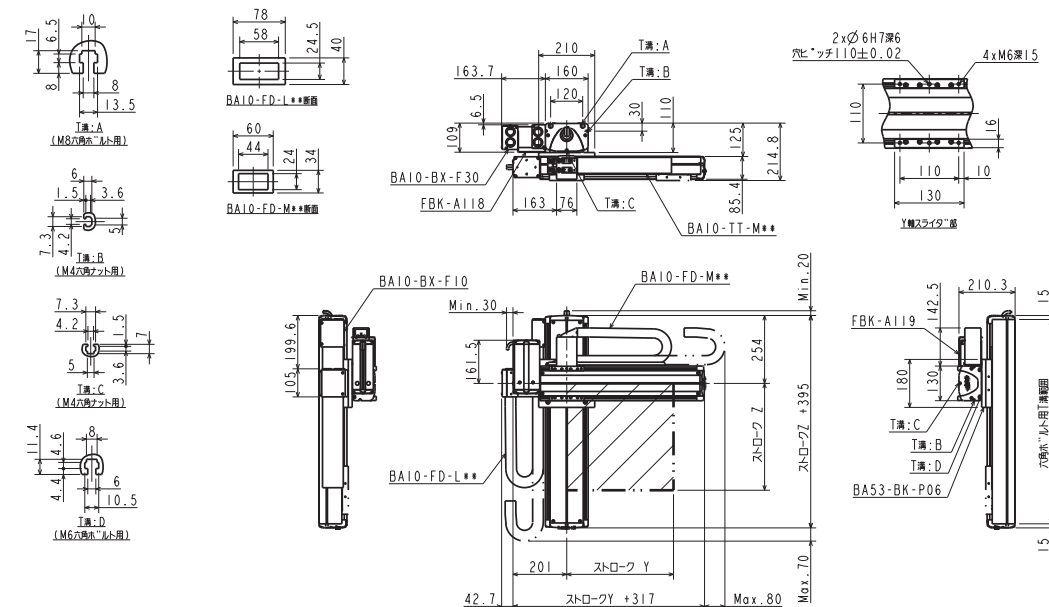
ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
700 ~ 800	280
900 ~ 1000	250
1100 ~ 1200	180
1300	130
1400	100
1500	80
1600	80

最大可搬質量 (kg) (注2)	Y軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.0	11.0	7.0

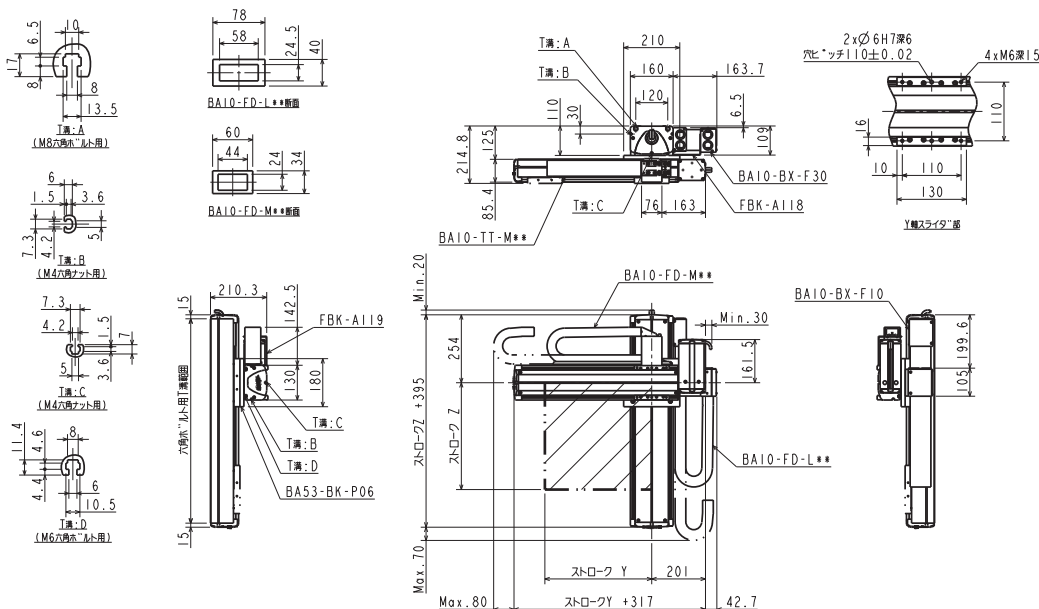
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

(注2) 回生放電ユニット ABSU-2000 を使用した場合の可搬質量です。

R: 右勝手



L: 左勝手





[セット形式]

BA3 - A1 - A3D R A - 45 30 30 - OF 1 3

組合わせ勝手 R: 右勝手 L: 左勝手	1軸目ストローク 15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm C5: 1250mm	2軸目ストローク 05: 50mm 30: 300mm	3軸目ストローク 05: 50mm 30: 300mm	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
----------------------------	--	-----------------------------------	-----------------------------------	--	--

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE10E-ST-S20N-□5	BET7D-ST-M12N-□□	BET5D-ST-M06B-□□
ストローク (mm)	150 ~ 1250	50 ~ 300	50 ~ 300
X軸 100mm Y,Z軸 50mm単位			
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	800	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.02	
ボールネジリード (mm)	20	12	6
モータ出力	100W	50W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01		

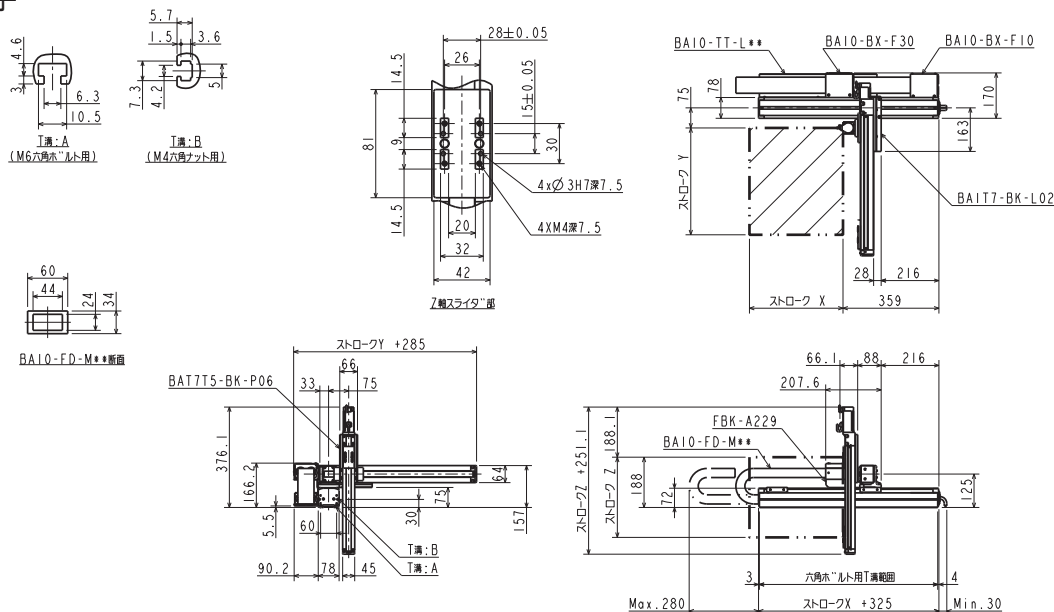
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

X軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600
	1150 ~ 1250	400

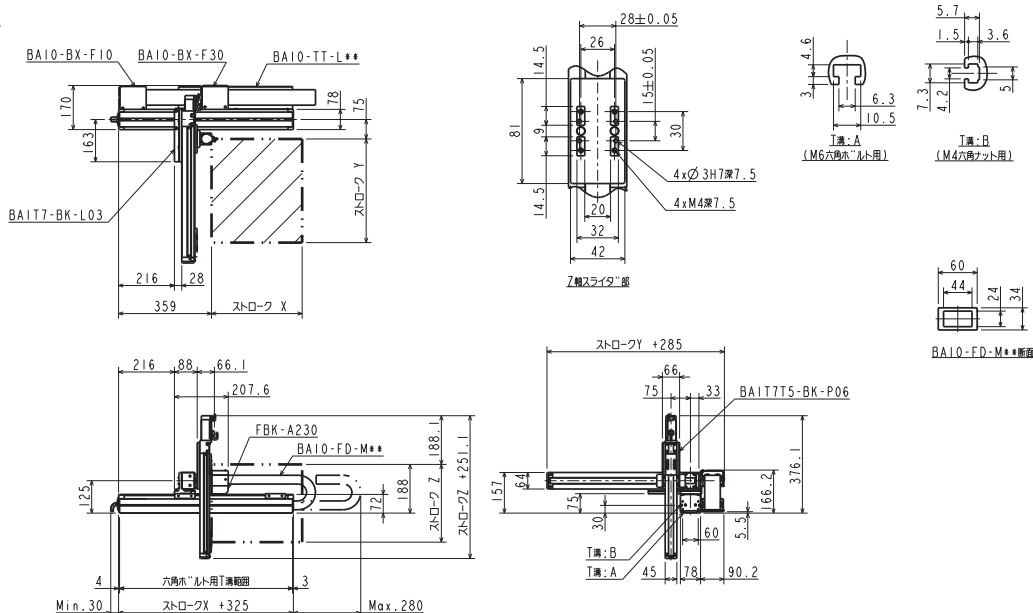
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク					
		50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm
Z軸 ストローク	50,100mm	3.0	3.0	2.5	2.5	0.7	0.7
	150,200mm	3.0	3.0	2.5	2.5	0.5	0.5
	250,300mm	3.0	3.0	2.5	2.5	0.3	0.3

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様



# [セット形式]

## BA3 - A1 - A3DRG - 45 30 30 - OF 1 3

<b>組み合わせ勝手</b> R : 右勝手 L : 左勝手	<b>1 軸目ストローク</b> 15 : 150mm 95 : 950mm A5 : 1050mm C5 : 1250mm	<b>2 軸目ストローク</b> 05 : 50mm 30 : 300mm	<b>3 軸目ストローク</b> 05 : 50mm 30 : 300mm	<b>マスターユニット (CA25-M10)</b> 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	<b>ケーブル長</b> 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
--------------------------------------	--	---	---	--	---

# ボールネジタイプ

- X 軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

# [仕様]

	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE10E-U □ -S20N- □ 5	BET7D-ST-M12N- □ □	BET5D-ST-M06B- □ □
ストローク (mm)	150 ~ 1250	50 ~ 300	50 ~ 300
X 軸 100 mm Y,Z 軸 50 mm 単位			
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	800	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.02	
ボールネジリード (mm)	20	12	6
モータ出力	100W	50W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01		

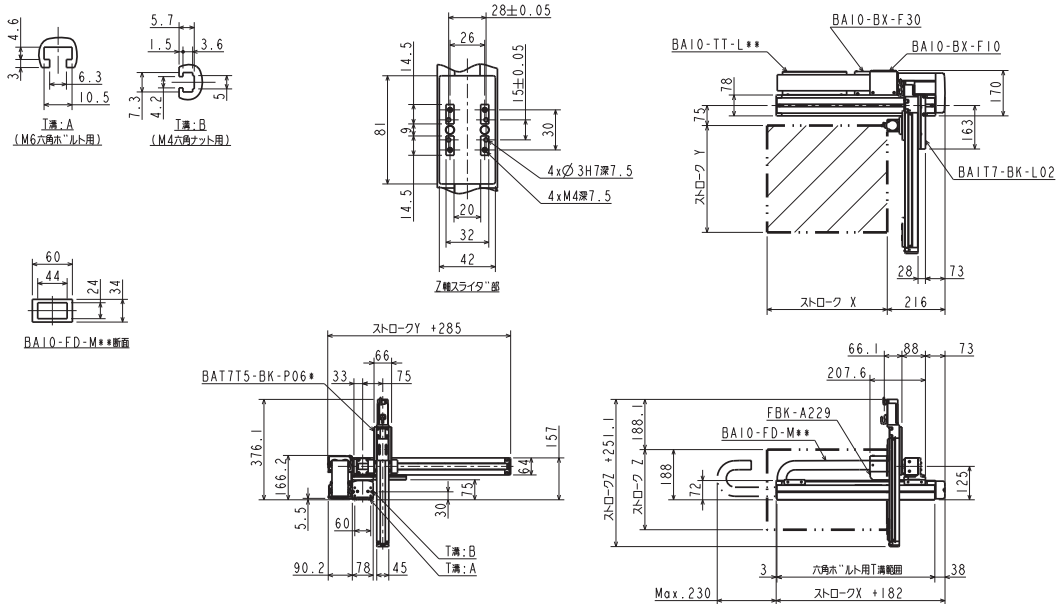
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X 軸	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600
	1150 ~ 1250	400

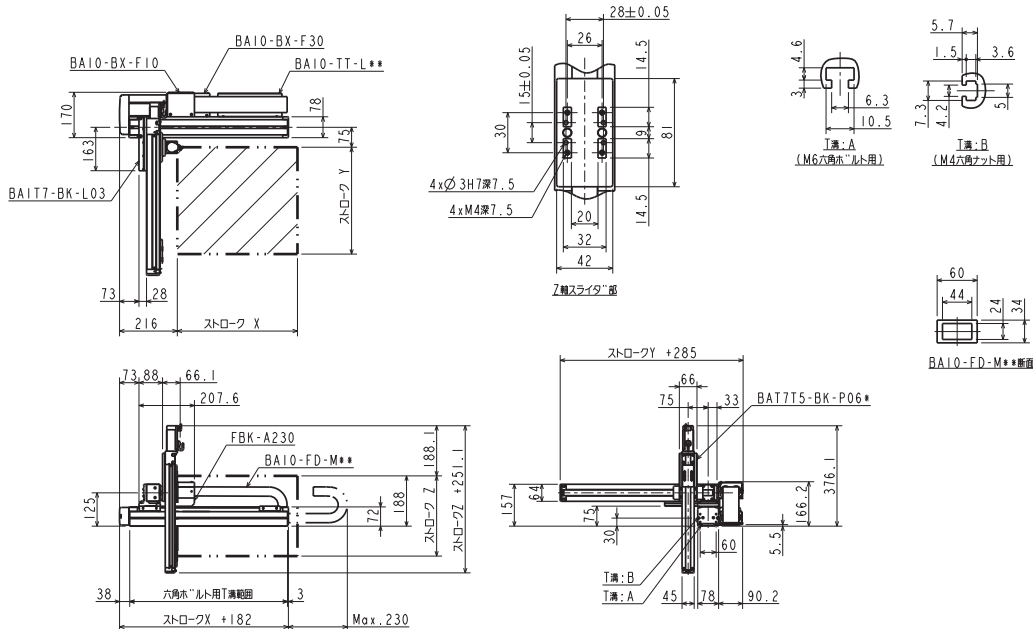
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク						
	50mm	100mm	150mm	200mm	250mm	300mm	
Z 軸	50,100mm	3.0	3.0	2.5	2.5	0.7	0.7
ストローク	150,200mm	3.0	3.0	2.5	2.5	0.5	0.5
	250,300mm	3.0	3.0	2.5	2.5	0.3	0.3

## R : 右勝手



## L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A1 - A3FR A - 40 45 30 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm C0: 1200mm	15: 150mm 45: 450mm	05: 50mm 30: 300mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータストリート
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータストリート
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストリート

[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE10E-ST-M20N-□0	BE10E-ST-S20N-□5	BET7D-ST-M06B-□□
ストローク (mm) X,Y軸 100 mm Z軸 50 mm単位	100 ~ 1200	150 ~ 450	50 ~ 300
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	1200	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.01	± 0.02
ボールネジリード (mm)	20	20	6
モータ出力	100W	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)		0.01	

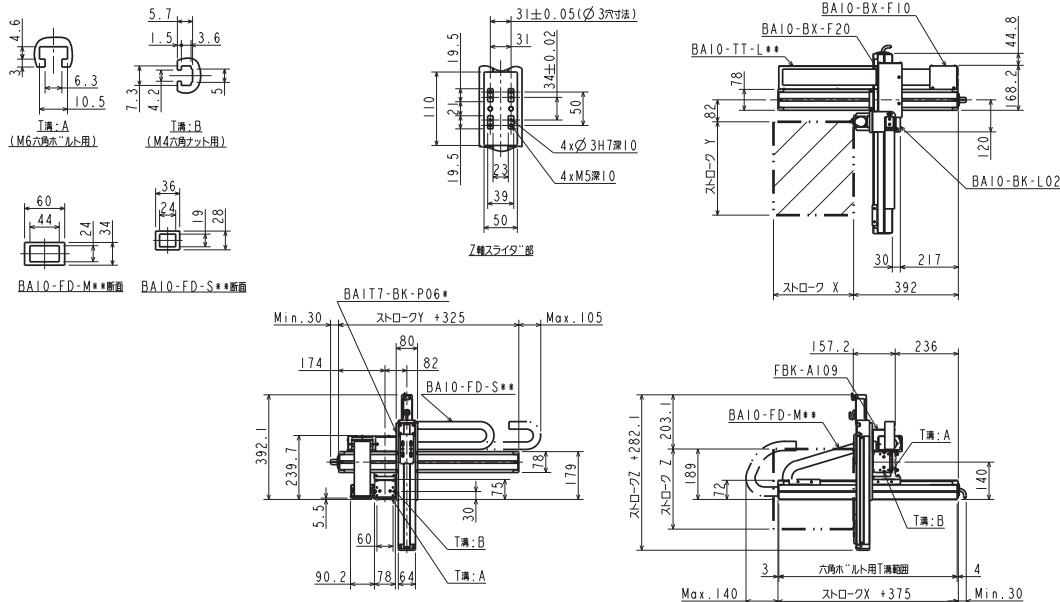
(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400

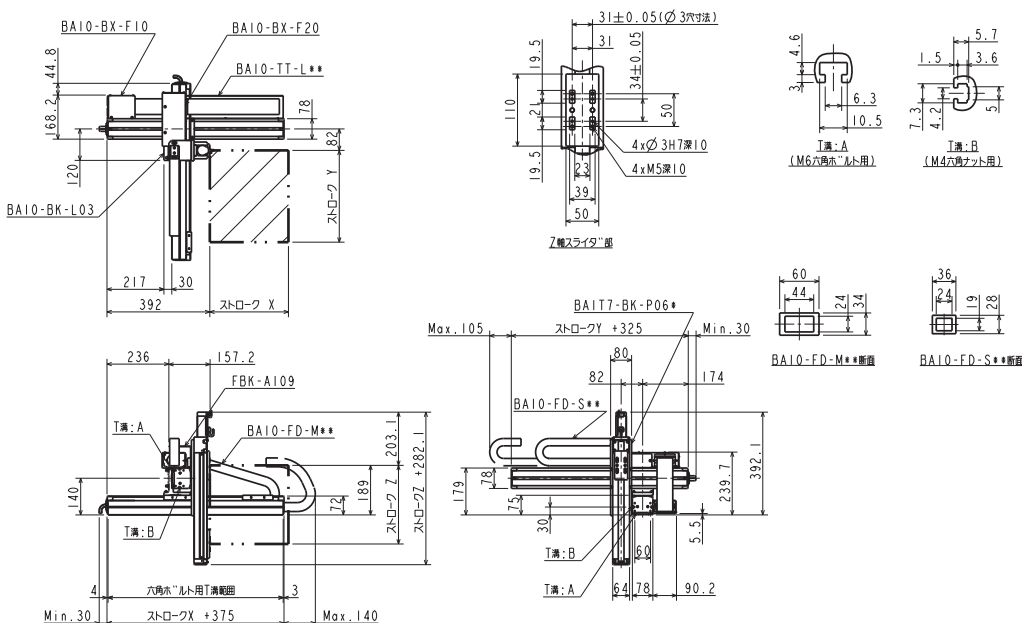
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク			
		150mm	250mm	350mm	450mm
Z軸 ストローク	50,100mm	4.0	3.5	2.5	1
	150,200mm	4.0	2.5	2	0.6
	250,300mm	3.5	2.5	1.5	0.2

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

【セット形式】

BA3 - A1 - A3F RF - 40 45 30 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm 90 : 900mm AO : 1000mm CO : 1200mm	15 : 150mm 45 : 450mm	05 : 50mm 30 : 300mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

【仕様】

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE10E-U □ -M20N- □ 0	BE10E-U □ -S20N- □ 5	BET7D-ST-M06B- □ □
ストローク (mm)	100 ~ 1200	150 ~ 450	50 ~ 300
X,Y軸 100mm Z軸 50mm単位			
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	1200	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.01	± 0.02
ボールネジリード (mm)	20	20	6
モータ出力	100W	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)		0.01	

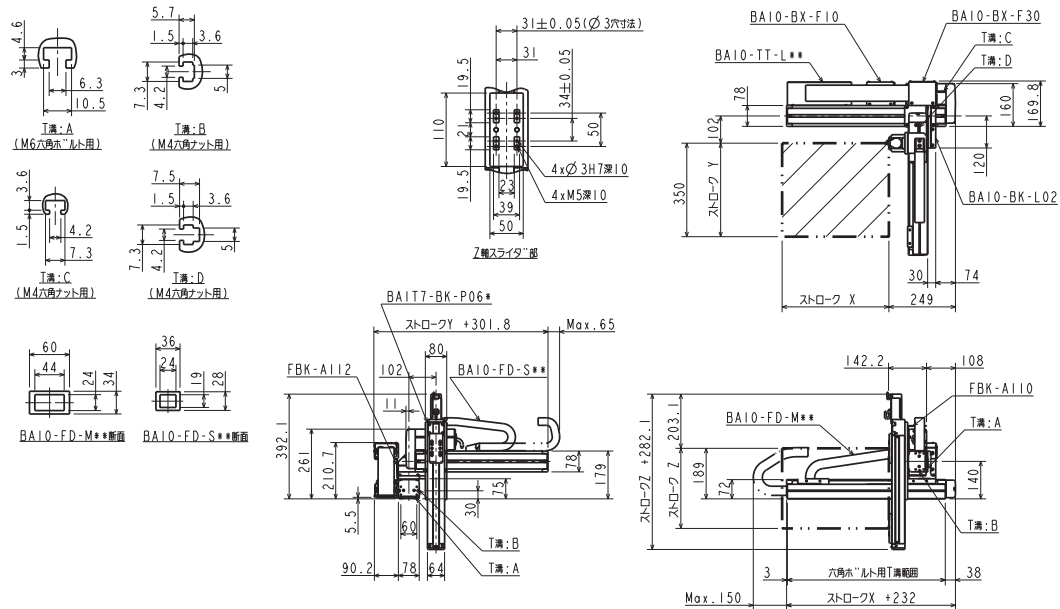
(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400

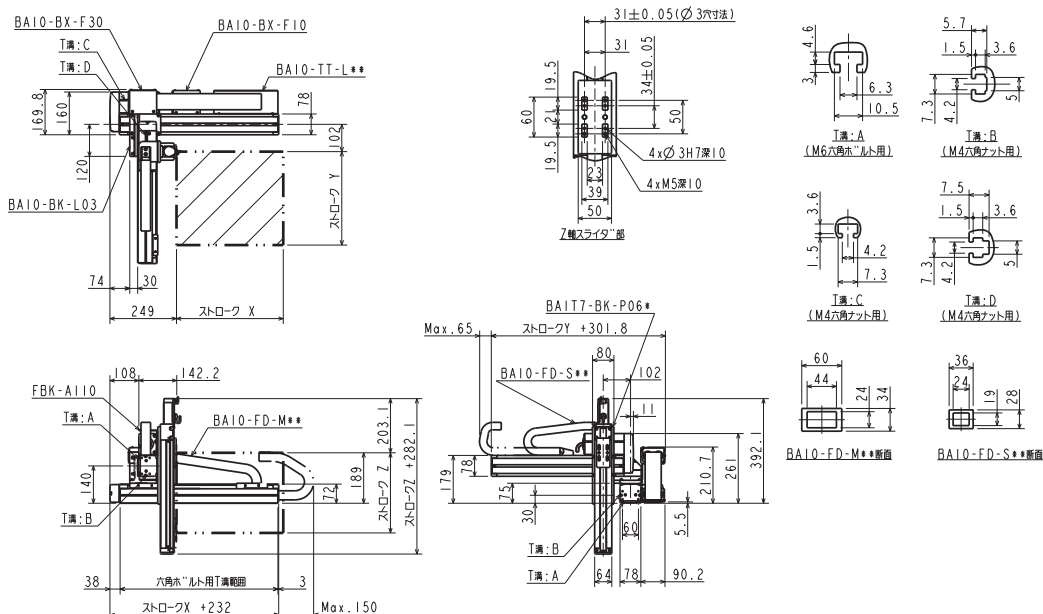
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク			
		150mm	250mm	350mm	450mm
Z軸 ストローク	50,100mm	4.0	3.5	2.5	1
	150,200mm	4.0	2.5	2	0.6
	250,300mm	3.5	2.5	1.5	0.2

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A3 - A3N R A - 40 45 30 - OF 1 3

組合わせ勝手 R: 右勝手 L: 左勝手	1 軸目ストローク 10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm C0: 1200mm	2 軸目ストローク 15: 150mm 75: 750mm	3 軸目ストローク 05: 50mm 30: 300mm	マスターユニット (CA25-M10) 0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m
----------------------------	---	-------------------------------------	------------------------------------	--	--

ボールネジタイプ

- X 軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y 軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z 軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-ST-M20N-□ 0	BE10E-ST-S20N-□ 5	BET7D-ST-M06B-□ □
ストローク (mm)	100 ~ 1200	150 ~ 750	50 ~ 300
X,Y 軸 100 mm Z 軸 50 mm 単位			
最大速度 (mm/s)	1200 (注 1)	1200 (注 1)	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.01	± 0.02
ボールネジリード (mm)	20	20	6
モータ出力	200W	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01		

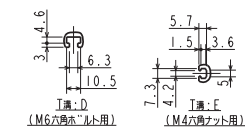
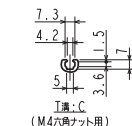
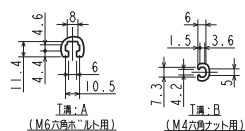
(注 1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X 軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400
Y 軸	750	1000

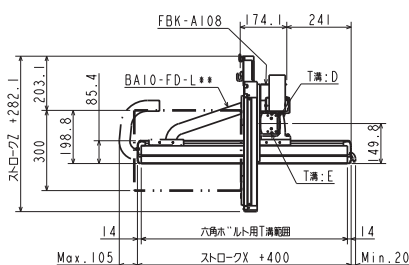
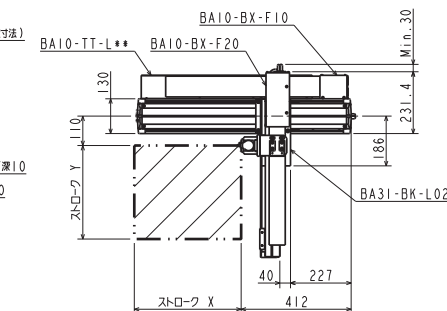
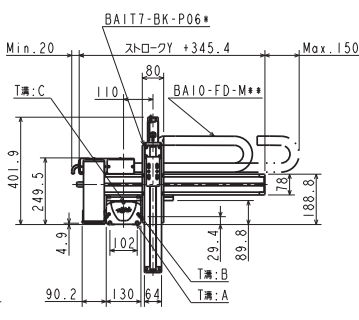
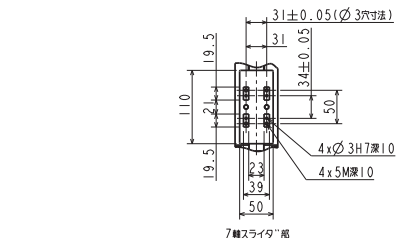
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Z 軸 ストローク	Y 軸ストローク						
		150mm	250 mm	350mm	450 mm	550mm	650mm	750mm
50,100mm	50,100mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.9	3.4	1.6
	150,200mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.7	3.1	1.3
	250,300mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.5	2.8	1

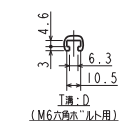
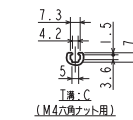
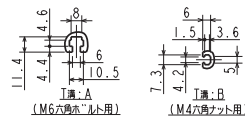
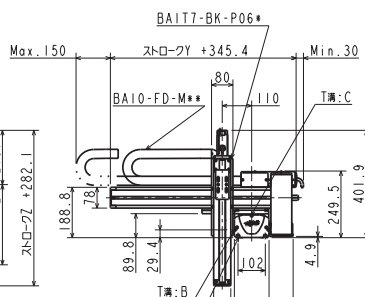
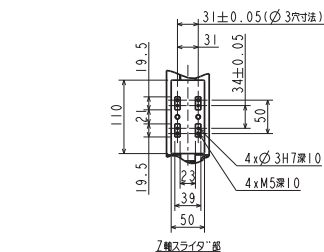
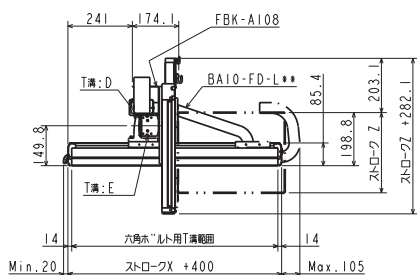
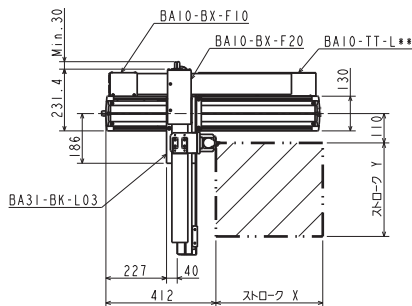
R: 右勝手



BA10-FD-L\*\*断面 BA10-FD-M\*\*断面



L: 左勝手



BA10-FD-L\*\*断面 BA10-FD-M\*\*断面

X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A3 - A3N R F - 40 45 30 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm A0: 1000mm C0: 1200mm	15: 150mm 75: 750mm	05: 50mm 30: 300mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE30F-U □ -M20N- □ 0	BE10E-U □ -S20N- □ 5	BET7D-ST-M06B- □ □
ストローク (mm)	100 ~ 1200	150 ~ 750	50 ~ 300
X,Y軸 100 mm Z軸 50 mm単位			
最大速度 (mm/s)	1200 (注1)	1200 (注1)	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01	± 0.01	± 0.02
ボールネジリード (mm)	20	20	6
モータ出力	200W	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01		

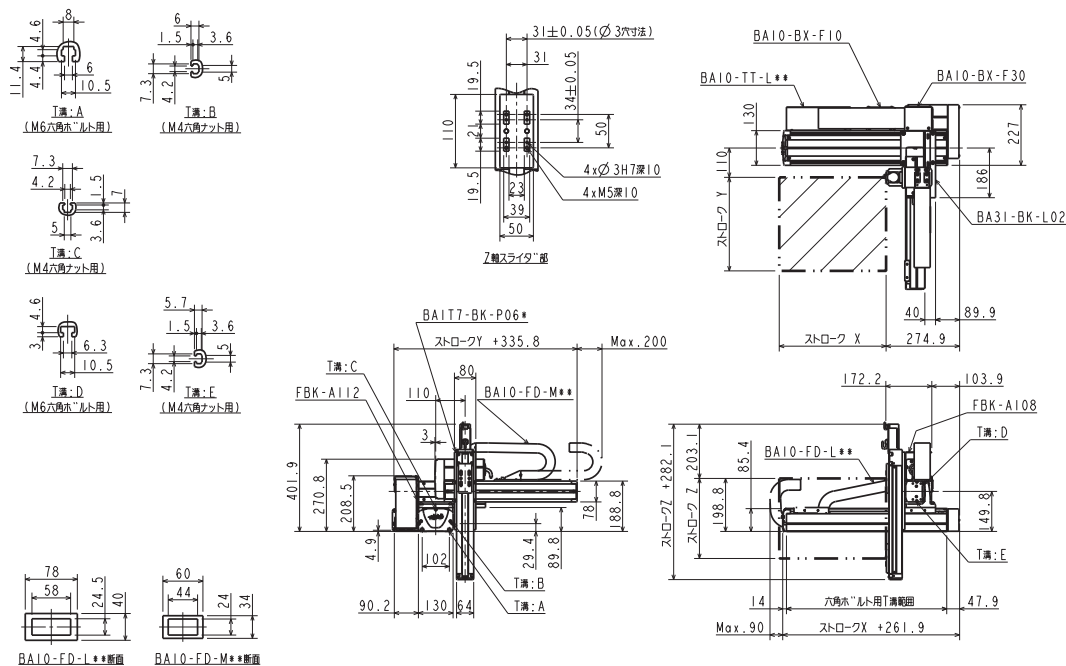
(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400
Y軸	750	1000

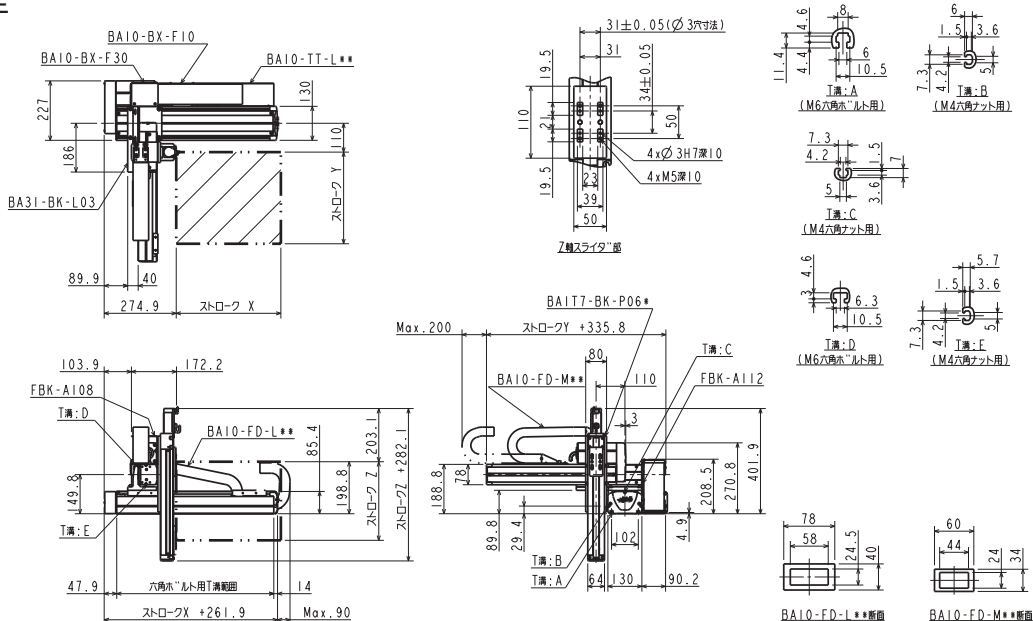
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク						
		150mm	250 mm	350mm	450 mm	550mm	650mm	750mm
Z軸 ストローク	50,100mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.9	3.4	1.6
	150,200mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.7	3.1	1.3
	250,300mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.5	2.8	1

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A3 - A3A R B - 45 40 35 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm C5: 1250mm	10: 100mm 50: 500mm	15: 150mm 35: 350mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M20N-□0	BE10E-U□-S10B-□5
ストローク 100mm 単位	150 ~ 1250mm	100 ~ 500mm	150 ~ 350mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	10mm
モータ出力	100W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

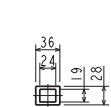
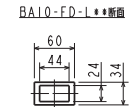
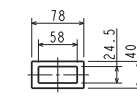
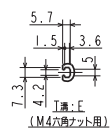
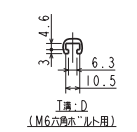
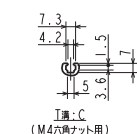
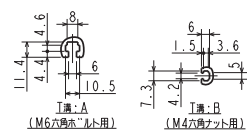
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600
	1150 ~ 1250	400

最大速度設定時の加減速時間: 0.48sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク				
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm
Z軸	7.0	6.0	5.0	4.0	2.0
ストローク	6.0	5.0	4.0	4.0	2.0
	5.0	5.0	3.0	3.0	1.0

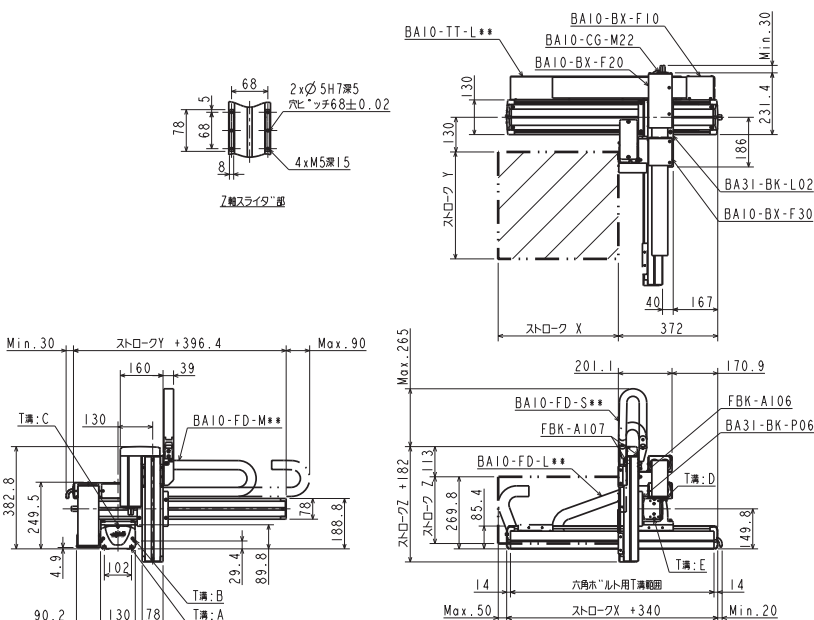
R: 右勝手



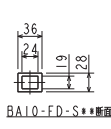
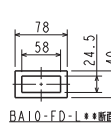
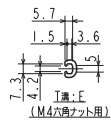
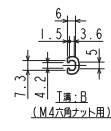
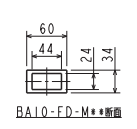
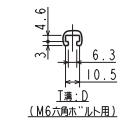
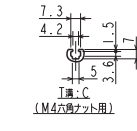
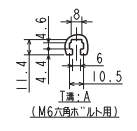
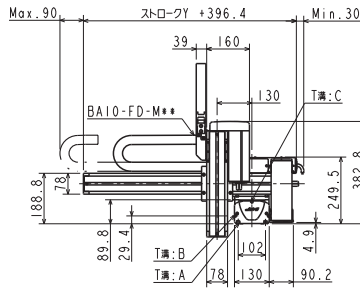
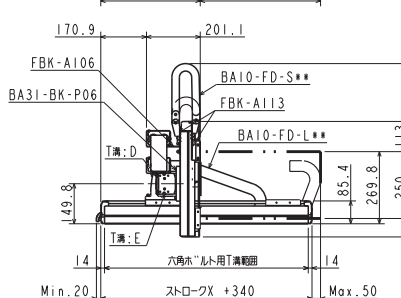
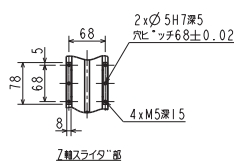
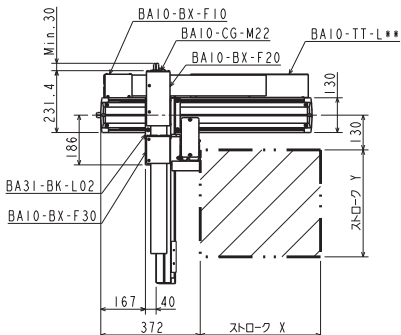
BA10-FD-L\*\*\*前面

BA10-FD-M\*\*\*前面

BA10-FD-S\*\*\*前面



L: 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A3 - A3A R E - 40 40 35 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	10: 100mm 90: 900mm AO: 1000mm CO: 1200mm	10: 100mm 50: 500mm	15: 150mm 35: 350mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE30E-U□-M20N-□0	BE10E-U□-M20N-□0	BE10E-U□-S10B-□5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 500mm	150 ~ 350mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	10mm
モータ出力	100W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

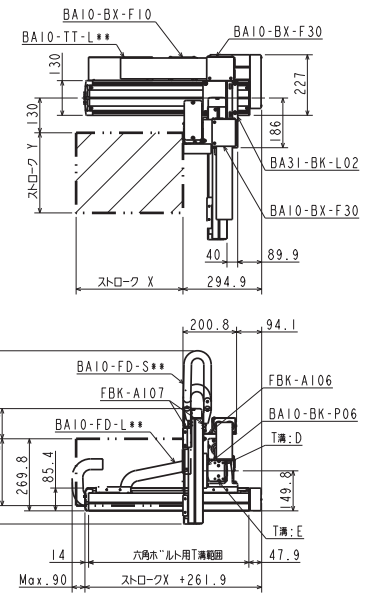
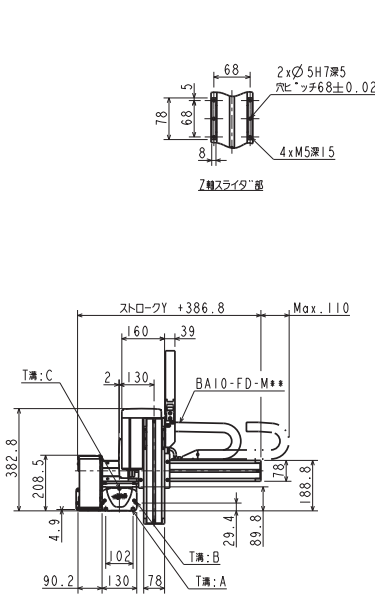
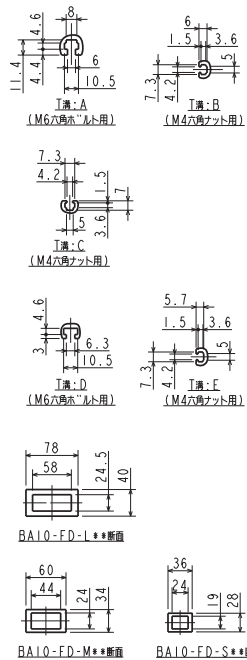
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

X軸	ストローク(mm)	最大速度(mm/s)
	700	1000
800	800	
900 ~ 1000	600	
1100 ~ 1200	400	

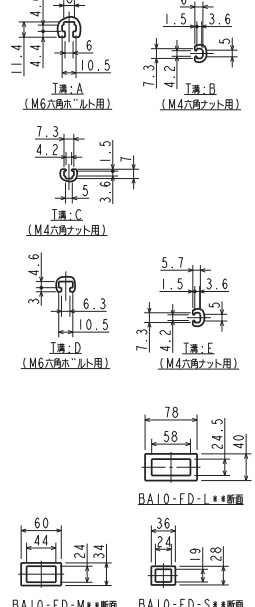
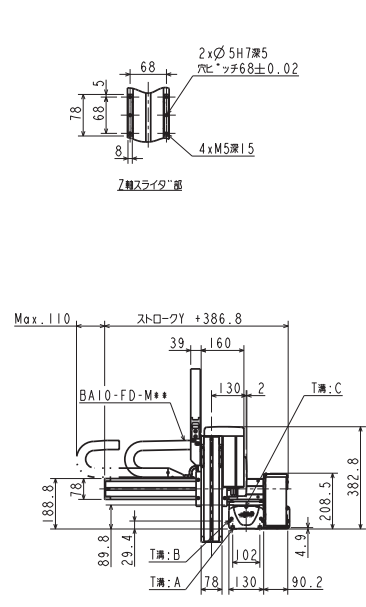
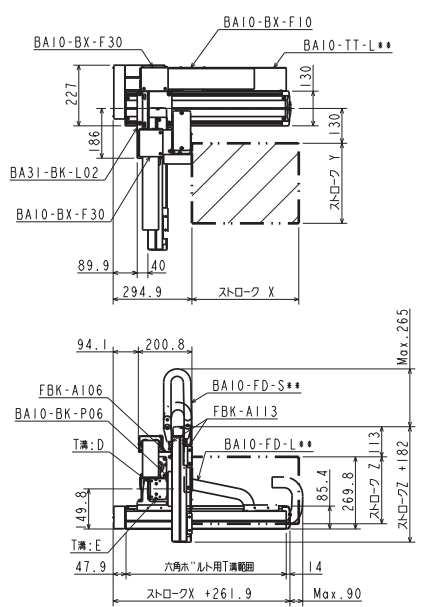
最大速度設定時の加減速時間: 0.48sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク				
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm
Z軸 ストローク	150mm	7.0	6.0	5.0	4.0	2.0
	250mm	6.0	5.0	4.0	4.0	2.0
	350mm	5.0	5.0	3.0	3.0	1.0

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様



[セット形式]

BA3 - A3 - A3R B B - 40 40 35 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm 90 : 900mm A0 : 1000mm C0 : 1200mm	10 : 100mm 50 : 500mm	15 : 150mm 35 : 350mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ボールネジタイプ

- X 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M20N-□0	BE10E-U□-S10B-□5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 500mm	150 ~ 350mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	10mm
モータ出力	200W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

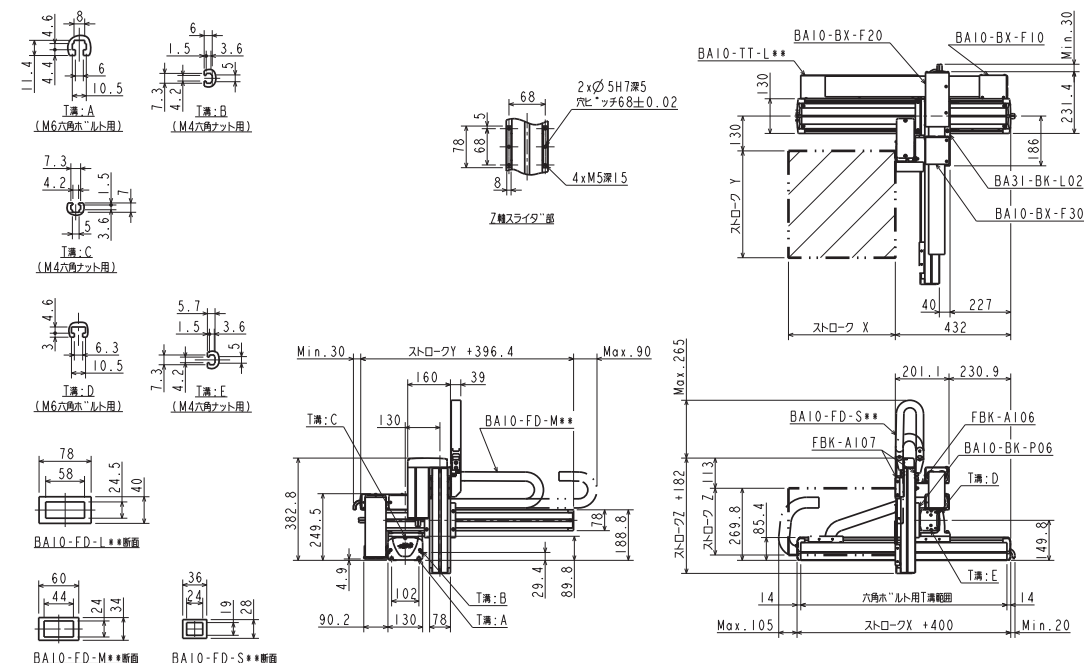
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X 軸	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600
	1100 ~ 1200	400

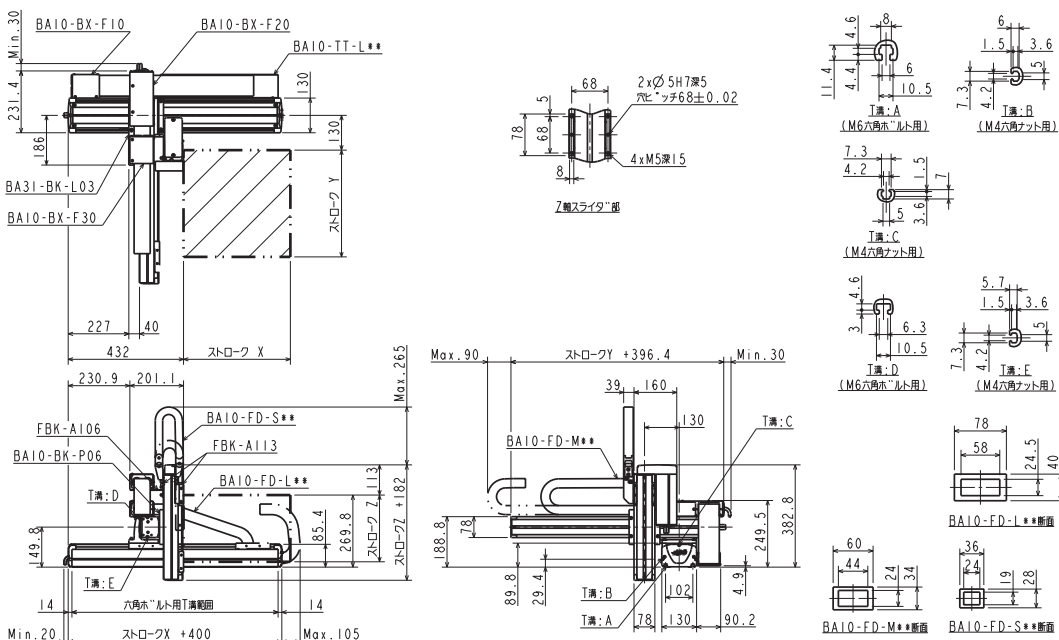
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク				
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm
Z 軸	7.0	7.0	7.0	4.0	2.0
ストローク	250mm	7.0	6.0	4.0	1.0
	350mm	6.0	6.0	3.0	1.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A3 - A3B R E - 40 40 35 - 0F 2 3

ボールネジタイプ

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	3 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手	10 : 100mm	10 : 100mm	15 : 150mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
L : 左勝手	90 : 900mm A0 : 1000mm C0 : 1200mm	50 : 500mm	35 : 350mm	1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

- X 軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y 軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し

[仕様]

	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-U □ -M20N- □ 0	BE10E-U □ -M20N- □ 0	BE10E-U □ -S10B- □ 5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 1200mm	100 ~ 500mm	150 ~ 350mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	10mm
モータ出力	200W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

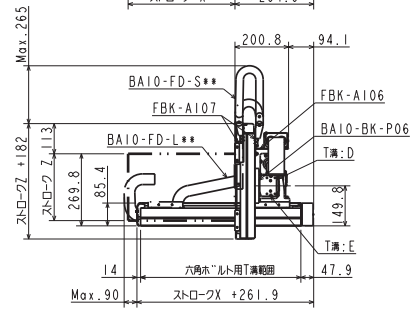
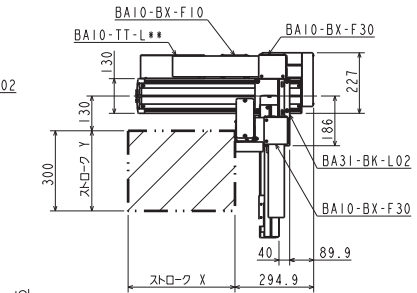
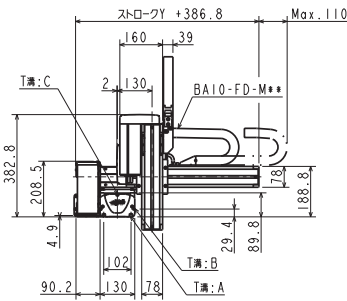
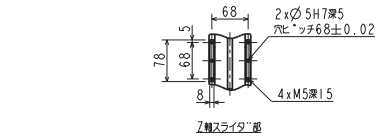
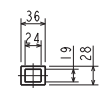
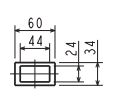
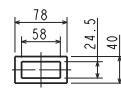
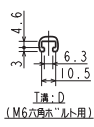
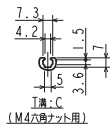
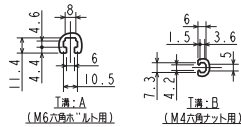
(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

X 軸	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
	700	1000
800	800	
900 ~ 1000	600	
1100 ~ 1200	400	

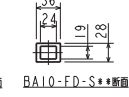
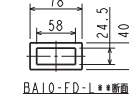
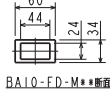
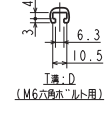
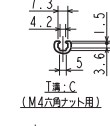
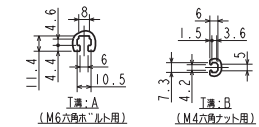
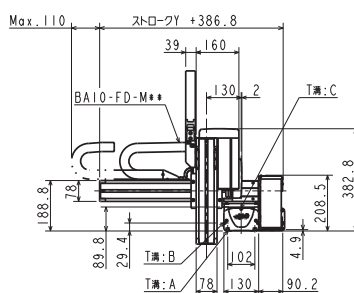
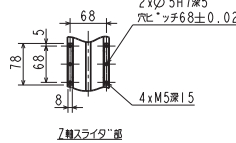
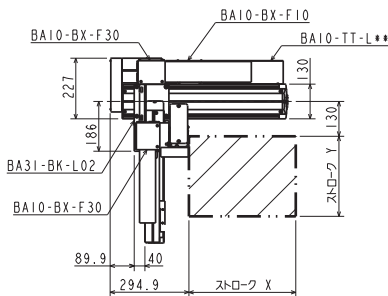
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

Z 軸 ストローク	最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク				
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm
150mm	150mm	7.0	7.0	7.0	4.0	2.0
	250mm	7.0	7.0	6.0	4.0	1.0
	350mm	6.0	6.0	6.0	3.0	1.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A5 - A3R A - 40 45 30 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手	20 : 200mm	15 : 150mm	10 : 100mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
L : 左勝手	90 : 900mm	95 : 950mm	30 : 300mm	1 : NPN出力仕様	5 : 5m B : 11m
	A0 : 1000mm	A5 : 1050mm		その他 P20参照	7 : 7m D : 13m
	G0 : 1600mm				

ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

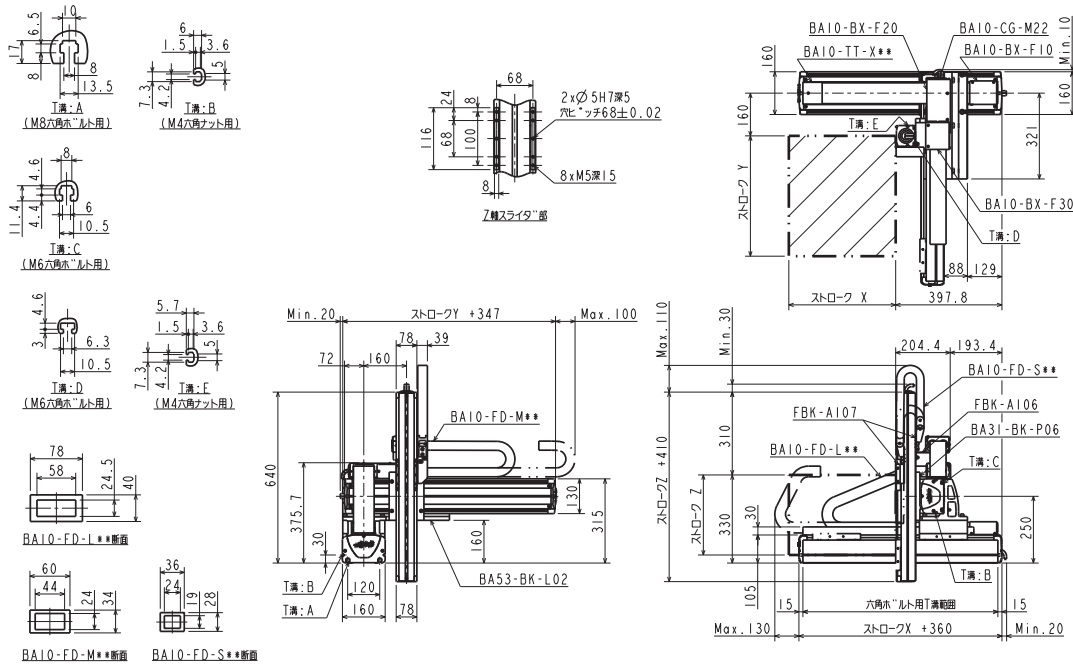
	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M05B-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm	100 ~ 300mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)	300mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm
モータ出力	200W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

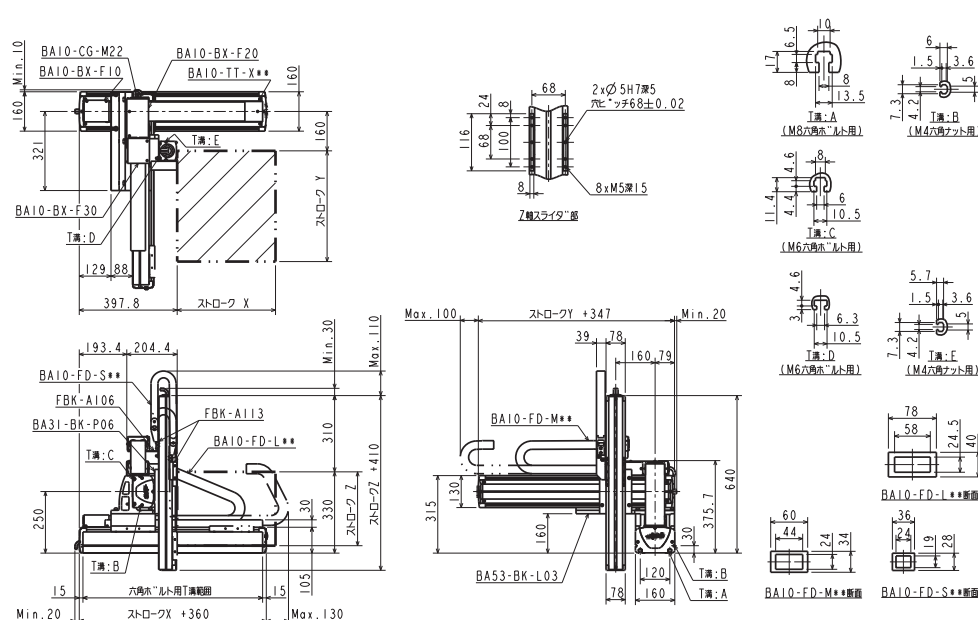
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Y軸	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク										
	150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm	
Z軸 ストローク	100mm	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	10.0	8.0	5.0
	200mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	7.0	4.0
	300mm	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	6.0	4.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - A5 - A3A R G - 40 45 30 - OF 1 3

組合わせ勝手 R : 右勝手 L : 左勝手	1軸目ストローク 20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	2軸目ストローク 15 : 150mm 95 : 950mm A5 : 1050mm	3軸目ストローク 10 : 100mm 30 : 300mm	マスターユニット (CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------	--	---	--------------------------------------	--	--

### ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

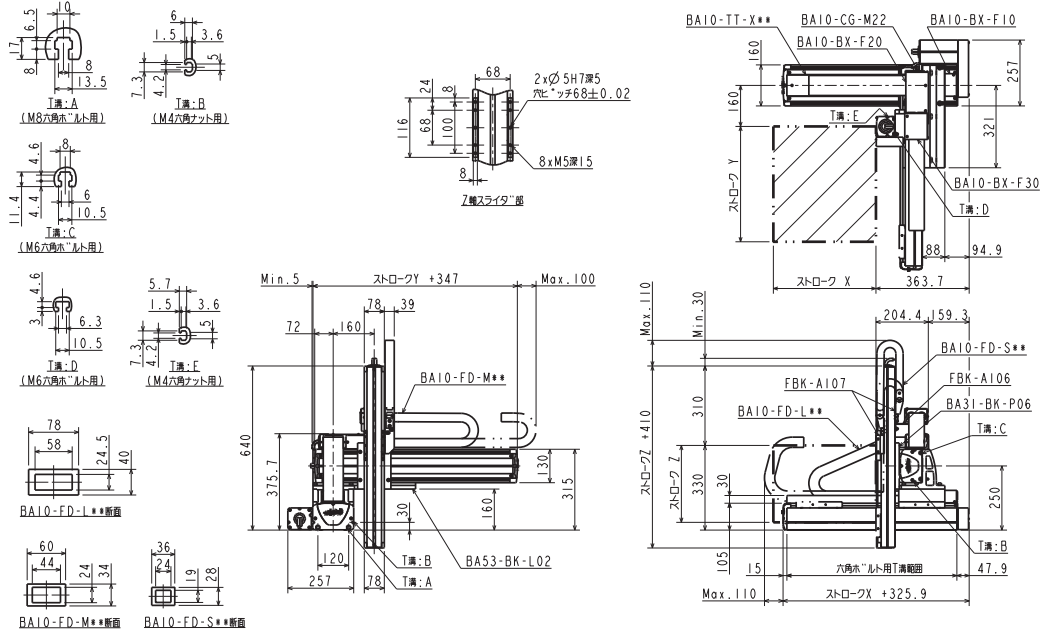
	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE50F-U □ -M20N- □ 0	BE30E-ST-M20N- □ 5	BE10E-ST-M05B- □ 0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm	100 ~ 300mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)	300mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm
モータ出力	200W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

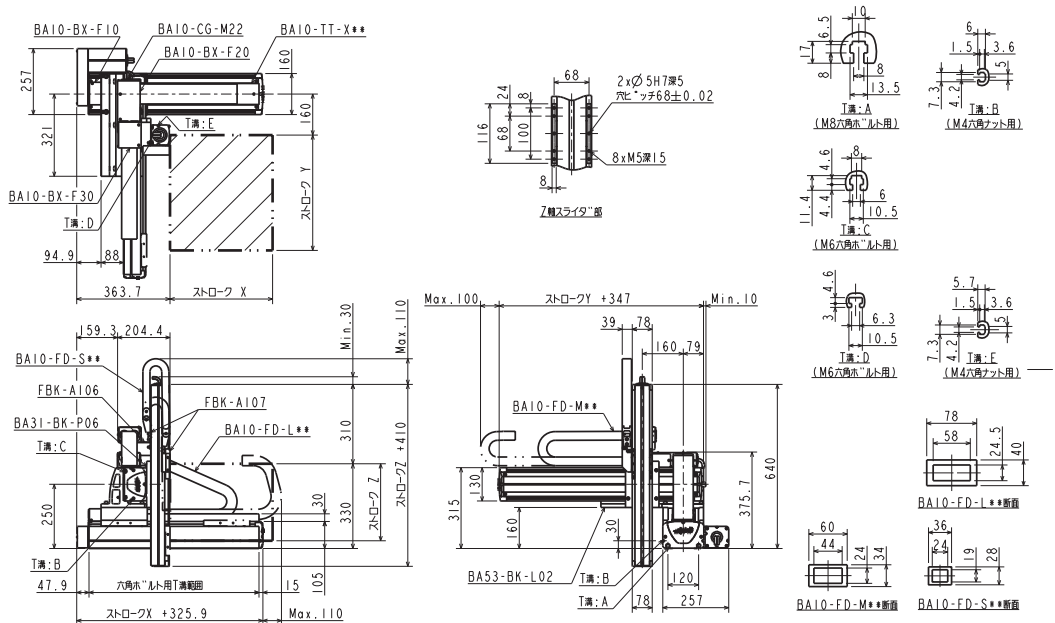
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Y軸	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

Z軸 ストローク	最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
		150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
100mm	100mm	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	11.0	10.0	8.0	5.0
200mm	200mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	7.0	4.0
300mm	300mm	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	9.0	6.0	4.0

### R : 右勝手



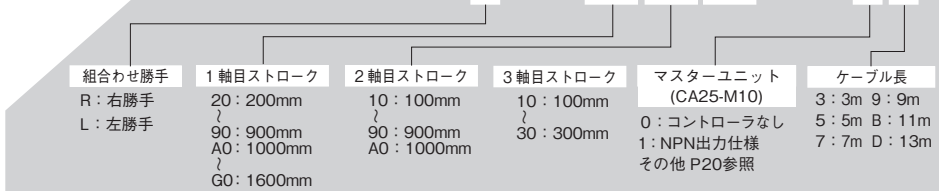
### L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A5 - A3BR A - 40 40 30 - OF 1 3



ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

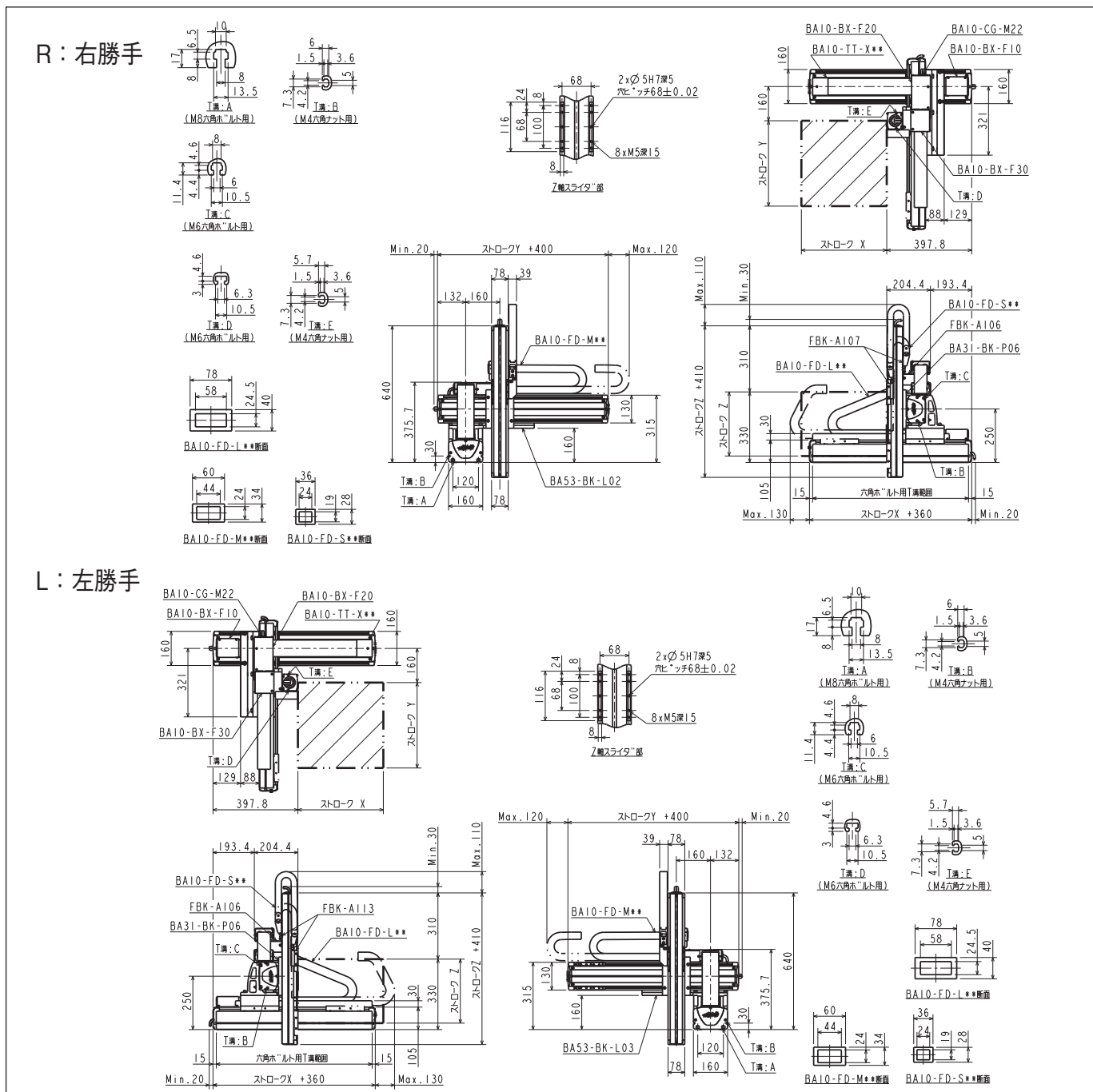
[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M05B-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)	300mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm
モータ出力	200W	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm		

	ストローク (mm)	
	最大速度 (mm/s)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Y軸	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z軸 ストローク	100mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.0	11.0	8.0	5.0
	200mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	13.0	10.0	7.0	5.0
	300mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	12.0	10.0	7.0	4.0



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A5 - A3B R G - 40 40 30 - OF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手	20 : 200mm	10 : 100mm	10 : 100mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
L : 左勝手	90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	90 : 900mm A0 : 1000mm	30 : 300mm	1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ボールネジタイプ

- X軸 : ボールネジ駆動  
モータ折返し
- Y軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Y軸	1600	300
	300	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

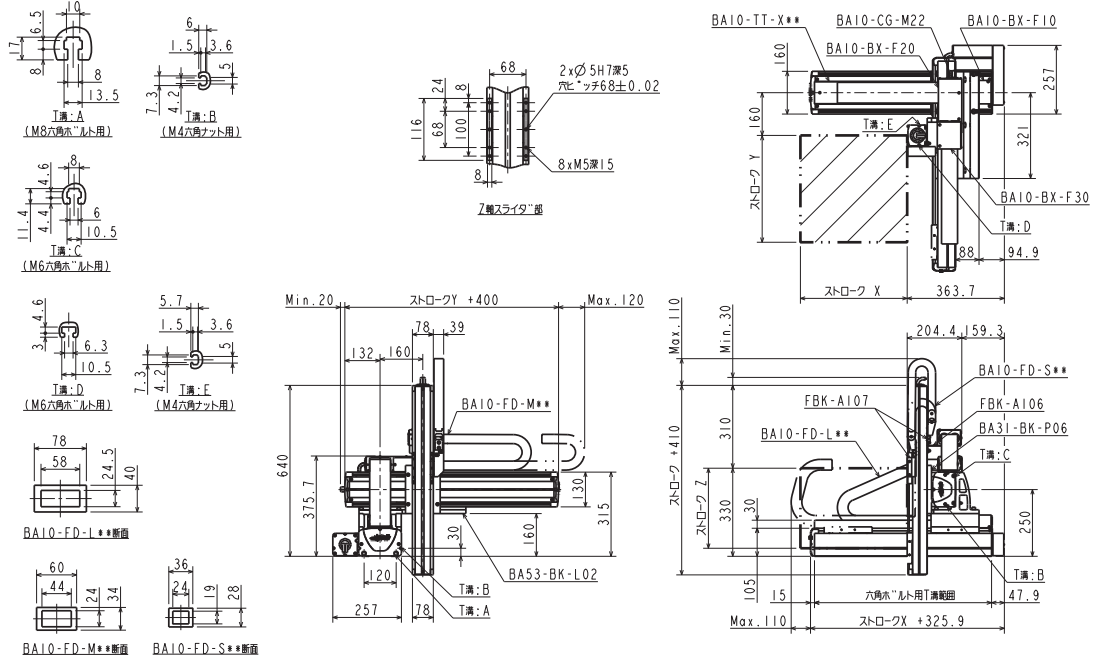
[仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE50F-U □ -M20N- □ 0	BE30F-ST-M20N- □ 0	BE10E-ST-M05B- □ 0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)	300mm/s
位置繰り返し精度	± 0.01mm		
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm
モータ出力	200W	200W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

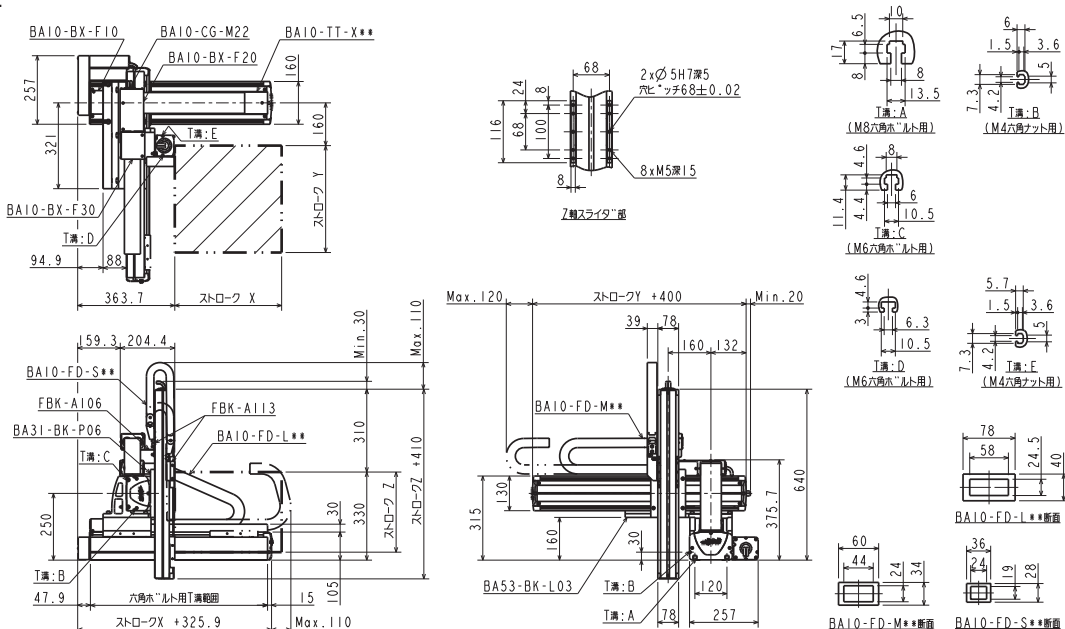
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

Z軸 ストローク	最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
100mm	100mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	14.0	11.0	8.0	5.0
	200mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	13.0	10.0	7.0	5.0
	300mm	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	15.0	12.0	10.0	7.0	4.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様







# [セット形式]

## BA3 - A6 - A3NRA - 40 40 20 - OF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M80)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm H0: 1700mm	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm F0: 1500mm	10: 100mm 30: 300mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

### ボールネジタイプ

- X軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Y軸: ボールネジ駆動  
モータストレート
- Z軸: ボールネジ駆動  
モータストレート

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE60J-ST-M20N-□0	BE50G-ST-M20N-□0	BE30F-ST-M05B-□0
ストローク (mm) 100mm単位	200 ~ 1700	200 ~ 1500	100 ~ 300
最大速度 (mm/s)	900 (注1)	1200 (注1)	300
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.01		
ボールネジリード (mm)	20	20	5
モータ出力	750W	400W	200W ブレーキ付
分解能 (mm)	0.01		

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	1100	700
	1200	600
	1300	500
	1400 ~ 1500	400
	1600 ~ 1700	300
Y軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300

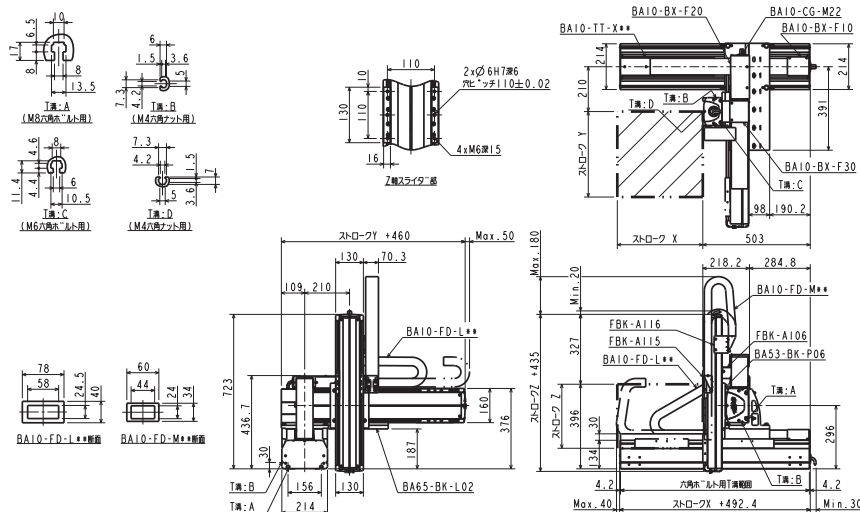
最大速度設定時の加減速時間: 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク														
	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm	1100mm	1200mm	1300mm	1400mm	1500mm	
Z軸 ストローク	100mm	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	35.0	30.0	21.3	14.3	9.3	5.3	2.3
	200mm	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	39.5	34.0	28.5	20.1	13.1	8.1	4.1	1.1
	300mm	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	38.0	32.5	27.5	18.9	11.9	6.9	2.9	-	-

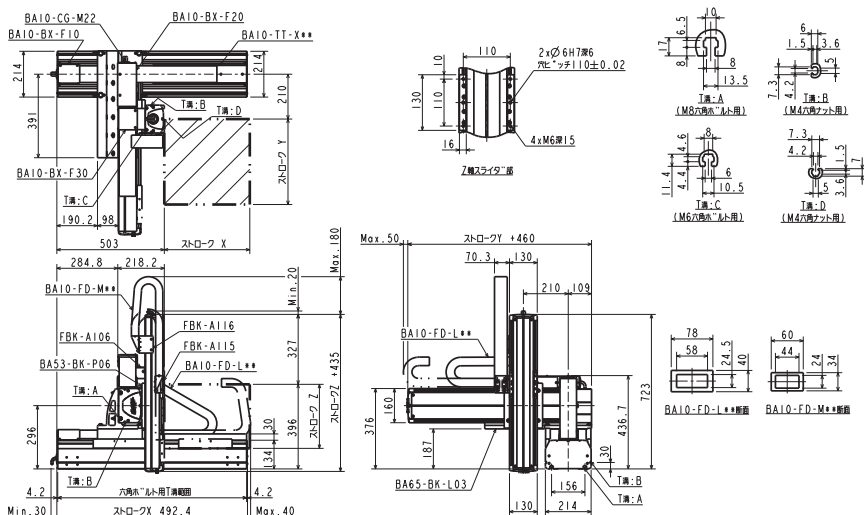
全ての軸に回生放電ユニットが必要になります。

- 1) X軸: 回生放電ユニット 形式: ABSU-8000
- 2) Y軸: 回生放電ユニット 形式: ABSU-4000
- 3) Z軸: 回生放電ユニット 形式: ABSU-2000

## R: 右勝手



## L: 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L1 - A3P RC - 40 45 30 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

- X軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R：右勝手 L：左勝手	15：150mm J5：1850mm 95：950mm A5：1050mm H5：1750mm R5：2550mm	15：150mm 45：450mm	05：50mm 30：300mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

[仕様]

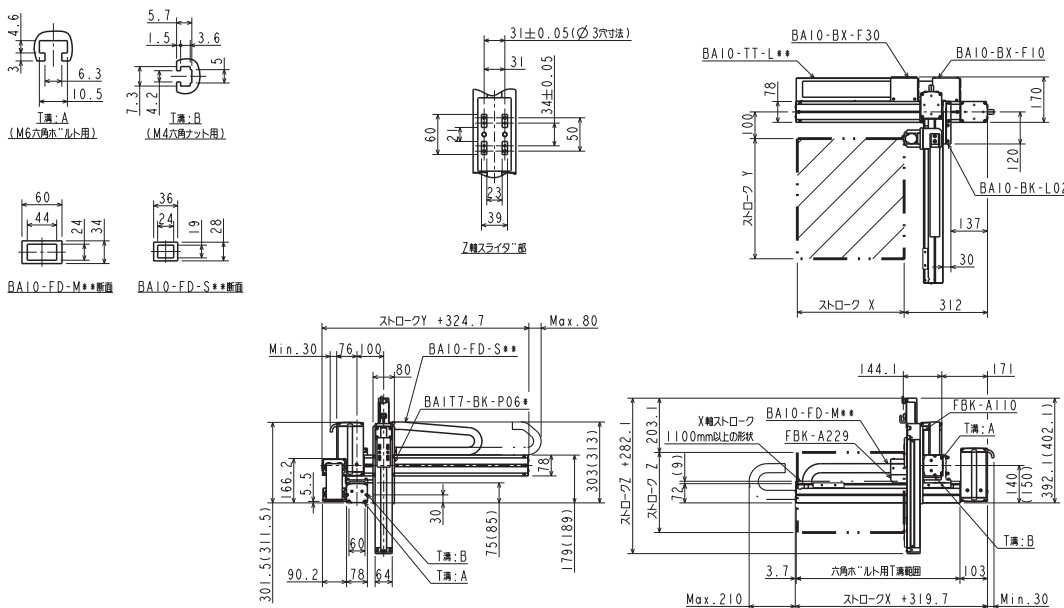
	X軸	Y軸	Z軸
軸形式	BE10F-BT-M21N-□0	BE10E-B□-S21N-□5	BET7D-ST-M06B-□□
ストローク (mm) X,Y軸 100mm Z軸 50mm単位	150 ~ 2550	150 ~ 450	50 ~ 300
最大速度 (mm/s)	1000	1000	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04	± 0.04	± 0.02
ボールネジリード (mm)	21 (ボールネジ換算リード)	21 (ボールネジ換算リード)	6
モータ出力	200W	100W	50W プレーキ付
分解能 (mm)	0.01		

最大速度設定時の加減速時間：0.3sec 以上

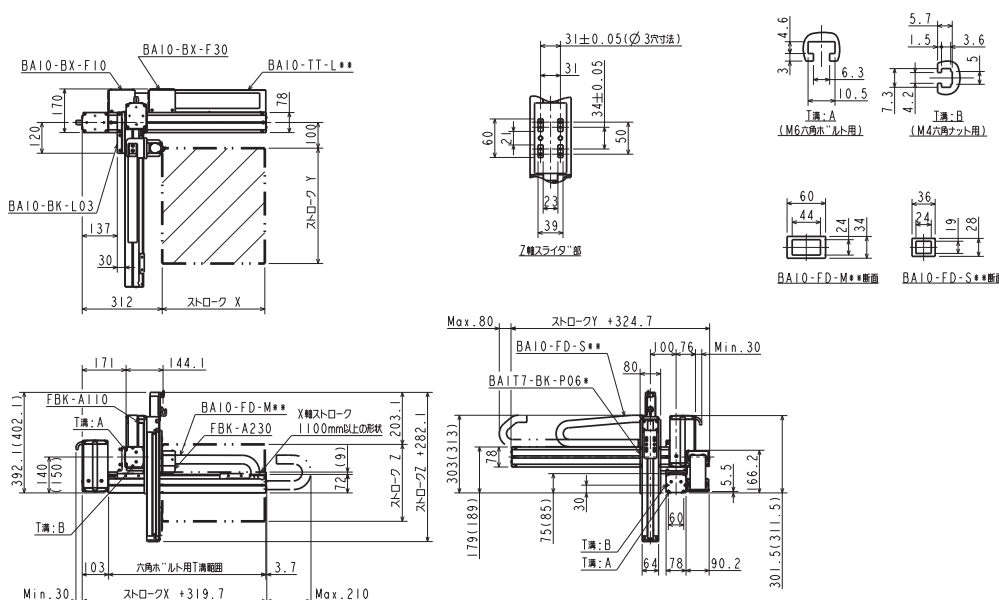
最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク				
	150mm	250mm	350mm	450mm	
Z軸 ストローク	50,100mm	4.0	3.5	2.5	1
	150,200mm	4.0	2.5	2	0.6
	250,300mm	3.5	2.5	1.5	0.2

( ) 内の数値は、X軸ストローク 1050mm 以上に適応する

R：右勝手



L：左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L3 - A3N RC - 40 45 30 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	3 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手	10 : 100mm J0 : 1800mm	15 : 150mm	05 : 50mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
L : 左勝手	90 : 900mm NO : 2200mm A0 : 1000mm PO : 2300mm HO : 1700mm VO : 2900mm WO : 3000mm W20 : 3200mm	85 : 850mm	30 : 300mm	1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

- X 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

[仕様]

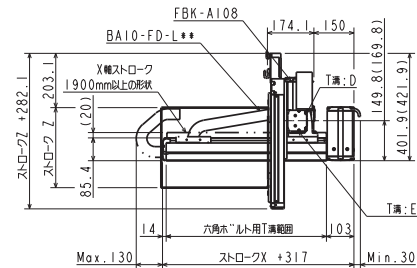
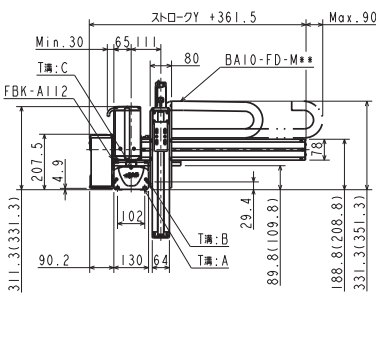
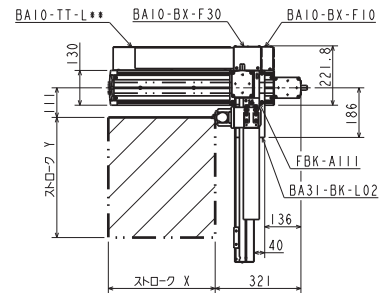
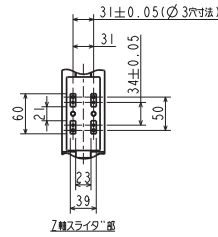
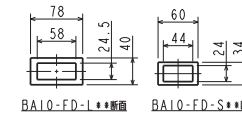
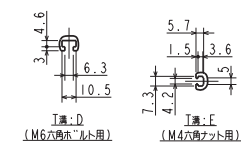
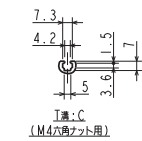
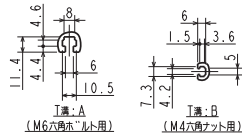
	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-BT-M21N-□0	BE10E-B□-S21N-□5	BET7D-ST-M06B-□□
ストローク (mm) X,Y 軸 100 mm Z 軸 50 mm 単位	100 ~ 3200	150 ~ 750	50 ~ 300
最大速度 (mm/s)	1000	1000	400
位置繰り返し精度 (mm)	± 0.04	± 0.04	± 0.02
ボールネジリード (mm)	21 (ボールネジ換算リード)	21 (ボールネジ換算リード)	6
モータ出力	200W	100W	50W ブレーキ付
分解能 (mm)		0.01	

最大速度設定時の加減速時間 : 0.3sec 以上

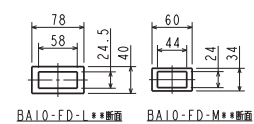
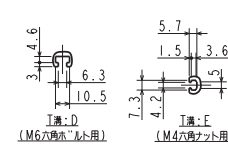
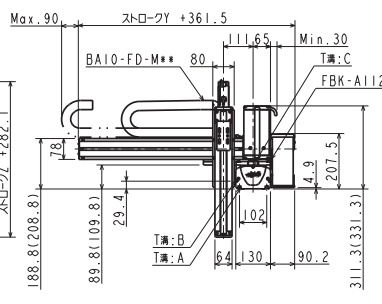
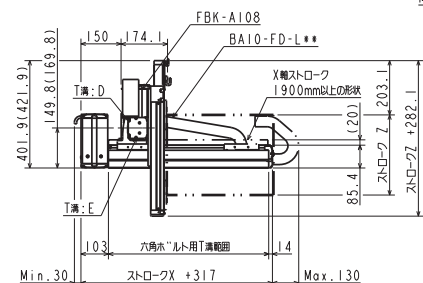
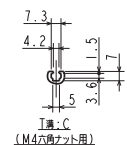
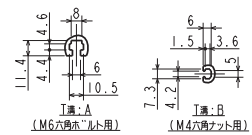
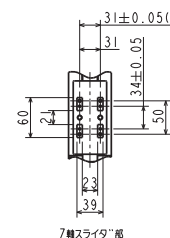
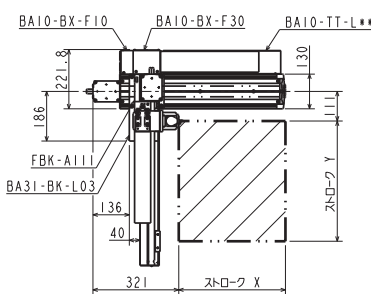
最大可搬質量 (kg)		Y 軸ストローク						
		150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm
Z 軸 ストローク	50,100mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.9	3.4	1.6
	150,200mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.7	3.1	1.3
	250,300mm	4.0	4.0	4.0	4.0	3.5	2.8	1

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1850mm 以上に適応する

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L3 - A3B R D - 40 40 35 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

- X 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸：ボールネジ駆動  
モータ折返し

組合せ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	3 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	10 : 100mm JO : 1800mm NO : 2200mm AO : 1000mm PO : 2300mm HO : 1700mm VO : 2900mm WO : 3000mm W20 : 3200mm	10 : 100mm 50 : 500mm	15 : 150mm 35 : 350mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

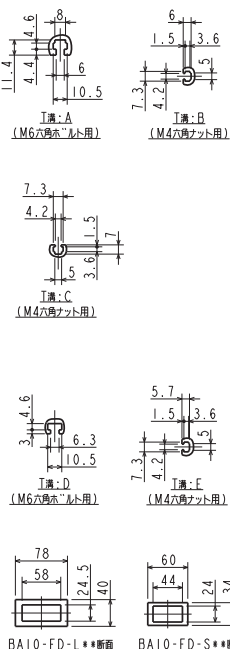
[仕様]

	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE30F-BT-M21N-□ 0	BE10E-B □ -M21N-□ 0	BE10E-U □ -S10B-□ 5
ストローク 100mm 単位	100 ~ 3200mm	100 ~ 500mm	150 ~ 350mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s	600mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	21mm (ボールネジ換算リード)	10mm
モータ出力	200W	100W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm		

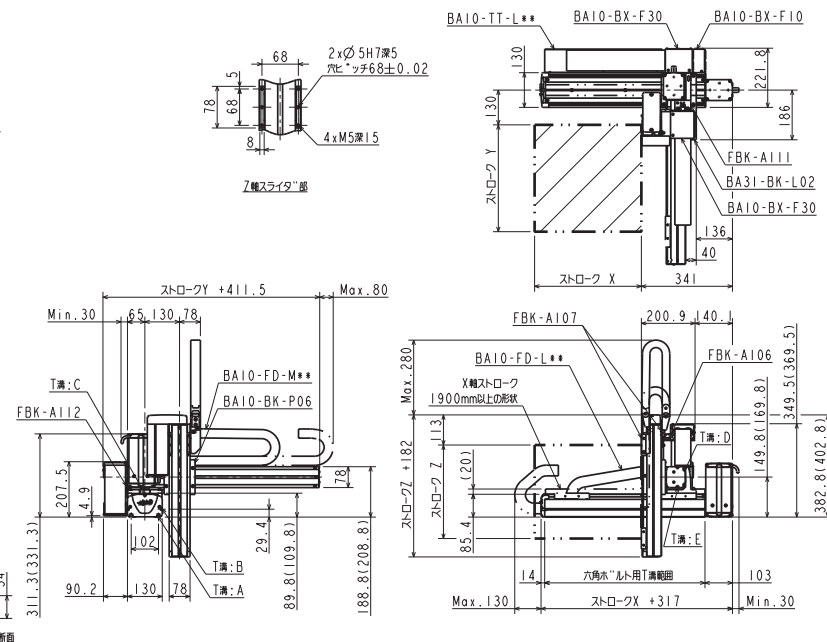
最大速度設定時の加減速時間：0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y 軸ストローク				
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm
Z 軸 ストローク	150mm	8.0	8.0	7.0	4.0	2.0
	250mm	7.0	7.0	6.0	4.0	1.0
	350mm	6.0	6.0	6.0	3.0	1.0

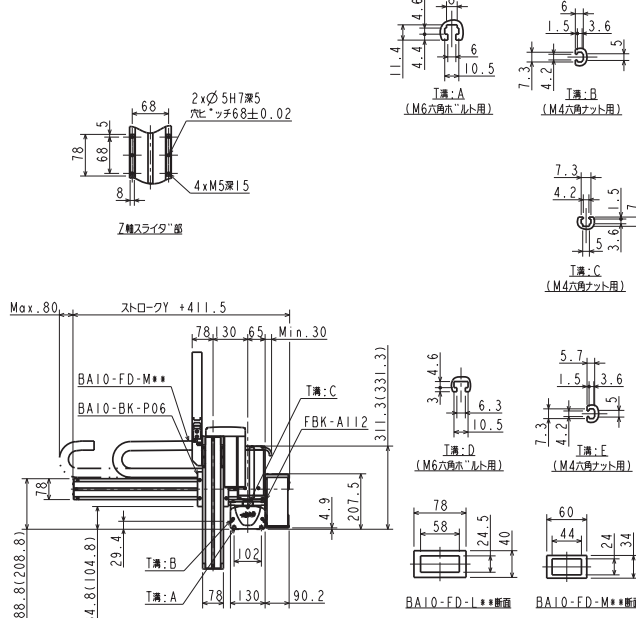
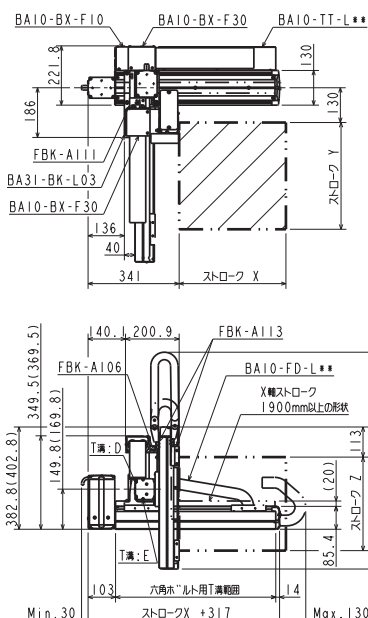
R : 右勝手



( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1850mm 以上に適応する



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

# [セット形式]

## BA3 - L5 - A3A R C - 40 40 30 - OF 1 3

### タイミングベルトタイプ

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット	ケーブル長
R : 右勝手	20 : 200mm JO : 1800mm	10 : 100mm	10 : 100mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
L : 左勝手	90 : 900mm NO : 2200mm AO : 1000mm PO : 2300mm	90 : 900mm AO : 1000mm	30 : 300mm	1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
	HO : 1700mm VO : 2900mm WO : 3000mm WSO : 3500mm				

- X 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y 軸 : タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸 : ボールネジ駆動  
モータストレート

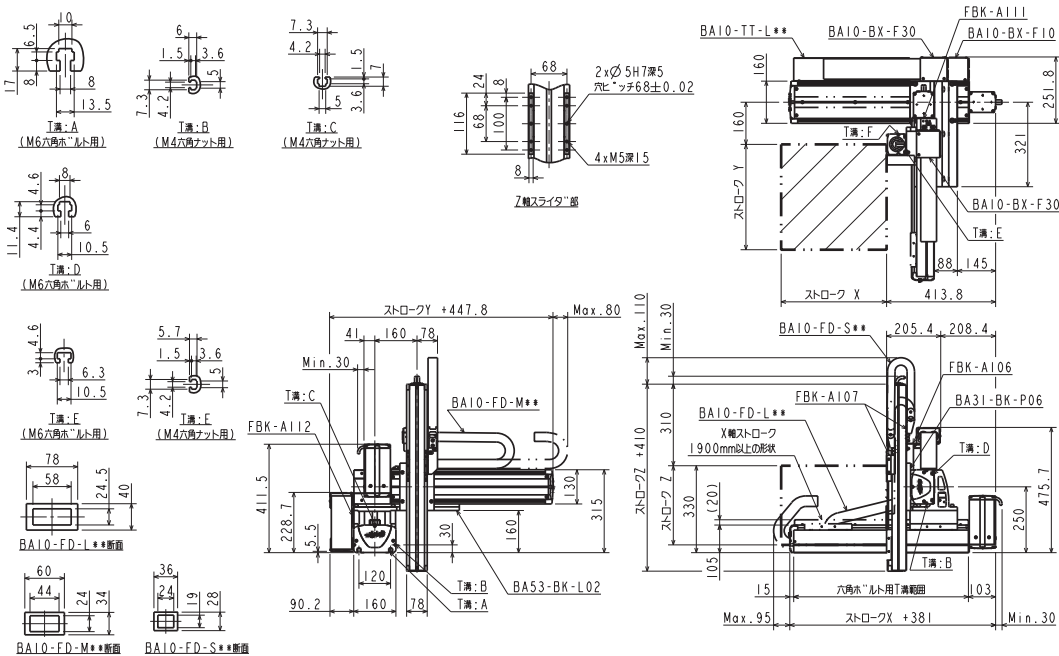
# [仕様]

	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE50F-BT-M21N-□0	BE30E-B□-M21N-□0	BE10E-ST-M05B-□0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 3500mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s	300mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	21mm (ボールネジ換算リード)	5mm
モータ出力	200W	100W	100W プレーキ付
分解能	0.01mm		

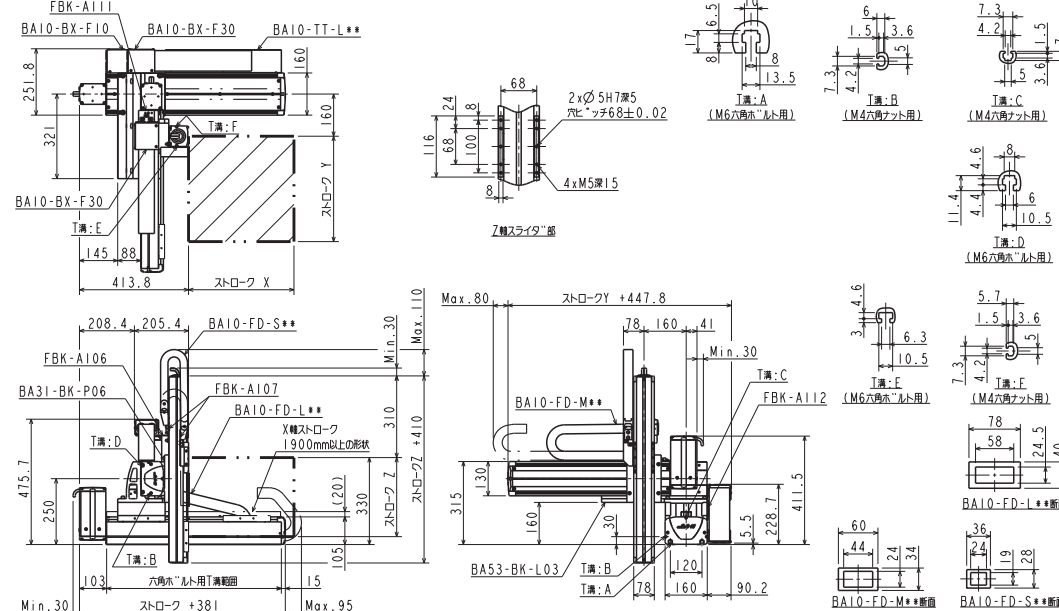
最大速度設定時の加減速時間 : 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)	Y 軸ストローク									
	100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z 軸	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	6.0	5.0
ストローク	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	7.0	5.0	4.0
	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	5.0	4.0

## R : 右勝手



## L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - L5 - A3B R C - 40 40 30 - OF 1 3

タイミングベルトタイプ

- X 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Y 軸：タイミングベルト駆動  
モータ折返し
- Z 軸：ボールネジ駆動  
モータストレート

組合わせ勝手	1 軸目ストローク	2 軸目ストローク	3 軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手	20 : 200mm JO : 1800mm	10 : 100mm	10 : 100mm	0 : コントローラなし	3 : 3m 9 : 9m
L : 左勝手	90 : 900mm NO : 2200mm AO : 1000mm PO : 2300mm	90 : 900mm AO : 1000mm	30 : 300mm	1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
	HO : 1700mm VO : 2900mm WO : 3000mm W0 : 3500mm				

[仕様]

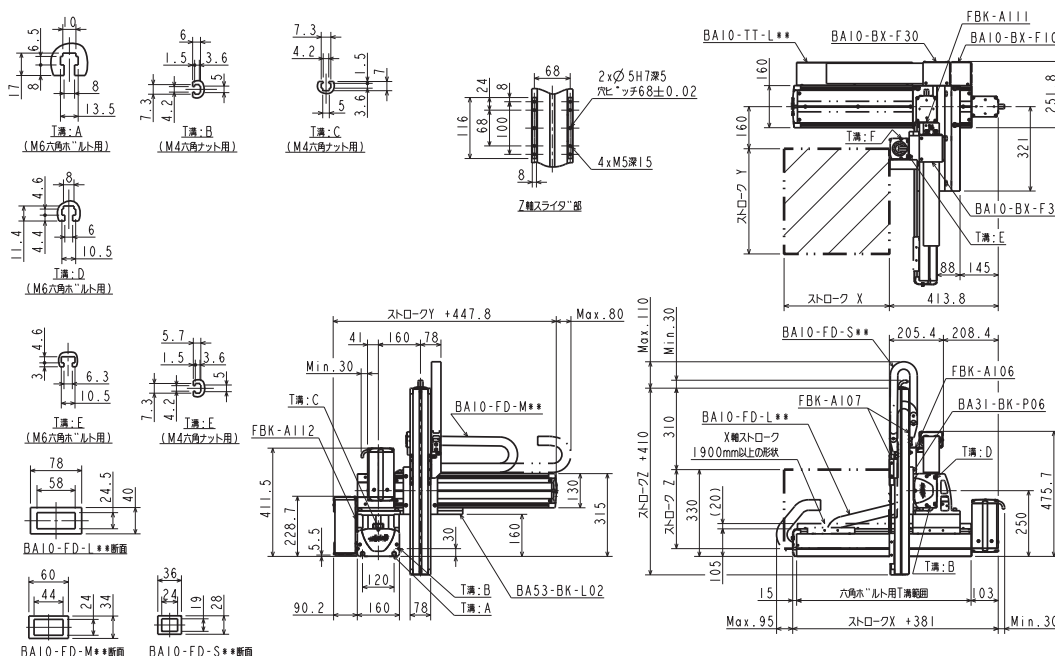
	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸形式	BE50F-BT-M21N-□ 0	BE30F-B□-M21N-□ 0	BE10E-ST-M05B-□ 0
ストローク 100mm 単位	200 ~ 3500mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm
最大速度	1000mm/s	1000mm/s	300mm/s
位置繰り返し精度	± 0.04mm	± 0.04mm	± 0.01mm
リード	21mm (ボールネジ換算リード)	21mm (ボールネジ換算リード)	5mm
モータ出力	200W	200W	100W ブレーキ付
分解能	0.01mm		

最大速度設定時の加減速時間：0.36sec 以上

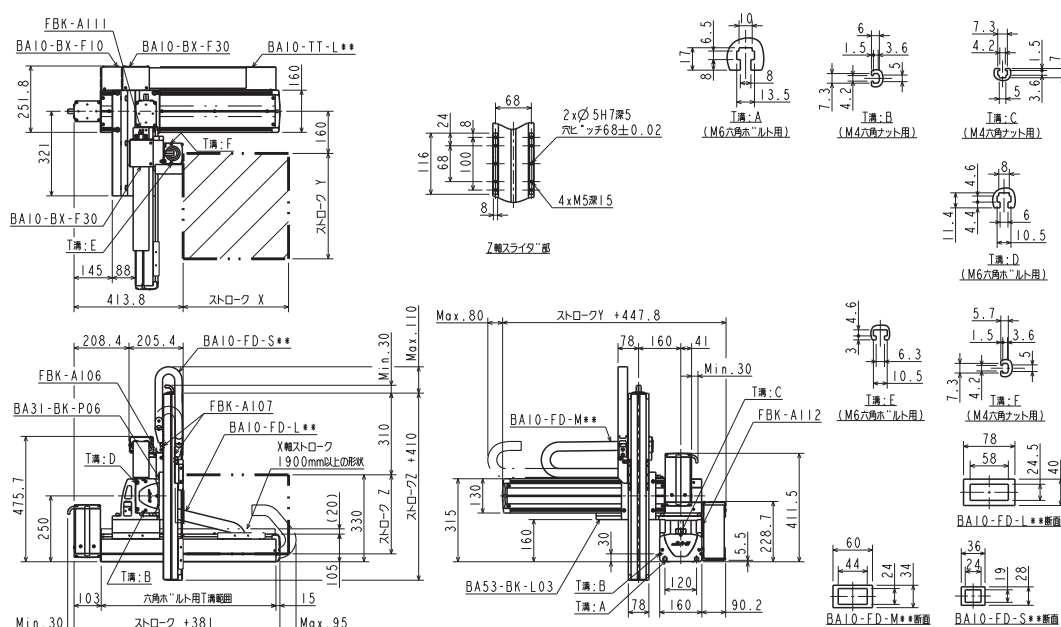
最大可搬質量 (kg)		Y 軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z 軸 ストローク	100mm	14.0	13.0	12.0	11.0	9.0	8.0	6.0	6.0	5.0	4.0
	200mm	13.0	12.0	11.0	10.0	8.0	7.0	6.0	6.0	5.0	4.0
	300mm	13.0	12.0	11.0	9.0	7.0	6.0	5.0	5.0	4.0	3.0

( ) 内の数値は、X 軸ストローク 1850mm 以上に適応する

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Zフレキダクト仕様



# [セット形式]

## BA3 - A5 - A4R A - 40 45 30 - RF 1 3

### ハーモニックドライブタイプ

X軸：ボールネジ駆動 モータストレート  
 Y軸：ボールネジ駆動 モータストレート  
 Z軸：ボールネジ駆動 モータストレート  
 R軸：ハーモニックドライブ

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R：右勝手 L：左勝手	20：200mm 90：900mm AO：1000mm GO：1600mm	15：150mm 95：950mm A5：1050mm	10：100mm 30：300mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

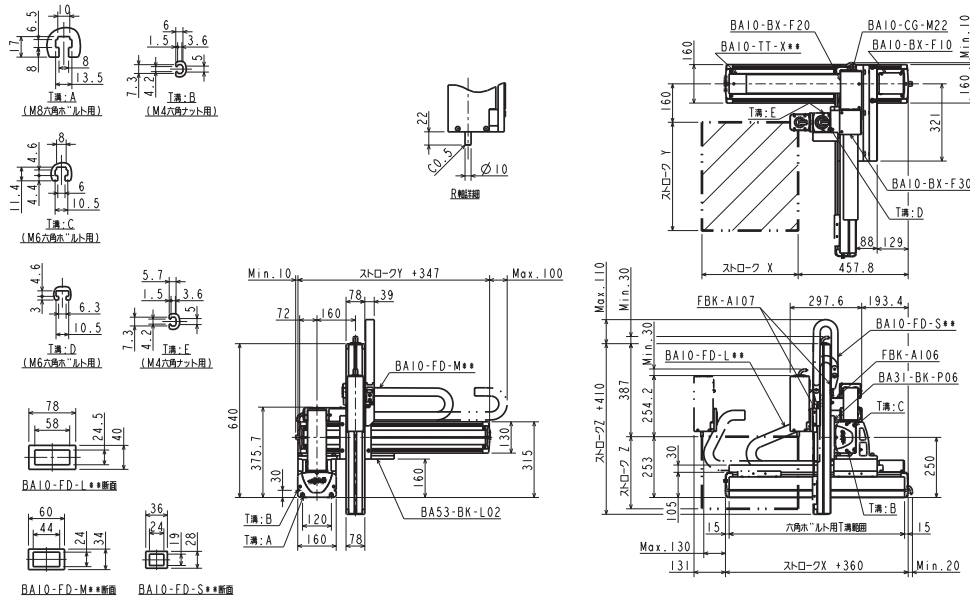
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RH-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	360° /s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.025°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/50 (減速比)
モータ出力	200W	100W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

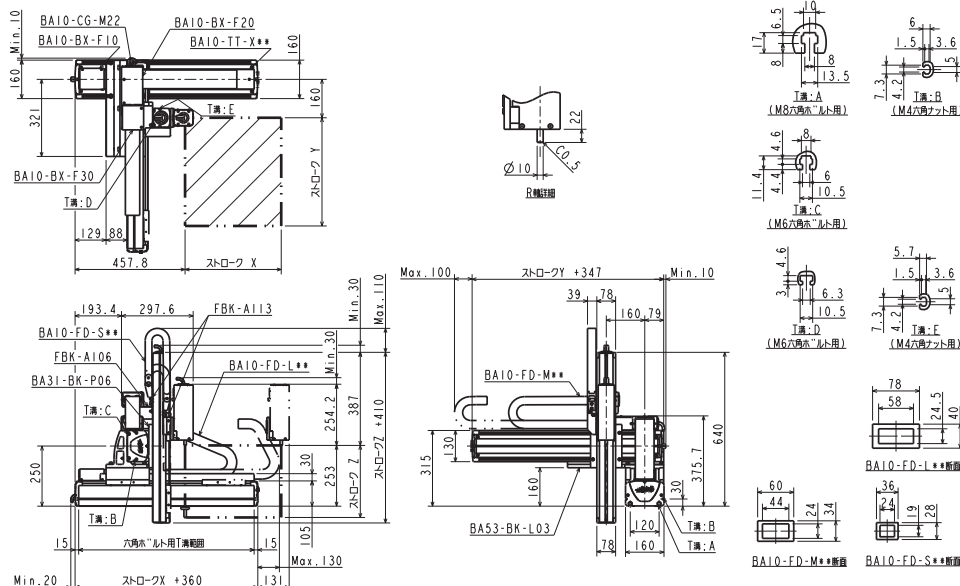
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

Z軸 ストローク	最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
		150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
100mm	100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	3.0
	200mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	2.0
	300mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	1.0

## R：右勝手



## L：左勝手





[セット形式]

BA3 - A5 - A4R G - 40 45 30 - RF 1 3

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	15 : 150mm 95 : 950mm A5 : 1050mm	10 : 100mm 30 : 300mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

ハーモニックドライブタイプ

X軸 : ボールネジ駆動 モータ折返し  
Y軸 : ボールネジ駆動 モータストレート  
Z軸 : ボールネジ駆動 モータストレート  
R軸 : ハーモニックドライブ

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

[仕様]

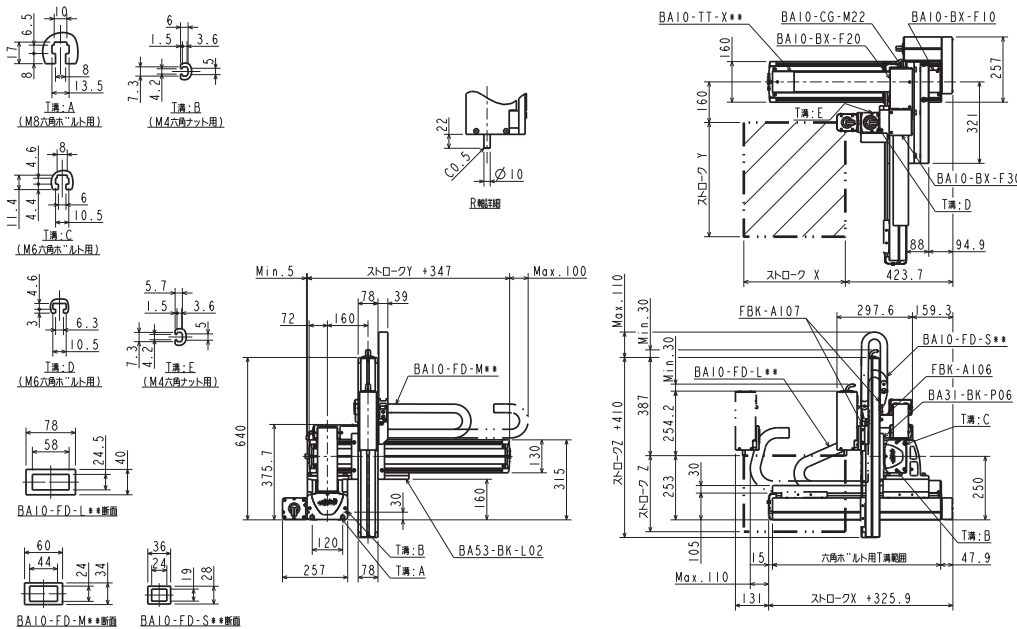
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-U□-M20N-□0	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RH-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	360°/s
位置繰り返し精度	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.025°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/50 (減速比)
モータ出力	200W	100W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

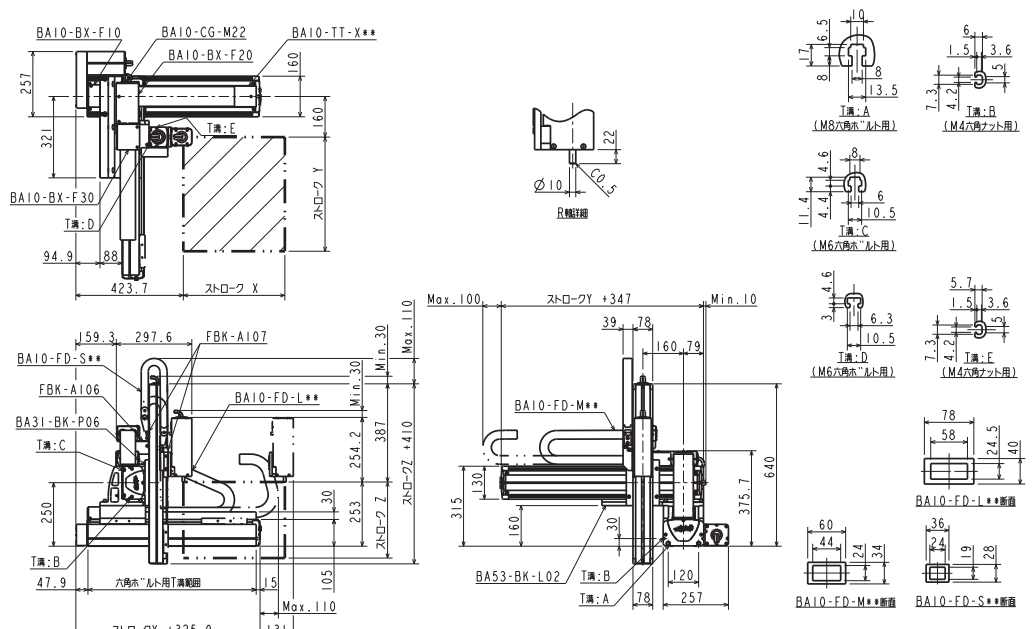
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
Z軸 ストローク	100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	3.0
	200mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	2.0
	300mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	1.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様 省スペース

# [セット形式]

## BA3 - A5 - A4B R A - 40 40 30 - RF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm AO: 1000mm GO: 1600mm	10: 100mm 90: 900mm AO: 1000mm	10: 100mm 30: 300mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

# ハーモニックドライブタイプ

X軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
Y軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
Z軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
R軸: ハーモニックドライブ

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

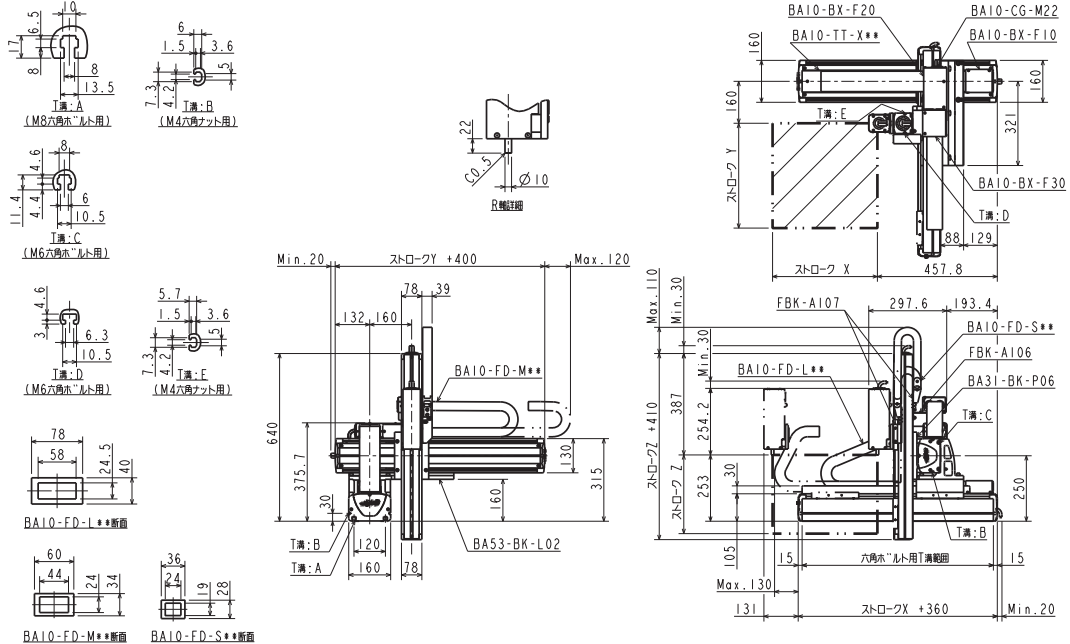
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RH-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	360° /s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.025°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/50 (減速比)
モータ出力	200W	200W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

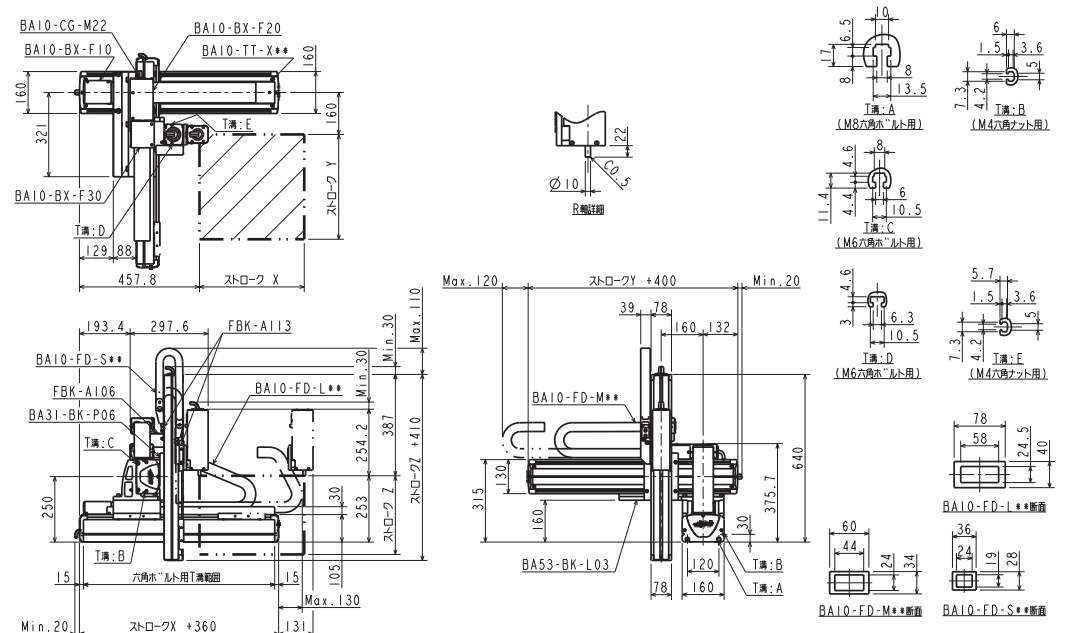
	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z軸 ストローク	100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	3.0
	200mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	2.0
	300mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	1.0

## R: 右勝手



## L: 左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A5 - A4B R G - 40 40 30 - RF 1 3

組合せ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm AO: 1000mm GO: 1600mm	10: 100mm 90: 900mm AO: 1000mm	10: 100mm 30: 300mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

ハーモニックドライブタイプ

X軸: ボールネジ駆動 モータ折返し  
Y軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
Z軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
R軸: ハーモニックドライブ

(注1) 下記ストロークの場合、最大速度が異なります

[仕様]

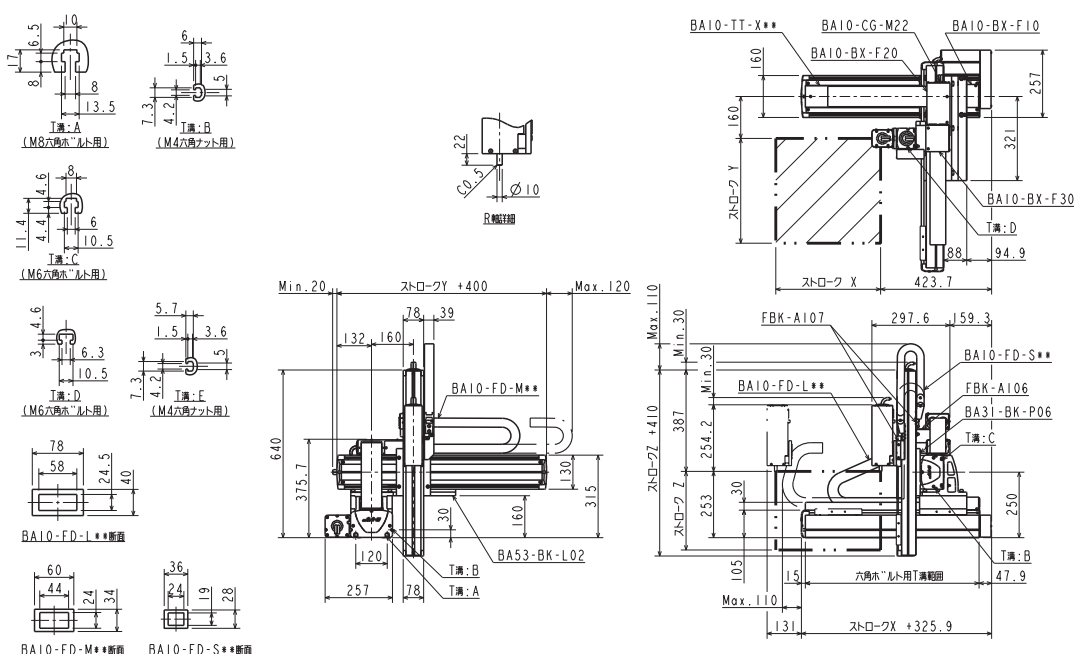
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-U□-M20N-□0	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RH-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	360°/s
位置繰り返し精度	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.025°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/50 (減速比)
モータ出力	200W	200W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

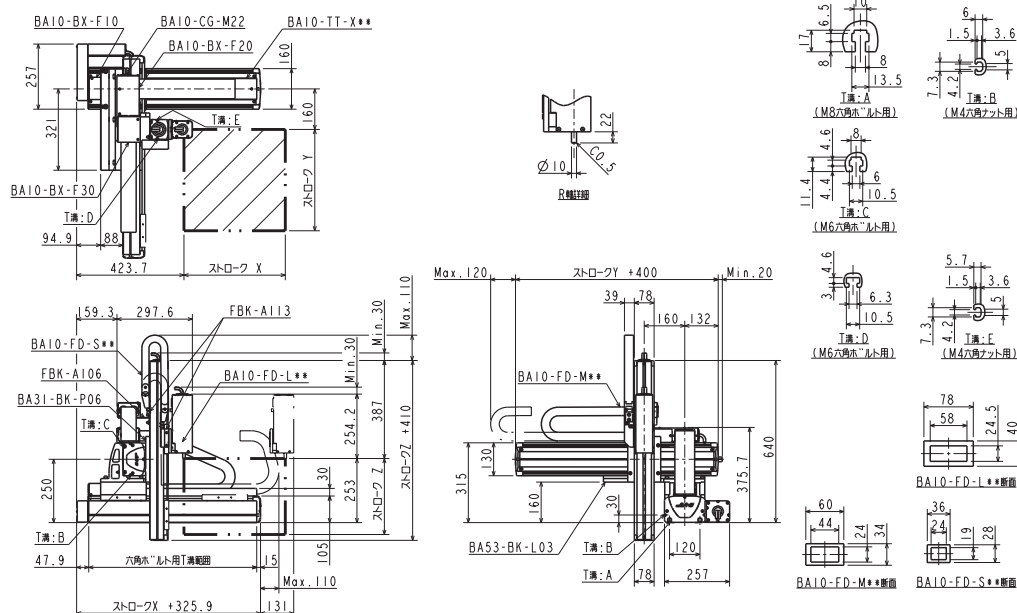
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z軸 ストローク	100mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	3.0
	200mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	2.0
	300mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	1.0

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様 省スペース

# [セット形式]

## BA3 - A5 - A4R A - 40 45 30 - UF 1 3

組合わせ勝手 R : 右勝手 L : 左勝手	1軸目ストローク 20 : 200mm 90 : 900mm A0 : 1000mm G0 : 1600mm	2軸目ストローク 15 : 150mm 95 : 950mm A5 : 1050mm	3軸目ストローク 10 : 100mm 30 : 300mm	マスターユニット (CA25-M10) 0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	ケーブル長 3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m
------------------------------	--	---	--------------------------------------	--	--

# 遊星ギヤタイプ

X軸：ボールネジ駆動 モータストリート  
Y軸：ボールネジ駆動 モータストリート  
Z軸：ボールネジ駆動 モータストリート  
R軸：遊星ギヤ

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

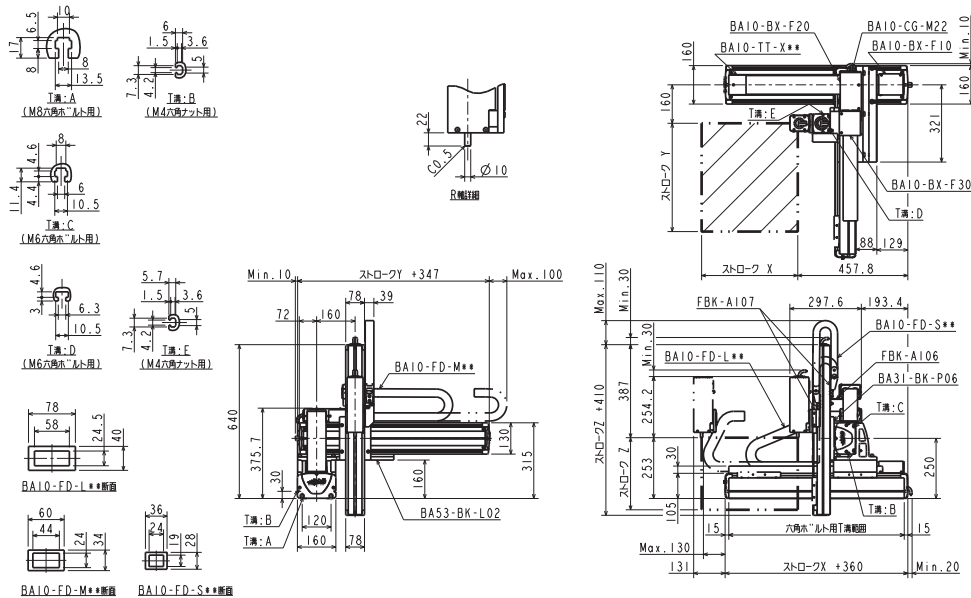
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RP-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	857° /s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.125°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/21 (減速比)
モータ出力	200W	100W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

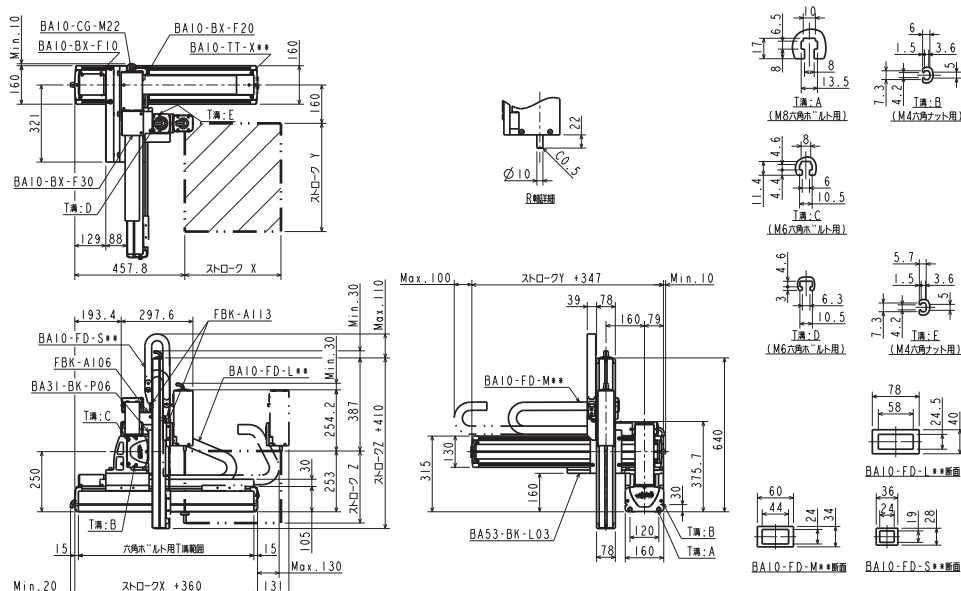
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

Z軸 ストローク	最大可搬質量 (kg)	Y軸ストローク									
		150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
100mm	100mm	8.0	8.0	8.0	8.0	8.0	8.0	8.0	7.0	5.0	3.0
	200mm	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	4.0	2.0
	300mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	1.0

## R : 右勝手



## L : 左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様

[セット形式]

BA3 - A5 - A4R G - 40 45 30 - UF 1 3

遊星ギヤタイプ

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R: 右勝手 L: 左勝手	20: 200mm 90: 900mm A0: 1000mm G0: 1600mm	15: 150mm 95: 950mm A5: 1050mm	10: 100mm 30: 300mm	0: コントローラなし 1: NPN出力仕様 その他 P20参照	3: 3m 9: 9m 5: 5m B: 11m 7: 7m D: 13m

X軸: ボールネジ駆動 モータ折返し  
Y軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
Z軸: ボールネジ駆動 モータストレート  
R軸: 遊星ギヤ

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

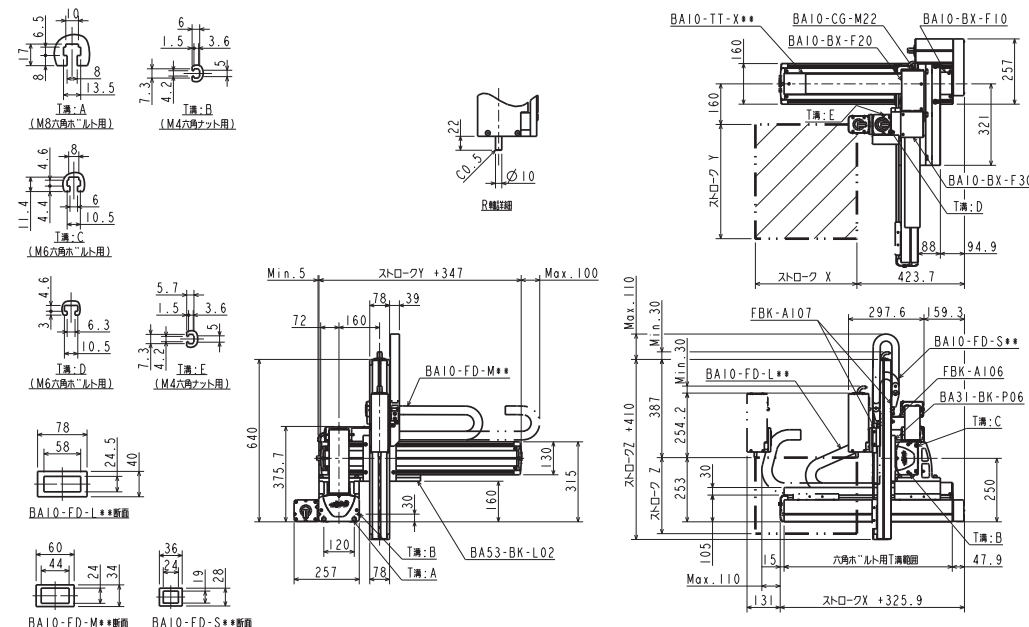
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-U□-M20N-□0	BE30E-ST-M20N-□5	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RP-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	150 ~ 1050mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	857°/s
位置繰り返し精度	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.125°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/21 (減速比)
モータ出力	200W	100W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
	1500	300
Y軸	1600	300
	750	1000
	850	800
	950 ~ 1050	600

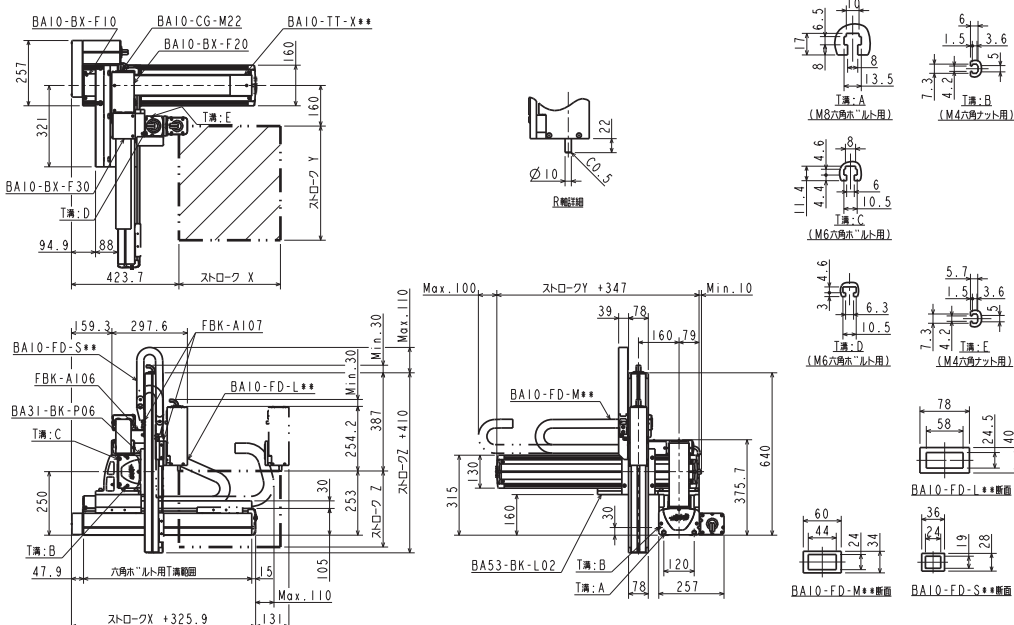
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		150mm	250mm	350mm	450mm	550mm	650mm	750mm	850mm	950mm	1050mm
Z軸 ストローク	100mm	8.0	8.0	8.0	8.0	8.0	8.0	8.0	7.0	5.0	3.0
	200mm	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	6.0	4.0	2.0
	300mm	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	4.0	1.0

R: 右勝手



L: 左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様 省スペース

# [セット形式]

## BA3 - A5 - A4B R A - 40 40 30 - UF 1 3

### 遊星ギヤタイプ

X軸：ボールネジ駆動 モータストリート  
 Y軸：ボールネジ駆動 モータストリート  
 Z軸：ボールネジ駆動 モータストリート  
 R軸：遊星ギヤ

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R：右勝手 L：左勝手	20：200mm 90：900mm A0：1000mm G0：1600mm	10：100mm 90：900mm A0：1000mm	10：100mm 30：300mm	0：コントローラなし 1：NPN出力仕様 その他 P20参照	3：3m 9：9m 5：5m B：11m 7：7m D：13m

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

# [仕様]

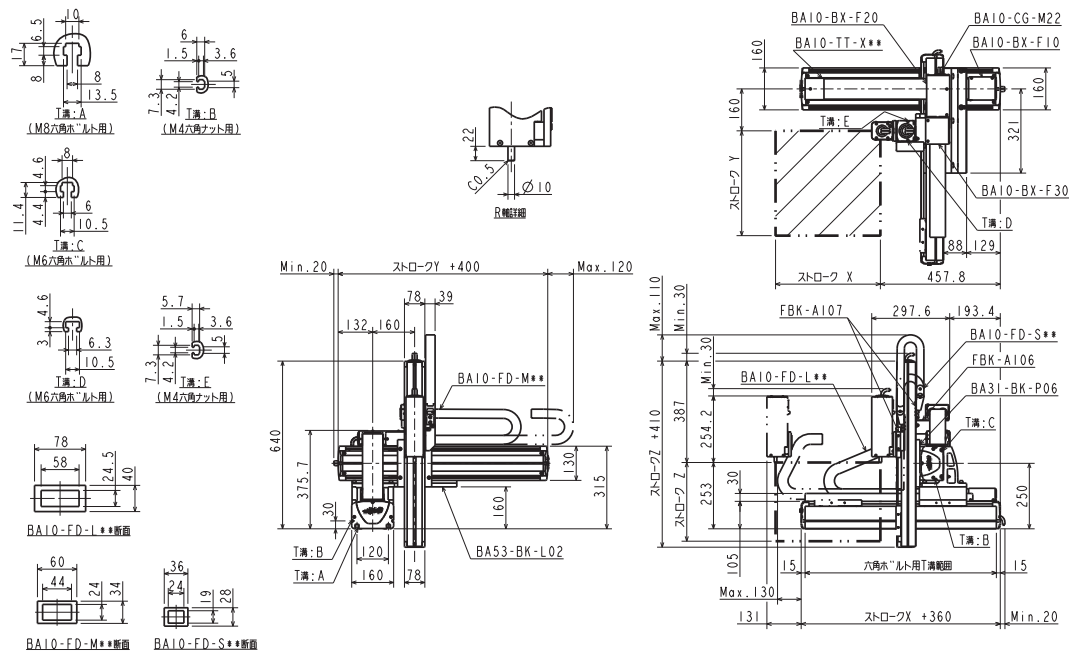
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-ST-M20N-□0	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RP-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s(注1)	1200mm/s(注1)	300mm/s	857°/s
位置繰り返し精度	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.125°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/21 (減速比)
モータ出力	200W	200W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

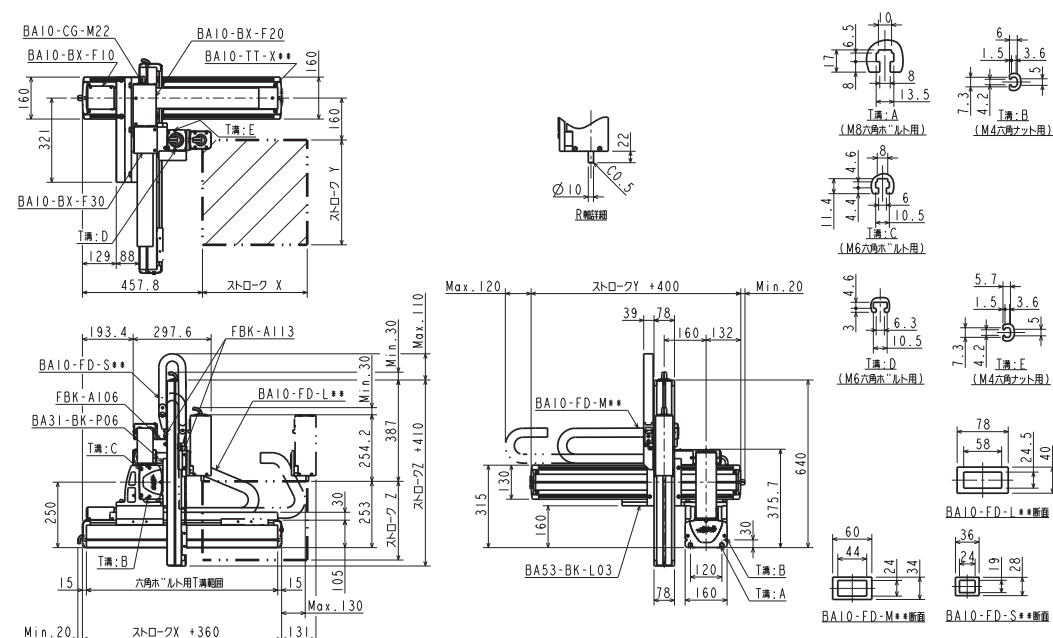
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z軸 ストローク	100mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0	5.0	3.0
	200mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	7.0	5.0	2.0
	300mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	7.0	4.0	2.0

## R：右勝手



## L：左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様



[セット形式]

BA3 - A5 - A4B R G - 40 40 30 - UF 1 3

遊星ギヤタイプ

組合わせ勝手	1軸目ストローク	2軸目ストローク	3軸目ストローク	マスターユニット (CA25-M10)	ケーブル長
R : 右勝手 L : 左勝手	20 : 200mm 90 : 900mm AO : 1000mm GO : 1600mm	10 : 100mm 90 : 900mm AO : 1000mm	10 : 100mm 30 : 300mm	0 : コントローラなし 1 : NPN出力仕様 その他 P20参照	3 : 3m 9 : 9m 5 : 5m B : 11m 7 : 7m D : 13m

X軸：ボールネジ駆動 モータ折返し  
Y軸：ボールネジ駆動 モータストレート  
Z軸：ボールネジ駆動 モータストレート  
R軸：遊星ギヤ

(注1) 下記ストロークの場合、  
最大速度が異なります

[仕様]

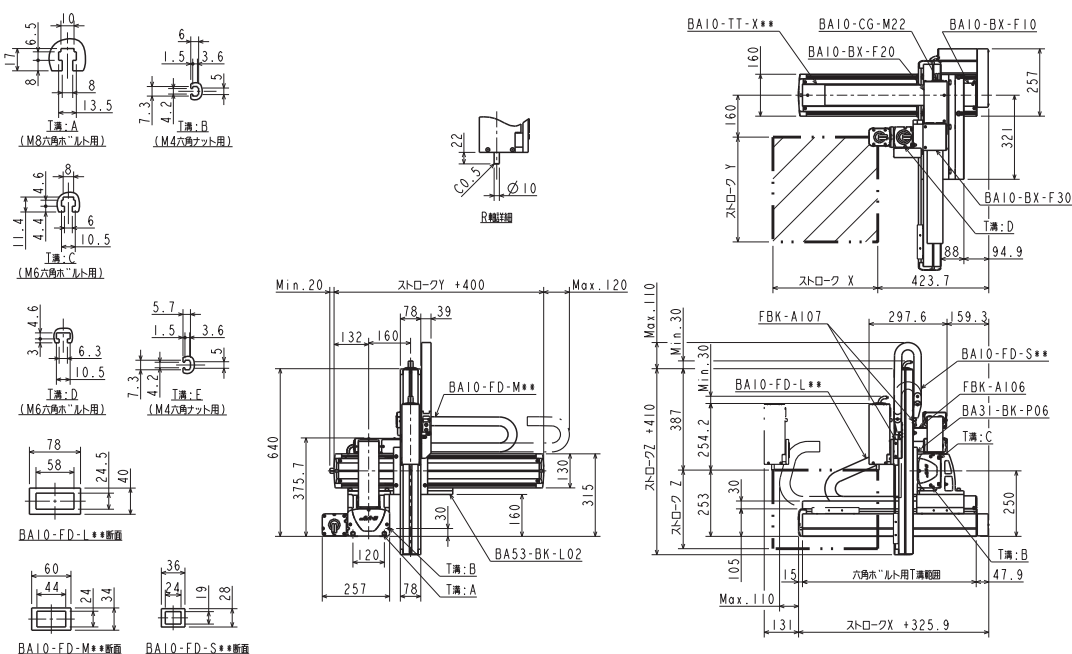
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸形式	BE50F-U□-M20N-□0	BE30F-ST-M20N-□0	BE10E-ST-M05B-□0	BE00D-RP-A
ストローク 100mm 単位	200 ~ 1600mm	100 ~ 1000mm	100 ~ 300mm	360°
最大速度	1200mm/s (注1)	1200mm/s (注1)	300mm/s	857° / s
位置繰り返し精度	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.01mm	± 0.125°
ボールネジリード	20mm	20mm	5mm	1/21 (減速比)
モータ出力	200W	200W	100W ブレーキ付	50W
分解能	0.01mm (R軸 0.01°)			

	ストローク (mm)	最大速度 (mm/s)
X軸	700 ~ 800	1100
	900 ~ 1000	1000
	1100 ~ 1200	700
	1300	500
	1400	400
Y軸	1500	300
	1600	300
	700	1000
	800	800
	900 ~ 1000	600

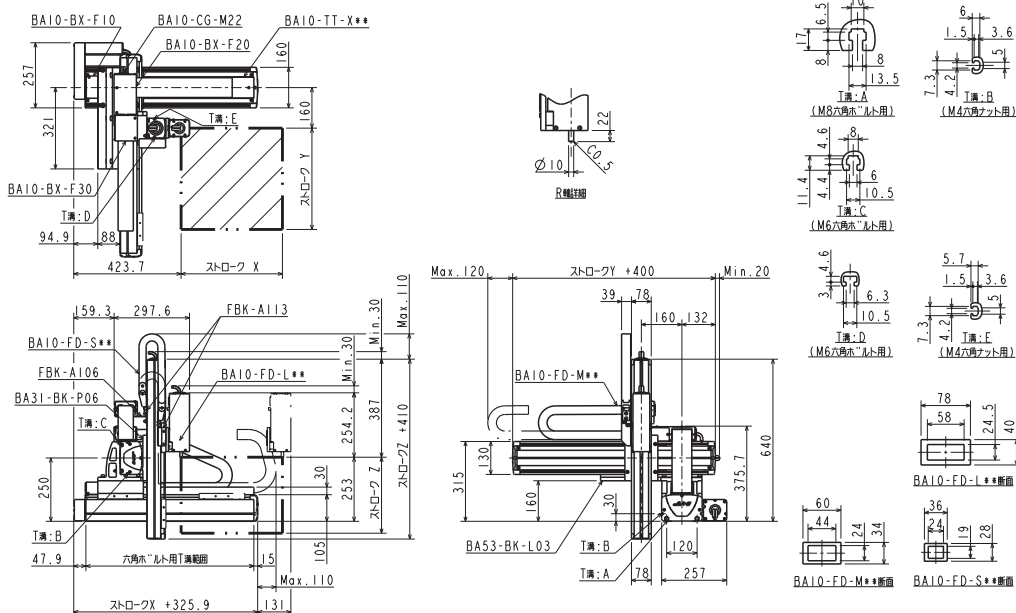
最大速度設定時の加減速時間 0.36sec 以上

最大可搬質量 (kg)		Y軸ストローク									
		100mm	200mm	300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	900mm	1000mm
Z軸 ストローク	100mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	8.0	5.0	3.0
	200mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	7.0	5.0	2.0
	300mm	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	10.0	7.0	4.0	2.0

R : 右勝手



L : 左勝手



X・Y・Z・Rフレキダクト仕様 省スペース





# 軸関係部品

## 構成部品

組合せ用ブラケット	144
コントローラケーブル	152
CN ボックス	152
CN ボックススパナ	155
フレキシブルチューブ	156
フレキダクト	157
チューブトレイ	158
フレキトレイ	158

## オプション品

サポートガイド	159
原点変更センサ	161
スリーブコーン	161
ケーブルグリップ	162

# 軸組合せ用ブラケット

## [用途]

軸本体を直交形に組合せる場合の結合部品として使用します。様々な組み合わせ形態に対応出来るブラケットを、数多くご用意しています。組合せに使用するボルト・ナット類は付属されています。

## [形式]

**BA10 - BK - L 02**

組合わせ

T7T5 : BET7軸とBET5軸の組合せ  
 1T5 : BE10軸とBET5軸の組合せ  
 1T7 : BE10軸とBET7軸の組合せ  
 10 : BE10軸とBE10軸の組合せ  
 11 : BE10軸とBE10軸の組合せ  
 31 : BE30軸とBE10軸の組合せ  
 53 : BE50軸とBE30軸の組合せ  
 33 : BE30軸とBE30軸の組合せ  
 55 : BE50軸とBE50軸の組合せ  
 65 : BE60軸とBE50軸の組合せ

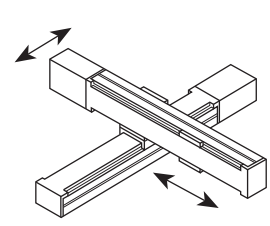
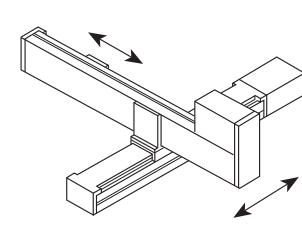
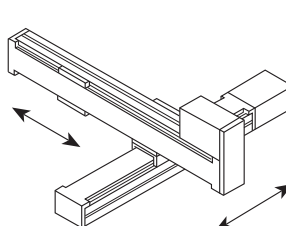
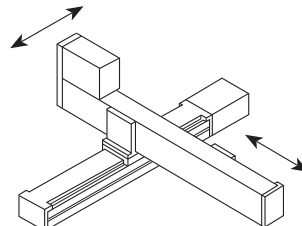
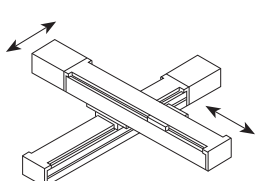
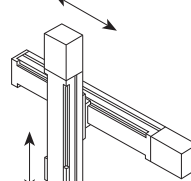
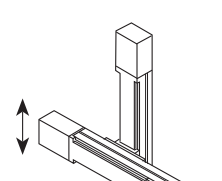
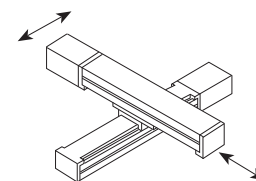
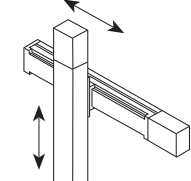
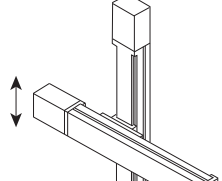
ブラケット形態

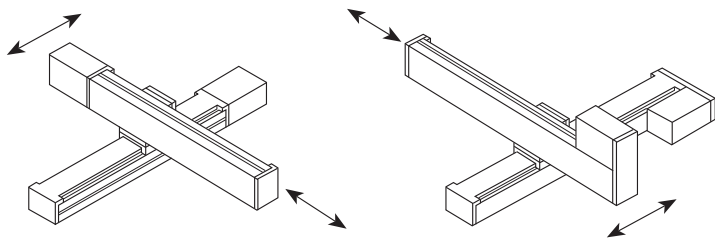
L : L形ブラケット  
 P : プレート形ブラケット

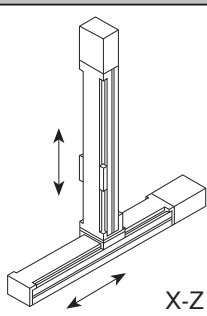
組合せ形態

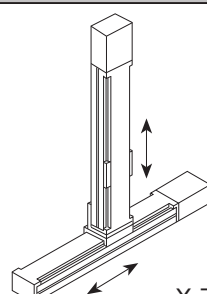
[組合せ別適用ブラケット]参照

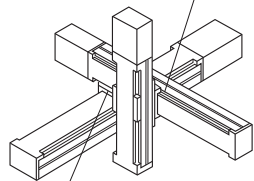
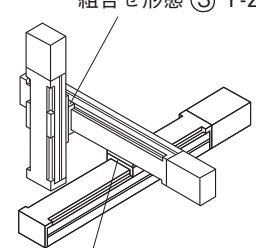
## [組合せ形態別ブラケット形式]

組合せ形態①	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Y 右勝手 Y軸スライダ反モータ側</p>  <p>X-Y 左勝手 Y軸スライダモータ側</p>	BET7	BET5	BAT7T5-BK-L02	P146
	BE10	BET7	BA1T7-BK-L02	P146
	BE10	BET5	BA1T5-BK-L02	P146
	BE10	BE10	BA10-BK-L02	P146
	BE30	BE10	BA31-BK-L02	P146
	BE50	BE30	BA53-BK-L02	P146
	BE30	BE30	BA33-BK-L02	P147
	BE50	BE50	BA55-BK-L02	P147
	BE60	BE50	BA65-BK-L02	P151
組合せ形態②	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Y 左勝手 Y軸スライダ反モータ側</p>  <p>X-Y 右勝手 Y軸スライダモータ側</p>	BET7	BET5	BAT7T5-BK-L03	P147
	BE10	BET7	BA1T7-BK-L03	P147
	BE10	BET5	BA1T5-BK-L03	P147
	BE10	BE10	BA10-BK-L03	P147
	BE30	BE10	BA31-BK-L03	P148
	BE50	BE30	BA53-BK-L03	P148
	BE30	BE30	BA33-BK-L03	P148
	BE50	BE50	BA55-BK-L03	P148
	BE60	BE50	BA65-BK-L03	P151
組合せ形態③	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Y テーブル</p>  <p>Y-Z</p>  <p>Z-Y</p>	BET7	BET5	BAT7T5-BK-P06	P148
	BE10	BET7	BA1T7-BK-P06	P148
	BE10	BET7	BA1T7-BK-P06S	P149
	BE10	BET5	BA1T5-BK-P06	P149
	BE10	BE10	BA10-BK-P06	P149
	BE30	BE10	BA31-BK-P06	P149
	BE50	BE30	BA53-BK-P06	P149
組合せ形態④	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Y テーブル 軸移動</p>  <p>Y-Z 軸移動</p>  <p>Z-Y 軸移動</p>	BE10	BE10	BA10-BK-P07	P149
	BE30	BE10	BA31-BK-P07	P150
	BE50	BE30	BA53-BK-P07	P150

組合せ形態⑤	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Y軸移動右勝手</p> <p>X-Y軸移動左勝手</p>	BE10	BE10	BA10-BK-L04	P150

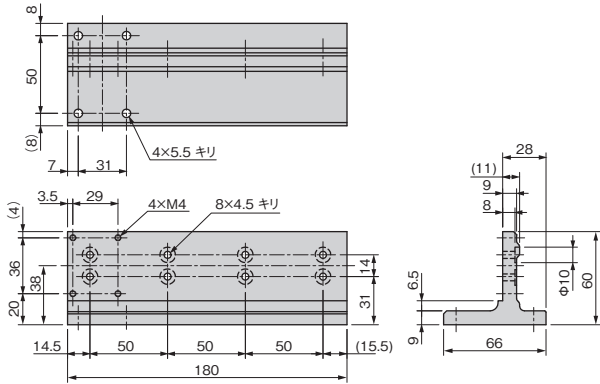
組合せ形態⑥	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Z</p>	BE10	BE10	BA11-BK-L01	P150
	BE30	BE10	BA31-BK-L01	P150
	BE50	BE30	BA53-BK-L01	P150
	BE30	BE30	BA33-BK-L01	P151
	BE50	BE50	BA55-BK-L01	P151

組合せ形態⑦	基軸	2軸目	ブラケット形式	図面掲載ページ
 <p>X-Z Z軸横向き</p>	BE10	BE10	BA10-BK-L05	P151

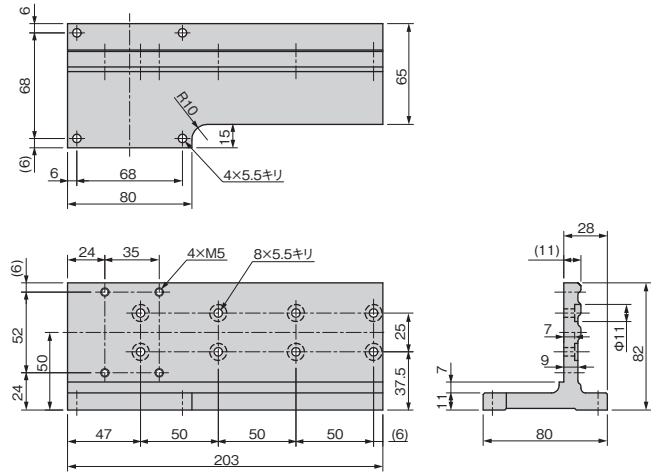
組合せ形態⑧				
 <p>組合せ形態③ Y-Z 参照</p> <p>組合せ形態① X-Y 参照</p> <p>X-Y-Z 右勝手</p> <p>Y軸スライダ反モータ側</p>	 <p>組合せ形態③ Y-Z 参照</p> <p>組合せ形態② X-Y 参照</p> <p>X-Y-Z 左勝手</p> <p>Y軸スライダ反モータ側</p>			

# 軸組合せ用ブラケット 寸法図

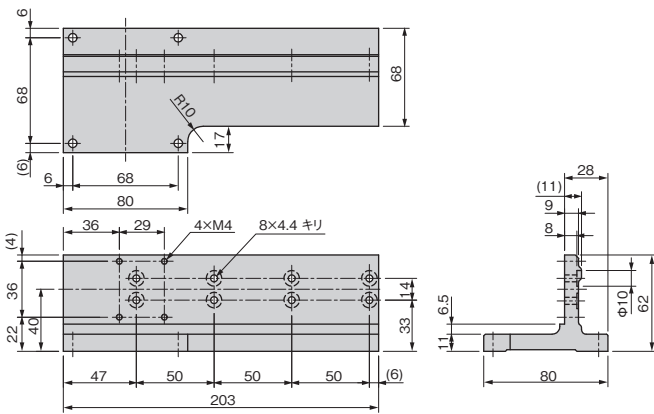
[BAT7T5-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 0.5kg



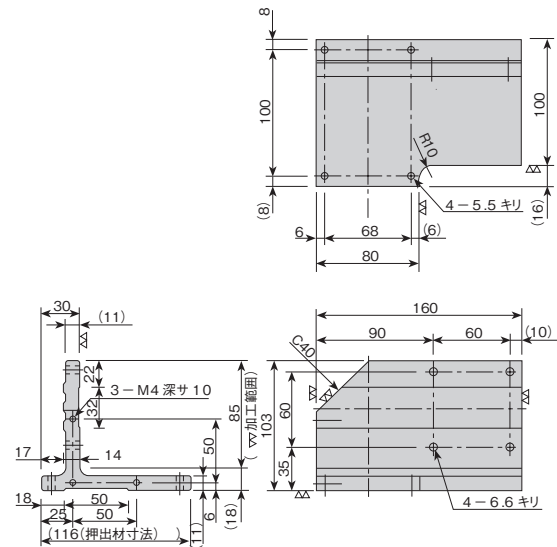
[BA1T7-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 0.8kg



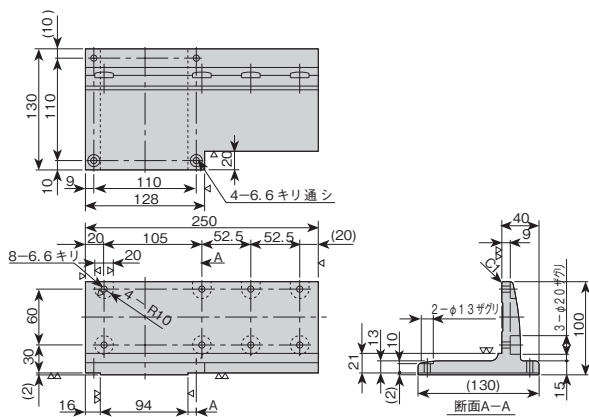
[BA1T5-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 0.8kg



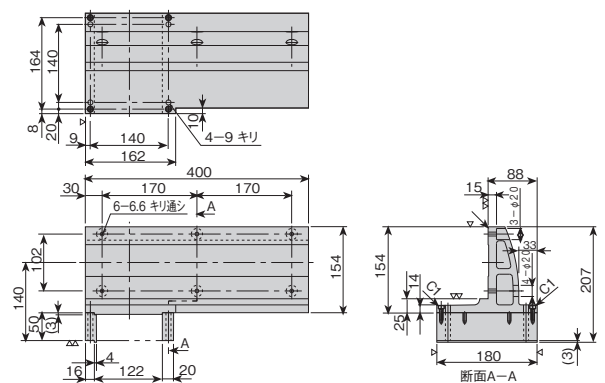
[BA10-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 0.9kg



[BA31-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 1.9kg

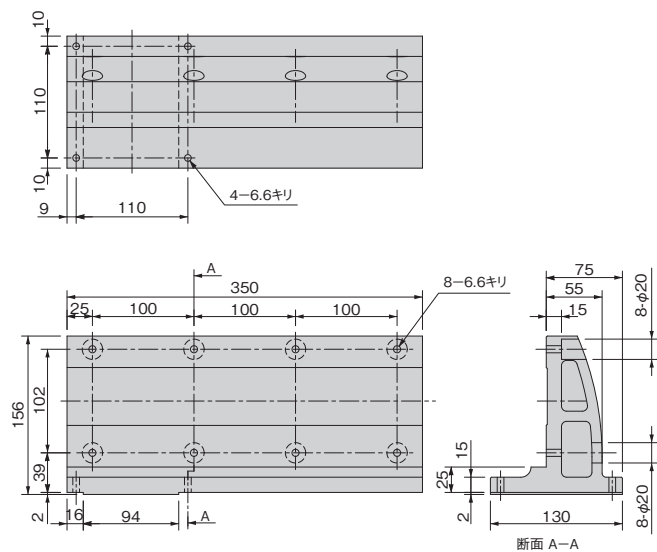


[BA53-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 8.5kg

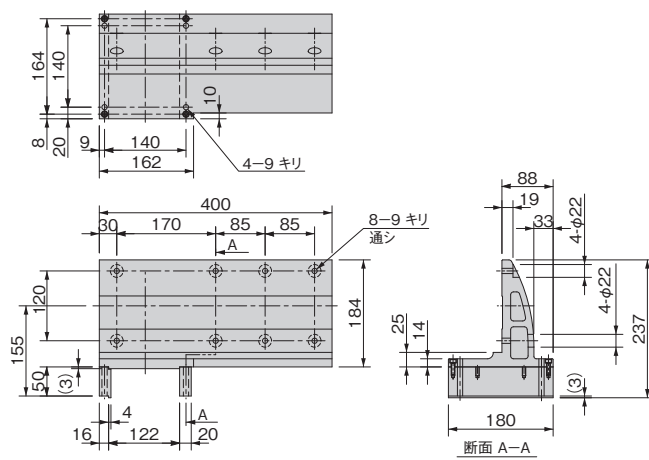


# 軸組合せ用ブラケット 寸法図

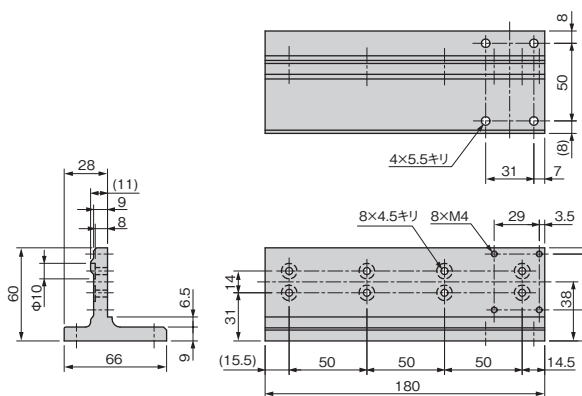
[BA33-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 5.9kg



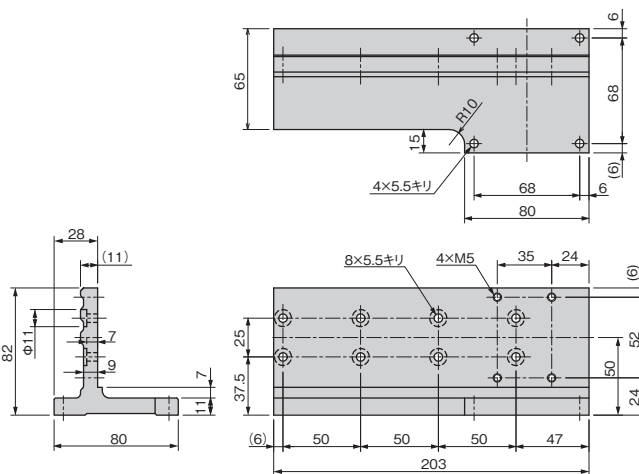
[BA55-BK-L02] 材質：アルミ合金 質量 10kg



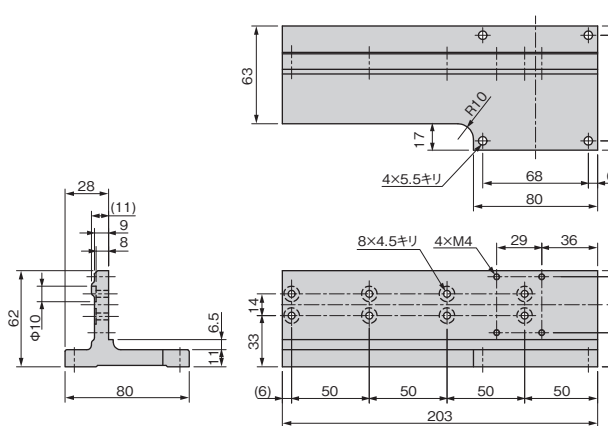
[BAT7T5-BK-L03] 材質：アルミ合金 質量 0.5kg



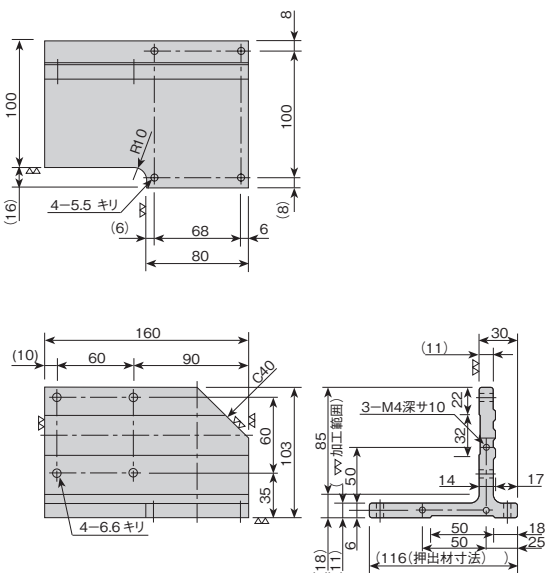
[BA1T7-BK-L03] 材質：アルミ合金 質量 0.8kg



[BA1T5-BK-L03] 材質：アルミ合金 質量 0.8kg



[BA10-BK-L03] 材質：アルミ合金 質量 0.9kg



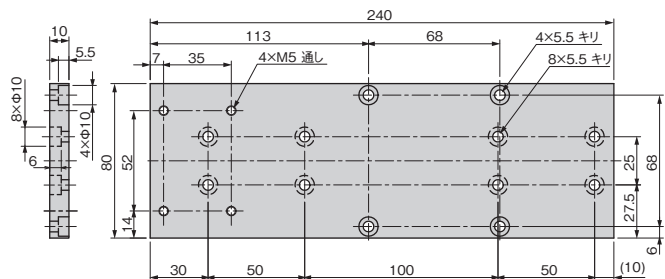
構成部品





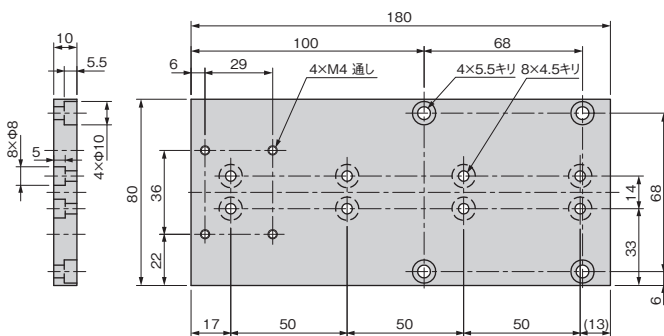
# 軸組合せ用ブラケット 寸法図

[BA1T7-BK-P06S] 材質：アルミ合金 質量 0.5kg

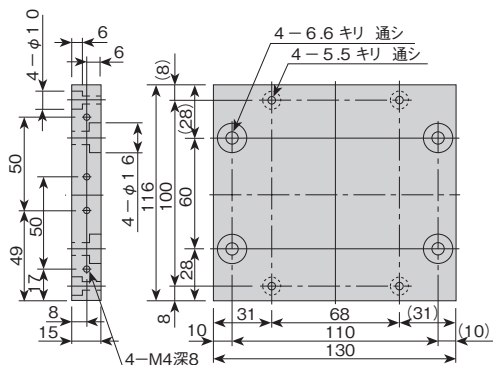


※ 2軸目ストローク：100mm以下用

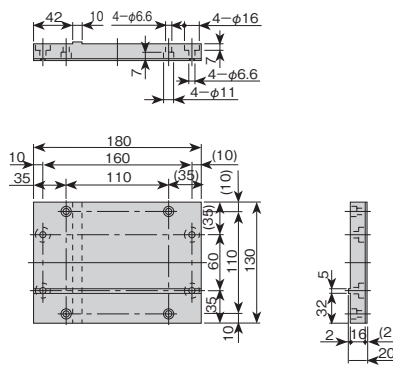
[BA1T5-BK-P06] 材質：アルミ合金 質量 0.5kg



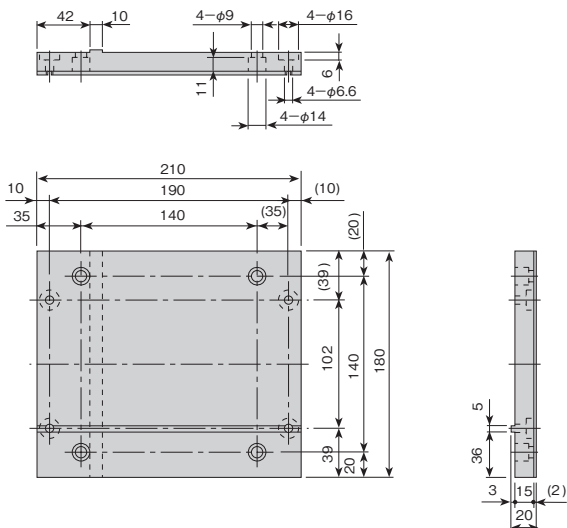
[BA10-BK-P06] 材質：アルミ合金 質量 0.6kg



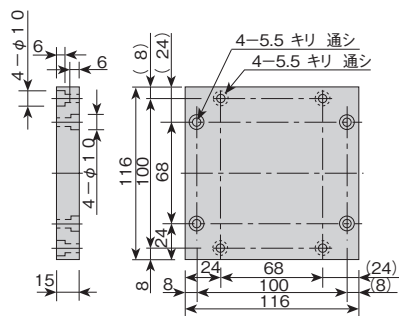
[BA31-BK-P06] 材質：アルミ合金 質量 0.9kg



[BA53-BK-P06] 材質：アルミ合金 質量 1.5kg



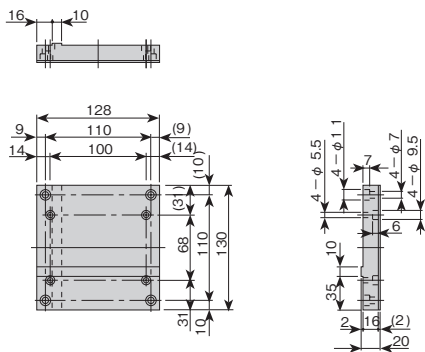
[BA10-BK-P07] 材質：アルミ合金 質量 0.5kg



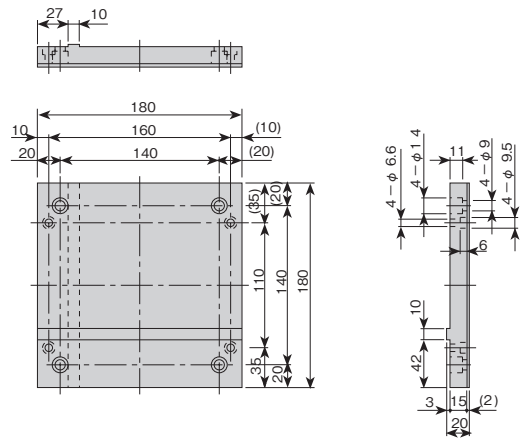
構成部品

# 軸組合せ用ブラケット 寸法図

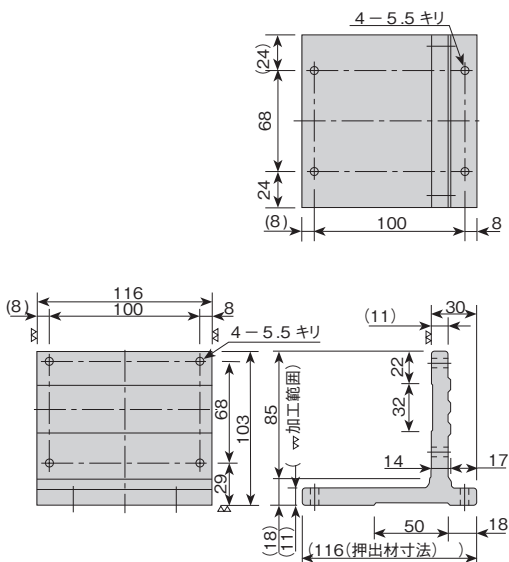
[BA31-BK-P07] 材質：アルミ合金 質量 0.7kg



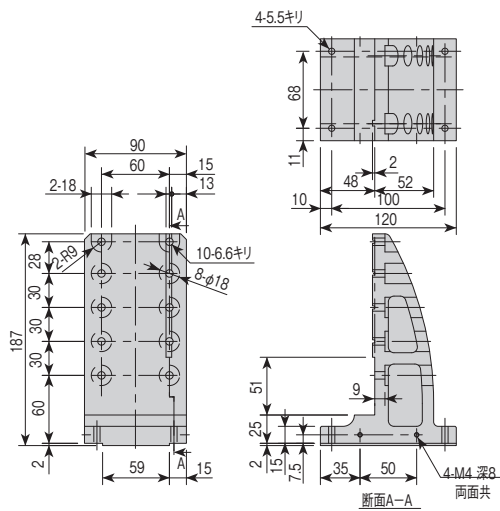
[BA53-BK-P07] 材質：アルミ合金 質量 1.3kg



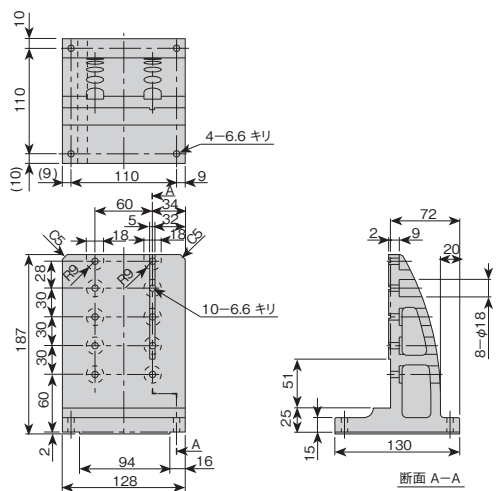
[BA10-BK-L04] 材質：アルミ合金 質量 0.7kg



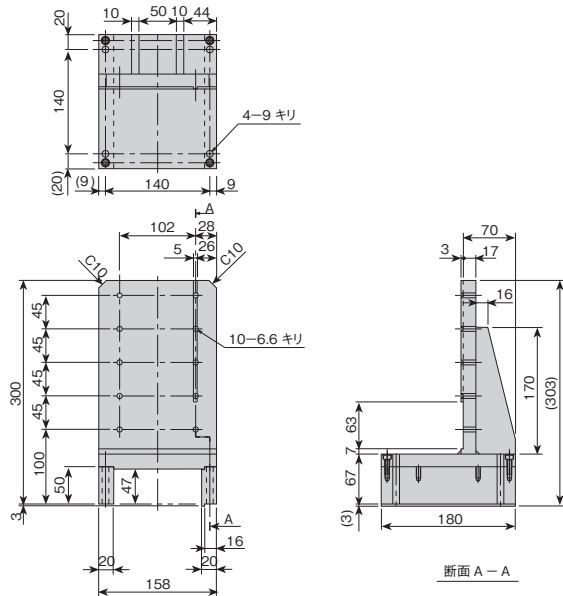
[BA11-BK-L01] 材質：アルミ合金 質量 1.8kg



[BA31-BK-L01] 材質：アルミ合金 質量 2.1kg



[BA53-BK-L01] 材質：アルミ合金 質量 4.5kg

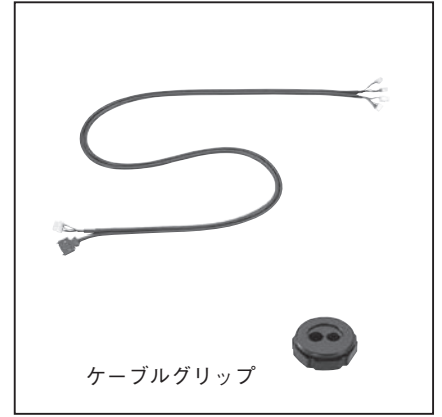




# コントローラケーブル

## [用途]

軸本体とコントローラ間を接続するケーブルです。動力線とエンコーダ信号線の2系統からなり、耐屈曲性のあるケーブル2本で構成されています。  
直交2軸で使用する場合は、2軸目のケーブル長は一般的に、第一軸目のケーブルより2メートル長いものを選定します。  
このケーブルは軸本体専用で、ユーザ用ケーブルは含まれていません。



## [形式]

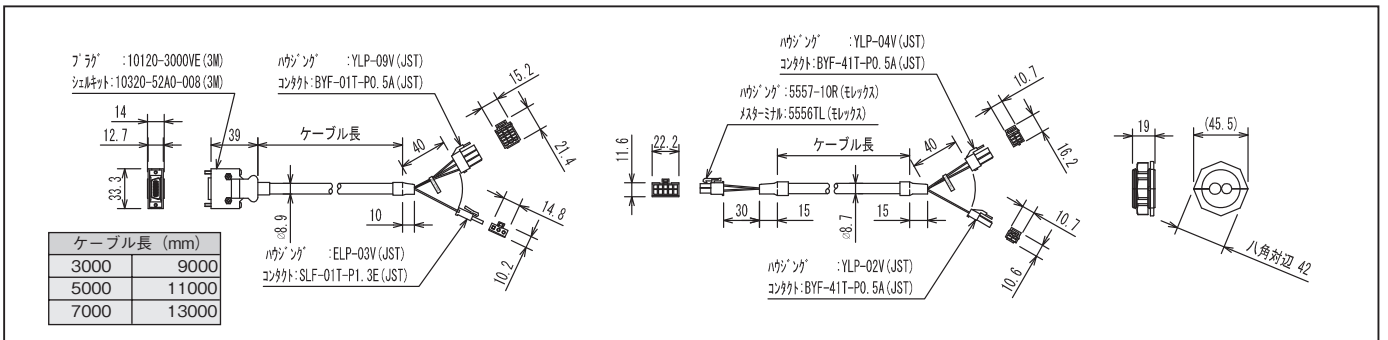
**BE10 - CC - M \*\***

コントローラケーブル

ケーブル長	
30 : 3000mm	90 : 9000mm
50 : 5000mm	B0 : 11000mm
70 : 7000mm	D0 : 13000mm

- \*コントローラケーブルはモータ線とエンコーダ線各1本がセットとなります。このケーブルには2本線用ケーブルグリッパ1個が付属します。
- \*直交2軸でご使用になる場合、2軸目への配線はフレキシブルチューブ又はフレキダクト（別途注文）に通してご使用ください。
- \*13mを超えるケーブルは、代理店、もしくは弊社営業にお問い合わせください。
- \*高耐屈曲性のあるロボットケーブルは、代理店、もしくは弊社営業にお問い合わせください。

## [寸法図]



# CNボックス

## [用途]

フレキシブルチューブやフレキダクトを取付する際にチューブ・ダクトの両端を固定するのに使用します。取付は軸本体側面やフレームカバー上部、モーターカバーのT溝を使い行います。  
CNボックスは軸本体以外に、ユーザの装置部分に取付けることも可能です。  
単軸でご使用の場合、本品を使わない接続も可能です。



## [形式]

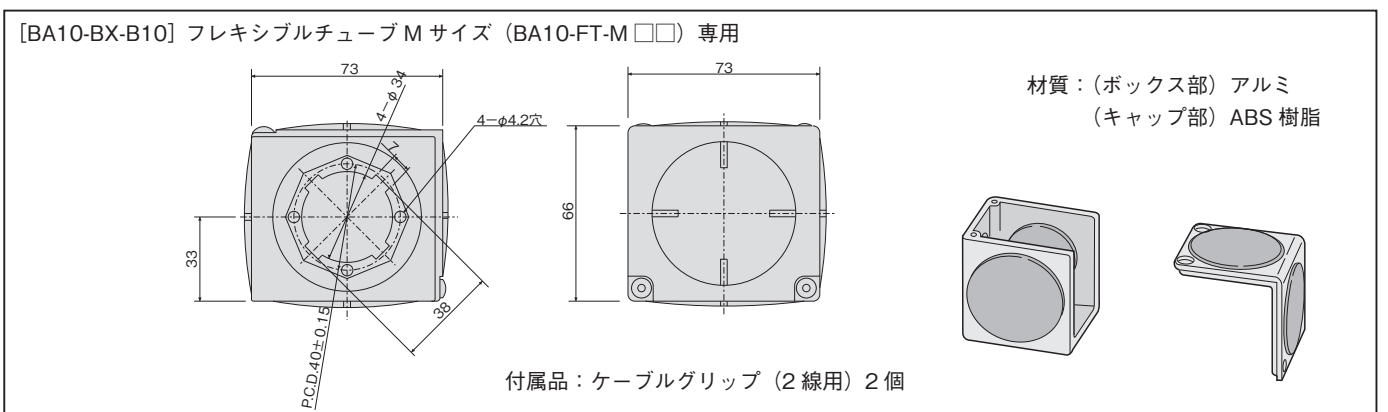
**BA10 - BX - B 20**

CNボックス

B : フレキシブルチューブ用	F : フレキダクト用
B10 : 1軸2軸目用	F10 : 基本軸用
B20 : 1軸2軸目用	F20 : 3軸仕様の2軸目用
B30 : 3軸仕様の基本軸用	F30 : 最終軸用

- \*CNボックスにはキャップの他、取付けに必要な金具や、グロメット、ケーブル固定金具等がセットで付属されます。
- \*コントローラケーブルはボックス内を通過するだけで、コネクタでの中継はされません。
- \*ご注文は1個単位からできます。

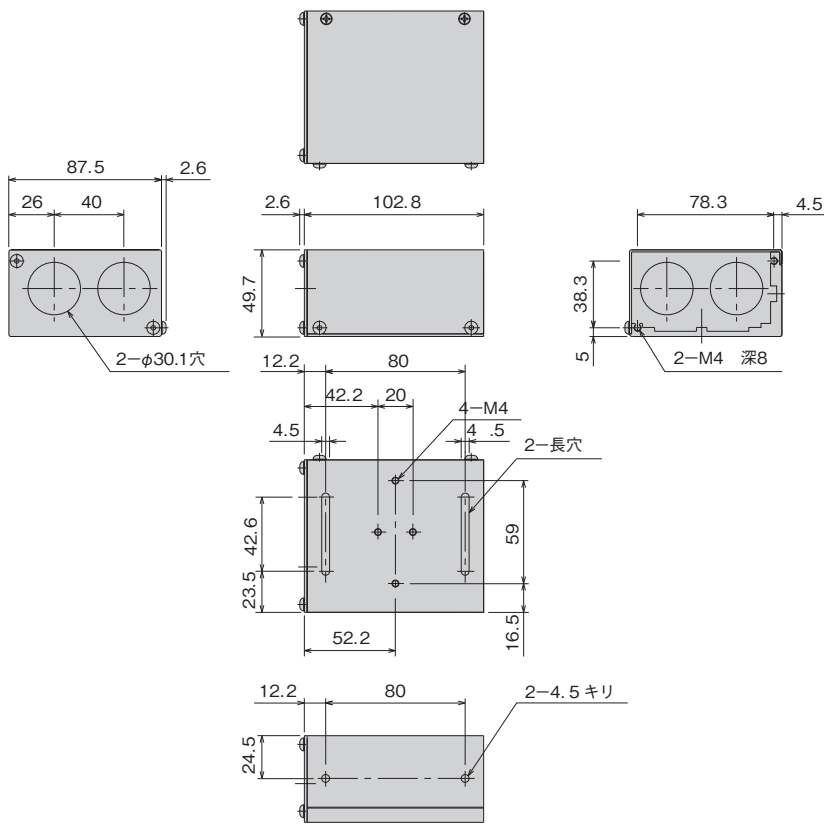
## [寸法図]

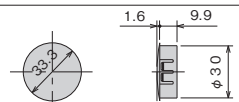
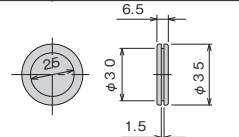




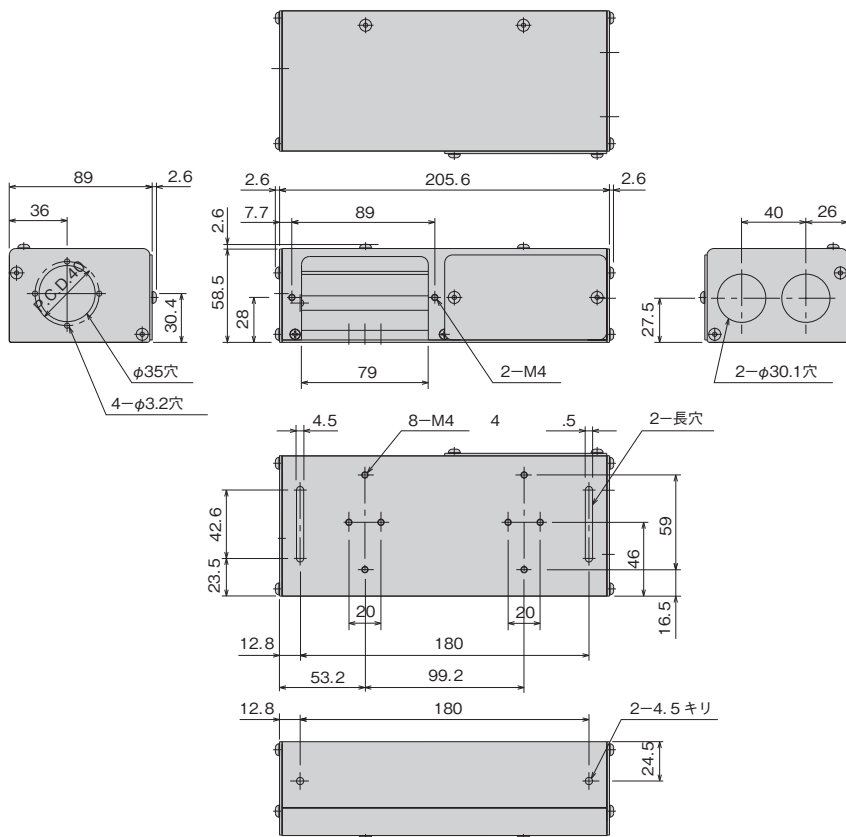
[寸法図]

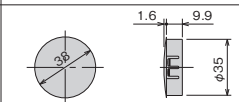
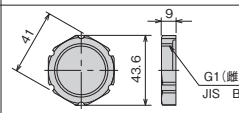
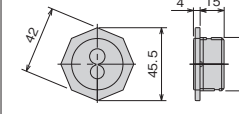
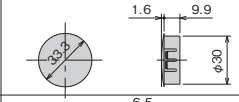
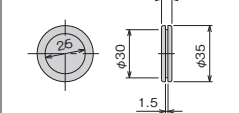
[BA10-BX-F10] フレキダクト (BA10-FD-□□□) 専用



No.	付属品	数量
1	 1.6 9.9 $\phi 30$	1
2	 6.5 $\phi 30$ $\phi 35$ 1.5	2
3	十字穴付ナベ小ネジ	M8×8 2
4	六角ナット	M4 2

[BA10-BX-F20] フレキダクト (BA10-FD-□□□) 専用



No.	付属品	数量
1	 1.6 9.9 $\phi 35$	1
2	 9 43.6 G1(雌ネジ) JIS B 0202	1
3	 4 15 42 45.5 G1(雄ネジ) JIS B 0202	1組
4	 1.6 9.9 $\phi 30$	2
5	 6.5 $\phi 30$ $\phi 35$ 1.5	2
6	十字穴付ナベ小ネジ	M4×8 2
7	六角ナット	M4 2





# フレキシブルチューブ

## [用途]

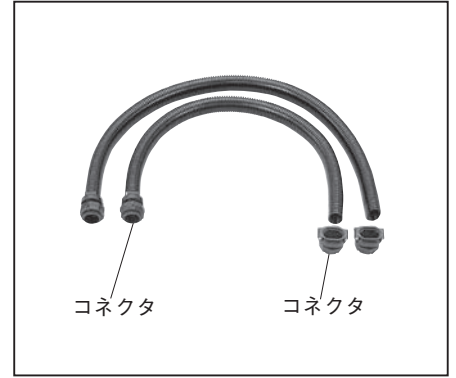
直交軸に組合せる際、コントローラケーブルを渡すために使用します。また、ツーリングの信号線や、空圧配管類を通すこともできます。本チューブは縦配置 (V) や、横配置 (C) \*Mサイズのみとして使用することができます。本チューブの配管には専用の CN ボックス (別売) が必要です。

## [形式]

BA10 - FT - M 20

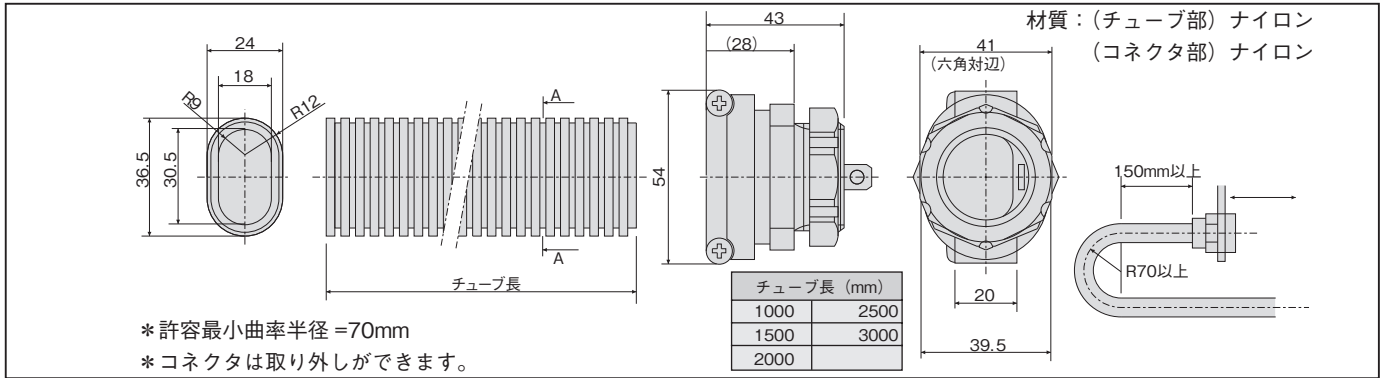
フレキシブルチューブ      サイズ      チューブ長      バージョン  
無記入

10 : 1000mm	20 : 2000mm
15 : 1500mm	25 : 2500mm
	30 : 3000mm



- \* 2個の専用コネクタと、ケーブルをチューブ入口で固定するためのクランプ及びバンドが付属します。
- \* チューブ断面は楕円形です。したがってチューブ・コネクタ間で回転させることはできません。
- \* チューブはカッターナイフで容易に切断できます。チューブの施工の際は、十分な曲率を持たせた配管としてください。
- \* 直交2軸での軸間用のフレキシブルチューブの長さは、1軸目のストロークの3倍が目安です。
- \* 第2軸目のスライダ部 (軸移動形の場合は先端部) への配管用については、敷設の形態に合わせ、適宜お選びください。

## [寸法図]



## [形式]

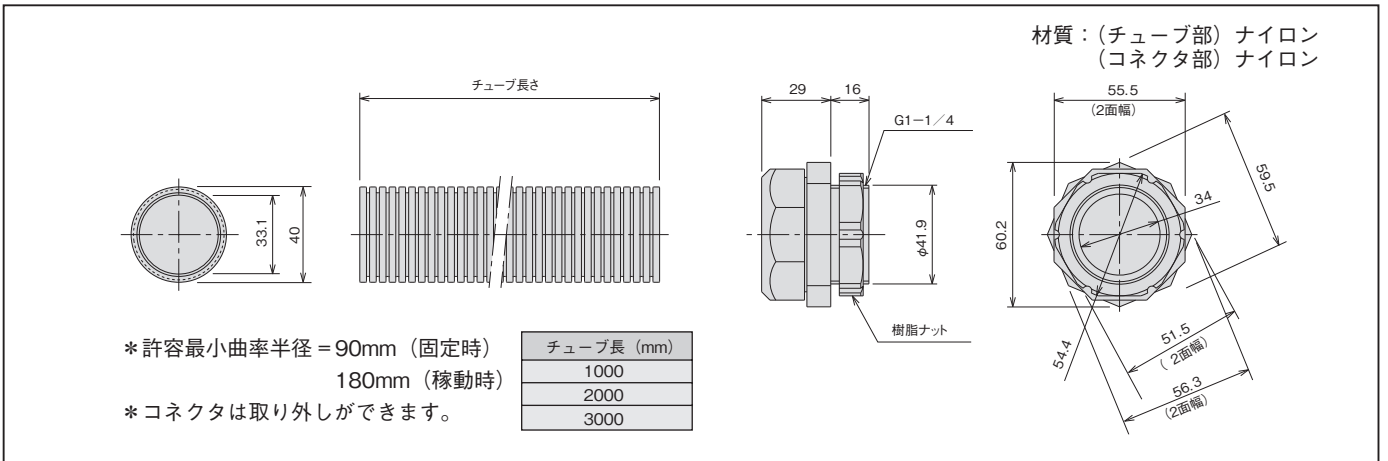
BA10 - FT - L 20

フレキシブルチューブ      サイズ      チューブ長      バージョン  
無記入

10 : 1000mm	20 : 2000mm
	30 : 3000mm

- \* 2個の専用コネクタが付属されます。
- \* チューブはカッターナイフで容易に切断できます。チューブの施工の際は、十分な曲率を持たせた配管としてください。
- \* 直交2軸での軸間用のフレキシブルチューブの長さは、1軸目のストロークの3倍が目安です。

## [寸法図]

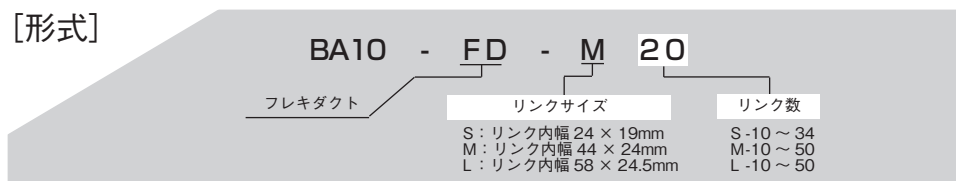


# フレキダクト

## [用途]

フレキダクトは可動部に供給するコントローラケーブルを渡すのに使用します。また、ユーザが取付けるツールリングの信号線や空圧配管類を通すこともできます。ダクト取付けには専用のCNボックス（別売）が必要です。

## [形式]



\* フレキダクトは中に通す配管、配線に対し余裕をもったサイズをお選びください。

\* リンク数の選定は、選定方法を参考に余裕をもった個数をお選びください。

## [1 - 2 軸間のフレキダクト選定方法]

①リンクサイズを決めます。

②フレキダクト全長 (L) を算出します。

③リンク数 (A) を算出します。

フレキダクト全長 (L) = 基本長さ (B) + X 軸ストローク (X)

リンク数 (A) = フレキダクト全長 (L) ÷ リンクのピッチ (C)

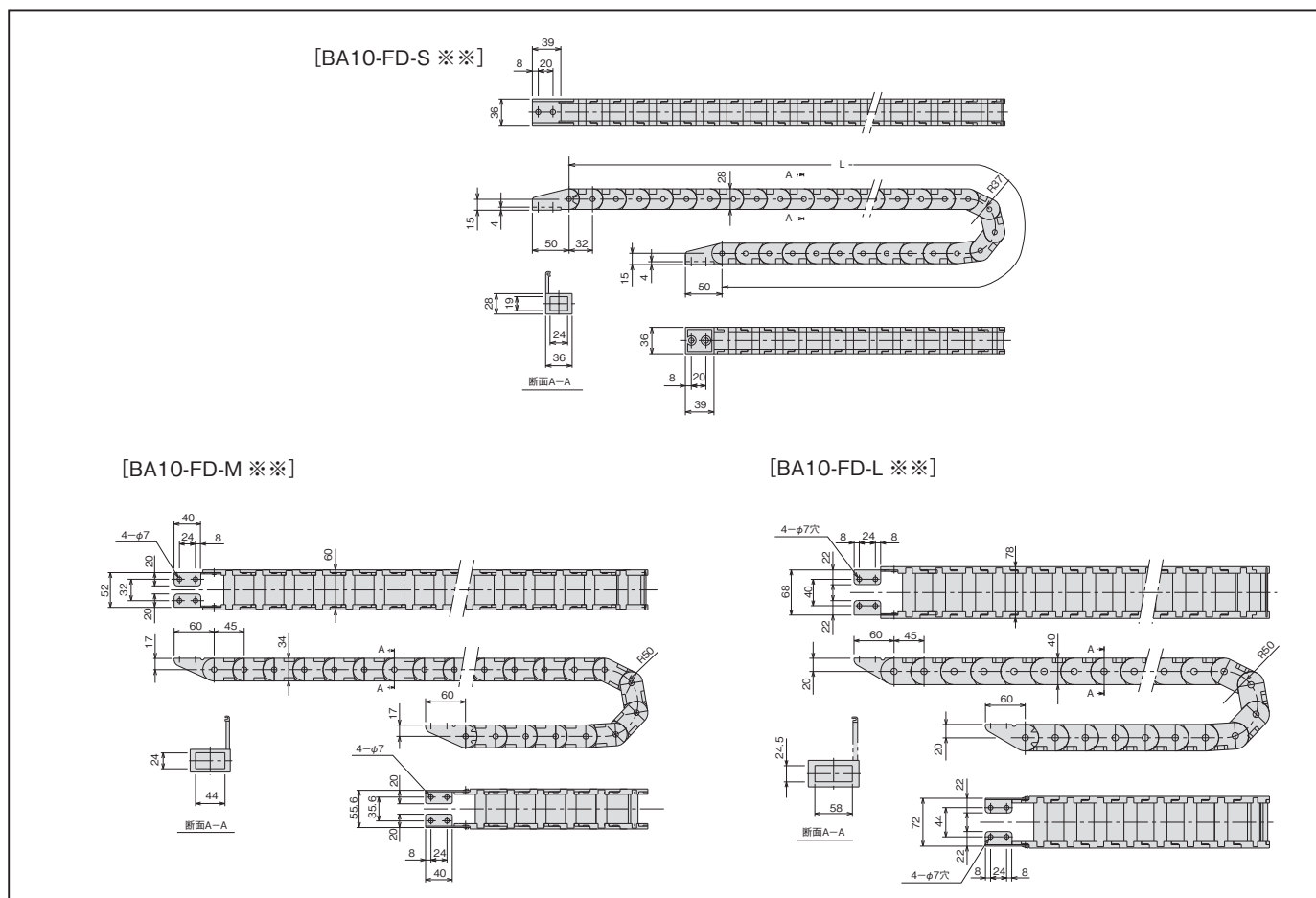
(注) リンク数の端数は切り上げます。

組合せ	1 軸目	2 軸目	リンクサイズ	基本長さ mm (B)
X - Y	BE30-ST	BE10-ST	M (L も使用可)	585
	BE30-UR/UL	BE10-UR/UL	M (L も使用可)	360
	BE50-ST	BE30-ST	L (M も使用可)	630
	BE50-UR/UL	BE30-ST	L (M も使用可)	540
X - Z	BE30-ST	BE10-ST	M (L も使用可)	630
	BE30-UR/UL	BE10-UR/UL	M (L も使用可)	360
	BE50-ST	BE30-ST	L (M も使用可)	765
	BE50-UR/UL	BE30-UR/UL	L (M も使用可)	675

リンクサイズ	ピッチ mm (C)
S	32
M	45
L	45

\* 代表的な組合せ例です。その他の組合せについては代理店、もしくは弊社営業にお問い合わせください。

## [寸法図]



# チューブトレイ

## [用途]

フレキシブルチューブを横配置（C）で使用する際に、フレキシブルチューブを支える受け皿（トレイ）です。  
 取付は軸本体側面にある4mmのT溝を使い固定します。  
 このトレイの効用は、フレキシブルチューブを支えるだけでなく、横方向への動きを防ぎます。

## [形式]

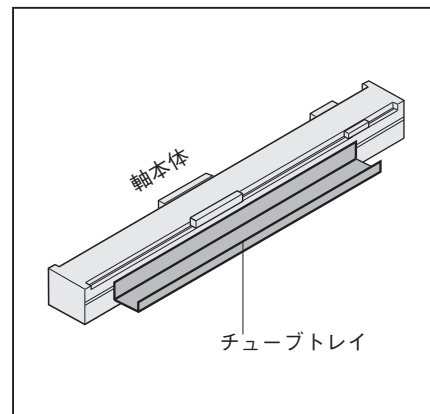
BA10 - TT - M 23

チューブトレイ

トレイ長さ

バージョン 無記入

23 : 230mm    A3 : 1030mm  
 43 : 430mm    C3 : 1230mm  
 63 : 630mm  
 83 : 830mm



## [寸法図]

材質：ステンレス

L (mm)	B	C
230	1	2
430	3	4
630	5	6
830	7	8
1030	9	10
1230	11	12

付属品：L形金具、取付ネジ

# フレキトレイ

## [用途]

フレキダクトを支える受け皿（トレイ）です。  
 取付は軸本体側面にある4mmのT溝を使い固定します。  
 このトレイの効用は、横方向への動きを防ぎます。

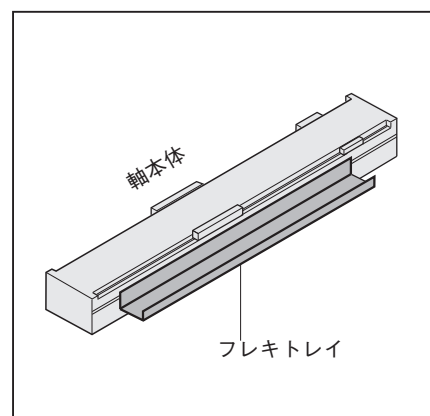
## [形式]

BA10 - TT - L 24

フレキトレイ

トレイ長さ

24 : 240mm    84 : 840mm  
 44 : 440mm    A4 : 1040mm  
 64 : 640mm



## [寸法図]

材質：ステンレス

L (mm)	A	B
240	2	1
440	3	2
640	4	3
840	5	4
1040	6	5

付属品：ボタンボルト  
六角ナット

# サポートガイド

## [用途]

Y軸先端サポート用のガイドレールです。Y軸先端に取付けることで、X軸にかかるモーメントを低減させ、また、Y軸のたわみ量も小さくなります。剛性が必要な作業や、Y軸が長いストローク必要な作業で、ご使用ください。

## [形式]

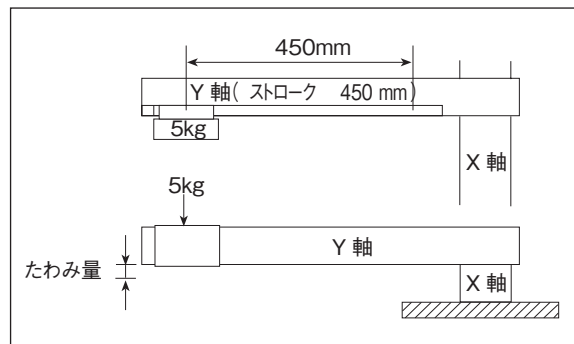
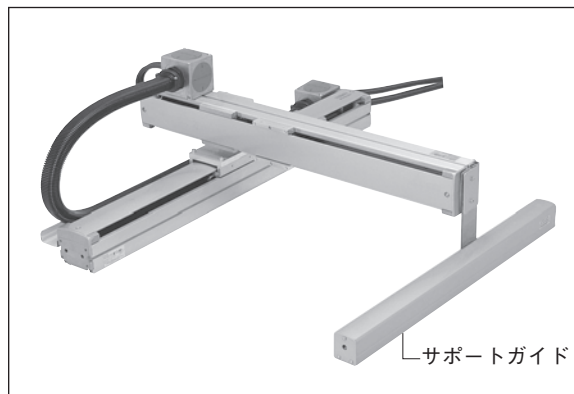
**BA 10 - SG - M 40**

組合わせ	X軸ストローク
10: BE10 (X軸) - BE10 (Y軸)	10 : 100mm
31: BE30 (X軸) - BE10 (Y軸)	FO : 1500mm
53: BE50 (X軸) - BE30 (Y軸)	

## ■ たわみ量 ■

右図の様にY軸スライダを先端位置にして、スライダに5kgの荷重を取付けた時のたわみ量。  
X軸: BE10E-ST-M、Y軸: BE10E-ST-S (450mmストローク) の場合

	たわみ量
サポートガイド無し	0.4mm
サポートガイド有り	0.07mm



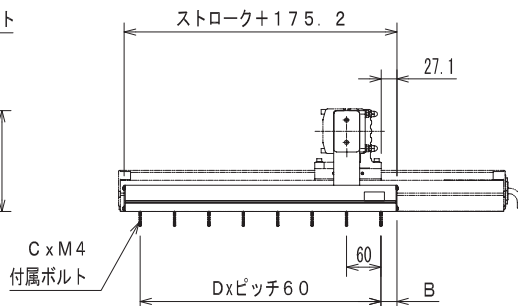
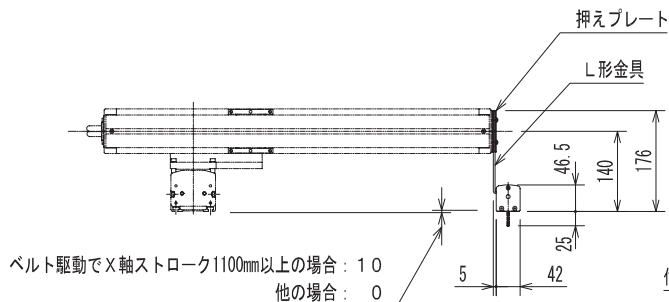
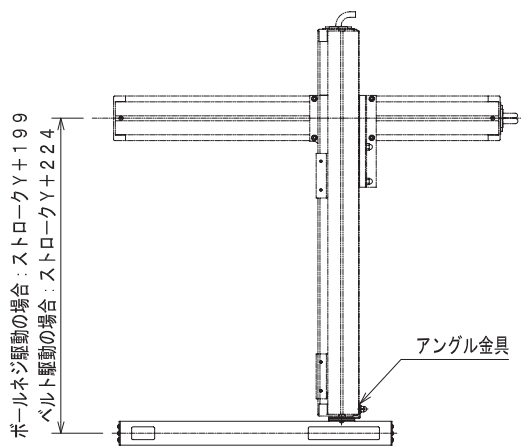
## [可搬質量]

X軸にかかるモーメントを低減できるため、組合せ可搬質量がアップできます。組合せた機種によって異なりますので、詳細は、代理店、もしくは弊社営業にお問い合わせ下さい。

## [外形寸法図]

### BA10-SG

X軸: BE10 □ - □□ -M □□ N- □□  
Y軸: BE10 □ - □□ -S □□ N- □□  
ボールネジ駆動、タイミングベルト駆動共通



ストローク X(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
B (mm)	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6
C (本数)	5	7	8	10	12	13	15	17	18	20	22	23	25	27	28
D	4	6	7	9	11	12	14	16	17	19	21	22	24	26	27

\* Cの数値は、固定用ボルトの付属本数です。

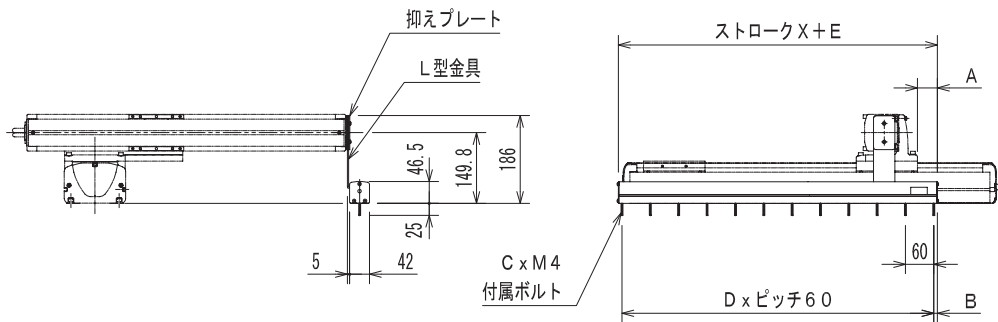
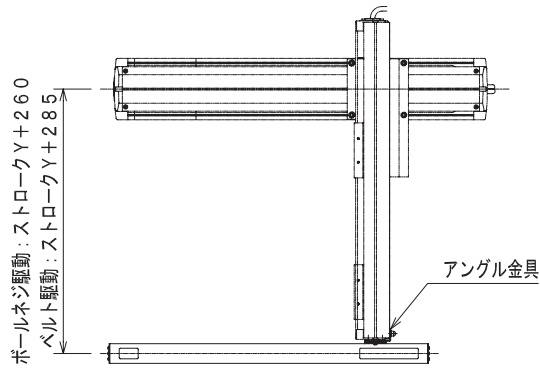
オプション品

## BA31-SG

X 軸：BE30 □ - □□ -M □□ N- □□

Y 軸：BE10 □ - □□ -M □□ N- □□

ボールネジ駆動、タイミングベルト駆動共通



ストローク X (mm)	100	200(150)	300(250)	400(350)	500(450)	600(550)	700(650)	800(750)	900(850)	1000(950)	1100(1050)	1200	1300	1400	1500
A (mm)	17.1 (42.1)														
B (mm)	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6
C (本数)	5	7	8	10	12	13	15	17	18	20	22	23	25	27	28
D	4	6	7	9	11	12	14	16	17	19	21	22	24	26	27
E (mm)	176 (226)														

\* ( ) 内数値は、X 軸が BE30E-ST タイプ (ボールネジ駆動) のみに適用

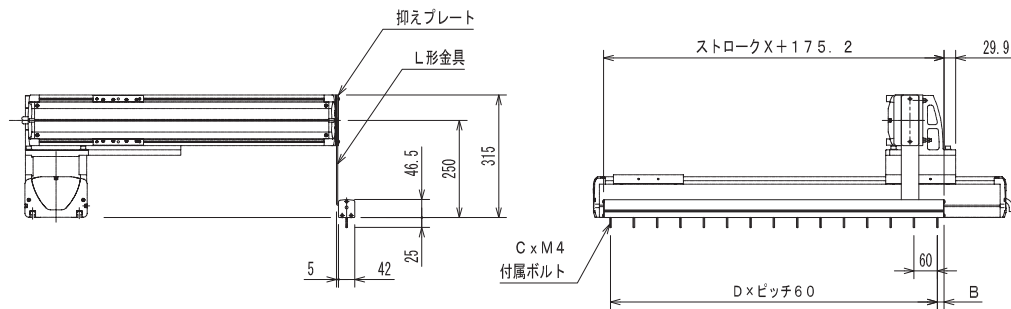
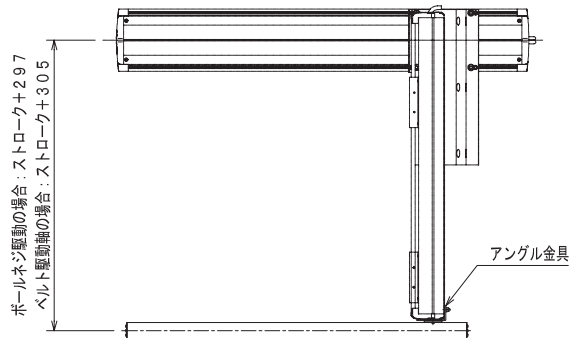
\* C の数値は、固定用ボルトの付属本数です。

## BA53-SG

X 軸：BE50 □ - □□ -M □□ N- □□

Y 軸：BE30 □ - □□ -M □□ N- □□

ボールネジ駆動、タイミングベルト駆動共通



ストローク X (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
B (mm)	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6	17.6	7.6	27.6
C (本数)	5	7	8	10	12	13	15	17	18	20	22	23	25	27	28
D	4	6	7	9	11	12	14	16	17	19	21	22	24	26	27

\* C の数値は、固定用ボルトの付属本数です。

# 原点変更センサ

## [用途]

軸スライダの原点復帰位置を、反モータ側や軸ストロークの途中に変更するための原点センサです。作業原点が反モータ側にある場合など、効率的な原点出しが行なえます。また、軸移動組合せでご使用の場合は、反モータ側を原点とするため、本品が必要です。

## [形式]

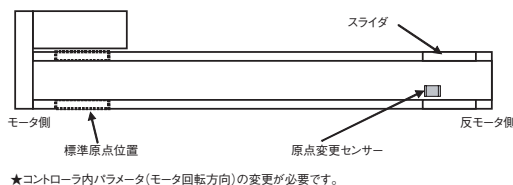
**HBS-BA 10**

適用軸

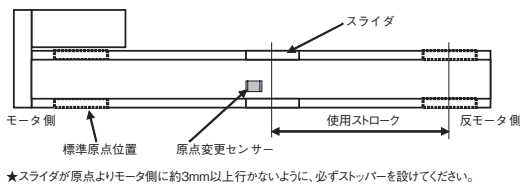
10 : ボールネジ駆動軸、高負荷仕様ベルト駆動軸 (ストローク1500mm以下)  
 20 : タイミングベルト駆動軸 (BE10, BE30, BE50 ストローク1500mm以下)  
 20L : タイミングベルト駆動軸 (BE10, BE30, BE50 ストローク2700mm以下)

\* 適応ストロークを超える機種に使用される場合は、代理店、もしくは弊社営業に、問い合わせ願います。

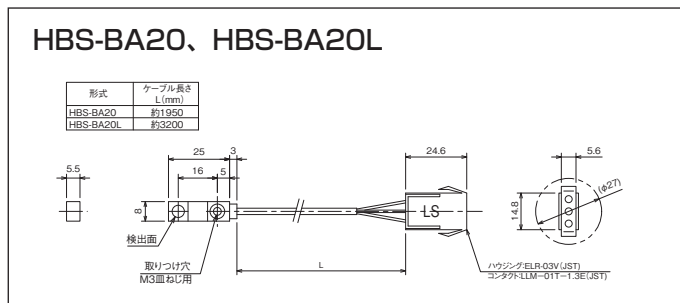
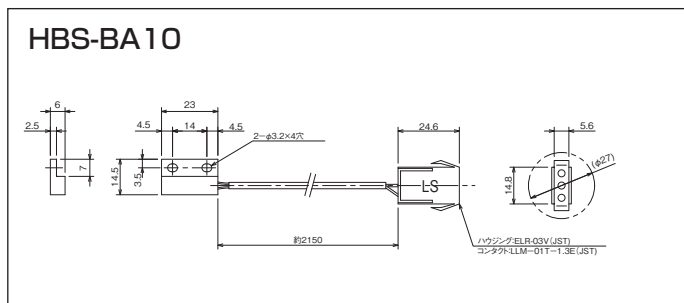
<反モータ側を原点とする場合>



<軸ストロークの途中を原点とする場合>



## [寸法図]



# スリーブコーン

## [用途]

フレキシブルチューブにユーザの配線や配管を通して使用する際、CNボックスの穴に取付け、配線や、配管類を固定するのに使用します。CNボックスへの取付けは、コントローラケーブル、フレキシブルチューブに使用する以外の穴を使います。ユーザ配線類とコントローラケーブルは、CNボックス内で合流や分岐をします。

## [形式]

**BA10 - SC - A 02**

スリーブコーン

バージョン 無記入

\*使用する配線類の径に合わせ、4段階に口径が変えられます。

## [寸法図]

材質：(本体) 軟質塩化ビニール (ネジ) ポリカーボネート (ナット) ナイロン

適合電線管径 (mm)	
1 段目	φ 9 ~ 11
2 段目	φ 11 ~ 14
3 段目	φ 14 ~ 17
4 段目	φ 17 ~ 19

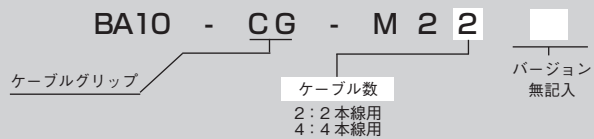
オプション品

# ケーブルグリップ

## [用途]

軸本体や、CNボックスの入口部において、コントローラケーブルが抜けたり、チューブ内での移動を防止するために使用します。本品はコントローラケーブルを固定するためのものです。ユーザのケーブル固定にはスリーブコーンをお使いください。ケーブルグリップには単軸分2本線用と、2軸分が通せる4本線用があります。

## [形式]

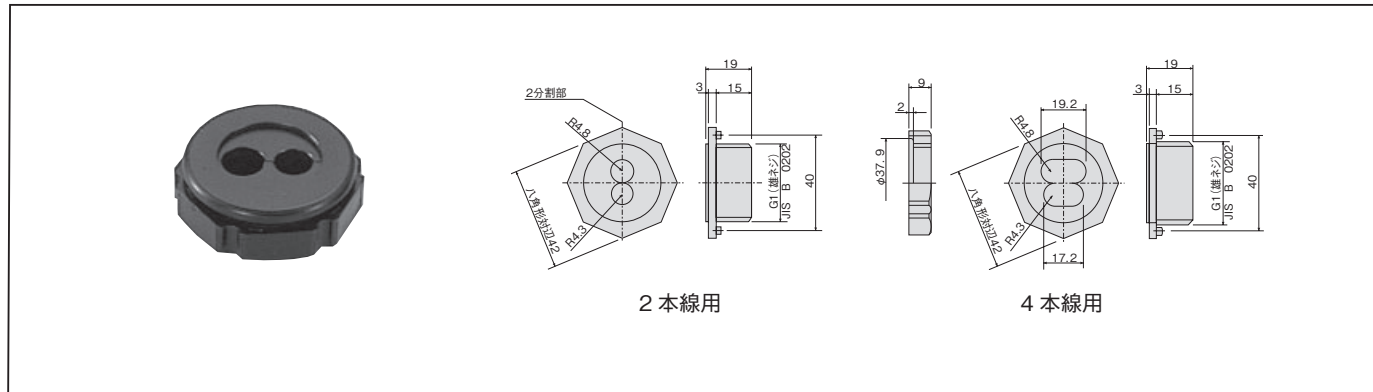


\*コントローラケーブルを通し易くするため、2つ割りにできます。

\*コントローラケーブルに2本線用が1個、CNボックスに2本線用が2個付属しています。

## [寸法図]

材質：ナイロン





# 制御系部品

## コントローラ

マスターユニット	164
スレーブユニット	171
BAC 軸用スレーブユニット	176
拡張入出力ユニット	178
CC - Link ユニット	180
DeviceNet ユニット	183
回生放電ユニット	186
ティーチングペンダント	191
リンクケーブル	191
入出力ケーブル	192
パソコンソフト	193
通信ケーブル	194
エンコーダバックアップ用リチウムバッテリー	195

# マスターユニット

- \*単軸仕様から4軸仕様時のマスターユニットとして使用します。1軸分のドライバ基板も内蔵しています。  
プログラムは、従来からのコンポアーム言語を使用し、簡単教示が行なえます。
- \*供給電源は、生産のグローバル化に対処できるマルチ電源（AC100V～115V、200V～230V）を採用しています。  
（注. CA25-M40、CA25-M80は、AC200V～230V電源のみとなります）
- \*入出力信号は、NPNタイプ又はPNPタイプを選択できます。
- \*シーケンシャルモードにて、最大4タスク可能なマルチタスク機能（制御軸数：4タスク）も装備していますので、複数の仕事を同時に行なうことが可能です。
- \*ティーチングペンダントは、TPH-4Cを使用します。

## [形式]

CA 25 - M   -   C

モータ容量

10 : 50～200W  
40 : 400W  
80 : 750W

I/Oタイプ選択

N : NPN 入出力  
P : PNP 入出力

拡張I/Fユニット

X : なし  
C : CC - Link ユニット  
D : DeviceNet ユニット  
B : 拡張入出力ユニット  
(NPN、PNP 入出力共通)



CA25 - M10 - ※ XC



CA25 - M40 - ※ XC  
CA25 - M80 - ※ XC

### 対応する軸タイプ

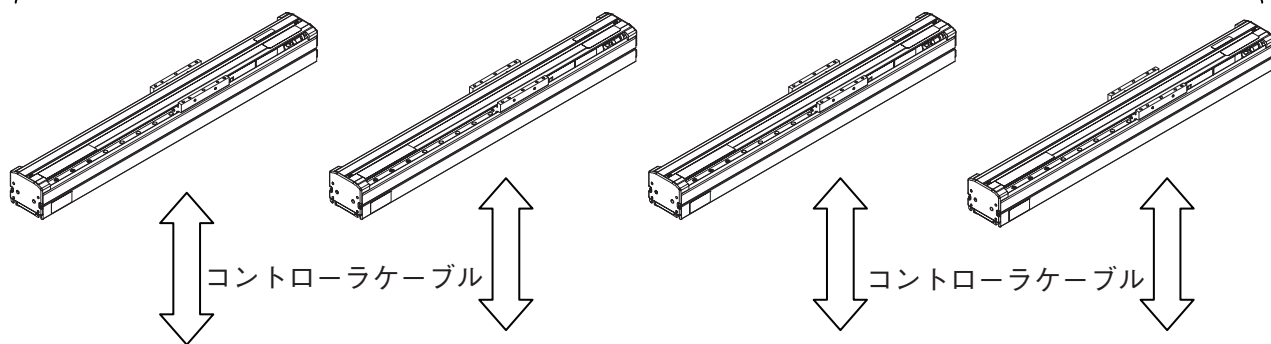
CA25-M10 : BET3D、BET4D、BET5D、BET5E、BET7D、BE10E、BE10F、BE30E、BE30F、BE50F

CA25-M40 : BE50G、BE60G

CA25-M80 : BE60J

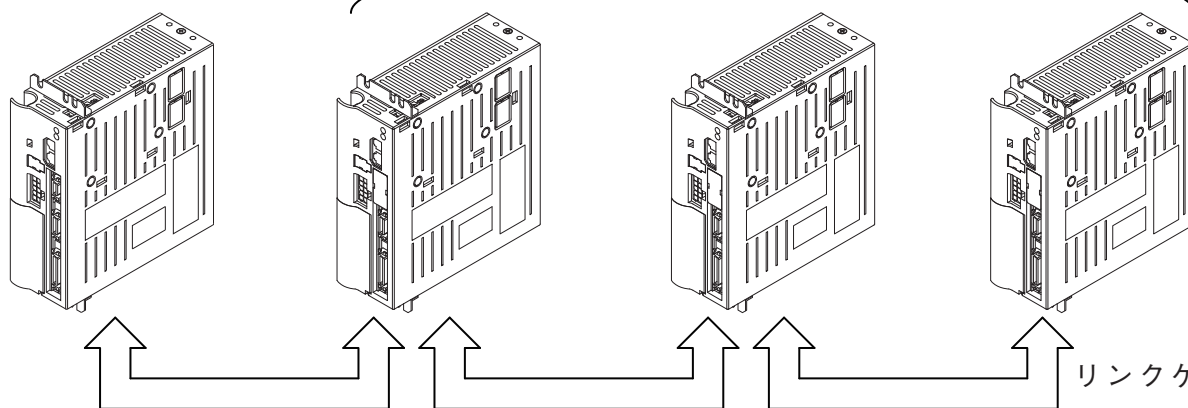
[システム構成]

BAⅢシリーズ軸 最大4軸まで



マスターユニット

スレーブユニット 最大3台まで



☆通信ケーブル  
PCBL-31

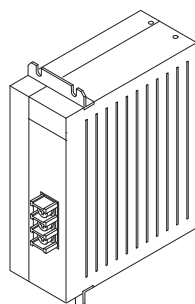
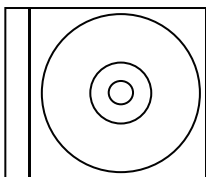
マスター、スレーブの  
両ユニットに接続可能



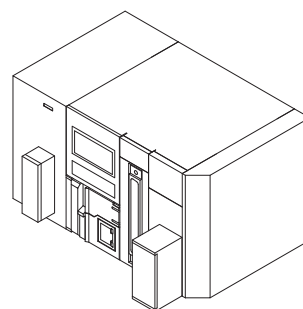
\*ホストコンピュータ

☆ティーチングペンダント  
TPH-4C

☆PCソフトウェア SF-98D  
(Windows用 CD-ROM)



☆回生放電ユニット  
ABSU-2000 / ABSU-4000 / ABSU-8000



\*シーケンサ等

☆オプション  
\*お客様にてご用意ください

[マスターユニット仕様]

適用ロボット		コンポアーム BA III シリーズ				
コントローラ形式	CA25-M10			CA25-M40 ※ 1	CA25-M80 ※ 2	
制御軸数	1 軸 または スレーブユニット接続で 2 ～ 4 軸同時制御可					
モーター容量 ※ 3	50W	100W	200W	400W	750W	
駆動方式	AC サーボモータ					
制御方式	PTP、CP、セミクローズドループ制御					
教示方式	リモートティーチング、ダイレクトティーチングまたは MDI					
速度設定	10 段階 (可変)					
加速度設定	20 段階 (可変)					
動作モード	シーケンシャル、パレタイジング、外部ポイント指定					
運転方式	ステップ、連続、単動					
CPU 形式	32 ビット RISC CPU					
原点センサ入力	有り					
回生機能	有り (ABSU-2000 取り付け)		有り (ABSU-4000 取り付け)	有り (ABSU-8000 取り付け)		
ダイナミックブレーキ機能	無し					
自己診断機能	ウォッチドックタイマによる CPU 異常、メモリ異常、ドライバ異常、 電源電圧異常、プログラム異常、他					
プログラム数	シーケンシャル 16、パレタイジング 16					
プログラム ステップ数	最大 2500 ステップ + 座標テーブル 999 (全タスク計)					
記憶方式	FRAM					
カウンタ数	99					
タイマ数	9					
異常表示	異常表示灯点灯 (前面パネル)、ティーチングペンダント					
外部 入出力	システム入力	24V 7mA 4 点				
	汎用入力	24V 7mA 4 点 ※ 4				
	システム出力	24V 最大 100mA 4 点				
	汎用出力	24V 最大 100mA 4 点 ※ 4				
通信機能	ティーチングペンダント用 又は パソコン通信用 × 1 チャンネル (RS-232C)					
電 源	AC100V ～ 115V, AC200V ～ 230V, ± 10% 50/60Hz (100V 系, 200V 系は端子台の VOLTAGE SELECT 端子のショー トバーにより切り替え)			AC200V ～ 230V, ± 10% 50/60Hz		
電源容量 (1 軸当り)	140VA	210VA	600VA	1.2kVA	1.6kVA	
周囲 条件	使用温度範囲	0 ～ 40°C				
	使用湿度範囲	30% ～ 90% RH (結露なきこと)				
	保存温度範囲	-20 ～ 70°C				
	保存湿度範囲	30% ～ 90% RH (結露なきこと)				
	環 境	屋内 (直射日光があたらないこと) 海拔 1000m 以下 チリ、埃、腐食性ガス、引火性ガスがないこと				
	振 動	9.8m / s <sup>2</sup> 以下				
寸 法	55 (W) × 160 (H) × 150 (D) (取付金具含まず)			85 (W) × 160 (H) × 150 (D) (取付金具含まず)		
質 量	0.92kg			1.58kg		

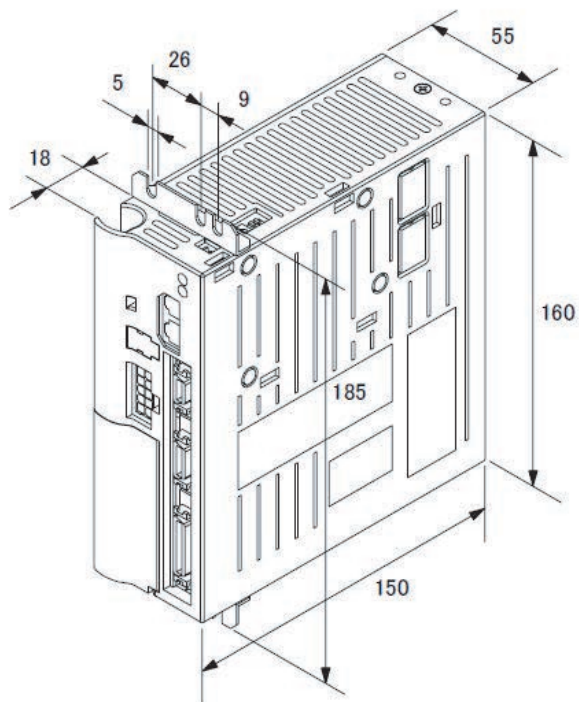
**注意**

- (※ 1) CA25-M40 を使用する場合は、必ず回生放電ユニット ABSU-4000 を使用してください。
- (※ 2) CA25-M80 を使用する場合は、必ず回生放電ユニット ABSU-8000 を使用してください。
- (※ 3) 適用モーター容量は、コントローラ前面パネルの形式で判別してください。  
容量の異なったモーターとの接続は、モーターの焼損等の原因になりますので行わないでください。
- (※ 4) 汎用入出力はモード設定により各種システム入出力信号として使用する事ができます。

[寸法図]

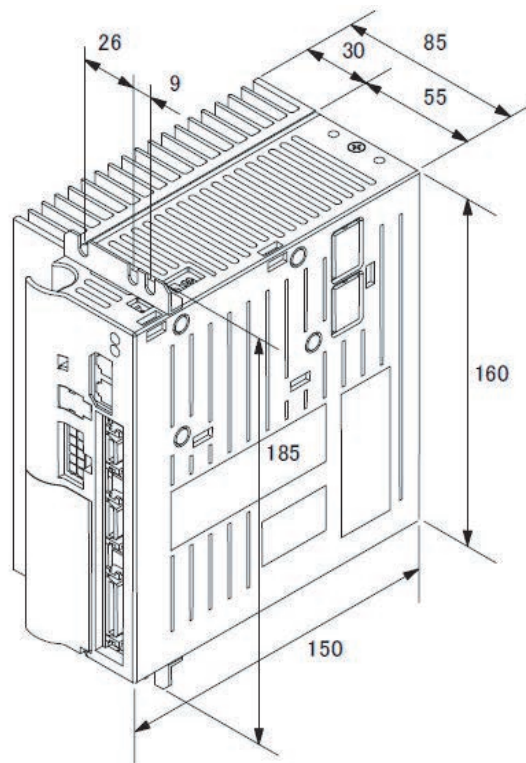
オプションユニット無

コントローラ形式 CA25 - M10 - ※ XC



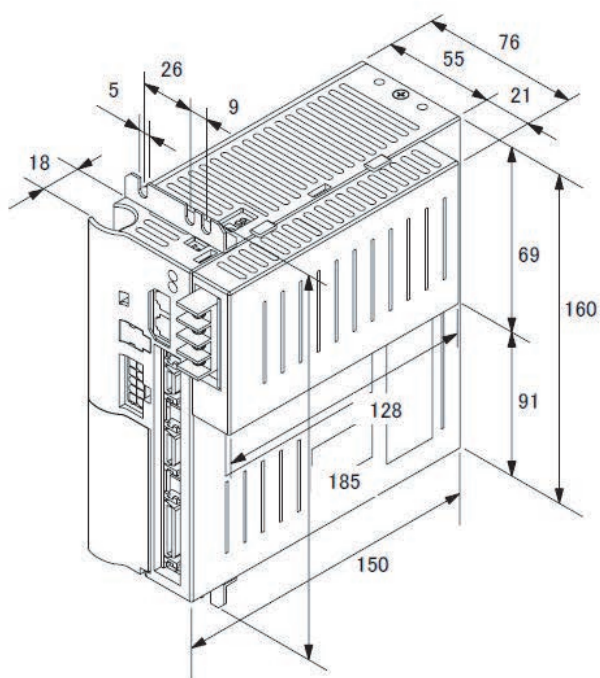
CA25 - M40 - ※ XC

CA25 - M80 - ※ XC



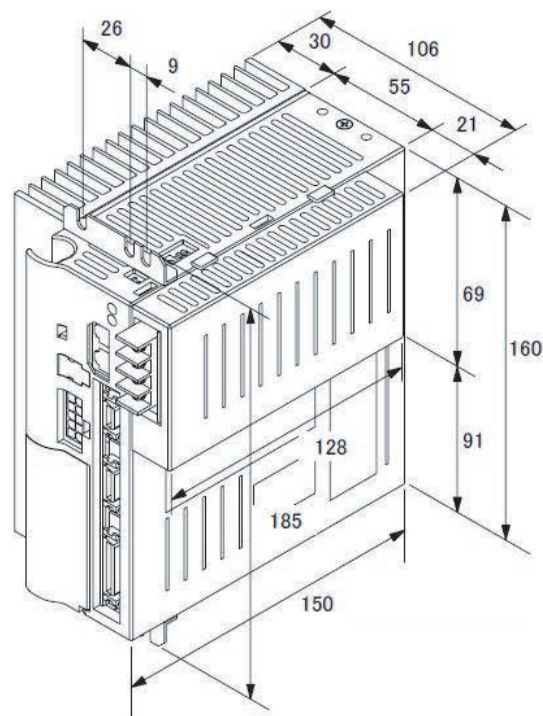
オプションユニット有

CA25 - M10 - ※※ C



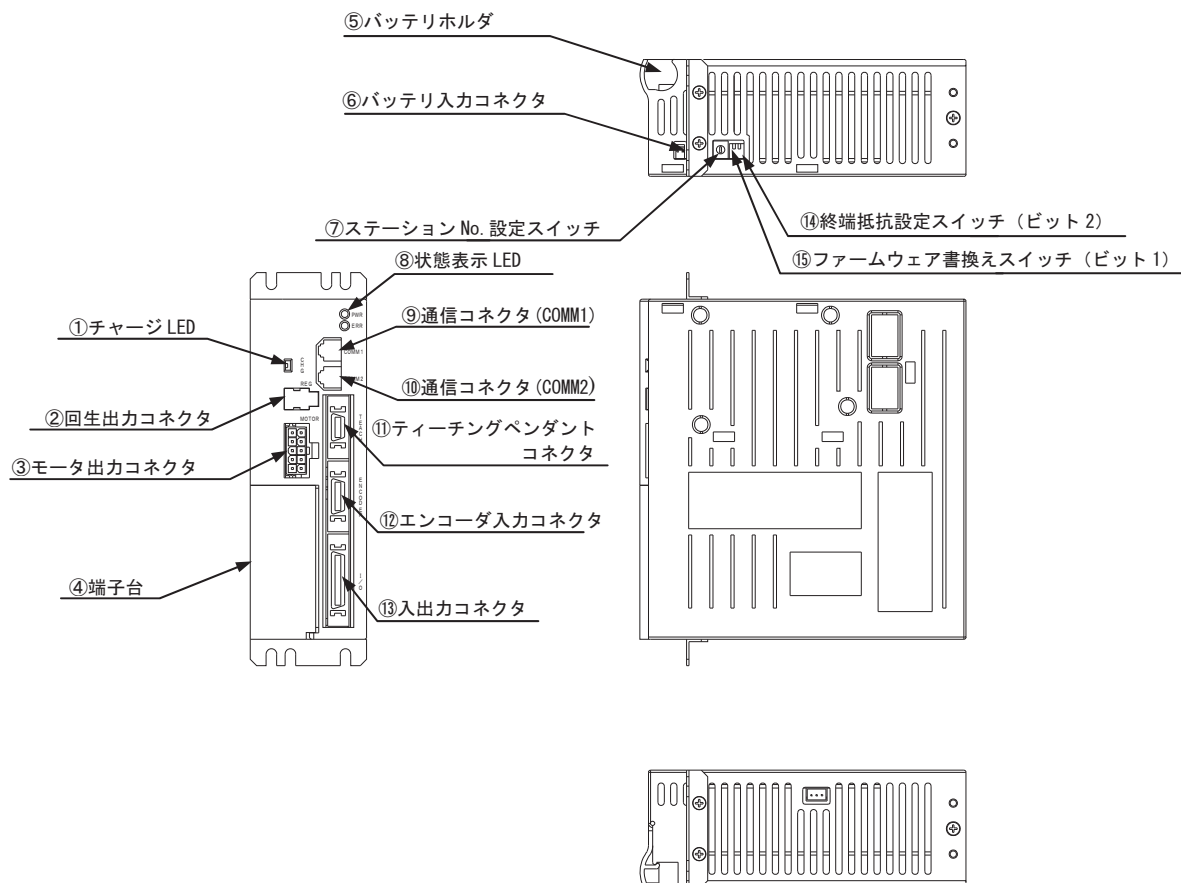
CA25 - M40 - ※※ C

CA25 - M80 - ※※ C



コントローラ

## [各部の名称・機能]



### 注意

上図は CA25-M10 です。CA25-S10 には「⑪ティーチングペンダントコネクタ」はありません。めくら板になっています。

- ① チャージ LED  
主回路平滑コンデンサの電圧残留状態を表示します。
- ② 回生出力コネクタ  
回生放電ユニット（オプション）を接続するコネクタです。
- ③ モータ出力コネクタ  
コントローラケーブルのうちモータケーブルを接続するコネクタです。
- ④ 端子台  
電源入力端子、電源電圧切り替え端子、FG（フレームグランド）及び LG（ライングランド）端子を設けてあります。
- ⑤ バッテリホルダ  
エンコーダバックアップ用リチウムバッテリーを格納します。
- ⑥ バッテリ入力コネクタ  
バッテリーハーネスを接続するコネクタです。
- ⑦ ステーション No. 設定スイッチ  
スレーブユニットを接続し複数軸の制御をする時の各スレーブユニットのステーション No. を設定するスイッチです。マスターユニットは“0”を設定します。
- ⑧ 状態表示 LED  
コントローラの状態を表示する LED で、電源 ON で緑色に点灯、エラー発生時に赤色の点灯、その他の現象時に点滅します。
- ⑨ 通信コネクタ (COMM1)  
上位コントローラからのリンクケーブルを接続するコネクタです。
- ⑩ 通信コネクタ (COMM2)  
下位コントローラへのリンクケーブルを接続するコネクタです。
- ⑪ ティーチングペンダントコネクタ（マスターユニットのみ）  
ティーチングペンダントまたはパソコン通信用ケーブルを接続するコネクタです。スレーブユニットはめくら板になっています。
- ⑫ エンコーダ入力コネクタ  
コントローラケーブルのうちエンコーダケーブルを接続するコネクタです。
- ⑬ 入出力コネクタ  
外部制御機器（シーケンサ等）を接続します。
- ⑭ 終端抵抗設定スイッチ（ビット 2）  
スレーブユニット接続時の通信用終端抵抗を設定する為のスイッチです。
- ⑮ ファームウェア書換えスイッチ（ビット 1）  
コントローラのファームウェアを書換える為のスイッチです。通常は OFF にしてください。ON にすると立ち上がりません。

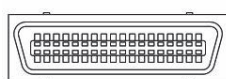
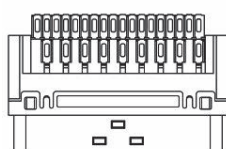
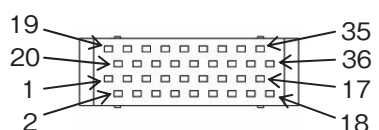


[マスターユニット入出力ピン番号と信号]

コントローラ形式 CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80

ピン番号	I/O	信号名	内容	
			NPN 入出力仕様	PNP 入出力仕様
1	—	+COM1	+ COM1	— COM5
2	OUT	OUT1	汎用出力ポート 1—1	←
3	OUT	OUT2	〃 1—2	←
4	OUT	OUT3	〃 1—3	←
5	OUT	OUT4	〃 1—4	←
6	—	-COM1	— COM1 (※ 1)	+ COM5 (※ 1)
7	OUT	EMONO	非常停止出力 (NO)	←
8	OUT	EMOCOM	非常停止出力 (COM)	←
9	OUT	EMONC	非常停止出力 (NC)	←
10	—	N.C	N. C	←
11	OUT	OUT5	運転中出力	←
12	OUT	OUT6	異常出力	←
13	OUT	OUT7	位置決め完了出力	←
14	OUT	OUT8	原点復帰完了出力	←
15	—	N.C	N. C	←
16	—	N.C	N. C	←
17	—	-COM2	— COM2 (※ 1)	+ COM6 (※ 1)
18	—	N.C	N. C	←
19	—	COM3	COM3 (※ 2)	←
20	IN	IN1	汎用入力ポート 1—1	←
21	IN	IN2	〃 1—2	←
22	IN	IN3	〃 1—3	←
23	IN	IN4	〃 1—4	←
24	—	N.C	N. C	←
25	IN	EMIN+	非常停止入力 (+)	←
26	IN	EMIN-	非常停止入力 (-)	←
27	—	COM4	COM4 (※ 2)	←
28	IN	IN5	原点復帰入力	←
29	IN	IN6	スタート入力	←
30	IN	IN7	ストップ入力	←
31	IN	IN8	リセット入力	←
32	—	N.C	N. C	←
33	—	N.C	N. C	←
34	—	N.C	N. C	←
35	—	N.C	N. C	←
36	—	N.C	N. C	←

**注意** (※ 1) 6 番ピンと 17 番ピンは内部で接続されています。  
 (※ 2) 19 番ピンと 27 番ピンは内部で接続されていません。



付属のコネクタをご利用ください。

- ケーブル側コネクタ型番
  - プラグ 54306-3619 (MOLEX)
  - シェルキット 54331-0361 (MOLEX)
- パネル側コネクタ型番
  - リセプタクル 52986-3621 (MOLEX)

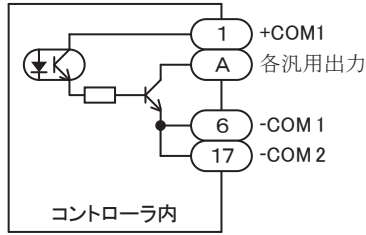
適合線サイズ : AWG24 (0.22mm<sup>2</sup>)



# [マスターユニット入出力仕様]

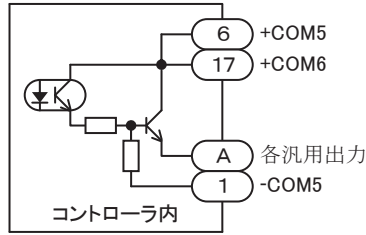
コントローラ形式 CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80

汎用出力回路 (NPN出力)



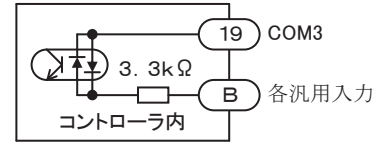
- 1) A: OUT1 - OUT4
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 100mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) オープンコレクタ出力

汎用出力回路 (PNP出力)



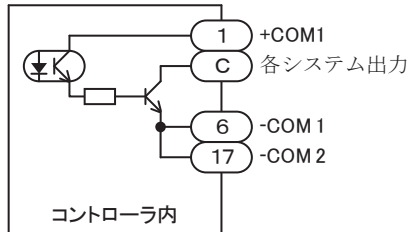
- 1) A: OUT1 - OUT4
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 100mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) エミッタフォロウ出力

汎用入力回路 (NPN、PNP入力共通)



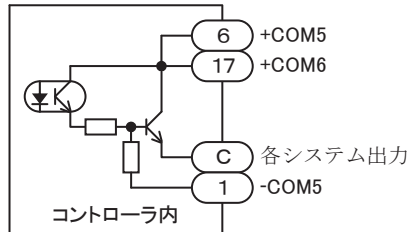
- 1) B: IN1 - IN4
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 7mA
- 4) フォトカプラ絶縁

システム出力回路 (NPN出力)



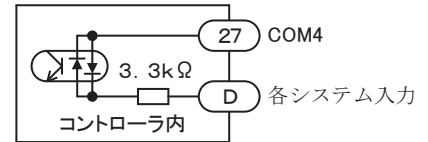
- 1) C: OUT5 - OUT8
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 100mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) オープンコレクタ出力

システム出力回路 (PNP出力)



- 1) C: OUT5 - OUT8
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 100mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) エミッタフォロウ出力

システム入力回路 (NPN、PNP入力共通)



- 1) D: IN5 - IN8
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 7mA
- 4) フォトカプラ絶縁

## 注意

- 出力回路の方式はNPN出力仕様とPNP出力仕様の2種類あり、コントローラの形式が異なります。
- 入力回路の方式はNPN入力仕様とPNP入力仕様共通です。
- 本機には入出力電源出力(DC24V)はありません。外部より供給してください。
- 汎用入出力はモード設定により各種機能の入出力信号として使用する事ができます。

# スレーブユニット

- \* マスターユニットを制御する際の補器として使用します。
- \* 本ユニットは、1 軸分駆動用のドライバが内蔵されています。
- \* 入出力信号は、NPN タイプ又は PNP タイプを選択できます。
- \* 供給電源は、生産のグローバル化に対処できるマルチ電源（AC100V～115V、AC200V～230V）を採用しています。  
（注：CA25-S40、CA25-S80 は、AC200V～230V 電源のみとなります）

## [形式]

CA 25 - S   -  X X

モータ容量

10 : 50～200W  
40 : 400W  
80 : 750W

I/Oタイプ選択

N : NPN 入出力  
P : PNP 入出力



CA25 - S10 - ※ XX



CA25 - S40 - ※ XX  
CA25 - S80 - ※ XX

### 対応する軸タイプ

CA25-S10 : BET3D、BET4D、BET5D、BET5E、BET7D、BE10E、BE10F、BE30E、BE30F、BE50F

CA25-S40 : BE50G、BE60G

CA25-S80 : BE60J

[スレーブユニット仕様]

適用ロボット	コンポアーム BA III シリーズ				
コントローラ形式	CA25-S10		CA25-S40 ※ 1	CA25-S80 ※ 2	
制御軸数	1 軸 (マスターユニットと接続による)				
モーター容量※3	50W	100W	200W	400W	750W
駆動方式	AC サーボモータ				
原点センサ入力	有り				
回生機能	有り (ABSU-2000 取り付け)		有り (ABSU-4000 取り付け)	有り (ABSU-8000 取り付け)	
ダイナミックブレーキ機能	無し				
自己診断機能	ドライバ異常、電源電圧異常、他				
異常表示	異常表示灯点灯 (前面パネル)、ティーチングペンダント (マスターユニットに接続)				
外部入出力	汎用入力	24V 7mA 8点			
	汎用出力	24V 100mA 8点			
電源	AC100V ~ 115V, AC200V ~ 230V, ± 10% 50 / 60Hz (100V系, 200V系は端子台の VOLTAGE SELECT 端子のショータバーにより切り替え)			AC200V ~ 230V, ± 10% 50 / 60Hz	
電源容量 (1軸当り)	140VA	210VA	600VA	1.2kVA	1.6kVA
周囲条件	使用温度範囲	0 ~ 40℃			
	使用湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)			
	保存温度範囲	-20 ~ 70℃			
	保存湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)			
	環境	屋内 (直射日光があたらないこと) 海拔 1000m 以下 チリ、埃、腐食性ガス、引火性ガスないこと			
	振動	9.8m / s <sup>2</sup> 以下			
寸法	55 (W) × 160 (H) × 150 (D) (取付金具含まず)			85 (W) × 160 (H) × 150 (D) (取付金具含まず)	
質量	0.92kg			1.58kg	

**注意**

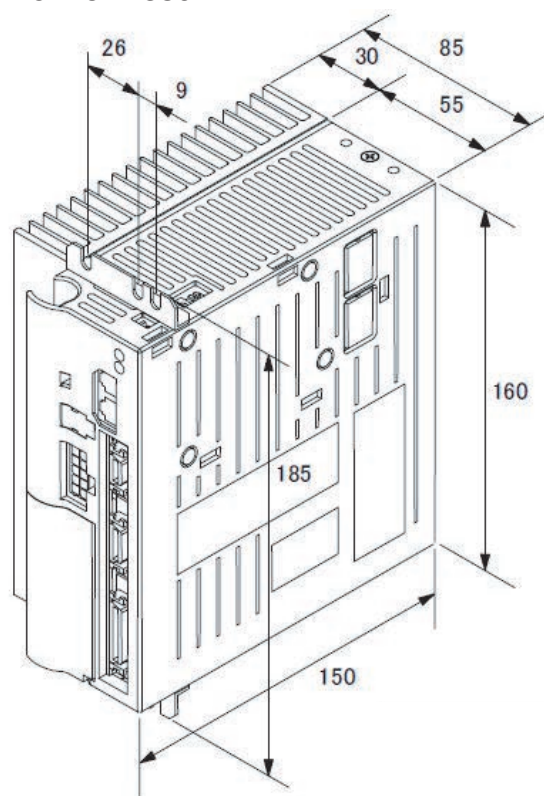
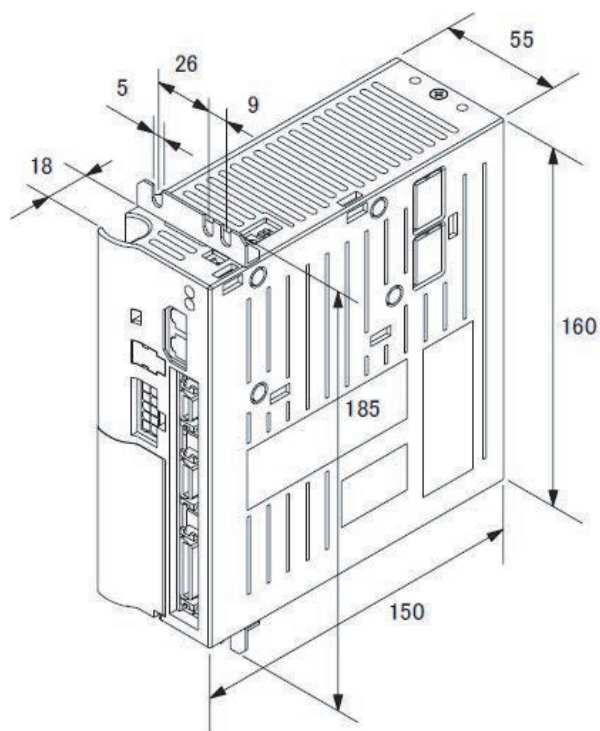
- (※ 1) CA25-S40 を使用する場合は、必ず回生放電ユニット ABSU-4000 を使用してください。
- (※ 2) CA25-S80 を使用する場合は、必ず回生放電ユニット ABSU-8000 を使用してください。
- (※ 3) 適用モーター容量は、コントローラ前面パネルの形式で判別してください。  
容量の異なったモーターとの接続は、モーターの焼損等の原因になりますので行わないでください。

[寸法図]

コントローラ形式 CA25 - S10 - ※ XX

CA25 - S40 - ※ XX

CA25 - S80 - ※ XX



[各部の名称・機能]

各部の名称・機能は168ページのマスターユニットの項目をご参照ください。

# [スレーブユニット入出力ピン番号と信号]

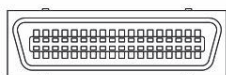
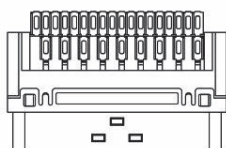
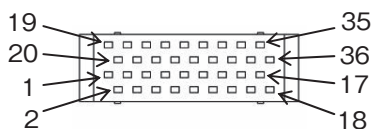
コントローラ形式 CA25-S10、CA25-S40、CA25-S80

ピン番号	I/O	信号名	内 容	
			NPN 入出力仕様	PNP 入出力仕様
1	—	+COM1	+ COM1	— COM5
2	OUT	OUT1	汎用出力ポート 1—1	←
3	OUT	OUT2	〃 1—2	←
4	OUT	OUT3	〃 1—3	←
5	OUT	OUT4	〃 1—4	←
6	—	-COM1	— COM1 (※ 1)	+ COM5 (※ 1)
7	—	N.C	N. C	←
8	—	N.C	N. C	←
9	—	N.C	N. C	←
10	—	N.C	N. C	←
11	OUT	OUT5	汎用出力ポート 1—5	←
12	OUT	OUT6	〃 1—6	←
13	OUT	OUT7	〃 1—7	←
14	OUT	OUT8	〃 1—8	←
15	—	N.C	N. C	←
16	—	N.C	N. C	←
17	—	-COM2	— COM2 (※ 1)	+ COM6 (※ 1)
18	—	N.C	N. C	←
19	—	COM3	COM3 (※ 2)	←
20	IN	IN1	汎用入力ポート 1—1	←
21	IN	IN2	〃 1—2	←
22	IN	IN3	〃 1—3	←
23	IN	IN4	〃 1—4	←
24	—	N.C	N. C	←
25	—	N.C	N. C	←
26	—	N.C	N. C	←
27	—	COM4	COM4 (※ 2)	←
28	IN	IN5	汎用入力ポート 1—5	←
29	IN	IN6	〃 1—6	←
30	IN	IN7	〃 1—7	←
31	IN	IN8	〃 1—8	←
32	—	N.C	N. C	←
33	—	N.C	N. C	←
34	—	N.C	N. C	←
35	—	N.C	N. C	←
36	—	N.C	N. C	←

N. C : No Connection

## 注意

- (※ 1) 6 番ピンと 17 番ピンは内部で接続されています。
- (※ 2) 19 番ピンと 27 番ピンは内部で接続されていません。



付属のコネクタをご利用ください。

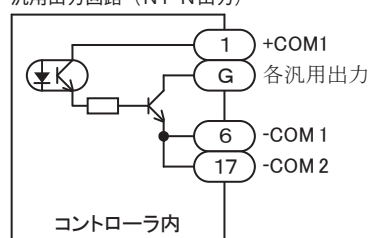
- ケーブル側コネクタ型番
  - プラグ 54306-3619 (MOLEX)
  - シェルキット 54331-0361 (MOLEX)
- パネル側コネクタ型番
  - リセプタクル 52986-3621 (MOLEX)

適合線サイズ : AWG24 (0.22mm<sup>2</sup>)

[スレーブユニット入出力仕様]

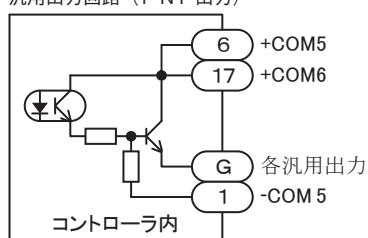
コントローラ形式 CA25-S10、CA25-S40、CA25-S80

汎用出力回路 (NPN出力)



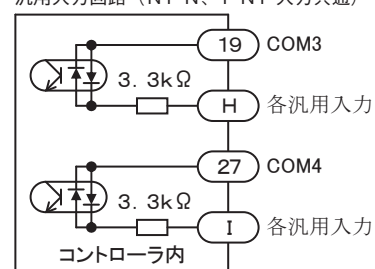
- 1) G: OUT1 - OUT8
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 100mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) オープンコレクタ出力

汎用出力回路 (PNP出力)



- 1) G: OUT1 - OUT8
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 100mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) エミッタフォロウ出力

汎用入力回路 (NPN、PNP入力共通)



- 1) H: IN1 - IN4    I: IN5 - IN8
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 7mA
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) 19番ピンと27番ピンは内部で接続されていません。

注意

- 出力回路の方式はNPN出力仕様とPNP出力仕様の2種類あり、コントローラの形式が異なります。
- 入力回路の方式はNPN入力仕様とPNP入力仕様共通です。
- 本機には入出力電源出力 (DC24V) はありません。外部より供給してください。
- 汎用入出力はモード設定により各種機能の入出力信号として使用する事ができます。

# BAC 軸用スレーブユニット

- \* マスターユニットを制御する際の補器として使用します。
- \* 本ユニットは、BAC 軸 1 軸分駆動用のドライバが内蔵されています。
- \* 供給電源は、DC24V を供給します。

[形式]

CA01 - S05



CA01 - S05

コントローラ形式：CA01-S05

対応する軸タイプ：BAC3D、BAC4D、BAC5D、BAC7D

軸仕様については、コンポアーム BA - C シリーズのカタログを参照ください。



[BAC 軸用スレーブユニット仕様]

項目	内容	
適用ロボット	コンポアーム BA-C シリーズ	
コントローラ形式	CA01-S05	
制御軸数	1 軸 (マスターユニットと接続による)	
モータ容量	50W	
駆動方式	AC サーボモータ	
異常表示	異常表示灯点灯 (前面パネル) ティーチングペンダント (マスターユニットに接続)	
原点センサ入力	有り	
回生機能	有り (CAR - 0500 または CAR - UN50 取付け)	
ダイナミックブレーキ機能	無し	
メカブレーキ駆動出力	DC24V-0.4A 以下 (無励磁作動型保持ブレーキ用) ブレーキ解除スイッチ (SW1) による強制解除可能	
保護機能	ハードエラー	センサ異常、駆動電源異常、不揮発性メモリ異常 他
	ソフトエラー	過速度、過負荷、位置偏差過大 他
	ワーニング	バッテリー電圧低下
状態表示	電源 ON で緑色に点灯し、エラー発生時に赤色の点灯	
外部入出力	無し	
電 源	制御電源電圧	DC24V ± 10%
	駆動電源電圧	DC24V ± 10%
電源容量 (1 軸当り)	制御電源容量	0.25A
	駆動電源容量	軸形式による 定格 3A (最大 9A)
周囲条件	使用温度範囲	0 ~ 40°C
	使用湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)
	保存温度範囲	-20 ~ 70°C
	保存湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)
	環境	屋内 (直射日光が当たらないこと) 海拔 1000m 以下 チリ、埃、腐食性ガス、引火性ガスないこと
	振動/衝撃	4.9m/s <sup>2</sup> 以下 / 19.6 m/s <sup>2</sup> 以下
寸 法	31(W) × 146(H) × 89(D) (ネジ突起含まず)	
質 量	約 0.25kg	

注意

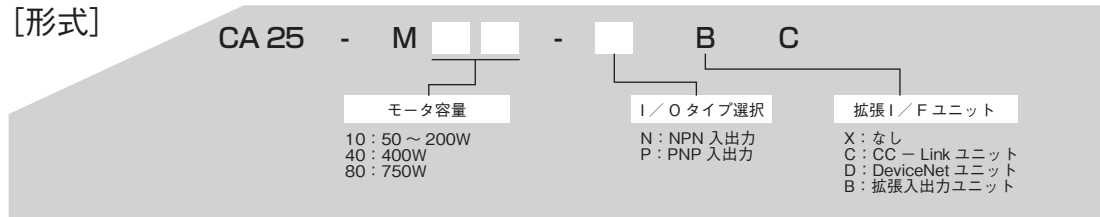
- BA-C シリーズはモータセンサの分解能が低い (2048 パルス / REV) ため、ご使用の軸によっては現在位置の値が目標位置より ± 0.01mm ズれて見える場合があります。このズレ量は絶対位置に対して生じるものなので累積されることはありません。
- [寸法図] および [各部の名称・機能] は、BA-C シリーズのカタログをご参照ください。

# 拡張入出力ユニット

拡張入出力ユニットは、マスターユニットの入出力点数を入力 24 点、出力 8 点増やすための基板です。コントローラ本体の入出力コネクタの点数が足りない場合に使用します。この基板は入力回路、出力回路共に双方向極性です。

(注意) お客様での取付はできません。

## [形式]



CA25 - M10 - ※ BC

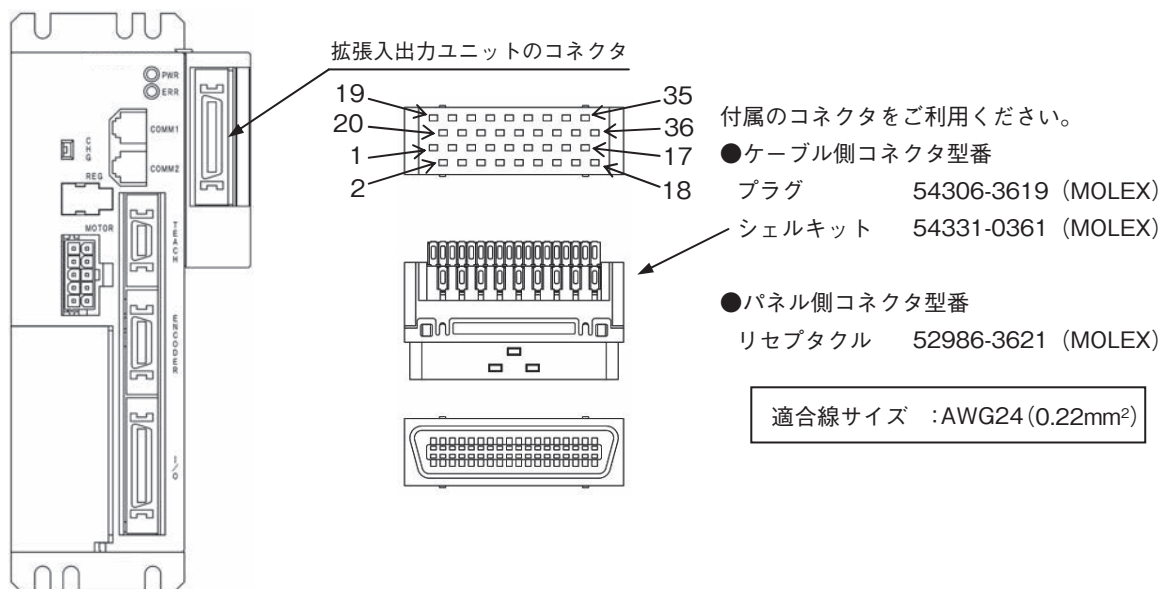
## [拡張入出力ユニットのピン番号と信号]

ピン番号	I/O	信号名	内容	
			NPN 入出力仕様	PNP 入出力仕様
1	IN	IN9	汎用入力ポート 2-1	←
2	IN	IN10	〃 2-2	←
3	IN	IN11	〃 2-3	←
4	IN	IN12	〃 2-4	←
5	IN	IN13	〃 2-5	←
6	IN	IN14	〃 2-6	←
7	IN	IN15	〃 2-7	←
8	IN	IN16	〃 2-8	←
9	IN	IN17	〃 3-1	←
10	-	COM7	COM7 (※ 1)	←
11	IN	IN18	汎用入力ポート 3-2	←
12	IN	IN19	〃 3-3	←
13	-	COM8	COM8 (※ 2)	←
14	IN	IN20	汎用入力ポート 3-4	←
15	IN	IN21	〃 3-5	←
16	IN	IN22	〃 3-6	←
17	IN	IN23	〃 3-7	←
18	IN	IN24	〃 3-8	←
19	IN	IN25	〃 4-1	←
20	IN	IN26	〃 4-2	←
21	IN	IN27	〃 4-3	←
22	IN	IN28	〃 4-4	←
23	IN	IN29	〃 4-5	←
24	IN	IN30	〃 4-6	←
25	IN	IN31	〃 4-7	←
26	IN	IN32	〃 4-8	←
27	OUT	OUT9	汎用出力ポート 2-1	←
28	OUT	OUT10	〃 2-2	←
29	-	COM9	COM9 (※ 2)	←
30	OUT	OUT11	汎用出力ポート 2-3	←
31	OUT	OUT12	〃 2-4	←
32	OUT	OUT13	〃 2-5	←
33	OUT	OUT14	〃 2-6	←
34	OUT	OUT15	〃 2-7	←
35	OUT	OUT16	〃 2-8	←
36	-	N.C	N. C	←

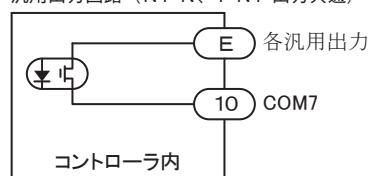
N. C : No Connection

### 注意

- (※ 1) 10 番ピンは 13, 29 番ピンと内部で接続されていません。
- (※ 2) 13 番ピンと 29 番ピンは内部で接続されています。

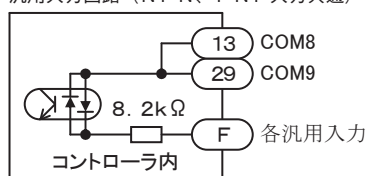


汎用出力回路 (NPN、PNP出力共通)



- 1) E:OUT9 - OUT16
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 50mA(MAX)
- 4) フォトカプラ絶縁
- 5) フォトモスリレー出力

汎用入力回路 (NPN、PNP入力共通)



- 1) F:IN9 - IN32
- 2) 電圧 : DC24V
- 3) 電流 : 3mA
- 4) フォトカプラ絶縁

**注意**

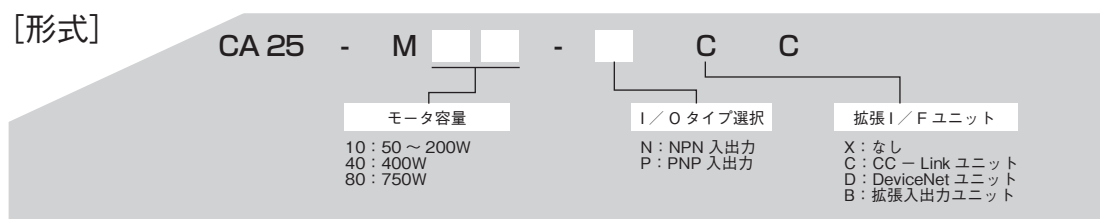
- 拡張入出力ユニットの出力回路はフォトモスリレー出力です。NPN 出力仕様と PNP 出力仕様共通です。
- 拡張入出力ユニットの入力回路の方式は NPN 入力仕様と PNP 入力仕様共通です。
- 本機には入出力電源出力 (DC24V) はありません。外部より供給してください。
- 汎用入出力はモード設定により各種システム入出力信号として使用する事ができます。

# CC - Link ユニット

CC-Link (Control & Communication Link) は、省配線化、データの高速度通信を可能にしたフィールドネットワークインターフェースです。CC-Link インターフェースを通して各入出力や座標テーブル、ステータスおよび JOG 動作のデータ通信等が行えます。

(注意) お客様での取付はできません。

## [形式]



CA25 - M10 - ※ CC

## [インターフェース仕様]

項目	仕様
伝送仕様	CC-Link Ver1.10
通信速度	10M / 5M / 2.5M / 625k / 156kbps (パラメータにより設定)
局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	4局固定 (RX / RY 各 128点 RWw / RWr 各 16点)
局番設定	1 ~ 64 (パラメータにより設定)
入出力点数	システム入力 4点 / システム出力 4点
	汎用入力 64点 / 汎用出力 64点
	JOG 入力 8点 / JOG 出力 8点
	ハンドシェイク入力 1点 / ハンドシェイク出力 2点
データ通信機能	座標テーブル送受信、現在位置モニタ、エラーコード要求、ステータス要求等

※) 入力・出力はロボットコントローラ側から見た方向です

[入出力信号一覧]

信号方向 CC-Link マスタ局 ← CA25-M10-*CC		信号方向 CC-Link マスタ局 → CA25-M10-*CC (※1)	
デバイス No. (入力)	信号名	デバイス No. (出力)	信号名
RXn0	運転中出力	RYn0	原点復帰入力
RXn1	異常出力	RYn1	スタート入力
RXn2	位置決め完了出力	RYn2	ストップ入力
RXn3	原点復帰完了出力	RYn3	リセット入力
RXn4 ~ RXn7	使用禁止	RYn4 ~ RYn7	使用禁止
RXn8 ~ RXnF	汎用出力ポート 1 - 1 ~ 8	RYn8 ~ RYnF	汎用入力ポート 1 - 1 ~ 8
RX(n+1)0 ~ RX(n+1)7	汎用出力ポート 2 - 1 ~ 8	RY(n+1)0 ~ RY(n+1)7	汎用入力ポート 2 - 1 ~ 8
RX(n+1)8 ~ RX(n+1)F	汎用出力ポート 3 - 1 ~ 8	RY(n+1)8 ~ RY(n+1)F	汎用入力ポート 3 - 1 ~ 8
RX(n+2)0 ~ RX(n+2)7	汎用出力ポート 4 - 1 ~ 8	RY(n+2)0 ~ RY(n+2)7	汎用入力ポート 4 - 1 ~ 8
RX(n+2)8 ~ RX(n+2)F	汎用出力ポート 5 - 1 ~ 8	RY(n+2)8 ~ RY(n+2)F	汎用入力ポート 5 - 1 ~ 8
RX(n+3)0 ~ RX(n+3)7	汎用出力ポート 6 - 1 ~ 8	RY(n+3)0 ~ RY(n+3)7	汎用入力ポート 6 - 1 ~ 8
RX(n+3)8 ~ RX(n+3)F	汎用出力ポート 7 - 1 ~ 8	RY(n+3)8 ~ RY(n+3)F	汎用入力ポート 7 - 1 ~ 8
RX(n+4)0 ~ RX(n+4)7	汎用出力ポート 8 - 1 ~ 8	RY(n+4)0 ~ RY(n+4)7	汎用入力ポート 8 - 1 ~ 8
RX(n+4)8 ~ RX(n+4)F	JOG 出力	RY(n+4)8 ~ RY(n+4)F	JOG 入力
RX(n+5)0 ~ RX(n+5)7	リザーブ (※2)	RY(n+5)0 ~ RY(n+5)7	リザーブ (※2)
RX(n+5)8 ~ RX(n+5)F		RY(n+5)8 ~ RY(n+5)F	
RX(n+6)0 ~ RX(n+6)7		RY(n+6)0 ~ RY(n+6)7	
RX(n+6)8	コマンド処理完了 (※3)	RY(n+6)8	コマンド処理要求 (※3)
RX(n+6)9	コマンドエラー (※3)	RY(n+6)9	使用禁止
RX(n+6)A ~ RX(n+6)B	使用禁止	RY(n+6)A ~ RY(n+6)B	使用禁止
RX(n+6)C ~ RX(n+6)F	データ選択確認出力	RY(n+6)C ~ RY(n+6)F	データ選択入力
RX(n+7)0 ~ RX(n+7)7	使用禁止	RY(n+7)0 ~ RY(n+7)7	使用禁止
RX(n+7)8 ~ RX(n+7)F	使用禁止	RY(n+7)8 ~ RY(n+7)F	使用禁止



n : 局番設定により CA25-M10-\*CC に割り付けられたアドレス

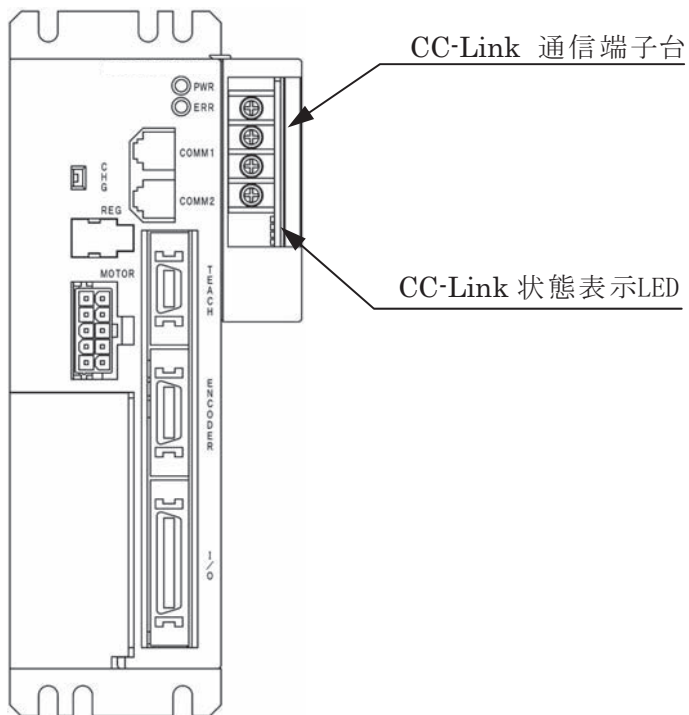
※1) CC-Link の通信が途切れた場合はストップ入力は 1 にセット、その他は 0 にクリアされます。

但し、T/P 操作時はストップ入力も 0 にクリアされます。

※2) 将来機能を拡張するための予約エリア

※3) データ通信のハンドシェイク信号

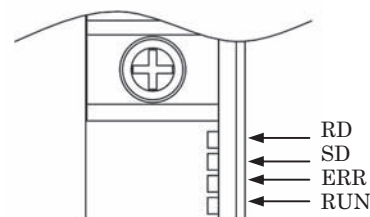
## [CC-Link 部の説明]



## [CC-Link 状態表示 LED]

名称	色	点灯／消灯	内容
RD	緑	点灯	データ受信中
		消灯	データ非受信
SD	緑	点灯	データ送信中
		消灯	データ非送信
ERR	赤	点灯	CRC エラー、異常速度、異常局番設定
		消灯	正常動作中
RUN	緑	点灯	正常動作中
		消灯	タイムアウトまたはネットワーク停止中

CC-Link 状態表示LED部

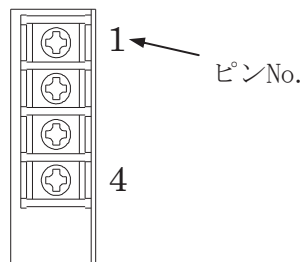


## [CC-Link 通信端子台]

データリンクするための CC-Link 専用ケーブルを接続する端子台です。

ピン No.	信号名	電線色
1	通信線 (DA)	青
2	通信線 (DB)	白
3	デジタル GND(DG)	黄
4	シールド (SLD)	シールド

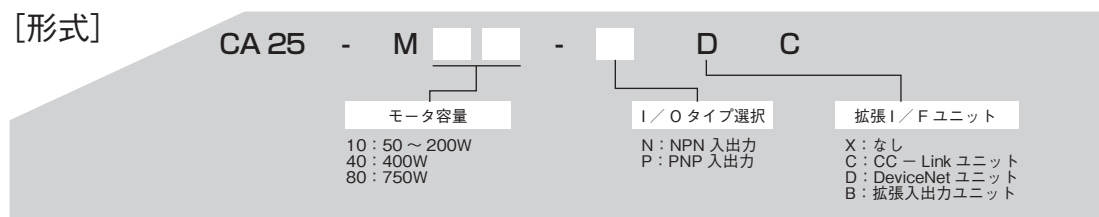
CC-Link 通信端子台部



# DeviceNet ユニット

Device Net は、省配線化、低コスト、データの高速度通信を可能にしたフィールドネットワークインターフェースです。  
 Device Net インターフェースを通して各入出力や JOG 動作のデータ通信が行えます。  
 (注意) お客様での取付はできません。

## [形式]



CA25 - M10 - ※ DC

## [インターフェース仕様]

項目	仕様		
通信プロトコル	DeviceNet 準拠		
サポートコネクション	I/O コネクション (ポーリング)		
通信速度	125k / 250k / 500kbps (パラメータにより設定)		
局番設定	0 ~ 63 (パラメータにより設定)		
ケーブル長さ	通信速度	太ケーブル	細ケーブル
	125k	500m	100m
	250k	250m	
	500k	100m	
占有点数	送信:128点 受信:128点		
入出力点数 (※1)	システム入力4点 / システム出力4点		
	汎用入力64点 / 汎用出力64点		
	JOG入力8点 / JOG出力8点		
ベンダID	733 (SHIBAURA MACHINE CO.,LTD.)		
デバイスタイプ	0 (Generic Device)		
プロダクトコード	11 (CA25-M10-※DC)		

※1) 入力・出力はロボットコントローラ側から見た方向です



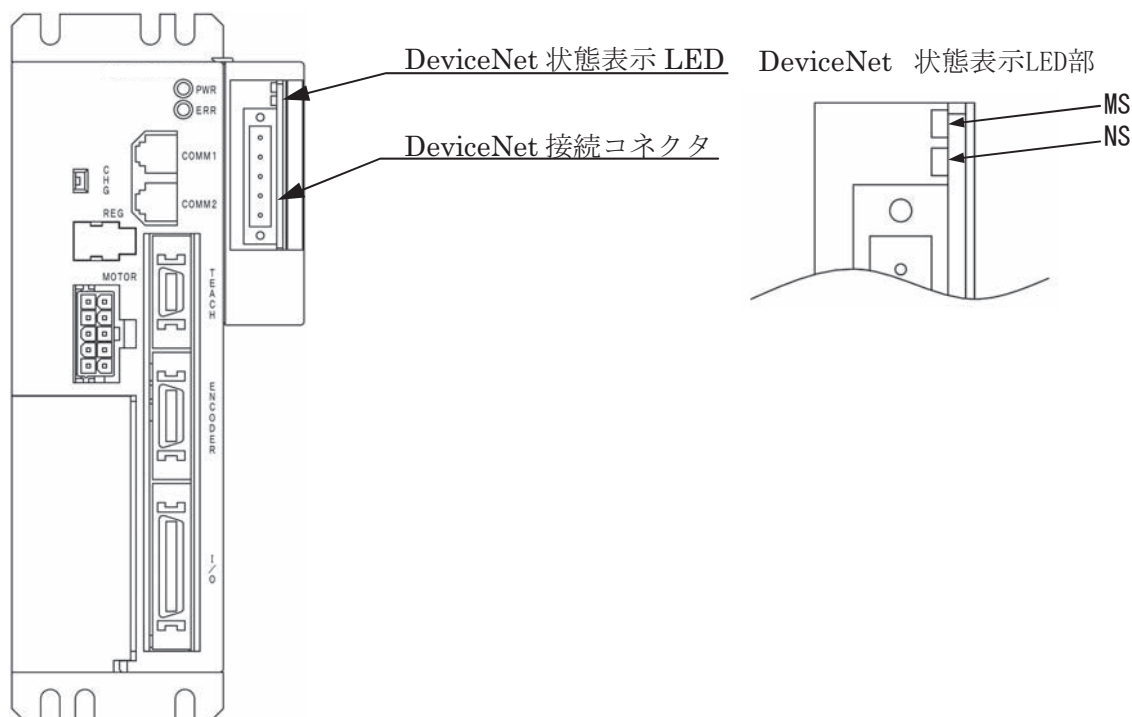
## [入出力信号一覧]

信号方向 DeviceNet マスタ局 ← CA25-M10-*DC		信号方向 DeviceNet マスタ局 → CA25-M10-*DC (※ 1)	
入力デバイス No. (オフセット※ 2)	信号名	出力デバイス No. (オフセット※ 2)	信号名
+0	運転中出力	+0	原点復帰入力
+1	異常出力	+1	スタート入力
+2	位置決め完了出力	+2	ストップ入力
+3	原点復帰完了出力	+3	リセット入力
+4 ~ +7	使用禁止	+4 ~ +7	使用禁止
+8 ~ +15	汎用出力ポート 1 - 1 ~ 8	+8 ~ +15	汎用入力ポート 1 - 1 ~ 8
+16 ~ +23	汎用出力ポート 2 - 1 ~ 8	+16 ~ +23	汎用入力ポート 2 - 1 ~ 8
+24 ~ +31	汎用出力ポート 3 - 1 ~ 8	+24 ~ +31	汎用入力ポート 3 - 1 ~ 8
+32 ~ +39	汎用出力ポート 4 - 1 ~ 8	+32 ~ +39	汎用入力ポート 4 - 1 ~ 8
+40 ~ +47	汎用出力ポート 5 - 1 ~ 8	+40 ~ +47	汎用入力ポート 5 - 1 ~ 8
+48 ~ +55	汎用出力ポート 6 - 1 ~ 8	+48 ~ +55	汎用入力ポート 6 - 1 ~ 8
+56 ~ +63	汎用出力ポート 7 - 1 ~ 8	+56 ~ +63	汎用入力ポート 7 - 1 ~ 8
+64 ~ +71	汎用出力ポート 8 - 1 ~ 8	+64 ~ +71	汎用入力ポート 8 - 1 ~ 8
+72 ~ +79	JOG 出力	+72 ~ +79	JOG 入力
+80 ~ +127	リザーブ (※ 3)	+80 ~ +127	リザーブ (※ 3)



- ※ 1) DeviceNet の通信が途切れた場合はストップ入力は 1 にセット、その他は 0 にクリアされます。  
但し、T/P 操作時はストップ入力も 0 にクリアされます。
- ※ 2) 先頭デバイスからのオフセット量。(単位: ビット)
- ※ 3) 将来機能を拡張するための予約エリア (0 固定にしてください)

[DeviceNet 部の説明]



[DeviceNet 状態表示 LED]

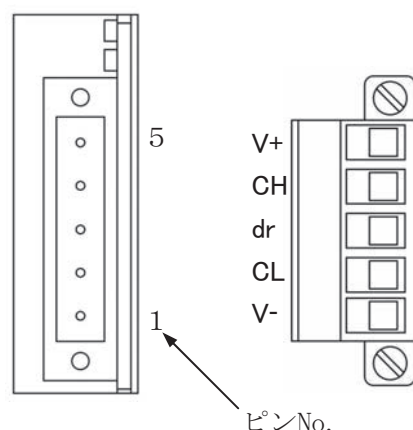
名称	色	点灯/消灯	原因・対策
MS	緑	●点灯	正常 正常状態
		★点滅	未設定状態 CA25-M10 側の設定値の異常です。設定を確認し立ち上げ直してください。又はスタンバイ状態です。マスタユニットが正常に立ち上がっているか確認してください。
	赤	●点灯	致命的な故障 ハード異常が発生しています。(DPRAM, 内部 ROM, 内部 RAM,EEPROM,CAN 異常,WDT 異常等) 立ち上げ直してください。再発する場合は、ユニット交換してください。
		★点滅	軽微な故障 ユーザ設定が異常及び、ユーザ側割り込みタイムアウトが発生しています。設定を確認し直し立ち上げ直してください。
	—	○消灯	電源供給無 電源が供給されていない、初期化中等です。電源供給を確認してください。
NS	緑	●点灯	正常 オンライン状態で、1つ以上のコネクション確立(稼動)しています。
		★点滅	コネクション待ち マスタユニットが正常に立ち上がりません。(マスタユニットのI/Oエリアの構成異常も含まれます) マスタユニットが正常に立ち上がっているか確認してください。
	赤	●点灯	致命的な通信異常 通信異常が発生しています。(ノードアドレス重複、busoff 検知、通信速度不一致等) 接続状態、ノイズの状態、ノードアドレス設定、通信速度設定等の確認をし、立ち上げ直してください。
		★点滅	軽微な通信異常 マスタユニットとの通信がタイムアウトしています。マスタユニットの状態及び、接続状態、ノイズの状態、ノードアドレス設定、通信速度設定等の確認をし、立ち上げ直してください。
	—	○消灯	電源供給無 電源供給が無い、WDT 異常、ポーレートチェック中、ノードアドレス重複チェック中等です。電源供給を確認してください。

※★点滅は、0.5s 間隔で点灯と消灯を繰り返します。

[DeviceNet 接続コネクタ]

データリンクするための DeviceNet 専用ケーブルを接続するコネクタです。  
本コントローラに付属しております。

ピン No.	信号名	表示	電線色
5	V+	V+	赤
4	CANH	CH	白
3	シールド	dr	シールド
2	CANL	CL	青
1	V-	V-	黒



コントローラ

# 回生放電ユニット

## [用途]

軸本体のモータが減速時に発生する発電エネルギーを回生放電ユニット内の抵抗で吸収されるものです。  
 負荷イナーシャが許容値を超える場合や、Z軸において、大きな負荷を長いストローク下降させる（発電量が多くなる）ような場合に使用します。  
 (回生放電ユニットでコントローラでの過電圧発生を防止します)

## [CA25 用回生放電ユニット形式]

## [形式]

ABSU -  0 0 0

モータ容量

2 : 50 ~ 200W (適用コントローラ : CA25-M10、CA25-S10)  
 4 : 400W (適用コントローラ : CA25-M40、CA25-S40)  
 8 : 750W (適用コントローラ : CA25-M80、CA25-S80)

## [仕様]

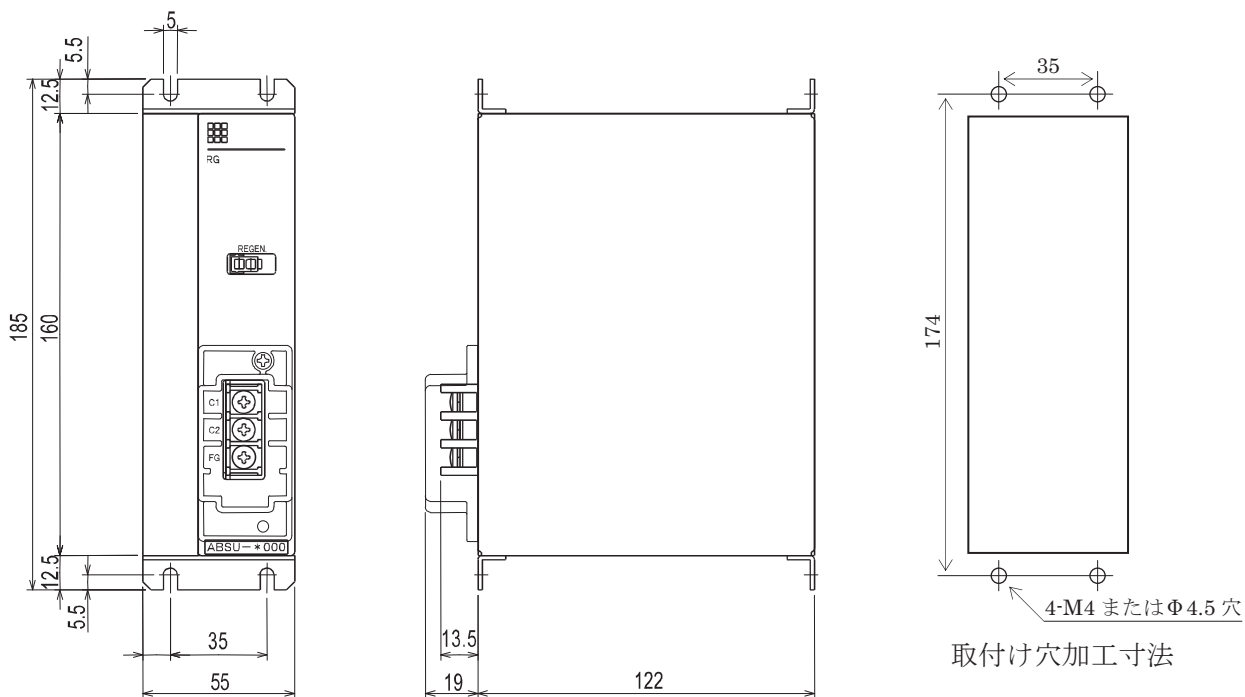
項目	内容		
形式	ABSU-2000	ABSU-4000	ABSU-8000
回生動作電圧	DC420V	DC390V	DC421V
適用コントローラ	CA25-M10,CA25-S10	CA25-M40,CA25-S40	CA25-M80,CA25-S80
冷却方式	自然空冷方式	強制空冷方式 (冷却ファン使用)	
冷却ファン仕様	—	DC24V-0.19A ブラシレス DC モータ	DC24V-0.1A ブラシレス DC モータ
保護機能	放電抵抗温度 150°Cで温度リレー動作。 出力接点 : 1b 接点容量 : AC125V / 4A AC250V / 4A		放電抵抗温度 150°Cで温度リレー動作。 出力接点 : 1b 接点容量 : AC125V / 6A AC250V / 3A
周囲条件	設置場所	室内	
	使用温度範囲	0 ~ 40°C	
	使用湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)	
	保存温度範囲	-20 ~ 70°C	
	保存湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)	
	環境	屋内 (直射日光があたらないこと) 海拔 1000m 以下 チリ、埃、腐食性ガス、引火性ガスないこと	
振動	9.8m/s <sup>2</sup> 以下		
外形寸法	55(W) × 160(H) × 122(D) (取付金具含まず)	80(W) × 189(H) × 122(D) 冷却ファン含む (取付金具含まず)	95(W) × 200(H) × 169(D) 冷却ファン含む
質量	0.78kg	0.94kg	2.9kg

## 注意

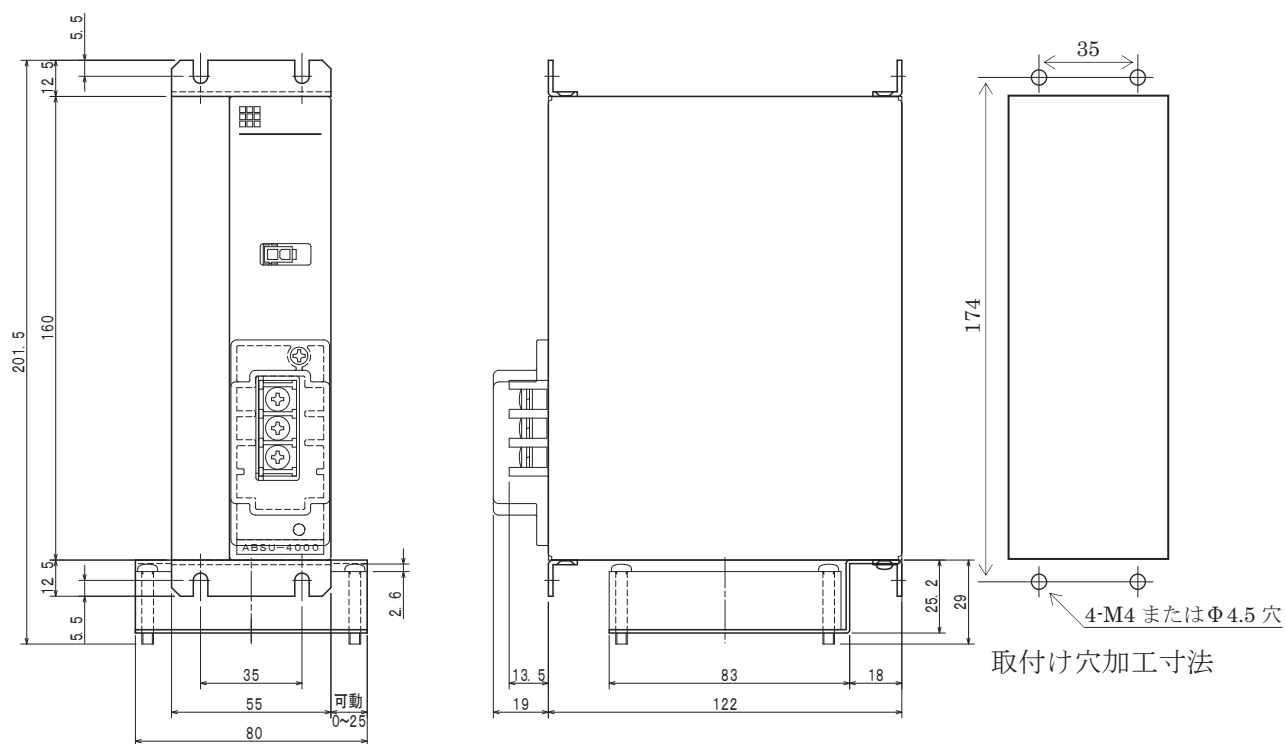
●適用コントローラ以外のコントローラを組み合わせで使用した場合、回生放電ユニットは故障したり、動作しない場合があります。

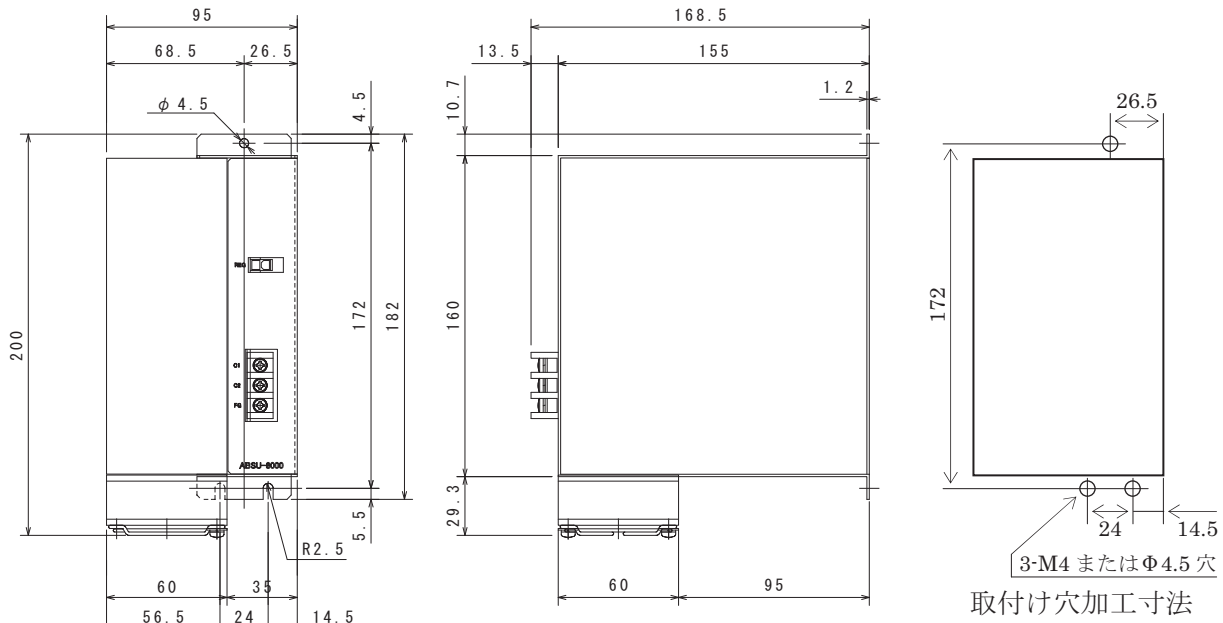
[外形寸法図]

ABSU - 2000

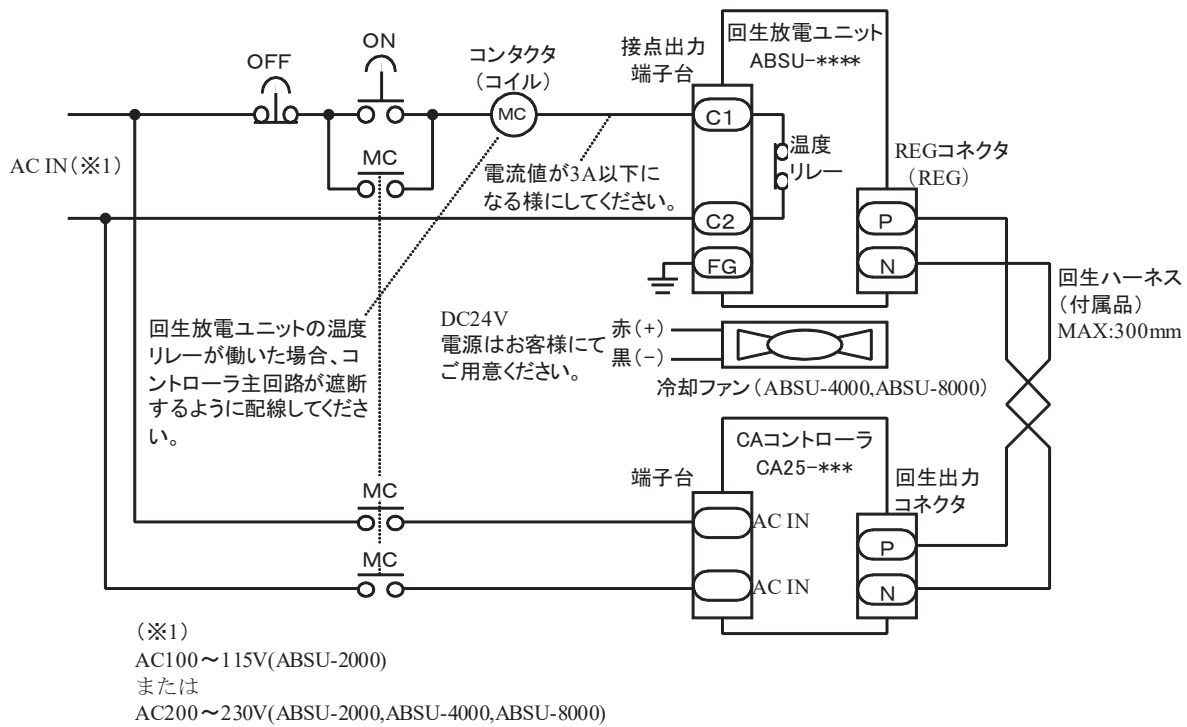


ABSU - 4000





[接続例]



注意

回生放電ユニットのC1,C2端子に直接AC入力を接続すると、過大な電流が流れ温度リレーが焼損します。必ずコンタクトのコイル等で電流値が3A以下になる様に制限してください。

[BAC用回生放電ユニット・放電抵抗形式]

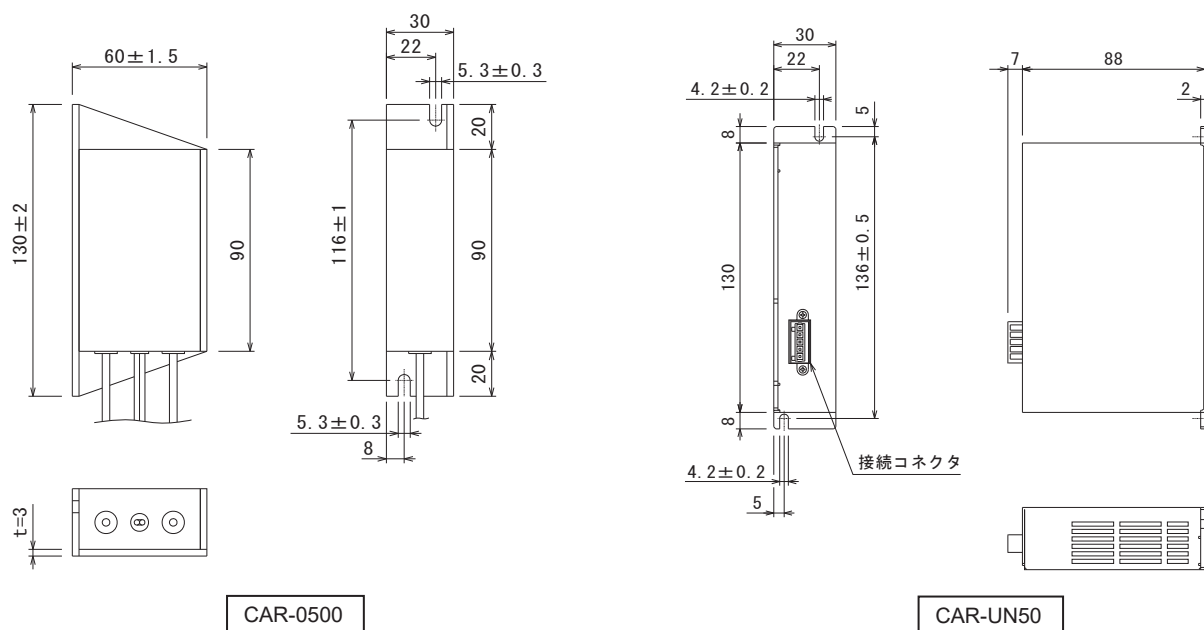
[形式]

CAR - 0500  
 CAR - UN50

[仕様]

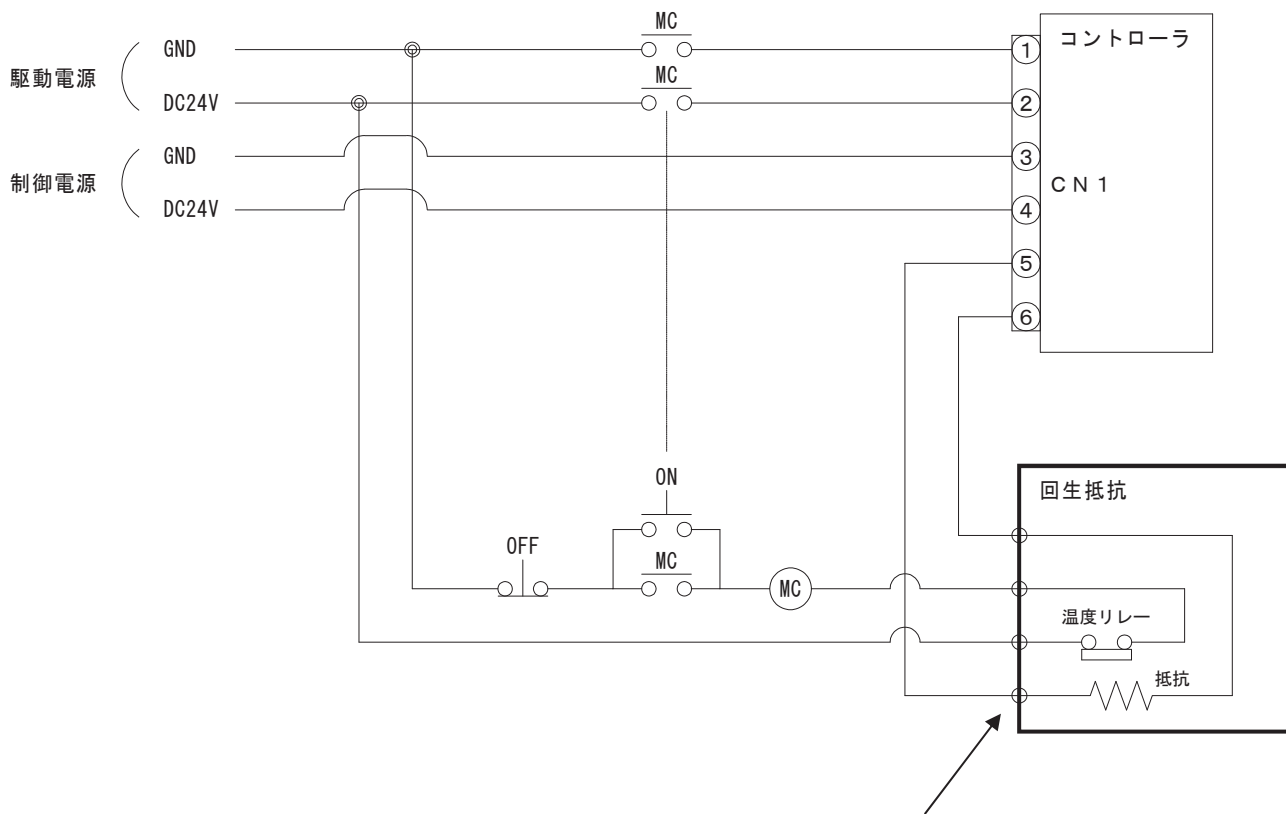
項目	内容	
形式	CAR - 0500	CAR - UN50
タイプ	抵抗	ユニット
回生動作電圧	DC48V (コントローラ側で制御)	
冷却方式	自然空冷	
保護機能	抵抗内部 135°Cで温度リレー動作 出力接点：1b 最大開閉電圧：AC250V/DC42 最大開閉電流：0.2A AC/DC (最小開閉電流：1mA AC/DC)	ユニット表面 120°Cで温度リレー動作 出力接点：1b 最大開閉電圧：110V AC/DC 最大開閉電流：0.3A AC/DC 最大開閉電力：6W AC/DC (最小開閉電流：0.1mA/1V.DC)
周囲条件	使用温度範囲	0 ~ 40°C
	使用湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)
	保存温度範囲	-20 ~ 70°C
	保存湿度範囲	30% ~ 90% RH (結露なきこと)
	環境	屋内 (直射日光があたらないこと) 海拔 1000m 以下 チリ、埃、腐食性ガス、引火性ガスないこと
振動	4.9m/s <sup>2</sup> 以下	
外形寸法	30(W) × 130(H) × 60(D)	30(W) × 146(H) × 88(D)
質量	0.39kg	0.22kg

[外形寸法]



コントローラ

## [接続例]



※ユニットタイプの場合、コネクタ接続となります。

### ●使用上の注意

- ・ CAR-0500 には 135℃、CAR-UN50 には 120℃になると動作する温度リレーが内蔵されています。
- ・ このリレーが動作すると、温度リレーの出力間がオープンになります。
- ・ 温度リレー動作時、必ずコントローラの駆動電源が OFF となるようにシーケンスを組んでください。
- ・ 温度リレーは一旦動作すると、リセット（正常状態に復帰）するまでに 3 分程度必要です。



# ティーチングペンダント

## [用途]

ティーチングペンダントは、コントローラに接続してプログラムやパラメータの入力他、原点出し、スタート、ストップ、ジョグ、非常停止等、動作の実行指示を行うことができます。

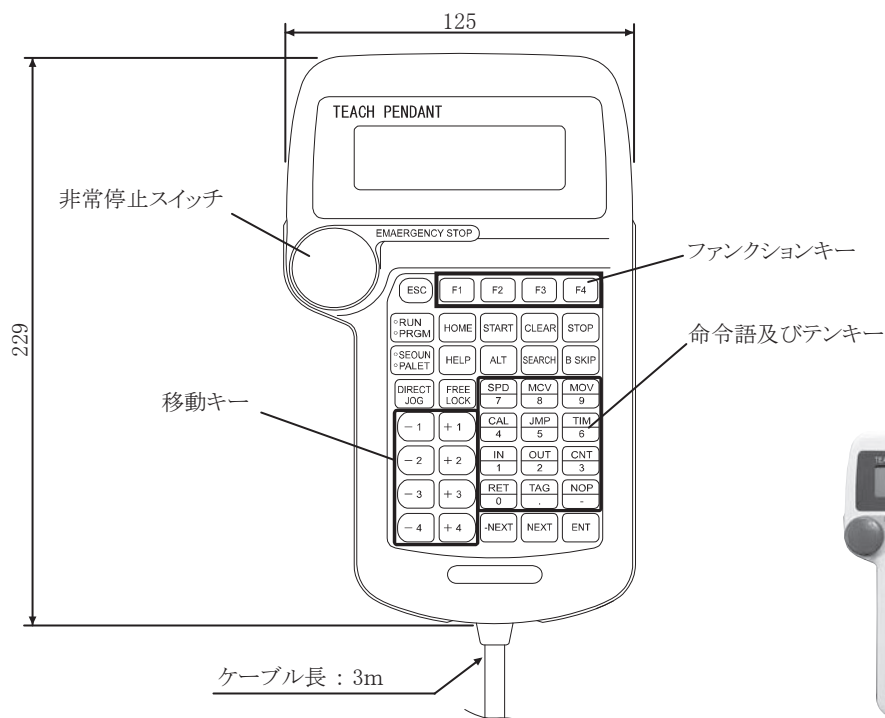
また、異常やエラーが発生した際にエラーメッセージの表示、解除を行う事ができます。

## [形式]

TPH - 4C

## [対応コントローラ]

CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80、CA01-M05  
従来機種：CA10 シリーズ、CA20 シリーズ



形式：TPH-4C

注) CA25シリーズには、バージョン2.26以上で対応します。

# リンクケーブル

## [用途]

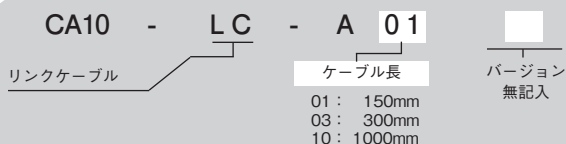
主コントローラとなるマスターユニットと、その指示に従い動作するスレーブユニットが通信するためのケーブルです。

単軸使用で、マスターユニットのみ使用の場合は必要ありません。

リンクケーブルはマスターユニットからスレーブユニット間で、直列に接続します。

密着して設置する場合と、離して設置する場合とでケーブル長が選択できます。

## [形式]



ケーブル長

01 : 150mm  
03 : 300mm  
10 : 1000mm

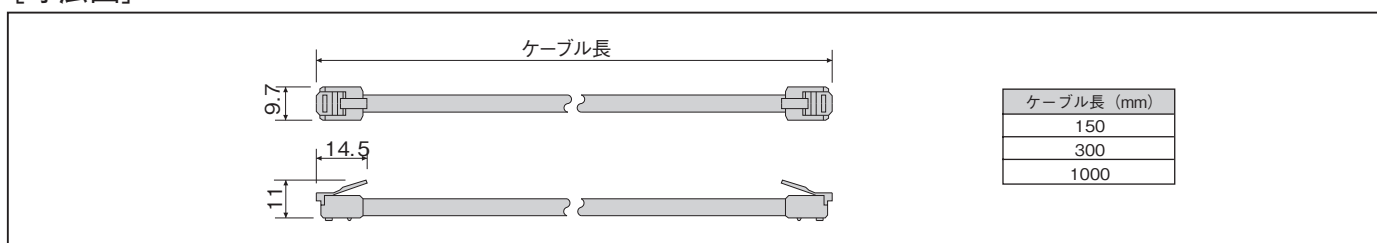
バージョン

無記入

\*リンクケーブルは、他の信号線と束ねたり、同じワイヤダクト内に収めたりしないでください。

\*リンクケーブルには両端プラグ処理がされています。切断して再処理することはできません。

## [寸法図]



ケーブル長 (mm)
150
300
1000

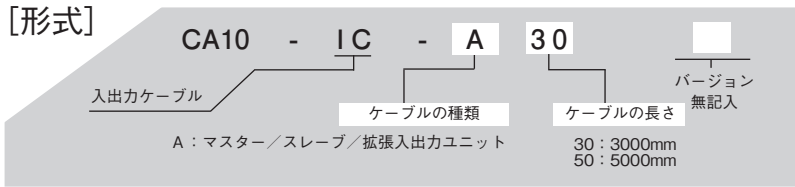
# 入出力ケーブル

## [用途]

コントローラ（マスター、スレーブ）や、拡張入出力ユニットの入出力ポートに接続し、外部の操作盤や制御機器との信号伝達用として使用するケーブルです。  
 ケーブルの一方はプラグ付で、直接コントローラに接続できます。  
 外部機器への配線は、芯線に施されたカラーマークとサイン表を基に行います。  
 外部機器へ配線する際は、芯線に圧着端子の処理をして使用します。



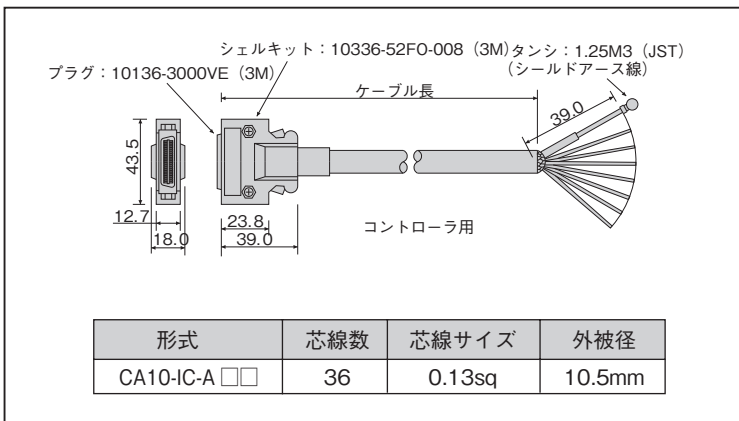
## [形式]



## [接続ユニット]

CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80  
 CA25-S10、CA25-S40、CA25-S80  
 拡張入出力ユニット

## [寸法図]



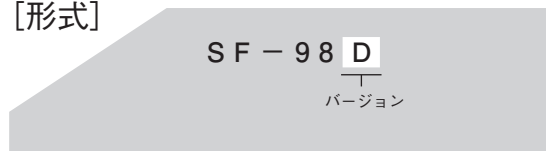
- \* 入出力ケーブルには耐ノイズ性を上げるため、シールド線を使用しています。シールド線は必要に応じ、アースをしてください。
- \* 入出力ケーブルは、耐屈曲性はありません。

# パソコンソフト

## [用途]

パソコンソフト SF-98D は、ホストコンピュータとしてパーソナルコンピュータを使用し、プログラム作成をサポートするアプリケーションソフトです。  
 ロボットコントローラのプログラムデータ等をパソコンに受信・送信・編集・保存したり、I/O や座標値のモニタリング、プログラム実行や JOG、原点復帰等の実行制御が可能です。デバッグや保守作業に最適です。

## [形式]



## [対応コントローラ]

CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80、CA01-M05  
 従来機種：CA10 シリーズ、CA20 シリーズ

## [仕様]

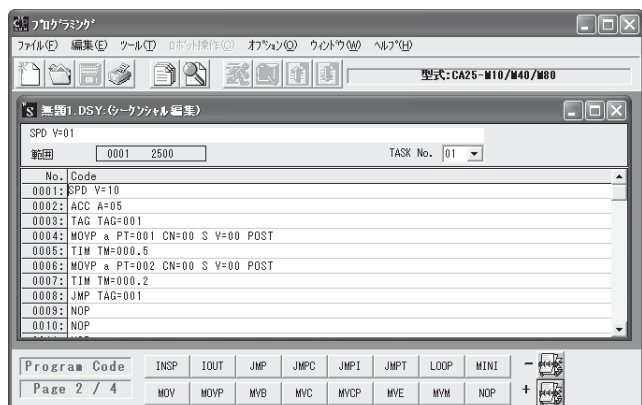
パッケージ内容	CD-ROM 1枚、(通信ケーブル PCBL-31 は別売り)	
必要システム構成	パソコン本体	シリアル通信ポート(D-Sub9ピン)、CD-ROMドライブ メモリー容量 100MB以上、ハードディスク空容量 20MB以上必要
	対応OS	マイクロソフト Windows 7/8/10の日本語版
	ディスプレイ	SVGA以上(解像度800×600ピクセル以上)
	プリンタ	ご使用のパソコンに接続でき、Windowsから印刷可能なプリンタ
	通信ケーブル	パソコン本体とコントローラを接続する通信ケーブルです。PCBL-31を使用してください。
対応コントローラ	CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80(注1)、CA01-M05、従来機種：CA10シリーズ、CA20シリーズ	

Microsoft Windows、および Windows ロゴは米国 Microsoft Corporation. の登録商標または商標です。  
 注1) CA25 シリーズにはバージョン 3.1.0 以上で対応します。

## [特長]

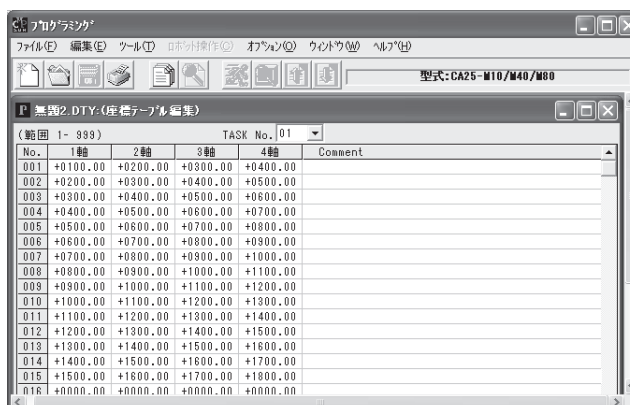
- 本ソフトは、マイクロソフト Windows 7/8/10 の日本語版が動作するパソコンで、使用可能です。
- マルチウィンドウのスクリーンエディタで、プログラムの編集が容易にできます。
- プログラムやテーブルなどのデータを、ロボットコントローラに送信したりコントローラより受信したりできる他、データをファイルとして保存することができます。
- ティーチングやプログラムの実行など、軸動作を制御することができます。
- プログラムの印刷(プリンタへの出力)時、タイトル及びコメント(注釈)を付けることができますので、デバッグ・確認に便利です。
- 従来機種(CA10 シリーズ、CA20 シリーズ)で保存したファイルを CA25 シリーズへファイルコンバートすることができます。

### ●シーケンシャルプログラムの編集画面



### ●座標テーブルの編集画面

Excel 等で作成した CSV 形式データの取込みも可能



コントローラ

●ロボット操作画面

プログラム実行やJOG操作等、ティーチングペンダントと同様の操作が可能です



●モニタ画面

現在位置座標や入出力ポート等の状態のモニタリングができます。



[接続構成図]

ロボット本体と  
コントローラ

非常停止ボタン

パソコンソフト  
SF-98D

パソコン

プリンタ

通信ケーブル  
(PCBL-31)

コントローラ

通信ケーブル (RS-232C)

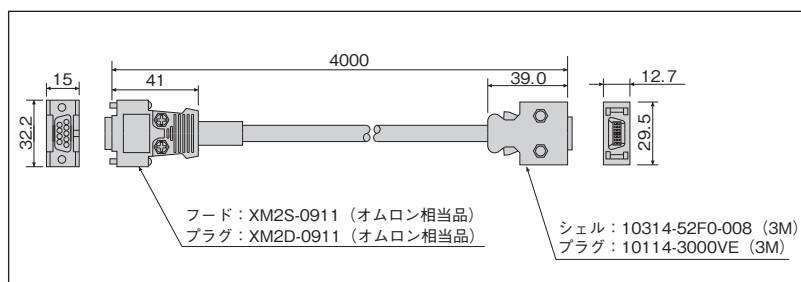
[用途]

コントローラとパソコンを接続する通信ケーブルです。  
パソコンソフトを使用するときに使用します。

[形式]



[寸法図]



# エンコーダバックアップ用リチウム 배터리

## [用途]

アブソリュートエンコーダのバックアップ用電源としてコントローラに取り付ける電池です。  
 マスターユニット CA25-M10, CA25-M40, CA25-M80、スレーブユニット CA25-S10, CA25-S40, CA25-S80 に各 1 ケ、標準で付属されています。  
 交換用又は予備品としてお使いください。

## [形式]

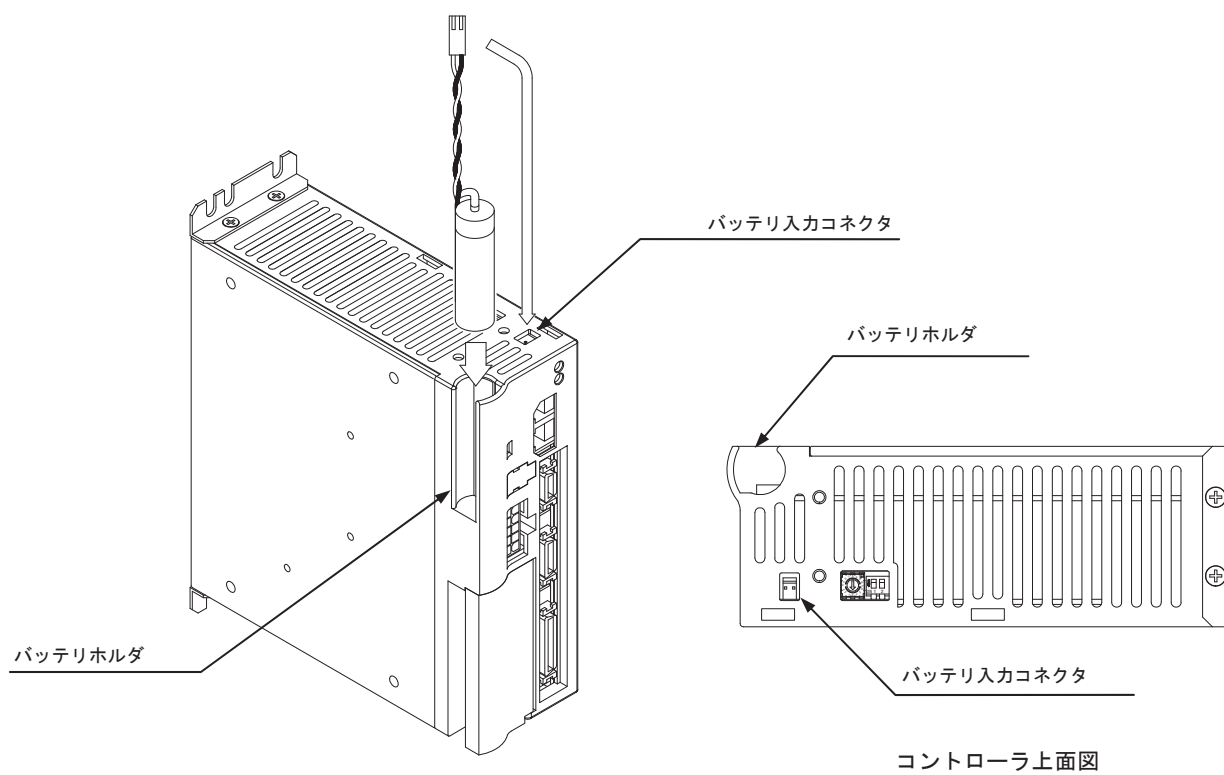
CA25 - EB - 05

## [仕様]

項目	内容	備考	
部品名	リチウム 배터리	塩化チオニルリチウム電池	
形式	CA25-EB-05	電池本体：ER6C（日立マクセル製）	
仕様	公称電圧・容量	3.6V 1800mAh	
	外形	電池本体	φ 14.5 × 45mm（突起物含まず）
		ハーネス長	50 ± 6mm（コネクタ部含まず）
	質量	約 14.5g	
バックアップ持続時間（※ 1）	約 3 年（※ 2）	25°C、バックアップ電流 65 μ A	

## 注意

- （※ 1）コントローラ本体電源が OFF 状態の累積時間になります。
- （※ 2）電池の持続時間は気温等により差異が生じます。数値は目安としてください。





## 軸関係

ガイド寿命 . . . . . 198

## 許容負荷モーメント

・ 静的許容負荷モーメント . . . . . 198

・ 動的許容負荷モーメント . . . . . 198

## 制御系部品関係

動作モード説明 . . . . . 207

入出力の詳細及び接続例 . . . . . 210

・ CA25 – M10、M40、M80 . . . . . 212

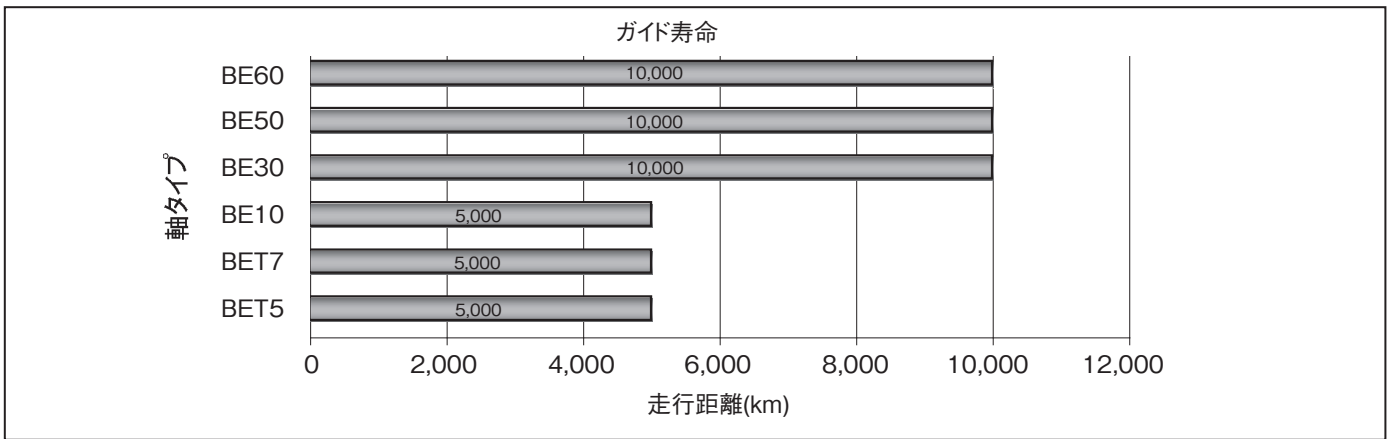
・ CA25 – S10、S40、S80 . . . . . 220

タクトタイム計算方法 . . . . . 222



# ガイド寿命

カタログ上の最大可搬質量及び許容負荷モーメントは、下記のガイド寿命より計算された値です。各軸タイプのボールネジ駆動、タイミングベルト駆動とも共通になります。



## 許容負荷モーメント

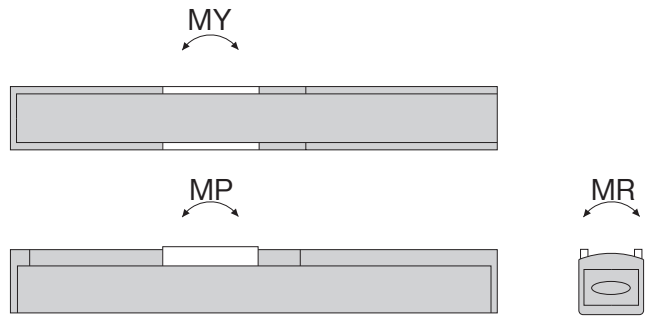
ロボットの軸本体に搭載した荷重(負荷)により発生するモーメントがスライダの軸受け部に及ぼす影響は大きいため、次のようなことを考慮したうえでご使用ください。

- ◆最大可搬質量値を越えた負荷をかけない。  
サーボモータの能力から決められる値です。加減速の時間により変わります。
- ◆静的許容負荷モーメントを越えない。  
停止中にかかるモーメントです。スライダに取付けたシリンダなどで挿入作業をする場合に生ずる反力の考慮が必要です。衝撃荷重は加えないでください。
- ◆動的許容負荷モーメントを越えない。  
加速・減速により生じるモーメントです。  
負荷の大きさ、腕の長さ、方向などにより値が変わりますので計算による算出が必要ですが、目安として下記表値を参考にしてください。

本項では静的許容負荷モーメントと、動的許容負荷モーメントについて記載します。最大可搬質量の値については、軸本体の各ユニットの仕様をご覧ください。

### 1. 静的許容負荷モーメント

- MR: ローリングモーメント
- MP: ピッチングモーメント
- MY: ヨーイングモーメント



静的許容負荷 モーメント(N・m)	MR							MP							MY						
	BET5	BET7	BE10	BE30	BE50	BE60G	BE60J	BET5	BET7	BE10	BE30	BE50	BE60G	BE60J	BET5	BET7	BE10	BE30	BE50	BE60G	BE60J
短スライダ (S)	-	-	49	-	-	-	-	-	-	14	-	-	-	-	-	-	13	-	-	-	-
中スライダ (M)	31	58	59	510	2080	2700	3500	31	25.7	59	430	2160	3000	4000	12	25.7	54	370	1820	2250	3000
長スライダ (L)	-	-	-	510	2080	2700	3500	-	-	-	750	3150	4750	6200	-	-	-	650	2640	3450	4750

### 2. 動的許容負荷モーメント

軸本体の動的負荷モーメントは寿命、性能に大きく影響します。動的許容負荷モーメントは軸受の許容モーメントを基に加減速時間(加速度)負荷荷重、腕長、方向、速度、ストローク等の考慮が必要です。

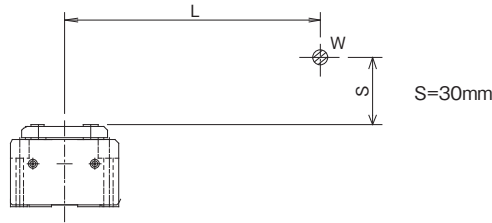
本項ではご使用に際し、動的許容負荷モーメントを簡易的に求められるよう荷重と許容腕長さで対比させた【動的許容負荷モーメント表】を掲載しております。

表は負荷質量(Wkg)と、その負荷の重心点までの腕長さ(Lmm)で表記されています。(許容負荷モーメント値ではありません)

- (注意事項)
- 動的許容負荷モーメントに記載の負荷までの距離の値の算出には、軸本体スライダ部に取付られた、ツール部の剛性及び軸本体の剛性による揺れは考慮していません。揺れが大きく、動作できない場合や、要求仕様を満足しない場合もあります。
  - 直交ロボットの軸本体には、負荷及び自重による変位(ねじれ、たわみ等)が発生します。真直度が必要な条件等の場合、架台の強度及び、組合せ軸の軸本体の補強が必要になる場合があります。

## 【動的許容負荷モーメント】 BET5、BET7

表は、負荷質量W [kg] とその負荷の重心点までの腕長さ L [mm] で表記されています。(許容負荷モーメント値ではありません)



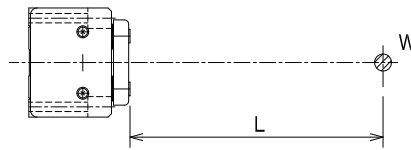
### 負荷形態Ⅰ【水平取付】

BET5	リード12										リード6				
W [kg]	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4	4.5	5	6	7	8	9	10
L [mm]	1540	760	500	370	290	240	210	175	150	135	130	120	100	90	80

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク450mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

BET7	リード12										リード6										
W [kg]	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30
L [mm]	2395	1180	775	575	455	370	315	270	235	210	185	170	165	160	150	130	120	105	95	85	80

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク550mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec



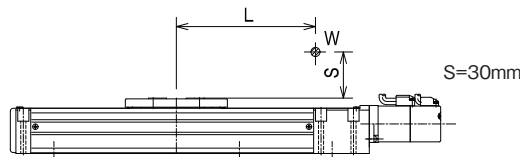
### 負荷形態Ⅱ【水平取付】壁取付

BET5	リード12										リード6				
W [kg]	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4	4.5	5	6	7	8	9	10
L [mm]	1600	780	505	365	285	230	190	160	140	120	110	85	70	55	45

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク450mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

BET7	リード12										リード6										
W [kg]	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30
L [mm]	2460	1200	780	570	445	360	300	255	220	195	170	150	140	130	110	90	75	65	55	45	35

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク550mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec



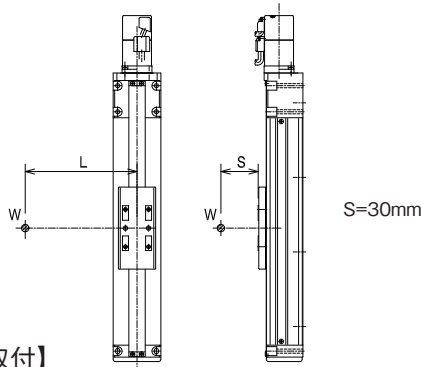
### 負荷形態Ⅲ【水平取付】

BET5	リード12										リード6				
W [kg]	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4	4.5	5	6	7	8	9	10
L [mm]	795	395	260	195	150	125	105	90	80	70	60	50	40	35	30

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク450mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

BET7	リード12										リード6										
W [kg]	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30
L [mm]	990	490	325	240	190	155	135	115	100	92	82	75	65	57	49	43	39	35	31	29	27

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク550mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec



### 負荷形態Ⅳ【垂直取付】

BE05	リード12			リード6		
W [kg]	0.5	1	1.5	2	2.5	3
L [mm]	720	335	205	150	110	70

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク450mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

BE07	リード12			リード6				
W [kg]	1	2	3	4	5	6	7	8
L [mm]	915	435	275	195	160	130	105	85

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク550mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

### 負荷形態Ⅴ【垂直取付】

BE05	リード12			リード6		
W [kg]	0.5	1	1.5	2	2.5	3
L [mm]	750	365	235	180	140	110

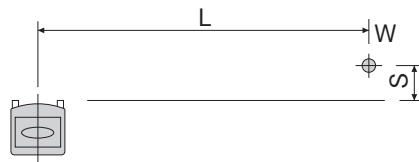
★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク450mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

BE07	リード12			リード6				
W [kg]	1	2	3	4	5	6	7	8
L [mm]	920	440	285	205	160	130	105	85

★速度 リード12：800mm/s、リード6：400mm/s (ストローク550mm以下使用時) 加減速時間：0.3sec

# 【動的許容負荷モーメント表】 BE10、BE30、BE50、BE60

## 負荷形態 I [水平取付]



S = 50mm の場合

負荷の重心点までの腕長さ L

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W																
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	45Kg	50Kg	55Kg	60Kg	65Kg	70Kg	75Kg	80Kg	
ボールネジ	BE10E	1200	20	S	375	175	105	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				M	700	355	240	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		600	10	S	560	270	180	135	110	90	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				M	810	395	270	205	167	140	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		300	5	S	615	320	210	160	140	110	97	85	77	70	—	—	—	—	—	—	
				M	820	405	275	210	172	145	120	100	87	75	—	—	—	—	—	—	—
	BE30E	1200	20	M	1182	590	410	315	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				L	1342	670	467	360	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		600 (300)	10 (5)	M	1480	740	515	400	330	285	252	215	185	160	—	—	—	—	—	—	
				L	1542	775	537	415	347	300	262	225	192	165	—	—	—	—	—	—	—
		1200	20	M	1135	590	410	315	260	225	200	165	—	—	—	—	—	—	—	—	—
				L	1290	670	465	360	300	260	230	195	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	BE30F	600 (300)	10 (5)	M	1425	740	515	400	330	285	252	215	185	160	140	120	110	95	85	75	
				L	1485	775	535	415	345	300	265	225	190	165	145	125	110	100	90	80	—
		1200	20	M	5320	2620	1720	1270	1000	820	690	595	520	460	410	370	—	—	—	—	—
				L	5545	2730	1795	1325	1040	855	720	620	540	480	430	385	—	—	—	—	—
		600 (300)	10 (5)	M	5875	2895	1900	1405	1105	905	765	655	575	510	455	410	370	335	310	285	—
				L	5945	2925	1920	1420	1115	915	770	665	580	515	460	415	375	340	315	290	—
	BE50G	1200	20	M	5320	2620	1720	1270	1000	820	690	595	520	460	410	370	335	305	280	255	—
				L	5545	2730	1795	1325	1040	855	720	620	540	480	430	385	350	320	290	265	—
600 (300)		10 (5)	M	5875	2895	1900	1405	1105	905	765	655	575	510	455	410	370	335	310	285	—	
			L	5945	2925	1920	1420	1115	915	770	665	580	515	460	415	375	340	315	290	—	—

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W									
					85Kg	90Kg	95Kg	100Kg	110Kg	120Kg	130Kg	140Kg	150Kg	
ボールネジ	BE50F	600 (300)	10 (5)	M	260	245	225	210	—	—	—	—	—	—
				L	270	245	230	210	—	—	—	—	—	—
	BE50G	1200	20	M	235	215	200	185	—	—	—	—	—	
				L	245	230	210	195	—	—	—	—	—	—
	600 (300)	10 (5)	M	260	245	225	210	180	160	140	125	110	—	—
			L	270	245	230	210	185	160	140	125	110	—	—

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W [kg]																
					10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150		
ボールネジ	BE60G	1200	20	M	7050	3450	2300	1700	1350	1100	950	800	700	650	—	—	—	—	—	—	
				L	7700	3800	2500	1850	1500	1200	1050	900	800	700	—	—	—	—	—	—	—
		600	10	M	8400	4150	2750	2050	1600	1350	1150	950	850	750	700	600	550	500	500	—	—
				L	8700	4300	2850	2100	1650	1350	1150	1000	900	800	700	650	600	550	500	500	—

★速度は、ストローク 700mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W [kg]																
					110	120	130	140	150	160	170	180	190	200	210	220	230	240	250		
ボールネジ	BE60J	900	20	M	800	700	700	600	500	500	500	400	400	400	—	—	—	—	—	—	
				L	800	800	700	600	600	500	500	500	400	400	400	—	—	—	—	—	—
		450	10	M	900	800	700	700	600	600	500	500	500	400	400	400	400	400	300	—	—
				L	900	800	800	700	600	600	600	500	500	500	400	400	400	400	400	300	—

★速度は、ストローク 1000mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.27s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W									
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg		
タイミングベルト	BE10E	1000	21	S	375	175	105	—	—	—	—	—	—	
				M	700	355	240	—	—	—	—	—	—	
	BE10F	1000	21	S	375	175	105	70	—	—	—	—	—	
				M	700	355	240	180	—	—	—	—	—	—
	2000	42	S	112	52	—	—	—	—	—	—	—	—	
			M	210	106	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	BE30E	1000	21	M	1182	590	410	—	—	—	—	—	—	
				L	1342	670	467	—	—	—	—	—	—	—
	BE30F	1000	21	M	1135	590	410	315	260	225	200	165	—	—
				L	1290	670	465	360	300	260	230	195	—	—
	2000	42	M	454	236	164	126	—	—	—	—	—	—	—
			L	516	268	186	144	—	—	—	—	—	—	—
	BE50F	1000	21	M	5320	2620	1720	1270	1000	850	690	595	—	—
				L	5545	2730	1795	1325	1040	855	720	620	—	—
	BE50G	2000	42	M	2128	1048	688	508	—	—	—	—	—	—
				L	2218	1092	718	530	—	—	—	—	—	—

★速度は、リード 21mm : 0.3s、リード 42mm : 0.5s

# 【動的許容負荷モーメント表】 BE10、BE30、BE50、BE60

S = 200mm の場合

負荷の重心点までの腕長さ L

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W															
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	45Kg	50Kg	55Kg	60Kg	65Kg	70Kg	75Kg	80Kg
ボールネジ	BE10E	1200	20	S	310	105	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				M	690	340	220	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		600	10	S	537	245	150	105	75	50	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
				M	790	390	265	200	165	135	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		300	5	S	622	300	200	150	120	100	87	75	67	60	—	—	—	—	—	—
				M	820	405	275	210	172	145	120	100	87	75	—	—	—	—	—	—
	BE30E	1200	20	M	1180	585	400	305	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				L	1342	670	462	355	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
		600 (300)	10 (5)	M	1480	740	515	395	330	280	250	215	180	155	—	—	—	—	—	
				L	1542	770	537	415	345	295	262	225	190	165	—	—	—	—	—	
	BE30F	1200	20	M	1135	585	400	305	225	185	155	130	—	—	—	—	—	—	—	
				L	1290	670	460	355	295	250	220	190	—	—	—	—	—	—	—	
		600 (300)	10 (5)	M	1425	740	510	395	330	280	250	215	180	155	135	120	105	90	80	70
				L	1485	770	535	415	345	295	265	225	190	165	145	125	110	100	85	45
	BE50F	1200	20	M	5320	2620	1720	1265	995	815	685	590	515	450	400	360	—	—	—	
				L	5545	2730	1790	1325	1040	855	720	615	540	475	425	380	—	—	—	
		600 (300)	10 (5)	M	5875	2895	1900	1400	1105	905	765	655	575	505	455	405	370	335	310	285
				L	5945	2925	1920	1420	1115	915	770	665	580	515	460	415	375	340	310	285
	BE50G	1200	20	M	5320	2620	1720	1265	995	815	685	590	515	450	400	360	325	295	270	245
				L	5545	2730	1790	1325	1040	855	720	615	540	475	425	380	345	315	285	260
600 (300)		10 (5)	M	5785	2895	1900	1400	1105	905	765	655	575	505	455	405	370	335	310	285	
			L	5945	2925	1920	1420	1115	915	770	665	580	515	460	415	375	340	310	285	

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W									
					85Kg	90Kg	95Kg	100Kg	110Kg	120Kg	130Kg	140Kg	150Kg	
ボールネジ	BE50F	600 (300)	10 (5)	M	260	240	225	210	—	—	—	—	—	—
				L	265	245	225	210	—	—	—	—	—	
	BE50G	1200	20	M	225	205	190	175	—	—	—	—	—	
				L	240	220	205	190	—	—	—	—		
		600 (300)	10 (5)	M	260	240	225	210	180	160	140	120	105	
				L	265	245	225	210	185	160	140	125	110	

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W [kg]														
					10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150
ボールネジ	BE60G	1200	20	M	7050	3450	2300	1700	1350	1100	950	800	700	650	—	—	—	—	
				L	7700	3800	2500	1850	1500	1200	1050	900	800	700	—	—	—	—	
		600	10	M	8400	4150	2750	2050	1600	1350	1150	950	850	750	700	600	550	500	500
				L	8700	4300	2850	2100	1650	1350	1150	1000	900	800	700	650	600	550	500

★速度は、ストローク 700mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W [kg]													
					110	120	130	140	150	160	170	180	190	200	210	220	230	240
ボールネジ	BE60J	900	20	M	800	700	600	600	500	500	500	400	400	400	—	—	—	—
				L	800	800	700	600	600	500	500	400	400	—	—	—	—	
		450	10	M	900	800	700	700	600	600	500	500	400	400	400	400	400	300
				L	900	800	800	700	600	600	600	500	500	400	400	400	400	300

★速度は、ストローク 1000mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.27s)

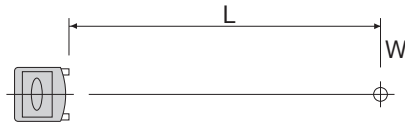
(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W								
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	
タイミングベルト	BE10E	1000	21	S	310	105	—	—	—	—	—	—	—
				M	690	340	220	—	—	—	—	—	
	BE10F	1000	21	S	310	105	—	—	—	—	—	—	
				M	690	340	220	160	—	—	—		
	2000	42	S	93	31	—	—	—	—	—	—		
			M	207	102	66	48	—	—	—			
	BE30E	1000	21	M	1180	585	400	—	—	—	—		
				L	1342	670	462	—	—	—	—		
	BE30F	1000	21	M	1135	585	400	305	225	185	155	130	
				L	1290	670	460	355	295	250	220	190	
	2000	42	M	454	454	454	454	—	—	—	—		
			L	516	268	184	142	—	—	—			
	BE50F	1000	21	M	5320	2620	1720	1265	995	815	685	590	
				L	5545	2730	1790	1325	1040	855	720	615	
	BE50G	2000	42	M	2128	1048	688	506	—	—	—	—	
				L	2218	1092	716	530	—	—	—		

★速度は、リード 21mm : 0.3s、リード 42mm : 0.5s

# 【動的許容負荷モーメント表】 BE10、BE30、BE50、BE60

負荷形態Ⅱ [水平取付] 壁取付



負荷の重心点までの腕長さ L

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W															
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	45Kg	50Kg	55Kg	60Kg	65Kg	70Kg	75Kg	80Kg
ボールネジ	BE10E	1200	20	S	335	130	60	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				M	660	290	165	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		600	10	S	440	165	85	40	12	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
				M	715	310	175	110	72	45	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	300	5	S	467	180	90	45	17	0	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
			M	720	305	175	110	72	45	27	15	3	—	—	—	—	—	—	—	
	BE30E	1200	20	M	1342	610	388	275	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				L	1435	855	413	290	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	(300)	(5)	M	1467	670	423	300	228	175	140	115	95	80	—	—	—	—	—	—	
			L	1482	675	428	300	228	180	143	115	95	80	—	—	—	—	—	—	
	BE30F	1200	20	M	1285	610	385	275	205	160	130	105	—	—	—	—	—	—	—	
				L	1375	655	410	290	220	170	135	110	—	—	—	—	—	—	—	
	(300)	(5)	M	1405	670	420	300	225	175	140	115	95	80	65	55	45	35	30	20	
			L	1420	675	425	300	230	180	140	115	95	80	65	55	45	35	30	25	
	BE50F	1200	20	M	5690	2815	1855	1375	1085	895	760	655	575	510	460	415	—	—	—	
				L	5900	2915	1920	1425	1125	930	785	680	595	530	475	430	—	—	—	
	(300)	(5)	M	6055	2995	1975	1460	1155	850	805	695	610	545	490	440	405	370	340	315	
			L	6085	3010	1985	1470	1165	810	700	615	545	490	445	405	370	340	315		
	BE50G	1200	20	M	5690	2815	1855	1375	1085	895	760	655	575	510	460	415	375	345	320	295
				L	5900	2915	1920	1425	1125	930	785	680	595	530	475	430	390	360	330	305
(300)	(5)	M	6055	2995	1975	1460	1155	950	805	695	610	545	490	440	405	370	340	315		
		L	6085	3010	1985	1470	1165	955	810	700	615	545	490	445	405	370	340	315		

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W									
					85Kg	90Kg	95Kg	100Kg	110Kg	120Kg	130Kg	140Kg	150Kg	
ボールネジ	BE50F	600 (300)	10 (5)	M	290	272	255	240	—	—	—	—	—	—
				L	295	275	255	240	—	—	—	—	—	
	BE50G	1200	20	M	275	255	240	220	—	—	—	—	—	
				L	285	265	245	230	—	—	—	—	—	
(300)	(5)	M	290	270	255	240	210	185	170	150	135	—		
		L	295	275	255	240	210	190	170	150	135	—		

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W (kg)															
					10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150	
ボールネジ	BE60G	1200	20	M	8365	4065	2665	1965	1515	1265	1065	915	765	665	—	—	—	—		
				L	8765	4315	2815	2065	1615	1315	1115	965	815	715	—	—	—	—		
	600	10	M	8965	4365	2865	2115	1665	1365	1115	965	815	715	665	565	515	465	415		
			L	9015	4415	2865	2115	1665	1365	1115	965	865	715	665	565	515	465	415		

★速度は、ストローク 700mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W (kg)															
					110	120	130	140	150	160	170	180	190	200	210	220	230	240	250	
ボールネジ	BE60J	900	20	M	815	715	615	615	515	515	415	415	415	315	—	—	—	—		
				L	815	715	715	615	615	515	515	415	415	415	—	—	—	—		
	450	10	M	815	815	715	615	615	515	515	415	415	415	315	315	315	315	215		
			L	815	815	715	615	615	515	515	415	415	415	315	315	315	315	315		

★速度は、ストローク 1000mm 以下使用時 (加減速時間：0.27s)

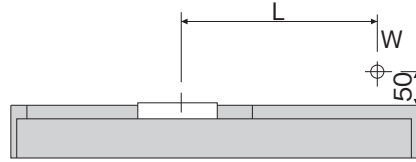
(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W									
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg		
タイミングベルト	BE10E	1000	21	S	335	130	60	—	—	—	—	—	—	
				M	660	290	165	—	—	—	—	—		
	BE10F	1000	21	S	335	130	60	35	—	—	—	—		
				M	660	290	165	105	—	—	—	—		
	2000	42	S	100	39	—	—	—	—	—				
			M	198	87	—	—	—	—	—				
	BE30E	1000	21	M	1342	610	388	—	—	—	—	—		
				L	1435	655	413	—	—	—	—	—		
	BE30F	1000	21	M	1285	610	385	275	205	160	130	105		
				L	1375	655	410	290	220	170	135	110		
	2000	42	M	514	244	154	110	—	—	—	—			
			L	550	262	164	116	—	—	—	—			
	BE50F	1000	21	M	5690	2815	1855	1375	1085	895	760	655		
				L	5900	2915	1920	1425	1125	930	785	680		
	BE50G	2000	42	M	2276	1126	742	550	—	—	—	—		
				L	2360	1166	768	570	—	—	—	—		

★速度は、リード 21mm：0.3s、リード 42mm：0.5s

# 【動的許容負荷モーメント表】 BE10、BE30、BE50、BE60

負荷形態Ⅲ [水平取付]



負荷の重心点までの腕長さ L

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W																
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	45Kg	50Kg	55Kg	60Kg	65Kg	70Kg	75Kg	80Kg	
ボールネジ	BE10E	1200	20	S	215	105	70	50	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
				M	900	415	265	210	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
		600	10	S	215	105	80	55	47	40	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
				M	837	425	265	195	153	120	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
		300	5	S	240	120	80	65	52	40	35	30	30	25	—	—	—	—	—	—	
				M	915	465	295	205	153	120	100	85	72	65	—	—	—	—	—	—	—
	BE30E	1200	20	M	1380	690	480	370	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
				L	2400	1200	835	650	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
		600 (300)	10 (5)	M	1290	690	483	375	310	265	235	200	170	150	—	—	—	—	—	—	
				L	2400	1205	838	650	540	465	410	350	300	260	—	—	—	—	—	—	—
		1200	20	M	1330	690	480	370	305	265	235	200	—	—	—	—	—	—	—	—	—
				L	2305	1200	835	650	540	465	410	350	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	BE30F	600 (300)	10 (5)	M	1300	690	480	375	310	265	235	200	170	150	130	115	100	90	80	70	
				L	2310	1205	835	650	540	465	415	350	300	260	225	200	175	155	140	125	—
		1200	20	M	6380	3140	2060	1520	1200	980	930	710	620	550	490	440	—	—	—	—	—
				L	9280	4570	3000	2215	1745	1430	1205	1040	905	800	715	645	—	—	—	—	—
		600 (300)	10 (5)	M	6380	3140	2060	1125	1200	985	830	715	625	550	495	445	400	365	335	310	—
				L	9280	4570	3000	2215	1745	1430	1205	1040	910	805	720	645	585	535	490	450	—
	BE50G	1200	20	M	6380	3140	2060	1520	1200	980	830	710	620	550	490	440	400	365	335	305	—
				L	9280	4570	3000	2215	1745	1430	1205	1040	905	800	715	645	585	535	490	450	—
		600 (300)	10 (5)	M	6380	3140	2060	1125	1200	985	830	715	625	550	495	445	400	365	335	310	—
				L	9280	4570	3000	2215	1745	1430	1205	1040	910	805	720	645	585	535	490	450	—

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W									
					85Kg	90Kg	95Kg	100Kg	110Kg	120Kg	130Kg	140Kg	150Kg	
ボールネジ	BE50F	600 (300)	10 (5)	M	285	265	245	230	—	—	—	—	—	—
				L	415	385	355	330	—	—	—	—	—	—
	BE50G	1200	20	M	280	260	240	225	—	—	—	—	—	
				L	415	385	355	330	—	—	—	—	—	
	600 (300)	10 (5)	M	285	265	245	230	200	175	155	135	120		
			L	415	385	355	330	290	255	225	200	175		

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W [kg]														
					10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	110	120	130	140	150
ボールネジ	BE60G	1200	20	M	10300	5110	3350	2500	2000	1650	1400	1200	1050	950	—	—	—	—	—
				L	16800	8300	5500	4100	3250	2650	2250	1950	1750	1550	—	—	—	—	—
		600	10	M	10300	5110	3350	2500	2000	1650	1400	1200	1050	950	850	750	700	650	600
				L	16800	8300	5500	4100	3250	2650	2250	1950	1750	1550	1400	1250	1150	1050	950

★速度は、ストローク 700mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W [kg]														
					110	120	130	140	150	160	170	180	190	200	210	220	230	240	250
ボールネジ	BE60J	900	20	M	1100	1000	900	800	800	700	700	600	600	600	—	—	—	—	—
				L	1800	1700	1500	1400	1300	1200	1100	1000	1000	900	—	—	—	—	—
		450	10	M	1100	1000	900	800	800	700	700	600	600	600	500	500	500	400	400
				L	1800	1700	1500	1400	1300	1200	1100	1000	1000	900	900	800	800	700	700

★速度は、ストローク 1000mm 以下使用時 (加減速時間：0.27s)

(mm)

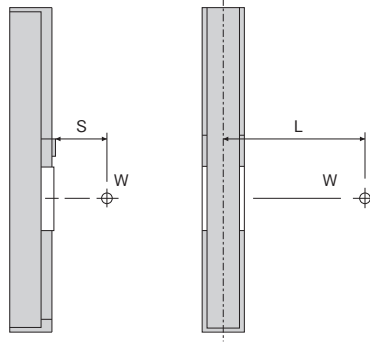
駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W								
					5Kg	10Kg	15Kg	20Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	
タイミングベルト	BE10E	1000	21	S	215	105	70	—	—	—	—	—	—
				M	900	415	265	—	—	—	—	—	—
	BE10F	1000	21	S	215	105	70	50	—	—	—	—	—
				M	900	415	265	210	—	—	—	—	—
	2000	42	S	64	31	—	—	—	—	—	—	—	—
			M	270	124	—	—	—	—	—	—	—	—
	BE30E	1000	21	M	1380	690	480	—	—	—	—	—	—
				L	2400	1200	835	—	—	—	—	—	—
	BE30F	1000	21	M	1330	690	480	370	305	265	235	200	—
				L	2305	1200	835	650	540	465	410	350	—
	2000	42	M	532	276	192	148	—	—	—	—	—	—
			L	922	480	334	260	—	—	—	—	—	—
	BE50F	1000	21	M	6380	3140	2060	1520	1200	980	830	710	—
				L	9280	4570	3000	2215	1745	1430	1205	1040	—
	BE50G	2000	42	M	2552	1256	824	608	—	—	—	—	—
				L	3712	1828	1200	886	—	—	—	—	—

★速度は、リード 21mm：0.3s、リード 42mm：0.5s



# 【動的許容負荷モーメント表】 BE10、BE30、BE50、BE60

## 負荷形態Ⅳ [垂直取付]



S = 50mm の場合

負荷の重心点までの腕長さ L

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W																				
					3Kg	5Kg	8Kg	10Kg	12Kg	14Kg	16Kg	18Kg	20Kg	22Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	45Kg	50Kg	55Kg	60Kg			
ボールネジ	BE10E	1200	20	S	245	110	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
				M	1270	730	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	S	255	115	45	20	5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				M	1375	785	460	350	275	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	S	290	150	75	45	20	5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				M	1390	795	460	350	275	230	190	160	135	115	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	BE30E	1200	20	M	1695	985	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				L	3000	1770	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	M	1815	1060	635	490	395	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				L	3210	1895	1155	910	745	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	M	1835	1070	640	495	400	330	280	240	210	185	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	3240	1920	1165	920	755	635	545	475	420	375	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	BE30F	1200	20	M	1915	1030	585	455	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				L	3383	1845	1075	845	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	M	2078	1118	640	495	400	330	280	240	205	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				L	3655	1995	1165	920	755	625	540	470	415	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	M	2073	1118	640	495	400	330	280	240	210	185	145	100	72	60	-	-	-	-	-	-	-
				L	3655	1995	1165	920	755	635	545	475	420	375	305	235	193	170	-	-	-	-	-	-	-
	BE50F	1200	20	M	9848	5450	3255	2595	2155	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				L	14343	8037	4750	3795	3155	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	M	10528	5830	3480	2775	2305	1970	1720	1520	1365	1240	1085	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				L	15330	8497	5080	4055	3375	2885	2520	2235	2005	1820	1595	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	M	10625	5885	3515	2800	2325	1990	1735	1535	1380	1250	1095	905	770	670	590	525	-	-	-	-	
				L	10838	3942	5130	4095	3405	2910	2545	2255	2025	1840	1610	1335	1140	990	875	785	-	-	-	-	
BE50G	1200	20	M	9848	5450	3255	2595	2155	1840	1605	1420	1275	1155	1010	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
			L	14343	8037	4750	3795	3155	2695	2355	2090	1875	1700	1490	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	600	10	M	10528	5830	3480	2775	2305	1970	1720	1520	1365	1240	1085	895	762	660	582	520	-	-	-	-		
			L	15330	8497	5080	4055	3375	2885	2520	2235	2005	1820	1595	1325	1127	980	870	775	-	-	-	-		
	300	5	M	10625	5885	3515	2800	2325	1990	1735	1535	1380	1250	1095	905	770	670	590	525	475	430	-	-		
			L	10838	3942	5130	4095	3405	2910	2545	2255	2025	1840	1610	1335	1140	990	875	785	710	645	-	-		

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

軸関係

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W [kg]				
					10	20	30	40	50
ボールネジ	BE60G	1200	20	M	9300	4550	3000		
				L	15200	7500	4950		
	600	10	M	10100	5000	3250	2400	1900	
			L	16550	8200	5400	4000	3200	

★速度は、ストローク 700mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷 : W [kg]										
					10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
ボールネジ	BE60J	900	20	M	12600	6200	4100	3000	2400						
				L	20700	10200	6800	5000	4000						
	450	10	M	13400	6600	4300	3200	2500	2100	1800	1500	1300	1200		
			L	21800	10800	7200	5300	4200	3500	3000	2600	2300	2000		

★速度は、ストローク 1000mm 以下使用時 (加減速時間 : 0.27s)



S = 200mm の場合  
 負荷の重心点までの腕長さ L

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W																		
					3Kg	5Kg	8Kg	10Kg	12Kg	14Kg	16Kg	18Kg	20Kg	22Kg	25Kg	30Kg	35Kg	40Kg	45Kg	50Kg	55Kg	60Kg	
ボールネジ	BE10E	1200	20	S	95	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
				M	1120	575	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	S	170	0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				M	1255	640	300	205	130	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	S	240	75	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				M	1270	650	300	210	135	80	40	10	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	BE30E	1200	20	M	1565	855	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	2870	1640	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	M	1685	930	505	360	265	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	3080	1765	1025	780	615	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	M	1705	940	510	365	270	185	140	100	70	45	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	3110	1789	1035	790	620	505	415	345	290	230	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	BE30F	1200	20	M	1785	900	455	325	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	3253	1715	945	715	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	M	1925	977	505	360	265	185	135	95	65	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	3488	1845	1025	780	615	495	410	340	285	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	M	1913	987	510	365	265	185	140	100	70	45	7	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	3525	1865	1035	790	620	505	415	35	290	230	175	110	67	30	-	-	-	-	-
	BE50F	1200	20	M	9783	5387	3190	2535	2090	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	14280	7885	4690	3730	3090	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
		600	10	M	10463	5765	3415	2710	2240	1905	1655	1460	1300	1175	1020	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	15220	8432	5015	3990	3310	2820	2455	2170	1940	1755	1535	-	-	-	-	-	-	-	-
		300	5	M	10560	5820	3450	2735	2265	1925	1670	1475	1315	1185	1030	840	707	605	527	465	-	-	-
				L	15408	8512	5065	4030	3340	2850	2480	2190	1960	1775	1550	1270	1078	930	815	720	-	-	-
BE50G	1200	20	M	9783	5387	3190	2535	2090	1775	1540	1360	1210	1090	950	-	-	-	-	-	-	-		
			L	14280	7885	4690	3730	3090	2635	2290	2025	1810	1635	1425	-	-	-	-	-	-	-	-	
	600	10	M	10463	5765	3415	2710	2240	1905	1655	1460	1300	1175	1020	835	700	600	522	460	-	-		
			L	6085	8432	5015	3990	3310	2820	2455	2170	1940	1755	1535	1260	1065	920	805	715	-	-		
	300	5	M	10560	5820	3450	2735	2265	1925	1670	1475	1315	1185	1030	840	707	605	527	465	415	370		
			L	15408	8512	5065	4030	3340	2850	2480	2190	1960	1775	1550	1270	1078	930	815	720	645	585		

★速度は、ストローク 600mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

(mm)

駆動	軸	速度 (mm/s)	リード (mm)	スライダ	負荷：W [kg]										
					10	20	30	40	50	60	70	80	90	100	
ボールネジ	BE60G	1200	20	M	9150	4400	2850	-	-	-	-	-	-	-	-
				L	15050	7350	4800	-	-	-	-	-	-		
		600	10	M	9950	4850	3100	2250	1750	-	-	-	-	-	
				L	16400	8050	5250	3850	3050	-	-	-	-		
ボールネジ	BE60J	900	20	M	12500	6100	3900	2900	2200	-	-	-	-		
				L	20500	10100	6600	4900	3800	-	-	-	-		
		450	10	M	13200	6400	4200	3100	2400	1900	1600	1400	1200	1000	
				L	21700	10700	7000	5200	4100	3300	2800	2400	2100	1900	

★ BE60G：速度は、ストローク 700mm 以下使用時 (加減速時間：0.36s)

BE60J：速度は、ストローク 1000mm 以下使用時 (加減速時間：0.27s)



# 動作モード説明

## 【シーケンシャルモード】

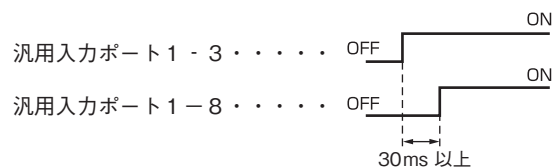
命令語を使用し作成したプログラムを、ステップ順に実行するモードです。

マスターユニット		CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80
プログラムステップ数		5000 ステップ
座標テーブル		999 ポイント
速度設定		20 段階 (可変)
加減速設定		20 段階 (可変)
カウンタ数		99
タイマ数		9
マルチタスク	最大タスク	4 タスク (全タスク軸制御可能)
	最大制御軸数	4 軸
	1 タスク最大制御軸数	4 軸

シーケンシャルモードプログラム例	
<p><b>【動作】</b>                      原点からA点を経由してB点に到達した後、汎用入力ポート1-3番が“ON”ならばC点(良品)へ、“OFF”ならばD点(不良品)に移動する。</p> <p style="text-align: center;">X    Y</p> <p>A点座標 (100, 0)                      B点座標 (200, 200)                      C点座標 (200, 300)                      D点座標 (300, 200)</p> <p><b>【使用汎用入力信号例】</b>                      良品時の信号：ポート1-3 ON                      不良品時の信号：ポート1-3 OFF                      入力信号タイミング用：ポート1-8使用</p>	

フローチャート	プログラム例			
	ステップ	コマンド	データ	コメント
スタート				
速度設定	0001	SPD	V=05	
A点移動	0002	MOV	a S V=00 X=100 POST Y=0	Ⓐ 点
B点移動	0003	MOV	a S V=00 X=200 POST Y=200	Ⓑ 点
入力信号待ち	0004	IN	PORT [1] 1.....	良、不良品判定信号入力待ち
良品か?	0005	JMP I	10 PORT [1] .....1..	汎用入力ポート1-3がONの時、タグNo10へジャンプする
D点移動	0006	MOV	a S V=00 X=300 POST Y=200	Ⓓ 点 不良品時の移動
エンド	0007	END		
C点移動	0009	MOV	a S V=00 X=200 POST Y=300	Ⓒ 点 良品時の移動
エンド	0010	END		

**【汎用入力信号の入力タイミング】**  
 良・不良品の判定信号（汎用入力ポート1-3）が入力ONされた後、タイミング用信号（汎用入力ポート1-8）を入力します。



# シーケンシャルモード命令語一覧

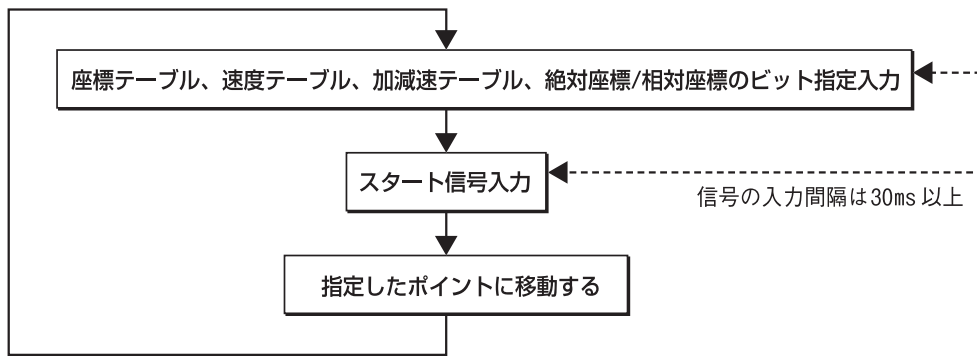
コントローラ：CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80  
 ティーチングペンダント：TPH-4C

命令語	内 容
<b>動かす命令</b>	
MOV	軸移動
MOVP	軸移動（座標テーブル間接）
MVC	円弧補間
MVCP	円弧補間（座標テーブル間接）
MVB	直前位置移動（直前の位置に戻る）
MVE	エスケープ移動
RSMV	RS232C による軸移動
TLMV	トルク制限移動指示
HOME	原点復帰
<b>パラメータを設定する命令</b>	
SPD	速度設定
ACC	加減速設定
DEC	減速度設定
OFS	オフセット
OFS P	オフセット（座標テーブル指定）
PASS	パス率の設定
<b>入出力ポート制御する命令</b>	
OUT	汎用ポート出力
OUTP	汎用ポートパルスで出力
OUTC	カウンタ値を汎用ポートに出力
OUTS	指定座標汎用出力
IOUT	内部ポート出力
CANS	指定座標汎用出力キャンセル
IN	入力待ち
INPC	汎用ポートの入力状態をかんかにセット
INSP	内部ポート入力待ち
<b>タイマー・カウンタを制御する命令</b>	
CWIT	カウンタ待ち
TIM	時間待ち
TIMP	タイマプリセット
CNT	カウンタ値プリセット
CNT+	カウンタ値の加算
CNT-	カウンタ値の減算
CNTC	カウンタクリア

命令語	内 容
<b>プログラムを制御する命令</b>	
NOP	無機能
RET	リターン（サブルーチンの終了宣言）
STOP	ストップ
END	プログラム終了
TAG	タグ（飛び先ラベル）
PSEL	プログラム選択
<b>サーボ制御する命令</b>	
SVON	サーボオン
SVOF	サーボオフ
<b>マトリックス動作させる命令</b>	
MVM	マトリックス移動
LOOP	MVM用ループ
MINI	MVM用カウンタのイニシャル
<b>ジャンプさせる命令</b>	
JMP	無条件ジャンプ
JMPI	入力条件ジャンプ
JMPC	カウンタ条件ジャンプ
JMPT	タイマ条件ジャンプ
BRAC	カウンタ値のTAGへジャンプ
<b>サブルーチンをコールする命令</b>	
CAL	無条件コール
CALI	入力条件コール
CALC	カウンタ条件コール
CALT	タイマ条件コール
<b>タスクを制御する命令</b>	
TSTR	タスク起動
TSTO	タスク一時停止
TRSA	タスク再起動
TCAN	タスク強制終了

## 【外部ポイント指定モード】

コントローラの命令語を使用しないで、シーケンサやデジスイッチ等から出力される信号によって、位置決め動作させる運転モードです。指定するポイントの座標、速度、加減速はあらかじめコントローラ内のテーブルに設定しておきます。



### 使用可能な各テーブル

マスターユニット形式：CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80

	拡張入出力ユニット無	拡張入出力ユニット使用	CC-Link/ Device Net ユニット使用
座標テーブル	最大 256 ポイント (最大 8 ビット) (注 1)	999 ポイント (10 ビット)	
速度テーブル	1 テーブル (テーブル No.1 固定)	20 テーブル (4 ビット)	
加減速テーブル	1 テーブル (テーブル No.5 固定)	20 テーブル (5 ビット)	
座標系	絶対座標固定 (ビット指定不可)	絶対座標 / 相対座標 (1 ビット)	

(注 1) 2 軸以上の場合、1 軸の場合 16 ポイント (4 ビット) となります。

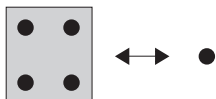
## 【パレタイジングモード】

パレットへの移載作業などで、命令語を組合せたプログラムを作成することなく、ワークの個数や座標などを入力するだけで、簡単にプログラミングができるモードです。

動作パターンは、3 通り選択できます。

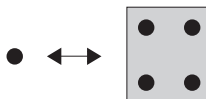
M to 1

パレットから定点に移動します。



1 to M

定点からパレットに移動します。



M to M



パレットからパレットに移動します。



# マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80

【システム入出力の詳細】 ※入出力ピン番号一覧は 169 ページをご覧ください。

## 〔システム入力〕

ピン番号	設定機能	◇ シーケンシャルモード ◇ パレタイジングモード	◇ 外部ポイント指定モード	備考
	信号名			
28	原点復帰	ON：原点復帰動作開始	同左	立上りエッジを検出 
29	スタート	ON：現在停止しているステップまたは一時停止中からスタート	ON：現在指定されているテーブルの情報にもとづいて移動開始	立上りエッジを検出 
30	ストップ	ON：現在のステップを実行完了後停止	無効	本入力 ON 時は原点復帰スタート入力は無効
31	リセット	ON：異常状態を解除（プログラム実行停止中有効）	ON：異常状態を解除	

## 〔システム出力〕

ピン番号	設定機能	◇ シーケンシャルモード ◇ パレタイジングモード	◇ 外部ポイント指定モード	備考
	信号名			
11	運転中	プログラム実行中及び原点復帰動作中：ON	ロボット動作中および原点復帰中：ON	
12	異常	異常発生時：ON	同左	
13	位置決め完了	ロボット位置決め完了時：ON ロボット移動中：OFF (ポーズで停止時：OFF)	同左	
14	原点復帰完了	移動系命令実行にあたり、原点復帰不要な間：ON 原点復帰必要な時：OFF	同左	

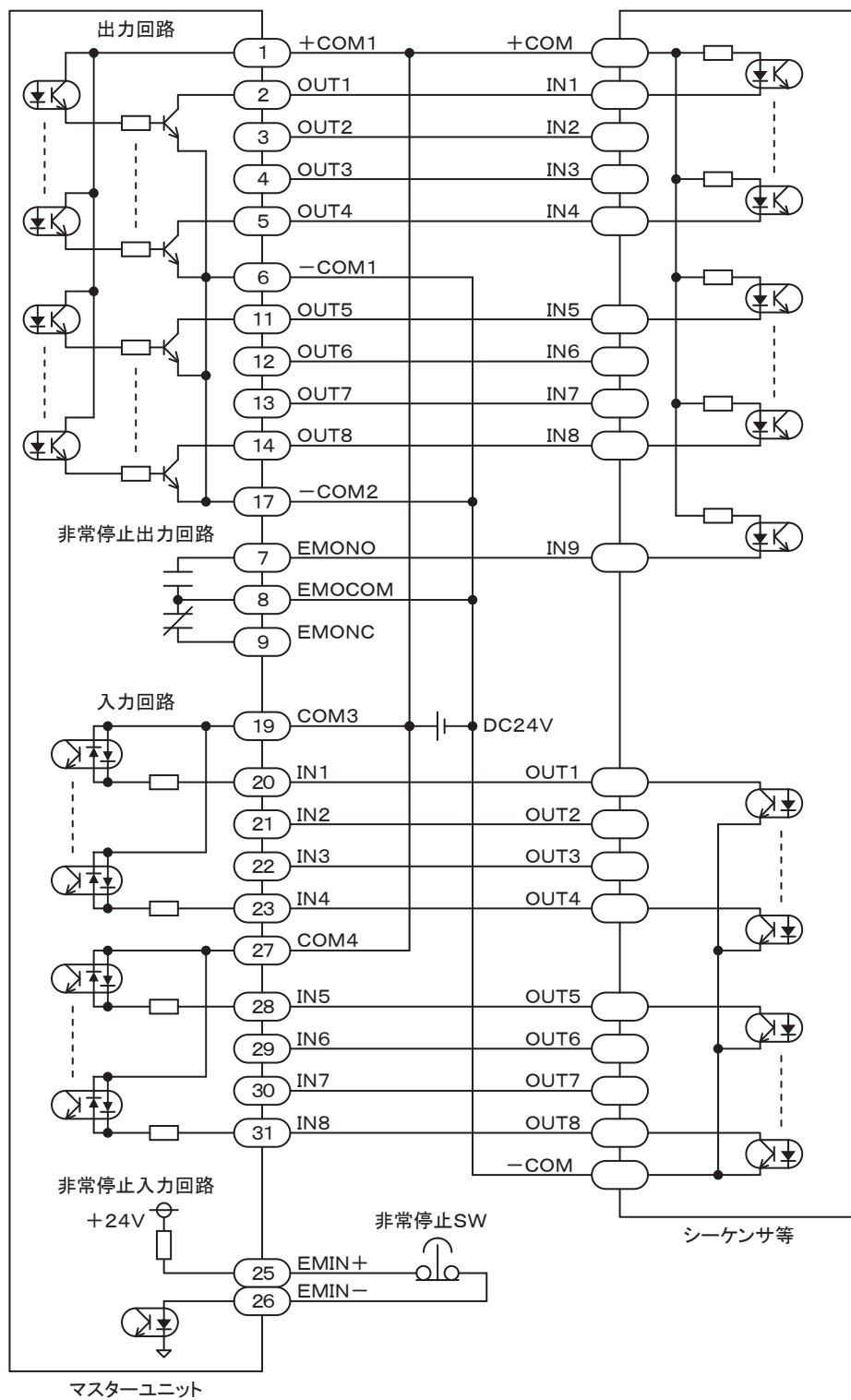
## 〔汎用入出力ポートに設定可能な入出力〕

信号名	*設定機能	◇ シーケンシャルモード ◇ パレタイジングモード	◇ 外部ポイント 指定モード
	入出力		
ロボット単動	入力	スタート入力又はスタートキー ON 時、本入力が ON であれば単動モードとなります。このモードでは軸移動関係の命令と出力関係の命令実行後、プログラムが停止します。	無効
継続スタート	入力	本入力が ON 時電源を OFF 又はリセットしてもカウンタ等の内容はクリアされません。	無効
エスケープ	入力	MVE 命令実行中に本入力を ON するとスローダウン停止し、そのステップは完了したものととなります。	無効
ポーズ (一時停止)	入力	ON：一時停止（スローダウン停止） 再スタート時はスタート入力を ON、キャンセル時はリセット ON にします。	
プログラム選択 2 <sup>0</sup> プログラム選択 2 <sup>1</sup> プログラム選択 2 <sup>2</sup> プログラム選択 2 <sup>3</sup>	入力	プログラム選択する時のプログラム No. (No.1 ~ No. 16) 指定の入力信号です。	無効
パレタイジング	入力	ON：パレタイジングモード OFF：シーケンシャルモード 外部ポイント指定の設定がされている時、この入力は無効です。	無効
入力待ち	出力	プログラム上で入力待ち時に ON	無効
ポーズ中	出力	ポーズ入力を認識して軸がスローダウン停止した状態時 ON（ポーズを解除すると OFF）	
READY	出力	ティーチングペンダント及び RS-232C が無効で異常がない状態時 ON	
サーボオン	入力	ON：サーボロックできます。 OFF：サーボロックできません。	
バッテリーアラーム	出力	構成しているコントローラどれかのバックアップ電圧が低下すると ON し、構成しているコントローラ全てのバックアップ電圧が復帰すると OFF します。 エンコーダタイプの設定がインクリメンタルの時は、無効です。	
タスク別位置決め 完了	出力	タスク毎に位置決め完了時：ON	
タスク別原点復帰 完了	出力	タスク毎に原点復帰完了時：ON	
トルク制限 2 <sup>0</sup> トルク制限 2 <sup>1</sup> トルク制限 2 <sup>2</sup>	入力	最大トルク制限機能使用時、トルク制限テーブル（8 テーブル）を指定する入力信号です。	
タスク別負荷	出力	出力トルクが負荷出力基準値を超えた状態が、トルク制限判定時間以上継続した時：ON	
タスク別リミット	出力	出力トルクがトルク制限値に達した状態が、トルク制限判定時間以上継続した時：ON	
タスク別ロック	出力	ロックを検知した時：ON	
JOG	入力 出力	複数の入出力を使用して、JOG 動作をします。	



# マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80 【入出力の接続例】

NPN入出力



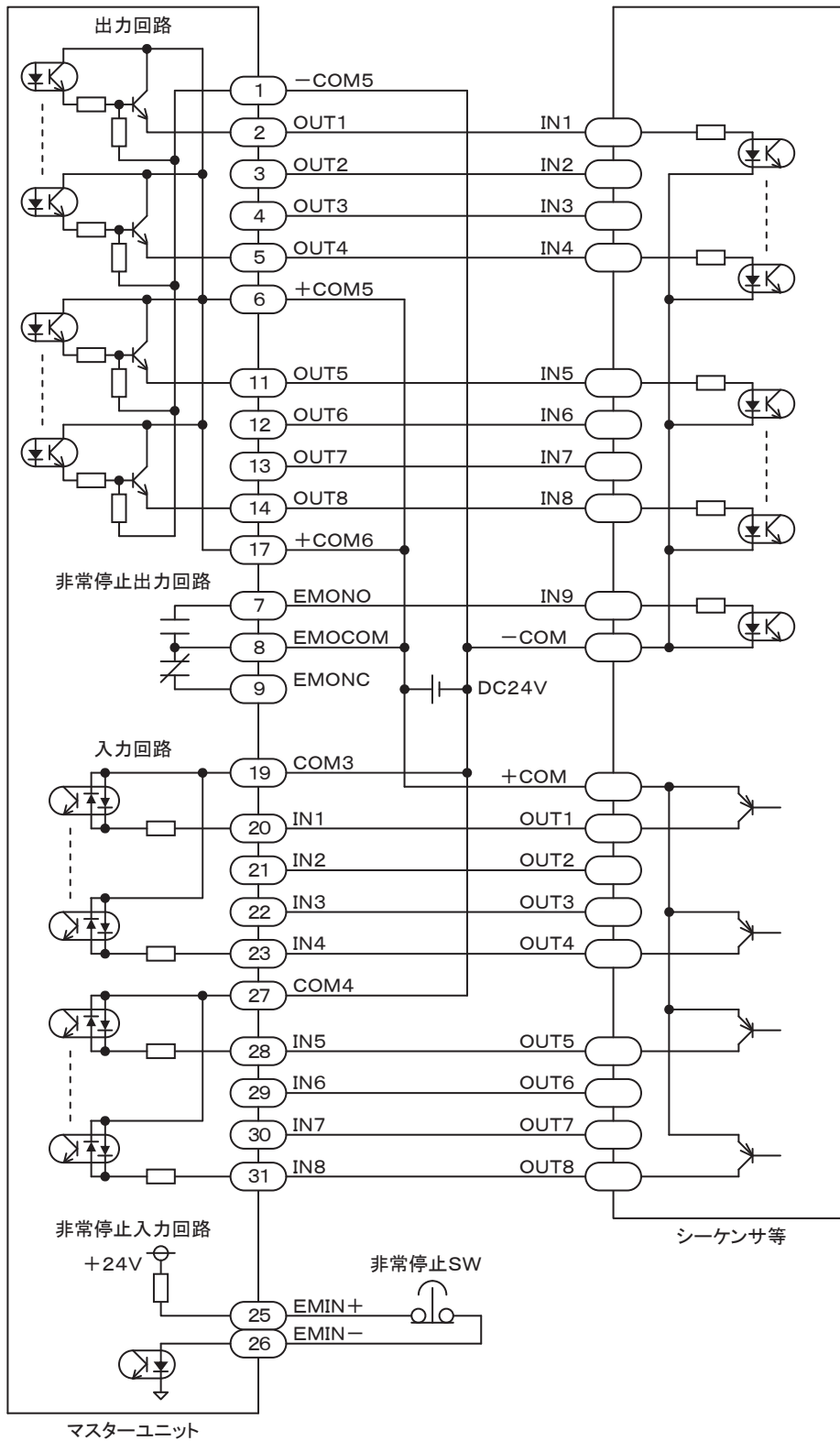
**注意**

- -COM1 と -COM2 は内部で接続されています。
- COM3 と COM4 は内部で接続されていません。

入出力の詳細及び接続例

# マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80 【入出力の接続例】

PNP入出力



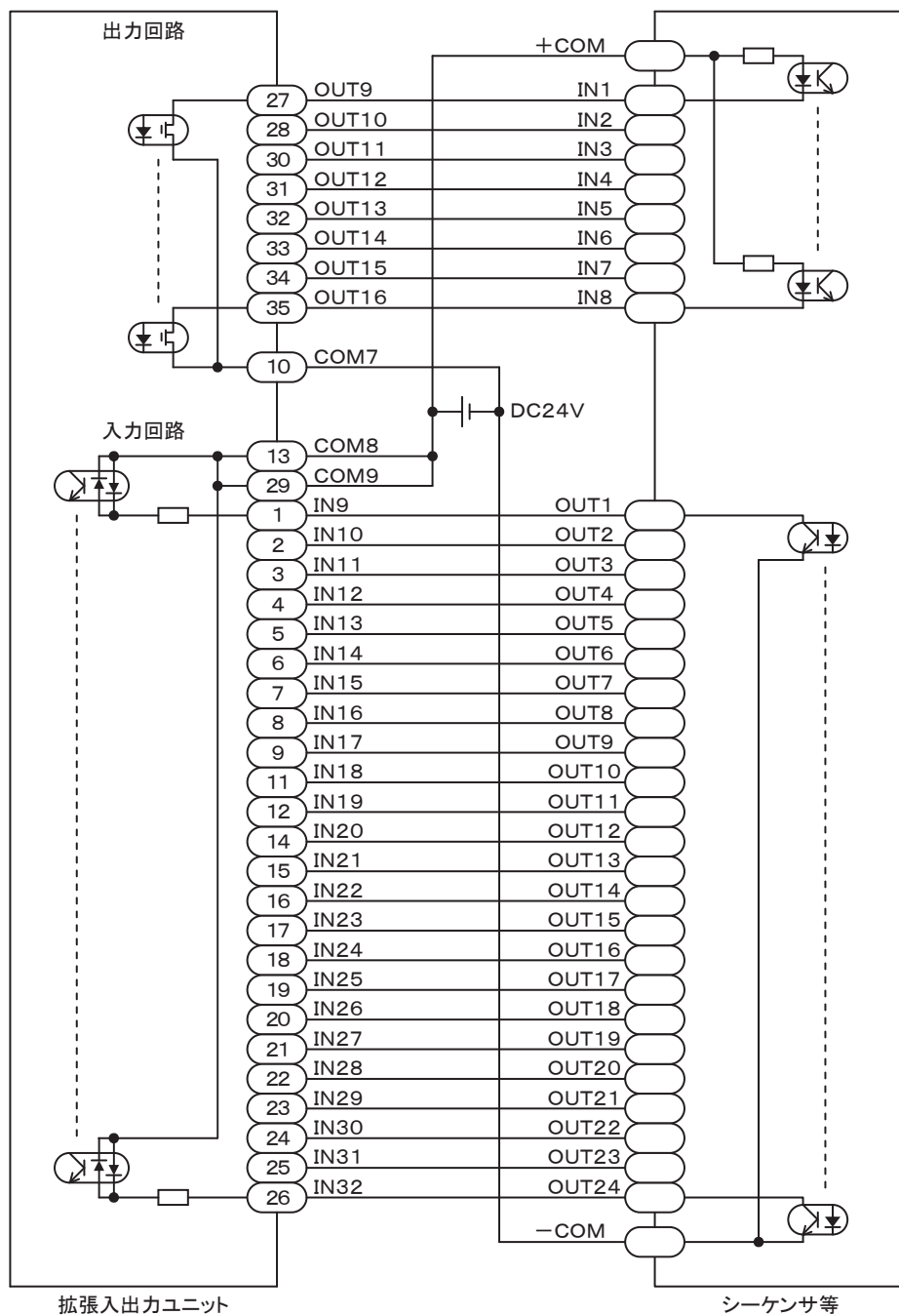
**注意**

- +COM5 と +COM6 は内部で接続されています。
- COM3 と COM4 は内部で接続されていません。

入出力の詳細及び接続例

# マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80 【拡張入出力ユニットの接続例】

NPN入出力



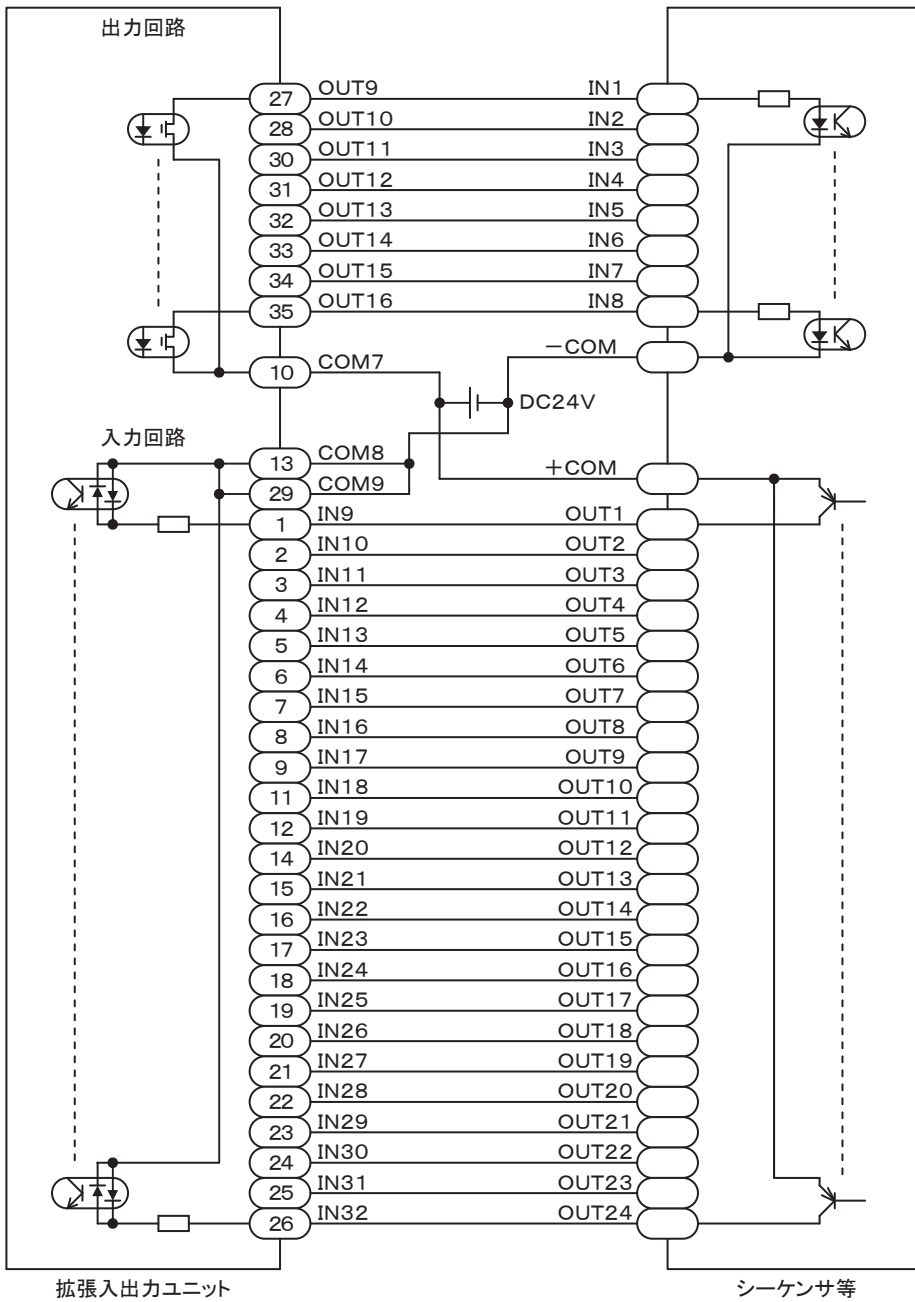
**注意**

- COM7 は COM8 及び COM9 と接続されていません。
- COM8 と COM9 は内部で接続されています。

入出力の詳細及び接続例

マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80  
 【拡張入出力ユニットの接続例】

PNP入出力



- 注意**
- COM7 は COM8 及び COM9 と接続されていません。
  - COM8 と COM9 は内部で接続されています。

入出力の詳細及び接続例

## マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80 【CC-Link 専用ケーブルの接続】

ケーブル接続の順番は局番に関係ありません。

CC-Link システムの両端のユニットには、必ず” 終端抵抗 ” を接続してください。

終端抵抗は "DA"- "DB" 間に接続してください。

CC-Link システムでは使用するケーブルにより、接続する終端抵抗が異なります。

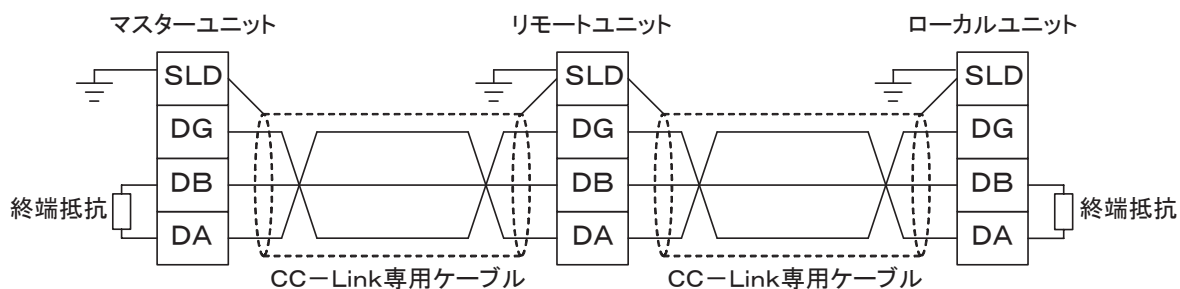
ケーブルの種類	終端抵抗
CC-Link 専用ケーブル	110 Ω 1/2W (茶茶茶)
Ver1.10 対応 CC-Link 専用ケーブル	130 Ω 1/2W (茶橙茶)

本コントローラに終端抵抗は付属しておりません。

マスターユニットは、両端以外へも接続できます。

スター接続はできません。

接続方法を下記に示します。



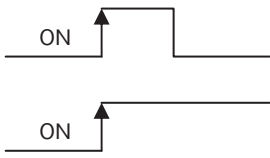
ケーブル接続の詳細はマスタ局の取扱説明書及び CC-Link 敷設マニュアル (CC-Link 協会発行) を参照してください。

※ノイズによる通信誤動作が発生する場合は、コントローラのアース設置状況を再度ご確認ください。

※ CC-Link 専用ケーブルはお客様でご用意ください。

## 【システムの入出力】

### (1) システム入力 (CC-Link マスタ局 → CA25-M10-\*CC)

信号名	リモート出力	通常モード	外部ポイント指定モード	備考
原点復帰	RYn0	ON: 原点復帰動作開始	原点復帰	立上りエッジを検出
スタート	RYn1	ON: 現在停止しているステップ または ポーズ中から再スタート	ON: 現在指定されているテーブルの 情報にもとづいて移動を開始し ます	
ストップ	RYn2	ON: 現在のステップを実行完了後 停止します	無効	この入力 ON 時は原点復帰、 スタート入力は無効
リセット	RYn3	ON: 異常状態を解除します (プログラム実行停止中有効)	ON: 異常状態を解除します	
JOG 入力	RY(n+4)8 ~ RY(n+4)F	3種類の動作モード(寸動、低速移動、高速移動)及び移動方向を指定して 選択した軸を JOG 移動させます		

### (2) システム出力 (CA25-M10-\*CC → CC-Link マスタ局)

信号名	リモート入力	通常モード	外部ポイント指定モード
運転中	RXn0	コントローラ実行中/ 原点復帰動作中 ON	ロボット動作中 ON
異常	RXn1	異常発生時 ON	同左
位置決め完了	RXn2	ロボット本体が位置決め完了時 ON ロボット本体が移動中 OFF (ポーズで停止時は OFF のまま)	同左
原点復帰完了	RXn3	原点復帰完了時 ON	同左
JOG 出力	RX(n+4)8 ~ RX(n+4)F	JOG 受付可否、動作中のステータス等を表示します	

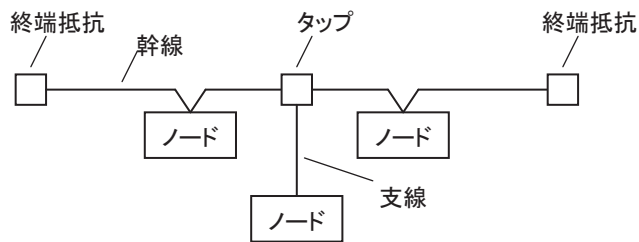
## マスターユニット CA25-M10、CA25-M40、CA25-M80 【DeviceNet 専用ケーブルの接続】

ケーブル接続の順番は局番設定 (MAC ID) に関係ありません。

幹線の両端には、必ず” 終端抵抗 ” を接続してください。(121 Ω, 1% の金属皮膜, 1/4 W)

終端抵抗は "CANH"- "CANL" 間に接続してください。

本コントローラに終端抵抗は付属しておりません。

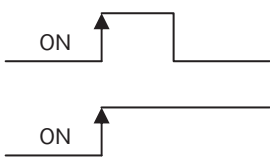


ケーブル接続の詳細はマスタ局の取扱説明書もしくは ODVA 発行のドキュメントを参照してください。



## 【システムの入出力】

### (1) システム入力 (DeviceNet マスタ局 → CA25-M10-\*DC)

信号名	出力デバイス (※ 1)	通常モード	外部ポイント 指定モード	備 考
原点復帰	+0	ON : 原点復帰動作開始	原点復帰	立上りエッジを検出
スタート入力	+1	ON : 現在停止しているステップ または ポーズ中から再スタート	ON : 現在指定されているテーブルの 情報にもとづいて移動を開始し ます	
ストップ入力	+2	ON : 現在のステップを実行完了後 停止します	無効	この入力 ON 時は原点復帰、 スタート入力は無効
リセット入力	+3	ON : 異常状態を解除します (プログラム実行停止中有効)	ON : 異常状態を解除します	
JOG 入力	+72 ~ +79	3 種類の動作モード (寸動、低速移動、高速移動) 及び移動方向を指定し て選択した軸を JOG 移動させます		

※ 1) 先頭デバイスからのオフセット量。(単位: ビット)

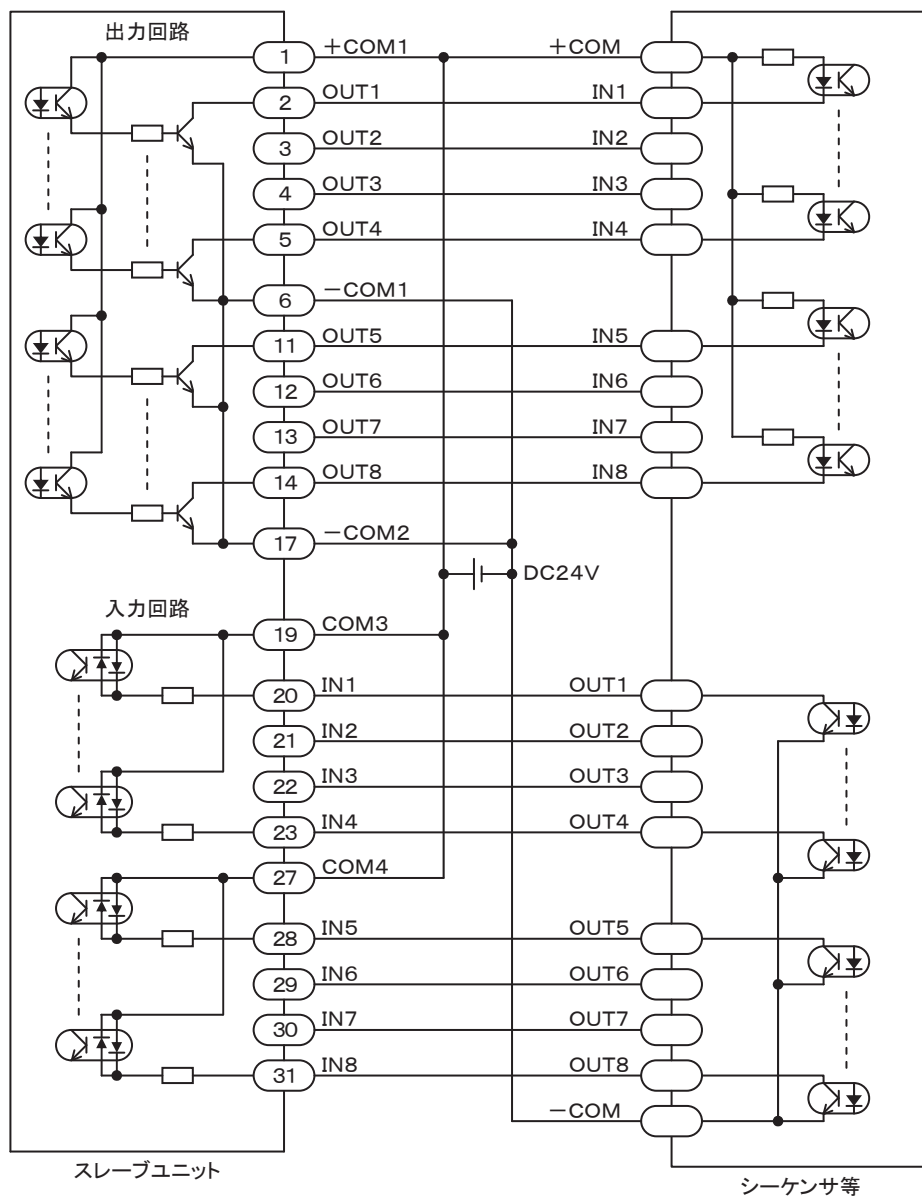
### (2) システム出力 (CA25-M10-\*DC → DeviceNet マスタ局)

信号名	入力 デバイス (※ 1)	通常モード	外部ポイント 指定モード
運転中出力	+0	コントローラ実行中/ 原点復帰動作中 ON	ロボット動作中 ON
異常出力	+1	異常発生時 ON	同左
位置決め完了 出力	+2	ロボット本体が位置決め完了時 ON ロボット本体が移動中 OFF (ポーズで停止時は OFF のまま)	同左
原点復帰完了 出力	+3	原点復帰完了時 ON	同左
JOG 出力	+72 ~ +79	JOG 受付可否、動作中のステータス等を表示します	

※ 1) 先頭デバイスからのオフセット量。(単位: ビット)

# スレーブユニット CA25-S10、CA25-S40、CA25-S80 【入出力の接続例】

NPN 入出力

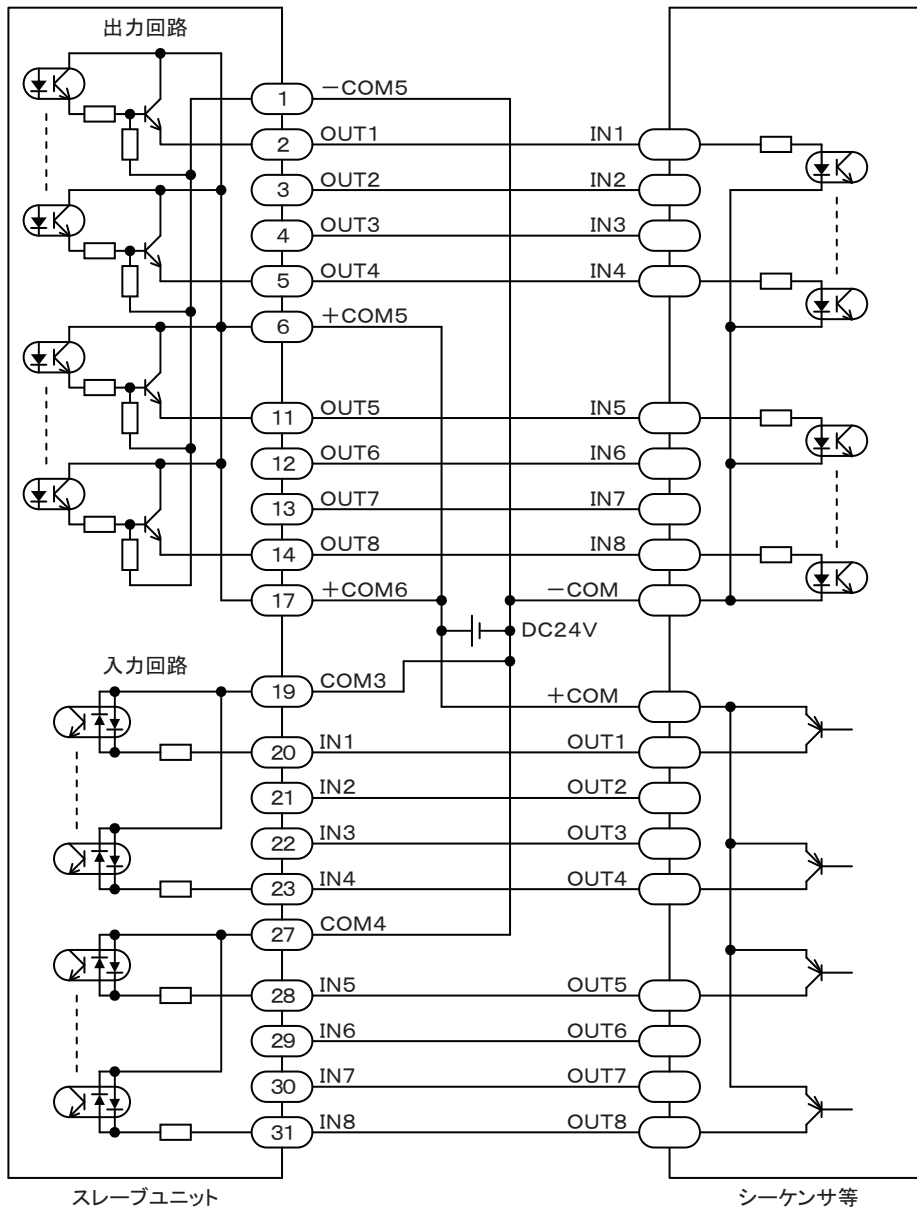


**注意**

- -COM1 と -COM2 は内部で接続されています。
- COM3 と COM4 は内部で接続されていません。

# スレーブユニット CA25-S10、CA25-S40、CA25-S80 【入出力の接続例】

PNP 入出力



- 注意**
- +COM5 と +COM6 は内部で接続されています。
  - COM3 と COM4 は内部で接続されていません。

# タクトタイム計算方法

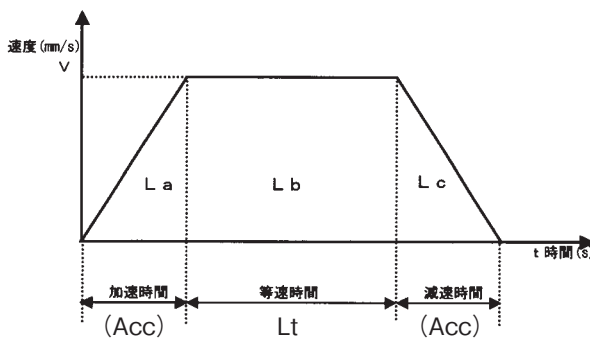
ロボット単体のタクトタイムは、下記計算方法により求められます。  
 実動作とは、多少差異が生じますので、目安として下さい。

計算方法は、等速時間がある場合（計算例1）と、加速中に減速をはじめる場合（計算例2）の2通りがあります。  
 移動距離、指定速度、指定加減速時間の関係によって分かりますので、下記①、②の計算式よりご選択ください。

- ① 移動距離 > 指定速度 (V) × 指定加減速時間 (ACC) の場合 ⇒ 計算例1
- ② 移動距離 ≤ 指定速度 (V) × 指定加減速時間 (ACC) の場合 ⇒ 計算例2

★加減速時間は、次ページの「加減速と負荷の関係」を目安としてご参照ください。  
 ★最大可搬質量時の加減速時間及び最大速度は、各機種紹介の仕様をご参照ください。

## 計算例1



$L_a$  = 加速時間の移動距離 (mm)  
 $L_b$  = 等速時の移動距離 (mm)  
 $L_c$  = 減速時の移動距離 (mm)  
 $L_t$  = 等速時間 (s)  
 $L$  = 移動距離 (mm) =  $L_a + L_b + L_c$   
 $V$  = 指定速度 (mm/s)  
 $t$  = 時間 (s)  
 $Acc$  = 指定加減速時間 (s)

<動作条件>

指定速度:  $V = 1000 \text{ mm/s}$   
 指定加減速時間:  $ACC = 0.3 \text{ s}$   
 移動距離:  $L = 400 \text{ mm}$

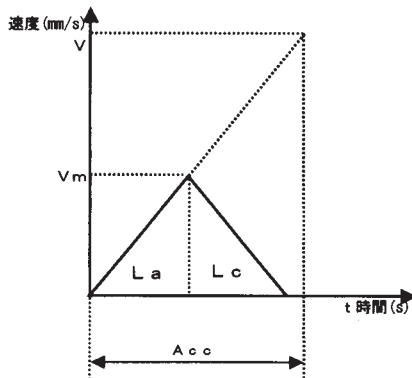
$$L_a = \frac{1}{2} \times V \times Acc = \frac{1}{2} \times 1000 \times 0.3 = 150 \text{ mm}$$

$$L_c = \frac{1}{2} \times V \times Acc = \frac{1}{2} \times 1000 \times 0.3 = 150 \text{ mm}$$

$$L_t = \frac{L - (L_a + L_c)}{V} = \frac{400 - (150 + 150)}{1000} = 0.1 \text{ s}$$

$$\begin{aligned}
 \text{タクトタイム} &= \text{加速時間} + \text{等速時間} + \text{減速時間} \\
 &= 0.3 + 0.1 + 0.3 \\
 &= \underline{0.7 \text{ sec}} \text{ となります。}
 \end{aligned}$$

## 計算例2



$L_a$  = 加速時間の移動距離 (mm)  
 $L_c$  = 減速時の移動距離 (mm)  
 $L$  = 移動距離 (mm) =  $L_a + L_c$   
 $V$  = 指定速度 (mm/s)  
 $V_m$  = 実際の最大速度 (mm/s)  
 $t$  = 時間 (s)  
 $Acc$  = 指定加減速時間 (s)

$$L_a = \frac{L}{2} = \frac{200}{2} = 100 \text{ mm}$$

$$L_c = \frac{L}{2} = \frac{200}{2} = 100 \text{ mm}$$

$$\begin{aligned}
 \text{タクトタイム} &= 2 \times \sqrt{\frac{L \times ACC}{V}} = 2 \times \sqrt{\frac{200 \times 0.3}{1000}} \\
 &= \underline{0.49 \text{ s}} \text{ となります。}
 \end{aligned}$$

<動作条件>

指定速度:  $V = 1000 \text{ mm/s}$   
 指定加減速時間:  $ACC = 0.3 \text{ s}$   
 移動距離:  $L = 200 \text{ mm}$

## 加減速と負荷の関係

- 移動端休止時間：1.0s 以上。
- 設置条件により揺れが問題となる場合があります。
- 可搬質量は、スライダ真上の搭載負荷。
- 加減速時間の下段（括弧内の時間）※1の付いた機種に適用します。

可搬質量 (kg)

駆動方式	設置方向	形式	設定速度 (mm/s)	リード (mm/s)	加減速時間 (s) (注1)						
					0.12 (0.09)	0.24 (0.18)	0.36 (0.27)	0.48 (0.36)	0.6 (0.45)	0.72 (0.54)	
ボールネジタイプ	水平	BE10E	1200	20	7	11	15	15	15	15	
			600	10	20	25	30	30	30	30	
			300	5	25	35	50	50	50	50	
		BE30E	1200	20	12	18	20	20	20	20	
			600, 300	10, 5	25	35	50	50	50	50	
			1200	20	25	35	40	40	40	40	
		BE30F	600, 300	10, 5	50	65	80	80	80	80	
			1200	20	25	40	60	60	60	60	
			600, 300	10, 5	50	75	100	100	100	100	
		BE50F	1200	20	40	70	100	100	100	100	
			600, 300	10, 5	60	100	150	150	150	150	
			1200	20	40	70	100	100	100	100	
		BE50G	600, 300	10, 5	60	100	150	150	150	150	
			2400	40	7	14	25	25	25	25	
			1200	20	40	70	100	100	100	100	
		BE60G	600	10	60	100	150	150	150	150	
			2300	50	12	28	50	50	50	50	
			900	20	60	130	200	200	200	200	
	BE60J ※1	450	10	100	180	250	250	250	250		
		1200	20	3	4	5	5	5	5		
		600	10	6	9	12	12	12	12		
	ボールネジタイプ	垂直	BE10E	300	5	17	20	22	22	22	22
				1200	20	3	4	5	5	5	5
				600	10	6	9	12	12	12	12
			BE30E	300	5	17	20	22	22	22	22
				1200	20	6	7	10	10	10	10
				600	10	14	16	20	20	20	20
			BE30F	300	5	30	35	40	40	40	40
				1200	20	3	3	3	3	3	3
				600	10	15	18	20	20	20	20
			BE50F	300	5	30	35	40	40	40	40
				1200	20	20	22	25	25	25	25
				600	10	30	40	50	50	50	50
			BE50G	300	5	40	50	60	60	60	60
				1200	20	20	22	25	25	25	25
				600	10	30	40	50	50	50	50
BE60G			1200	20	20	22	25	25	25	25	
			600	10	30	40	50	50	50	50	
			900	20	30	40	50	50	50	50	
BE60J ※1		450	10	40	70	100	100	100	100		

可搬質量 (kg)

駆動方式	設置方向	形式	設定速度 (mm/s)	リード (mm/s)	加減速時間 (s) (注1)					
					0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6
ボールネジタイプ	水平	BET5D	800	12	4	5	6	6	6	6
			400	6	8	10	15	15	15	15
		BET7D	800	12	4	5	12	12	12	12
	垂直	BET5D	400	6	10	15	30	30	30	30
			800	12	1	2	3	3	3	3
		BET7D	800	12	1	2	4	4	4	4
ベルトタイプ	水平	BE10E	1000	21	5	10	15	15	15	15
			2000	42	2	4	6	8	10	10
		BE10F	1000	21	10	15	20	20	20	20
		BE30E	1000	21	5	10	15	15	15	15
			2000	42	6	10	12	14	20	20
		BE50F	1000	21	10	20	40	40	40	40
2000	42		7	10	12	14	20	20		

(注1) 加減速時間は、表中の設定速度に達するまでの時間です。

# 【BAⅢシリーズ】ユニット単位の選定リスト

**単軸** (詳細は、各ユニットのページをご覧の上、本リストを参考にご選定ください。)

手引番号	ユニット名	形 式	個数
1	軸本体	BE <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/>	
2	コントローラケーブル	BE10-CC-M <input type="text"/>	
3	コントローラ (マスターユニット) オプション	CA25-M <input type="text"/> 0- <input type="text"/> C	
4	入出力ケーブル	CA10-IC-A <input type="text"/>	
5	回生放電ユニット	ABSU- <input type="text"/> 000	
6	ティーチングペンダント	TPH-4C	

## 【ご記入時の注意事項】

- \* 本表でご注文の際は、内に必要な数値とアルファベットを記入し、併せて個数をご指示ください。
- \* 梱包費、運送費、消費税は別途申し受けます。
- \* お客様のご要望によっては本リストにそぐわない組合せもあります。

# 【BAⅢシリーズ】ユニット単位の選定リスト

2軸、3軸、4軸 (詳細は、各ユニットのページをご覧の上、本リストを参考にご選定ください)

手引番号	形式	個数
ユニット名		
1	軸本体(第1軸目)	BE <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	軸本体(第2軸目)	BE <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	軸本体(第3軸目)	BE <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
	軸本体(第4軸目)R軸	BE00D- <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/>
2	軸組合せ用ブラケット	BA <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> -BK- <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
		BA <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/> -BK- <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
3	コントローラケーブル	BE10-CC-M <input type="text"/> <input type="text"/>
		BE10-CC-M <input type="text"/> <input type="text"/>
		BE10-CC-M <input type="text"/> <input type="text"/>
		BE10-CC-M <input type="text"/> <input type="text"/>
4	CNボックス	BA10-BX- <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
		BA10-BX- <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
		BA10-BX- <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
5	フレキシブルチューブ フレキダクト	BA10- <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
		BA10- <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
		BA10- <input type="text"/> <input type="text"/> - <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
6	チューブトレイ フレキトレイ	BA10-TT- <input type="text"/> <input type="text"/> <input type="text"/>
7	ケーブルグリップ	BA10-CG-M2 <input type="text"/>
8	スリーブコーン	BA10-SC-A02
9	コントローラ(マスター)	CA25-M <input type="text"/> 0- <input type="text"/> <input type="text"/> C
10	コントローラ(スレーブ)	CA25-S <input type="text"/> 0- <input type="text"/> XX
11	リンクケーブル	CA10-LC-A <input type="text"/> <input type="text"/>
12	入出力ケーブル	CA10-IC-A <input type="text"/> <input type="text"/>
13	回生放電ユニット	ABSU- <input type="text"/> 000
14	ティーチングペンダント	TPH-4C

## 【ご記入時の注意事項】

- \* 本表でご注文の際は、□内に必要な数値とアルファベットを記入し、併せて個数をご指示ください。
- \* 梱包費、運送費、消費税は別途申し受けます。
- \* お客様のご要望によっては本リストにそぐわない組合せもあります。





# 芝浦機械株式会社

URL : [www.shibaura-machine.co.jp](http://www.shibaura-machine.co.jp)

## ●アフターサービス **東栄電機株式会社** エンジニアリング部サービス課 部品販売、引取修理、出張修理、定期点検等

本 社 〒411-8510 静岡県三島市松本131 TEL:055-977-0129 FAX:055-977-3744  
西日本地区 〒536-0008 大阪府大阪市城東区関目1-10-7 TEL:06-7651-4385 FAX:06-7651-4928

## ●お客様相談窓口 **コールセンター(24h受付)** 東栄電機株式会社

フリーダイヤル:0800-111-0125 または、TEL(055)977-0125 FAX:055-977-3744  
メールアドレス: [tecs@toei-electric.co.jp](mailto:tecs@toei-electric.co.jp)

## ●販売元: **東芝産業機器システム株式会社**

＜お問い合わせは下記までお願いします＞

本 社	〒212-0013 神奈川県川崎市幸区堀川町580(ソリッドスクエア西館9階)	TEL (044) 520-0830
東日本支社	〒330-0835 埼玉県さいたま市大宮区北袋町1-318(みづほビル2階)	TEL (048) 871-6881
北海道支店	〒063-0814 北海道札幌市西区琴似四条2-1-2	TEL (011) 624-1188
東北支店	〒984-0051 仙台市若林区新寺1-4-5(ノースピア3階)	TEL (022) 296-2266
群馬支店	〒370-0841 群馬県高崎市栄町14-5(内堀ビル8階)	TEL (027) 386-6034
新潟営業所	〒950-0088 新潟市中央区万代3-1-1(メディアシップビル10階)	TEL (025) 241-1418
栃木支店	〒321-0925 宇都宮市東築瀬1-26-14	TEL (028) 634-0261
埼玉支店	〒330-0835 埼玉県さいたま市大宮区北袋町1-318(みづほビル2階)	TEL (048) 631-1048
首都圏支社	〒212-0013 神奈川県川崎市幸区堀川町580(ソリッドスクエア西館9階)	TEL (044) 520-0870
西東京営業所	〒190-0012 東京都立川市曙町1-36-3(東芝立川ビル2階)	TEL (042) 522-1661
中部支社	〒451-0064 愛知県名古屋市区西区名西2-33-10(東芝名古屋ビル8階)	TEL (050) 3191-0669
北陸支店	〒930-0008 富山市神通本町1-1-19(いちご富山駅西ビル4階 株式会社東芝 北陸支社内)	TEL (076) 432-7121
北陸支店 福井営業担当	〒910-0001 福井県福井市大願寺2-9-1(福井開発ビル7階)	TEL (0776) 24-3330
静岡支店	〒410-0055 沼津市高島本町16-16(大樹生命沼津高島本町ビル3階)	TEL (055) 922-8926
静岡支店 浜松営業担当	〒430-0929 浜松市中区中央3丁目9番3号(UNビル4階)	TEL (053) 458-1048
信州支店	〒390-0815 松本市深志2-5-26(松本第一ビル4階)	TEL (0263) 35-5021
関西支社	〒530-0017 大阪市北区角田町8-1(梅田阪急ビルオフィスタワー28階)	TEL (06) 6130-2281
京都支店	〒600-8421 京都市下京区綾小路通烏丸西入童侍者町167(AYA四条烏丸ビル8階)	TEL (075) 353-6021
姫路支店	〒670-0964 姫路市豊沢町140(新姫路ビル7階)	TEL (079) 226-0222
中国支店	〒732-0052 広島市東区光町1-12-20(もみじ広島光町ビル5階)	TEL (082) 263-0325
福山支店	〒720-0811 広島県福山市紅葉町2-27(日本生命福山ビル3階)	TEL (084) 999-5177
四国支店	〒760-0065 香川県高松市朝日町2-2-22(東芝高松ビル)	TEL (087) 811-5883
九州支社	〒810-0072 福岡市中央区長浜2-4-1(東芝福岡ビル8階)	TEL (092) 735-3512
鹿児島営業所	〒890-0053 鹿児島県鹿児島市中央町13-1(熊本ファミリー不動産鹿児島ビル5階)	TEL (099) 296-9681



本製品をご使用される前に取扱説明書で内容を充分にご確認のうえ正しくご使用ください。

注意

■本資料の内容はお断り無しに変更することがありますのでご了承ください。

■ロボットの輸出について

- 1.本カタログ掲載のロボットは、輸出貿易管理令の別表第1の16項に該当のため、輸出する場合経済産業省への輸出許可申請が必要となる場合があります。通関時に税関から該非の説明を求められることがありますので、弊社に項目別対比表(該非判定用)を請求願います。
- 2.他の装置に組み込まれた場合は、必ずその装置の該非判定によってください。