

# 欧标半密式同步带驱动型 ITO 160

European standard semi-dense synchronous belt drive type

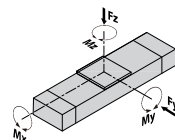
## □ 订购型号代码 Code

<b>ITO160</b>	<b>500</b>	<b>D01</b>	<b>DB</b> <sup>注1</sup>	<b>GB2</b>	<b>22</b> <sup>注3</sup>	<b>P3</b>	<b>A001</b>
本体型号 Item NO.	行程 Stroke	马达方向 Motor Mounting Position	辅助滑块 Auxiliary Block	马达座型号 Motor type	联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling	限位传感器数量 Photoelectric Sensor	特注式样 Special Order No.
ITO160	100-4000,间隔Gap100	D01 D02 D03 D04 D05	未填写:单滑块 DB 辅助滑块	GB2 GB3 <sup>注2</sup>		P1: 1个 1PC P2: 2个 2PCS P3: 3个 3PCS 未标记: 无 No Mark: No Sensor	未标记: 无 No Mark: No Sensor

注: 辅助滑块选项相关参数参见样本P217.



### 最大动力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



规格 Type	160
■ F(x) (N)	9703
■ F(z) (N)	9450
■ F(y) (N)	9703
■ M(x) (N·m)	395.1
■ M(y) (N·m)	356.2
■ M(z) (N·m)	348.8

除了满足最大负载和力矩外, 还必须满足以下公式:

All forces and torques relate to the following:

$$\frac{F_y}{F_y \max.} + \frac{F_z}{F_z \max.} + \frac{M_x}{M_x \max.} + \frac{M_y}{M_y \max.} + \frac{M_z}{M_z \max.} \leq 1$$

### 马达安装方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05

### 基本规格 Basic Specification

ITO		160	
技术 参数 Technical Parameters	位置重复精度 Repetitive Accuracy (mm)	±0.05	
	皮带轮导程 Pulley Lead (mm)	176	
	皮带型号 Belt Type	8M-70	
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)	5000	
	最大可搬重量 Maximum Payload	<sup>注4</sup> 水平使用Horizontal (kg)	160
		垂直使用Vertical (kg)	120
	最大空载扭矩 Max. No-load Driving Torque (N·m)	1.2	
最大扭矩 Max. Driving Torque (N·m)	112.7		
基本 规格 Basic Specification	标准行程 Stroke (mm)	100-4000mm / 100 Pitch	
	AC伺服马达容量 AC Servo Motor Output (W)	750W-1000W	
	高刚性直线滑轨 Linear Guide	20# × 2pcs	
	主机截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)	166 × 106	
	原点感应器 Home Sensor	EE-SX672(NPN)	

注1: 辅助滑块选项相关参数参见样本P217.

Note1: Refer to catalogue P217 for relevant parameters of auxiliary carriage option

注2: 马达座型号相关参数参见样本P89.

Note 2: Refer to catalogue P89 for relevant parameters of motor model

注3: 减速机端联轴器孔径尺寸

Note3: Hole dimension of coupling (reducer side)

注4: 测定条件为无力矩的理论数据, 根据力矩和加速度数据会相应改变, 具体请参考选型软件.

Note4: Date changes relevently according to different torque and accelrated speed. Please refer to the LIMON calculate software.

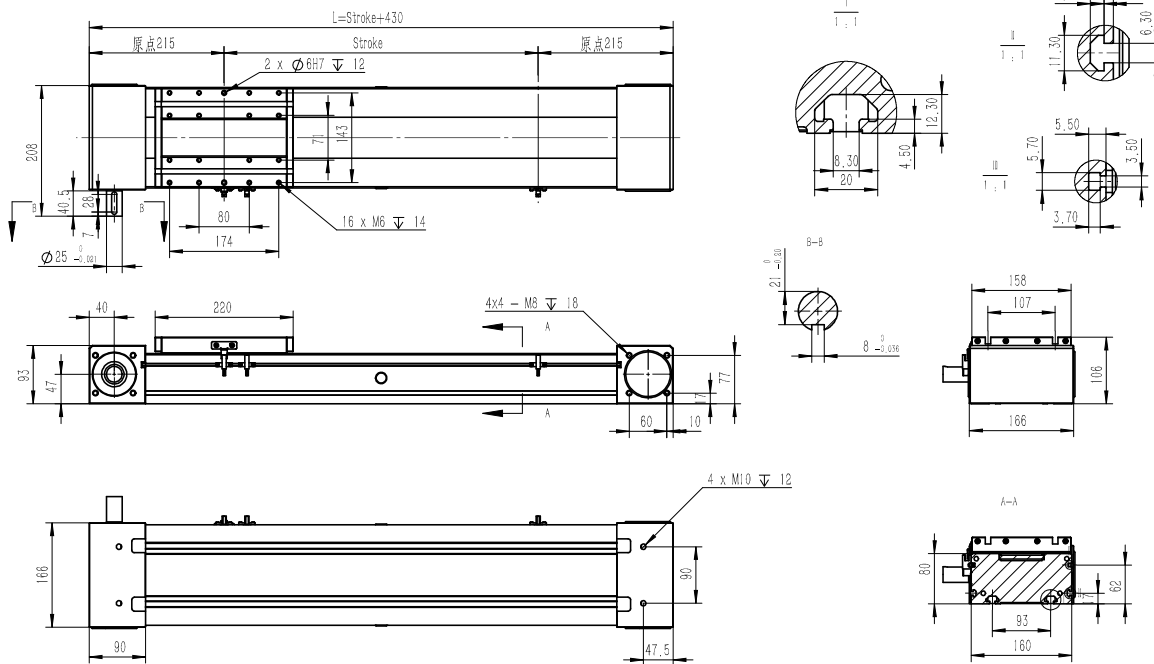
# ITO 160 欧标半密式同步带驱动型

European standard semi-dense synchronous belt drive type

## ITO 160



2D&3D文档下载请至  
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330	2430
重量 Weight (kg)	17.4	18.9	20.4	21.9	23.4	24.9	26.4	27.9	29.4	30.9	32.4	33.9	35.4	36.9	38.4	39.9	41.4	42.9	44.4	45.9
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2530	2630	2730	2830	2930	3030	3130	3230	3330	3430	3530	3630	3730	3830	3930	4030	4130	4230	4330	4430
重量 Weight (kg)	47.7	48.9	50.4	51.9	53.4	54.9	56.4	57.9	59.4	60.9	62.4	63.9	65.4	66.9	68.4	69.9	71.4	72.9	74.4	75.9