

## STEP1 可搬送重量的确认

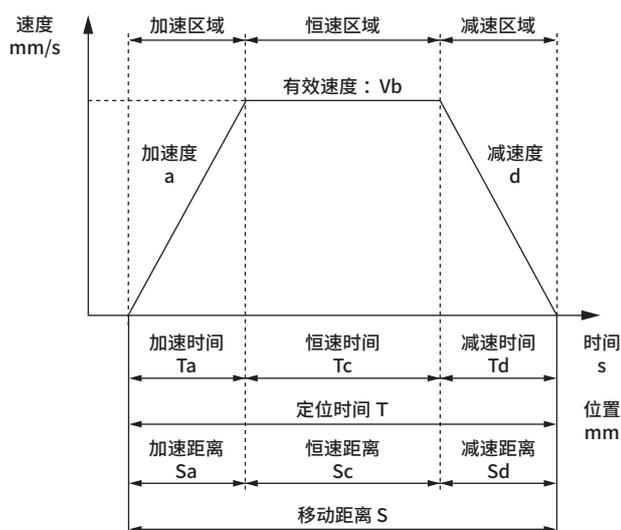
可搬送重量因安装方式、导程、搬送速度、加减速速度而异。

参照体系表(44~45页)、各机种的规格表及各速度、加减速速度可搬送重量表, 选择尺寸和导程。

## STEP2 定位时间的确认

按照下述示例计算所选产品的定位时间, 确认是否符合需要的节拍。

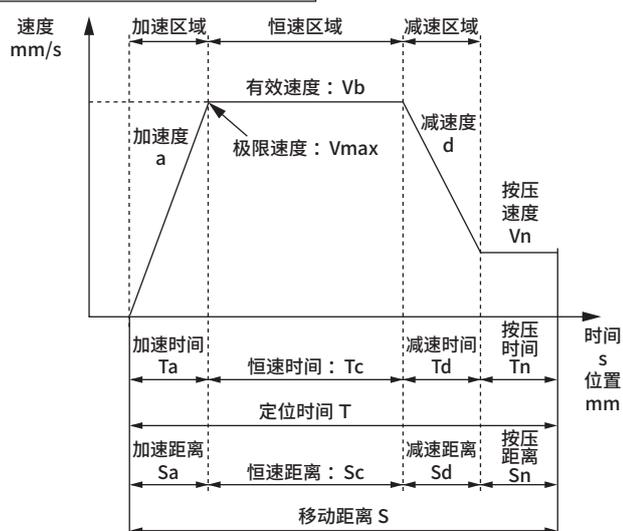
### 一般搬送动作的定位时间



	内容	符号	单位	备注
设定值	设定速度	V	mm/s	
	设定加速度	a	mm/s <sup>2</sup>	
	设定减速度	d	mm/s <sup>2</sup>	
	移动距离	S	mm	
计算值	极限速度	Vmax	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times S / (a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax中较小的一方
	加速时间	Ta	s	$=Vb/a$
	减速时间	Td	s	$=Vb/d$
	恒速时间	Tc	s	$=Sc/Vb$
	加速距离	Sa	mm	$=(a \times Ta^2)/2$
	减速距离	Sd	mm	$=(d \times Td^2)/2$
	恒速距离	Sc	mm	$=S-(Sa+Sd)$
定位时间	T	s	$=Ta+Tc+Td$	

- ※ 请勿在超出规格的速度下使用。
- ※ 对于某些加减速度和行程, 可能无法形成梯形速度波形(达不到设定速度)。此时, 有效速度(Vb)请选择设定速度(V)和极限速度(Vmax)中的较小值。
- ※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅第82~83页。
- ※ 整定时间因使用条件而异, 可能需要约0.2s。
- ※  $1G \approx 9.8m/s^2$ 。

### 按压动作的定位时间



	内容	符号	单位	备注
设定值	设定速度	V	mm/s	
	设定加速度	a	mm/s <sup>2</sup>	
	设定减速度	d	mm/s <sup>2</sup>	
	移动距离	S	mm	
	按压速度	Vn	mm/s	
计算值	极限速度	Vmax	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times (S - Sn + Vn^2/2d) / (a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax中较小的一方
	加速时间	Ta	s	$=Vb/a$
	减速时间	Td	s	$=(Vb-Vn)/d$
	恒速时间	Tc	s	$=Sc/Vb$
	按压时间	Tn	s	$=Sn/Vn$
	加速距离	Sa	mm	$=(a \times Ta^2)/2$
	减速距离	Sd	mm	$=(Vb+Vn) \times Td / 2$
	恒速距离	Sc	mm	$=S-(Sa+Sd+Sn)$
	定位时间	T	s	$=Ta+Tc+Td+Tn$

- ※ 请勿在超出规格的速度下使用。
- ※ 按压速度因产品而异。
- ※ 对于某些加减速度和行程, 可能无法形成梯形速度波形(达不到设定速度)。此时, 有效速度(Vb)请选择设定速度(V)和极限速度(Vmax)中的较小值。
- ※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅第82~83页。
- ※ 整定时间因使用条件而异, 可能需要约0.2s。
- ※  $1G \approx 9.8m/s^2$ 。

## STEP3

## 允许负载重量的确认(导向内置式活塞杆型 EBR系列)

请确认动作时的负载重量在允许负载重量(78~79页)的范围内。  
超过允许负载重量时, 请加大尺寸, 或同时使用外置导向。

EBR-P4  
(带马达)

EBR-P4  
(带马达)

ECG-A  
(控制器)

使用注意事项