精密 安定 耐久 高剛性 **高精度と高効率を満たします**





精密ボールねじスプライン

設計コンセプト

ボールねじスプラインは一軸上にボールねじ溝とボールスプライン溝をクロスして設けています。ボールねじスプラインナットには、ナット外周上に専用のサポート軸受が直接取り付けられています。

ボールねじスプラインは、ボールねじナット、スプラインナットを回転或いは停止させることによって、一軸で3方式(回転、直線、スパイラル)の運動が可能です。

特徴

高い位置決め精度

ボールスプライン溝はゴシックアーク設計で、予圧調整により回転方向のバックラッシュをなくし、より高い位置決め精度が確保できます。

軽量、コンパクト

ボールねじナットとスプラインナットはサポート軸受が一体構造なので、各々のナット構造体はコンパクトで軽量な設計ができます。

簡単な組付け性

ボールスプラインのボール保持構造は、組付け時にスプラインナットからのボール脱落を防止します。

サポート軸受

ボールねじ側とボールスプライン側共にサポート軸受の接触角は**45°を採用し、**剛性に有利です。

滑らかな動作と低騒音

ボールねじはエンドキャップ方式を採用しており、低騒音で滑らかな動作を実現しています。

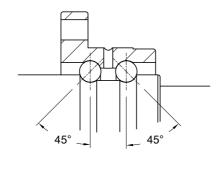


図1 PBSA形

使用用途

スカラロボット、組立ロボット、自動ローダ、マシニングセンターATC装置

型式と特徴

ボールねじスプラインの型式

PBSA形ボールねじスプライン

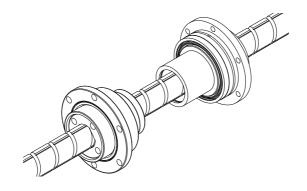
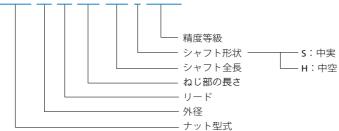


図2 PBSA形ボールねじスプライン

ボールねじスプラインの呼び番号

型式表示





精度規格

ボールねじスプラインの規格は以下の通りです。

・ボールねじ

アキシャルすきま:0以下

リード精度:C5

(詳細は表2[A1-6]、表3[A1-7]を参照)

・ボールスプライン

回転方向すきま:0以下(FC:軽予圧) (詳細は予圧の選定[B2-25]を参照)

精度等級:上級(H)

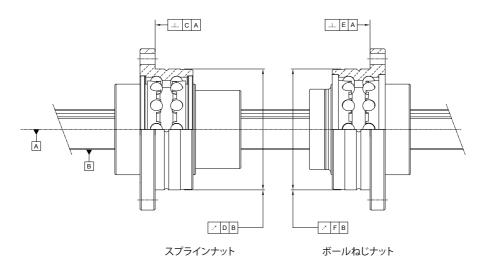


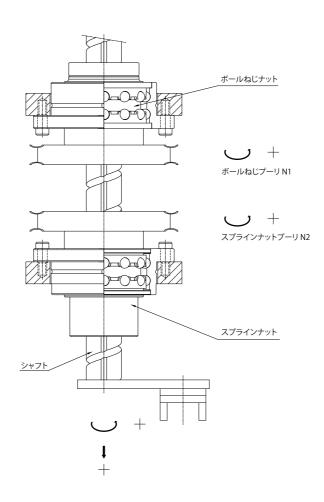
図3 PBSA形

表1 精度規格 単位:mm

サイズ	С	D	Е	F
PBSA 1616	0.018	0.021	0.016	0.020
PBSA 2020	0.018	0.021	0.016	0.020
PBSA 2525	0.021	0.021	0.018	0.024

作動様式

基本作動



- l ボールねじリード (mm)
- N_I ボールねじナット回転数 (min^{-1}) V 送り速度 (mmmin)
- N_2 スプラインナット回転数 (min^{-l})

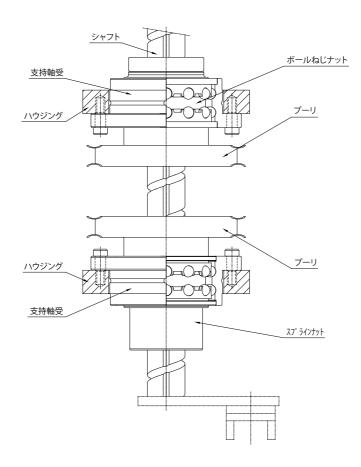
			入	カ	シャフト動作		
動作		作動方向	ボールね じ側プー リ	ボールスプラ イン側プー リ	上下方向 (速度)	回転方向 (回転数)	
上下	(Ī)	上下方向→下	N_I	0	$V = N_I \cdot l$	0	
		回転方向→0	(正転)	V	(N ₁ ≠0)		
0110		上下方向→上	$-N_I$	0	$V = -N_I \cdot l$	0	
		回転方向→0	(逆転)	-	(N _I ≠0)		
回転	(1)	上下方向→0	N_I	N_2	0	N ₂ (正転)	
		回転方向→正転	111	(正転)		$(N_1 = N_2 \neq 0)$	
② O		上下方向→0	-N _I	-N ₂	0	-N ₂ (逆転)	
		回転方向→逆転	747	(逆転)	V	$(-N_1 = -N_2 \neq 0)$	
スパイラル	(Ī)	上下方向→上	0	N_2	$V = N_2 \cdot l$	N_2	
		回転方向→正転	V	(N ₂ ≠0)	, 1,2 ,	(正転)	
		上下方向→下	0	-N ₂	$V = -N_2 \cdot l$	-N ₂	
	(2)	回転方向→逆転	U	(-N ₂ ≠0)	$v = -1v_2 \cdot l$	(逆転)	

応用作動

			入	カ	シャフ	7ト動作
動作		作動方向	ボールね じ側プー リ	ボールスプラ イン 側 プー リ	上下方向 (速度)	回転方向 (回転数)
上→下→正転→上→下→ 逆転	1	上下方向→上	- <i>N_I</i> (逆転)	0	$V = -N_I \cdot l$ $(N_I \neq 0)$	0
	2	上下方向→下	N ₁ (正転)	0	$V = N_1 \cdot l$ $(N_1 \neq 0)$	0
	3	回転方向→正転	N_I	N ₂ (正転)	0	N_2 (正転) $(N_1 = N_2 \neq 0)$
	4	上下方向→上	-N ₁	0	$V = -N_1 \cdot l$ $(N_1 \neq 0)$	0
⊚	(5)	上下方向→下	N_I	0	$V = N_1 \cdot l$ $(N_1 \neq 0)$	0
	6	回転方向→逆転	-N ₁	-N ₂ (逆転)	0	-N ₂ (逆転) (-N ₁ =-N ₂ ≠0)
下→上→正転→下→上→ 逆転	1	上下方向→下	N_I	0	$V=N_I \cdot l$ $(N_I \neq 0)$	0
	2	上下方向→上	-N _I	0	$V=-N_I \cdot l$ $(N_I \neq 0)$	0
	3	回転方向→正転	N_I	N_2	0	N_2 $(N_1 = N_2 \neq 0)$
	4	上下方向→下	N_I	0	$V=N_I \cdot l$ $(N_I \neq 0)$	0
	(5)	上下方向→上	-N _I	0	$V=-N_I \cdot l$ $(N_I \neq 0)$	0
	6	回転方向→逆転	-N _I	-N ₂	0	$-N_2$ (- N_1 = - N_2 \neq 0)

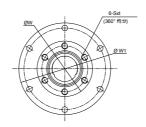
			入	カ	シャフ	7ト動作
動作		作動方向		ボールスプ ライン側プ ーリ	上下方向 (速度)	回転方向(回 転数)
下→正転→上→逆転	1	上下方向→下	N_I	0	$V=N_1 \cdot l$ $(N_1 \neq 0)$	0
	2	回転方向→正転	N_{I}	N ₂	0	$N_2 \\ (N_1 = N_2 \neq 0)$
	3	上下方向→上	-N ₁	0	$V=-N_1 \cdot l$ $(N_1 \neq 0)$	0
	4	回転方向→逆転	-N ₁	-N ₂	0	$-N_2$ $(-N_1 = -N_2 \neq 0)$
下→上→逆転→正転	1	上下方向→下	N_I	0	$V=N_1 \cdot l$ $(N_1 \neq 0)$	0
	2	上下方向→上	-N ₁	0	$V=-N_{I}\cdot l$ $(N_{I}\neq 0)$	0
	3	回転方向→逆転	-N ₁	-N ₂	0	$-N_2$ (- $N_1 = -N_2 \neq 0$)
	4	回転方向→正転	N_I	N ₂	0	$N_2 \\ (N_1 = N_2 \neq 0)$

組付け使用例



ハウジング内にボールねじナット用プーリとスプラインナット用プーリを組み込んだ例 で、最大のストロークが得られます。

PBSA

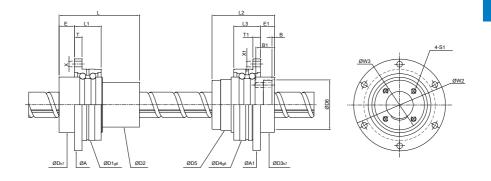


ボールスプライン

シャフト	中空軸内	基本定格荷重		基本定格トルク		静的許容モー	ナット外径					
直径	径	Ca (kN)	Co (kN)	(N · m)	C _{OT}	(N · m) ×=⊦MA	D _{h7}	D2	L	X	W1	
16	11	6.9	12.4	31.4	34.3	60	36	31	50	4.5	56	
20	14	10.1	17.8	56.8	55.8	120	43.5	35	63	4.5	64	
25	18	15.2	25.3	105	103	180	52	42	71	5.5	75	

ボールねじ

	ネジ寸法		有効巻数			ナット 外径	L2	X1	W2	A1	D4 _{a6}	D5	
O.D.	中空軸内径	リード	巻数×条	Ca (kN)	Co (kN)	D3 _{h7}	LZ	Α1	***	,,,	2 ige	55	
16	11	16	1.8×1	3.8	6.8	36	40	4.5	56	64	48	32	
20	14	20	1.8×1	5.9	12.2	43.5	49	4.5	64	72	56	39	
25	18	25	1.8×1	8.9	19.1	52	55	5.5	75	86	66	47	



					S×t	_	サポートベ 基本定林		質量		
Α	D1 _{g6}	Т	L1	W	SXt	E	Ca (kN)	Co (kN)	ナット (kg)	シャフト (kgm)	
64	48	6	21	30	M4×0.7P×6	10	6.74	6.36	0.33	1.09	
72	56	6	21	36	M5×0.8P×8	12	7.49	8.16	0.48	1.76	
86	66	7	25	44	M5×0.8P×8	13	9.45	10.65	0.75	2.33	

D6	T1	L3	W3	S 1	В	B1	サポートベ 基本定林 E1			質	量
Бо	• •	LJ	L3 W3 31 B		U			Ca (kN)	Co (kN)	ナット (kg)	シャフト (kgm)
32	6	21	25	M4×0.7P	2.5	13	10	6.74	6.36	0.31	1.09
39	6	21	31	M5×0.8P	2	13	11	7.49	8.16	0.48	1.76
47	7	25	38	M6×1P	3	17	13	9.45	10.65	0.66	2.33