# T4L

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様

## ■注文型式

T4L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - ERCD - □

| ロボット本体 | リード指定 | ブレーキ | 原点位置変更 | グリス指定 | ストローク | ケーブル長※1 | 適用コントローラ | I/Oコネクタ仕様 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| | 12:12mm<br>6:6mm<br>2:2mm | 無記入:ブレーキなし<br>BK:ブレーキ付き | なし:標準<br>Z:反モータ側 | なし:標準<br>GC:クリーン | 50～400<br>(50mmピッチ) | 1K:1m<br>3K:3.5m<br>5K:5m<br>10K:10m | | CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準)<br>CN2:ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様) |

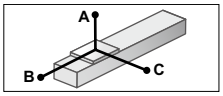
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

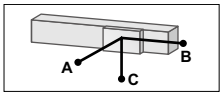
## ■基本仕様

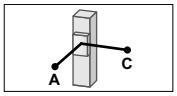
| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| モーター出力 AC | | 30 W | | |
| 繰り返し位置決め精度※1 | | ±0.02 mm | | |
| 減速機構 | | ボールネジφ8 | | |
| ボールネジリード | | 12 mm | 6 mm | 2 mm |
| 最高速度 | | 720 mm/sec | 360 mm/sec | 120 mm/sec |
| 最大可搬質量 | 水平使用時 | 4.5 kg | 6 kg | 6 kg |
| | 垂直使用時 | 1.2 kg | 2.4 kg | 7.2 kg |
| 定格推力 | | 32 N | 64 N | 153 N |
| ストローク | | 50 mm～400 mm (50 mmピッチ) | | |
| 全長 | 水平使用時 | ストローク+198 mm | | |
| | 垂直使用時 | ストローク+236 mm | | |
| 本体断面最大外形 | | W45 mm × H53 mm | | |
| ケーブル長 | | 標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m | | |
| リニアガイド形式 | | 2列ゴシックアーチ×1レール | | |
| 位置検出器 | | レゾルバ※2 | | |
| 分解能 | | 16384 パルス/回転 | | |

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。
コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量※




水平使用時 (単位:mm)

| | | A | B | C |
|---|---|---|---|---|
| リード12 | 2kg | 433 | 87 | 180 |
| | 4.5kg | 223 | 33 | 75 |
| リード6 | 3kg | 515 | 58 | 135 |
| | 6kg | 340 | 26 | 62 |
| リード2 | 3kg | 1585 | 58 | 142 |
| | 6kg | 755 | 27 | 66 |

壁面取付使用時 (単位:mm)

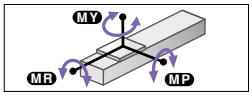
| | | A | B | C |
|---|---|---|---|---|
| リード12 | 2kg | 149 | 54 | 376 |
| | 4.5kg | 50 | 1 | 148 |
| リード6 | 3kg | 107 | 24 | 380 |
| | 6kg | 31 | 0 | 195 |
| リード2 | 3kg | 113 | 24 | 1180 |
| | 6kg | 32 | 0 | 440 |

垂直使用時 (単位:mm)

| | | A | C |
|---|---|---|---|
| リード12 | 1.2kg | 125 | 125 |
| リード6 | 2.4kg | 56 | 57 |
| リード2 | 3kg | 41 | 42 |
| | 7.2kg | 0 | 0 |

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

## ■静的許容モーメント



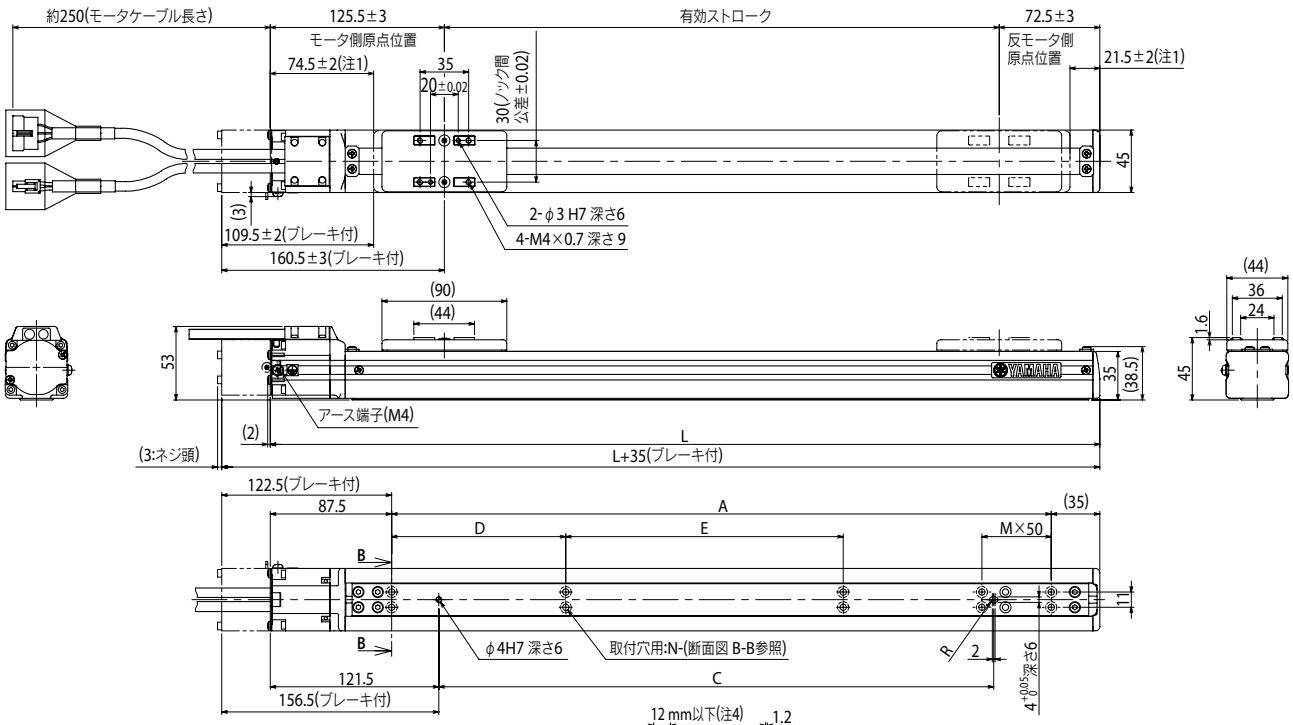

(単位:N・m)

| MY | MP | MR |
|---|---|---|
| 15 | 19 | 18 |

## ■適用コントローラ

| コントローラ | 運転方法 |
|---|---|
| ERCD | パルス列/プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令 |

### T4L




| 有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| L | 248 | 298 | 348 | 398 | 448 | 498 | 548 | 598 |
| A | 125.5 | 175.5 | 225.5 | 275.5 | 325.5 | 375.5 | 425.5 | 475.5 |
| C | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
| D | – | – | – | – | 125.5 | 125.5 | 125.5 | 125.5 |
| E | – | – | – | – | – | – | 200 | 200 |
| M | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| N | 4 | 6 | 8 | 10 | 6 | 8 | 8 | 10 |
| 本体質量(kg)注3 | 1.1 | 1.2 | 1.4 | 1.5 | 1.6 | 1.7 | 1.8 | 1.9 |
| ストローク別最高速度(mm/sec) リード12 | 720 | | | | | | | |
| リード6 | 360 | | | | | | | |
| リード2 | 120 | | | | | | | |

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。



適用コントローラ ERCD ▶ 612