

T4LH

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



■ 注文型式

T4LH

ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 反:反モータ側	クリス指定 なし:標準 G:クリン	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------------------	---------------------------------	----------------------------	-------------------------	------------------------------	--

TSX

ボジショナ ^{※2} TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし ^{※3}	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
-----------------------------	--	----------------------------	--	----------------------------------

SR1-X

コントローラ	05	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
--------	----	--------------------------	--------------------------	---	----------------------------------

RDV-X

ロボットドライバー	2	電源電圧 2:AC200V	05	ドライバー:モータ容量 05:100W以下
-----------	---	------------------	----	--------------------------

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.596~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

■ 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	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: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、アプソ仕様共通です。
コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

■ 許容オーバーハング量[※]

水平使用時 (単位:mm)		壁面取付使用時 (単位:mm)		垂直使用時 (単位:mm)		静的許容モーメント (単位:N・m)		
	A B C		A B C		A C	MY	MP	MR
リット12	2kg 341 90 174	リット12	2kg 140 73 300	リット12	1.2kg 122 121	15	19	18
リット6	4.5kg 172 37 72	リット6	4.5kg 47 22 119	リット6	2.4kg 56 57			
リット3	3kg 355 58 134	リット3	3kg 105 42 260	リット3	3kg 41 42			
リット2	6kg 235 27 62	リット2	6kg 31 11 135	リット2	7.2kg 0 0			
リット1	3kg 1105 59 142	リット1	3kg 113 42 810					
リット0.5	6kg 520 27 66	リット0.5	6kg 32 11 305					

※ 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。

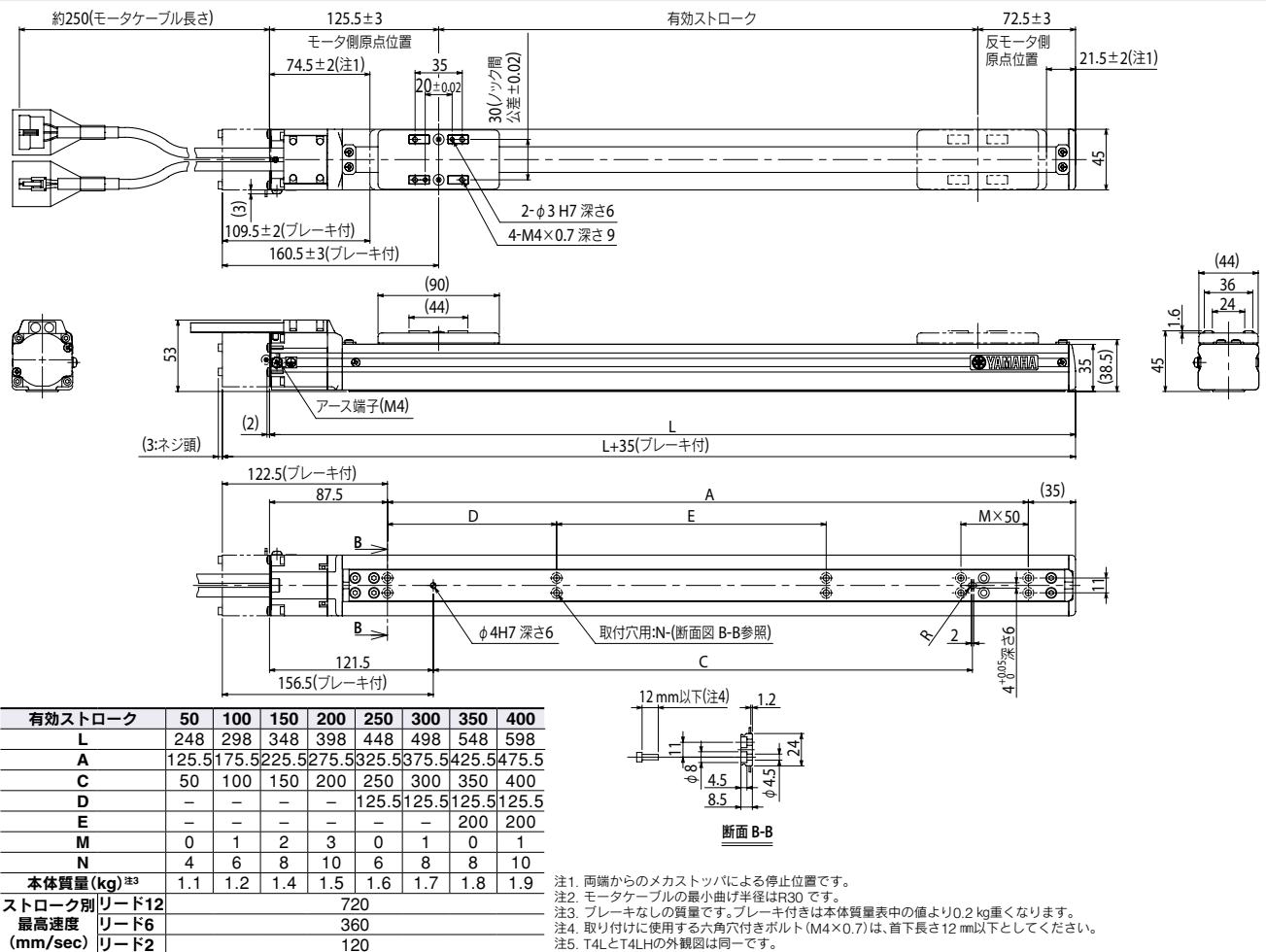
■ 静的許容モーメント

MY	MP	MR
15	19	18

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	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
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

T4LH



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
注2. モーター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0.2kg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12mm以下としてください。
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。