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	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
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～400 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - 05 - □ - □ - □

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

RDV-X - 2 - 05

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

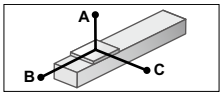
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

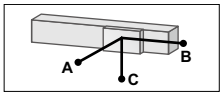
■基本仕様

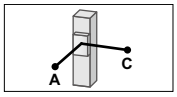
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+198 mm		
	垂直使用時	ストローク+236 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H53 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：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	341	90	174
	4.5kg	172	37	72
リード6	3kg	355	58	134
	6kg	235	27	62
リード2	3kg	1105	59	142
	6kg	520	27	66

壁面取付使用時 (単位：mm)

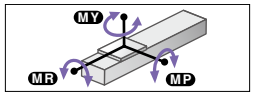
		A	B	C
リード12	2kg	140	73	300
	4.5kg	47	22	119
リード6	3kg	105	42	260
	6kg	31	11	135
リード2	3kg	113	42	810
	6kg	32	11	305

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	122	121
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



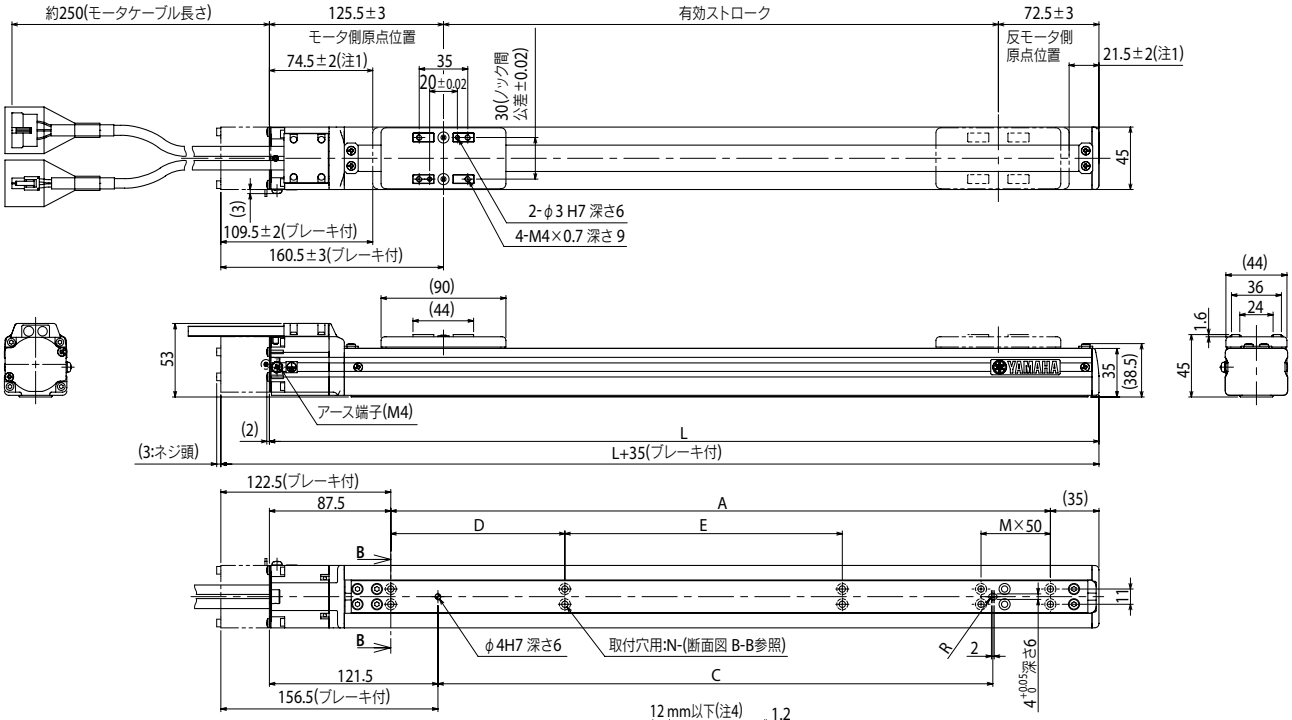
(単位：N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	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
TS-X205	
RDV-X205	パルス列

T4LH



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 SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606