T6L

●ハイリード：リード20　●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

T6L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] -

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	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	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※3	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※4	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** - **RBR1**

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

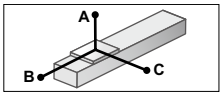
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

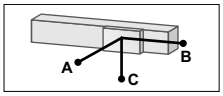
■基本仕様

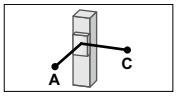
モーター出力 AC		60 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時	―	4 kg	8 kg
定格推力		51 N	85 N	170 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H56 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※3		
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. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 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20	2kg	319	184	234
	6kg	98	37	77
	10kg	64	0	55
リード12	3kg	624	125	335
	8kg	273	41	121
	12kg	216	24	77
リード6	5kg	694	73	236
	10kg	374	33	109
	30kg	159	0	25

壁面取付使用時　(単位：mm)

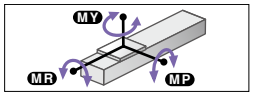
		A	B	C
リード20	2kg	234	152	265
	6kg	61	13	71
	10kg	30	0	42
リード12	3kg	293	96	510
	8kg	89	14	210
	12kg	43	0	130
リード6	5kg	204	45	530
	10kg	72	0	245
	30kg	0	0	0

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	355	352
	2kg	165	165
	4kg	70	72
リード6	2kg	171	172
	4kg	73	74
	8kg	23	26

※ 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600mmです。

■静的許容モーメント



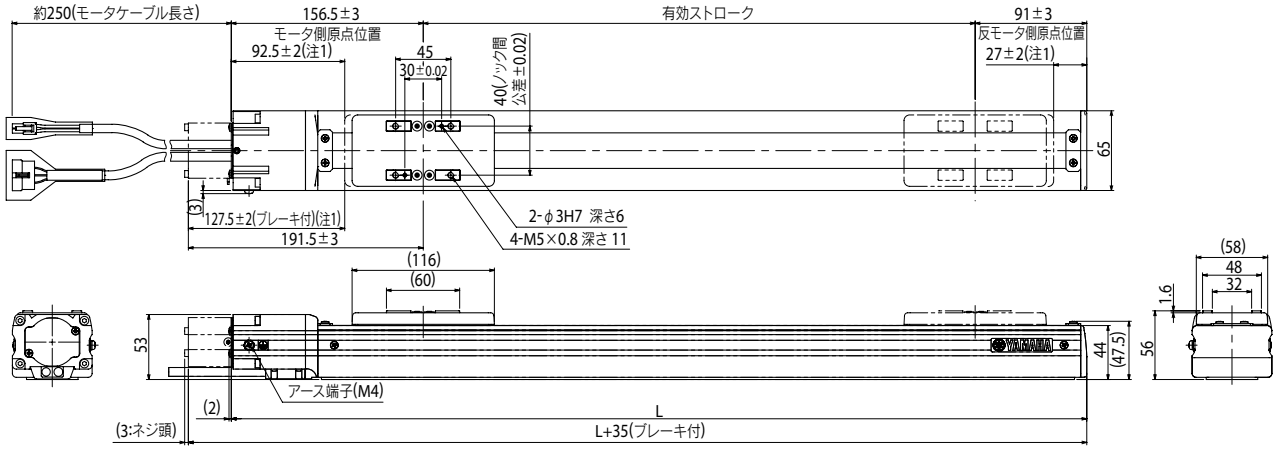
(単位：N・m)

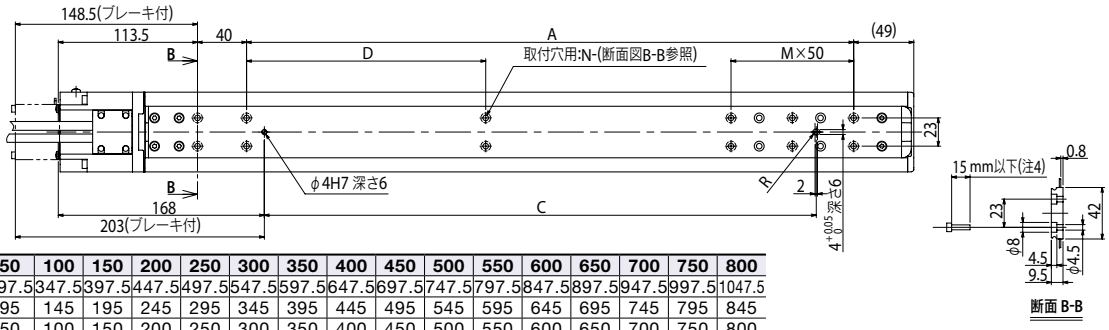
MY	MP	MR
35	40	50

■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 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

T6L





有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A		95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845
C		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D		–	–	–	–	–	–	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195
M		0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N		6	8	10	12	14	16	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
本体質量 (kg)※3		2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
ストローク別最高速度※5 (mm/sec)	リード20	1333												1133	1000	866	800
	リード12	800												680	600	520	480
	リード6	400												340	300	260	240
	速度設定	―												85%	75%	65%	60%

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15mm以下としてください。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606