

T9

- ハイリード：リード30
- 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



注文型式

T9	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ ^{※1} 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 Z:反モータ側 ^{※2}	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ポジション ^{※4} TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105・100V/100W以下 205・200V/100W以下	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモニタ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM EP:EtherNet/IP TM PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※5}	バッテリー B:有り(アプソ) 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 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
								RDV-X	2	05	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	05:100W以下	RBR1	回生装置

- ※1. リード30mm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. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※5. 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.96をご参照ください。

基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬	水平使用時 15 kg 30 kg 55 kg 80 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm ^{※3} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+259 mm 垂直使用時 ストローク+289 mm
本体断面最大外形	W94 mm × H98 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	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ ^{※4}
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700mm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. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 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)							
リード	質量	A	B	リード	質量	A	B	リード	質量	A	C				
30	5kg	864	501	383	30	5kg	348	384	776	10	1kg	600	600		
	15kg	491	156	140		20	15kg	87	40		306	20	2kg	1098	1098
	5kg	1292	505	462			10	5kg	416		388		1186	10	4kg
15kg	572	158	151	20	15kg			92	42	386	10		4kg		594
30kg	455	73	75		10	30kg		0	0	61		10	8kg		280
20kg	617	119	127			10	10kg	193	132	910			10	10kg	217
40kg	422	53	59	10			20kg	53	0	400	10			10kg	221
55kg	420	36	40		10		30kg	0	0	109		10		15kg	135
50kg	722	42	47			10	10kg	197	133	2360			5	20kg	92
60kg	657	33	37	10			20kg	54	0	985	5			20kg	92
80kg	577	23	25		10		30kg	0	0	427		5			

※ 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。

静的許容モーメント

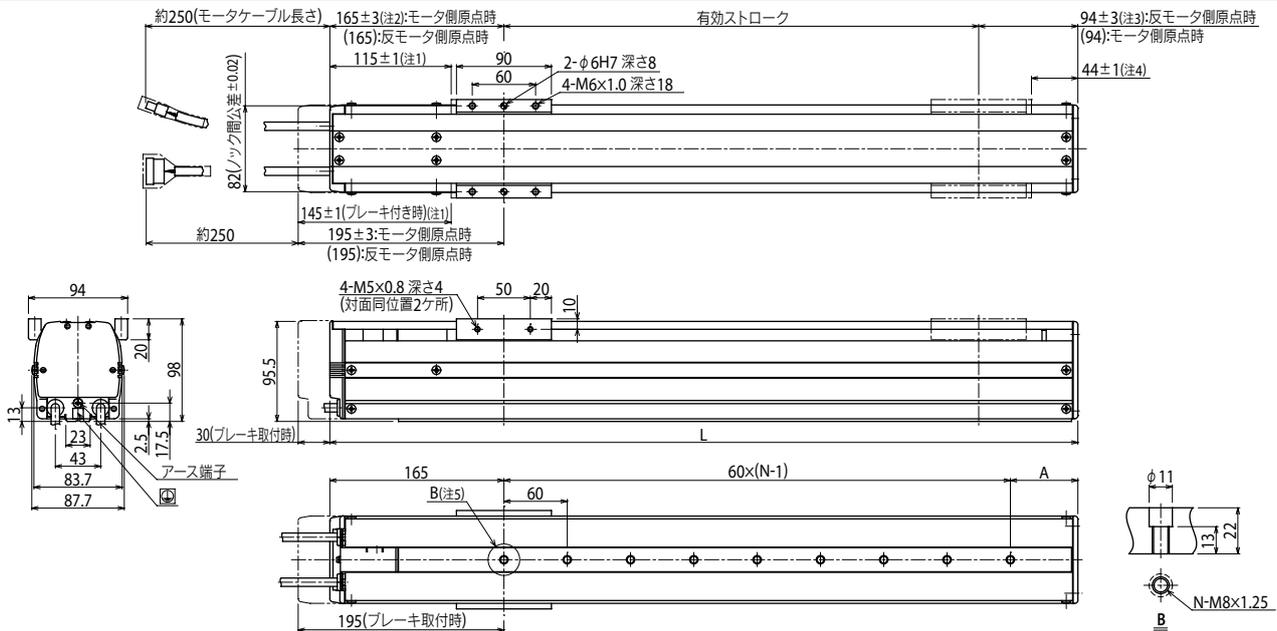
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
86	133	117

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
RCX320	
RCX221/222	
RCX340	
TS-X105 [※]	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205 [※]	
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合には回生装置が必要になります。

T9



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、94±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、41.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ11サグリ穴にワッシャー等のご使用はできません。
- 注6. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注7. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 ^{※9}	1150 ^{※9}	1200 ^{※9}	1250 ^{※9}	
	L	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
A	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	
N	4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22	
本体質量(kg) ^{※7}	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	
最高速度 ^{※8} (mm/sec)	リード30	1800										1440		1170		900		810						
	リード20	1200										960		780		600		540						
	リード10	600										480		390		300		270						
	リード5	300										240		195		150		135						
速度設定	-										80%		65%		50%		45%							

- 注8. ストロークが700mm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)。その時は上記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。
- 注9. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。