

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 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 Z: 反モータ側	グリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 50 ~ 400 (60mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※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。

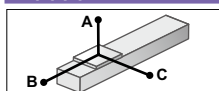
■ 基本仕様

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 バルス/回転

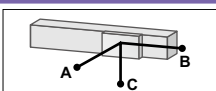
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。

※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。

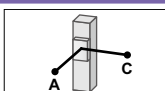
■ 許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
リード12	2kg 433	87	180
リード12	4.5kg 223	33	75
リード6	3kg 515	58	135
リード6	6kg 340	26	62
リード2	3kg 1585	58	142
リード2	6kg 755	27	66



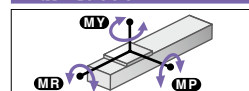
壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
リード12	2kg 149	54	376
リード12	4.5kg 50	1	148
リード6	3kg 107	24	380
リード6	6kg 31	0	195
リード2	3kg 113	24	1180
リード2	6kg 32	0	440



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
リード2	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

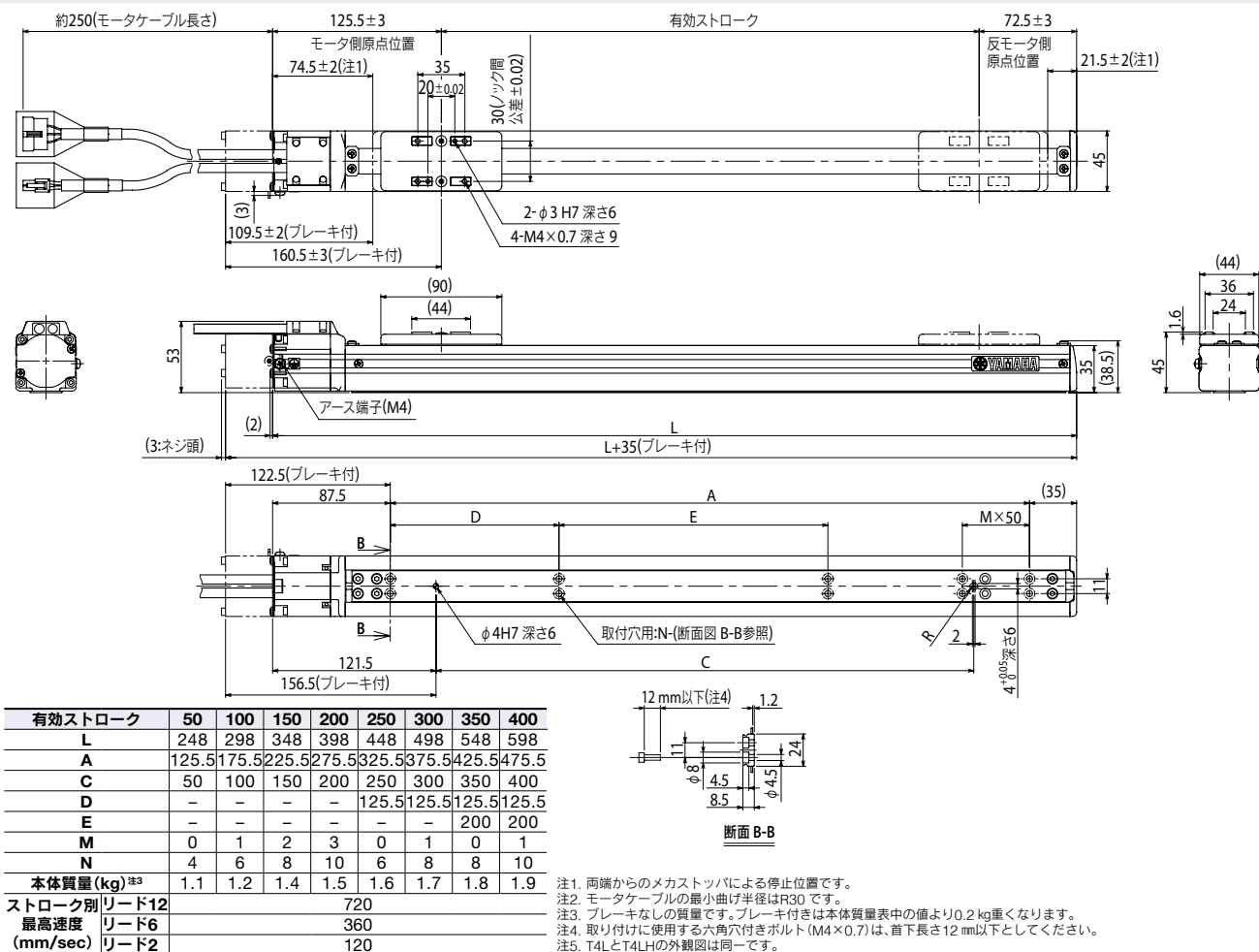


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
15	19	18

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列/ 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



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: グリーン	50~400 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ボジショナ ^{※2}	ドライバ:	TSモータ	入出力	バッテリー
TSX: TS-X	電源電圧/モータ容量 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: 有リ(アプン) N: なし(インクリ)

SR1-X

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

RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ: モータ容量
2	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。

※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
質量	32 N 64 N 153 N
定格推力	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
ストローク	ストローク+198 mm ストローク+236 mm
全長	水平使用時 W45 mm × H53 mm 垂直使用時
本体断面最大外形	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
ケーブル長	2列ゴシックアーチ×1レール
リニアガイド形式	レゾルバ ^{※2}
位置検出器	16384 パルス/回転
分解能	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。

※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)			
リット	A	B	C	リット	A	B	C	リット	A	C	
2kg	341	90	174	2kg	140	73	300	1.2kg	122	121	
4.5kg	172	37	72	4.5kg	47	22	119	2.4kg	56	57	
6kg	355	58	134	6kg	105	42	260	3kg	41	42	
3kg	235	27	62	3kg	31	11	135	7.2kg	0	0	
3kg	1105	59	142	3kg	113	42	810				
6kg	520	27	66	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。

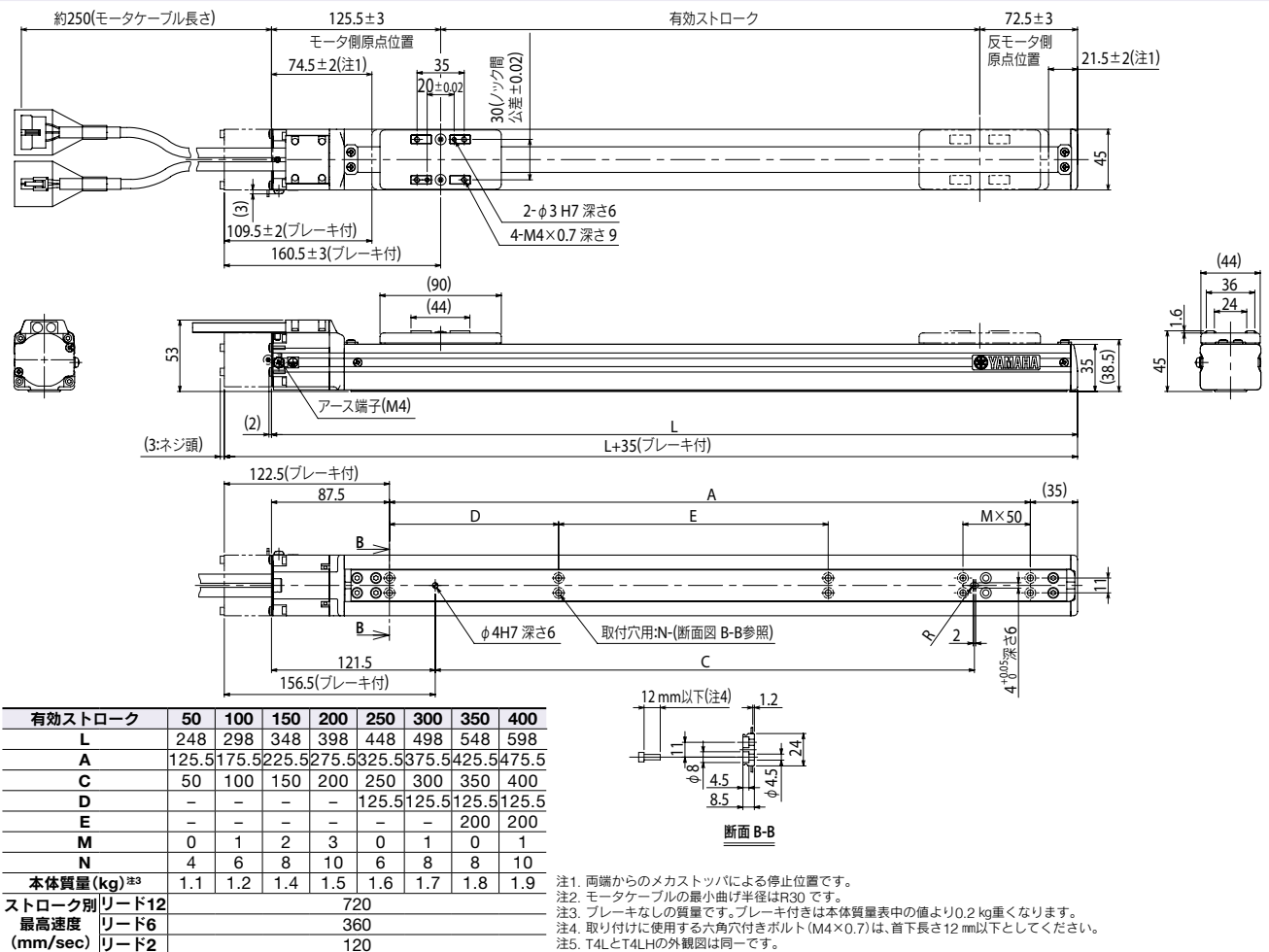
■ 静的許容モーメント

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

T4LH



適用コントローラ

SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

リニアモーターユニット
 LCMR200
 単軸ロボット
 GX
 リニアモーターユニット
 LCM100
 スカラロボット
 YK-X
 単軸ロボット
 Robonity
 リニアモーターユニット
 PHASER
 単軸ロボット
 FLIP-X
 小型単軸ロボット
 TRAVERSE
 直交ロボット
 XY-X
 ヒック&グレンス
 YP-X
 クリーン
 コントローラ
 CONTROLLER
 各種情報
 INFORMATION
 T5L
 T5LH
 GFタイン
 Nタイン
 B/Rタイン

T5L

- ハイリッド：リード20
- 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

T5L						ERCD	
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	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	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 50~800 (60mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m	適用コントローラ
							I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

※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. 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φ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 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+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H52 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列コシックアーチ×1レーン
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	壁面取付使用時	垂直使用時
	(単位:mm)	(単位:mm)	(単位:mm)
リード20	1kg 600 323 683 3kg 675 103 247	1kg 600 291 600 3kg 215 73 589	1.2kg 242 240
リード12	2kg 1170 159 406 5kg 555 59 155	2kg 368 127 1082 5kg 127 30 449	2.4kg 113 113
リード6	3kg 1498 104 294 9kg 628 31 89	3kg 263 73 970 9kg 54 0 400	

※ ガイド寿命10,000km時のスライド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。

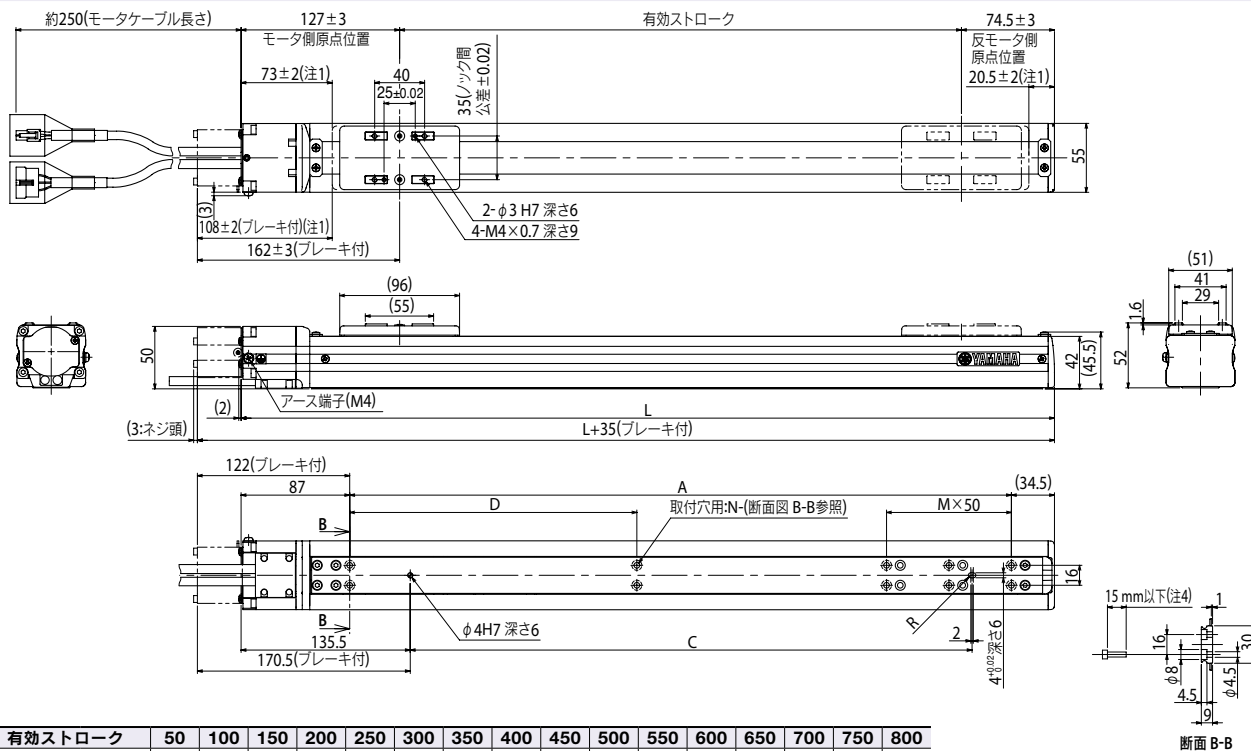
■静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位:N・m)	30	34	40

■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

T5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	—	—	—	—	—	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量(kg) ^{注3}	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別 最高速度 ^{※5}	リード20	1200					960					840				
	リード12	800					640					560				
	リード6	400					320					280				
速度設定		—					80%					70%				

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0.2kg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。
 注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

T5LH

● 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

T5LH

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: グリーン	50~800 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジション ^{※3}	ドライバ: 電源電圧/モータ容量	TSモータ	入出力	バッテリー
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(アプソ) N: なし(イングリ)

SR1-X

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

RDV-X

ロボットドライバ	2	05
電源電圧	2: AC200V	ドライバ: モータ容量
		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	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φ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg
質量	垂直使用時 — 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 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+201.5 mm
	垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H52 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、イングリ仕様、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)			
	A	B	C		A	B	C		A	C	
リード20	1kg 967	324	598	リード20	1kg 551	304	925	リード12	1.2kg 240	239	
	3kg 429	104	226		3kg 185	89	378		2.4kg 109	110	
リード12	2kg 916	159	398	リード12	2kg 347	141	800				
	5kg 436	60	152		5kg 119	44	355				
リード6	3kg 1194	105	294	リード6	3kg 259	87	950				
	9kg 624	31	89		9kg 50	15	385				

- ※ 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。

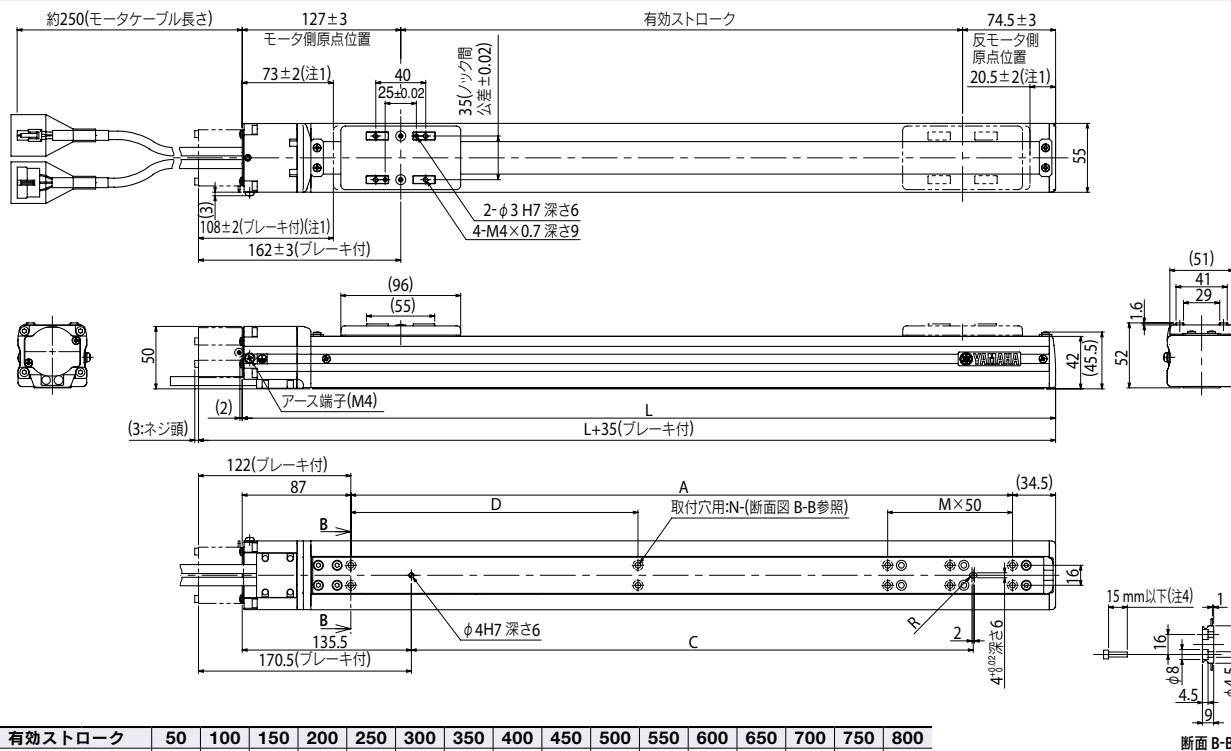
■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)			
MY	MP	MR	
30	34	40	

■ 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	
RCX340	
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

T5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	—	—	—	—	—	—	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量 (kg) ^{※3}	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別	リード20						1200						960	840	720	660
最高速度 ^{※5}	リード12						800						640	560	480	440
(mm/sec)	リード6						400						320	280	240	220
速度設定							—						80%	70%	60%	55%

- 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。
 注6. T5LとT5LH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

T6L

●ハイリッド: 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						TSX					
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	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	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 50〜800 (60mmピッチ)	ケーブル長※2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ポジション※3 TSX: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:I/Oボードなし※4	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)
SR1-X						05					
コントローラ	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(イングリ)							
RDV-X						2					
ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	回生装置								

※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。

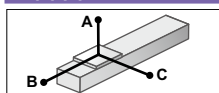
- ※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
 詳細についてはP.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

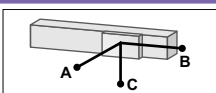
モーター出力 AC	60 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg 12 kg 30 kg 垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	51 N 85 N 170 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+247.5 mm 垂直使用時 ストローク+285.5 mm
本体断面最大外形	W65 mm × H56 mm
ケーブル長	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[※]

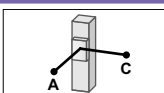


水平使用時 (単位:mm)				
リッド	A	B	C	
2kg	319	184	234	
6kg	98	37	77	
10kg	64	0	55	
20	3kg	624	125	335
リッド	8kg	273	41	121
12	12kg	216	24	77
リッド	5kg	694	73	236
10kg	374	33	109	
6	30kg	159	0	25



壁面取付使用時 (単位:mm)				
リッド	A	B	C	
2kg	234	152	265	
6kg	61	13	71	
10kg	30	0	42	
20	3kg	293	96	510
リッド	8kg	89	14	210
12	12kg	43	0	130
リッド	5kg	204	45	530
10kg	72	0	245	
6	30kg	0	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600mmです。



垂直使用時 (単位:mm)			
リッド	A	B	C
1kg	355	352	
2kg	165	165	
4kg	70	72	
2kg	171	172	
4kg	73	74	
6	8kg	23	26

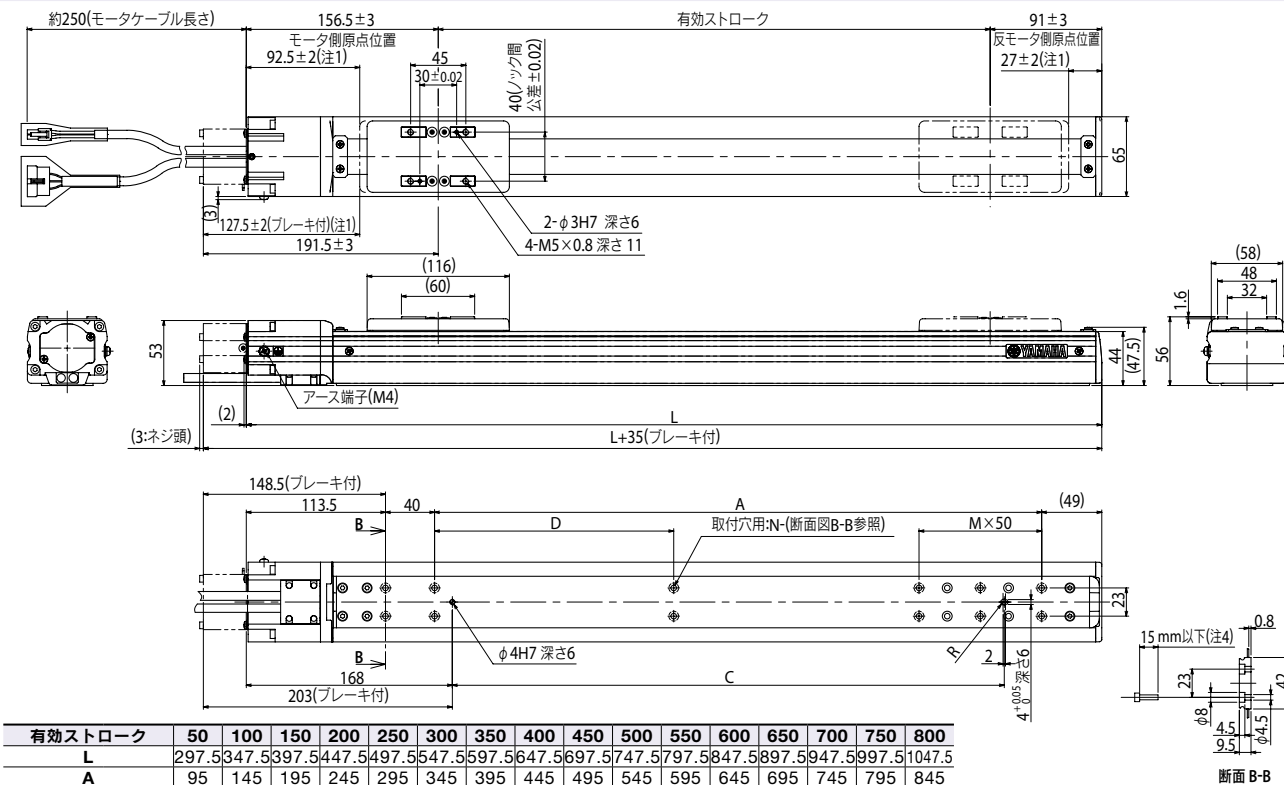
■静的許容モーメント

(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	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	
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

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	リード20	1333														
最高速度 ^{※5}	リード12	800														
(mm/sec)	リード6	400														
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。

T9

●ハイリッド：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: クリーン

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: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
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

コントローラ

ドライブ: 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: RGT付き

入出力

N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
PB: PROFIBUS

バッテリー

B: 有り(アプソ)
N: なし(インクリ)

RDV-X

ロボットドライブ

電源電圧

2: AC200V

ドライブ: モータ容量

05: 100W以下

回生装置

無記入: なし
R: RGT付き

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.692～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.600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。

- ※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.692～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.600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。

■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度 ^{※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
質量	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ッド(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)				(単位: N・m)		
リッド	A	B	C	リッド	A	B	C	リッド	A	B	C	MY	MP	MR
30	5kg 864	501	383	30	5kg 348	384	776	1	1kg 600	600		86	133	117
20	15kg 491	156	140	20	15kg 87	40	306	2	2kg 1098	1098				
10	5kg 1292	505	462	10	5kg 416	388	1186	4	4kg 545	545				
5	15kg 572	158	151	5	15kg 92	42	386	8	8kg 280	280				
	20kg 455	73	75		20kg 0	0	61	10	10kg 217	217				
	40kg 422	53	59		40kg 53	0	400	15	15kg 135	135				
	55kg 420	36	40		55kg 0	0	109	20	20kg 92	92				
	72kg 42	47			72kg 197	133	2360							
	60kg 657	33	37		60kg 54	0	985							
	80kg 577	23	25		80kg 0	0	427							

※ 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

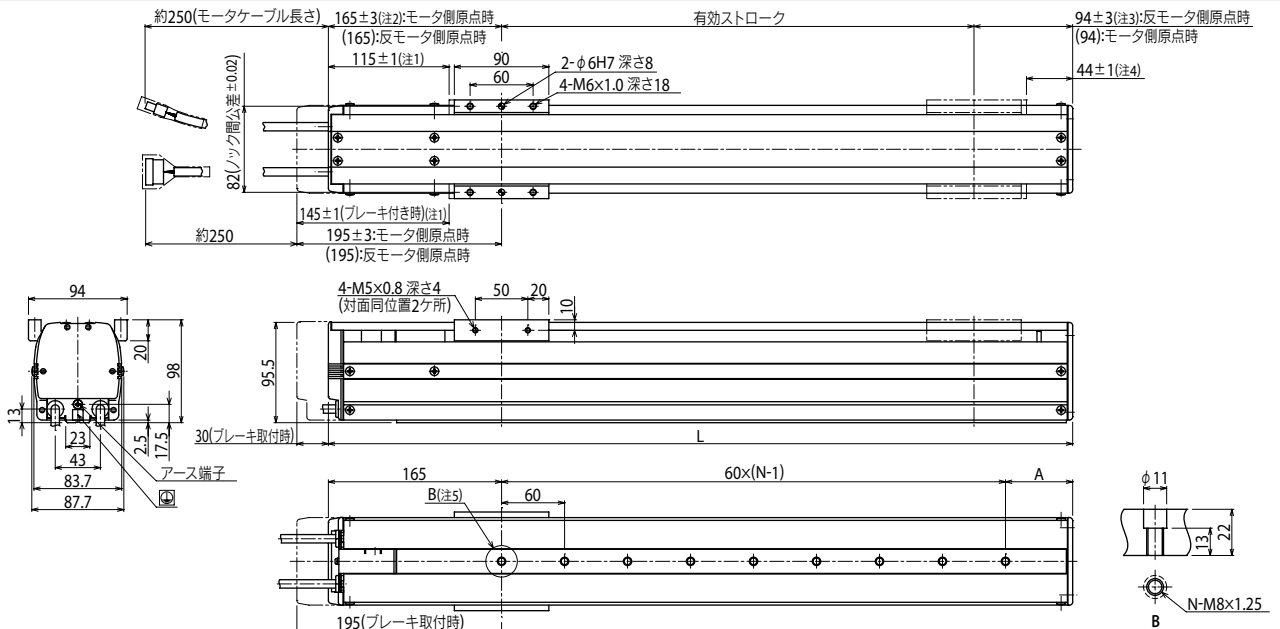
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
86	133	117

■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	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105 [※]	ポイントトレース/リモートコマンド
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

※ 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. ハイリッド(リード30)の場合、167.5±4になります。
 注3. ハイリッド(リード30)の場合、94±4になります。
 注4. ハイリッド(リード30)の場合、41.5±1になります。
 注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
 注6. モータケーブルの最小曲半径は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。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

T9H

●ハイリッド:リード30

●原点反モータ側選択可能:リード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

T9H

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 ^{※3}
	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	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 ^{※2}	なし:標準 GC:グリン	リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

- ※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10mm・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.692~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.600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。

TSX

ポジション ^{※4}	ドライバー	回生装置	TSモータ	入出力	バッテリー
TSX:TS-X	電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	無記入:なし R:RG付き	無記入:なし L:LCD付き	N:PNP P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし ^{※5}	B:有リ(アプソ) N:なし(インクリ)

SR1-X

コントローラ	ドライバー	CE対応	回生装置	入出力	バッテリー
10	モータ容量 10:200W	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG付き	N:PNP P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	B:有リ(アプソ) N:なし(インクリ)

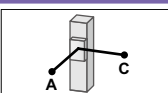
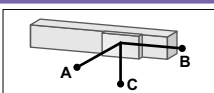
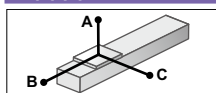
RDV-X

ロボットドライバー	電源電圧	ドライバー	回生装置
2	2: AC200V	モータ容量 10:200W以下	RBR1

■基本仕様

モーター出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジ ^{※2} 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
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 — 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 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+273 mm 垂直使用時 ストローク+303 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

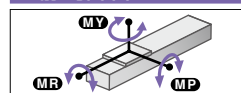
- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリッド(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
 ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

■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)			
リッド	質量	A	B	リッド	質量	A	B	リッド	質量	A	B
30	10kg	415	286	30	10kg	140	120	30	4kg	515	515
	20kg	270	105		20kg	41	0		6kg	334	334
20	10kg	667	244	20	10kg	170	128	20	8kg	244	244
	20kg	330	112		20kg	46	0		10kg	217	217
10	40kg	162	42	10	40kg	0	0	10	15kg	133	133
	30kg	392	75		20kg	52	0		20kg	90	90
5	50kg	297	40	5	25kg	24	0	5	15kg	135	135
	80kg	265	21	5	30kg	0	0		20kg	92	92
	60kg	477	22	5	20kg	54	0		30kg	49	49
	80kg	412	22		25kg	25	0				
	100kg	362	16		30kg	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。

■静的許容モーメント



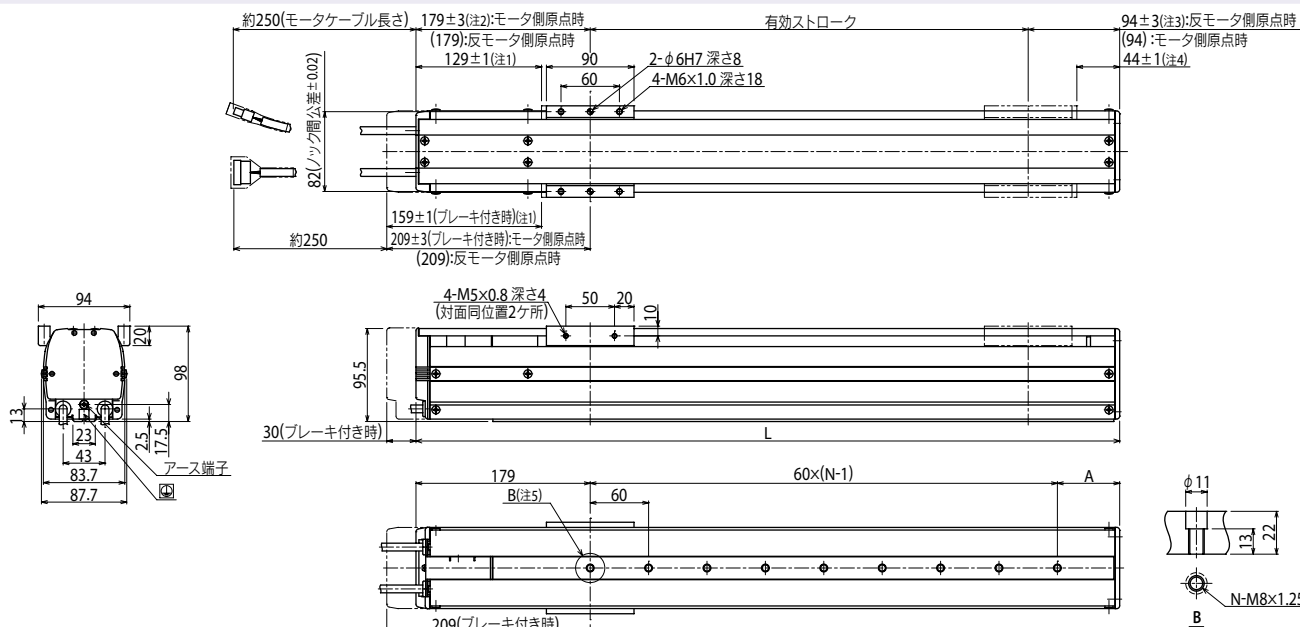
MY	MP	MR
86	133	117

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 [※] 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-X110 [※] TS-X210 [※]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

T9H



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. ハイリッド(リード30)の場合、181.5±4になります。
 注3. ハイリッド(リード30)の場合、94±4になります。
 注4. ハイリッド(リード30)の場合、41.5±1になります。

- 注5. 本体取付の際、φ11ザ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	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	1373	1423	1473	1523
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	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	21	21	21	22
本体質量(kg) ^{※7}	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1
最高速度 ^{※8} (mm/sec)	リード30	1800																					
	リード20	1200																					
	リード10	600																					
	リード5	300																					
速度設定																							

- 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。