

# T4

● 原点反モータ



## ■ 注文型式

T4						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	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 50~300 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	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(VILS列仕様)

※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.422~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 (W)	30		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup> (mm)	±0.02		
減速機構	ボールネジ(C10級)		
ボールネジリード(mm)	12	6	2
最高速度 (mm/sec)	720	360	120
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	4.5	6
	垂直使用時	1.2	2.4
定格推力 (N)	32	64	153
ストローク (mm)	50~300 (50ピッチ)		
全長 (mm)	水平使用時	ストローク+198	
	垂直使用時	ストローク+236	
本体断面最大外形 (mm)	W45×H53		
ケーブル長 (m)	標準: 3.5 / オプション: 5.10		
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 <sup>※2</sup>		
分解能 (パルス/回転)	16384		

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

	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 H <sub>2</sub>	2kg 433	87	180	2kg 149	54	376	1.2kg 125	125	
リ H <sub>1</sub>	4.5kg 223	33	75	4.5kg 50	1	148	2.4kg 56	57	
リ H <sub>6</sub>	3kg 515	58	135	3kg 107	24	380	3kg 41	42	
リ H <sub>5</sub>	6kg 340	26	62	6kg 31	0	195	7.2kg 0	0	
リ H <sub>4</sub>	3kg 1585	58	142	3kg 113	24	1180			
リ H <sub>3</sub>	6kg 755	27	66	6kg 32	0	440			

※ 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

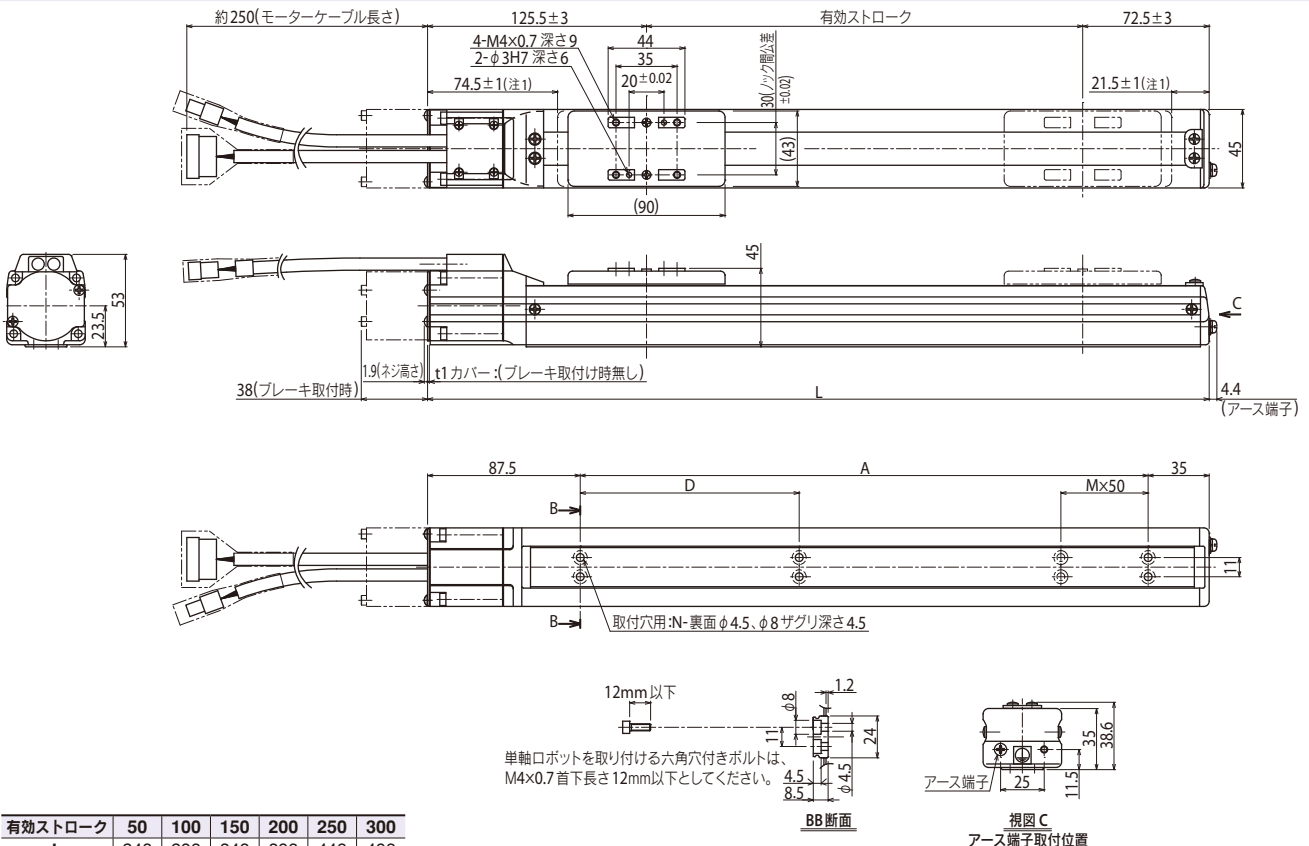
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
15	19	18

## ■ 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

※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。

## T4



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L	248	298	348	398	448	498
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5
D	-	-	-	-	125.5	125.5
M	0	1	2	3	0	1
N	4	6	8	10	6	8
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6

注1. 両端からのメカストップ位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲半径はR50です。  
 注3. 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0.2kg重くなります。  
 注4. T4とT4Hの外観図は同一です。