

# T4P



## 注文型式

T4P - 12 - 300 - 3L - PRC1

ロボット本体 - リード指定 - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ

## 基本仕様

繰り返し位置決め精度 (mm) <sup>1</sup>	± 0.02	
減速機構	ボールネジ	
ボールネジリード (mm)	12	6
最高速度 (mm/sec) <sup>2</sup>	750	375
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	5
	垂直使用時	-
ストローク (mm)	50 ~ 300 (50ピッチ毎)	
ケーブル長 (m)	3.5 (標準) 5、10	
コントローラ	PRC 1	

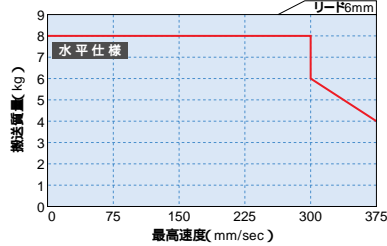
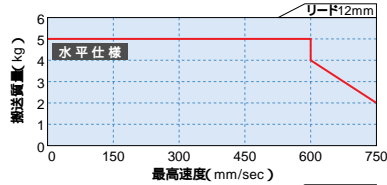
<sup>1</sup> 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
<sup>2</sup> 速度と可搬質量の相関図をご参照ください。

## サイクルタイム[水平]

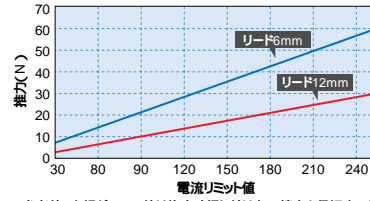
(秒)

		300mm移動	
水平使用時	リード12	2kg	0.67
		5kg	0.89
	リード6	3kg	0.99
		8kg	1.34

## 速度と可搬質量の相関図



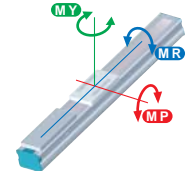
## 押付推力



参考値。上記グラフの値は停止時押し付け力の精度を保证するものではありません。参考値としてご利用ください。

## 静的許容負荷モーメント (N・m)

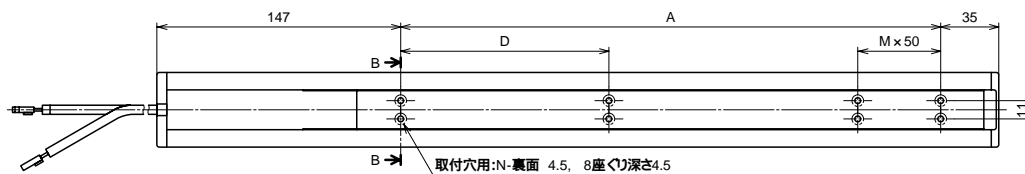
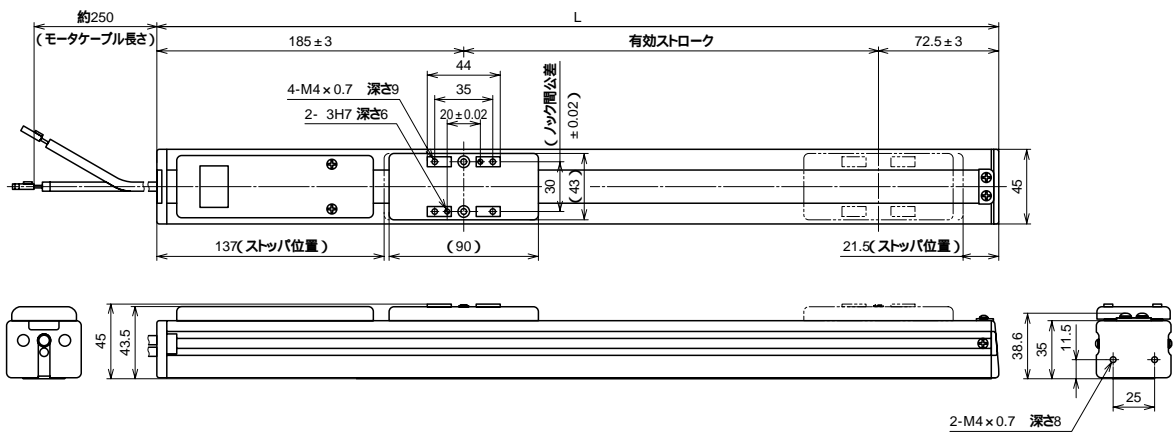
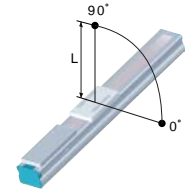
MY	MP	MR
6.2	5.7	15.9



## 動的許容負荷モーメント (mm)

		0°	90°
水平使用時	リード12	2kg	192
		5kg	87
	リード6	4kg	151
		8kg	87

水平使用



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5
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
質量 (kg)	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7

