

T5H

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ



■注文型式

T5H	ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	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:クリン	ストローク リード12・6:50~600 (50mmピッチ) リード20:50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ポジション 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	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	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	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 (インクリ)
								RDX	05	ロボットドライバ	ドライバ:モータ容量 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。
詳細についてはP.422へ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 ^{※1} (mm)	±0.02
減速機構	ボールネジ(C10級)
ボールネジリード(mm)	20 12 6
最高速度 ^{※2} (mm/sec)	1200 800 400
最大可搬質量 (kg)	水平使用時 3 5 9 垂直使用時 - 1.2 2.4
定格推力(N)	19 32 64
ストローク(mm)	50~800 ^{※3} (50ピッチ)
全長(mm)	水平使用時 ストローク+201.5 垂直使用時 ストローク+239.5
本体断面最大外形(mm)	W55×H52
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 ^{※4}
分解能(パルス/回転)	16384

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが650mm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. 650mm以上のストロークはハイリード(リード20)のみの対応となります。
- ※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)	A B C			壁面取付使用時 (単位:mm)	A B C			垂直使用時 (単位:mm)	A C	
	1kg	3kg	5kg		1kg	3kg	5kg		1.2kg	2.4kg
1kg	600	323	683	1kg	600	291	600	1.2kg	242	240
3kg	675	103	247	3kg	215	73	589	2.4kg	113	113
5kg	1170	159	406	5kg	368	127	1082			
9kg	555	59	155	9kg	263	73	970			
	1498	104	294		54	0	400			
	628	31	89							

※ 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。

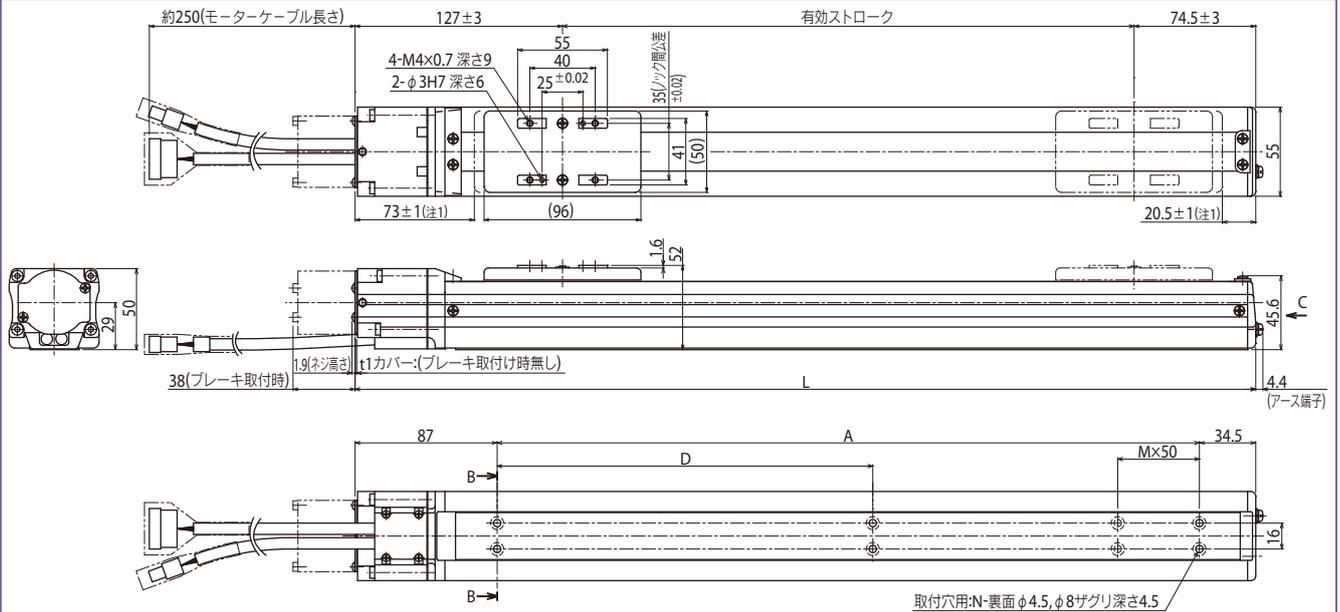
■静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
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
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
RDX-05	パルス列

T5H



- 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げ半径は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. 有効ストローク650~800mmはハイリード(リード20)の場合の対応となります。
- 注5. T5とT5Hの外観図は同一です。

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
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) ^{※3}	2.0	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5
ストローク別	リード20	1200														
最高速度 ^{※6}	リード12	800														
(mm/sec)	リード6	400														
速度設定		-														
		80%														
		70%														
		60%														
		55%														

注6. ストロークが650mm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。

