

T5P



注文型式

T5P - 12 - L - BK - 600 - 3L - PRC2

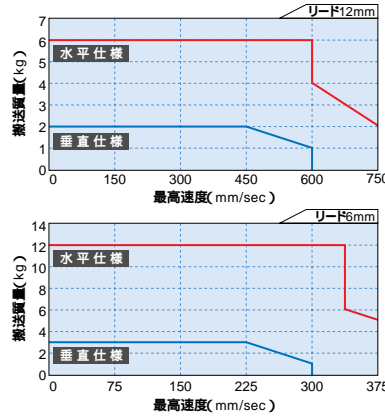
ロボット本体 - リード指定 - モータ取り付け方向 - ブレーキ - ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ

基本仕様

繰り返し位置決め精度 (mm) ¹	± 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) ²	水平使用時	750 375
	垂直使用時	600 300
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	6 12
	垂直使用時	1.5 3
ストローク (mm)	50 ~ 600 (50ピッチ毎)	
ケーブル長 (m)	3.5 (標準), 5, 10	
コントローラ	PRC 2	

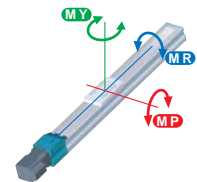
1 片振りでの繰り返し位置決め精度。
2 速度と可搬質量の相関図をご参照ください。

速度と可搬質量の相関図



静的許容負荷モーメント (N・m)

MY	MP	MR
10.9	10.0	29.4



動的許容負荷モーメント (mm)

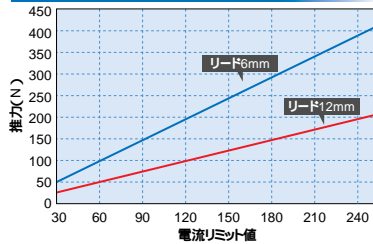
		0°		90°	
水平使用時	リード12	3kg	270	521	
		6kg	151	363	
	リード6	6kg	211	846	
		12kg	111	415	
垂直使用時	リード12	1.5kg	209	249	
	リード6	3kg	125	150	

サイクルタイム [水平・垂直]

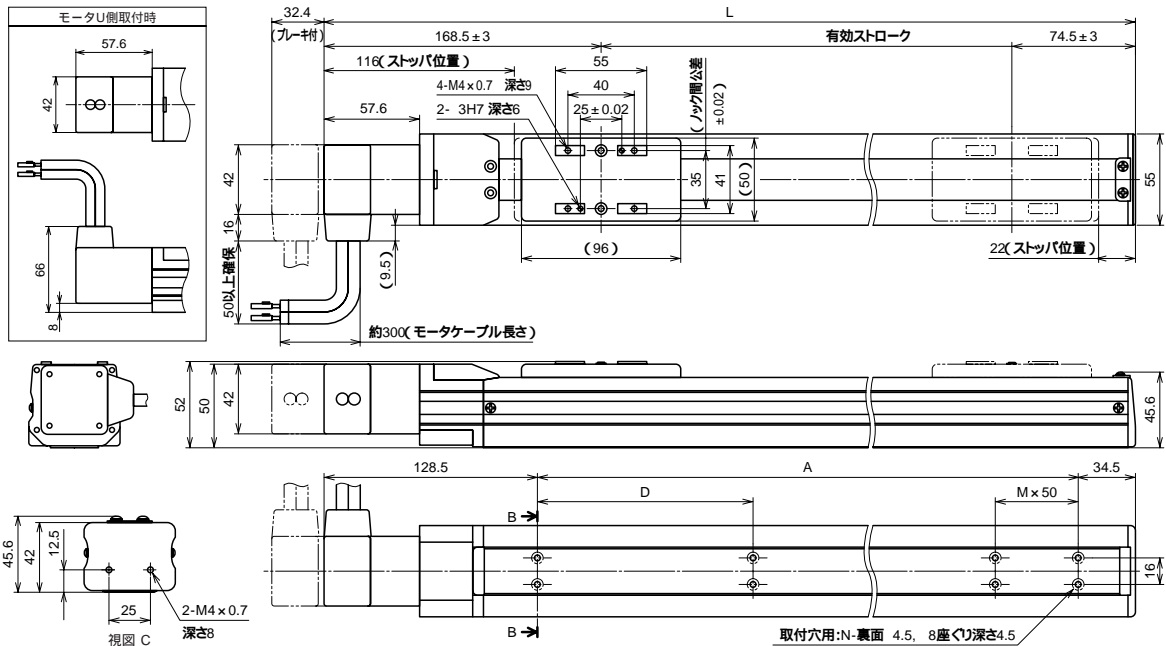
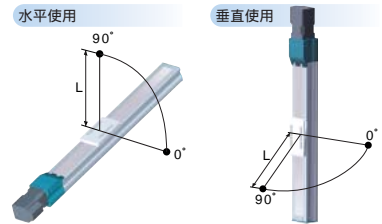
(秒)

		300mm移動		600mm移動	
水平使用時	リード12	2kg	0.64	1.04	
		6kg	0.76	1.26	
	リード6	3kg	1.04	1.84	
		12kg	1.18	2.07	
垂直使用時	リード12	1kg	0.71	1.21	
		1.5kg	0.82	1.49	
	リード6	1kg	1.18	2.18	
		3kg	1.47	2.80	

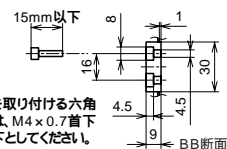
押付推力



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



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
L	293	343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680
D	-	-	-	-	-	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16
質量 (kg)	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.3



単軸ロボットを取り付ける六角穴付きボルトは、M4×0.7首下長さ15mm以下としてください。