

# T7

標準 原点反モータ

## ● 注文型式

### T7 - 12 - BK - 550 - 3L - SR1-X - 05 - E<sup>1</sup> - N - B<sup>1</sup>

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	ドライバ	CE対応	入出力選択	バッテリー
		無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付	150-550 (100mmピッチ)	3L: 3.5m (標準) 5L: 5m 10L: 10m	SR1-X RDX	05: 100W以下 10: 200W 20: 400-600W	無記入: 標準 E: CE仕様	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus YC: YC-Link <sup>2</sup>	無記入: バッテリーなし (イングリ仕様) B: バッテリー付 (アプゾ仕様)

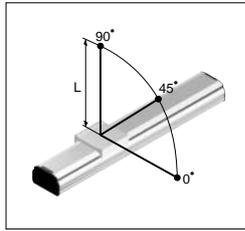
1: お客様の選択となります。  
2: スレーブのみで対応可能です。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC(W)	60	
繰返し位置決め精度(mm)	±0.02	
減速機構	ボールネジ(C10級)	
ボールネジリード(mm)	12	
最高速度(mm/sec)	600	
最大可搬質量(kg)	水平使用時	8
	垂直使用時	3
定格推力(N)	78	
ストローク(mm)	150 ~ 550(100ピッチ)	
ケーブル長(m)	3.5(標準) 5、10	
コントローラ	水平使用時	SR1-X-05
	垂直使用時	SR1-X-05
ロボットドライバ	水平使用時	RDX-05
	垂直使用時	RDX-05

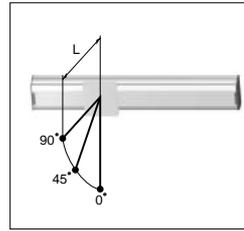
片振りでの繰返し位置決め精度。

## ■ 許容オーバーハング量



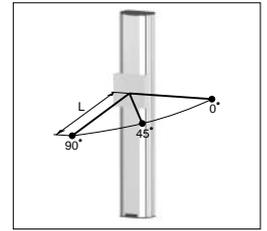
水平使用時 (単位:mm)

リフト12	質量	0°	45°	90°
		3kg	206	245
	5kg	118	141	504
	8kg	68	83	344



壁面取り付け使用時(単位:mm)

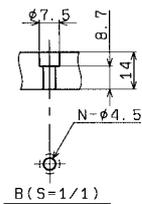
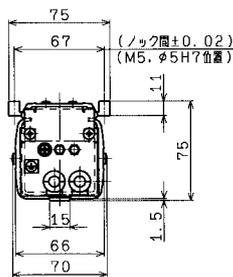
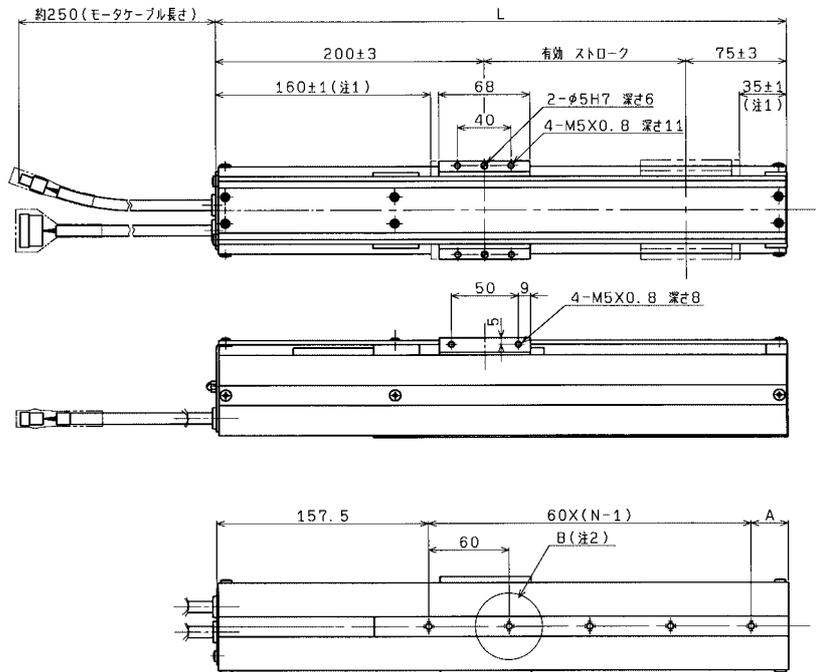
リフト12	質量	0°	45°	90°
		3kg	317	123
	5kg	146	47	40
	8kg	0	0	0



垂直使用時 (単位:mm)

リフト12	質量	0°	45°	90°
		1kg	807	570
	2kg	369	261	369
	3kg	224	158	224

スライダ上面センターより搬送物重心までの距離です。



有効ストローク	150	250	350	450	550
L	425	525	625	725	825
A	27.5	67.5	47.5	27.5	67.5
N	5	6	8	10	11
質量(kg)注4	3.0	3.4	3.8	4.2	4.5

注1: 両端からのメカストップ位置です。  
注2: 本体取付の際、7.5ザグリ穴にフッシャ等のご使用はできません。  
注3: モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
注4: 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5: スライダはアルミ押出材を使用しており、幅方向の寸法は、はらつくことがあります。