

# T4LH

- 可选择原点反马达侧
- 适用控制器100V/200V规格



## 订购型号

### T4LH

机器人主机	导程指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	制动器 空白: 无制动器 BK: 带制动器	原点位置变更 无: 标准 Z: 反马达侧	润滑油指定 无: 标准 GC: 洁净型	行程 50~400 (50mm间距)	电缆长度 <sup>#1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)
-------	--------------------------------------	-----------------------------	----------------------------	---------------------------	--------------------------	--

### TSX

定位器 <sup>#2</sup> TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TS显示屏 空白: 无 L: 配LCD	输入输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 <sup>#3</sup>	电池 B: 有(绝对式) N: 无(增量式)
---------------------------	--	---------------------------	--	------------------------------

### SR1-X

控制器 05	驱动器: 马达功率 05: 100W以下	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	输入输出 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	电池 B: 有(绝对式) N: 无(增量式)
-----------	-------------------------	-----------------------------	---	------------------------------

### RDV-X

机器人驱动器	电源电压 2: AC200V	驱动器: 马达功率 05: 100W以下
--------	-------------------	-------------------------

- ※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596~开始的机器人电缆一览表。
- ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达输出 AC	30 W		
重复定位精度 <sup>#1</sup>	±0.02 mm		
减速机构	滚珠丝杆φ8 (C10级)		
滚珠丝杆导程	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 4.5 kg	6 kg	6 kg
垂直使用时	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
额定推力	32 N 64 N 153 N		
行程	50 mm~400 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时 行程+198 mm	垂直使用时 行程+236 mm	
主机截面最大外形	W45 mm × H53 mm		
电缆长度	标准: 3.5m / 选配: 5m、10m		
线性导轨形式	2列哥特式拱形×1导轨		
位置检测器	旋转变压器 <sup>#2</sup>		
分辨率	16384脉冲/圈		

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 位置检测器(旋转变压器)为增量式和绝对式规格通用。控制器有备份功能时为绝对式规格。

## 允许突出量<sup>\*</sup>

导程	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导程12	2kg 341	90	174	2kg 140	73	300	1.2kg 122	121	
	4.5kg 172	37	72	4.5kg 47	22	119			
导程6	3kg 355	58	134	3kg 105	42	260	2.4kg 56	57	
	6kg 235	27	62	6kg 31	11	135			
导程2	3kg 1105	59	142	3kg 113	42	810	3kg 41	42	
	6kg 520	27	66	6kg 32	11	305	7.2kg 0	0	

- ※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
- ※ 计算寿命时的行程为300mm。

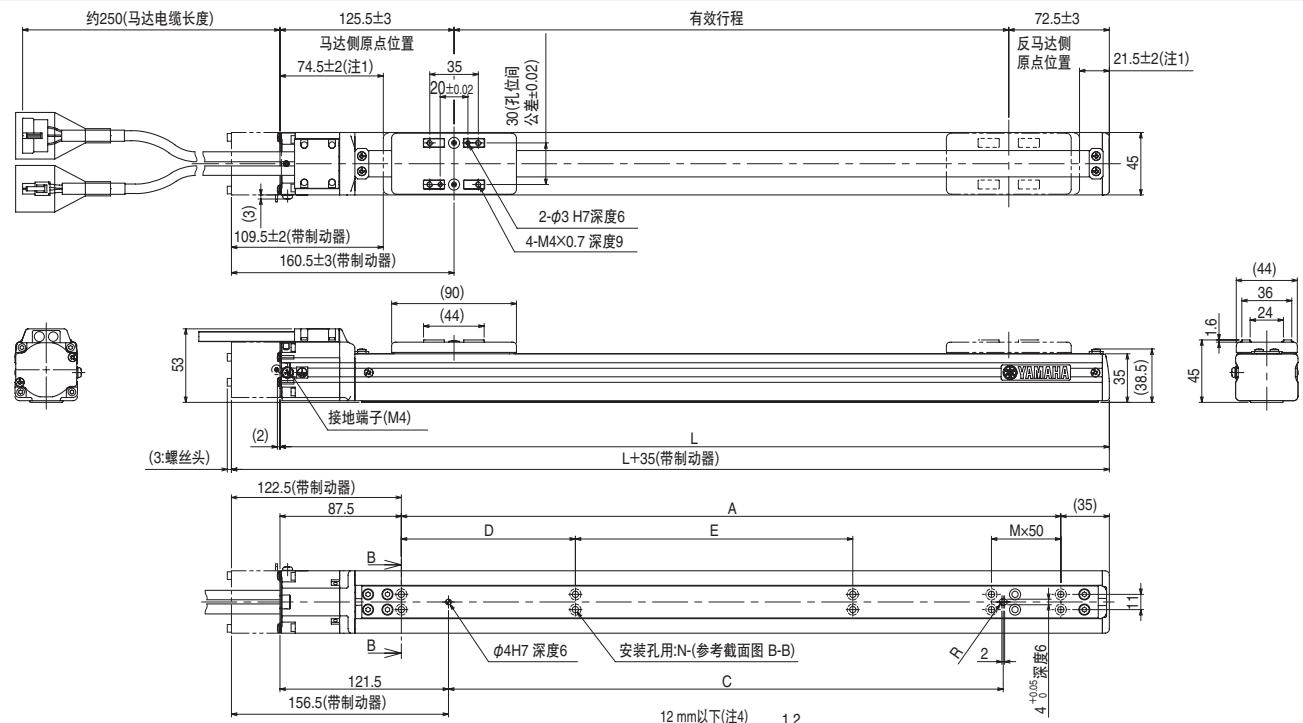
## 容许静态力矩

容许静态力矩 (单位:N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

## 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205	脉冲列

## T4LH



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	-	-	-	-	125.5	125.5	125.5	125.5
E	-	-	-	-	-	-	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
主机重量(kg) <sup>#3</sup>	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
各行程	导程12 720							
最高速度	导程6 360							
(mm/sec)	导程2 120							

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
- 注4. 安装使用行程杆为12mm以下的内六角螺栓(M4×0.7)。
- 注5. T4L与T4LH的外形图相同。

适用控制器

SR1-X ▶ 518

TS-X ▶ 492

RDV-X ▶ 506