

T5LH

- 高导程: 导程20
- 可选择原点反马达侧
- 适用控制器100V/200V规格



订购型号

T5LH

机器人主机	导程指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	制动器 ^{※1} 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 50~800 (50mm间距)	电缆长度 ^{※2} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)
-------	--	---	----------------------------	---------------------------	--------------------------	--

TSX

定位器 ^{※3} 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 ^{※4}	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: PROFINET	电池 B: 有(绝对式) N: 无(增量式)
-----------	-------------------------	-----------------------------	---	------------------------------

RDV-X

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

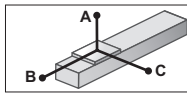
- ※1. 导程为20mm时, 不能选择带制动器规格(垂直规格)。
- ※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596~开始的机器人电缆一览。
- ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

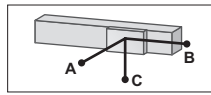
马达输出 AC	30 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12 (C10级)
滚珠丝杆导程	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用时 — 1.2 kg 2.4 kg
额定推力	19 N 32 N 64 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+201.5 mm 垂直使用时 行程+239.5 mm
主机截面最大外形	W55 mm × H52 mm
电缆长度	标准: 3.5m / 选配: 5m, 10m
线性导轨形式	2列哥特式拱形X1导轨
位置检测器	旋转变压器 ^{※3}
分辨率	16384脉冲/圈

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考图纸下方的表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。
- ※3. 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。

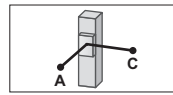
允许突出量[※]



水平使用时 (单位:mm)				
	A	B	C	
导程20	1kg 967	324	598	
	3kg 429	104	226	
导程12	2kg 916	159	398	
	5kg 436	60	152	
导程6	3kg 1194	105	294	
	9kg 624	31	89	



壁面安装使用时 (单位:mm)				
	A	B	C	
导程20	1kg 551	304	925	
	3kg 185	89	378	
导程12	2kg 347	141	800	
	5kg 119	44	355	
导程6	3kg 259	87	950	
	9kg 50	15	385	



垂直使用时 (单位:mm)		
	A	C
导程12	1.2kg 240	239
导程6	2.4kg 109	110

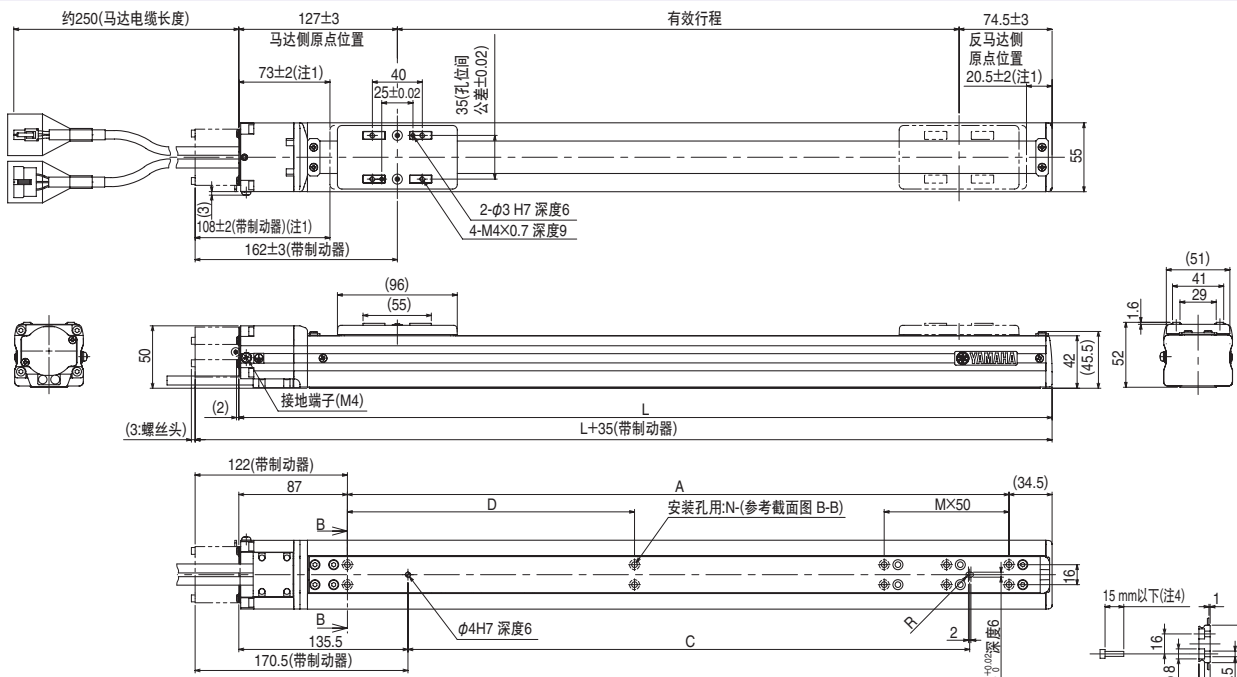
容许静态力矩

容许静态力矩 (单位:N·m)			
MY	MP	MR	
30	34	40	

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
TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205	脉冲列

T5LH



有效行程	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
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
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
主机重量 (kg) ^{注3}	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
各行程最高速度 (mm/sec) ^{注5}	导程 20	1200														
	导程 12	800														
	导程 6	400														
	速度设定	—														
速度设定	导程 20	960														
	导程 12	840														
	导程 6	720														
	速度设定	660														
速度设定	导程 20	640														
	导程 12	560														
	导程 6	480														
	速度设定	440														
速度设定	导程 20	320														
	导程 12	280														
	导程 6	240														
	速度设定	220														
速度设定	导程 20	80%														
	导程 12	70%														
	导程 6	60%														
	速度设定	55%														

- 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. 安装应用杆长为15mm以下的内六角螺栓(M4×0.7)。
- 注5. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考左表中所示的最高速度, 下调动作速度。
- 注6. T5L与T5LH的外形图相同。