

T9

- 高导程: 导程30
 - 可选择原点反马达侧: 导程10·20·30
- ※ 1050mm以上的行程可特别订购, 交货期请另行咨询。



订购型号

T9	机器人主机	导程指定 30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	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 ^{※2}	润滑油指定 无: 标准 G: 清淨型	行程 导程20·10·5: 150~1050 (50mm间距) 导程30: 150~1250 (50mm间距)	电缆长度 ^{※3} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	TSX	定位器 ^{※4} TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	再生装置 空白: 无 R: 配RGT	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 ^{※5}	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	再生装置 空白: 无 R: 配RG1	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 2	电源电压 2: AC200V		05	驱动器: 马达功率 05: 100W以下	RBR1	再生装置

- ※1. 导程为30mm时, 不能选择带制动器规格(垂直规格)。
- ※2. 导程5mm规格时, 原点不能变更为反马达侧。
- ※3. 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。
- ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※5. 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	100 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ15 (C7级)
滚珠丝杆导程	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 15 kg 30 kg 55 kg 80 kg 垂直使用时 — 4 kg 10 kg 20 kg
额定推力	56 N 84 N 169 N 339 N
行程	150 mm ~ 1250 mm ^{※3} (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+259 mm 垂直使用时 行程+289 mm
主机截面最大外形	W94 mm × H98 mm
电缆长度	标准: 3.5m / 选配: 5m、10m
线性导轨形式	4列圆弧×1根轨道
位置检测器	旋转变压器 ^{※4}
分辨率	16384脉冲/圈

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过700mm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. 1,050mm以上的行程只有高导程(导程30)规格支持。(提供特别订购)
- ※4. 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	A B C		
	5kg	864	501 383
导程30	15kg	491	156 140
	5kg	1292	505 462
导程20	15kg	572	158 151
	30kg	455	73 75
导程10	20kg	617	119 127
	40kg	422	53 59
导程5	55kg	420	36 40
	50kg	722	42 47
导程5	60kg	657	33 37
	80kg	577	23 25

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

容许静态力矩

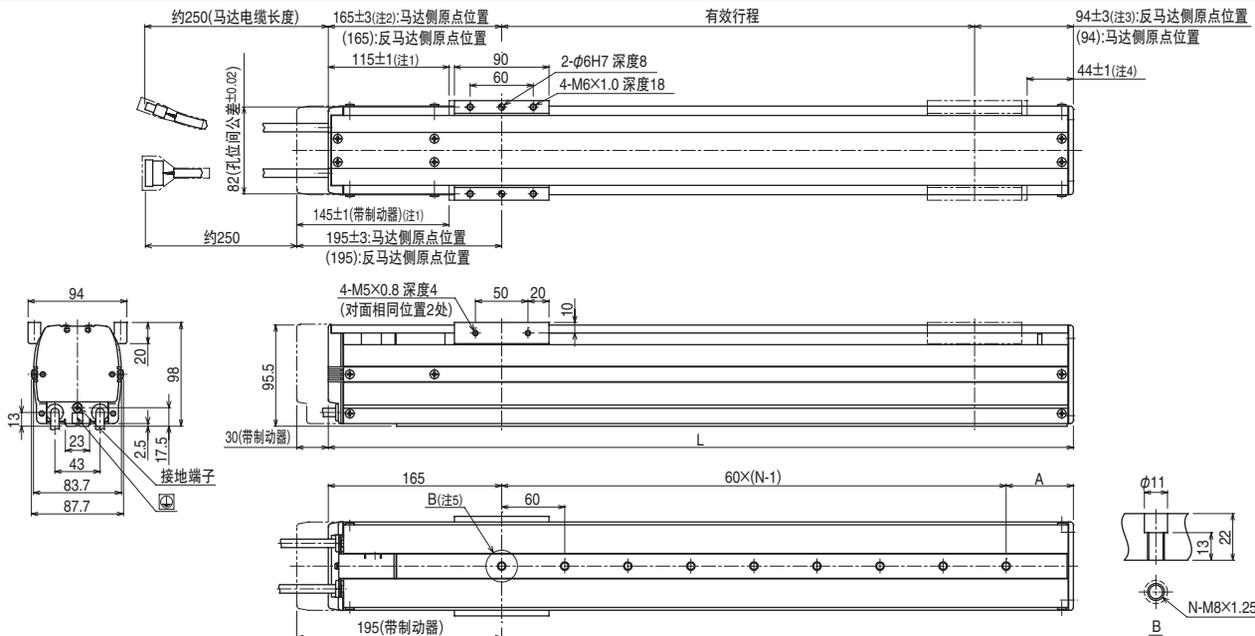
MY	MP	MR
86	133	117

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
RCX221/222	
RCX240/340	
TS-X105 [※]	点位跟踪/远程命令
TS-X205 [※]	
RDV-X205-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用的移动行程为700mm以上时, 需要再生装置。

T9



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 高导程(导程30)时为167.5±4。
- 注3. 高导程(导程30)时为94±4。
- 注4. 高导程(导程30)时为41.5±1。
- 注5. 安装主机时, φ11沉孔不能使用垫圈等。
- 注6. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
- 注7. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.5kg。

有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 ^{※9}	1150 ^{※9}	1200 ^{※9}	1250 ^{※9}
L	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
A	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N	4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22
主机重量(kg) ^{注7}	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3
最高速度 ^{注8} (mm/sec)	导程30	1800										1440	1170	900	810								
	导程20	1200										960	780	600	540								
	导程10	600										480	390	300	270								
	导程5	300										240	195	150	135								
速度设定	—										80%	65%	50%	45%									

- 注8. 行程超过700mm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, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。
- 注9. 1050mm以上的行程可特别订购。有关速度设定的详情, 敬请咨询。