

T4LH

原点反马达



订购型号

T4LH

机器人主机	导轨指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	刹车 未填写:无刹车 BK:带刹车	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*1 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (抗弯曲)
-------	-----------------------------------	-------------------------	--------------------------	-------------------------	---------------------------	---

TSX

205

定位控制器 TS-X	驱动器: 电源电压/马达功率 205:200V/100W 以下	TS 显示屏 未填写:无 L:配 LCD	输入-输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet	电池 B:有电池 (绝对式) N:无电池 (增量式)
---------------	---------------------------------------	----------------------------	---	--

SR1-X

05

控制器	驱动器:马达功率 05:100W 以下	支持 CE 标准 未填写:标准 E:CE 规格	输入-输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus	电池 B:有电池 (绝对式) N:无电池 (增量式)
-----	------------------------	-------------------------------	--	--

RDX

05

机器人驱动器	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), 可选择抗弯曲电缆。

基本规格

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

*1. 单方向的反复定位精度。
*2. 位置检测器 (旋转变压器) 为增量式和绝对式通用规格。
控制器侧具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						
	导距12	2kg	341	90	174	导距6	2kg	140	73	300			
	4.5kg	172	37	72	导距12	4.5kg	47	22	119	导距6	1.2kg	122	121
	3kg	355	58	134	导距6	3kg	105	42	260	导距2	2.4kg	56	57
	6kg	235	27	62	导距12	6kg	31	11	135	导距6	3kg	41	42
	3kg	1105	59	142	导距6	3kg	113	42	810	导距2	7.2kg	0	0
	6kg	520	27	66	导距2	6kg	32	11	305				

* 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方中心至搬运重心的距离。
* 计算寿命时的行程为 300mm。

允许静态力矩

MY			MP			MR		
15	19	18						

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序/ 迹点定位/ 遥控命令/ 在线命令
TS-X205	迹点定位/ 遥控命令
RDX-05	脉冲列

T4LH

