

T5LH

高导距：导距 20

原点反马达



订购型号

T5LH

机器人主机	导距指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	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 50~800 (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线(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 φ12 (C10 级)
滚珠螺杆导距 (mm)	20 12 6
最高速度 ^{※2} (mm/sec)	1200 800 400
最大搬运重量 (kg)	水平使用时 3 5 9 垂直使用时 — 1.2 2.4
额定推力 (N)	19 32 64
行程 (mm)	50~800 (50 间距)
全长 (mm)	水平使用时 行程+201.5 垂直使用时 行程+239.5
主机截面最大外形 (mm)	W55×H52
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 ^{※3}
分辨率 (脉冲/旋转)	16384

- ※1. 单方向的反复定位精度。
- ※2. 行程超过 600mm 时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考图纸下侧表格所示的最高速度, 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[※]

导距	水平使用时 (单位: mm)			墙面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导距 20	1kg 967	324	598	1kg 551	304	925	1.2kg 240	239	
	3kg 429	104	226	3kg 185	89	378			
导距 12	2kg 916	159	398	2kg 347	141	800	2.4kg 109	110	
	5kg 436	60	152	5kg 119	44	355			
导距 6	3kg 1194	105	294	3kg 259	87	950			
	9kg 624	31	89	9kg 50	15	385			

※ 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方向中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为 600mm。

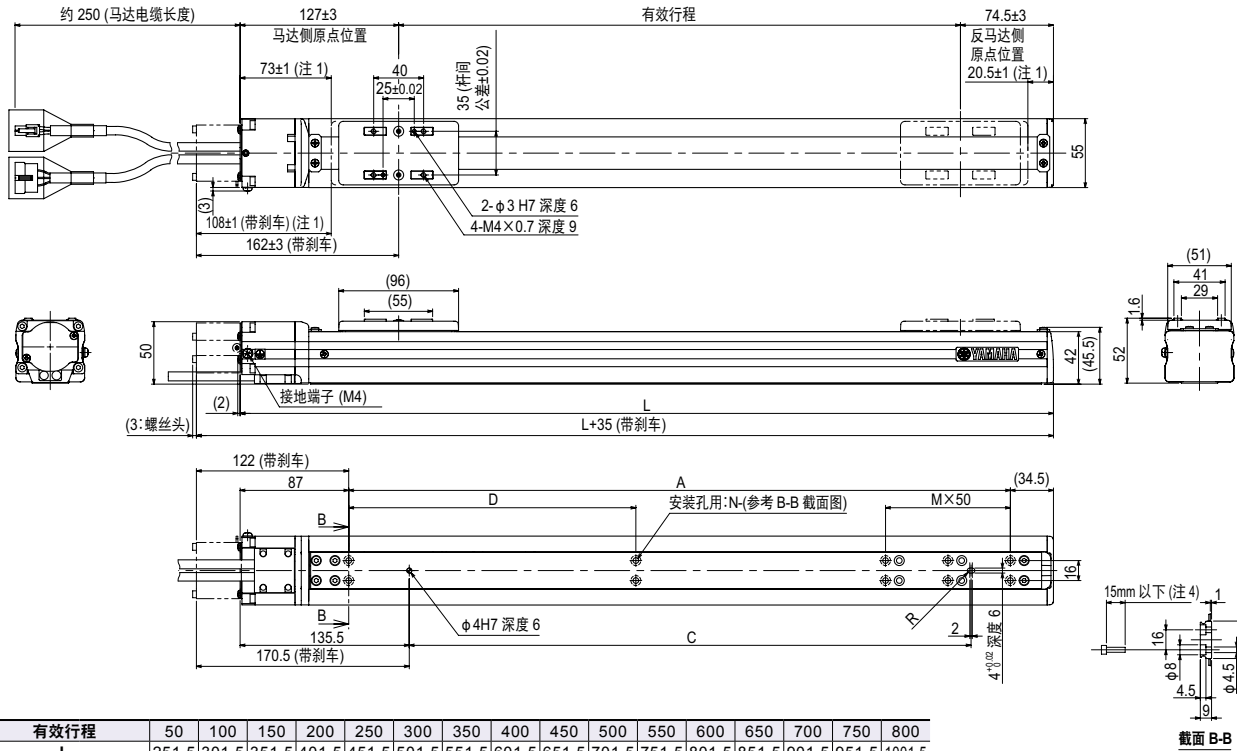
允许静态力矩

(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/ 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

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	导距 20	1200														
	导距 12	800														
	导距 6	400														
	速度设定	—														
													960	840	720	660
													640	560	480	440
													320	280	240	220
													80%	70%	60%	55%

- 注 1. 从两端到限位器的位置。
- 注 2. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。
- 注 3. 不含刹车的重量。带刹车的重量比主机重量表中所示值重 0.2kg。
- 注 4. 安装应使用杆长为 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, 可能会出现滚珠螺杆的共振情况 (危险速度)。此时, 应参考左侧表格所示的最高速度下调动作速度。
- 注 6. T5L 与 T5LH 的外形图相同。