

T4H

● 原点反モータ



■ 注文型式

T4H	ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 50~300 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ポジション TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet	バッテリー B:有り (アプソ) N:なし (インクリ)
								SR1-X	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus	バッテリー B:有り (アプソ) N:なし (インクリ)
								RDX	05	ロボットドライバ ドライバ:モータ容量 05:100W以下			

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.422へのロボットケーブル一覧をご覧ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC (W)	30		
繰返し位置決め精度 ^{※1} (mm)	±0.02		
減速機構	ボールネジ(C10級)		
ボールネジリード(mm)	12	6	2
最高速度 (mm/sec)	720	360	120
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	4.5	6
	垂直使用時	1.2	2.4
定格推力 (N)	32	64	153
ストローク (mm)	50~300 (50ピッチ)		
全長 (mm)	水平使用時	ストローク+198	
	垂直使用時	ストローク+236	
本体断面最大外形 (mm)	W45×H53		
ケーブル長 (m)	標準:3.5 / オプション:5.10		
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器	レゾルバ ^{※2}		
分解能 (パルス/回転)	16384		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。
コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

■ 許容オーバーハング量[※]

水平使用時 (単位:mm)	A			B			C		
	2kg	4.5kg	6kg	2kg	4.5kg	6kg	2kg	4.5kg	6kg
リ H ₂	433	223	158	87	33	26	180	75	62
リ H ₆	515	340	226	58	26	20	135	62	42
リ H ₂	1585	755	515	58	27	21	142	66	40

壁面取付使用時 (単位:mm)	A			B			C		
	2kg	4.5kg	6kg	2kg	4.5kg	6kg	2kg	4.5kg	6kg
リ H ₂	149	50	31	54	1	0	376	148	195
リ H ₆	107	31	24	380	0	0	310	118	118
リ H ₂	113	32	0	440	0	0	440	0	0

垂直使用時 (単位:mm)	A		C	
	2kg	4.5kg	2kg	4.5kg
リ H ₂	125	125	125	125
リ H ₆	56	57	41	42
リ H ₂	0	0	0	0

静的許容モーメント (単位:N・m)		
MY	MP	MR
15	19	18

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

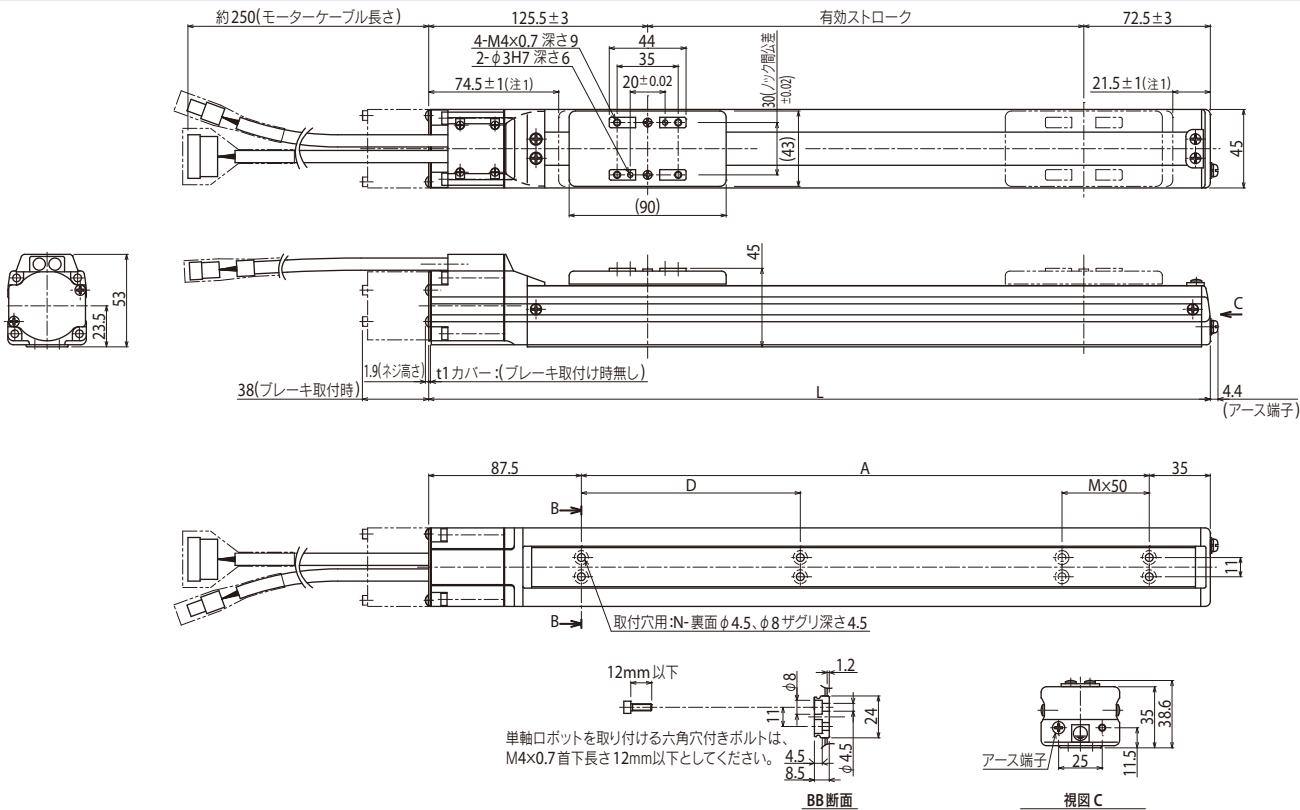
■ 静的許容モーメント

静的許容モーメント (単位:N・m)		
MY	MP	MR
15	19	18

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDX-05	パルス列

T4H



有効ストローク	50	100	150	250	300
L	248	298	348	398	448
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5
D	—	—	—	125.5	125.5
M	0	1	2	3	0
N	4	6	8	10	6
本体質量 (kg) ^{※3}	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5

注1. 両端からのメカストッパ位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. T4とT4Hの外観図は同一です。

アプリケーション
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
リニア単軸ロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-XG
ヒッチ&ツェルメス
YP-X
クリーン
CONTROLLER INFORMATION
各種情報
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
B/MMS/
タイプ