

T6

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ



■ 注文型式

T6	ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更 2:反モータ駆 クリス なし:標準 指定 GC:グリーン	ストローク リード12:6:50~600 (50mmピッチ) リード20:50~800 (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モニタ 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 (イングリ)
								SR1-X	05			
								コントローラ	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 (イングリ)
								RDX	05	RBR1		
								ロボットドライバ	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	回生装置		

※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~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)	60
繰り返し位置決め精度 ^{※1} (mm)	±0.02
減速機構	ボールネジ(C10級)
ボールネジリード(mm)	20 12 6
最高速度 ^{※2} (mm/sec)	1333 800 400
最大可搬質量 (kg)	水平使用時 10 12 30 垂直使用時 — 4 8
定格推力(N)	51 85 170
ストローク(mm)	50~800 ^{※3} (50ピッチ)
全長(mm)	水平使用時 ストローク+247.5 垂直使用時 ストローク+285.5
本体断面最大外形(mm)	W65×H56
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 ^{※4}
分解能(パルス/回転)	16384

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 650mm以上のストロークはハイリード(リード20)のみの対応となります。
※4. 位置検出器(レゾルバ)は、イングリ仕様、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)				壁面取付使用時 (単位:mm)				垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C
リ	2kg	319	184	234	リ	2kg	234	152	265	
h20	6kg	98	37	77	h20	6kg	61	13	71	
	10kg	64	0	55		10kg	30	0	42	
リ	3kg	624	125	335	リ	3kg	293	96	510	
h2	8kg	273	41	121	h2	8kg	89	14	210	
	12kg	216	24	77		12kg	43	0	130	
リ	5kg	694	73	236	リ	5kg	204	45	530	
h2	10kg	374	33	109	h2	10kg	72	0	245	
	30kg	159	0	25	h2	30kg	0	0	0	

※ 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。

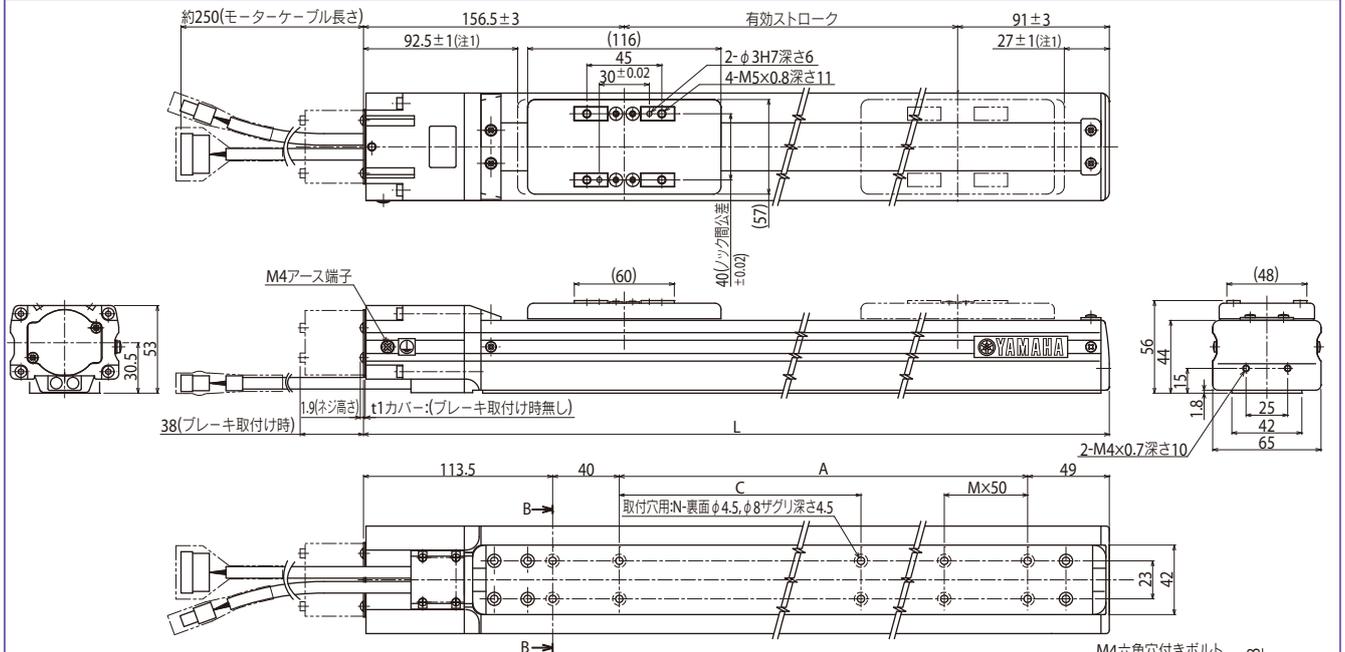
■ 静的許容モーメント

(単位:N·m)		
MY	MP	MR
35	40	50

■ 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-RBR1	パルス列

T6



注1. 両端からのメカストップ位置です。 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2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。 注4. 有効ストローク650~800mmはハイリード(リード20)の場合の対応となります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5	
A	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	
C	—	—	—	—	—	—	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195	
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
N	6	8	10	12	14	16	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	
本体質量(kg) ^{※3}	2.5	2.7	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.5	4.7	5.0	5.2	5.5	5.7	6.0	6.2	
最高速度 ^{※5} (mm/sec)	リード20	1333															
	リード12	800															
	リード6	400															
	速度設定	—															
														85%	75%	65%	60%

注5. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。