

T4L

- 可选择原点反马达侧
- 适用控制器24V规格



订购型号

T4L	ERC	D	RC	D	RC	D	RC	D	RC	D	RC
机器人主机	导程指定	制动器	原点位置变更	润滑油指定	行程	电缆长度 ^{※1}	适用控制器	I/O连接器规格			
	12:12mm 6:6mm 2:2mm	空白:无制动器 BK:带制动器	无:标准 Z:反马达侧	无:标准 GC:清净型	50~400 (50mm间距)	1L:1m 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 1K/3K/5K/10K (耐弯曲)		CN1/O扁平电缆1m(标准) CN2双绞线2m(脉冲列规格)			

※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(1L/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。

基本规格

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

允许突出量[※]

行程	水平使用时 (单位:mm)				壁面安装使用时 (单位:mm)				垂直使用时 (单位:mm)		
	2kg	4.5kg	6kg	6kg	2kg	4.5kg	6kg	6kg	行程12	A	C
行程12	433	223	33	75	149	50	1	148	1.2kg	125	125
行程6	515	340	26	62	107	31	0	195	2.4kg	56	57
行程2	1585	755	27	66	113	32	0	440	3kg	41	42

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。
※ 计算寿命时的行程为300mm。

容许静态力矩

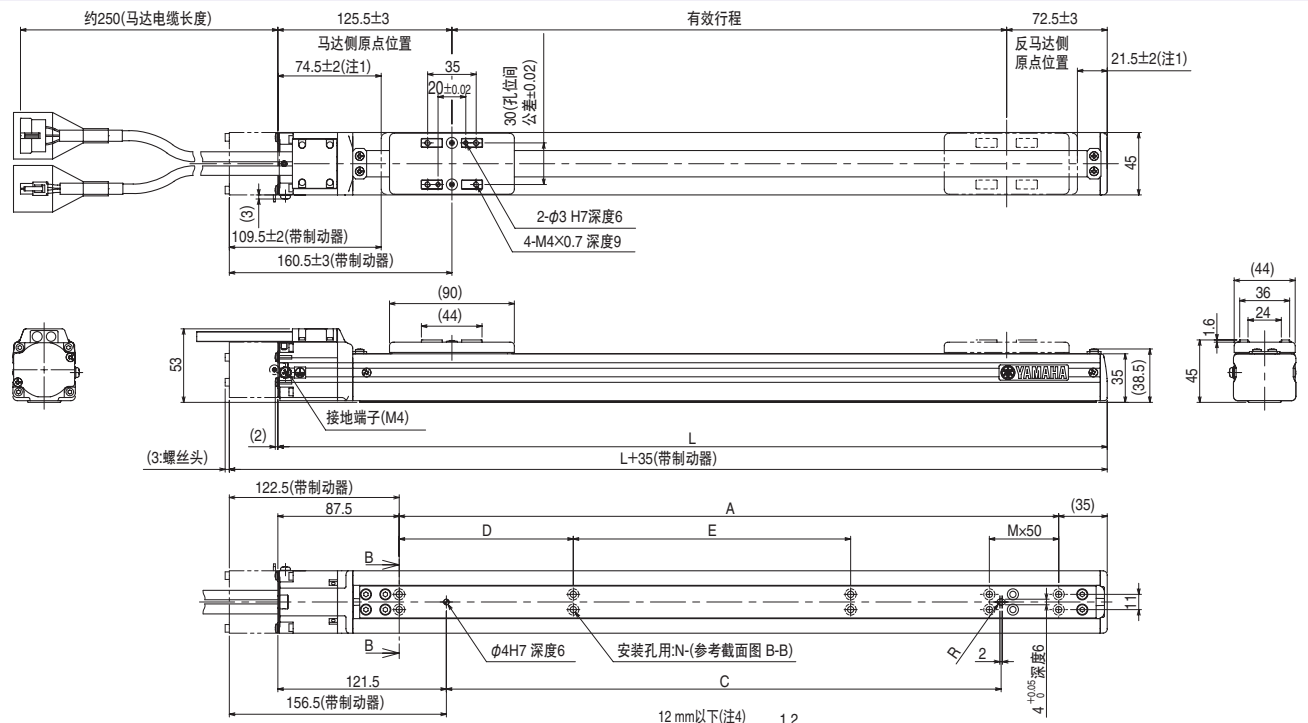
(单位:N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

适用控制器

控制器	运行方法
ERC	脉冲列/程序/点位跟踪/远程命令/联机指令

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 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。

T4L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	-	-	-	-	125.5	125.5	125.5	125.5
E	-	-	-	-	-	200	200	-
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
主机重量(kg) ^{※3}	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
各行程	导程12							
最高速度	导程6							
(mm/sec)	导程2							

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 马达电缆最小弯曲半径为R30。
- 注3. 不含制动器的重量。带制动器时的重量比主机重量表中所示值重0.2kg。
- 注4. 安装应用杆长为12mm以下的内六角螺栓(M4×0.7)。
- 注5. T4L与T4LH的外形图相同。