

C14

● 原点反モータ側選択可能



■ 注文型式

C14

ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし B:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変異 B:反モータ側	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	--------------------------------	----------------------------------	--------------------------------	--

TSX

ボジショナ ^{※2} 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	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}	バッテリー B:有り(アンプ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------------------	---	---------------------------	----------------------------	---	--------------------------------------

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	回生装置 無記入:なし R:RG付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アンプ仕様) N:なし(インクリ仕様)
--------------	-------------------------	--------------------------	--------------------------	--	--------------------------------------

RDV-X

2 ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下	RBR1 回生装置		
---------------	------------------	-------------------------------	--------------	--	--

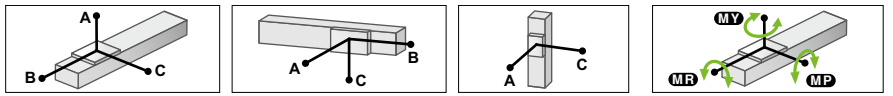
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬	水平使用時 30 kg 55 kg 80 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm~1050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+285 mm 垂直使用時 ストローク+315 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H96 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	CLASS 10 ^{※3}
吸引量エアー	30 N ℓ / min~90 N ℓ / min ^{※4}

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを越えるとき、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. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 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)			
リフト	5kg	15kg	30kg	リフト	5kg	15kg	30kg	リフト	A	C	
20	2127	1384	968	20	1047	968	1553	20	600	600	
10	1177	459	425	10	387	264	748	10	1200	1200	
5	1247	242	291	5	206	97	633	5	1141	885	
	1120	349	353		299	180	658		4kg	1216	
	857	179	215		40kg	127	49	363		8kg	621
	932	138	182		55kg	79	16	296		10kg	503
	2017	250	335		50kg	233	103	1033		10kg	574
	1477	134	192		60kg	75	13	433		15kg	370
	1452	106	157		80kg	35	0	242		20kg	268

※ ガイド寿命10,000 km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

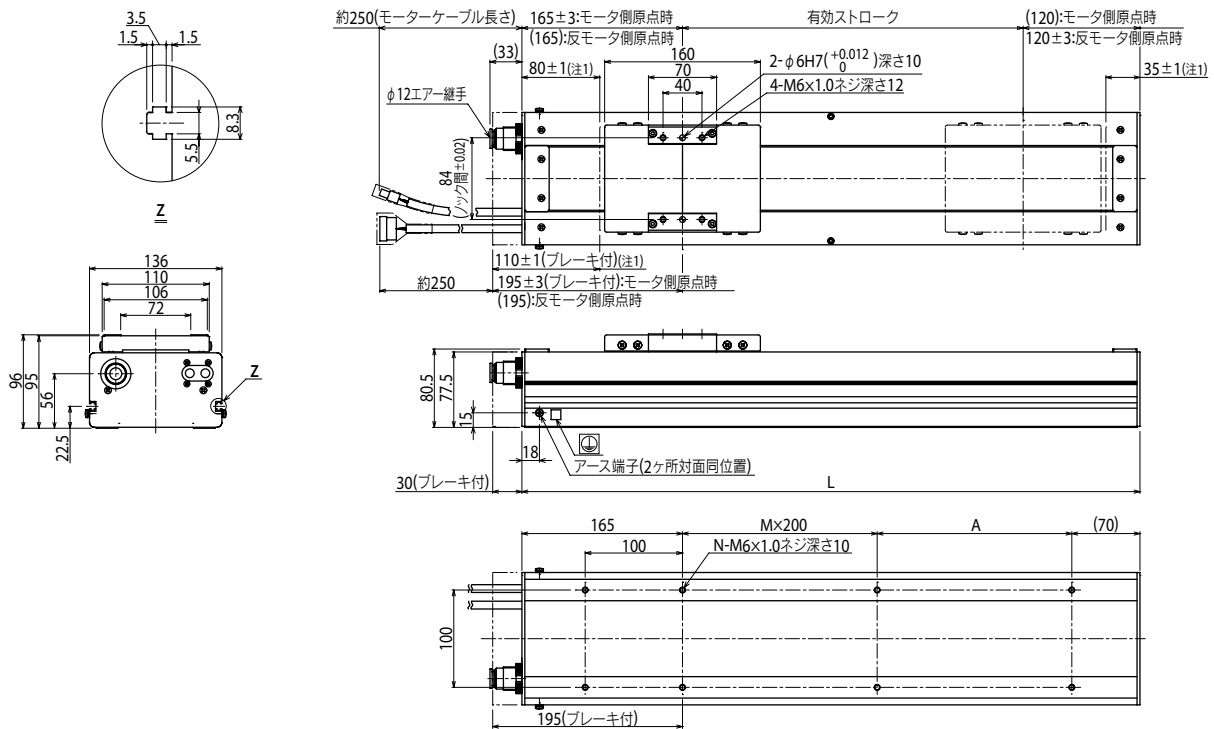
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
232	233	204

■ 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
RCX320	ポイントトレース
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	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 [※]	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

C14



有効ストローク	有効ストローク																		
	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
本体質量(kg) ^{※3}	9.2	9.9	10.5	11.2	11.7	12.4	13.0	13.7	14.3	15.0	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.8	19.3	20.0	20.6
リード20	1000																		
最高速度 ^{※4}	500																		
(mm/sec)	250																		
リード5	-																		
速度設定	950 950 750 750 600 600 500 237 237 187 187 150 150 125 95% 95% 75% 75% 60% 60% 50%																		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注4. ストロークが750mmを越えるとき、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。