

# C17

● 原点反モー側選択可能



## ■ 注文型式

**C17** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - リード指定 (20: 20mm, 10: 10mm) - 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: Z: 反モー側) - ストローク (200 ~ 1250 (50mmピッチ)) - ケーブル長\*1 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m, 3K/5K/10K (耐屈曲))

**TSX 220** (ポジション\*2 TS-X) - ドライバ: 電源電圧/モータ容量 (220: 200V/400 ~ 600W) - 回生装置 (無記入: なし, R: RGT付き) - TSモニタ (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 (N: なし(インクリ仕様), B: 有り(アプソ仕様))

**SR1-X 20** (コントローラ) - ドライバ: モータ容量 (20: 400 ~ 600W) - CE対応 (無記入: 標準, E: CE仕様) - 回生装置 (無記入: なし, R: RG1付き) - 入出力 (N: NPN, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet™, PB: PROFIBUS) - バッテリ (N: なし(インクリ仕様), B: 有り(アプソ仕様))

**RDV-X** (ロボットドライバ) - 電源電圧 (2: AC200V) - ドライバ: モータ容量 (20: 400W以下) - 回生装置 (RBR1(水車), RBR2(歯直))

※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	400 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm / 10 mm
最高速度*2	1000 mm/sec / 500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 80 kg / 垂直使用時 15 kg
定格推力	339 N / 678 N
ストローク	200 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+395 mm / 垂直使用時 ストローク+425 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H114 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	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / 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950 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ベース)、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)

リフト	A	B	C
30kg	2660	871	1040
50kg	1911	508	615
80kg	1541	303	377
100kg	2000	237	330
120kg	1841	192	268

壁面取付使用時 (単位: mm)

リフト	A	B	C
30kg	1017	789	2576
50kg	583	426	1808
80kg	338	221	1380
100kg	525	336	2443
120kg	271	155	2000
120kg	207	109	1841

垂直使用時 (単位: mm)

リフト	A	C
5kg	3000	3000
10kg	2443	2443
15kg	1633	1633
15kg	1728	1728
25kg	1013	1013
35kg	707	707

静的許容モーメント (単位: N・m)

MY	MP	MR
1032	1034	908

\* 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

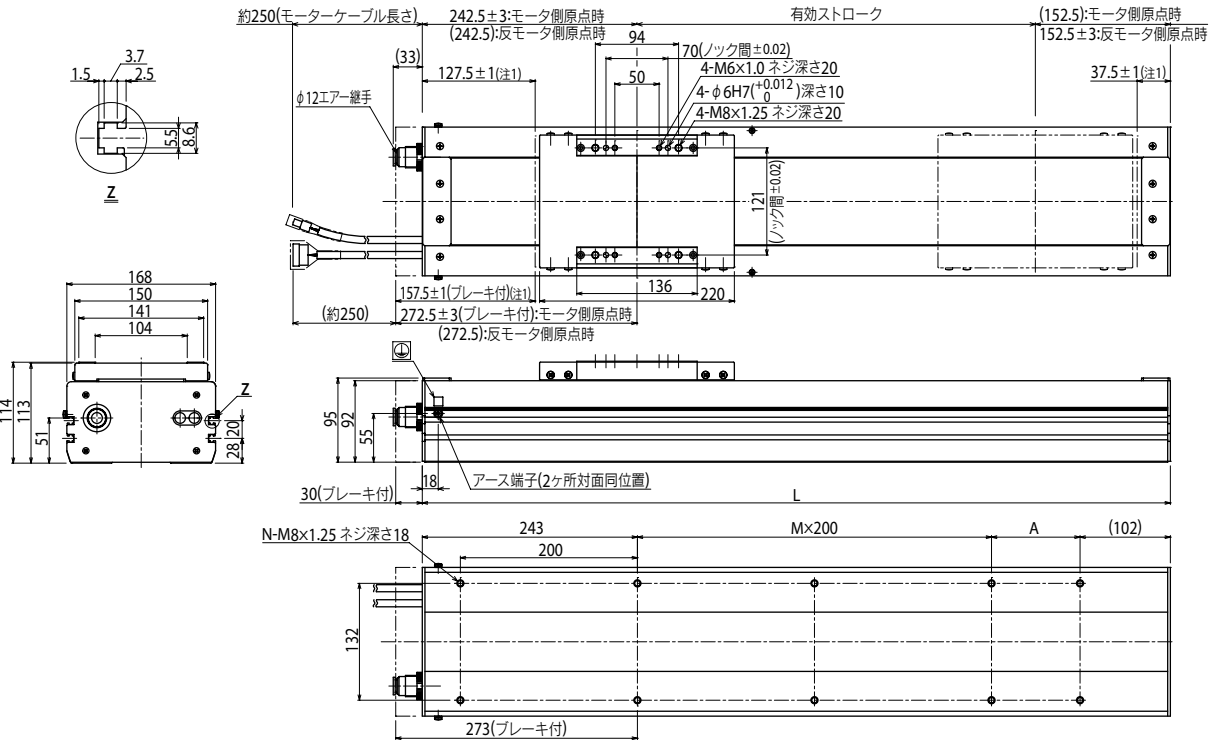
MY: 1032, MP: 1034, MR: 908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20*	プログラム
RCX30	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-X220*	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水車)	パルス列
RDV-X220-RBR2(歯直)	パルス列

※以下の場合には回生装置が必要  
 ・垂直で使用する場合

## C17



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
本体質量(kg)*3	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0
最高速度*4	1000												800									
リード20	1000												700									
リード10	500												600									
速度設定	-												500									
速度設定	-												80%									
速度設定	-												70%									
速度設定	-												60%									
速度設定	-												50%									

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 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1.5kg重くなります。

注4. ストロークが950mm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。

適用コントローラ

**SR1-X ▶ 652 TS-X ▶ 626 RDV-X ▶ 640**