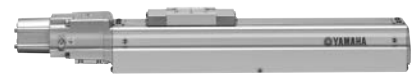


C6L

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



■注文型式

C6L						TSX											
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ ^{※1} 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	継手取付方向 LJ:左(標準) RJ:右	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ポジション ^{※3} 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™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※4}	バッテリー B:有り(アブソ仕様) 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	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)				
						RDV-X				2		05		RBR1			
						ロボットドライバ				電源電圧 2:AC200V	ドライバ;モータ容量 05:100W以下		回生装置				

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
 ※2. 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。
 ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※4. 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	60 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時 —	4 kg	8 kg
定格推力	51 N	85 N	170 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm	
本体断面最大外形	W65 mm × H65 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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※2}		
吸引量エア ^{※3}	80 Nℓ / min	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. CLASS 10 (0.1μm) FED-STD-209D相当、吸引プロア使用時。
 ※3. 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)							
リード	質量	A	B	C	リード	質量	A	B	C	リード	質量	A	C		
20	2kg	433	192	295	20	2kg	300	174	365	12	1kg	353	351		
	6kg	145	59	104		20	6kg	83	44		105	12	2kg	163	164
	10kg	110	33	75			12	10kg	43		18		71	12	4kg
12	3kg	622	125	336	12			3kg	291	96	317		6		2kg
	8kg	271	41	121		12		8kg	87	13	110	6			4kg
	12kg	214	24	76			6	12kg	41	0	126			6	8kg
6	5kg	692	73	236	6			5kg	202	45	237		6		10kg
	10kg	372	33	109		6		10kg	70	5	97	6			30kg
	30kg	157	0	25			6	30kg	0	0	0			6	

※ ガイド寿命10,000 km時のスライド上面センターより搬送重心心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

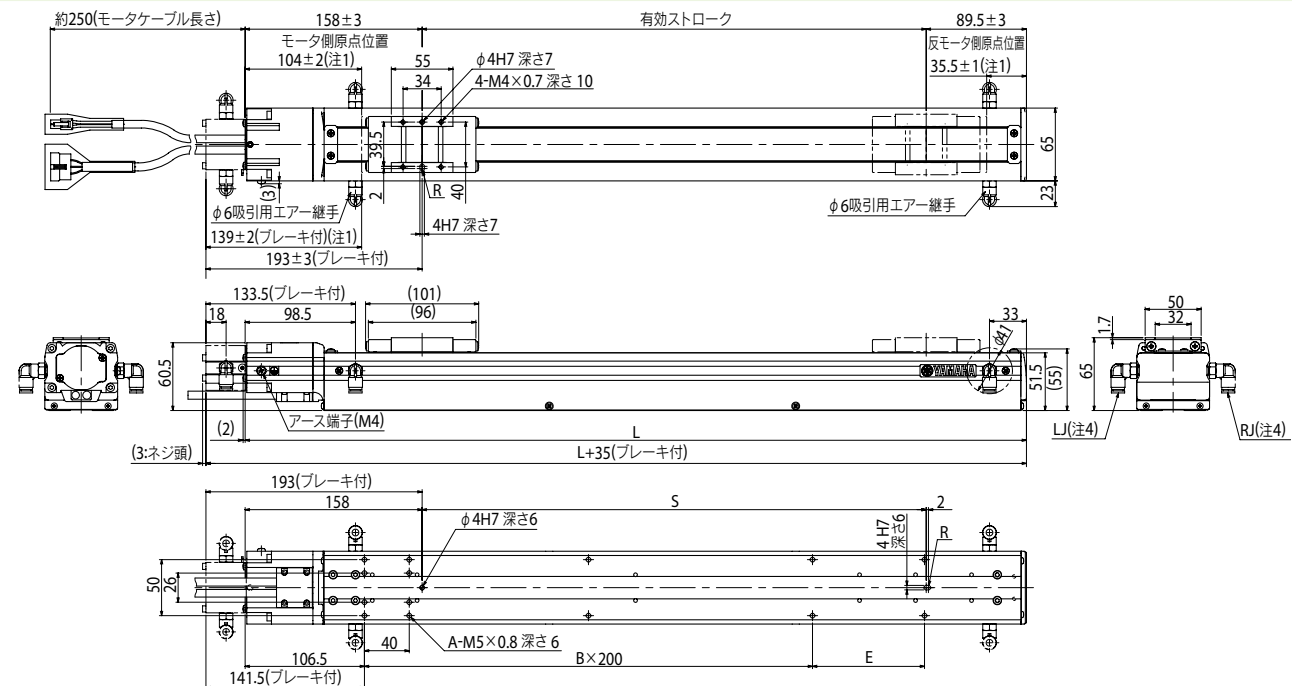
■静的許容モーメント

(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/
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/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C6L



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	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	150	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg) ^{※3}	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
ストローク別	リード20	1000														
	速度設定	—														
	リード12	800														
	最高速度 ^{※5} (mm/sec)	400														
リード6	速度設定	—														
	速度設定	85% 75% 65% 60%														

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注4. φ6吸引用エア継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
 注5. ストロークが600mmを超えると、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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。