

C8

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



■注文型式

C8 - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	リード指定	ブレーキ*	オプション	ストローク	ケーブル長**
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	原点位置: なし/標準 変更: 2: 反モータ側	150~800 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX	SR1-X	RDV-X	05	05	RBR1
ポジション**3 TS-X	コントローラ	ロボットドライバ	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	回生装置
ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	電源電圧 2: AC200V	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**4	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(アプン仕様) N: なし(インクリ仕様)

- ※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	100 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*2	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg 垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm 垂直使用時 ストローク+355 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 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600 mm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. 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*

リード	A	B	C
20	5kg 245	85 146	10kg 131 39 69
12	5kg 364	92 192	10kg 207 43 92
6	5kg 406	47 124	10kg 225 20 54

リード	A	B	C
20	5kg 121	71 211	10kg 42 24 88
12	5kg 164	78 328	10kg 62 29 158
6	5kg 187	33 353	10kg 18 6 127

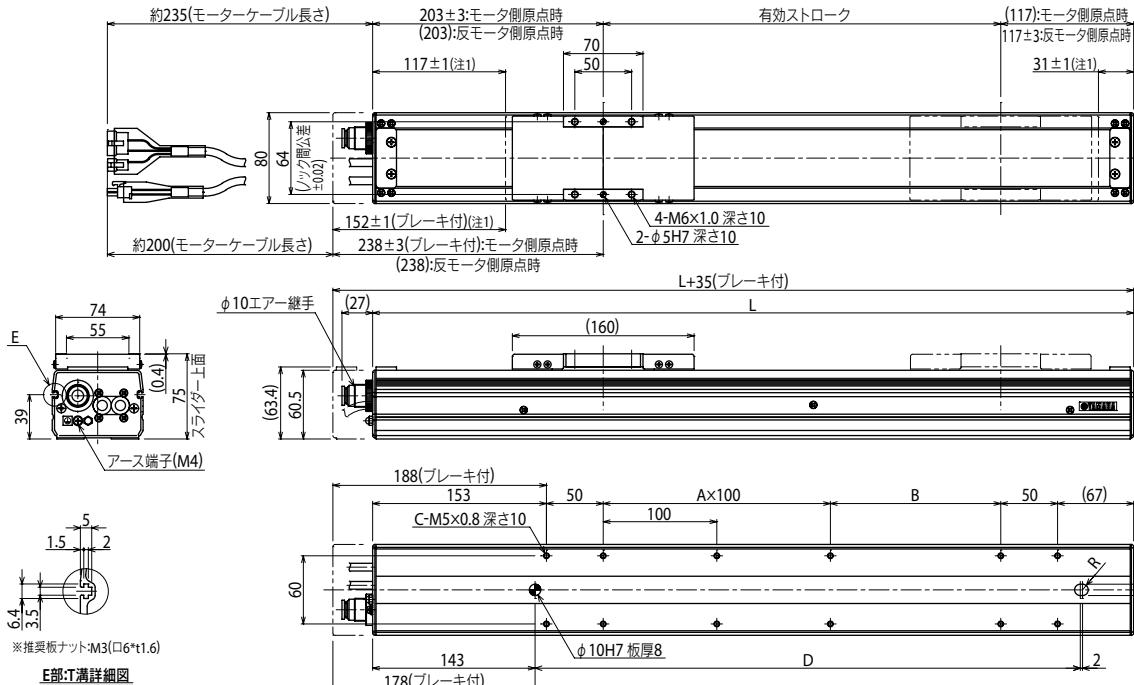
リード	A	C
20	1kg 440	442
12	2kg 207	209
6	3kg 130	132
	4kg 91	92
	2kg 237	238
	4kg 106	96
	6kg 62	62
	8kg 34	40

	MY	MP	MR
	70	95	110

■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	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930		
本体質量(kg)**3	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3		
最高速度*4 (mm/sec)	リード20	1000										950	800	700	650	
	速度設定	—										95%	80%	70%	65%	
	リード12	720										648	540	468	432	360
	リード6	360										324	270	234	216	180
速度設定	—										90%	75%	65%	60%	50%	

注4. ストロークが600mm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。