

C8L

● 原点反モータ側選択可能

■ 注文型式

C8L	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 BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更: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 ボジション*2 TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	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(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
	SR1-X	コントローラ	ドライバー: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™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)					
	RDV-X	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバー: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 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 20 kg 40 kg 50 kg 垂直使用時 4 kg 8 kg 16 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+325 mm 垂直使用時 ストローク+360 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700 mm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*

リッド	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)				
	A	B	C	A	B	C	A	C			
リッド20	5kg	259	122	179	5kg	147	100	220	2kg	255	260
	10kg	149	55	89	10kg	53	32	97	4kg	111	115
	15kg	100	33	56	15kg	17	10	39	2kg	300	302
	30kg	95	22	41	30kg	0	0	0	4kg	131	133
	40kg	69	8	18	40kg	0	0	0	6kg	75	77
リッド10	10kg	251	61	130	10kg	87	41	197	8kg	47	49
	20kg	127	25	55	20kg	10	4	37	5kg	113	114
	30kg	90	14	31	30kg	0	0	0	10kg	37	38
	40kg	69	8	18	40kg	0	0	0	15kg	12	12
	50kg	33	6	18	50kg	0	0	0	16kg	9	9
リッド5	20kg	256	29	76	20kg	24	9	152			
	30kg	188	16	43	30kg	0	0	0			
	40kg	96	10	28	40kg	0	0	0			
	50kg	33	6	18	50kg	0	0	0			

* 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までの距離です。

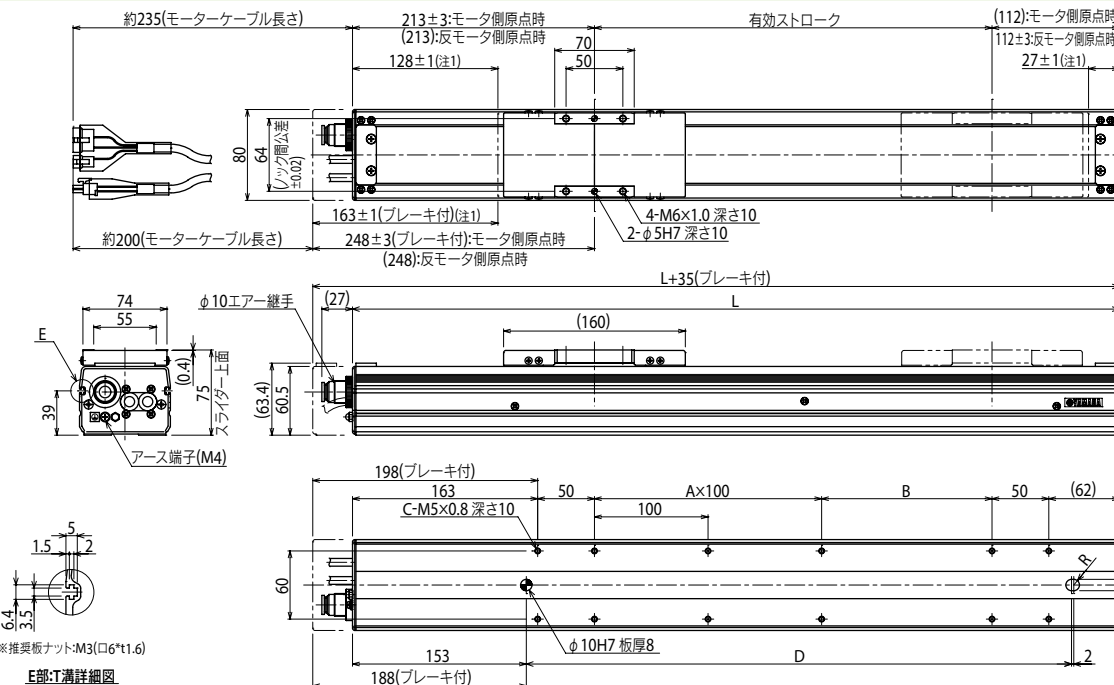
■ 静的許容モーメント

モーメント	MY	MP	MR
(単位:N・m)	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	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8L



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	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180		
本体質量 (kg)*3	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5		
リード20	1000										900	800	700	650	600	550	500				
最高速度*4 (mm/sec)	—										90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%				
リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240			
リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120			
速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%			

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. プ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0.3kg重くなります。
注4. ストロークが700mm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。