

CLEAN Type

製品ラインナップ

クリーンロボット

クリーンルーム内での電子部品、食品、医療機器関連作業に最適。
高い密閉構造により発塵防止と吸気効率向上を実現し、
高クリーン度と高性能を両立させました。
クリーンルームにおける生産システムの自動化・省力化に貢献します。



高クリーン度と高性能を両立 単軸・直交・スカラロボットをラインナップ

クリーンスカラロボット

YK-XGC/XC タイプ

Z軸のスプライン部を発塵の少ない部材のジャバラでカバーし、その他摺動部は完全シールしています。ハーネスも完全内蔵で、ベース背面からロボット内の吸引を行い発塵を防ぎます。

- アーム長：180mm～1000mm
- 吸引量：30～60Nℓ/min
- クリーン度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬質量：20kg



POINT 1

上下ジャバラ構造でクリーン性能の信頼性アップ

ベルトレス構造のため、ベルトによる発塵はゼロ。さらに、YK-XGCタイプについては、Z軸の上下にジャバラを取り付けた構造にリニューアルしたため、クリーン性能の信頼性がさらに向上しました。

※ YK500XC～YK1000XCは除く。



POINT 2

高耐久性

ベルトレス構造のため、ベルトの伸び、経年変化の心配をすることなくご使用いただけます*。また、Z軸に装着したジャバラは耐久性の高い材料を使用しており耐久性能を確保しています。

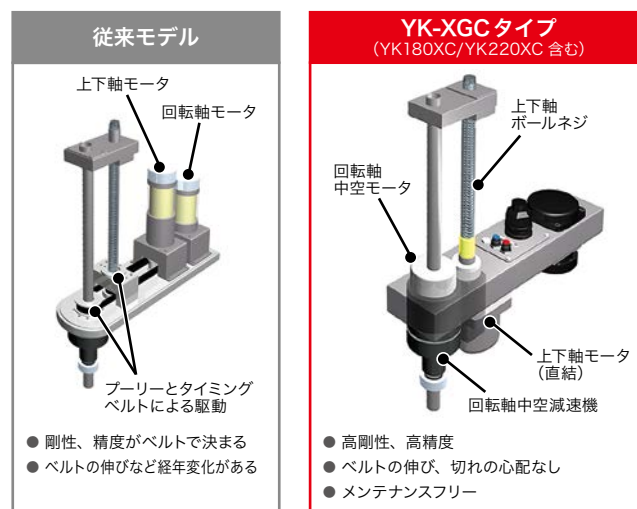
※ YK500XC～YK1000XCは除く。

POINT 3

完全ベルトレス構造で剛性アップ

ZR軸ダイレクトカップリング構造により完全ベルトレス構造を実現しました。先端回転軸が減速機に直結しているため、R軸許容慣性モーメントが圧倒的に高く、重いワークやオフセットの大きなワークでも高速動作が可能です。

※ YK500XC～YK1000XCは除く。



タイプ	型式	アーム長 (mm)	最大可搬質量 (kg)	標準サイクルタイム (sec)	ベルトレス構造
超小型タイプ	YK180XC	180	1.0	0.42	○
	YK220XC	220		0.45	○
小型タイプ	YK250XGC	250	4.0	0.50	○
	YK350XGC	350		0.52	○
	YK400XGC	400		0.50	○
中型タイプ	YK500XC	500	10.0	0.53	-
	YK500XGLC	500	4.0	0.66	○
	YK600XC	600	10.0	0.56	-
	YK600XGLC	600	4.0	0.71	○
大型タイプ	YK700XC	700	20.0	0.57	-
	YK800XC	800			-
	YK1000XC	1000			-

クリーン単軸ロボット / クリーンモータレス単軸アクチュエータ

Robonity シリーズ (Advanced モデル)

単軸ロボット / モータレス単軸アクチュエータ「Robonity シリーズ」のクリーンルーム仕様です。スライダタイプの Advanced モデルでは、標準でクリーン仕様となっております。幅広いラインナップを取り揃えており、食品・医療品・化粧品の生産工程など様々な用途にお使いいただけます。

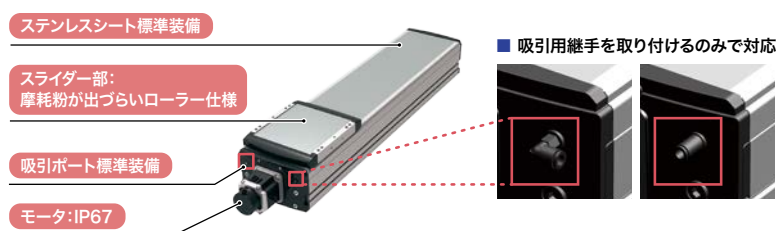
- ストローク：50 ～ 1450mm
- 吸引量：30 ～ 115Nℓ /min
- クリーン度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬質量：160kg (水平使用時)



POINT

こだわりの設計

1. 防塵ステンレスシート：グリスの飛散や外部からの異物侵入を防止
2. スライダー部ローラ仕様：摩擦による発塵を防止
3. 吸引ポート：吸引による発塵防止&パージによる異物混入防止



型式 A 型式：単軸ロボット L 型式：モータレス単軸アクチュエータ	サイズ(mm) ※	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
AGXS05/LGXS05	W48×H65	20	5	2	1333	50～800
		10	8	4	666	
		5	13	8	333	
AGXS05L/LGXS05L	W48×H65	20	12	3	1333	50～800
		10	24	6	666	
		5	32	12	333	
AGXS07/LGXS07	W70×H76.5	30	10	2	1800	50～1100
		20	25	4	1200	
		10	45	8	600	
		5	85	16	300	
AGXS10/LGXS10	W100×H99.5	30	25	4	1800	100～1250
		20	40	8	1200	
		10	80	20	600	
		5	100	30	300	
AGXS12/LGXS12	W125×H101	30	35	8	1800	100～1250
		20	50	15	1200	
		10	95	25	600	
		5	115	45	300	
AGXS12/LGXS12	W125×H101	30	35	8	1800	100～1250
		20	50	15	1200	
		10	95	25	600	
		5	115	45	300	
AGXS16/LGXS16	W160×H130	40	45	12	2400	100～1450
		20	95	28	1200	
		10	130	55	600	
AGXS20/LGXS20	W200×H140	40	65	15	2400	100～1450
		20	130	35	1200	
		10	160	65	600	

※サイズはおおよその本体断面最大外形です。

クリーン単軸ロボット

FLIP-XC タイプ

単軸ロボット「FLIP-X シリーズ」のクリーンルーム仕様です。軽量コンパクトなモデルから最大可搬質量 120kg の大型モデルまで用途に合わせて 14 モデルからお選びいただけます。吸引用エア継ぎ手を標準装備し、グリスは低発塵グリスを使用、スライドテーブル面には耐久性に優れたステンレスシートを装着することで高クリーン度を達成しました。

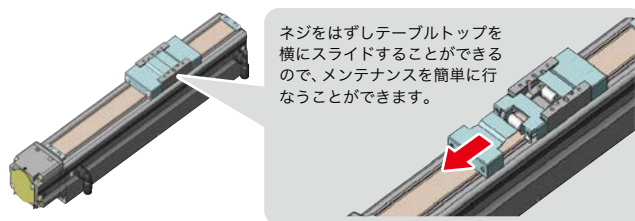
- ストローク：50 ～ 2050mm
- 吸引量：15 ～ 90Nℓ/min
- クリーン度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬質量：120kg (水平使用時)



POINT

優れたメンテナンス性

C4L ～ C6L モデルはスライダ側面のネジをはずすことでツールをはずさずに中にあるローラの交換が行えます。また C8 ～ C20 モデルはダイレクトカップリング構造でありながらモータやボールネジなどが単体で交換できます。



型式	サイズ(mm)※	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
C4L C4LH	W45 × H55	12	4.5	1.2	720	50～400
		6	6	2.4	360	
		2	6	7.2	120	
C5L C5LH	W55 × H65	20	3	-	1000	50～800
		12	5	1.2	800	
		6	9	2.4	400	
C6L	W65 × H65	20	10	-	1000	50～800
		12	12	4	800	
		6	30	8	400	
C8	W80 × H75	20	12	-	1000	150～800
		12	20	4	720	
		6	40	8	360	
C8L	W80 × H75	20	20	4	1000	150～1050
		10	40	8	600	
		5	50	16	300	
C8LH	W80 × H75	20	30	-	1000	150～1050
		10	60	-	600	
		5	80	-	300	
C10	W104 × H85	20	20	4	1000	150～1050
		10	40	10	500	
		5	60	20	250	
C14	W136 × H96	20	30	4	1000	150～1050
		10	55	10	500	
		5	80	20	250	
C14H	W136 × H96	20	40	8	1000	150～1050
		10	80	20	500	
		5	100	30	250	
C17	W168 × H114	20	80	15	1000	250～1250
		10	120	35	600	
C17L	W168 × H114	50	50	10	1000	1150～2050
C20	W202 × H117	20	120	25	1000	250～1250
		10	-	45	500	

※サイズはおおよその本体断面最大外形です。

クリーン単軸ロボット

SSCタイプ (TRANSERVO)

ステッピングモータ単軸ロボット「TRANSERVO シリーズ」のクリーンルーム仕様です。ステッピングモータを採用しながら、新開発のベクトル制御方式によりサーボモータ同様の機能、性能を低コストで実現しています。吸引用エア継ぎ手を標準装備し、グリスは低発塵グリスを使用、スライドテーブル面には耐久性に優れたステンレスシートを装着することで高クリーン度を達成しました。

- ストローク：50～800mm
- 吸引量：15～80Nℓ/min
- クリーン度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬質量：12kg (水平使用時)



型式	サイズ(mm)※	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	ストローク (mm)
			水平	垂直		
SSC04	W49 × H59	12	2	1	600	50～400
		6	4	2	300	
		2	6	4	100	
SSC05	W55 × H56	20	4	-	1000	50～800
		12	6	1	600	
		6	10	2	300	
SSC05H	W55 × H56	20	6	-	1000	50～800
		12	8	2	600 (水平) / 500 (垂直)	
		6	12	4	300 (水平) / 250 (垂直)	

※サイズはおおよその本体断面最大外形です。

クリーン直交ロボット

XY-XCタイプ

直交ロボットのクリーンルーム対応タイプです。耐久性に優れたステンレスシートを採用することで開口部を最小に設計し、少ない吸引量でCLASS10に対応。さらにSXYxCのZR軸には、スカラロボットの超高速ユニットを採用し、サイクルタイムの大幅短縮も実現しています。

- 吸引量：60～90Nℓ/min
- クリーン度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬質量：20kg
- 最高速度：1000mm/sec

※ユーザー配線：D-Sub 25PIN コネクタ (1～24 番結線済・25 番フレームグランド)

※ユーザー配管：φ6 エアチューブ 3 本



タイプ	型式	軸	動作範囲	最高速度 (mm/sec)	最大可搬質量 (kg)
2軸	SXYxC	X	150～1050mm	1000	20
		Y	150～650mm	1000	
3軸	SXYxC (ZSC12)	X	150～1050mm	1000	3
		Y	150～650mm	1000	
		Z	150mm	1000	
	SXYxC (ZSC6)	X	150～1050mm	1000	5
		Y	150～650mm	1000	
4軸	SXYxC (ZRSC12)	Z	150mm	500	3
		X	150～1050mm	1000	
		Y	150～650mm	1000	
		R	360°	1020°/sec	
	SXYxC (ZRSC6)	X	150～1050mm	1000	5
		Y	150～650mm	1000	
		Z	150mm	500	
		R	360°	1020°/sec	



ユニファイドシリーズ LCMR200
単軸ロボット GX
ユニファイドシリーズ LCM100
スカラロボット YK-XC
単軸ロボット Robonity
ユニファイドロボット PHASER
単軸ロボット FLIP-XC
小型単軸ロボット TRANSERVO
直交ロボット XY-XC
ヒック&スライズ YP-XC
CLEAN クリーン
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
単軸
直交
スカラ

クリーンロボット CLEAN TYPE

CONTENTS

■ クリーンロボット仕様一覧表...510

単軸

● TRANSERVO	
SSC04	513
SSC05	514
SSC05H	515
● FLIP-XC	
C4L	516
C4LH	517
C5L	518
C5LH	519
C6L	520
C8	521
C8L	522
C8LH	523
C10	524
C14	525
C14H	526
C17	527
C17L	528
C20	529

直交 XY-XC

● 2軸	
SXYxC	530
● 3軸/ZSC	
SXYxC	532

● 4軸/ZRSC

SXYxC	534
-------	-----

スカラ YK-XC

YK180XC	536
YK220XC	537
YK250XGC	538
YK350XGC	540
YK400XGC	542
YK400XEC-4	544
YK500XGLC	545
YK500XC	547
YK510XEC-10	548
YK600XGLC	549
YK600XC	551
YK610XEC-10	552
YK700XC	553
YK710XEC-10	554
YK800XC	555
YK1000XC	556

																					掲載ページ			
	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050		
																								C4L : P.516 C4LH : P.517
																								C5L : P.518 C5LH : P.519
																								P.520
																								P.521
	550	500																						P.522
	270	240																						
	135	120																						
	500	450																						
	240	210																						P.523
	120	105																						
	600	500																						
	300	250																						P.524
	150	125																						
	600	500																						
	300	250																						P.525
	150	125																						
	600	500																						
	300	250																						P.526
	150	125																						
	800	700		600	500																			
	400	350		300	250																			P.527
				1000	1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800			P.528
	800	700		600	500																			
	400	350		300	250																			P.529

クリーンロボット 仕様一覧表

クリーン直交ロボット

●XY-XC

- ・クリーン度 ISO CLASS 3(ISO14644-1)相当
- ・吸引量 60～90 Nℓ/min
- ・ステンレスシート採用により開口部を最小に設計
- ・クリーンロボット専用ケーブルダクト採用



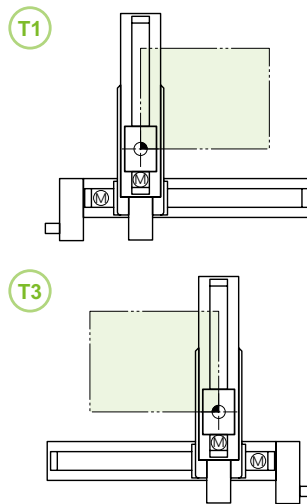
※ユーザ配線：D-Sub 25 Pinコネクタ
 : 24芯, 0.3 sq
 (1～24番結線済・25番フレームグラウンド)
 ※ユーザ配管：φ6エアチューブ3本

タイプ	モデル名	軸	動作範囲	最高速度(mm/sec)	最大可搬質量(kg)	掲載ページ
2軸	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.530
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.532
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.532
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020°/sec		

アームバリエーション



クリーンルーム専用
 上向きに設置された
 Y軸のスライダが動作するタイプ



クリーンスカラロボット

●YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC/YK-XEC

- ・クリーン度 YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC ...ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
 YK-XECISO CLASS 4 (ISO14644-1)
- ・吸引量 30～60 Nℓ/min
- ・ハーネス完全内蔵

・ジャバラを先端軸に装備



2000万往復の耐久試験をクリア

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)														標準 サイクル タイム (sec)	最大 可搬質量 (kg)	R軸許容慣性 モーメント (kgm ²)	掲載ページ
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000				
超小型	YK180XC	3.3 m/s														0.42	1.0	0.01	P.536
	YK220XC	3.4 m/s														0.45	1.0	0.01	P.537
小型	YK250XGC	4.5 m/s														0.50	4.0	0.05	P.538
	YK350XGC	5.6 m/s														0.52	4.0	0.05	P.540
	YK400XGC	6.1 m/s														0.50	4.0	0.05	P.542
	YK400XEC-4	6.0 m/s														0.45	4.0	0.05	P.544
	YK500XGLC	5.1 m/s														0.66	4.0	0.05	P.545
中型	YK500XC	4.9 m/s														0.53	10.0	0.12	P.547
	YK510XEC-10	7.8 m/s													0.42	10.0	0.42	P.548	
	YK600XGLC	4.9 m/s													0.71	4.0	0.05	P.549	
	YK600XC	5.6 m/s													0.56	10.0	0.12	P.551	
	YK610XEC-10	8.6 m/s													0.44	10.0	0.3	P.552	
	YK700XC	6.7 m/s													0.57	20.0	0.32	P.553	
大型	YK710XEC-10	9.5 m/s													0.49	10.0	0.3	P.554	
	YK800XC	7.3 m/s													0.57	20.0	0.32	P.555	
	YK1000XC	8.0 m/s													0.60	20.0	0.32	P.556	

SSC04

スライダタイプ



- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

SSC04	S					
ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	タイプ S:ストレート	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	継手取付方向 RJ:右(標準) LJ:左	原点位置 N:標準原点※1 Z:反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)
						ケーブル長※2 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2		
ロボットポジション S2:TS-S2※3	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	
SH		
ロボットポジション SH:TS-SH	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(アポイント仕様) N:なし(インクリ仕様)
SD		
ロボットドライバ SD:TS-SD	1	I/Oケーブル 1:1m

※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※3. DINレールについてはP.596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。

基本仕様

モーター	42□ステップモーター		
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 2 kg	4 kg	6 kg
質量	垂直使用時 1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力	45 N	90 N	150 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時 ストローク+216 mm	垂直使用時 ストローク+261 mm	
本体断面最大外形	W49 mm × H59 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エア	リード12 mm 50 Nℓ / min	リード6 mm 30 Nℓ / min	リード2 mm 15 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

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)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
1kg	807	218	292	274	204	776	0.5kg	407	408
2kg	667	107	152	133	93	611	1kg	204	223
3kg	556	76	112	92	62	516	2kg	107	107
4kg	567	56	84	63	43	507	1kg	223	223
4kg	869	61	92	72	48	829	2kg	118	118
6kg	863	40	60	39	29	789	4kg	53	53

静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
16	19	17

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

※ 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(寿命計算時のストロークは400 mm)。

SSC04

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)※5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。
 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robomity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XY-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
各種情報
同交
スカラ

SSC05

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

SSC05

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm
--------	--------------------------------------

S

タイプ	S:ストレート
ブレーキ ^{※1}	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き
継手取付方向	RJ:右(標準) LJ:左
原点位置	N:標準原点 ^{※2} Z:反モータ側
ストローク	50~800 (50mmピッチ)
ケーブル長 ^{※3}	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2

ロボットポジション	S2:TS-S2 ^{※4}
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 ^{※5}

SH

ロボットポジション	SH:TS-SH
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 ^{※5}

SD

ロボットドライバ	SD:TS-SD
I/Oケーブル	1:1m

1

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 ^{※5}
-----	--

バッテリー

B:有り(アブソ仕様)
N:なし(インクリ仕様)

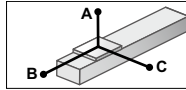
- ※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
- ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

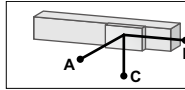
モーター	42□ステップモーター		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時 —	1 kg	2 kg
最大押付力	27 N	45 N	90 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時 ストローク+230 mm	垂直使用時 ストローク+270 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 ^{※3}		
吸引量エア	リード20mm	リード12mm	リード6mm
	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. ストロークが650 mmを超える時、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速度を下げ調整をしてください。
- ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロブ使用時。

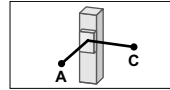
許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位:mm)		壁面取付使用時 (単位:mm)		
質量	A	B	C	
2kg	413	139	218	192
4kg	334	67	120	92
6kg	335	47	95	109
8kg	347	72	139	63
10kg	335	47	95	134
	503	78	165	76
	332	37	79	47
	344	29	62	

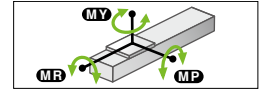


壁面取付使用時 (単位:mm)		垂直使用時 (単位:mm)	
質量	A	B	C
2kg	192	123	372
4kg	92	51	265
6kg	109	57	300
8kg	63	31	263
10kg	134	63	496
	76	35	377
	47	22	355



垂直使用時 (単位:mm)		静的許容モーメント (単位:N・m)	
質量	A	C	MY
0.5kg	578	579	25
1kg	286	286	33
2kg	148	148	30

静的許容モーメント



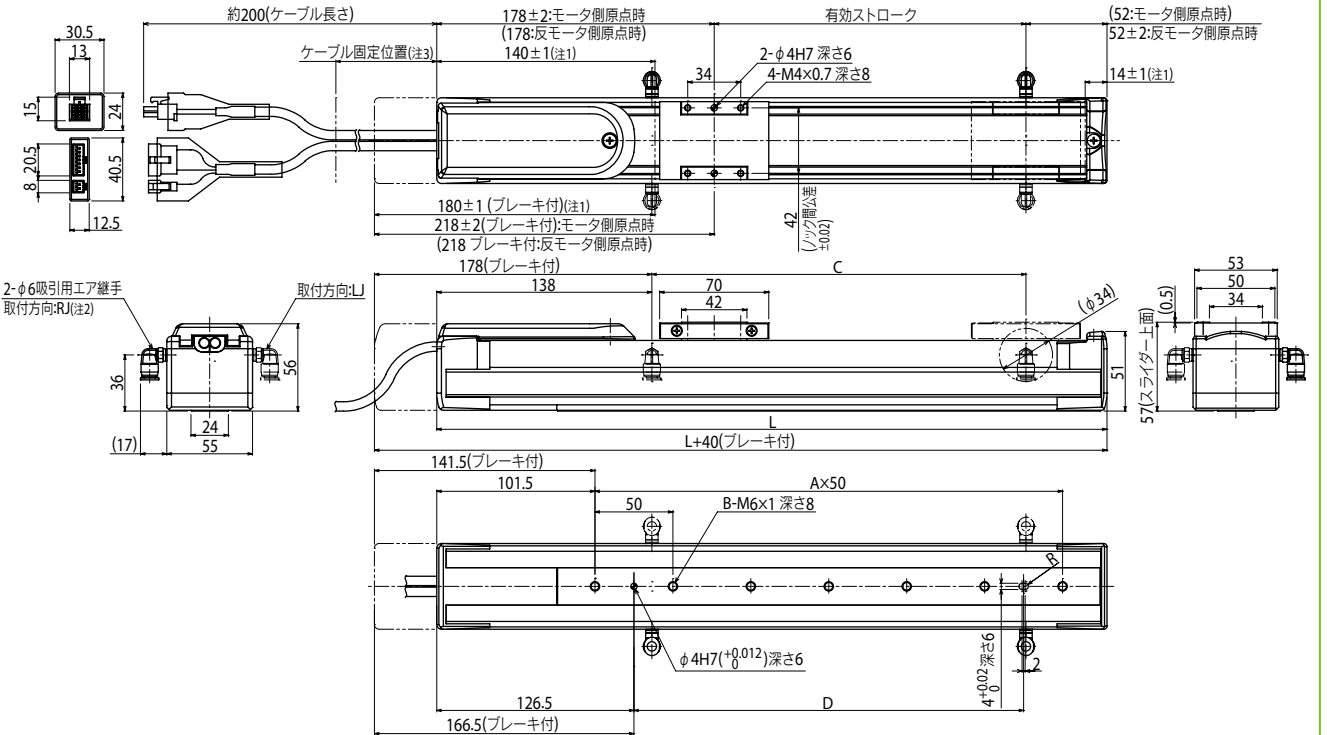
静的許容モーメント (単位:N・m)	
MY	MP
25	33

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

※ 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(寿命計算時のストロークは600mm)。

SSC05



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) ^{※5}	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別リード20	1000															
最高速度 ^{※6} リード12	600															
(mm/sec) リード6	300															

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等で固定してください。
- 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
- 注6. ストロークが650mm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)。その時は左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。

SSC05H

スライダタイプ



- ハイリード: リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

SSC05H	S						
ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	タイプ S: ストレート	ブレーキ*1 N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	継手取付方向 RJ: 右(標準) LJ: 左	原点位置 N: 標準原点*2 Z: 反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長*3 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

S2	
ロボットポジション S2: TS-S2*4	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oポートなし*5

SH		
ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oポートなし*5	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)

SD	1
ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m

- *1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
- *2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- *3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- *4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- *5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター	42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
モータ最大トルク	0.47 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度*2	水平使用時	1000 mm/sec	600 mm/sec
	垂直使用時	—	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	8 kg
	垂直使用時	—	2 kg
最大押付力	水平使用時	36 N	60 N
	垂直使用時	—	120 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+286 mm	
	垂直使用時	ストローク+306 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm		
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3		
吸引量エア	リード20 mm	リード12 mm	リード6 mm
	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. ストロークが650 mmを超える時、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速度を下げて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。

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)				
	A	B	C	A	B	C	A	B	C		
リード20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554	1kg	458	459
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309	2kg	224	224
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262	2kg	244	245
リード12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	4kg	113	113
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334			
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305			
リード6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519			
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413			
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355			
	12kg	465	39	64	12kg	28	17	338			

静的許容モーメント

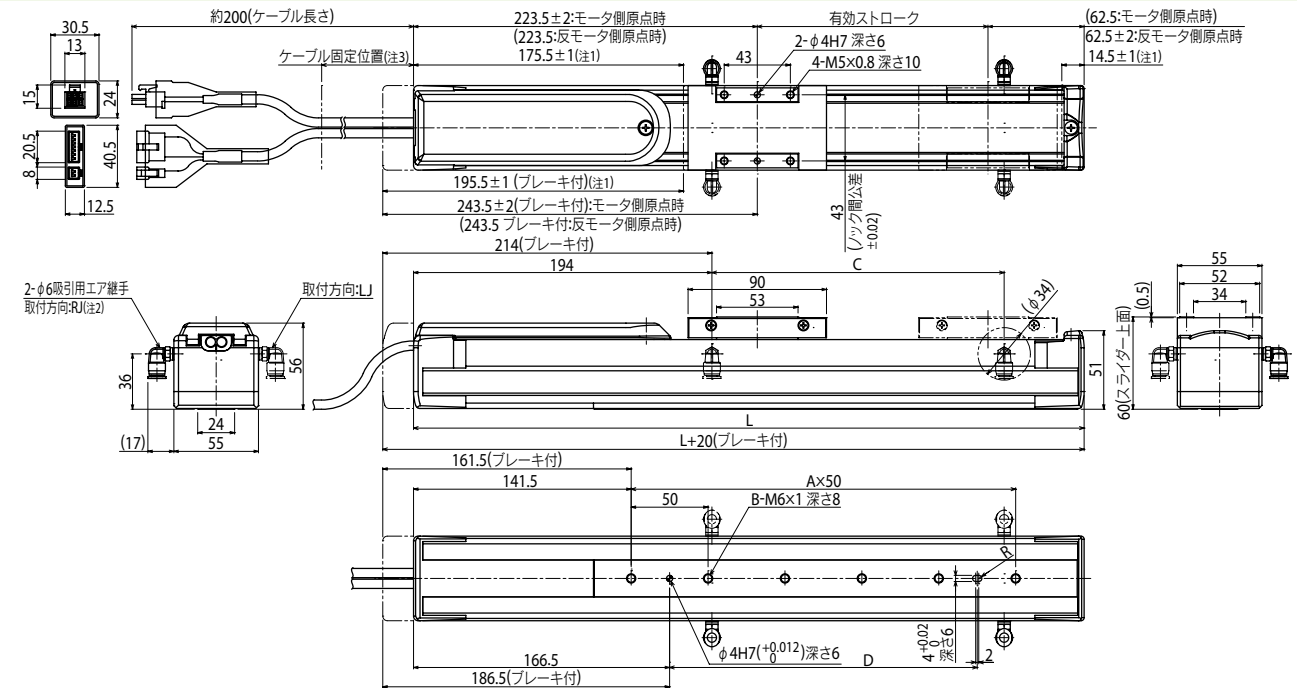
	(単位: N・m)		
	MY	MP	MR
	32	38	34

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレス/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレス/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

* 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(寿命計算時のストロークは600 mm)。

SSC05H



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500	
質量(kg)*5	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	
ストローク別	リード20	1000															
リード12(水平)	600	933															
最高速度*6	リード12(垂直)	500	500														
リード6(水平)	300	280															
リード6(垂直)	250	250															

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ6φ吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等に固定してください。
- 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注5. 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質量より0.2kg重くなります。
- 注6. ストロークが650mm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)。その時は左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。

C4L

- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ24V仕様



■ 注文型式

C4L							ERCD	
ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	ブレーキ 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 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 1.2 kg	2.4 kg	6 kg
定格推力	32 N	64 N	153 N
ストローク	50 mm ~ 400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm	
	垂直使用時	ストローク+243 mm	
本体断面最大外形	W45 mm × H55 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※2}		
吸引量エアー ^{※3}	50 Nℓ / min 30 Nℓ / min 15 Nℓ / min		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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[※]

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)		
	質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A	C
リッド12	2kg	429	87	179	2kg	145	52	368	1.2kg	121	122
	4.5kg	219	32	74	4.5kg	46	0	139			
リッド6	3kg	511	58	135	3kg	103	22	370	2.4kg	52	54
	6kg	336	26	62	6kg	27	0	185			
リッド2	3kg	1571	58	142	3kg	109	23	1150	3kg	37	39
	6kg	751	27	66	6kg	27	0	420	7.2kg	0	0

※ 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。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

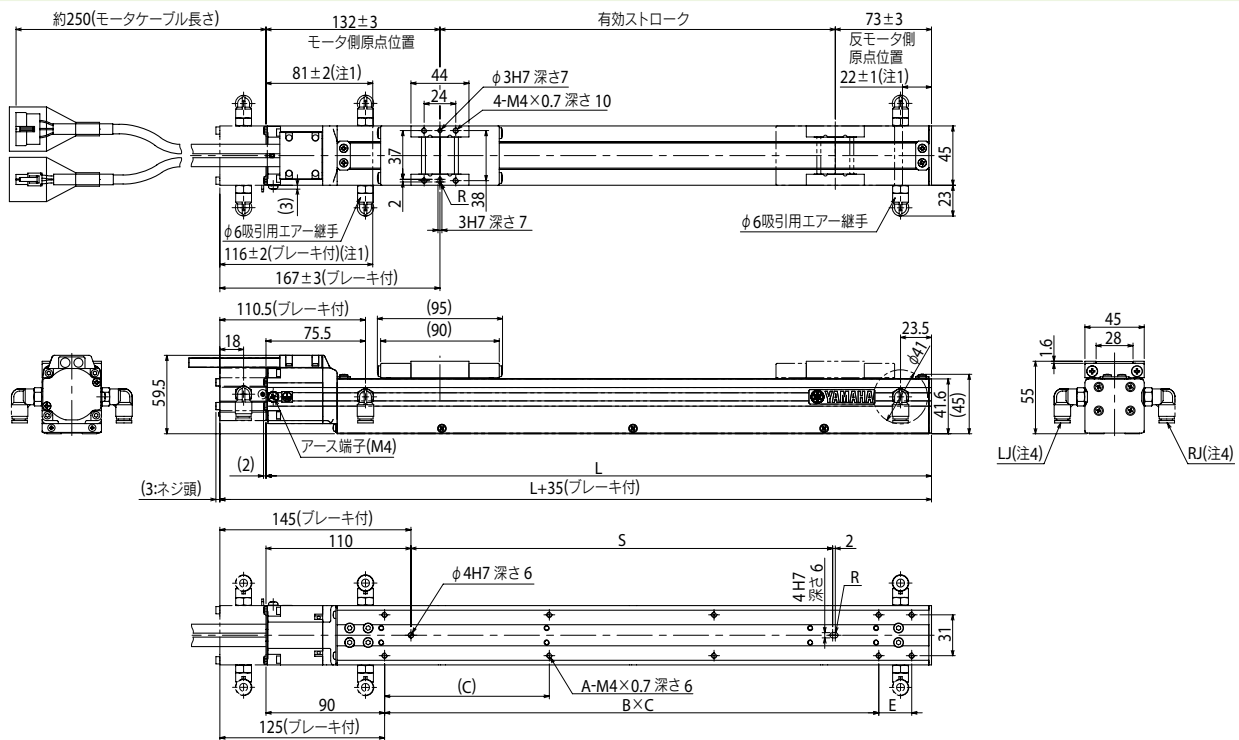
■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
15	19	18

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列プログラム ポイントトレス リモートコマンド オンライン命令

C4L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量 (kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別リード12	720							
最高速度 リッド6	360							
(mm/sec) リッド2	120							

- 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. C4LとC4LHの外観図は同一です。

C4LH

- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ100V/200V仕様



■ 注文型式

C4LH	ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	ブレーキ 無記入: プレーキなし BK: プレーキ付き	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 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ポジションナ ^{※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: PROFIBUS GW: I/Oポートなし ^{※3}	バッテリー 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™ 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		

- ※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.684~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.596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。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力	32 N	64 N	153 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm	
	垂直使用時	ストローク+243 mm	
本体断面最大外形	W45 mm × H55 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) 相当 ^{※2}		
吸引量エアー ^{※3}	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min	15 Nℓ / min

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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)

リフト	質量	A	B	C
12	2kg	339	90	174
12	4.5kg	169	37	72
6	3kg	352	58	133
6	6kg	234	27	62
2	3kg	1105	59	142
2	6kg	520	27	66

壁面取付使用時 (単位:mm)

リフト	質量	A	B	C
12	2kg	136	72	295
12	4.5kg	44	20	111
6	3kg	101	41	254
6	6kg	27	10	127
2	3kg	110	41	805
2	6kg	28	10	290

垂直使用時 (単位:mm)

リフト	質量	A	C
12	1.2kg	118	118
6	2.4kg	52	54
2	3kg	38	39
2	7.2kg	0	0

静的許容モーメント (単位:N・m)

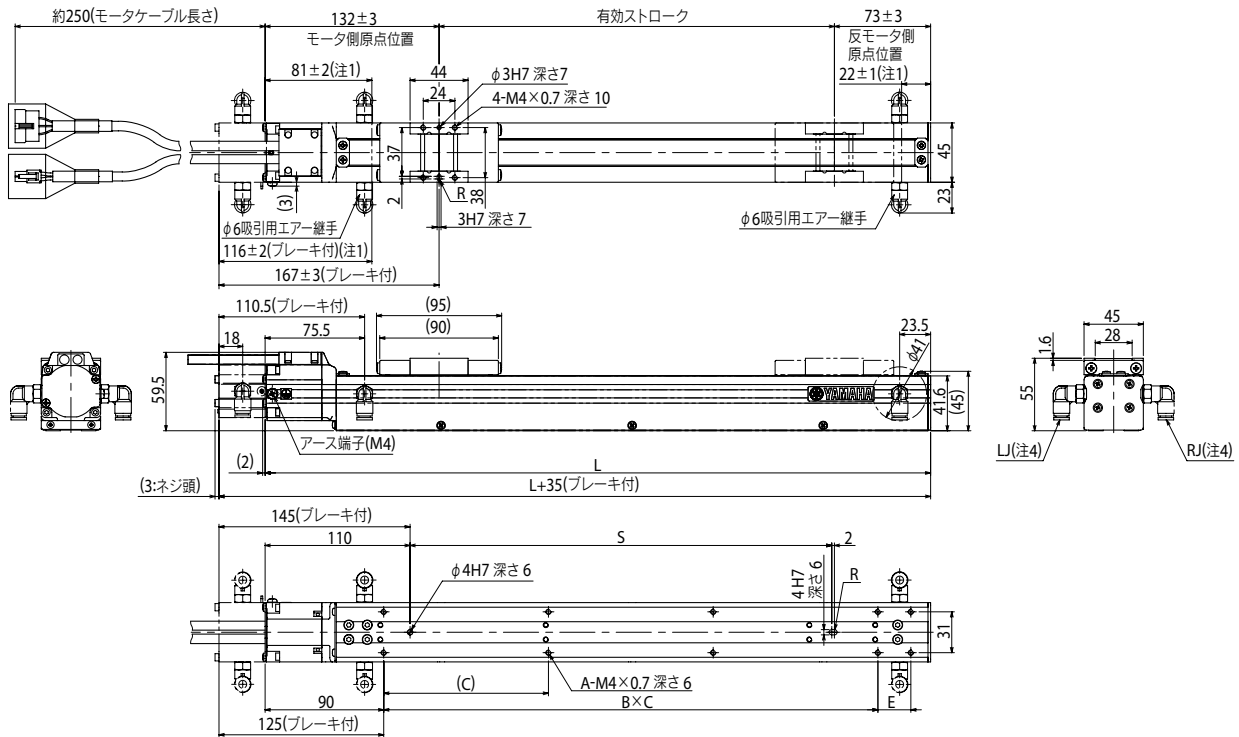
	MY	MP	MR
	15	19	18

- ※ 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心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

■ 適用コントローラ

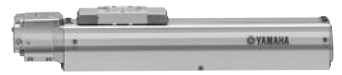
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量(kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別リード12	720							
最高速度 リード6	360							
(mm/sec) リード2	120							

- 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R30です。
- 注3. プレーキなしの質量です。プ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吸引用エアー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. C4LとC4LHの外観図は同一です。



C5L

●ハイリード: リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ24V仕様

■注文型式

C5L							ERCD	
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} 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※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. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

■基本仕様

モーター出力 AC	30 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 3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時 —	1.2 kg	2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 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+201.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※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. 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)	A	B	C	壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C	垂直使用時 (単位: mm)	A	C	
											質量
リード20	1kg	1584	324	745	1kg	679	303	1505	1.2kg	246	245
	3kg	699	104	251	3kg	215	87	605	2.4kg	110	110
リード12	2kg	1166	159	406	2kg	364	126	1073			
	5kg	551	59	155	5kg	123	28	438			
リード6	3kg	1194	104	294	3kg	259	72	354			
	9kg	624	31	89	9kg	50	0	154			

※ 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。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

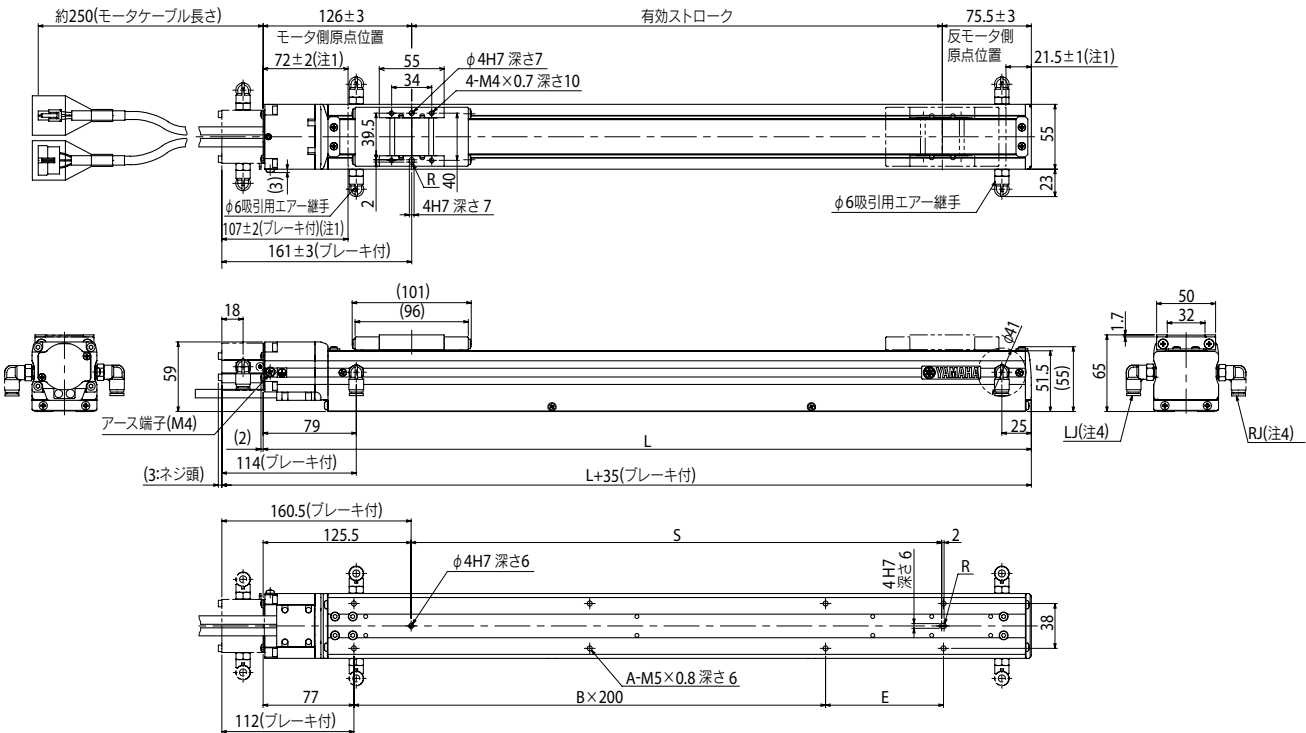
■静的許容モーメント

MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

C5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	100	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}	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別速度設定	1000															
最高速度 ^{※5}	—															
リード12	800															
リード6	400															
速度設定	—															
	90% 80% 70%															
	640 560 480 440															
	320 280 240 220															
	80% 70% 60% 55%															

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R30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。
 注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

C5LH

●ハイリッド: リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ100V/200V仕様



■注文型式

C5LH

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)
--------	--------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------	----------------------------	------------------------------	--

TSX

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ポートなし*4	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	05	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ 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	2	05	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下
----------	---	----	------------------	-------------------------

- ※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.684~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.596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。

■基本仕様

モーター出力 AC	30 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 3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時 —	1.2 kg	2.4 kg
定格推力	19 N	32 N	64 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+201.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm	
本体断面最大外形	W55 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) 相当*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. 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*

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	1099	324	645	602	303	950	1.2kg	240	239
リッド12	488	104	241	197	87	432	2.4kg	109	110
リッド6	916	159	398	347	141	800			
リッド20	1099	324	645	602	303	950			
リッド12	488	104	241	197	87	432			
リッド6	916	159	398	347	141	800			

- ※ 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。
- ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

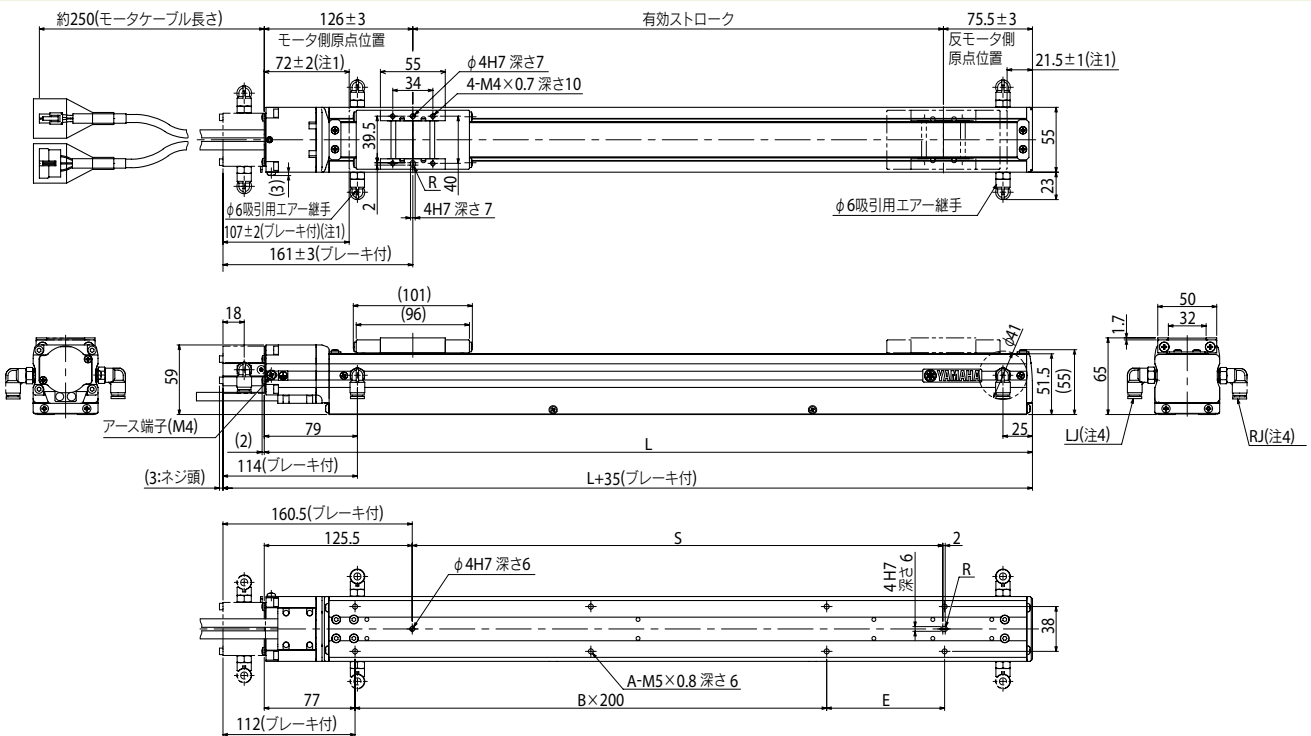
■静的許容モーメント

(単位:N·m)		
MY	MP	MR
30	34	40

■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/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ 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	パルス列

C5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	100	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	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別速度設定	1000															
最高速度*5 (mm/sec)	—															
リード20	800															
リード12	400															
リード6	—															
速度設定	90% 80% 70%															
	640 560 480 440															
	320 280 240 220															
	80% 70% 60% 55%															

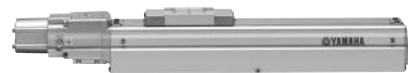
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. φ6吸引用エア継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
- 注5. ストロークが600mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
- 注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

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	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)	TSX	ボジショナ ^{※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モータ 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	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ 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	電源電圧 2:AC200V	05	05:100W以下	RBR1

※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.684~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.596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。

■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		
クリン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※2}		
吸引量エアー ^{※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. 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[※]

リード	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	B	C
20	2kg 433	6kg 192	10kg 121	2kg 300	6kg 83	10kg 43	1kg 353	2kg 163	4kg 68
12	3kg 622	8kg 271	12kg 214	3kg 291	8kg 87	12kg 41	2kg 169	4kg 71	8kg 21
6	5kg 692	10kg 372	30kg 157	5kg 202	10kg 70	30kg 0	2kg 179	4kg 73	8kg 24

※ 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。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

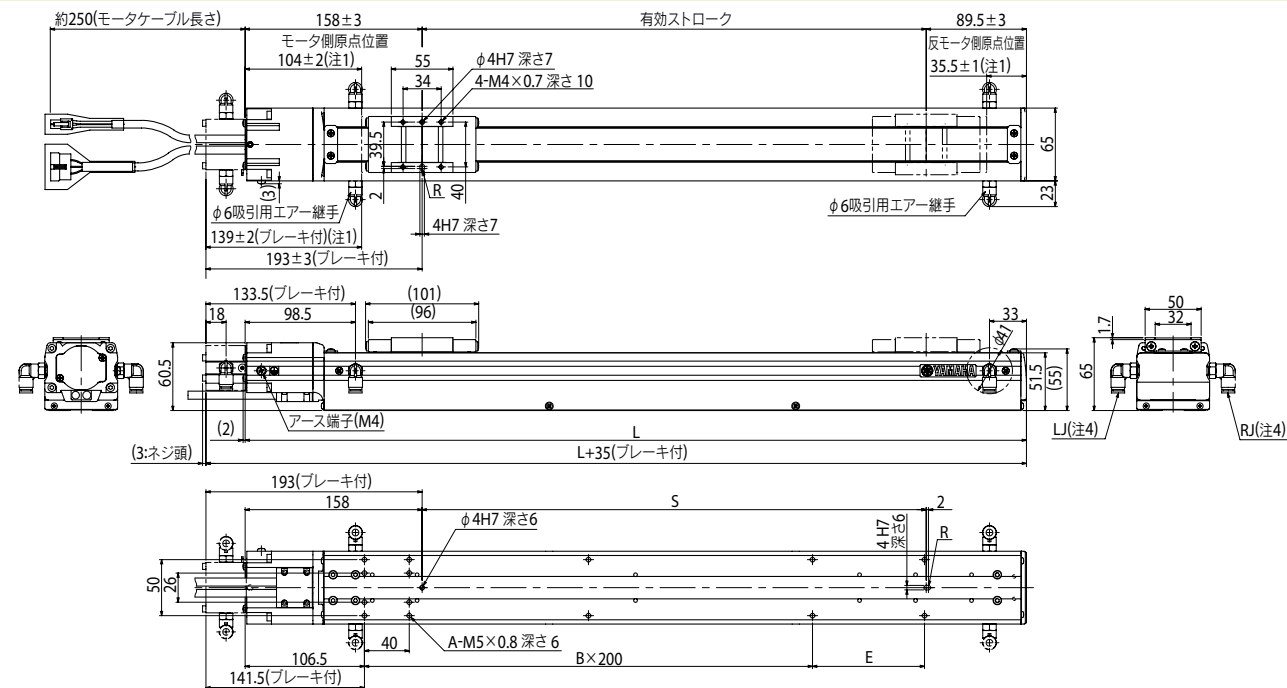
■静的許容モーメント

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 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 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

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
リード20	1000															
ストローク別速度設定	—															
最高速度 ^{※5}	800			680			600			520			480			
リード12	400			340			300			260			240			
リード6	—			85%			75%			65%			60%			

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吸引用エアー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。

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 | プレーキ*1 | オプション | ストローク | ケーブル長*2

20: 20mm
12: 12mm
6: 6mm

無記入: プレーキなし
BK: プレーキ付き

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 | ドライバ: 電源電圧/モータ容量 | TSモータ | 入出力 | バッテリ

TS-X | 105: 100V/100W以下
205: 200V/100W以下 | 無記入: なし
L: LCD付き | N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
EP: EtherNet/IP™
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし*4

コントローラ | ドライバ: モータ容量 | CE対応 | 入出力 | バッテリ

05: 100W以下 | 無記入: 標準
E: CE仕様 | N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet™
PB: PROFIBUS

ロボットドライバ | 電源電圧 | ドライバ: モータ容量 | 回生装置

2: AC200V | 05: 100W以下

- ※1. リード20mmの場合はプレーキ付き仕様(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.684~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.596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。

■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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*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)

リード	質量	A	B	C
20	5kg	245	85	146
	10kg	131	39	69
	12kg	115	31	57
12	5kg	364	92	192
	10kg	207	43	92
	15kg	144	26	41
6	10kg	406	47	124
	20kg	225	20	54
	30kg	162	11	31
6	40kg	168	7	20

壁面取付使用時 (単位:mm)

リード	質量	A	B	C
20	5kg	121	71	211
	10kg	42	24	88
	12kg	29	16	66
12	5kg	164	78	328
	10kg	62	29	158
	15kg	26	12	83
6	10kg	87	33	353
	20kg	18	6	127
	30kg	0	0	0
6	40kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

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

静的許容モーメント (単位:N・m)

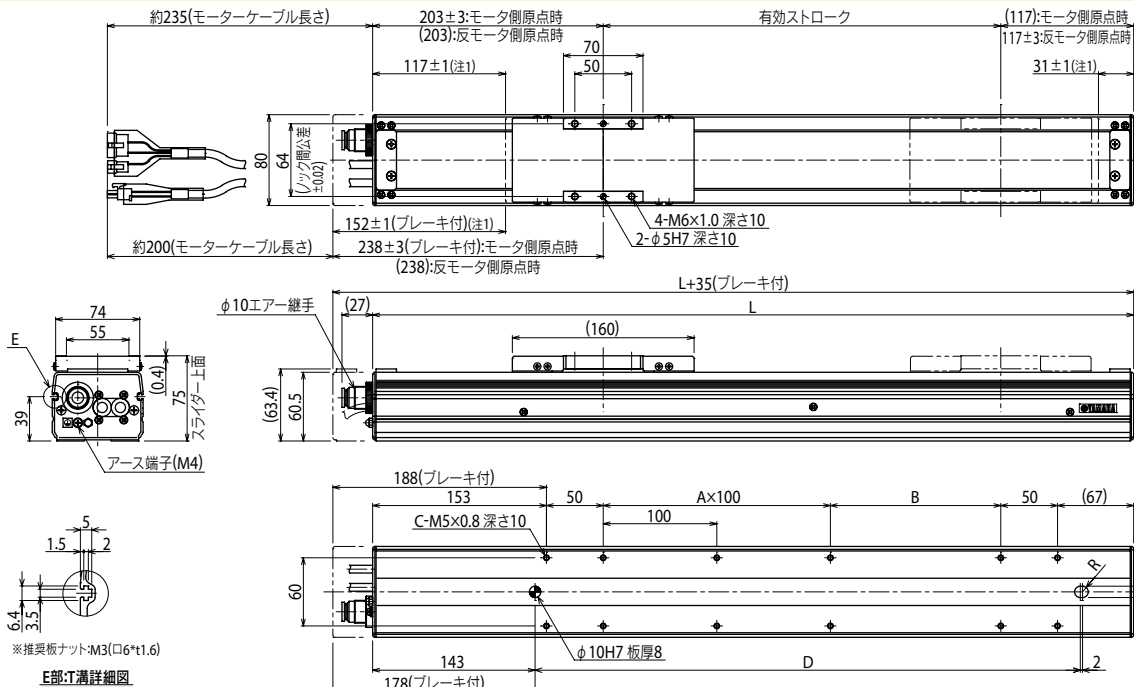
モーメント	MY	MP	MR
	70	95	110

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
RCX340	リモートコマンド
	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

* 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。

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R50です。
 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付はプ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。

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 ①: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.684~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.596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。

■ 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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3
吸引量エア	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	10kg 149	15kg 100	5kg 147	10kg 53	15kg 17	2kg 255	4kg 111	
リッド10	30kg 188	40kg 69	20kg 256	30kg 0	40kg 0	20kg 10	5kg 113	10kg 37	
リッド5	50kg 33	30kg 90	40kg 69	50kg 0	30kg 0	30kg 24	15kg 12	16kg 9	

* 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。

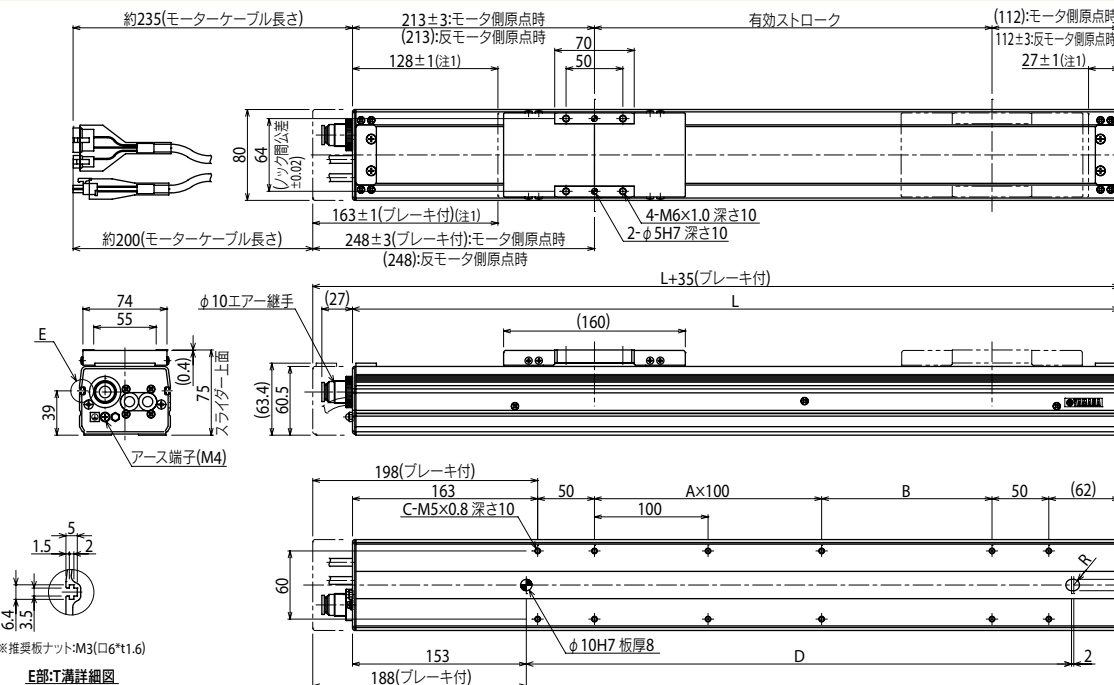
■ 静的許容モーメント

リッド	MY	MP	MR
リッド20	255	111	115
リッド10	300	131	133
リッド5	47	49	114

■ 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
RCX340	リモートコマンド
	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

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。

C8LH

● 原点反モーテ側選択可能

■ 注文型式

C8LH	ロボット本体	リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	オプション 原点位置 なし: 標準 変更 Z: 反モーテ側	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 ポジションナ ^{※2} ITS-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	05 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(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
						RDV-X ロボットドライバ	2 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	

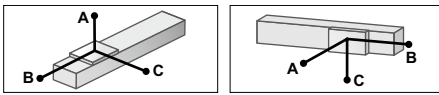
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 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	30 kg	60 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	ストローク+389 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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3		
吸引量エアー	30 Nℓ / min 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650 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自覚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)。吸引フロア使用時。
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

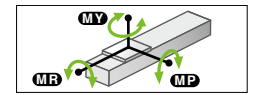
■ 許容オーバーハング量*



	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)				
		A	B	C		A	B	C
リフト20	10kg	687	274	200	10kg	163	225	617
	20kg	401	125	92	20kg	56	76	302
	30kg	338	76	57	20kg	20	27	182
リフト10	20kg	622	137	111	20kg	74	90	517
	40kg	472	57	47	40kg	8	11	196
	60kg	375	30	25	60kg	—	—	—
リフト5	20kg	1087	148	127	20kg	89	104	974
	40kg	844	63	54	40kg	15	18	505
	60kg	707	34	29	60kg	—	—	—
	80kg	594	20	17	80kg	—	—	—

* 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

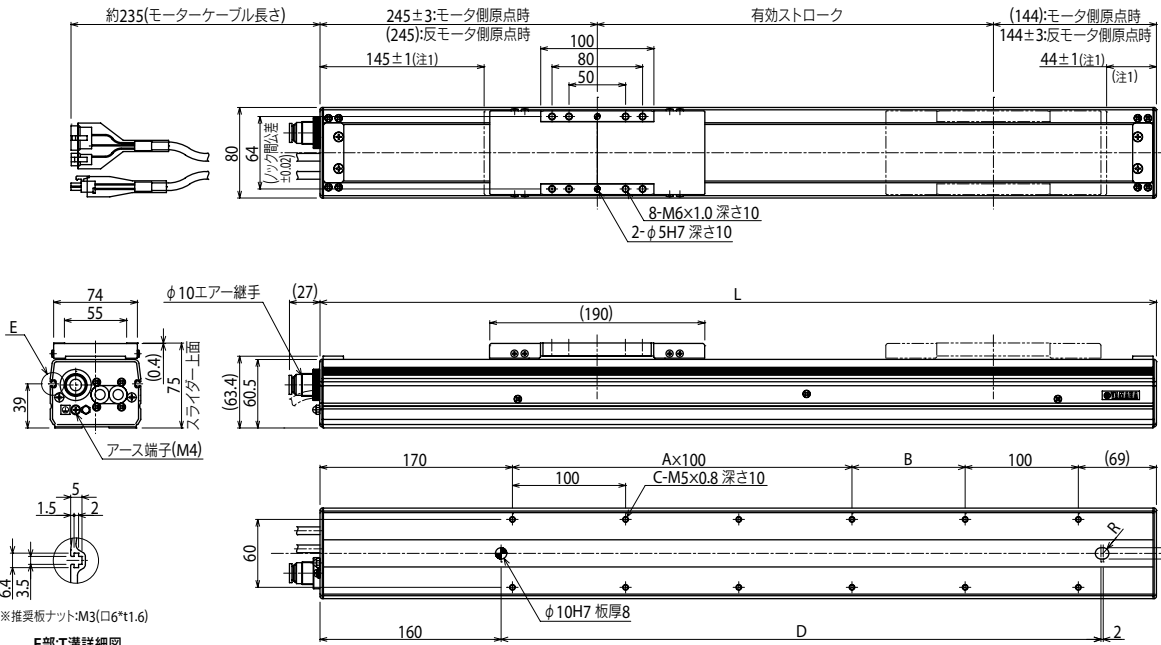


(単位:N·m)		
MY	MP	MR
128	163	143

■ 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
RCX340	リモートコマンド
	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	
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8LH



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	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439	
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	
B	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230	
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3	
最高速度*3 (mm/sec)	リード20	1000																		
	速度設定	—																		
	リード10	600																		
	速度設定	—																		
リード5	リード5	300																		
	速度設定	—																		
	リード20	900																		
	速度設定	—																		

注3. ストロークが650mm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自覚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 ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C10

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



■ 注文型式

C10	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 乙:反モータ側※1	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長※2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX 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	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:IOボードなし※4	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: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:RGT付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ 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:モータ容量 05:100W以下	RBR1 回生装置						

※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
 ※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.684~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.596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。

■ 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 20 kg 40 kg 60 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+283 mm 垂直使用時 ストローク+313 mm
本体断面最大外形	W104 mm × H85 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) 相当※3
吸引量エア	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)					壁面取付使用時 (単位:mm)					垂直使用時 (単位:mm)				
リード	5kg	10kg	20kg	30kg	A	B	C	リード	5kg	10kg	20kg	30kg	A	C
20	1875	1079	628	300	530	247	106	496	451	218	78	27	2461	2492
10	765	425	230	110	156	62	66	230	170	80	29	506	627	658
5	470	250	150	80	164	25	28	30	0	30	0	311	210	242
													213	244
													119	151
													72	104

※ 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

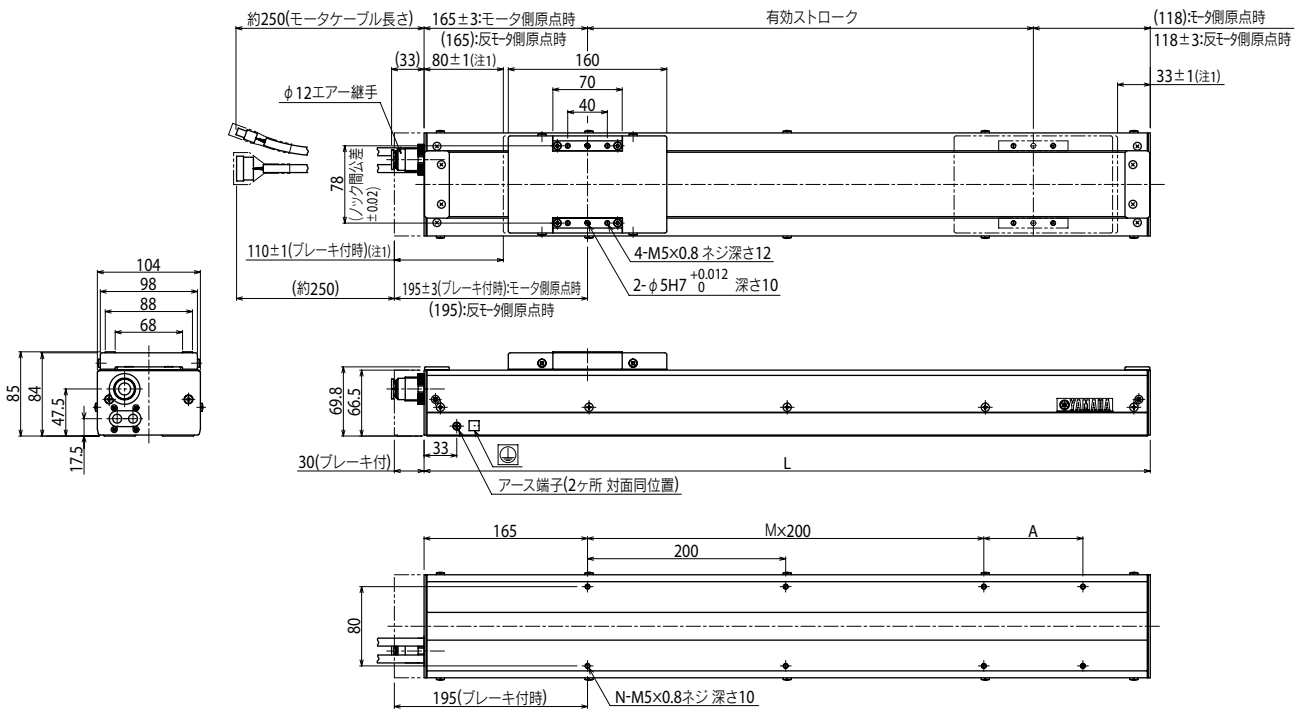
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
119	119	105

■ 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
RCX340	リモートコマンド
	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

※ 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。

C10



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	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
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	4	5
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
本体質量(kg)※3	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
リード20	1000																		
最高速度※4	500																		
リード10	475																		
リード5	237																		
速度設定	95% 95% 75% 75% 60% 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R50です。
 注3. プ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。

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 変更:Z: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 N:なし(インクリ仕様)
SR1-X	05	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:RG1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(アプシ仕様) N:なし(インクリ仕様)
RDV-X	2	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.684~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.596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。

■ 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
最大可搬質量	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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エアー	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	2127	1384	968	リフト	5kg	1047	968	1553	リフト	1kg	600	600
	15kg	1177	459	425		15kg	387	264	748		2kg	1200	1200
20	30kg	1247	242	291	20	30kg	206	97	633	20	4kg	1141	885
	20kg	1120	349	353		20kg	299	180	658		4kg	1216	943
10	40kg	857	179	215	10	40kg	127	49	363	10	8kg	621	482
	55kg	932	138	182		55kg	79	16	296		10kg	503	390
5	50kg	2017	250	335	5	50kg	233	103	1033	5	10kg	574	445
	60kg	1477	134	192		60kg	75	13	433		15kg	370	287
	80kg	1452	106	157		80kg	35	0	242		20kg	268	208

※ 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

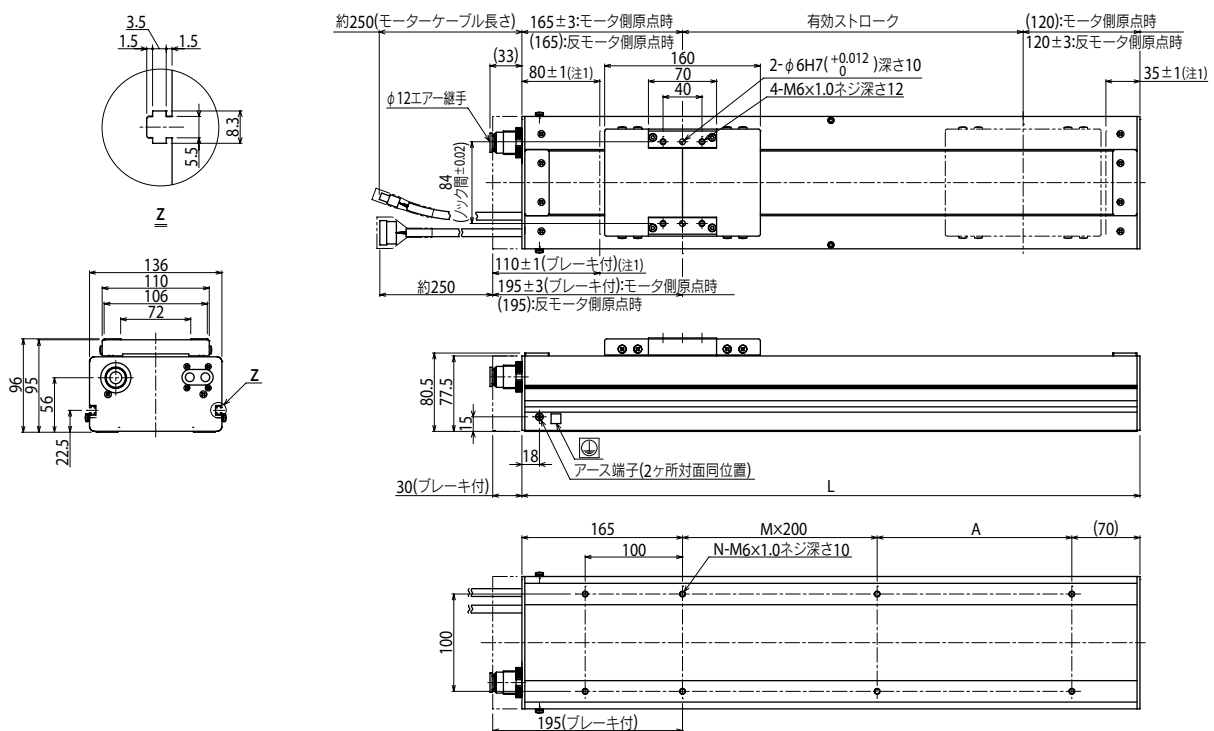
(単位:N・m)			
	MY	MP	MR
	232	233	204

■ 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
RCX340	リモートコマンド
	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

※ 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	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														237	237	187	187	150	150
														95%	95%	75%	75%	60%	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。

C14H

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



■ 注文型式

C14H	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 Z:反モータ側*	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^② 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX ポジションナ ^③ TS-X	ドライバ; 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	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 ^④	バッテリー B:有り(アプシ仕様) N:なし(インクリ仕様)
	SR1-X	10	コントローラ	ドライバ; モータ容量 10:200W	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(アプシ仕様) N:なし(インクリ仕様)				
	RDV-X	2	10	2:AC200V		10:200W以下	RBR1	回生装置				

※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
 ※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.684~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.596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。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	200 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 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	170 N 341 N 683 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+349 mm 垂直使用時 ストローク+379 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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エア	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ベース)、吸引ブロア使用時。
 ※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[※]

リフト	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		
10kg	2247	1675	958	987	1210	1678	4kg	2400	2008	
20kg	1397	855	528	497	548	958	6kg	1687	1358	
40kg	1037	445	318	247	217	598	8kg	1287	1033	
30kg	1937	583	478	402	328	1238	10kg	1347	1088	
50kg	1637	364	323	50kg	227	152	878	15kg	887	718
80kg	1717	242	235	80kg	119	74	678	20kg	657	538
60kg	2443	311	313	60kg	197	108	1308	25kg	747	608
80kg	2193	242	250	80kg	127	53	1008	30kg	663	484
100kg	2000	202	213	100kg	85	20	788			

※ 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

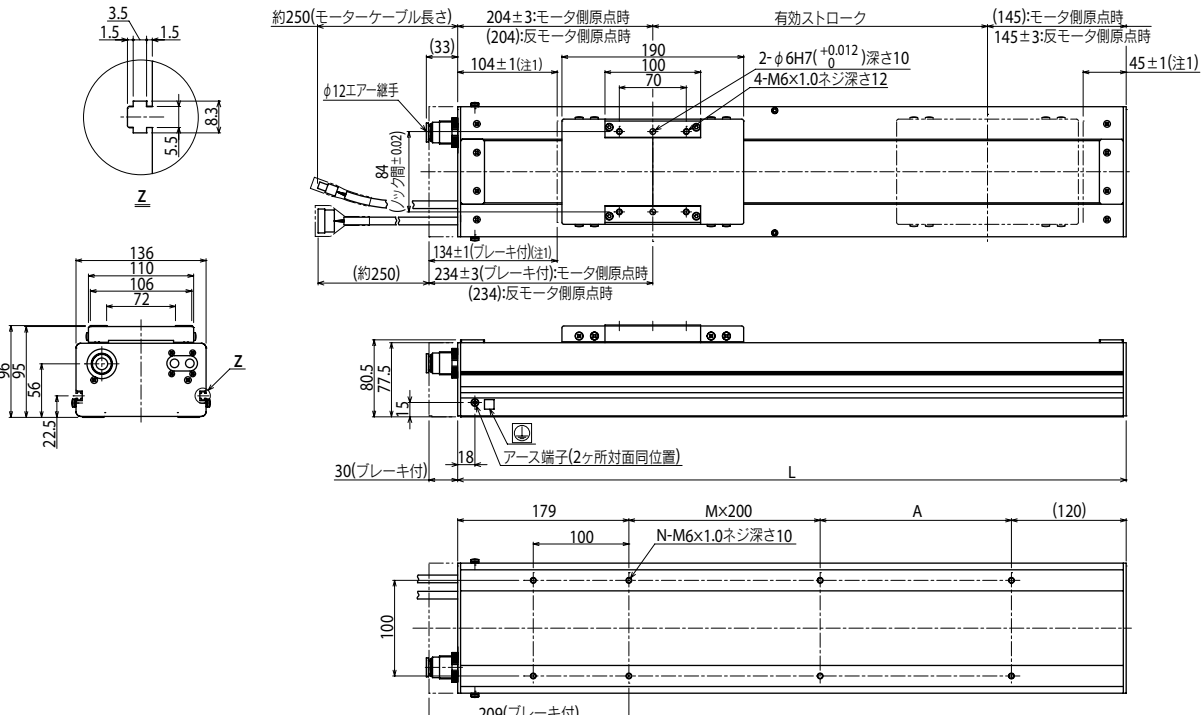
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
293	294	258

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10*	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド オンライン命令
TS-X110*	ポイントトレース/
TS-X210*	リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

C14H



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	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399	
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	4	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}	10.7	11.4	12.0	12.7	13.2	13.9	14.5	15.2	15.8	16.5	17.0	17.7	18.3	19.0	19.6	20.3	20.8	21.5	22.1	
リード20															950	950	750	750	600	500
最高速度 ^{※4} (mm/sec)															475	475	375	375	300	250
リード10															237	237	187	187	150	125
リード5															95%	95%	75%	75%	60%	50%
速度設定																				

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R50です。
 注3. プ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。

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 ポジションナ ^{*2} TS-X	220 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	20 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	2 電源電圧 2: AC200V	20 ドライバ: モータ容量 20: 400W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)		

※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.684~のロボットケーブルをご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596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。

■ 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 120 kg 垂直使用時 15 kg 35 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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{*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)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)				静的許容モーメント (単位: N・m)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	MY	MP	MR	
リフト	30kg	2660	871	1040	リフト	30kg	1017	789	2576	リフト	5kg	3000	3000	
	50kg	1911	508	615		50kg	583	426	1808		10kg	2443	2443	
20	80kg	1541	303	377	20	80kg	338	221	1380	20	15kg	1633	1633	
リフト	60kg	2443	418	580	リフト	60kg	525	336	2443	リフト	15kg	1728	1728	
	100kg	2000	237	330		100kg	271	155	2000		25kg	1013	1013	
10	120kg	1841	192	268	10	120kg	207	109	1841	10	35kg	707	707	

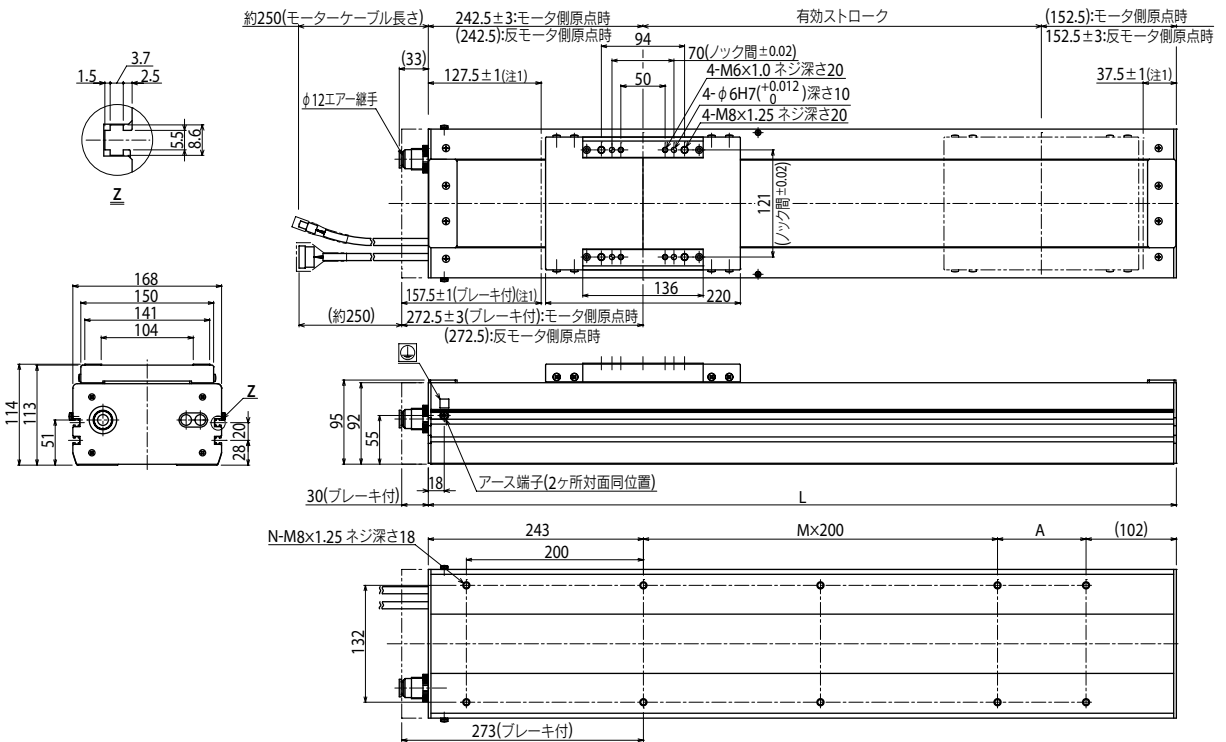
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■ 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
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド 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(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	

※ 以下の場合には回生装置が必要
・垂直で使用する場合は

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} (mm/sec)	リード20	1000											800	800	700	700	600	600	500	500	500	500
リード10	500											400	400	350	350	300	300	250	250	250	250	250
速度設定	—											80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%	50%	50%	50%	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。

C17L

● 原点反モーダ側選択可能

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。



■ 注文型式

C17L - 50

ロボット本体	リード指定	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:反モーダ側	ストローク 1150~2050 (100mmピッチ)	ケーブル長*1 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	---------------------------------	----------------------------------	----------------------------------	--

TSX ポジション*2 TS-X	220 ドライバ: 電源電圧:モータ容量*3 220:200V/400~600W	R 回生装置 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*4	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	20 ドライバ:モータ容量*3 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RG1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(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
RDV-X ロボットドライバ	2 電源電圧 2:AC200V	20 ドライバ:モータ容量*3 20:400W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)		

※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.684~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.596をご参照ください。
※3. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※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。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度*2	1000 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 50 kg 垂直使用時 10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1150 mm~2050 mm(100mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+485 mm 垂直使用時 ストローク+515 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	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*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1850mm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)			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	
リフト	10kg	4000	2687	3327	10kg	3436	2605	4000	2kg	1200
	30kg	3045	872	929	30kg	1169	790	3045	5kg	3000
	50kg	2602	509	714	50kg	666	427	2602	10kg	2579

※ 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。

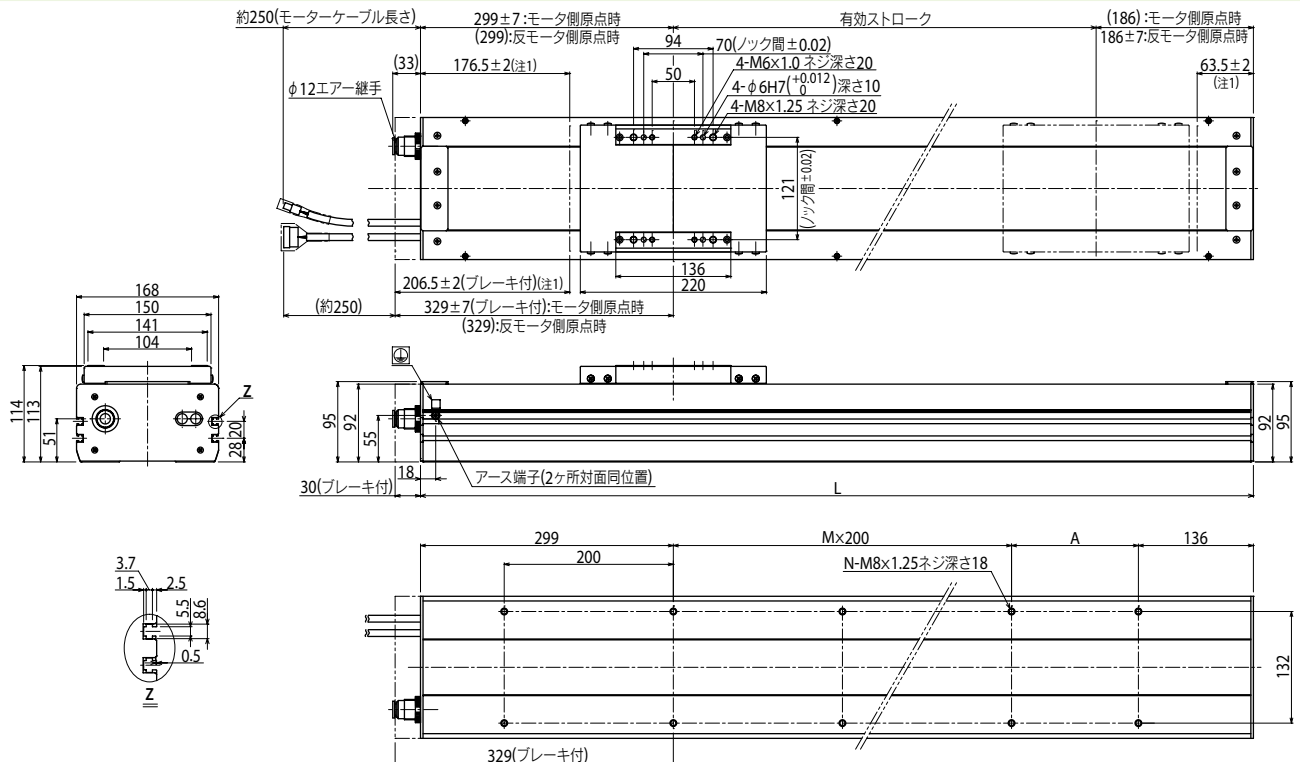
■ 静的許容モーメント

	(単位:N・m)		
	MY	MP	MR
	1032	1034	908

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1 (水平) RDV-X220-RBR2 (垂直)	パルス列

C17L



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
本体質量(kg)*3	39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度*4	リード50	1000				900		800		
(mm/sec) 速度設定		-				90%		80%		

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1.5kg重くなります。
注4. ストロークが1850mm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。

C20

● 原点反モータ側選択可能



■ 注文型式

C20	ロボット本体	リード指定 ^{※1} 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 変更 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 200~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX ボジショナ ^{※3} TS-X	220 ドライバ: 電源電圧/モータ容量 ^{※4} 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 ^{※5}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
	SR1-X	20	コントローラ	ドライバ:モータ容量 ^{※4} 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	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)				
	RDV-X	2	20	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 ^{※4} 20:400W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)					

※1. リード10mmはブレーキ付き仕様(垂直仕様)のみで選択できます。
 ※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.684~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.596をご参照ください。
 ※4. ボジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 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 120 kg 垂直使用時 25 kg
定格推力	510 N 1020 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+441 mm 垂直使用時 ストローク+471 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H117 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) 相当 ^{※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)	A				B				C					
	リフト	50kg	2602	869	1145	リフト	50kg	1144	798	2602	リフト	15kg	2711	2711
	ド	80kg	2193	528	720	ド	80kg	717	456	2193	ド	20kg	2045	2045
20	120kg	1841	339	505	20	120kg	466	267	1841	20	25kg	1647	1647	
壁面取付使用時 (単位:mm)	A				B				C					
	リフト	50kg	1144	798	2602	リフト	50kg	1144	798	2602	リフト	15kg	2711	2711
	ド	80kg	717	456	2193	ド	80kg	717	456	2193	ド	20kg	2045	2045
20	120kg	466	267	1841	20	120kg	466	267	1841	20	25kg	1647	1647	
垂直使用時 (単位:mm)	A				B				C					
	リフト	15kg	2711	2711	リフト	15kg	2711	2711	リフト	15kg	2711	2711		
	ド	20kg	2045	2045	ド	20kg	2045	2045	ド	20kg	2045	2045		
10	45kg	939	939	10	45kg	939	939	10	45kg	939	939			

※ 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

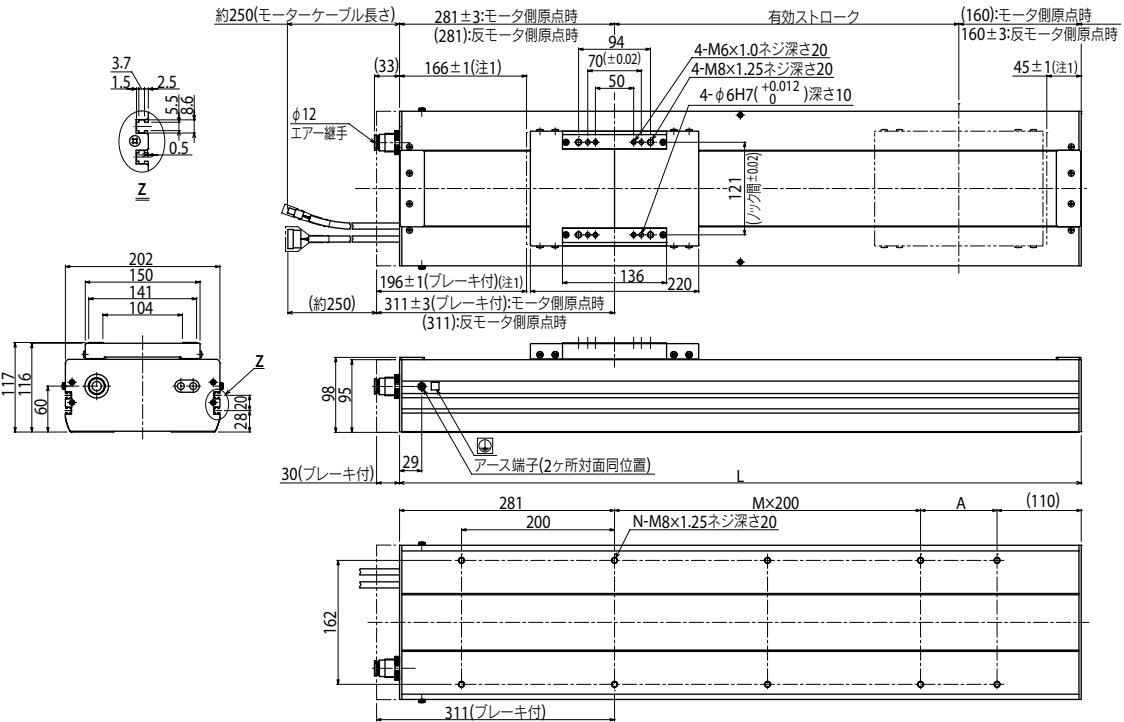
MY			MP			MR		
1101			1103			968		

■ 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
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X220*	
RDV-X220-RBR1(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	

※以下の場合は回生装置が必要
 ・垂直で使用する場合

C20



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	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	
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}	25.0	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	38.0	39.0	40.0	41.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0	
最高速度 ^{※4}	1000																800	800	700	700	600	600	500
リード20	500																400	400	350	350	300	300	250
リード10	-																80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%
速度設定	-																80%	80%	70%	70%	60%	60%	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。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より2.0kg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 ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

SXYxC 2軸

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト



注文型式

SXYxC - D [] [] [] [] [] **RCX320-2** [] [] [] [] []

ロボット本体	ケーブル D:ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸ストローク 15~105cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アンプ バッテリー
--------	-------------------	-----------------	---------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	C14H	C14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1000 mm/sec	1000 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 ^{※5}	
吸引量エア	60 Nℓ /min ^{※6}	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850 mm以上のとき、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パラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※5. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引フロア使用時。
 ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

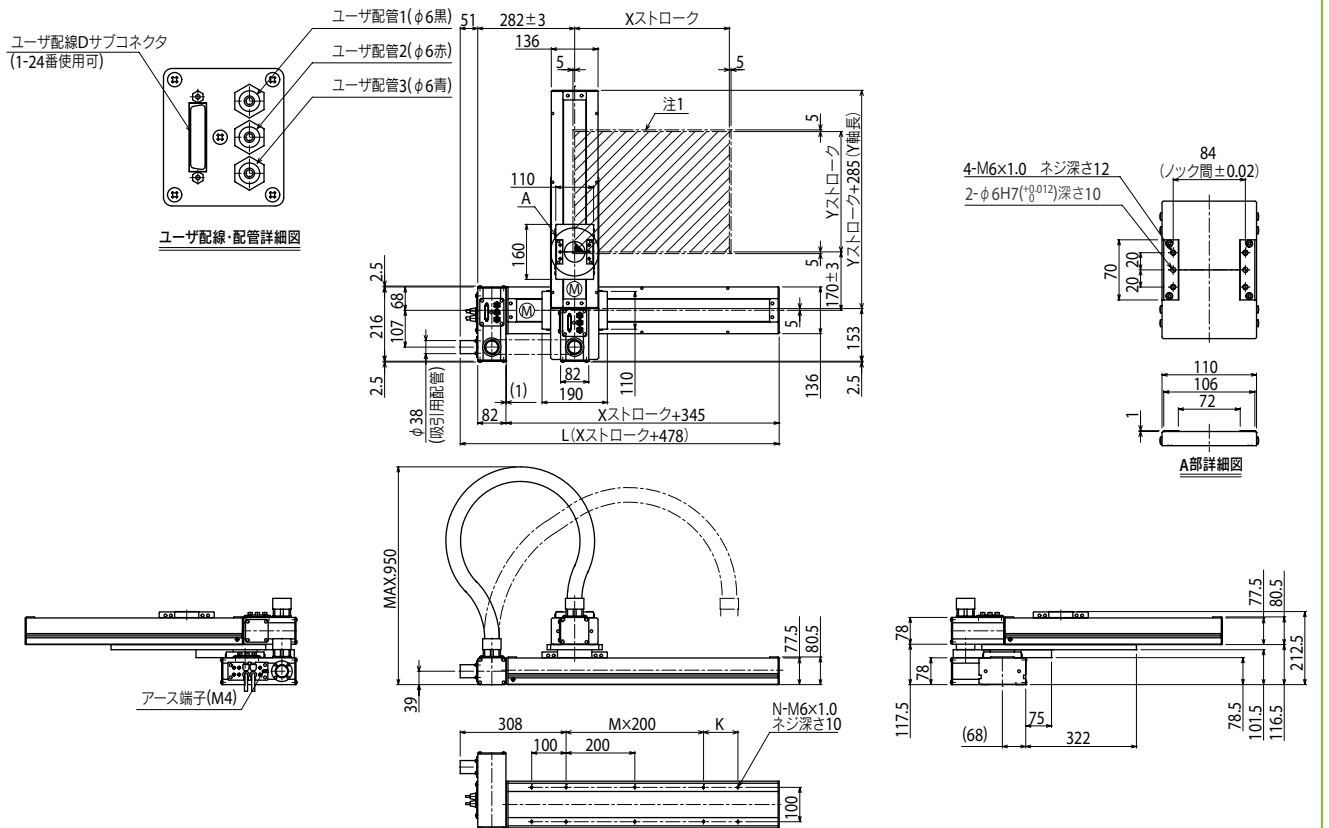
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

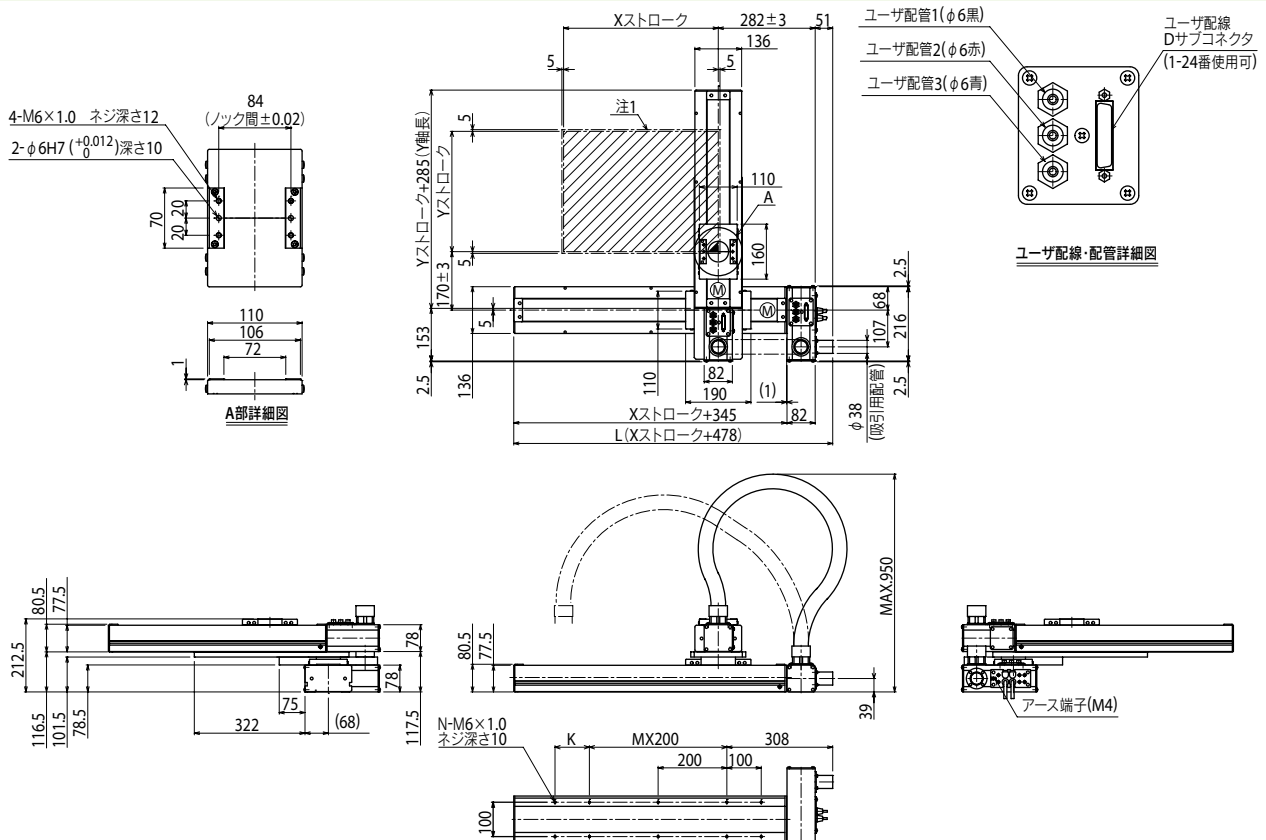
SXYxC 2軸 T1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550		
	速度設定			-			80%	65%	55%		

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 2軸 T3

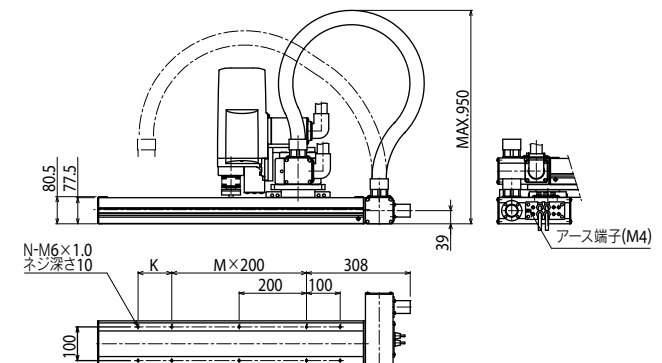
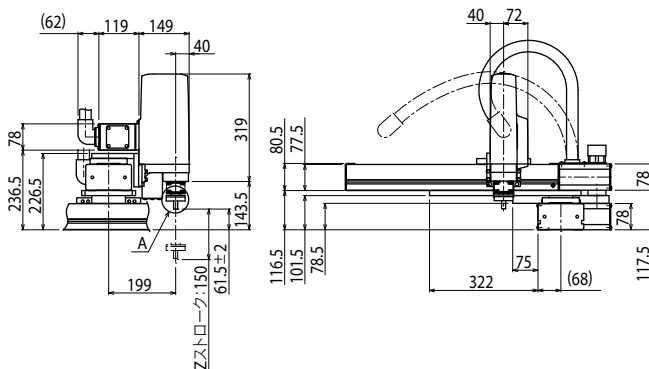
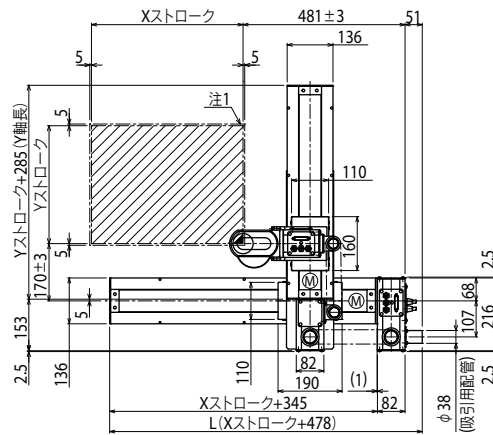
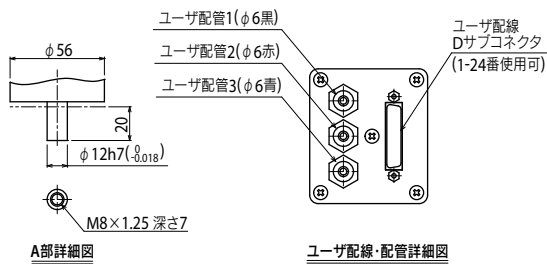


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸					1000				
速度設定	—					80% 65% 55%				

注1. 原点復帰時の移動範囲及びみかストツパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 3軸/ZSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2} X軸	1000			800		650	550			
速度設定	-			80%		65%	55%			

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、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パラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 4軸/ZRSC



- クリーンタイプ
- ケーブルダクト
- シャフト上下タイプZR軸一体型

注文型式

SXYxC - D - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブルD: ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸 15~106cm	Y軸 15~65cm	ZR軸 ZRSC12 ZRSC6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (ORC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン パ ッ テ リ
--------	-------------------	-----------------	----------------	---------------	------------------------	----	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸:ZRSC12	Z軸:ZRSC6	R軸
軸構成 ^{※1}	C14H	C14	—	—	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	—	60 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12		ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020°/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm		360°
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m				
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 ^{※5}				
吸引量エア	90 Nℓ/min ^{※6}				

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850 mm以上るとき、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パラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※5. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。
- ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

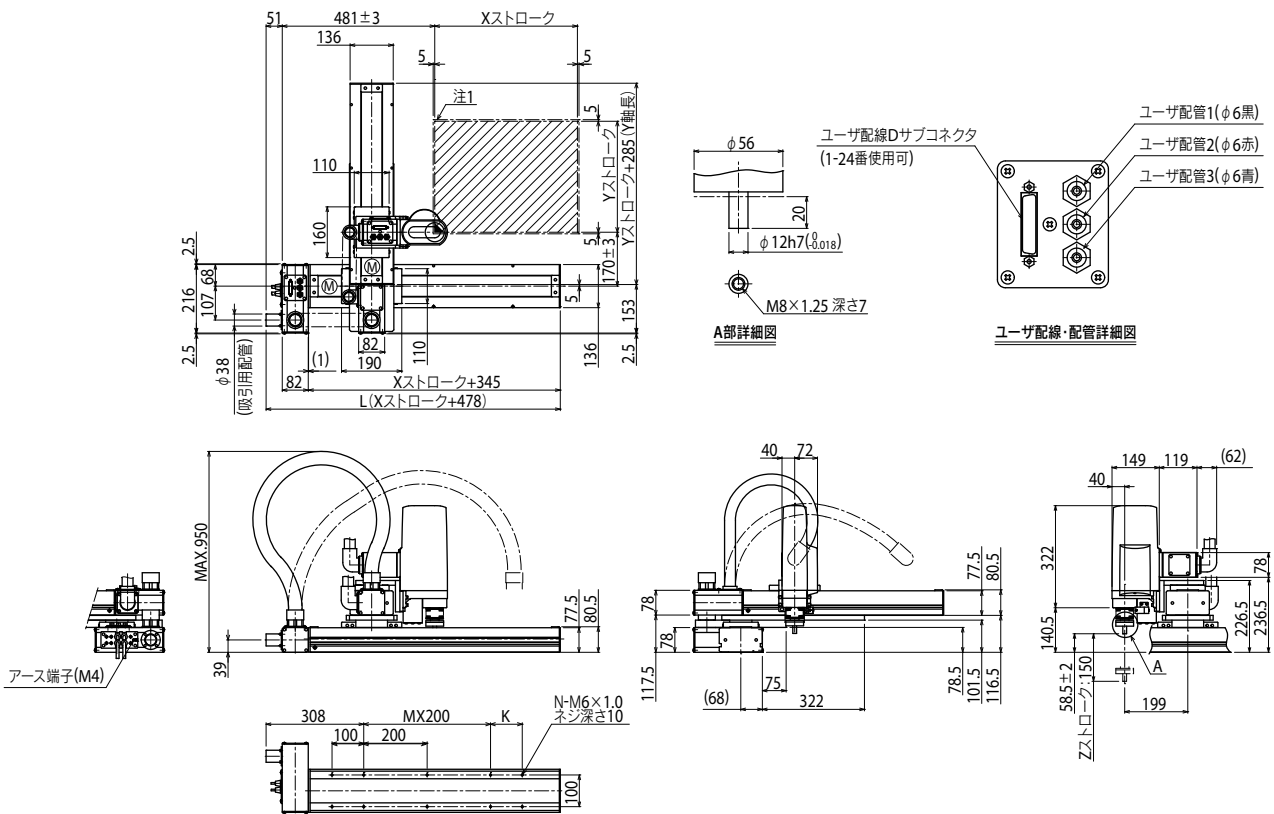
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650	4	

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

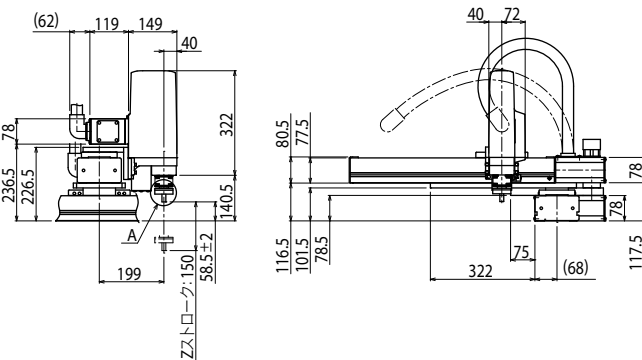
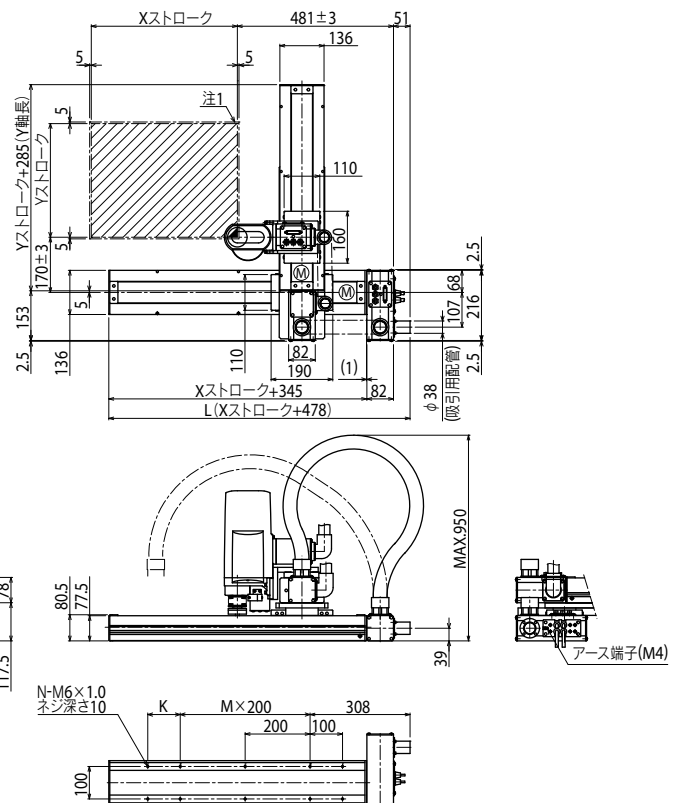
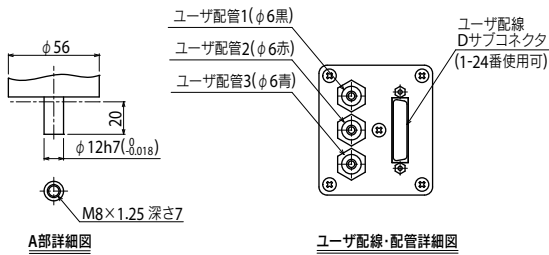
SXYxC 4軸/ZRSC (T1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150										
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸		1000			800	650	550			
	速度設定		—			80%	65%	55%			

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、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パラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 4軸/ZRSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550	
速度設定				-			80%	65%	55%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、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パラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

YK180XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

●アーム長 180mm ●最大可搬質量 1kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK180XC - 100 - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 Z軸ストローク 100:100mm

ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
動作範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカリミット(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)*4	6.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 *2. 上下移動25 mm, 水平移動100 mmの往復動作時。
 *3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 *4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

YK180XC

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能)

4-φ7 取付M6ボルト, 4本使用

R30内側領域をまったく動作を行うとZ軸フランジがベースに当たりますので動作させないでください。

右手系動作範囲 左手系動作範囲

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸フランジがベースに当たりますので動作させないでください。

ユーザ配管1(ハーフ継手φ3) ユーザ配管2(ハーフ継手φ3)

44 109 71 500 (アーム 旋回時510) 335 183 110 223 105±7 489 484 57 67 120° 140° R30 R180 R109 120° 140° R180 R109 67 57

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能) カバー内吸引用配管(隔壁ユニオンφ8) X,Y,R軸関節部吸引用配管(隔壁ユニオンφ6) ユーザ配管2(隔壁ユニオンφ3) ユーザ配管1(隔壁ユニオンφ3) M3アース端子

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

X軸原点はベース正面から0°±5°

X,Y軸原点位置 原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください

詳細A

12ユーザツール取付範囲 φ55 埋込 φ30h7-0.021

105±7 Z軸原点位置 Z軸ストローク5mm上昇 Z軸フランジ

4-M3×0.5 深さ6 ユーザツール取付タップ 16 24 φ10H7+0.015 深さ2 4-M3×0.5 深さ6

詳細B

R27 (ケーブル最小曲半径) ケーブルは可動させないでください。

ユーザツール取付フランジセンターラインはR軸原点に対して±5°以内のずれがあります。

YK220XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

●アーム長 220mm ●最大可搬質量 1kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■注文型式

YK220XC - 100

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

■基本仕様

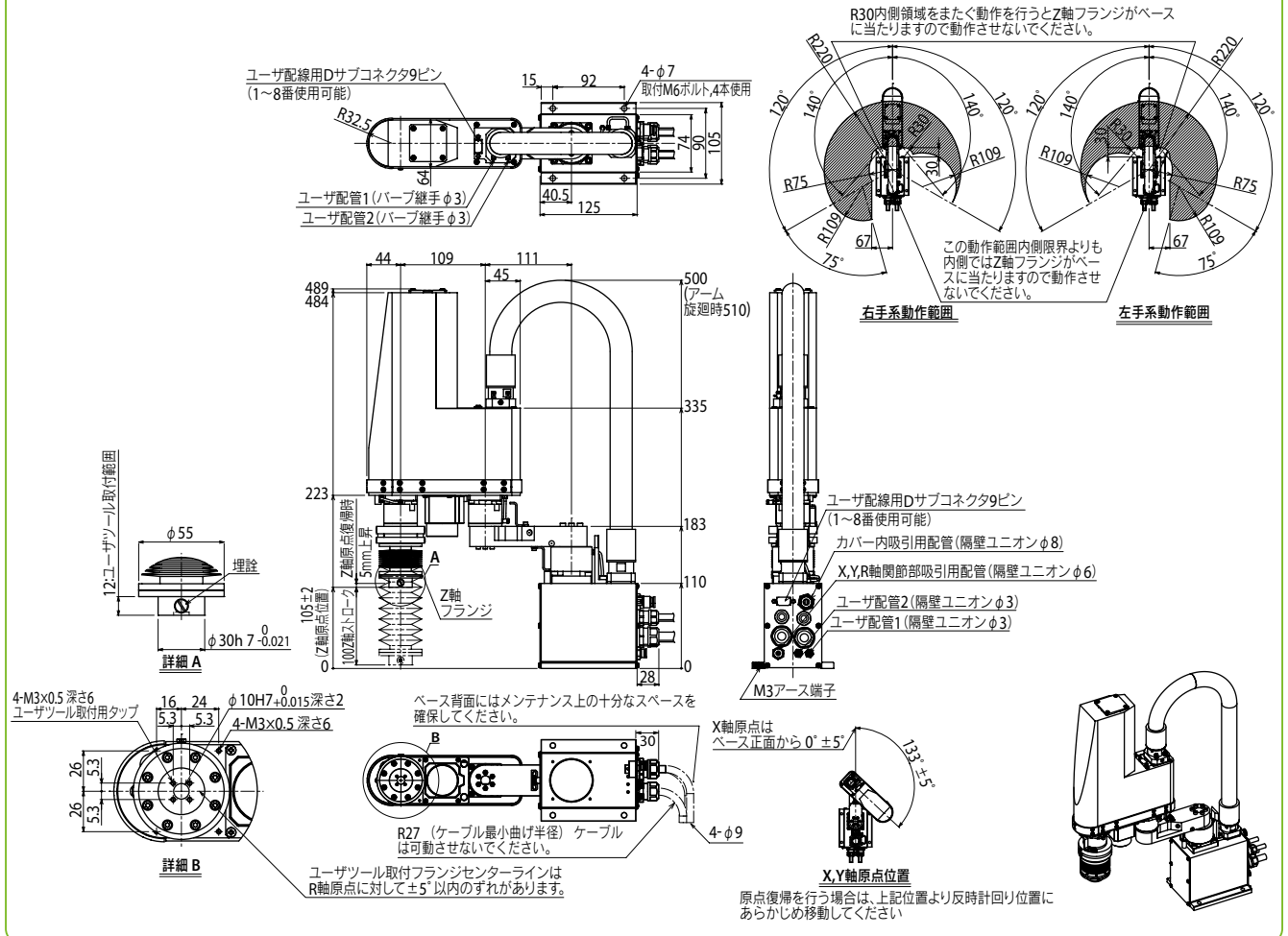
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)*4	1.5 kg (3.5 m)		2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)	
ロボットケーブル質量	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です。
 ※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往復、粗直位置決め時。
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

YK220XC



LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
単軸
直交
スカラ

YK250XGC

クリーンタイプ: 小型



- アーム長 250mm
- 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK250XGC-150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ンパ ッテ リ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	100 mm	150 mm	150 mm	—
アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	21.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD *4			
吸引量エアー	30 N ℓ /min *5			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- *3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- *4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- *5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- * 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- * 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK250XGC

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください

ユーザ配管1(φ4黒)
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください

ユーザ配管2(φ4赤)

ユーザ配管3(φ4青)
 ユーザ配管4(φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)
 配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けないでください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸ジャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
 ・X軸メカストップ位置: 131°
 ・Y軸メカストップ位置: 136°

ユーザ配管1(φ4黒)
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2(φ4赤)

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管3(φ4青)
 ユーザ配管4(φ4白)

M4アース端子

φ70
 φ38
 ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018
 Z軸先端形状

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6
 ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

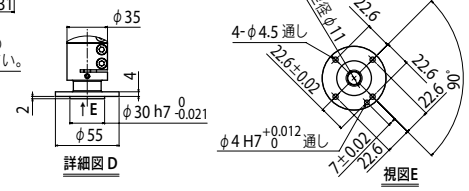
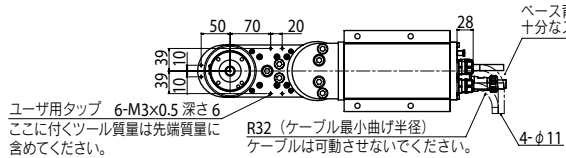
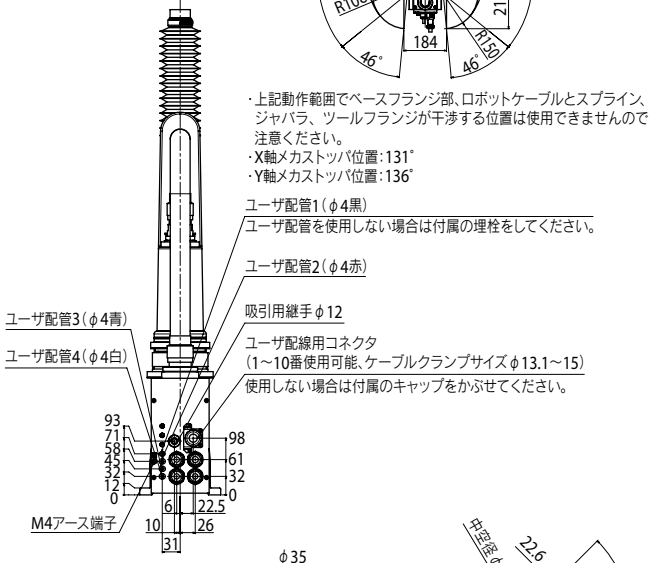
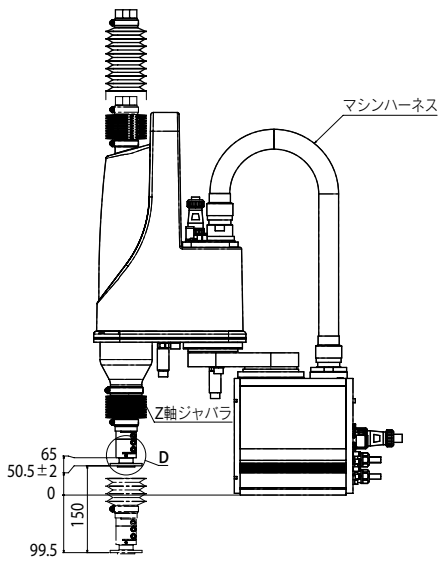
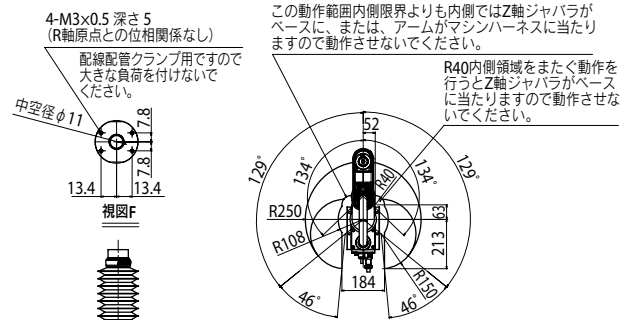
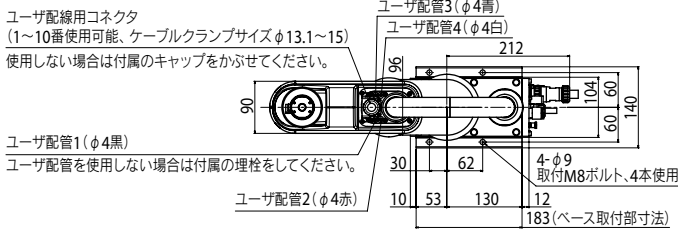
R32 (ケーブル最小曲半径)
 ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

断面図 A-A

2面幅15
 中空径φ11

YK250XGC ツールフランジ取付仕様



YK350XGC

クリーンタイプ: 小型

- アーム長 350mm
- 最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK350XGC-150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	中通しシャフト S: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプンバッテリー
--------	----------------------	-----------------------------	------------------	---	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長 200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	22 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD*4			
吸引量エア	30 N ℓ / min*5			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- *3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- *4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- *5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

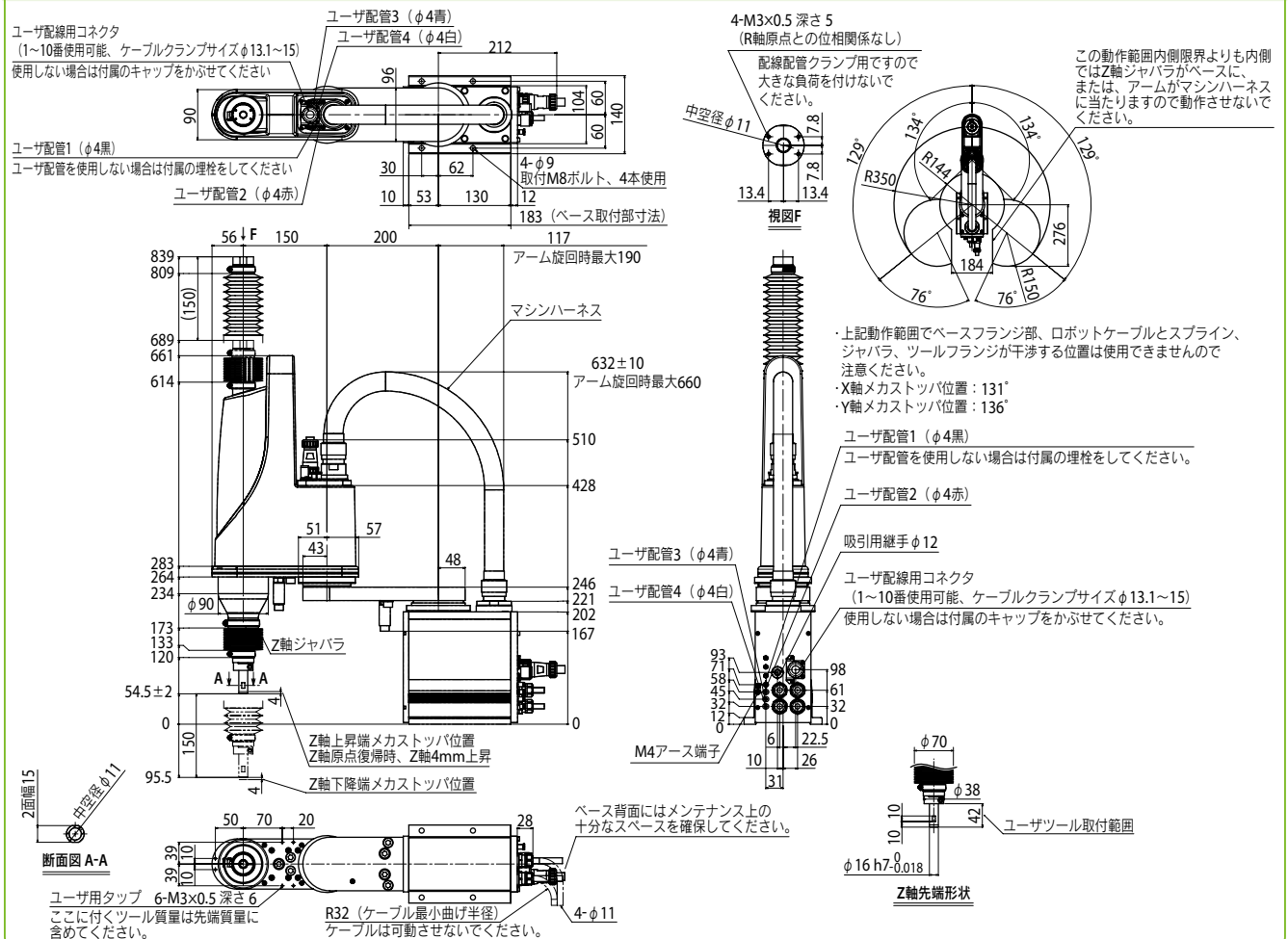
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

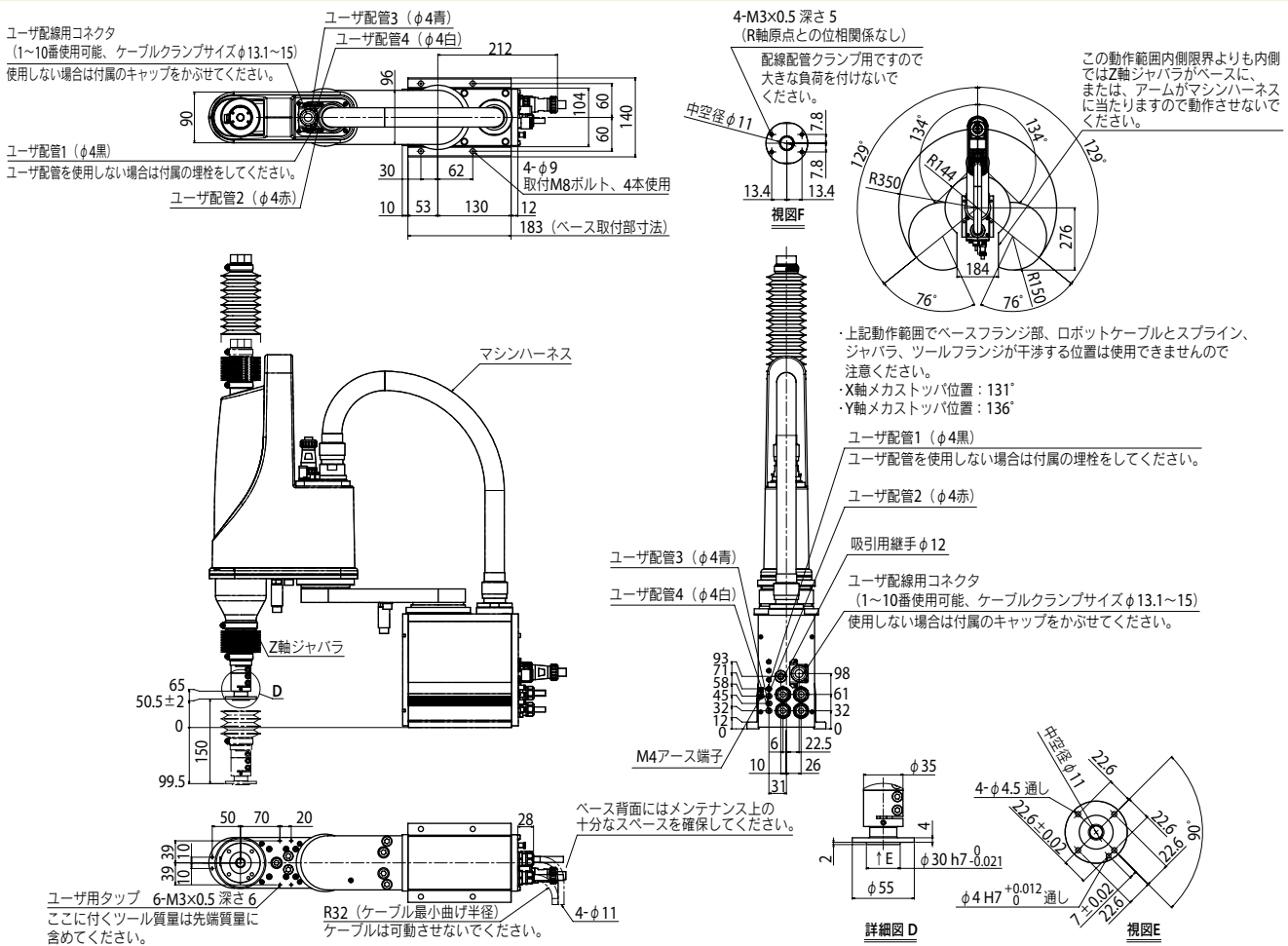
- * 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- * 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK350XGC



YK350XGC ツールフランジ取付仕様



YK400XGC

クリーンタイプ: 小型



● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK400XGC-150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ンパ ッテ リ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD *4			
吸引量エア	30 N ℓ /min *5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
 ※3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 ※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
 ※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

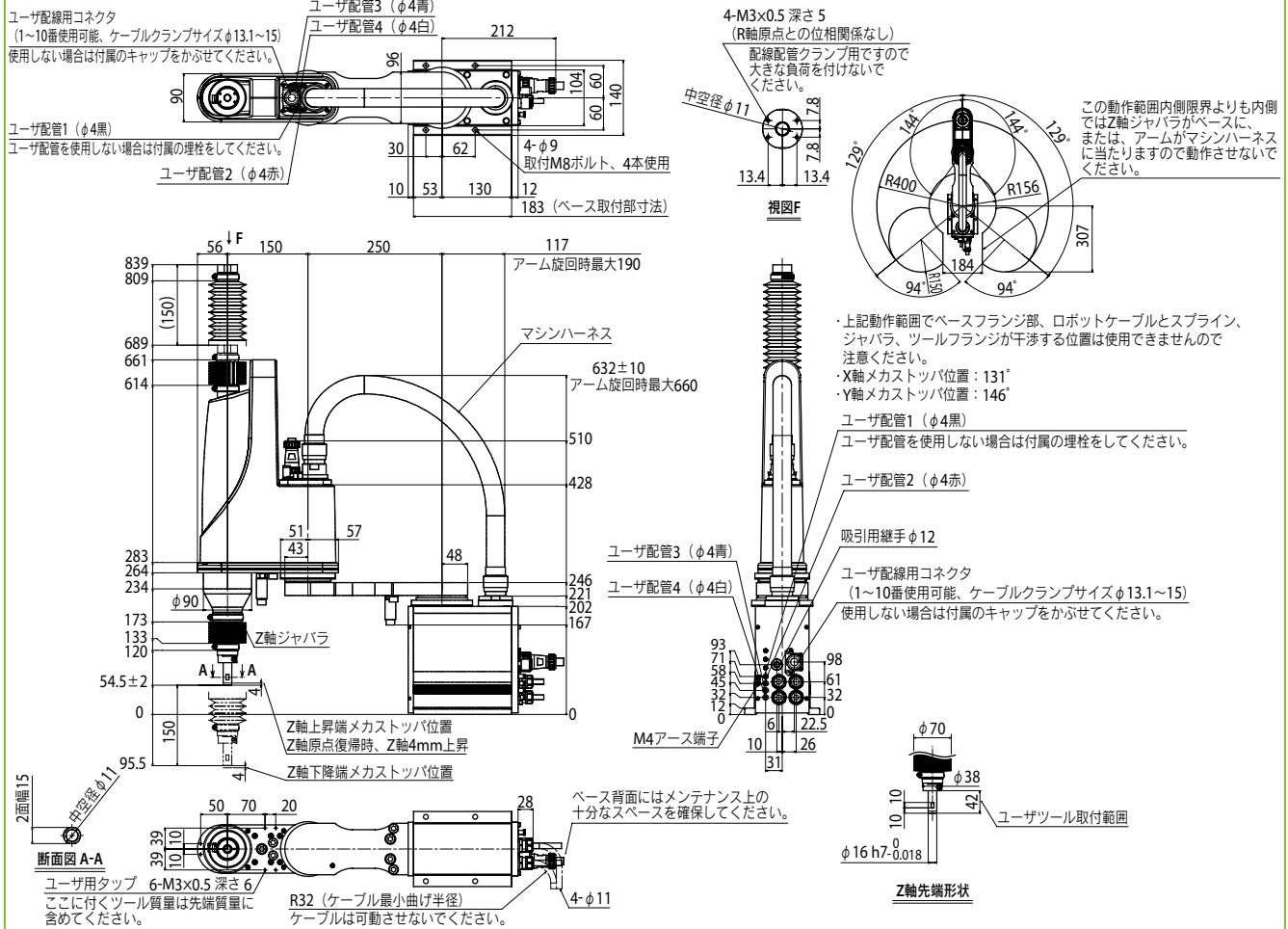
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行います。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XGC



ユニコンパクタケーブル	LCMR200
単軸ロボット	GX
ユニコンパクタケーブル	LCM100
スカラロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonty
ユニコンパクタケーブル	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XX-X
ヒック&チェインス	YP-X
クリーン	LEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION
単軸	単軸
直交	直交
スカラ	スカラ

YK400XGC ツールフランジ取付仕様

ユーザ配線用コネクタ

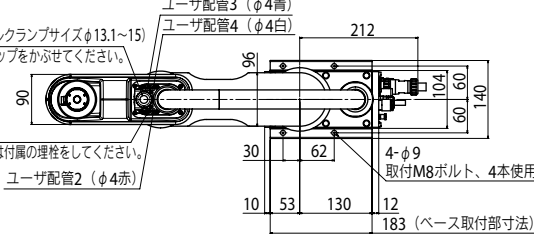
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)

使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)

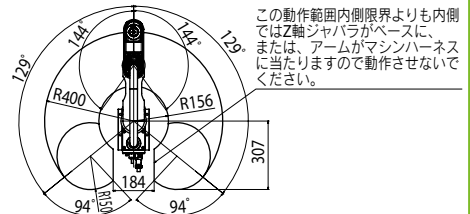
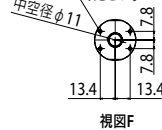
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)



4-M3×0.5 深さ 5
(R軸原点との位相関係なし)

配線配管クランプ用ですので
大きな負荷を付けないで
ください。



- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置：131°
- ・Y軸メカストップ位置：146°

ユーザ配管1 (φ4黒)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

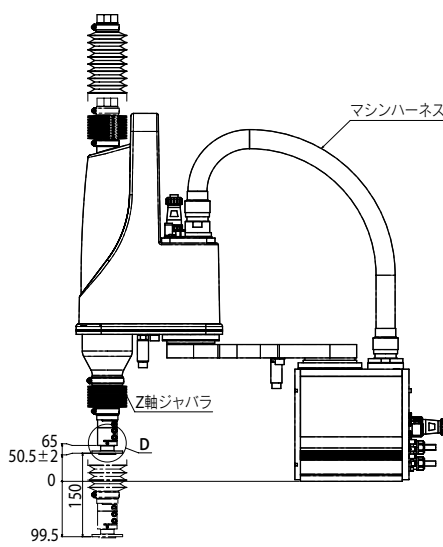
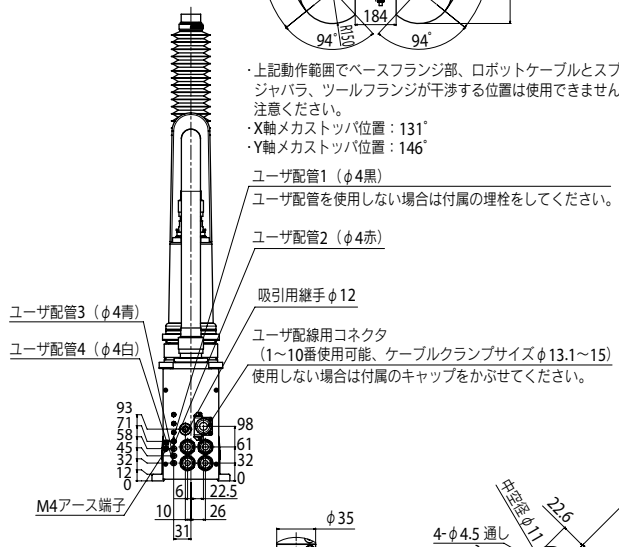
ユーザ配管2 (φ4赤)

吸引用継手 φ12

ユーザ配線用コネクタ

(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)

使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。



ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

YK400XEC-4

クリーンタイプ: 小型

● ハイコストパフォーマンスモデル



● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK400XEC - 4 - 150

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アプソバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------------	---	-----------------	-------------------	------	---------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲	±132°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		18 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		55 Nℓ / min *4			

*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
*4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

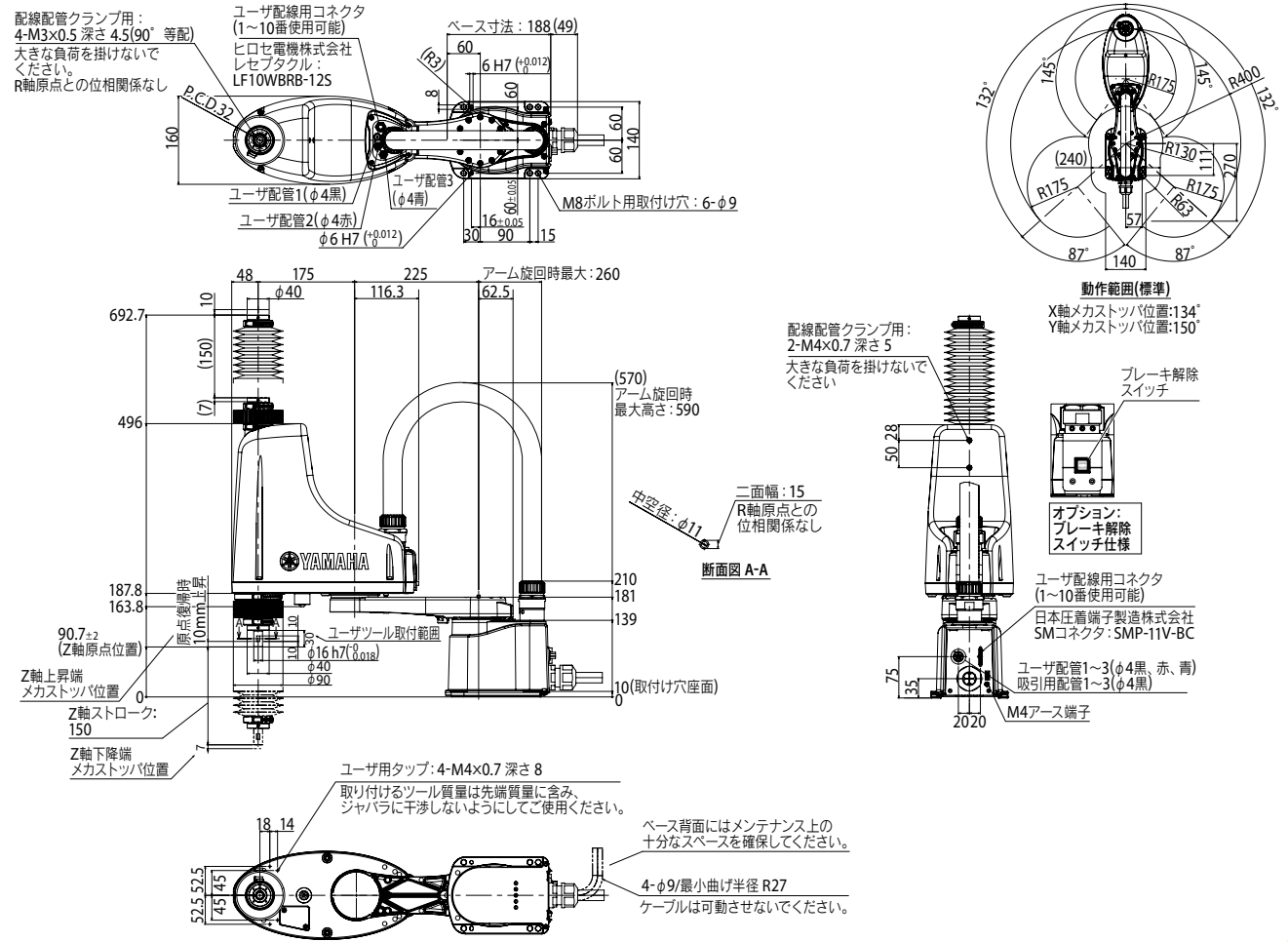
*Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中
通しすることができます。詳細はマニュアル(設置マニ
ュアル)をご参照ください。

*可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制
限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

*精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具
(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル
(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトより
ダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XEC-4



YK500XGLC

クリーンタイプ: 中型

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK500XGLC - 150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ ンバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	25 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD*4			
吸引量エアー	30 Nℓ / min*5			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- ※3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- ※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XGLC

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管(φ4黒)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2(φ4赤)

ユーザ配管3(φ4青)

ユーザ配管4(φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けてください。

中空径φ11

4-φ9 取付M8ボルト、4本使用

183(ベース取付部寸法)

852
822
702
674
627

56↑F

250

250

117

アーム回転時最大160

マシンハーネス

675±10
アーム回転時最大730

523
441

51
43
57
48

256
221
202
167

φ90

Z軸ジャバラ

67.5±2

Z軸上昇メカストッパ位置
Z軸原点復帰時、Z軸4mm上昇
Z軸下降メカストッパ位置

82.5

2面幅15
中空径φ11

断面図 A-A

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

・X軸メカストッパ位置: 131°

・Y軸メカストッパ位置: 146°

ユーザ配管1(φ4黒)

ユーザ配管2(φ4赤)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

93
71
49
32
12
0

98
61
32
0

M4アース端子

10
26
31

φ70

φ38

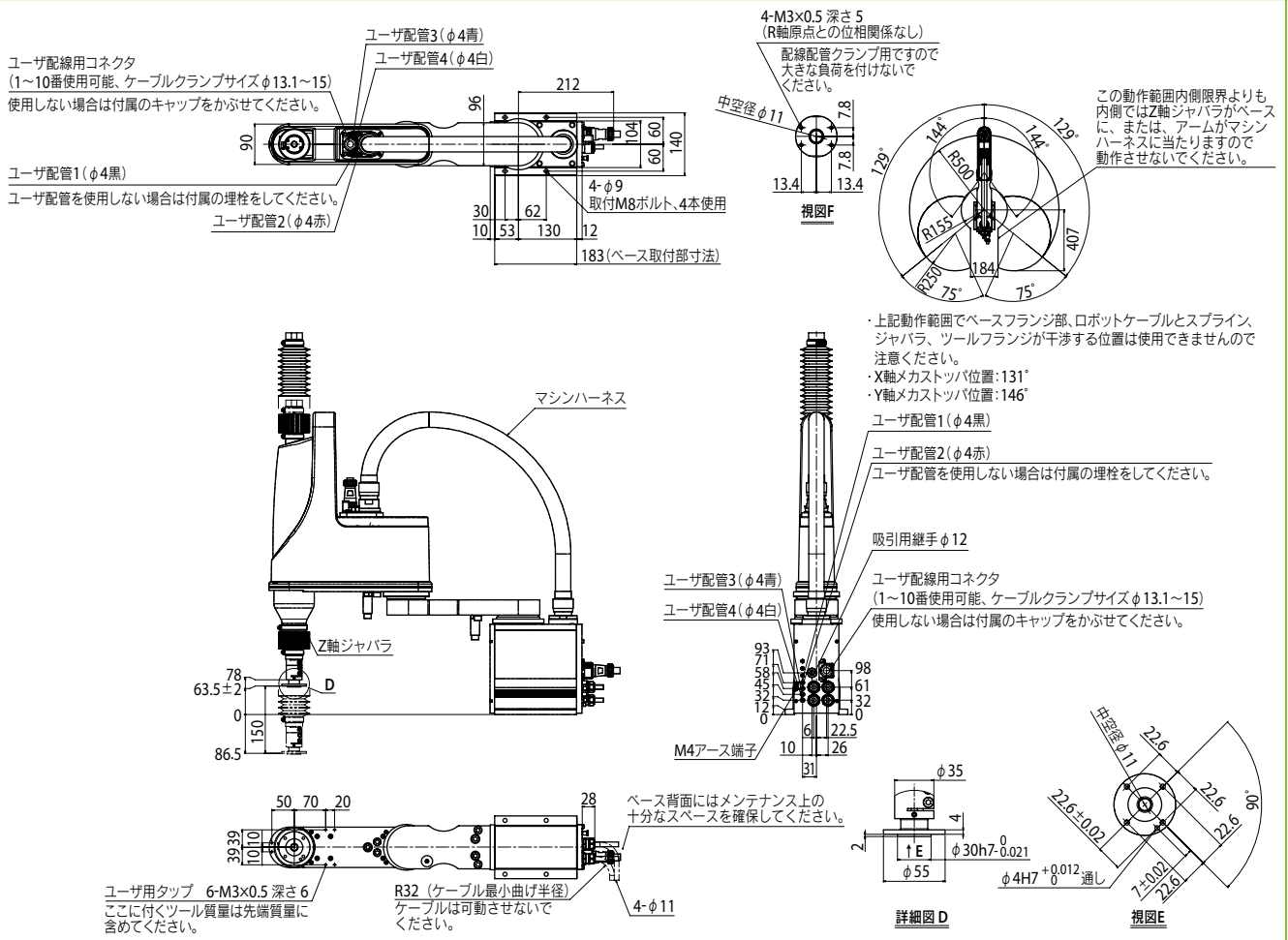
ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- 単軸
- 直交
- スカラ

YK500XGLC ツールフランジ取付仕様



YK500XC

クリーンタイプ: 中型

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg



注文型式

YK500XC			RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
アーム長	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
回転範囲	±120°	±142°	—	±180°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	4.9 m/sec		1.7 m/sec	876° / sec
最大可搬質量	10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.53 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.12 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	31 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3			
吸引量エア	60 Nℓ / min*4			

- *1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- *2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- *3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブローア使用时。
- *4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

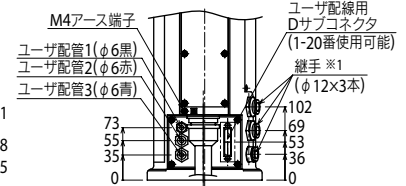
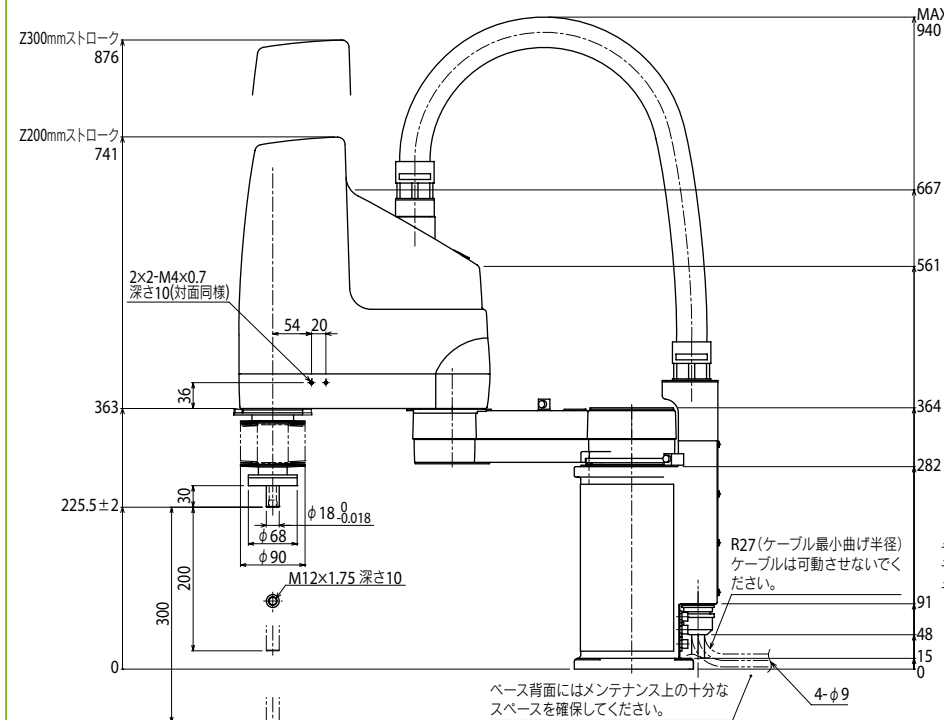
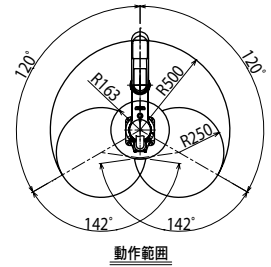
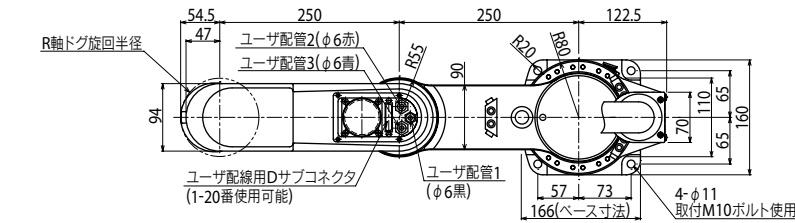
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XC



*1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

YK510XEC-10

クリーンタイプ: 中型

● ハイコストパフォーマンスモデル



● アーム長 510mm ● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK510XEC - 10 - 200

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アンプバッテリー
			無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4			

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様) 9kg (ツールフランジありの場合)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.3 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配線 (外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m		
本体質量		27 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア		60 Nℓ / min *4			

- *1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- *3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- *4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

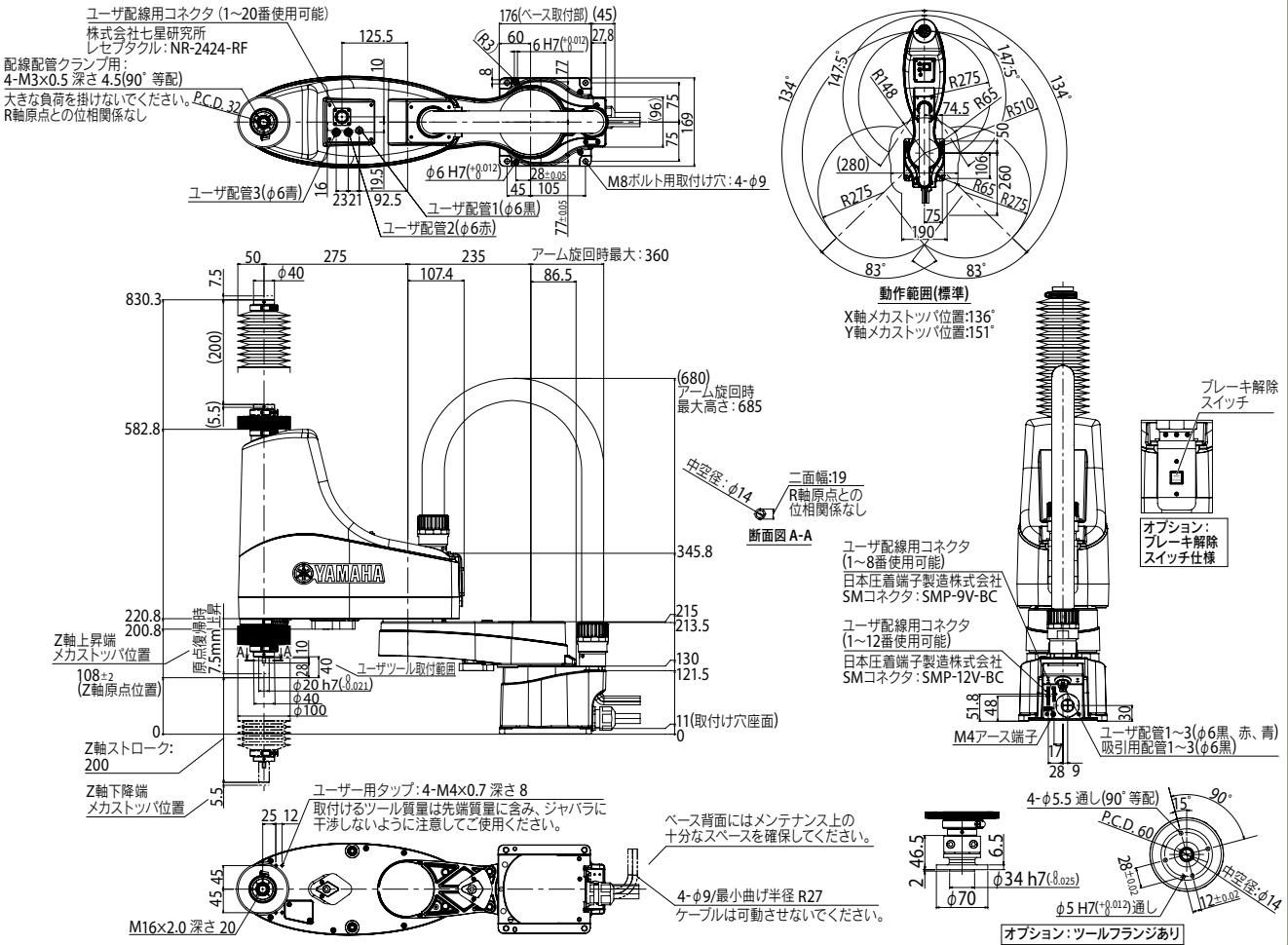
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線管を通すことができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK510 XEC-10



YK600XGLC

クリーンタイプ: 中型

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

注文型式

YK600XGLC - 150 **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	—	—	—	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	26 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD*4			
吸引量エアー	30 Nℓ / min*5			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- ※3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- ※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGLC

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)

ユーザ配管3 (φ4青)
ユーザ配管4 (φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けてください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側では、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

アーム回転時最大170

アーム回転時最大740

マシンハーネス

Z軸ジャバラ

Z軸上昇端メカストッパ位置
Z軸原点復帰時、Z軸4mm上昇
Z軸下降端メカストッパ位置

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管2 (φ4赤)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザツール取付範囲

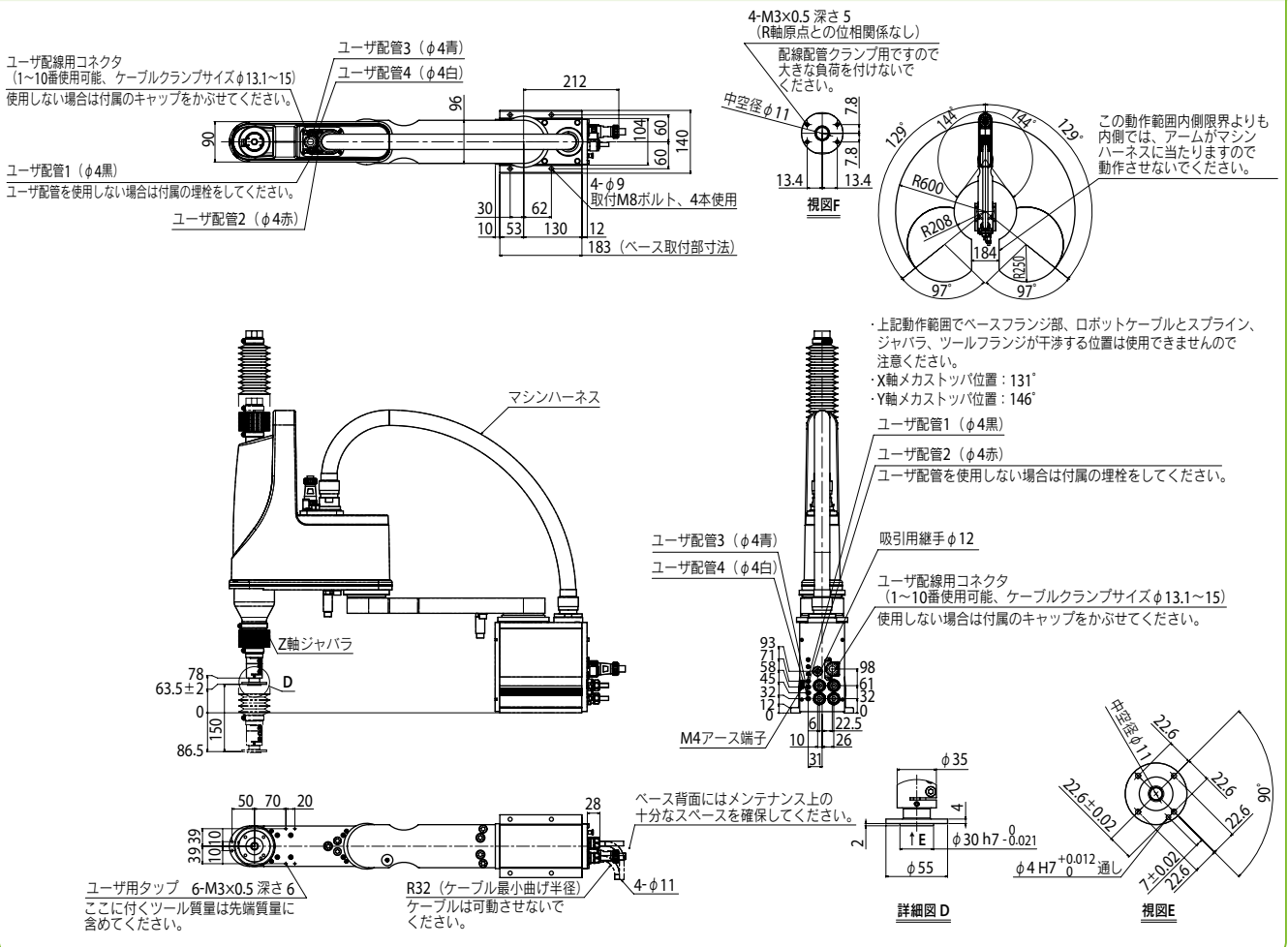
Z軸先端形状

適用コントローラ **RCX340 ▶ 632**

LCMR200
GX
LCM100
YK-X
Robonity
PHASER
FLIP-X
TRANSERO
XX-X
YP-X
クリーン
CONTROLLER INFORMATION
単軸
両交
スクラ

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- 単軸
- 直交
- スカラー

YK600XGLC ツールフランジ取付仕様



YK600XC

クリーンタイプ: 中型



- アーム長 600mm
- 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK600XC - [] - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
--------	-----------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	200 mm	300 mm
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		5.6 m/sec		1.7 m/sec	876° /sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※2}		0.12 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		33 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}			
吸引量エア		60 Nℓ / min ^{※4}			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※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。

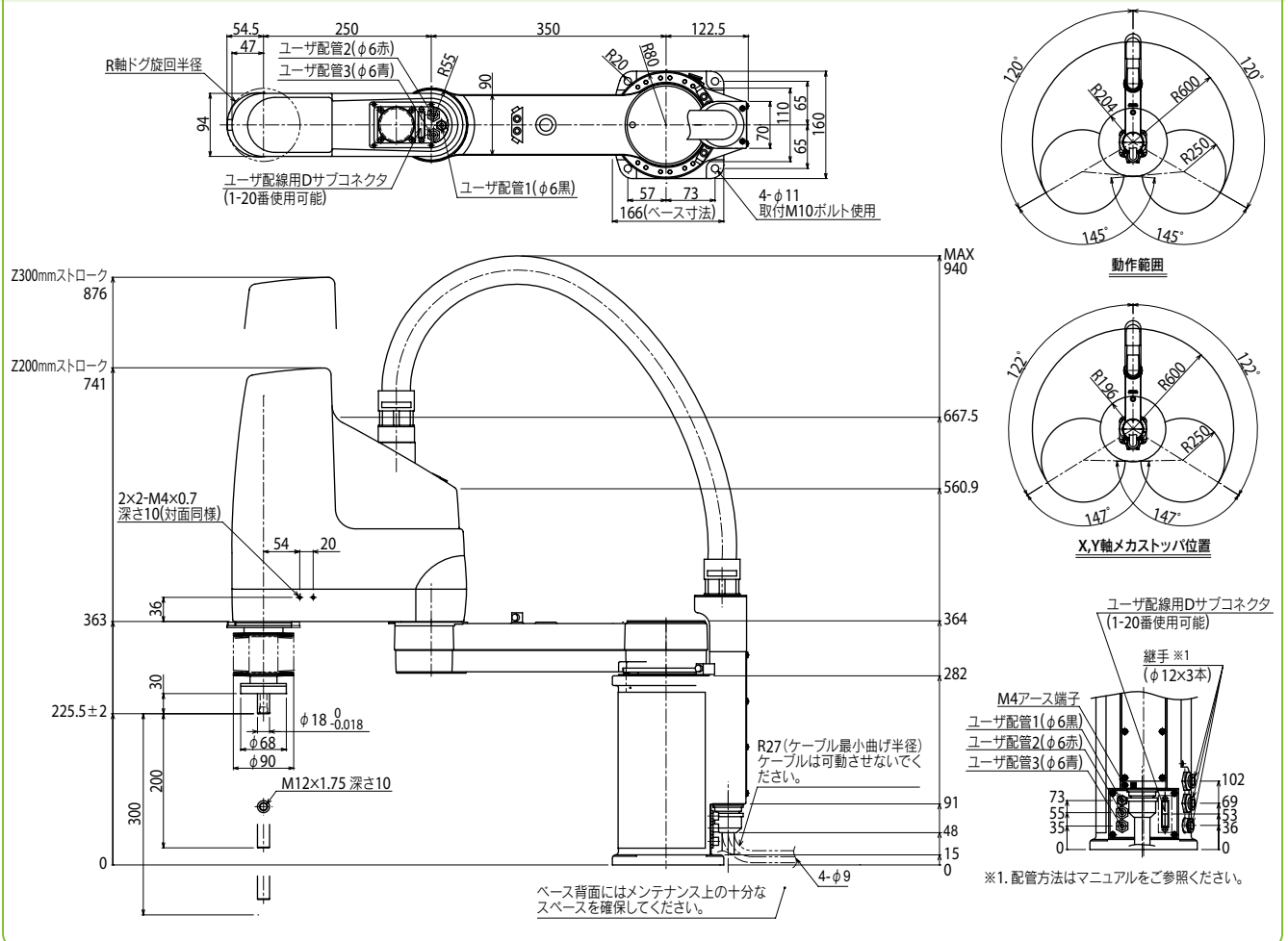
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XC



YK610XEC-10

クリーンタイプ: 中型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 610mm ●最大可搬質量 10kg



注文型式

YK610XEC-10-200

ロボット本体 最大可搬質量 Z軸ストローク

ツールフランジ
無記入: なし
F: あり

ブレーキ解除スイッチ
無記入: なし
BS: あり

ケーブル長
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御種別

安全規格

オプションA-E (OPA~E)

アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	335 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		8.6 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様) 9kg (ツールフランジありの場合)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2				0.44 sec	
R軸許容慣性モーメント*3				0.3 kgm ²	
ユーザ配線				0.2 sq × 20 本	
ユーザ配管 (外径)				φ6 × 3 本	
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量				27 kg	
クリーン度				ISO CLASS 4 (ISO14644-1)	
吸引量エア				60 Nℓ / min *4	

- ※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

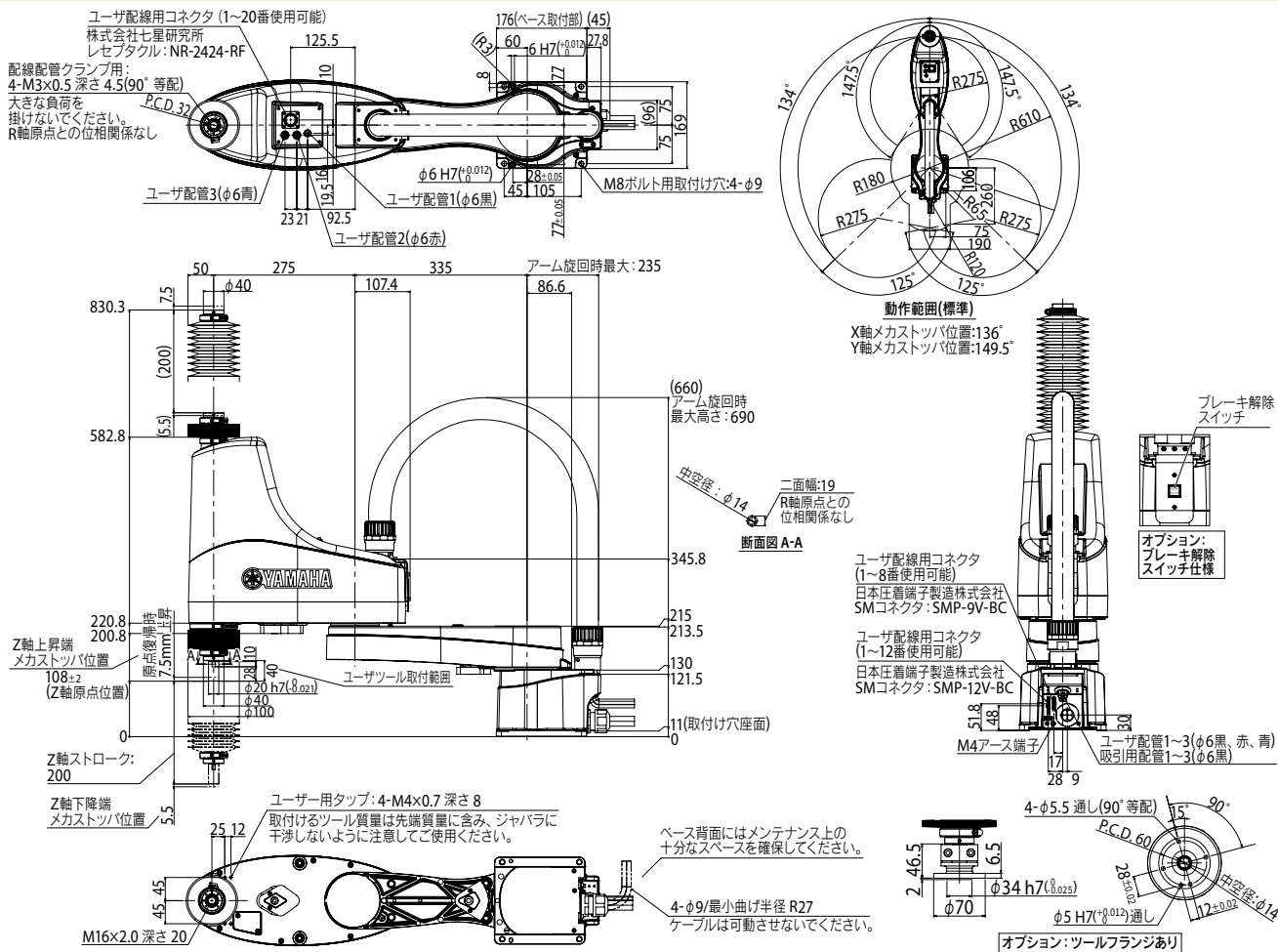
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK610 XEC-10



YK700XC

クリーンタイプ: 大型



- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK700XC			RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御機能	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		6.7 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※2}		0.32 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		57 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}			
吸引量エアー		60 Nℓ / min ^{※4}			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※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。

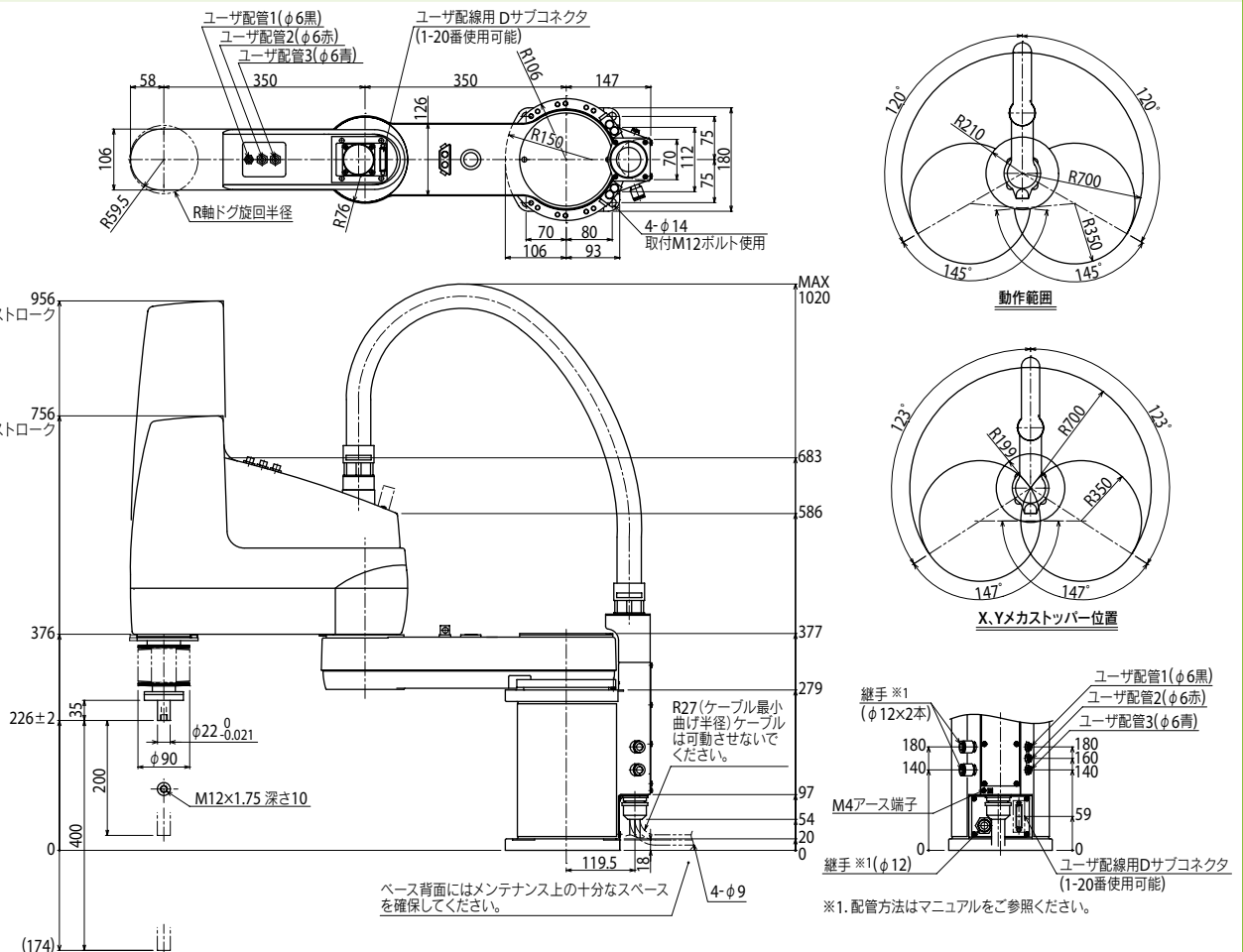
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XC



YK710XEC-10

クリーンタイプ: 大型

● ハイコストパフォーマンスモデル



● アーム長 710mm ● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK710XEC-10-200

ロボット本体 - 最大可搬質量 Z軸ストローク

ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ
無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり

ケーブル長
3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA~E (OPA~E)

アプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様)		9kg (ツールフランジありの場合)	
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*2		0.3 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m		
本体質量		28 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		60 Nℓ / min *4			

- *1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- *2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- *3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- *4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

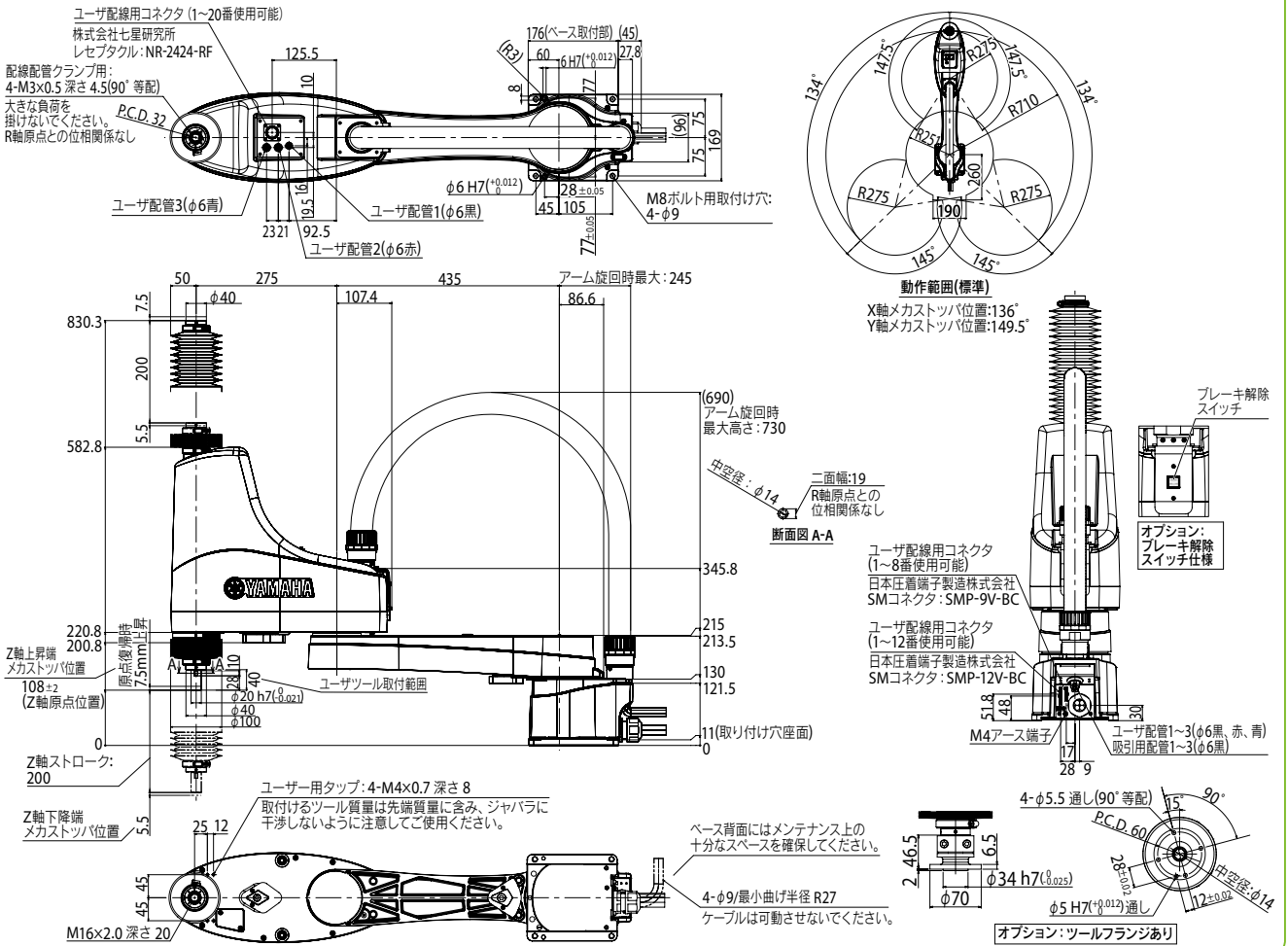
* Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を通すことができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK710 XEC-10



YK800XC

クリーンタイプ: 大型



- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

■ 注文型式

YK800XC

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-4							
			適用コントローラ / 制御精度	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
アーム長	800 mm			
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	7.3 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.32 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配線(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	58 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3			
吸引量エア	60 Nℓ / min*4			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※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。

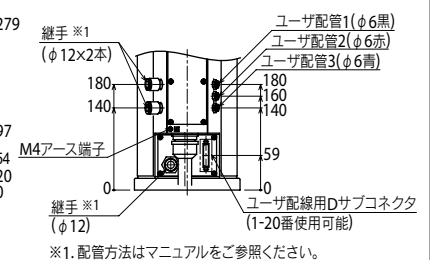
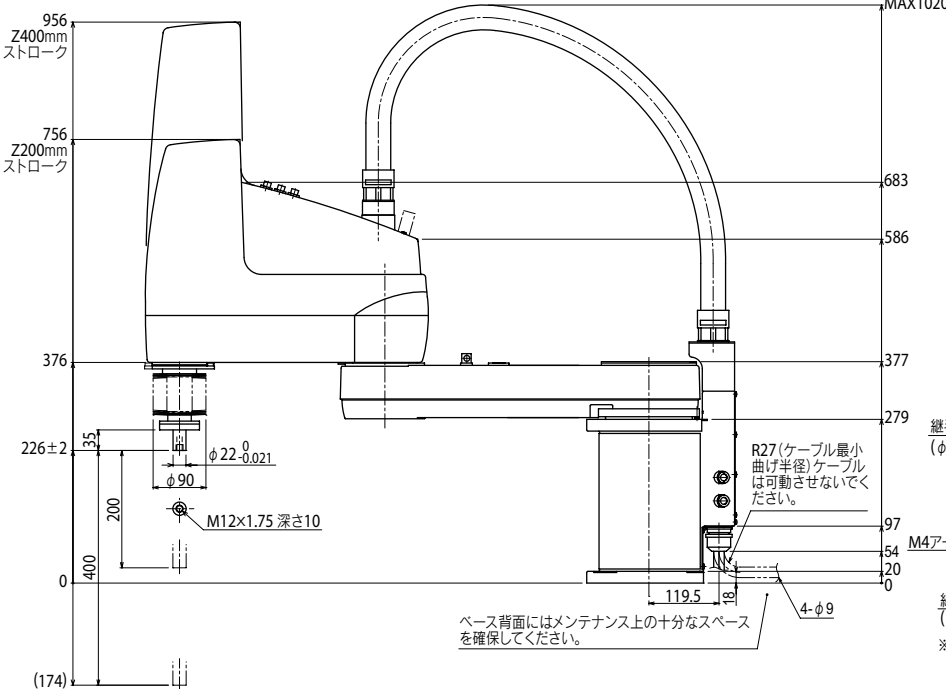
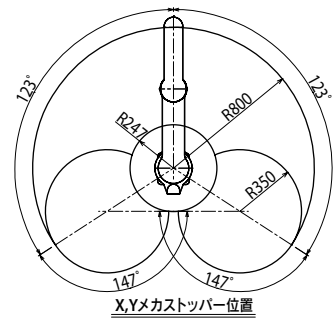
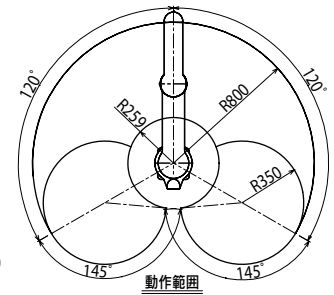
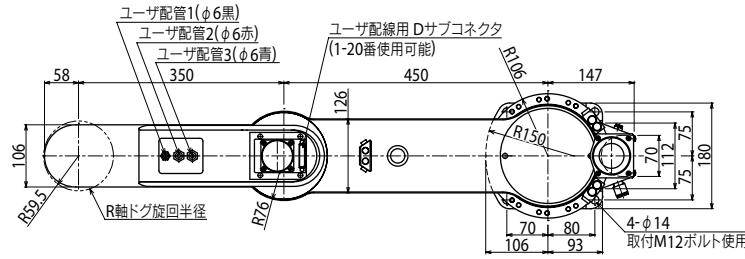
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK800XC



YK1000XC

クリーンタイプ:大型



- アーム長 1000mm
- 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK1000XC			RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	550 mm	450 mm	200 mm / 400 mm	—
アーム長	550 mm	450 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	8.0 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.60 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.32 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	59 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3			
吸引量エア	60 N ℓ / min*4			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※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。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XC

