

# 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：CLASS ISO3 (ISO14644-1)  
CLASS10 (FED-STD-209D)
- 最大可搬質量：20kg



P.464

### 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。

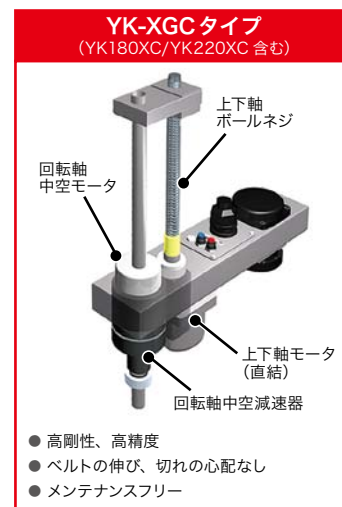
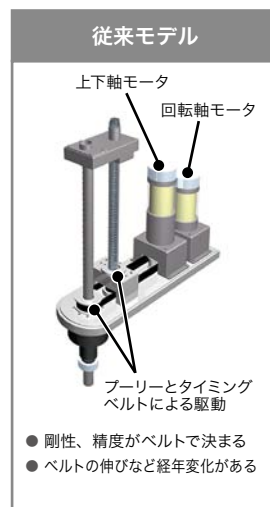
※ YK500XC～YK1000XCは除く。

### 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。先端回転軸が減速器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	ページ
超小型タイプ	YK180XC	180	1	0.42	○	P.464
	YK220XC	220	1	0.45	○	P.465
小型タイプ	YK250XGC	250	4	0.57	○	P.466
	YK350XGC	350	4	0.57	○	P.468
	YK400XGC	400	4	0.57	○	P.470
中型タイプ	YK500XC	500	10	0.53	-	P.474
	YK500XGLC	500	4	0.74	○	P.472
	YK600XC	600	10	0.56	-	P.477
	YK600XGLC	600	4	0.74	○	P.475
大型タイプ	YK700XC	700	20	0.57	-	P.478
	YK800XC	800	20	0.57	-	P.479
	YK1000XC	1000	20	0.60	-	P.480

## クリーン単軸ロボット

### FLIP-XC タイプ

P.444

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。

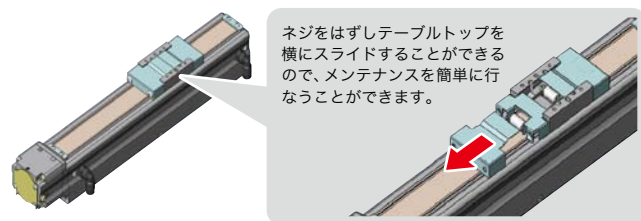
- ストローク：50～2050mm
  - 吸引量：15～90Nℓ/min
  - クリーン度：CLASS10\*
  - 最大可搬質量：120kg (水平使用時)
- ※ C4L/C4LH、C5L/C5LH、C6L は、CLASS ISO3 (ISO14644-1) となります。



### 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)	ページ
			水平	垂直			
C4L C4LH	W45 × H55	12	4.5	1.2	720	50～400	C4L : P.444 C4LH: P.445
		6	6	2.4	360		
		2	6	7.2	120		
C5L C5LH	W55 × H65	20	3	-	1000	50～800	C5L : P.446 C5LH: P.447
		12	5	1.2	800		
		6	9	2.4	400		
C6L	W65 × H65	20	10	-	1000	50～800	P.448
		12	12	4	800		
		6	30	8	400		
C8	W80 × H75	20	12	-	1000	150～800	P.449
		12	20	4	720		
		6	40	8	360		
C8L	W80 × H75	20	20	4	1000	150～1050	P.450
		10	40	8	600		
		5	50	16	300		
C8LH	W80 × H75	20	30	-	1000	150～1050	P.451
		10	60	-	600		
		5	80	-	300		
C10	W104 × H85	20	20	4	1000	150～1050	P.452
		10	40	10	500		
		5	60	20	250		
C14	W136 × H96	20	30	4	1000	150～1050	P.453
		10	55	10	500		
		5	80	20	250		
C14H	W136 × H96	20	40	8	1000	150～1050	P.454
		10	80	20	500		
		5	100	30	250		
C17	W168 × H114	20	80	15	1000	250～1250	P.455
		10	120	35	600		
C17L	W168 × H114	50	50	10	1000	1150～2050	P.456
C20	W202 × H117	20	120	25	1000	250～1250	P.457
		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)

P.441

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：CLASS10
- 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)	ページ
			水平	垂直			
SSC04	W49 × H59	12	2	1	600	50～400	P.441
		6	4	2	300		
		2	6	4	100		
SSC05	W55 × H56	20	4	-	1000	50～800	P.442
		12	6	1	600		
		6	10	2	300		
SSC05H	W55 × H56	20	6	-	1000	50～800	P.443
		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

P.458

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：CLASS10\*
- 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)	ページ
2軸	SXYxC	X	150～1050mm	1000	20	P.458
		Y	150～650mm	1000		
3軸	SXYxC (ZSC12)	X	150～1050mm	1000	3	P.460
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	1000		
3軸	SXYxC (ZSC6)	X	150～1050mm	1000	5	P.461
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	500		
4軸	SXYxC (ZRSC12)	X	150～1050mm	1000	3	P.462
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	1000		
	SXYxC (ZRSC6)	R	360°	1020°/sec	5	P.463
		X	150～1050mm	1000		
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	500		
R	360°	1020°/sec				



# クリーンロボット CLEAN TYPE

垂直多関節ロボット YA
ユニファイドシステム LCM100
小型単軸ロボット TRANSERVO
単軸ロボット FLIP-X
ユニファイド単軸ロボット PHASER
直交ロボット XY-X
スカラロボット YK-X
ヒック&チンクス YP-X
クリーン CLEAN
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
単軸
直交
スカラ

## CONTENTS

### ■ クリーンロボット仕様一覧表...438

#### 単軸

##### ● TRANSERVO

SSC04	441
SSC05	442
SSC05H	443

##### ● FLIP-XC

C4L	444
C4LH	445
C5L	446
C5LH	447
C6L	448
C8	449
C8L	450
C8LH	451
C10	452
C14	453
C14H	454
C17	455
C17L	456
C20	457

#### 直交 XY-XC

##### ● 2軸

SXYxC	458
-------	-----

##### ● 3軸/ZSC

SXYxC	460
-------	-----

##### ● 4軸/ZRSC

SXYxC	462
-------	-----

#### スカラ YK-XC

YK180XC	464
YK220XC	465
YK250XGC	466
YK350XGC	468
YK400XGC	470
YK500XGLC	472
YK500XC	474
YK600XGLC	475
YK600XC	477
YK700XC	478
YK800XC	479
YK1000XC	480

# クリーンロボット 仕様一覧表

## クリーン単軸ロボット

### ● TRANSERVO

- ・クリーン度 CLASS 10
- ・吸引量 15～80 Nℓ/min

モデル名	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)																掲載ページ
		水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
SSC04	12	2	1	600																P.441
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	-	1000												933	833	733	633	P.442
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	12	6	-	1000												933	833	733	633	P.443
		8	-	600												560	500	440	380	
		-	2	500												440				
	6	12	-	300												280	250	220	190	
		-	4	250												220				

### ● FLIP-XC

- ・クリーン度 C4L/C4LH/C5L/C5LH/C6L.....ISO CLASS 3 (ISO14644-1)※  
上記機種以外.....CLASS 10  
※ CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当
- ・吸引量 20～90 Nℓ/min

モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し位置決め精度 (mm)	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク (mm) と最高速度 (mm/sec)																										
				水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950								
C4L/C4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																										
			6	6	2.4	360																										
			2	6	7.2	120																										
C5L/C5LH	30	±0.02	20	3	-	1000																										
			12	5	1.2	800																										
			6	9	2.4	400																										
C6L	60	±0.02	20	10	-	1000																										
			12	12	4	800																										
			6	30	8	400																										
C8	100	±0.02	20	12	-	1000										900	800	700	650													
			12	20	4	720										648	540	468	432	360												
			6	40	8	360										324	270	234	216	180												
C8L	100	±0.01	20	20	4	1000														900	800	700	650	600								
			10	40	8	600														510	450	390	360	330	300							
			5	50	16	300														255	225	195	180	165	150							
C8LH	100	±0.01	20	30	-	1000														900	800	700	650	600	550							
			10	60	-	600														510	450	390	360	330	300	270						
			5	80	-	300														255	225	195	180	165	150	135						
C10	100	±0.01	20	20	4	1000														950	750	600										
			10	40	10	500														475	375	300										
			5	60	20	250														237	187	150										
C14	100	±0.01	20	30	4	1000														950	750	600										
			10	55	10	500														475	375	300										
			5	80	20	250														237	187	150										
C14H	200	±0.01	20	40	8	1000														950	750	600										
			10	80	20	500														475	375	300										
			5	100	30	250														237	187	150										
C17	400	±0.01	20	80	15	1000														800												
			10	120	35	500														400												
C17L	600	±0.02	50	50	10																											
C20	600	±0.01	20	120	25	1000														800												
			10	-	45	500														400												

																					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 : <b>P.444</b> C4LH : <b>P.445</b>	
																									C5L : <b>P.446</b> C5LH : <b>P.447</b>
																									<b>P.448</b>
																									<b>P.449</b>
	550	500																							<b>P.450</b>
	270	240																							<b>P.451</b>
	135	120																							<b>P.452</b>
	500	450																							<b>P.453</b>
	240	210																							<b>P.454</b>
	120	105																							<b>P.455</b>
	600	500																							<b>P.456</b>
	300	250																							<b>P.457</b>
	150	125																							
	600	500																							
	300	250																							
	150	125																							
	800	700			600	500																			
	400	350			300	250																			
				1000		1000			1000		1000			1000		1000		900		800		800			
	800	700			600	500																			
	400	350			300	250																			

クリーン直交ロボット

●XY-XC

- ・クリーン度 CLASS 10
- ・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

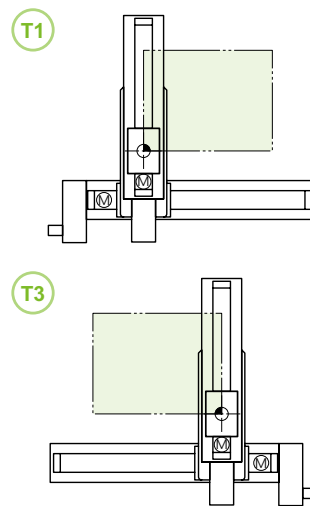


タイプ	モデル名	軸	動作範囲	最高速度(mm/sec)	最大可搬質量(kg)	掲載ページ
2軸	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.458
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.460
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.460
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.462
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.462
		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

- ・クリーン度 YK-XC ..... CLASS 10  
YK-XGC/YK-XGLC ..... ISO CLASS 3 (ISO14644-1)\*  
\* CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当
- ・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 <sup>2</sup> )	掲載ページ				
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800					900	1000	1200	
超小型	YK180XC	3.3 m/s														0.42	1	0.01	P.464		
	YK220XC	3.4 m/s															0.45	1	0.01	P.465	
小型	YK250XGC	4.5 m/s															0.57	4	0.05	P.466	
	YK350XGC	5.6 m/s															0.57	4	0.05	P.468	
	YK400XGC	6.1 m/s															0.57	4	0.05	P.470	
中型	YK500XGLC	5.1 m/s															0.74	4	0.05	P.472	
	YK500XC	4.9 m/s															0.53	10	0.12	P.474	
	YK600XGLC	4.9 m/s															0.74	4	0.05	P.475	
	YK600XC	5.6 m/s															0.56	10	0.12	P.477	
大型	YK700XC	6.7 m/s															0.57	20	0.32	P.478	
	YK800XC	7.3 m/s																0.57	20	0.32	P.479
	YK1000XC	8.0 m/s																0.60	20	0.32	P.480



# SSC04

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能



## 注文型式

<b>SSC04</b>	<b>S</b>					
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

<b>S2</b>	<b>S2</b>	<b>SH</b>	<b>SD</b>
ロボットポジション	入出力	ロボットポジション	ロボットドライバ
S2:TS-S2*3	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*4	SH:TS-SH	SD:TS-SD
	入出力	バッテリー	1
	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*4	B:有り(アプン仕様) N:なし(インクリ仕様)	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.500をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## 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 (C10級)		
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	CLASS 10*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. 1c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	204
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

\* 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)。

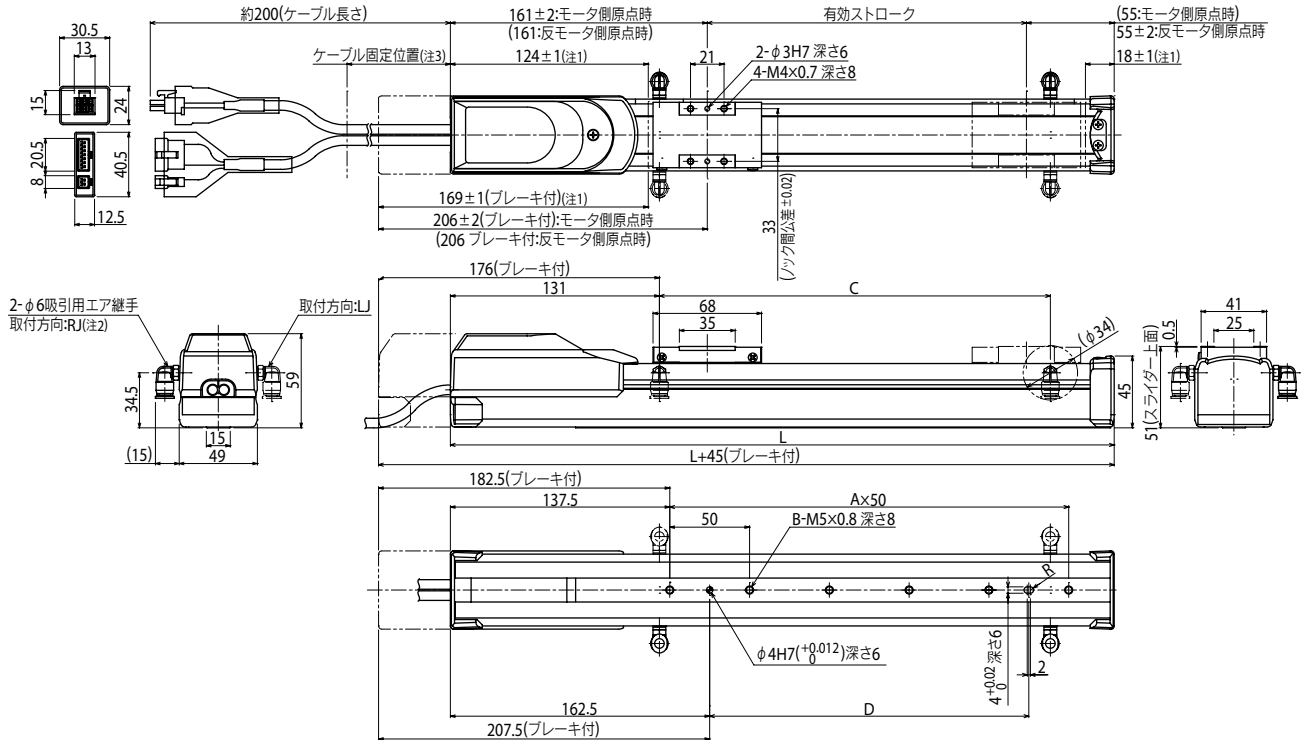
## 静的許容モーメント

(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

## 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)*3	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。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。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

# SSC05



- 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

<b>SSC05</b>	<b>S</b>							<b>S2</b>	
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 <sup>#1</sup> 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 <sup>#2</sup> Z: 反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>#3</sup> 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	ロボットポジション S2: TS-S2 <sup>#4</sup>	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 <sup>#5</sup>

- \*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.500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。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 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 <sup>#1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12 (C10級)		
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 <sup>#2</sup>	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		
クリン度	CLASS 10 <sup>#3</sup>		
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。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>#</sup>

	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					
リード20	2kg	413	139	218	2kg	192	123	372	0.5kg	578	579		
	4kg	334	67	120		4kg	92	51	265		1kg	286	286
リード12	4kg	347	72	139	4kg	109	57	300	1kg	312	312		
	6kg	335	47	95		6kg	63	31	263	2kg	148	148	
リード6	4kg	503	78	165	4kg	134	63	496					
	8kg	332	37	79		8kg	76	35	377				
	10kg	344	29	62		10kg	47	22	355				

\* 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)。

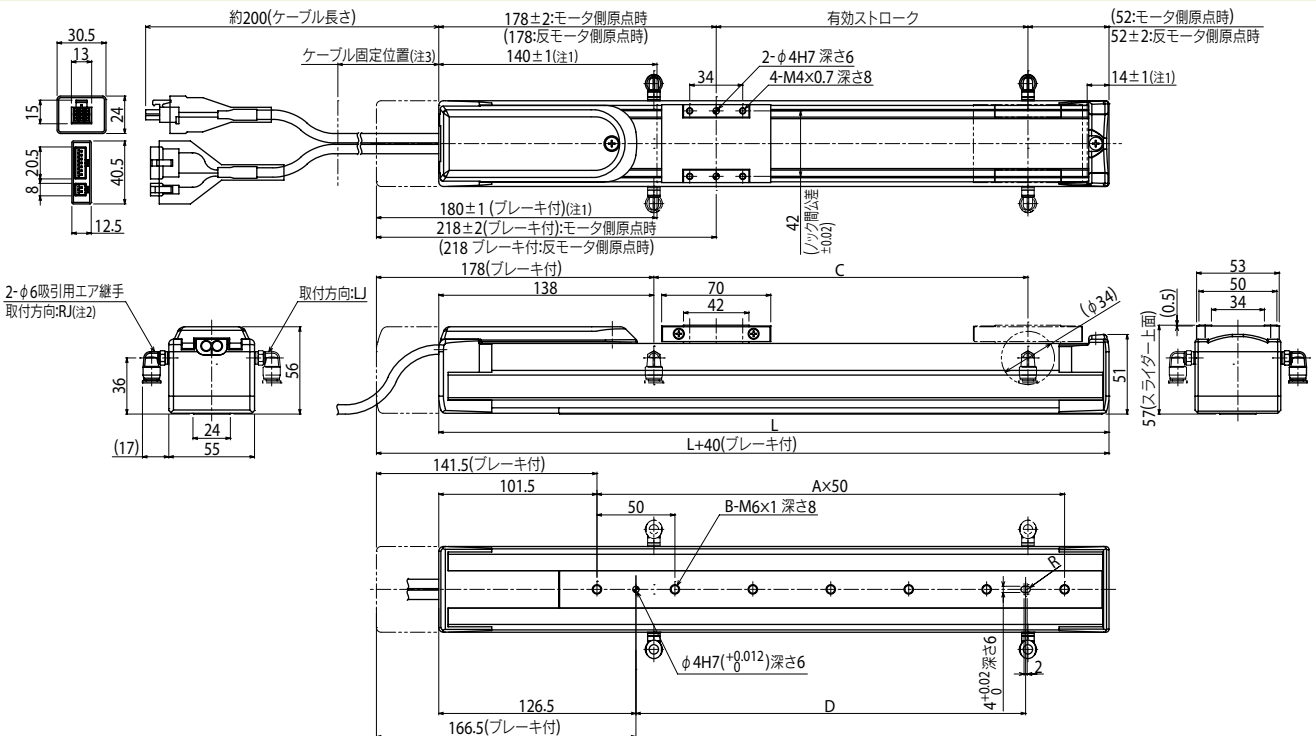
## ■ 静的許容モーメント

静的許容モーメント (単位: N・m)		
MY	MP	MR
25	33	30

## ■ 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

## 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) <sup>#5</sup>	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 <sup>#6</sup> 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。

# SSC05H



- 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

<b>SSC05H</b>	<b>S</b>						
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

<b>S2</b>	
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

<b>SH</b>		
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	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

<b>SD</b>	<b>1</b>
ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル t: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ケーブルについてはP.500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。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 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(C10級)		
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	CLASS 10*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\*

リード	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)				
	A	B	C	A	B	C		
20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262
12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305
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

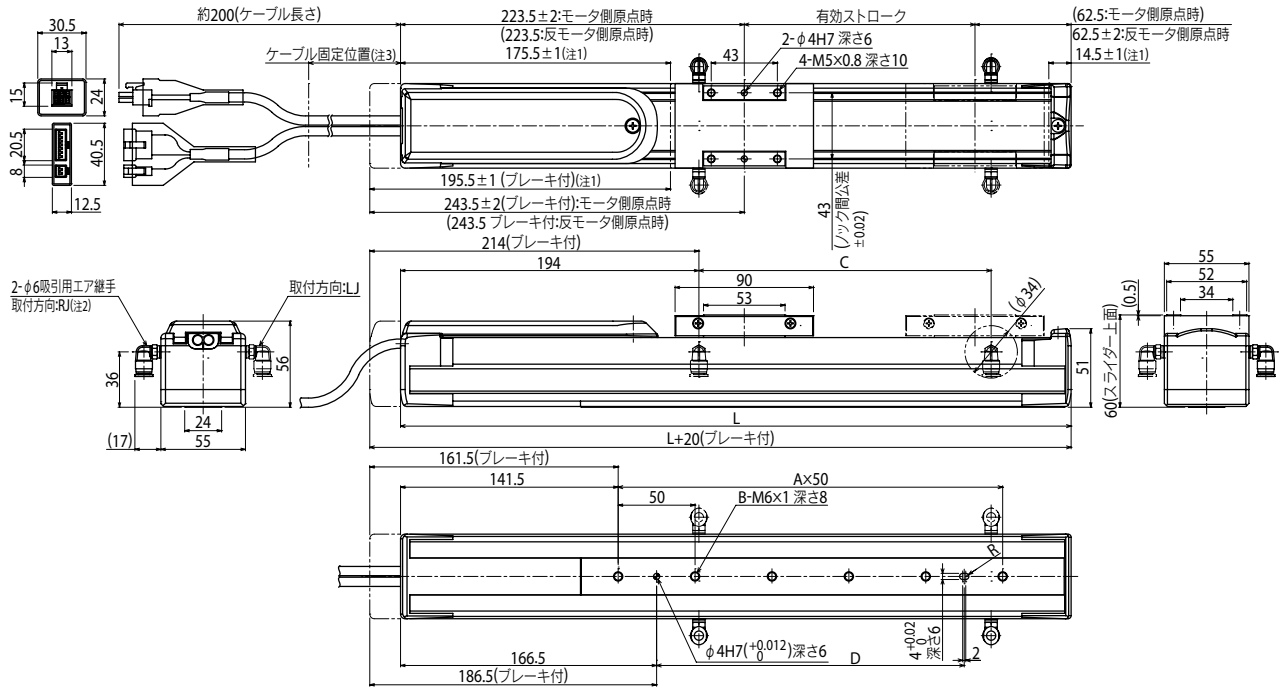
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
32	38	34

## ■ 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
リード20	1000															
ストローク別	600															
リード12(水平)	500															
最高速度*6	300															
リード6(水平)	280															
リード6(垂直)	250															

- 注1. 両端からのメカストッパ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. 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4. 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5. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注6. プ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7. 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

<b>C4L</b>							<b>ERCD</b>	
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 <sup>※1</sup> 1L: 1m 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 1K/3K/5K/10K (耐屈曲)	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. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(1L/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.596~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 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8 (C10級)		
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+240 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) <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	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. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、吸引ブロー使用時。  
 ※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<sup>※</sup>

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		
リード12	2kg	429	87	179	リード12	2kg	145	52	368	リード12	1.2kg	121	122
	4.5kg	219	32	74		4.5kg	46	0	139		2.4kg	52	54
リード6	3kg	511	58	135	リード6	3kg	103	22	370	リード6	2.4kg	52	54
	6kg	336	26	62		6kg	27	0	185		3kg	37	39
リード2	3kg	1571	58	142	リード2	3kg	109	23	1150	リード2	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。

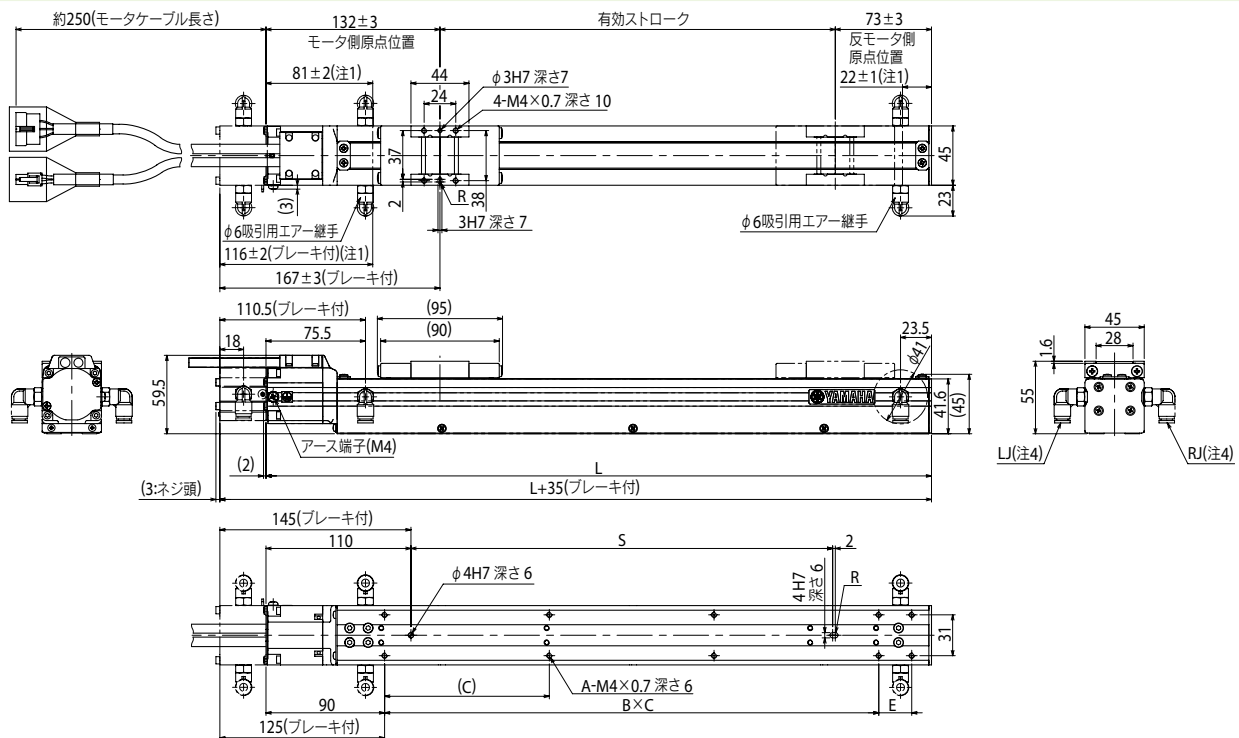
## ■ 静的許容モーメント

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) <sup>※3</sup>	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: 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 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---------------------------------------	-----------------------------------	------------------------------	------------------------------	------------------------------	---

### TSX

ポジション <sup>※2</sup> TS-X	ドライバー: 電圧/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ボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー N: なし(インクリ仕様) B: なし(インクリ仕様)
-----------------------------	---	------------------------------	--	---

### SR1-X

コントローラ	05	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(アプシ仕様) 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.596~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.500をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8 (C10級)		
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		
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) <sup>※2</sup>		
吸引量エアー <sup>※3</sup>	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. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、吸引プロア使用時。  
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

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						
リフト12	2kg	339	90	174	2kg	136	72	295	リフト12	1.2kg	118	118
リフト12	4.5kg	169	37	72	4.5kg	44	20	111	リフト12	2.4kg	52	54
リフト6	3kg	352	58	133	3kg	101	41	254	リフト6	3kg	38	39
リフト6	6kg	234	27	62	6kg	27	10	127	リフト6	7.2kg	0	0
リフト2	3kg	1105	59	142	3kg	110	41	805				
リフト2	6kg	520	27	66	6kg	28	10	290				

※ 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。

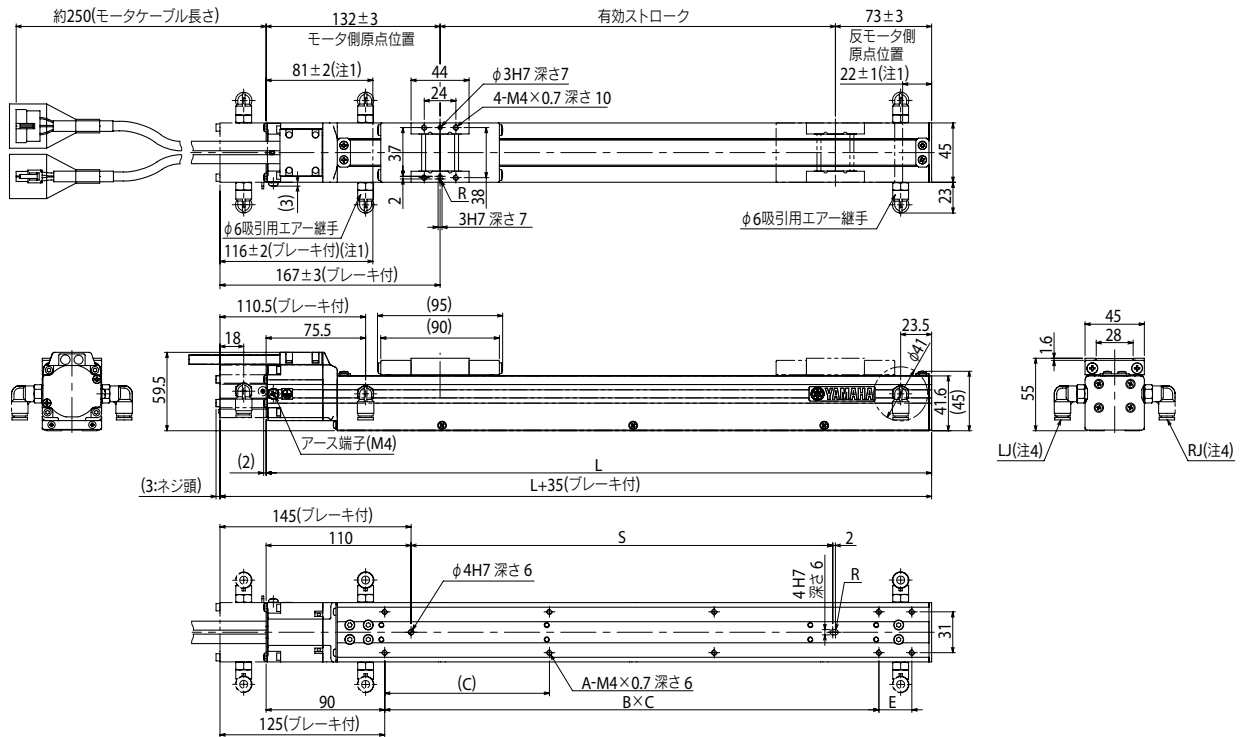
## ■ 静的許容モーメント

(単位: N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

## ■ 適用コントローラ

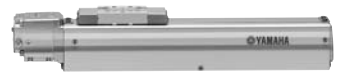
コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ RCX221/222 RCX240/340
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## 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) <sup>※3</sup>	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							
(mm/sec)	リード2							

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. 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

<b>C5L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 <sup>※2</sup> 1L:1m 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 1K/3K/5K/10K (耐屈曲)	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(ハルス列仕様)

※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. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(1L/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.596~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 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12(C10級)		
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+236.5 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) <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	80 Nℓ / min   50 Nℓ / min   30 Nℓ / min		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、吸引ブローア  
 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<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	A	B	C	A	C
リード20	1kg	1584	324	745	1kg	679	303	1505
	3kg	699	104	251	3kg	215	87	605
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。

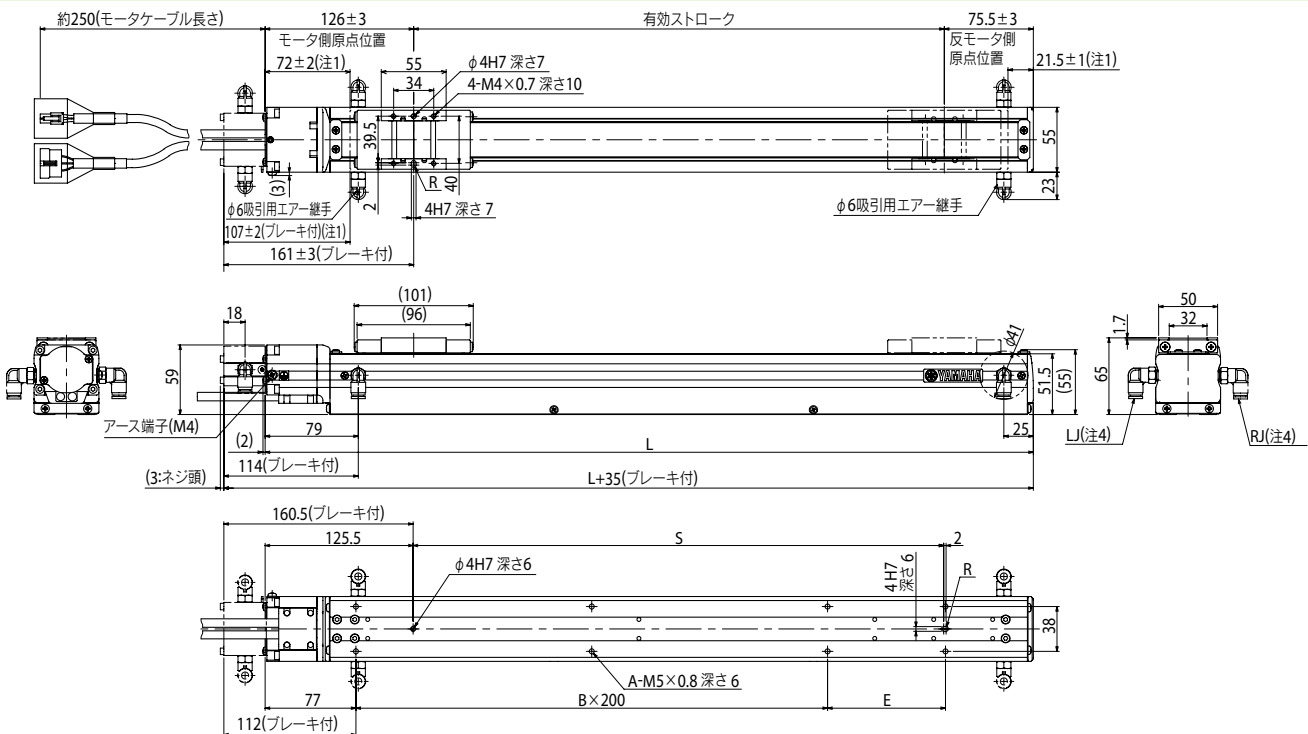
## ■静的許容モーメント

(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
ERCD	ハルス列 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) <sup>※3</sup>	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 <sup>※5</sup>	—															
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 <sup>※1</sup> 無記入: プレーキなし BK: プレーキ付き	継手取付方向 L: 左(標準) R: 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 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	---	----------------------------	------------------------------	------------------------------	---

### TSX

ポジション <sup>※3</sup> 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: PROFIBUS GW: I/Oポートなし <sup>※4</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
-----------------------------	---	------------------------------	--	--

### SR1-X

05	コントローラ	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ 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	05	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
---	----	----------	-------------------	---------------------------

- ※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.596~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.500をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12(C10級)		
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+236.5 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) <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	80 Nℓ / min   50 Nℓ / min   30 Nℓ / min		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、吸引ブロア使用時。
- ※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<sup>※</sup>

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6	436	60	152	119	44	355			
リッド6	1194	105	294	3kg	259	87	950		
リッド6	624	31	89	9kg	50	15	385		

- ※ 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。

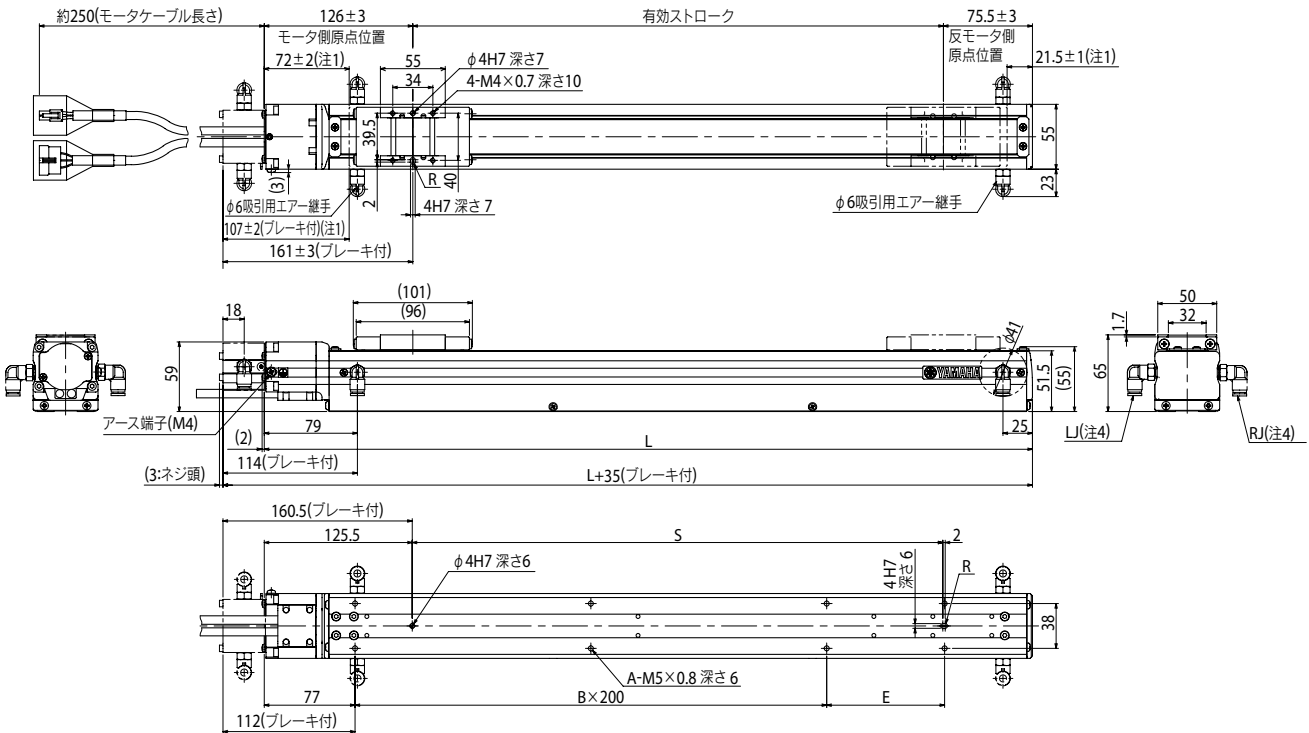
## ■静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位: N・m)	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/ RCX240/340
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) <sup>※3</sup>	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 <sup>※5</sup>	—															
リッド12	800															
リッド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。

# 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

<b>C6L</b>	ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ポジション <sup>※3</sup> 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 <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)	
								<b>SR1-X</b>	05	コントローラ	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
								<b>RDV-X</b>	2	05	2:AC200V	05:100W以下	RBR1	回生装置

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.596~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.500をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	60 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12(C10級)		
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+282.5 mm	
本体断面最大外形	W65 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) <sup>※2</sup>		
吸引量エアー <sup>※3</sup>	80 Nℓ / min	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. CLASS 10 (0.1μm) FED-STD-209D相当、吸引プロア使用時。  
 ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

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	B	C
20	2kg 433	192	295	2kg 300	174	365	1kg 353	351	
	6kg 145	59	104	6kg 83	44	105	2kg 163	164	
12	10kg 110	33	75	10kg 43	18	71	4kg 68	70	
	3kg 622	125	336	3kg 291	96	317	2kg 169	170	
	8kg 271	41	121	8kg 87	13	110	4kg 71	73	
6	12kg 214	24	76	12kg 41	0	126	8kg 21	24	
	5kg 692	73	236	5kg 202	45	237			
	10kg 372	33	109	10kg 70	5	97			
	30kg 157	0	25	30kg 0	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心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

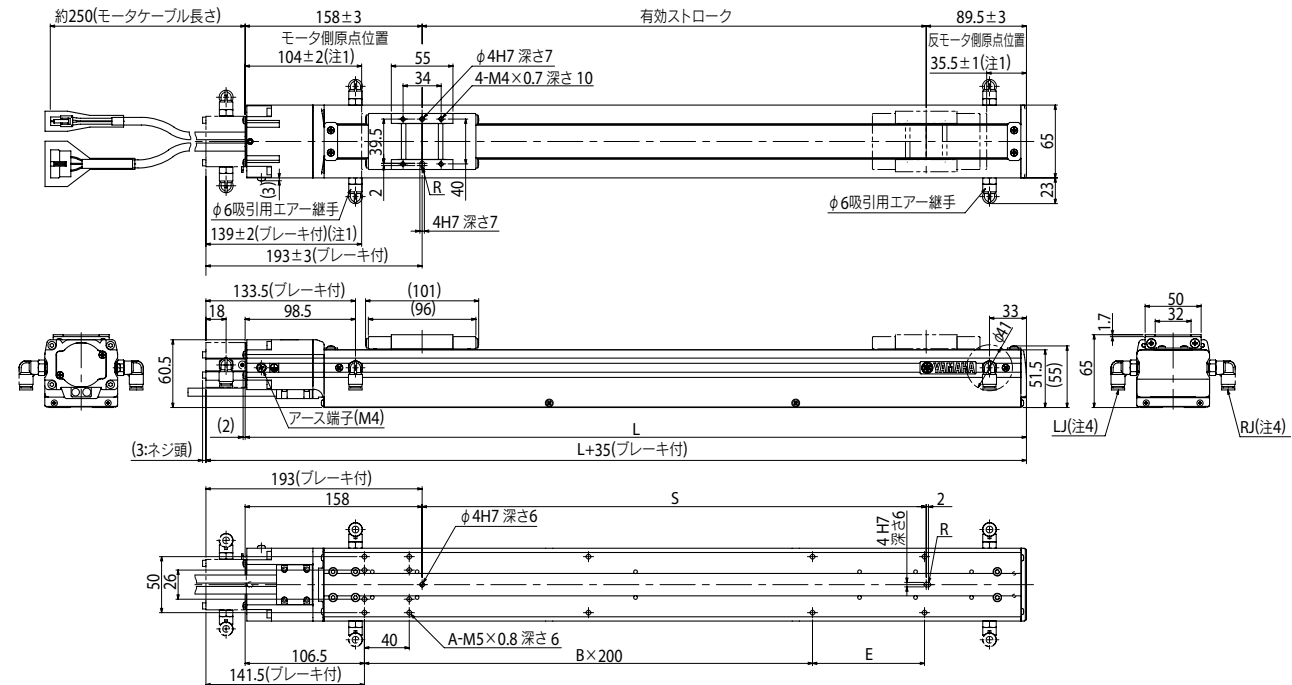
## ■ 静的許容モーメント

(単位:N·m)			
	MY	MP	MR
	35	40	50

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX221/222	
RCX240/340	
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

## 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) <sup>※3</sup>	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 <sup>※5</sup>	—			800			400			680			600			520			480		
リード12	—			—			—			340			300			260			240		
リード6	—			—			—			—			85%			75%			65%		
速度設定	—																				

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。



# C8

- ハイリッド: リード20
- 原点反モータ側選択可能



## ■注文型式

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

ロボット本体	リード指定	ブレーキ*	オプション	ストローク	ケーブル長**	TSX	SR1-X	RDV-X
12: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	原点位置: なし/標準 変更: 2: 反モータ側	150~800 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ボジショナ**3 TS-X	コントローラ	ロボットドライバ
						ドライバー: 電源電圧/モータ容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	電源電圧 2: AC200V
						TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下
						入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし**4	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	05
						バッテリー B: 有り(アプン仕様) N: なし(インクリ仕様)	バッテリー B: 有り(アプン仕様) N: なし(インクリ仕様)	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.596~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレベルについてはP.500をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12(C10級)
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度*2	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg 垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm 垂直使用時 ストローク+355 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	CLASS 10**3
吸引量エア	30 Nℓ / min~90 Nℓ / min**4

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)。吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■許容オーバーハング量\*

リッド	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)		
	5kg	10kg	12kg	20kg	5kg	10kg	15kg	20kg	リッド	A	C
20	245	85	146	121	71	211	42	24	12	440	442
12	115	31	57	29	16	66	29	16	6	207	209
6	364	92	192	164	78	328	62	29	6	130	132
20	207	43	92	62	29	158	26	12	4	91	92
12	144	26	41	26	12	83	7	4	2	237	238
6	112	18	40	10k	87	33	353	4k	106	96	96
20	406	47	124	20k	18	6	127	2k	237	238	238
12	225	20	54	30k	0	0	0	4k	62	62	62
6	162	11	31	40k	0	0	0	6k	62	62	62
20	168	7	20	40k	0	0	0	8k	34	40	40

\* 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。

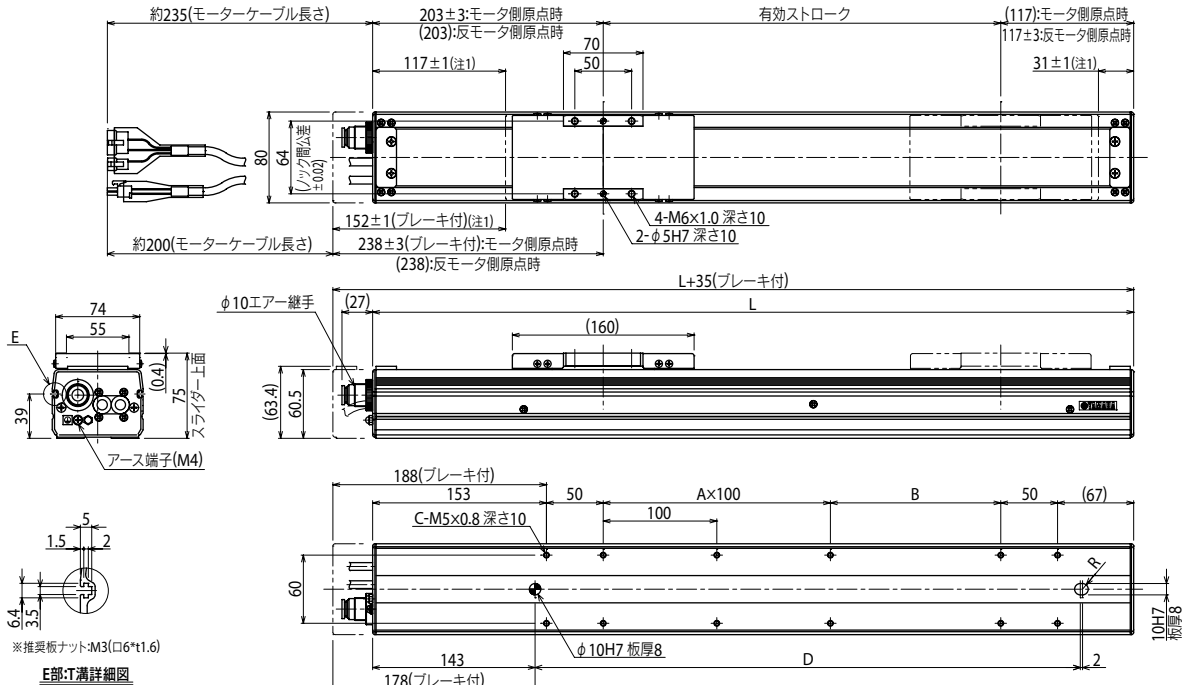
## ■静的許容モーメント

リッド	(単位: N・m)		
	MY	MP	MR
20	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
RCX221/222	ポイントトレース
RCX240/340	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

## C8



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

注4. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C8L

● 原点反モータ側選択可能

## ■ 注文型式

<b>C8L</b>	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 ㉔: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)	<b>TSX</b> ボジショナ*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)
							<b>SR1-X</b> コントローラ	05 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™ 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)
							<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	2 電源電圧 2:AC200V	05 ドライバー:モータ容量 05:100W以下		<b>RBR1</b> 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.596~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.500をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15 (C7級)
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度*2	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 20 kg 40 kg 50 kg 垂直使用時 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+325 mm 垂直使用時 ストローク+360 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	CLASS 10*3
吸引量エア	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min*4

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
※2. ストロークが700 mmを超えるとき、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\*

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	B	C		
リッド20	5kg:259, 10kg:149, 15kg:100, 20kg:95	5kg:122, 10kg:55, 15kg:33, 20kg:22	5kg:179, 10kg:89, 15kg:56, 20kg:41	5kg:147, 10kg:53, 15kg:17, 20kg:0	5kg:100, 10kg:32, 15kg:9, 20kg:0	5kg:220, 10kg:97, 15kg:39, 20kg:0	リッド10	2kg:255, 4kg:111, 6kg:75, 8kg:47, 10kg:37, 15kg:12, 20kg:9	2kg:260, 4kg:115, 6kg:80, 8kg:55, 10kg:40, 15kg:25, 20kg:15	リッド5	2kg:255, 4kg:111, 6kg:75, 8kg:47, 10kg:37, 15kg:12, 20kg:9
リッド10	10kg:251, 20kg:127, 30kg:90, 40kg:69	10kg:61, 20kg:25, 30kg:14, 40kg:8	10kg:130, 20kg:55, 30kg:31, 40kg:18	10kg:87, 20kg:10, 30kg:0, 40kg:0	10kg:41, 20kg:4, 30kg:0, 40kg:0	10kg:197, 20kg:37, 30kg:0, 40kg:0	リッド20	2kg:255, 4kg:111, 6kg:75, 8kg:47, 10kg:37, 15kg:12, 20kg:9	2kg:260, 4kg:115, 6kg:80, 8kg:55, 10kg:40, 15kg:25, 20kg:15	リッド10	2kg:255, 4kg:111, 6kg:75, 8kg:47, 10kg:37, 15kg:12, 20kg:9
リッド5	20kg:256, 30kg:188, 40kg:96, 50kg:33	20kg:29, 30kg:16, 40kg:10, 50kg:6	20kg:76, 30kg:43, 40kg:28, 50kg:18	20kg:24, 30kg:0, 40kg:0, 50kg:0	20kg:9, 30kg:0, 40kg:0, 50kg:0	20kg:152, 30kg:0, 40kg:0, 50kg:0	リッド20	2kg:255, 4kg:111, 6kg:75, 8kg:47, 10kg:37, 15kg:12, 20kg:9	2kg:260, 4kg:115, 6kg:80, 8kg:55, 10kg:40, 15kg:25, 20kg:15	リッド10	2kg:255, 4kg:111, 6kg:75, 8kg:47, 10kg:37, 15kg:12, 20kg: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。

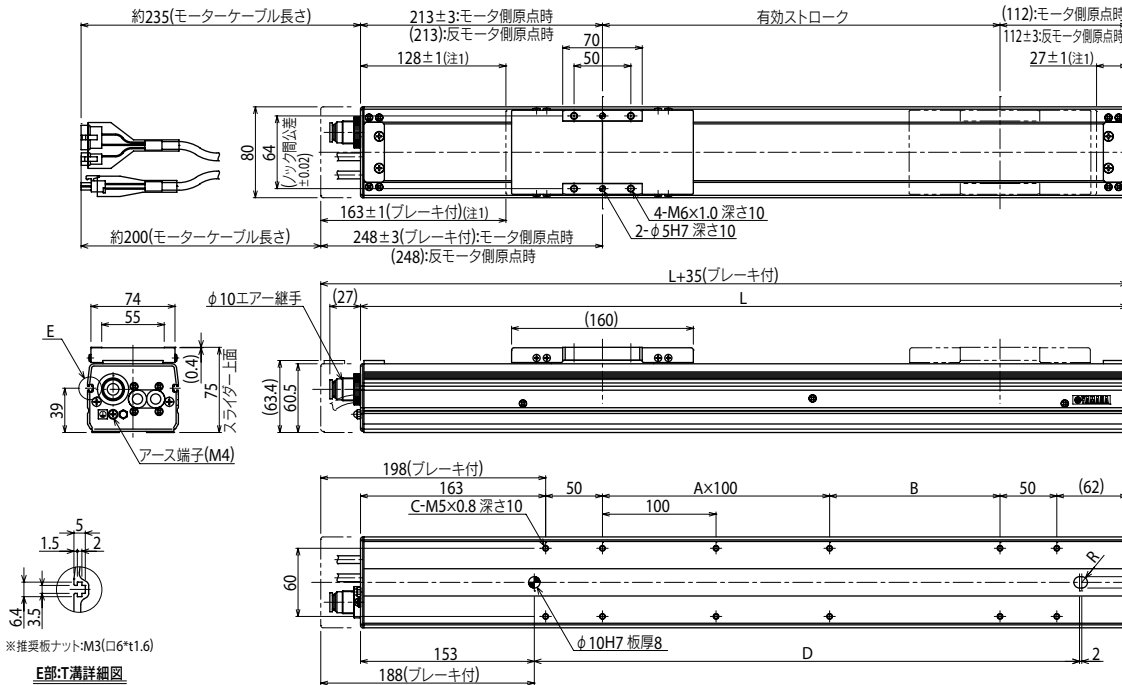
## ■ 静的許容モーメント

リッド	静的許容モーメント (単位:N・m)		
	MY	MP	MR
リッド20	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
RCX221/222	ポイントトレース
RCX240/340	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。



# 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:Z: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, 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

**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, 回生装置: 無記入:なし, R:RGT付き

**RDV-X** ロボットドライバ: 2 AC200V, 05, ドライバ: モータ容量: 05:100W以下

**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)

**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)

**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.596~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.500をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15 (C7級)
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	CLASS 10※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※

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	C		
5	1875	530	510	496	451	1826	1	2461		
10	1079	247	242	218	168	1002	2	1213		
20	628	106	107	78	27	497	4	585		
15	765	156	164	230	170	1036	4	627		
30	425	62	66	20k	80	29	506	8	280	
10	350	38	42	10	30	0	311	10	210	
30	960	63	68	10	30k	30	2716	10	213	
5	565	25	28	20	82	29	1206	15	119	
5	470	16	17	5	30k	31	0	711	20	72

※ 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

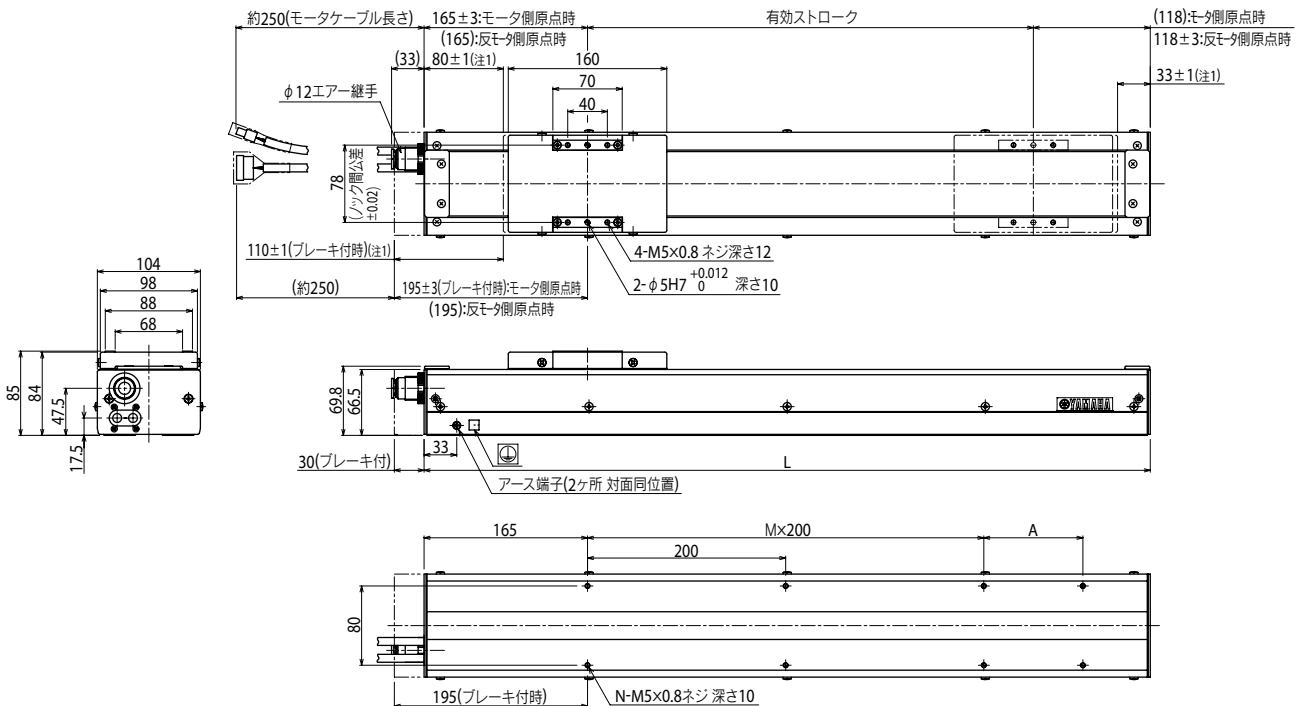
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
119	119	105

## ■ 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
RCX221/222	ポイントトレース
RCX240/340	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以上の場合に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 Y:反モー側	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	--------------------------------	---------------------------------	--------------------------------	--

<b>TSX</b>	ボジショナ <sup>※2</sup> 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 <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アンプ仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>SR1-X</b>	05	05:100W以下	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	B:有り(アンプ仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>RDV-X</b>	2	電源電圧 2:AC200V		05	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.596~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.500をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15 (C7級)
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	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	CLASS 10 <sup>※3</sup>
吸引量エアー	30 N ℓ /min~90 N ℓ /min <sup>※4</sup>

※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<sup>※</sup>

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	A	B	C	リフト	5kg	A	B	C	リフト	1kg	A	C
20	15kg	2127	1384	968	20	15kg	1047	968	1553	20	2kg	600	600
	30kg	1247	242	291		30kg	206	97	633		4kg	1141	885
10	40kg	857	179	215	10	40kg	857	179	215	10	8kg	621	482
	55kg	932	138	182		55kg	299	180	658		10kg	503	390
5	60kg	2017	250	335	5	60kg	75	13	433	5	10kg	574	445
	80kg	1452	106	157		80kg	35	0	242		15kg	370	287
											20kg	268	208

静的許容モーメント (単位:N・m)			
	MY	MP	MR
	232	233	204

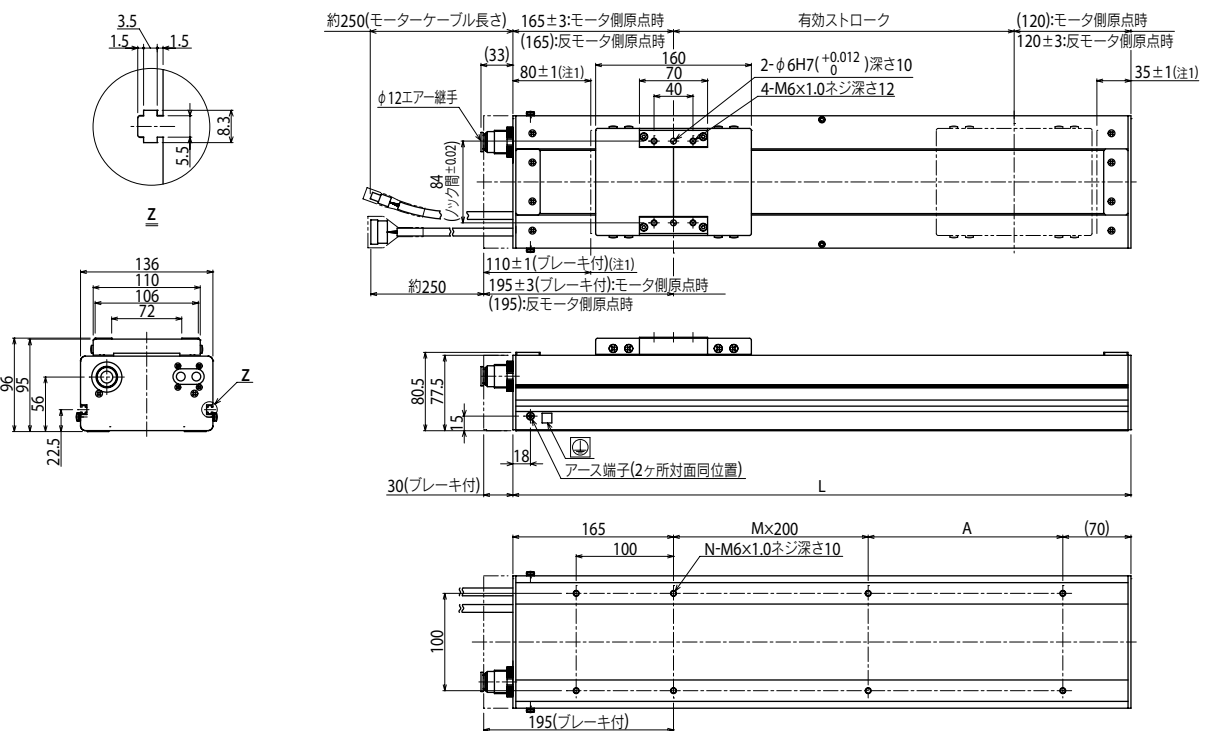
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 <sup>※</sup>	プログラム
RCX221/222	ポイントトレース
RCX240/340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105 <sup>※</sup>	ポイントトレース/
TS-X205 <sup>※</sup>	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	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) <sup>※3</sup>	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	
最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	リード20	1000																		
	リード10	500																		
	リード5	250																		
	速度設定	—																		
														95%	95%	75%	75%	60%	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。



# 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 | プレーキ | オプション | ストローク | ケーブル長\*

リード指定: 20: 20mm, 10: 10mm  
 プレーキ: 無記入: プレーキなし, BK: プレーキ付き  
 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\*: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m, 3K/5K/10K (耐屈曲)

**TSX 220**  
 ポジショナ<sup>2</sup> TS-X | ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220: 200V/400 ~ 600W | 回生装置: 無記入: なし, R: RGT付き | TSモニタ: 無記入: なし, L: LCD付き | 入力: N: NPN, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet™, EP: EtherNet/IP™, PT: PROFINET, GW: I/Oボードなし<sup>3</sup> | バッテリ: 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 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 | 入力: N: NPN, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet™, PB: PROFIBUS | バッテリ: B: 有り(アプソ仕様), N: なし(インクリ仕様)

**RDV-X 2**  
 ロボットドライバ | 電源電圧: 2: AC200V | ドライバ: モータ容量 20: 400W以下 | 回生装置: RBR1(水平), 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.596～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.500をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20 (C7級)
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	CLASS 10*3
吸引量エア	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min*4

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが950 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量\*

水平使用時 (単位: mm) | 壁面取付使用時 (単位: mm) | 垂直使用時 (単位: mm)

リフト	30kg	A	B	C	リフト	30kg	A	B	C	リフト	5kg	A	C
20	2660	871	1040	1017	789	2576	3000	3000	3000	20	1032	1034	908
10	1911	508	615	583	426	1808	2443	2443	2443	10	1532	1534	1408
5	1541	303	377	338	221	1380	1633	1633	1633	5	1032	1034	908
2.5	1243	243	318	280	225	1143	1278	1278	1278	2.5	1032	1034	908
1.25	1000	200	237	200	171	900	1013	1013	1013	1.25	1032	1034	908
0.625	841	184	192	168	147	756	843	843	843	0.625	1032	1034	908

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

## ■ 静的許容モーメント

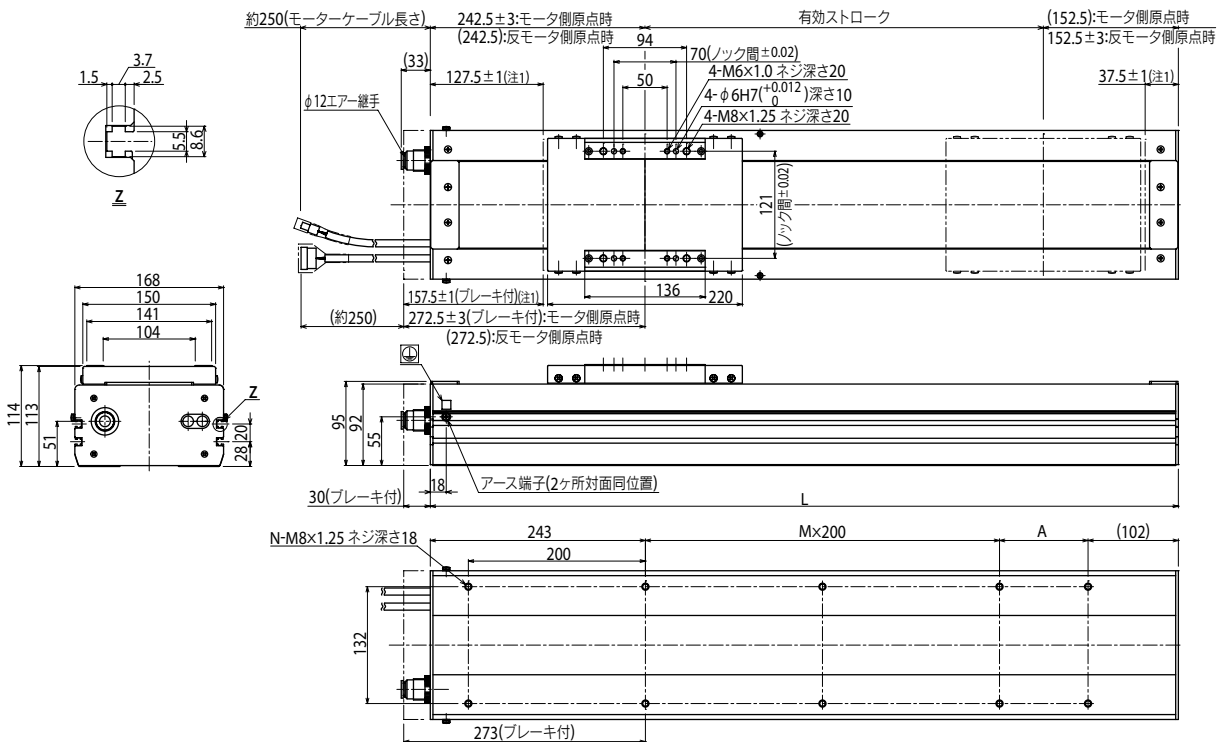
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20*	プログラム
RCX221/222	ポイントトレース
RCX240/340	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-RBR(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR(垂直)	

\* 垂直仕様の場合、最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。

## 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. プレーキなしの質量です。プレーキ付きはプ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: プレーキなし BK: プレーキ付き	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)
--------	-------	-----------------------------------	------------------------------------	----------------------------------	---

<b>TSX</b> ポジション*2 TS-X	<b>220</b> ドライバ: 電源電圧: モータ容量*3 220: 200V/400~600W	<b>R</b> 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)
<b>SR1-X</b> コントローラ	<b>20</b> ドライバ: モータ容量*3 20: 400~600W	<b>R</b> CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RGT1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)
<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	<b>2</b> 電源電圧 2: AC200V	<b>20</b> 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. 標準口ポ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.596~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.500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。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 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 (C10級)
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 (100 mm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	CLASS 10*3
吸引量エア	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min*4

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが1850 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\*

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	4000	2687	3327	10kg	3436	2605	4000	2kg	1200	1200
30kg	3045	872	929	30kg	1169	790	3045	5kg	3000	3000
50kg	2602	509	714	50kg	666	427	2602	10kg	2579	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。

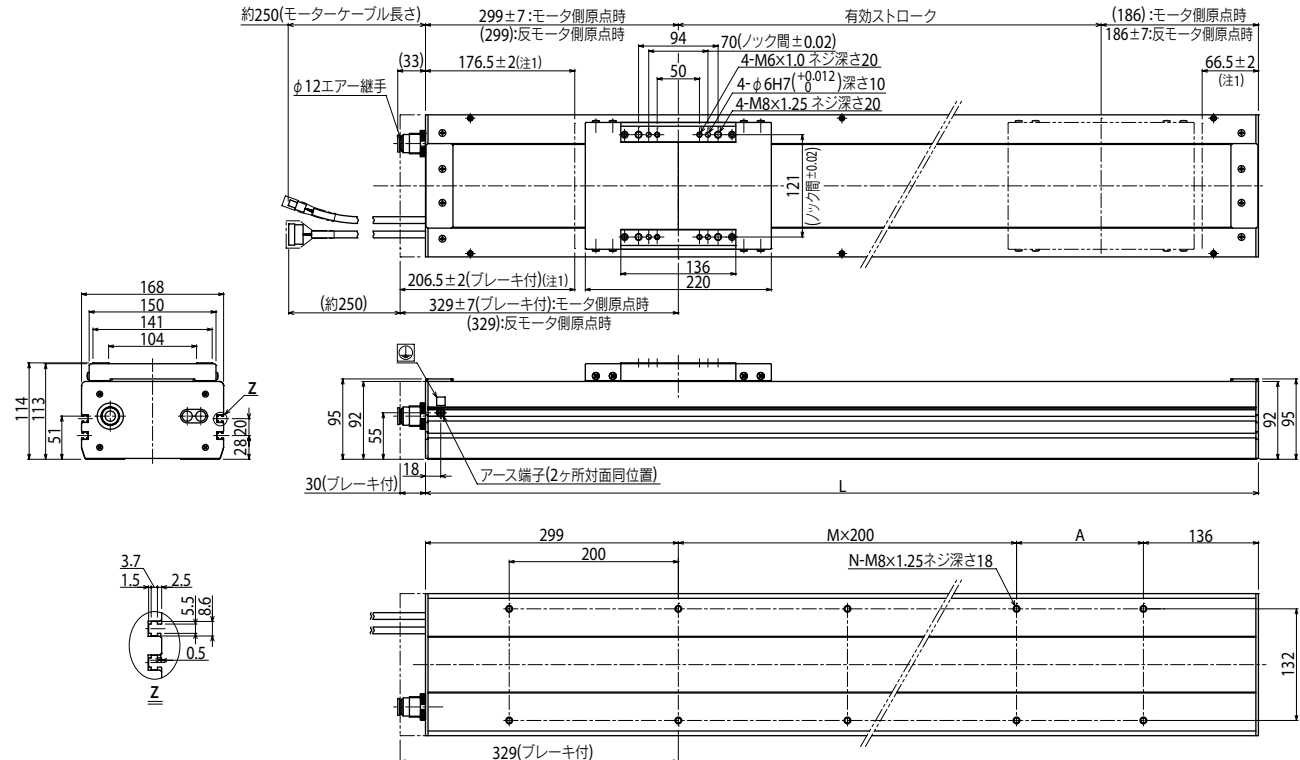
## ■ 静的許容モーメント

(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 RCX221/222 RCX240/340	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)	ハルス列
RDV-X220-RBR2 (垂直)	

## 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パによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付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。





# SXYxC 2軸

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト



## 注文型式



※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。  
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。  
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	C14H	C14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	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	CLASS 10 <sup>※5</sup>	
吸引量エア	60 Nℓ / min <sup>※6</sup>	

※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。

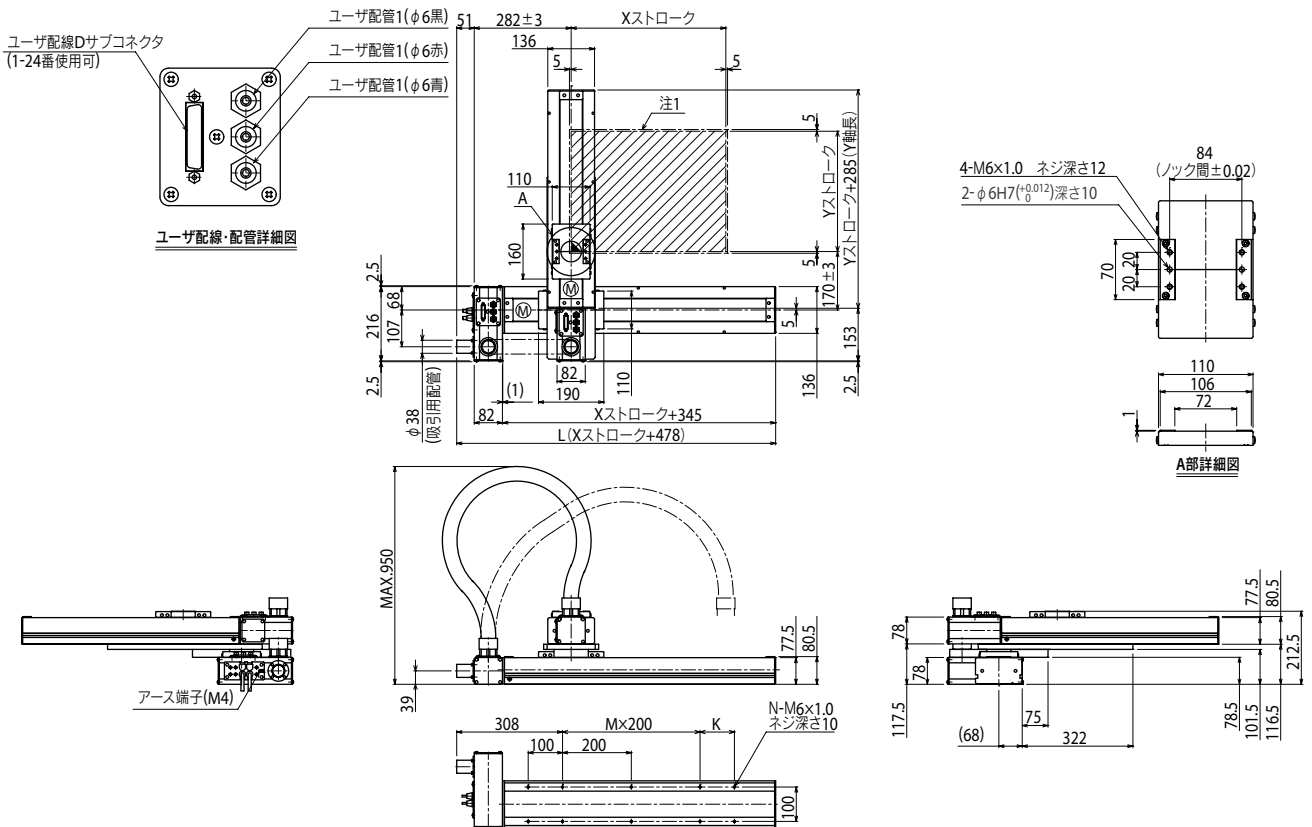
## 最大可搬質量 (kg)

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
RCX222	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

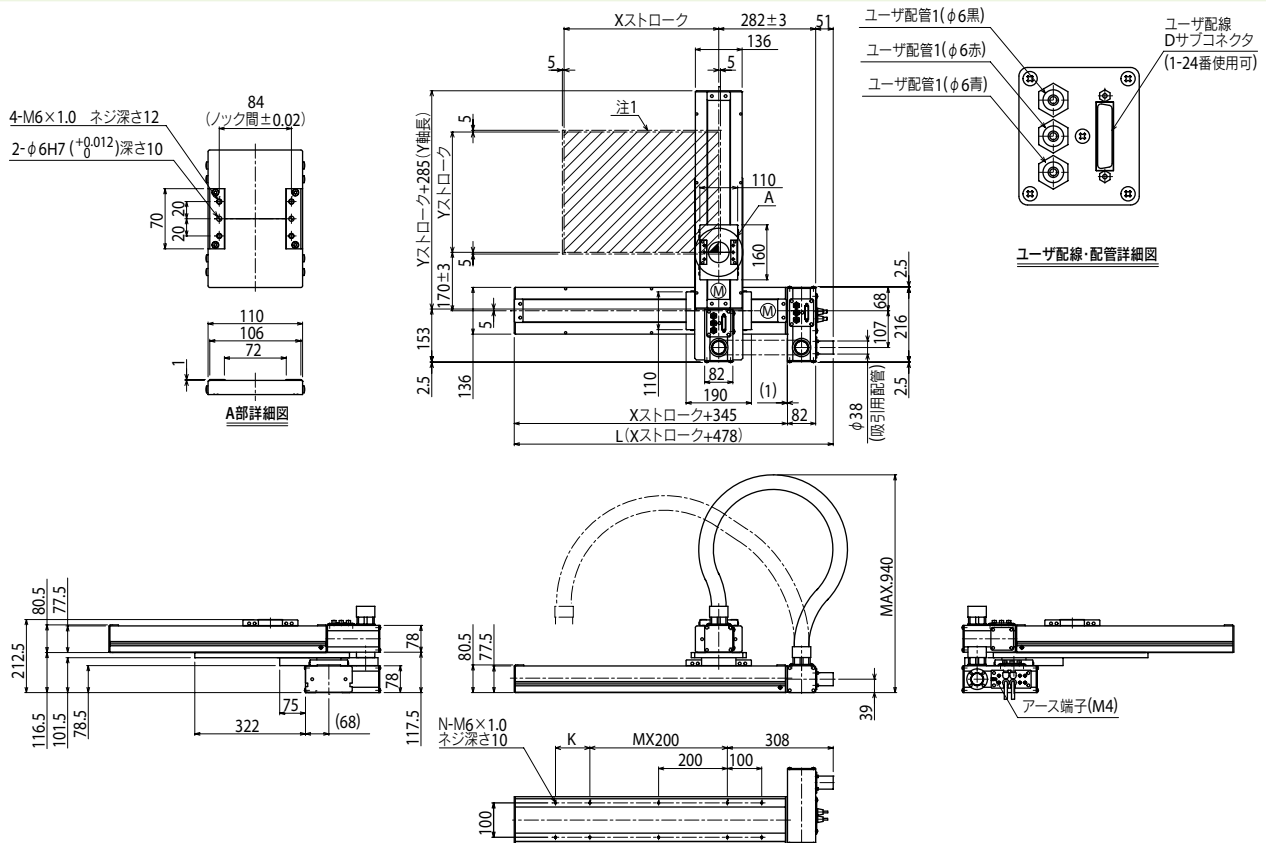


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	X軸	1000					800	650	550		
	速度設定	-			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

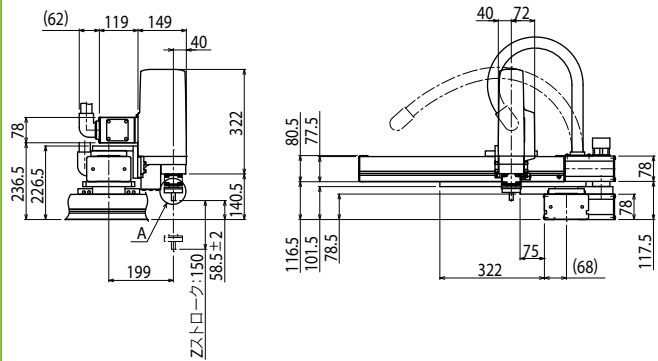
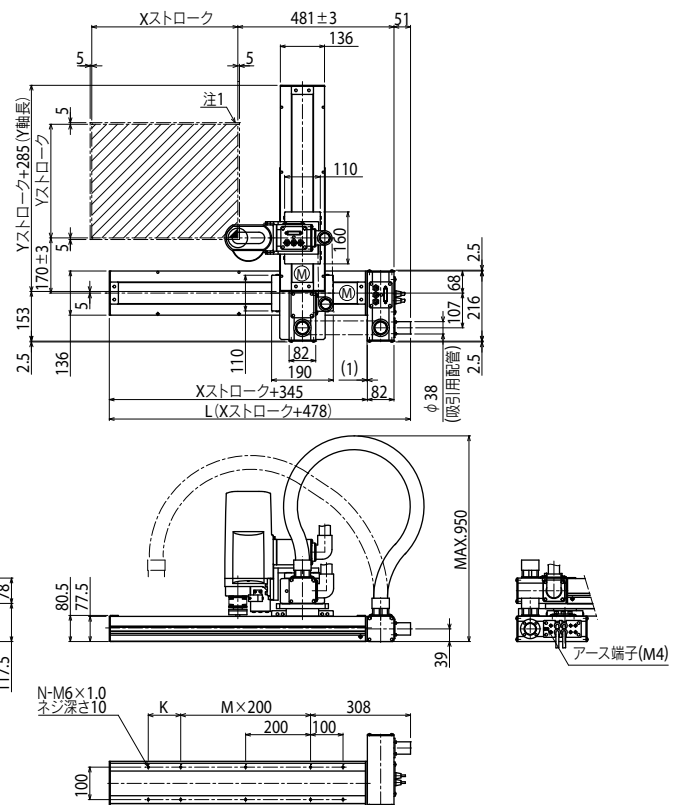
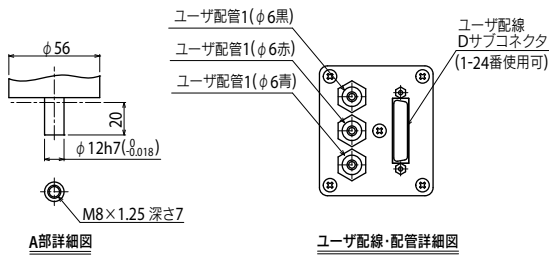
注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。







SXYxC 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 <sup>※2</sup> X軸 (mm/sec)				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

※ 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。

● アーム長 180mm ● 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

### YK180XC - 100

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	RCX340-4								
			適用コントローラ / 制御機能	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.544								
			RCX240S								
			適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	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。RCX240/RCX240S ▶ P.534								

## 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 <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配線(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	CLASS 10 (0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 Nℓ / 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. 加速度係数の設定に制限があります。  
 ※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 RCX240S	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

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

## 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内側領域をまたぐ動作を行うと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。

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。

**右手系動作範囲**      **左手系動作範囲**

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

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

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。

R27 (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。

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。

**詳細 A**

**詳細 B**



# YK220XC

※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。

●アーム長 220mm ●最大可搬質量 1kg

## 注文型式

### YK220XC - 100

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
--------	----------------------	--------------------------------------

### RCX340-4

適用コントローラ / 制御機能	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.544

### RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	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。RCX240/RCX240S ▶ P.534

## 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 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>	0.01 kgm <sup>2</sup>			
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) <sup>※4</sup>	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	CLASS 10 (0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 Nℓ /min			

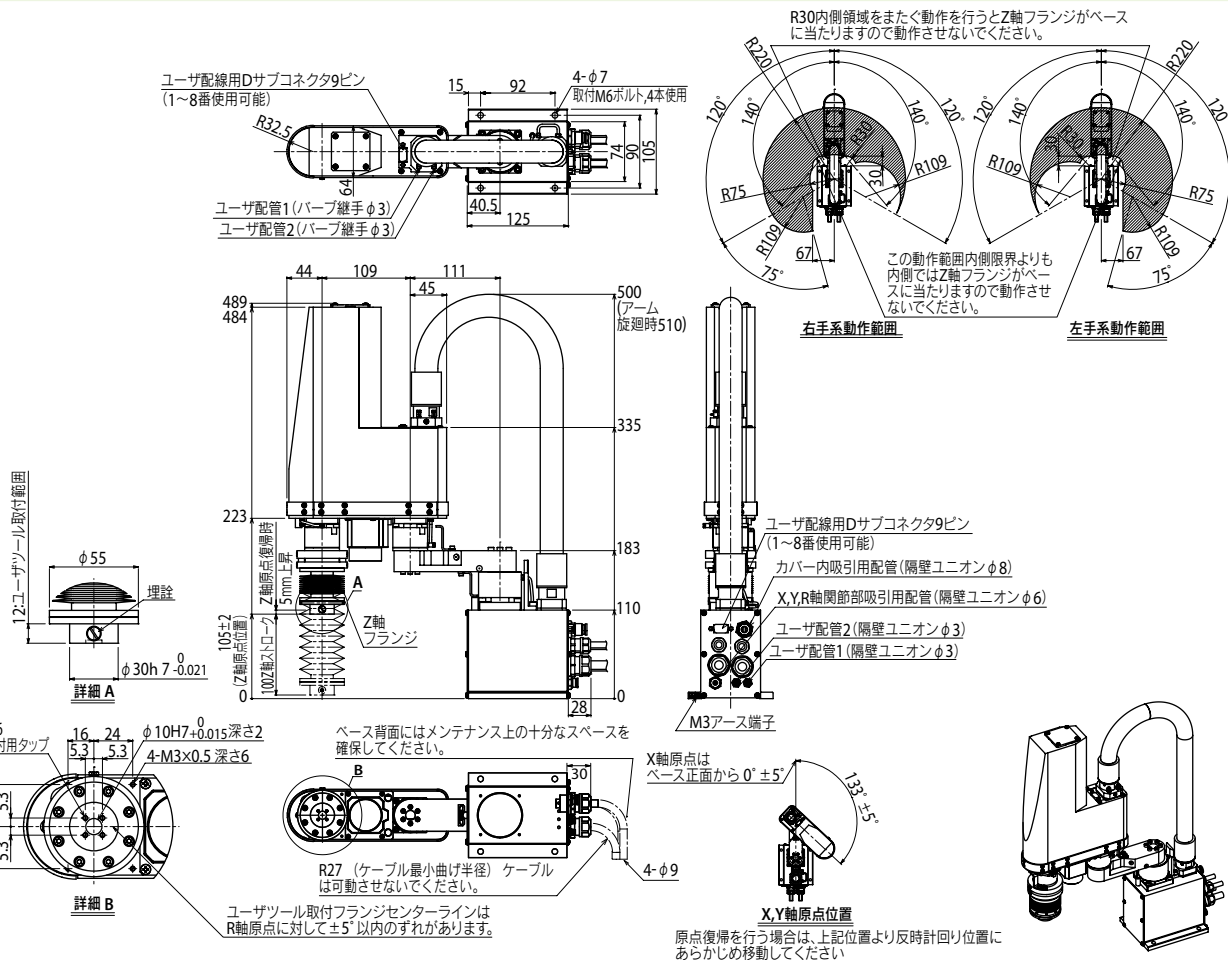
※1. 周囲温度一定時の値です。  
 ※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往復、粗位置決め時。  
 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。  
 ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	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

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

## YK220XC



適用コントローラ

RCX340 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

# YK250XGC

● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 4kg



## 注文型式

**YK250XGC-150** **S**

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 R:あり - 中通しシャフト S:あり - ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

**RCX340-4** **RCX240S**

適用コントローラ / 制御機能 - 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) - アップバッテリー

適用コントローラ - CE対応 - 拡張I/O - ネットワークオプション - IVYシステム - グリッパ - 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.544**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
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	21.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)*4 + ESD *5			
吸引量エア	30 N ℓ /min *6			

\*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. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。  
 \*4. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当。  
 \*5. 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。  
 \*6. 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 RCX240S	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

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。  
 ※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。  
<http://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)  
 使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

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。

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。

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軸シ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軸メカストッパ位置: 131°  
 ・Y軸メカストッパ位置: 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)

ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

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。

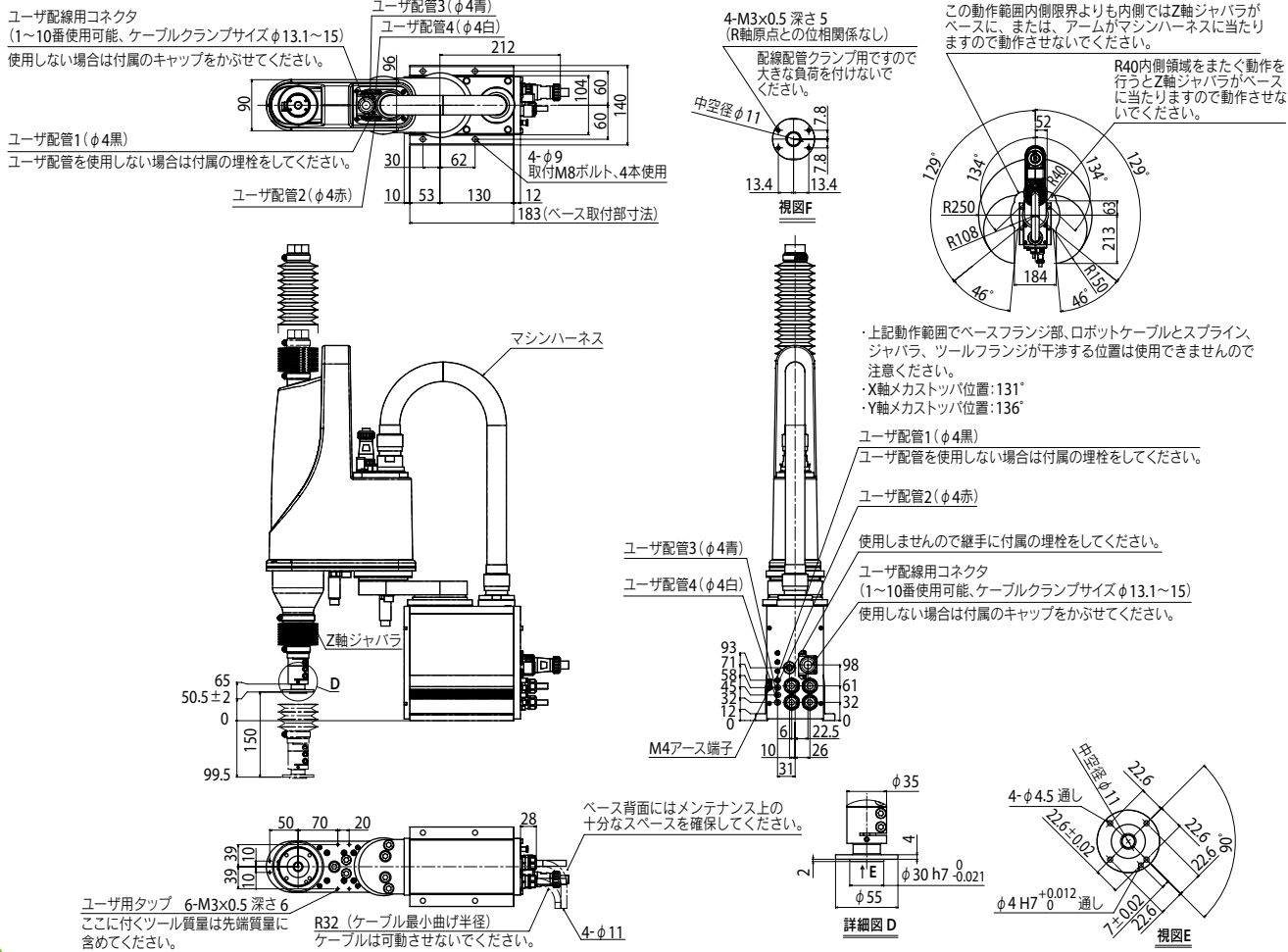
ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
 ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

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。

Z軸先端形状

φ16 h7-0.018

YK250XGC ツールフランジ取付仕様



# YK350XGC

● 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 (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)
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	-------------

**RCX240S**

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	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.544**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

## ■ 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	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq x 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 x 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)*4 + ESD *5			
吸引量エア	30 N ℓ /min *6			

- \*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. 加速度係数の設定に制限があります。P.609をご参照ください。
- \*4. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当。
- \*5. 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。
- \*6. 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
RCX240S		

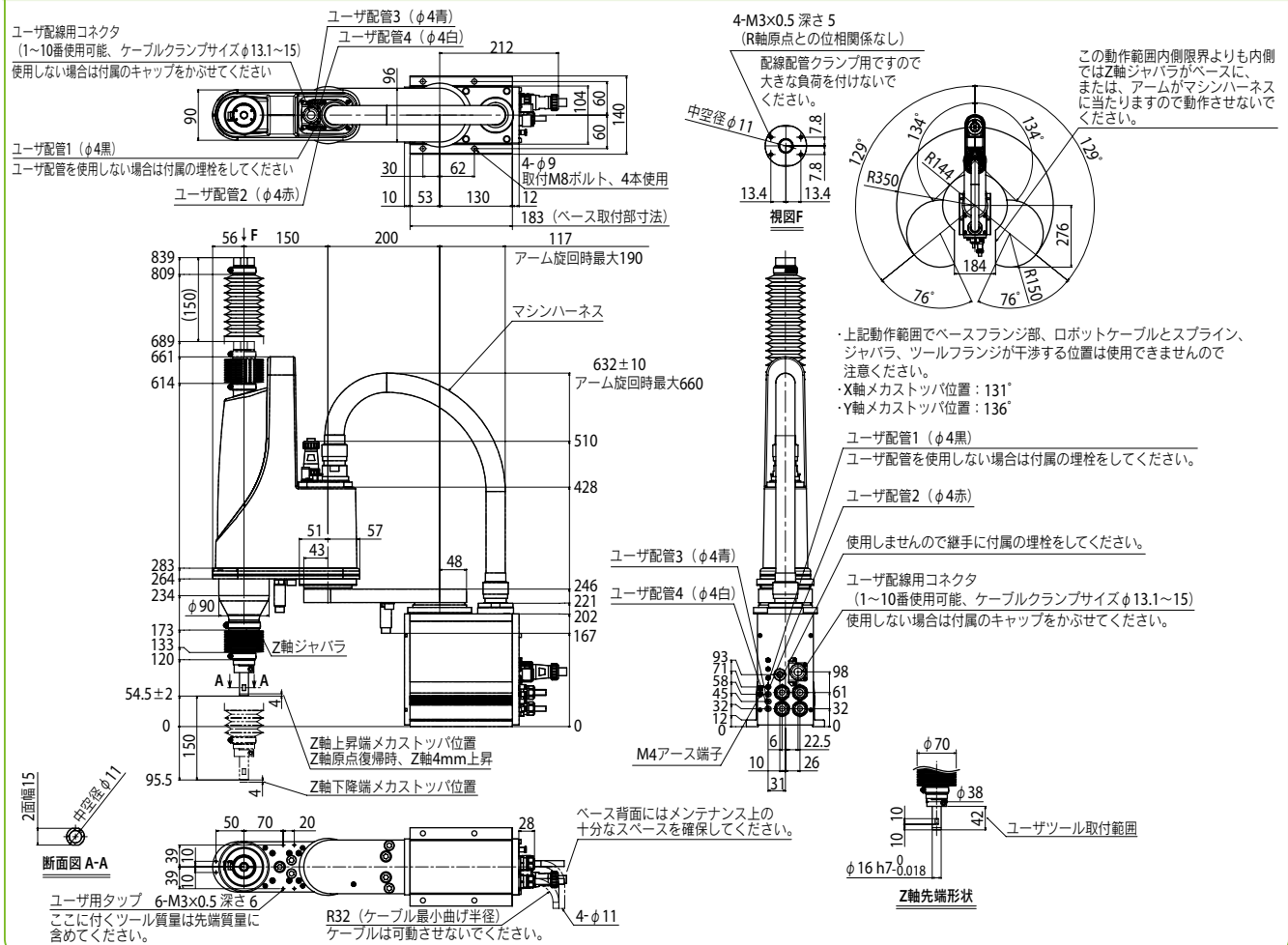
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※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。

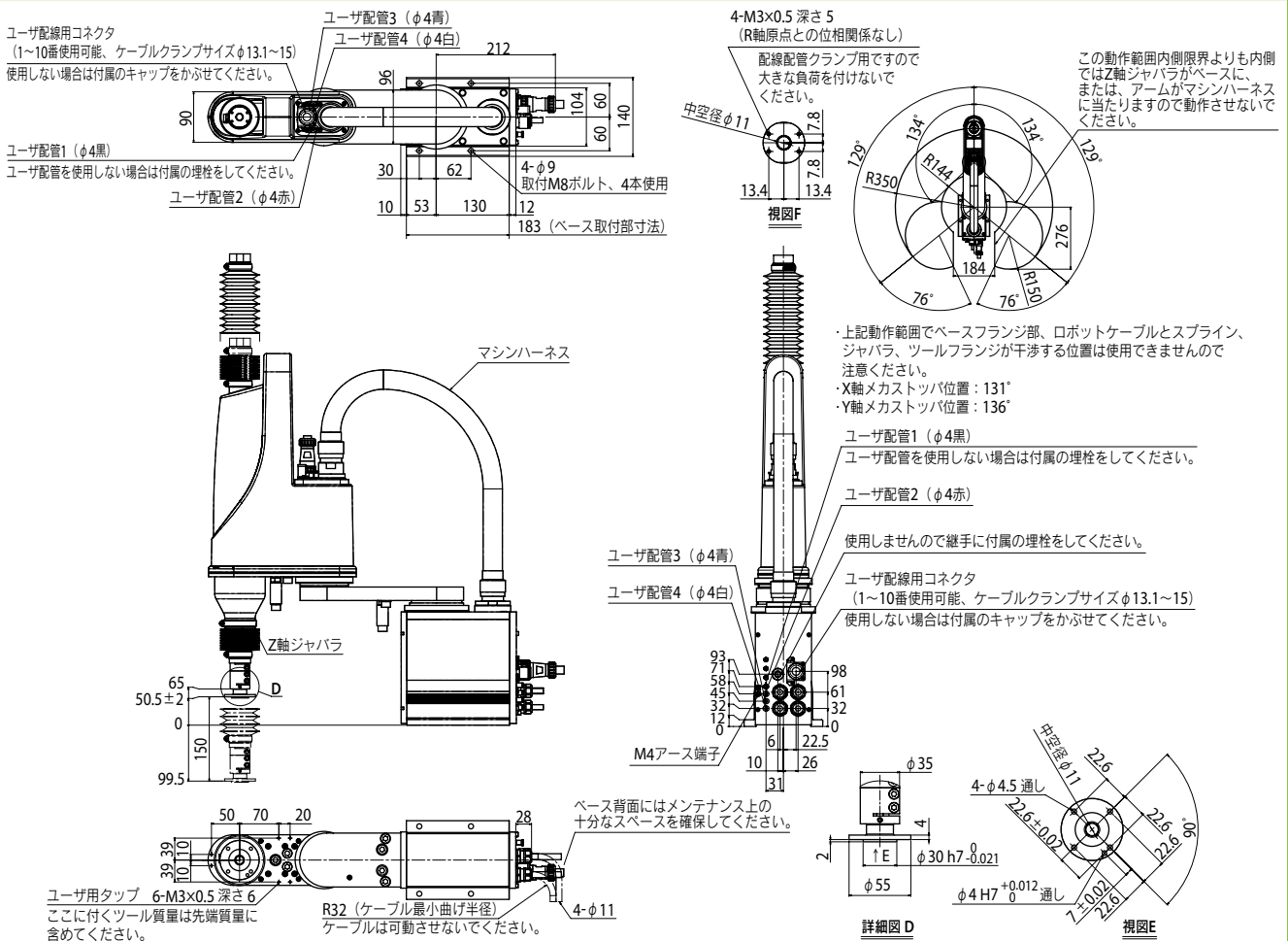
※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

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。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350XGC



## YK350XGC ツールフランジ取付仕様



# YK400XGC

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg



## 注文型式

**YK400XGC-150**   **S**  

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
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------

**RCX340-4**            

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.544**

**RCX240S**            

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	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。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

## 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	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
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	22.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)*4 + ESD*5			
吸引量エア	30 N ℓ / min*6			

※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. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。  
 ※4. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当。  
 ※5. 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。  
 ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

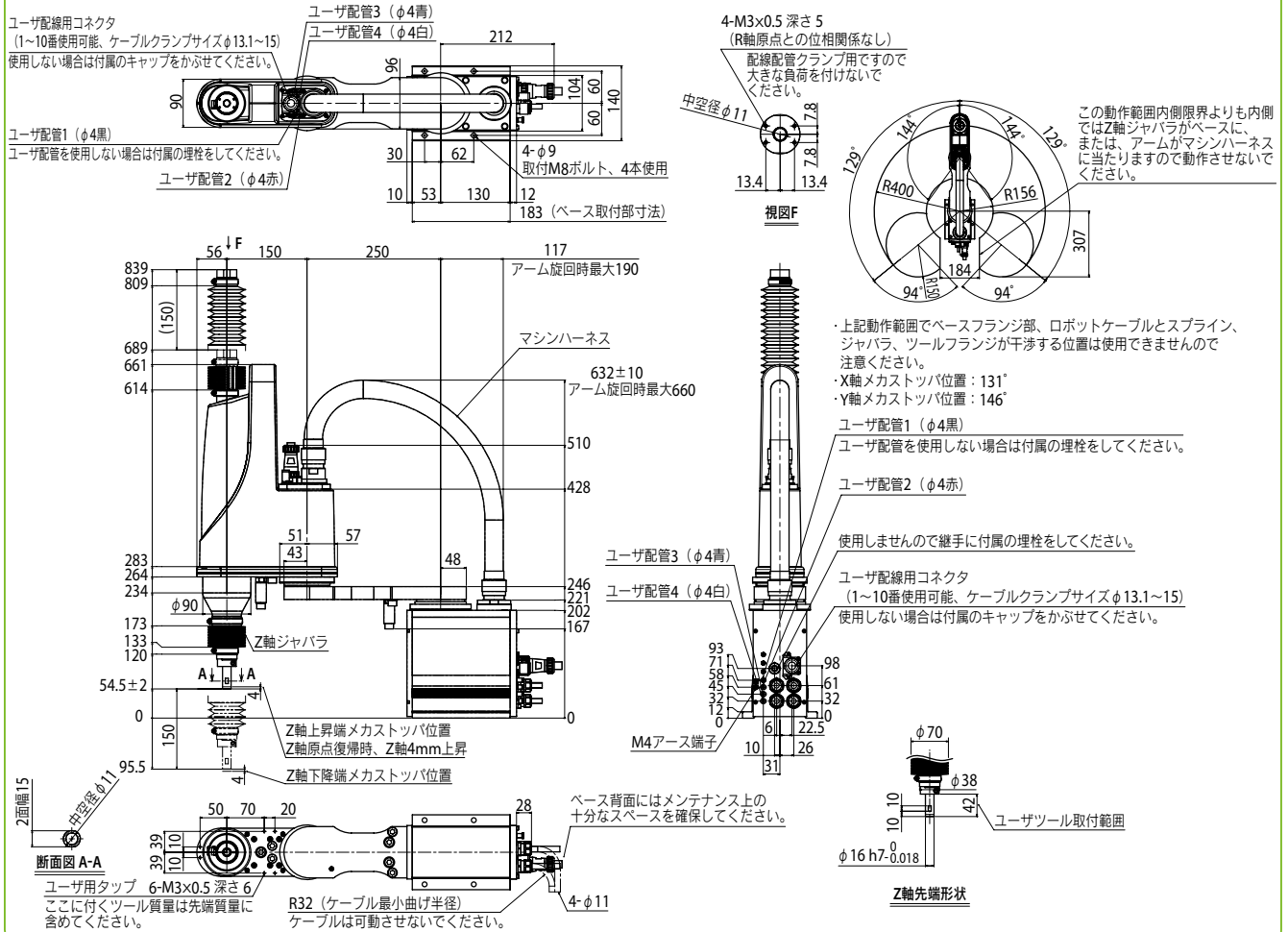
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240S	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

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。  
 ※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。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XGC

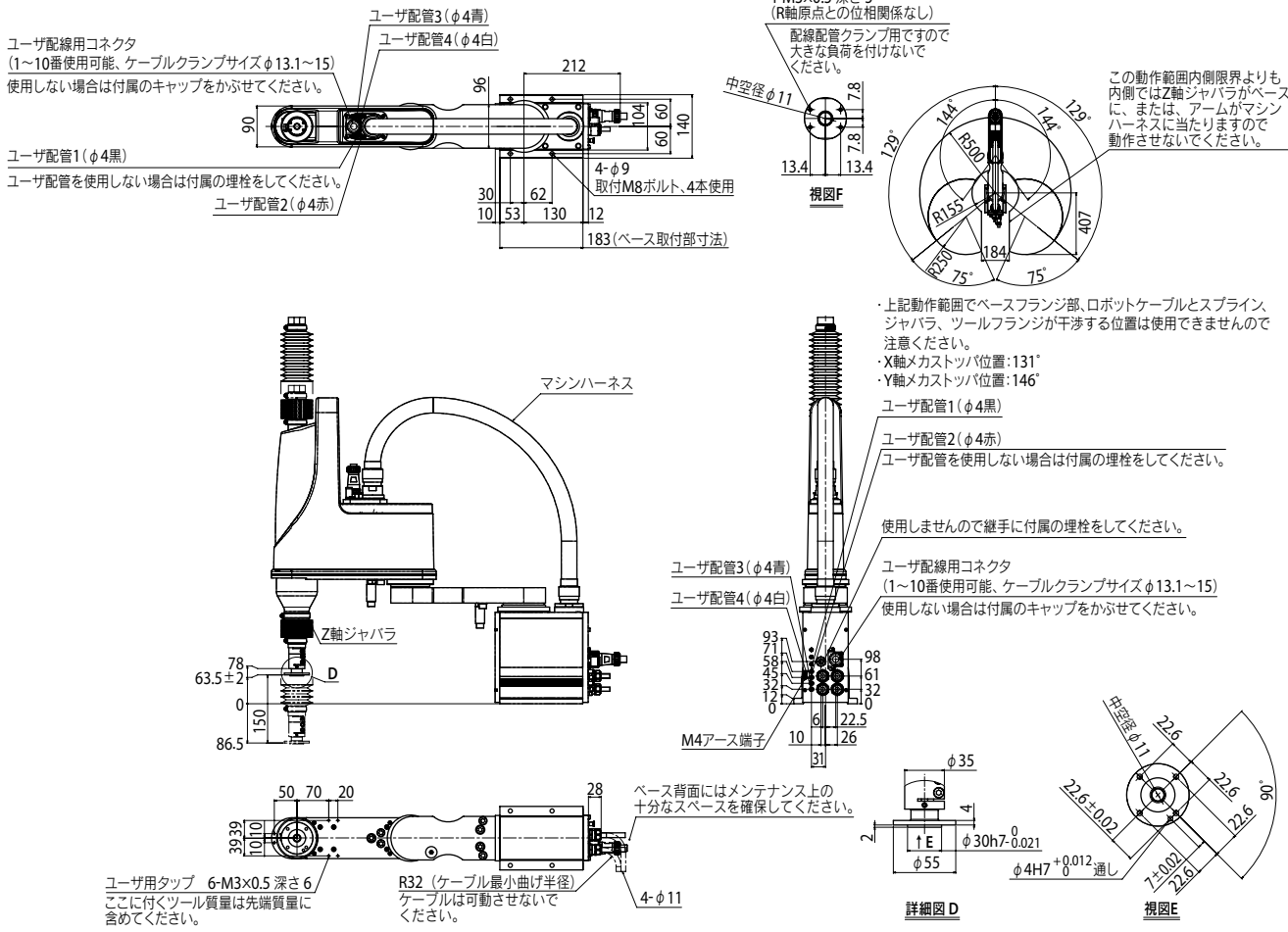








YK500XGLC ツールフランジ取付仕様



# YK500XC

● 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 / 制御機能 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) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

**RCX240** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

適用コントローラ CE対応 回生装置 拡張/O ネットワークオプション iVYシステム グリッパ 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。RCX240/RCX240S ▶ P.534

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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 <sup>2</sup>			
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	31 kg			
クリーン度	CLASS 10 *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. 加速度係数の設定に制限があります。  
 ※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

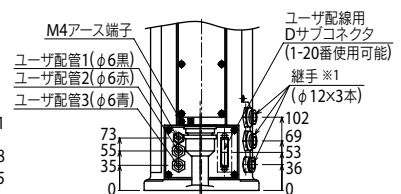
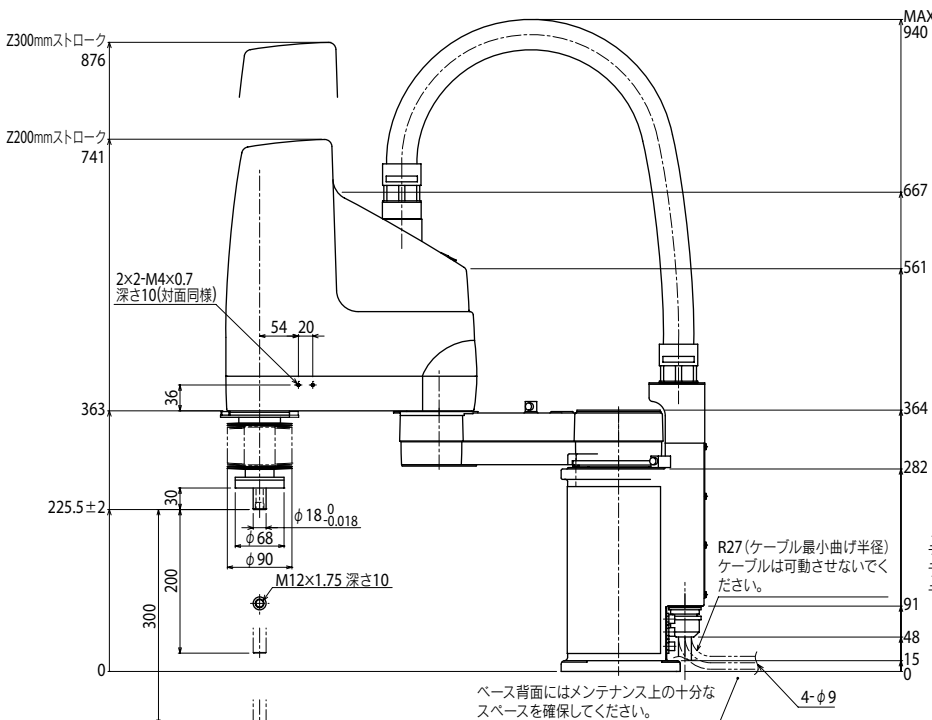
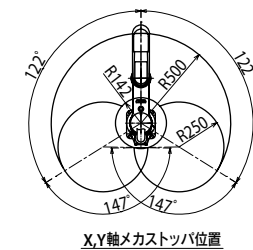
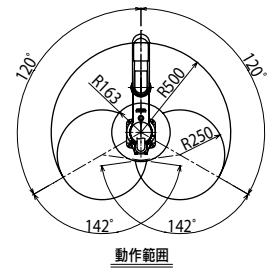
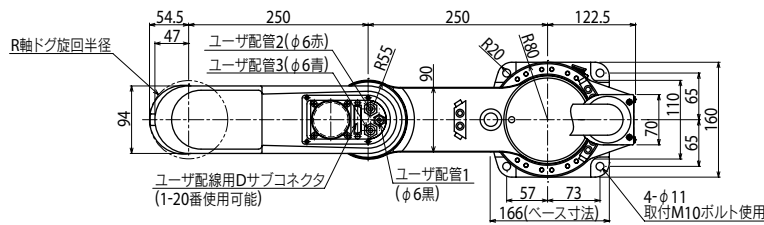
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※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)は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。  
<http://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。

# YK600XGLC

●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	中渡しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------

適用コントローラ / 制御機能	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 ▶ **P544**

**RCX240S**

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	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。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

## ■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	0.74 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.05 kgm <sup>2</sup>			
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)*4 + ESD *5			
吸引量エアー	30 Nℓ / min *6			

- ※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. 加速度係数の設定に制限があります。P.610をご参照ください。
- ※4. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当。
- ※5. 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。
- ※6. 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 RCX240S	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

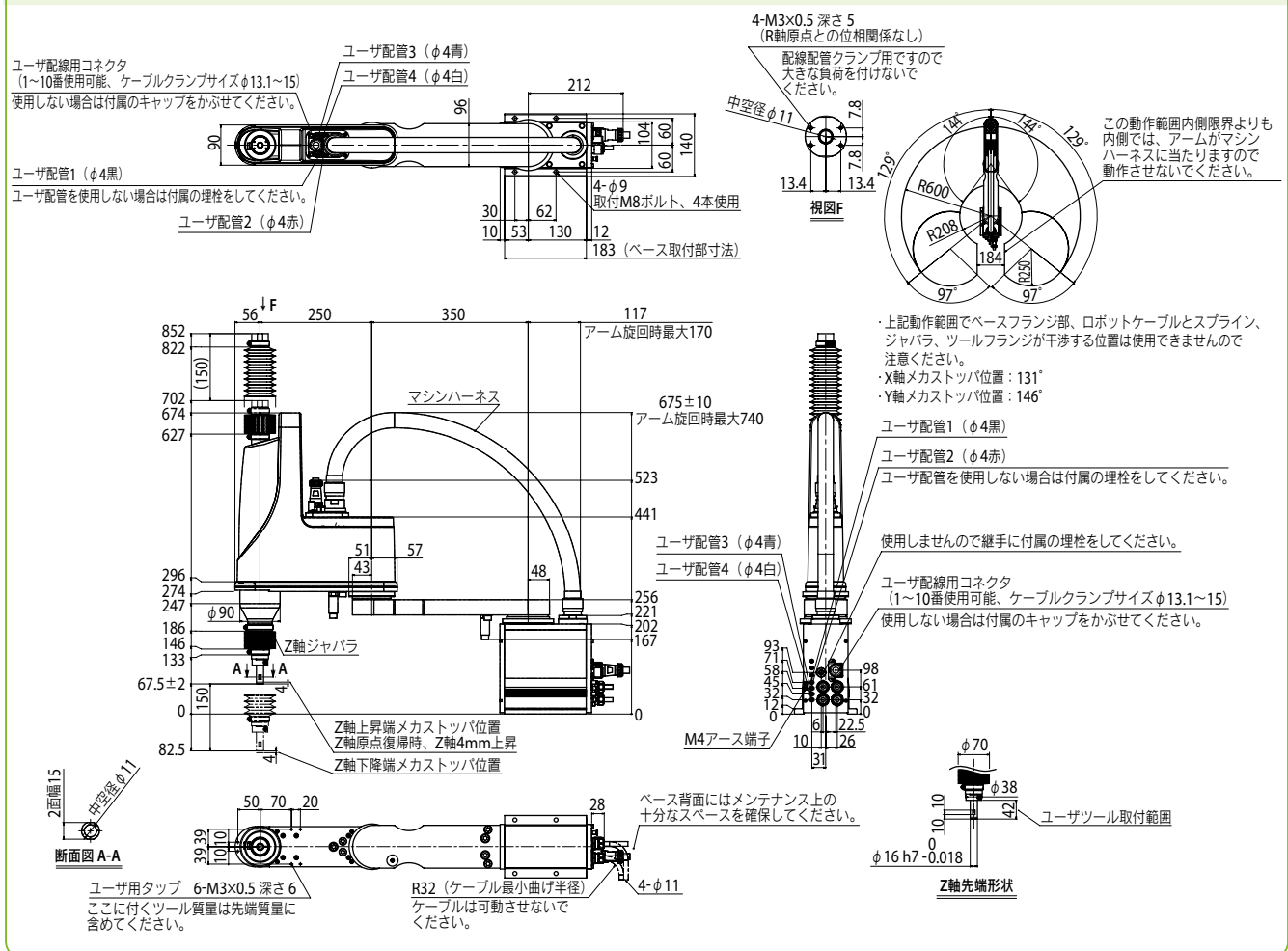
※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※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。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGLC



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 544** **RCX240S ▶ 534**

垂直多関節ロボット  
YA

二次元シフトロボット  
LCM100

小型単軸ロボット  
TRANSEVO

単軸ロボット  
FLIP-X

二次元単軸ロボット  
PHASER

直交ロボット  
XY-X

スカラロボット  
YK-X

ヒック&スライド  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

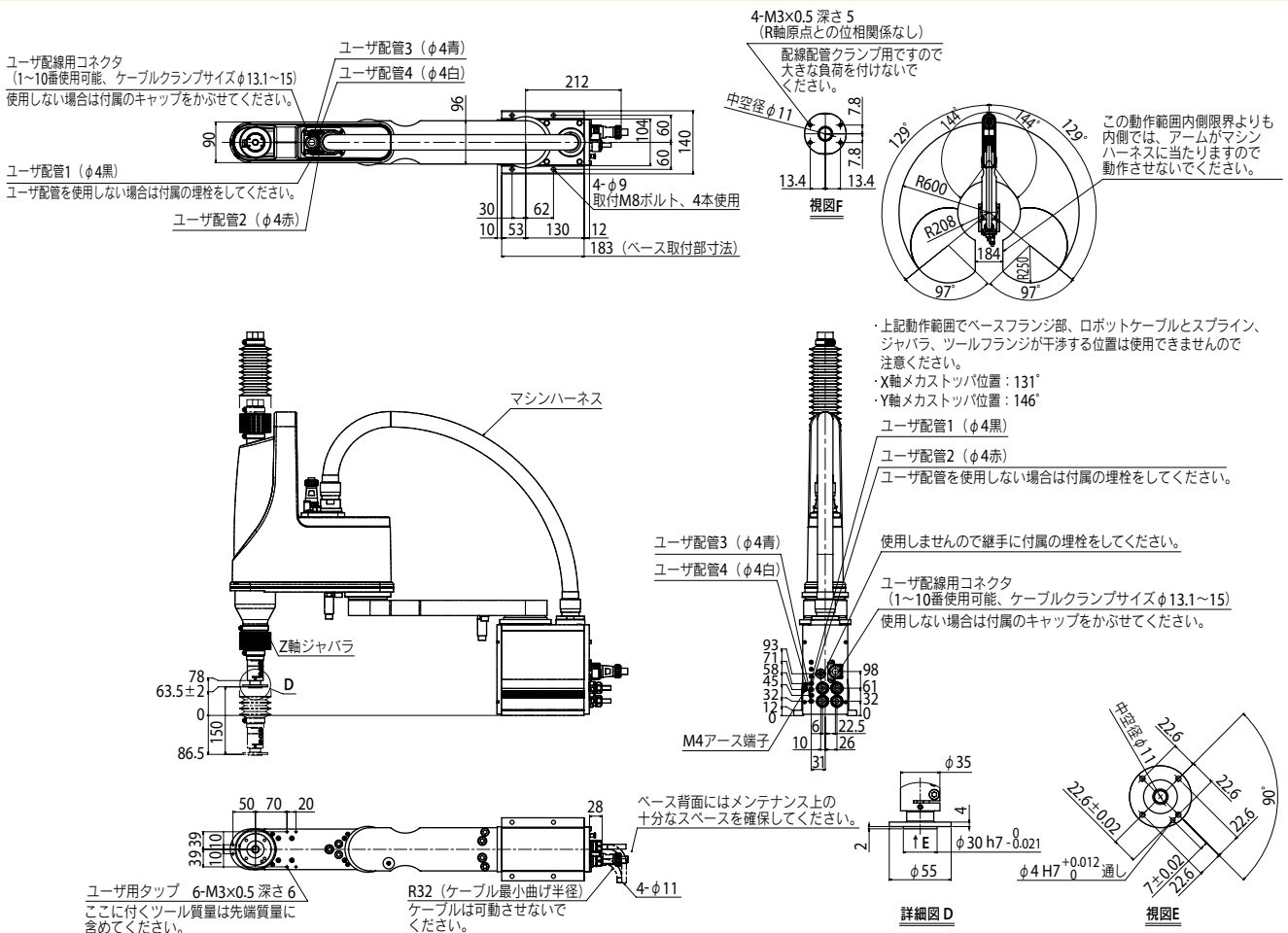
各種情報  
INFORMATION

単軸  
単軸

直交  
直交

スカラ  
スカラ

## YK600XGLC ツールフランジ取付仕様



# YK600XC

●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 / 制御精度 - 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.544**

**RCX240** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張/O - ネットワークオプション - IVシステム - グリッパ - 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。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

## ■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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 <sup>2</sup>			
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	CLASS 10 *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. 加速度係数の設定に制限があります。  
 ※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

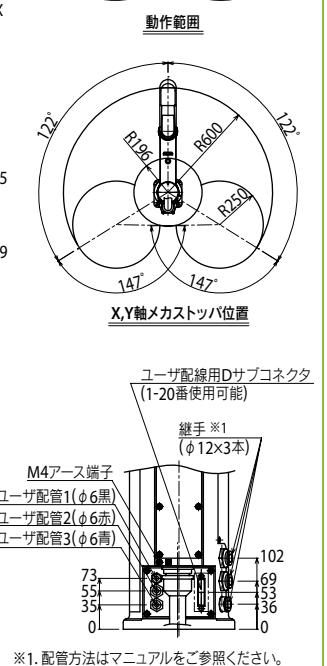
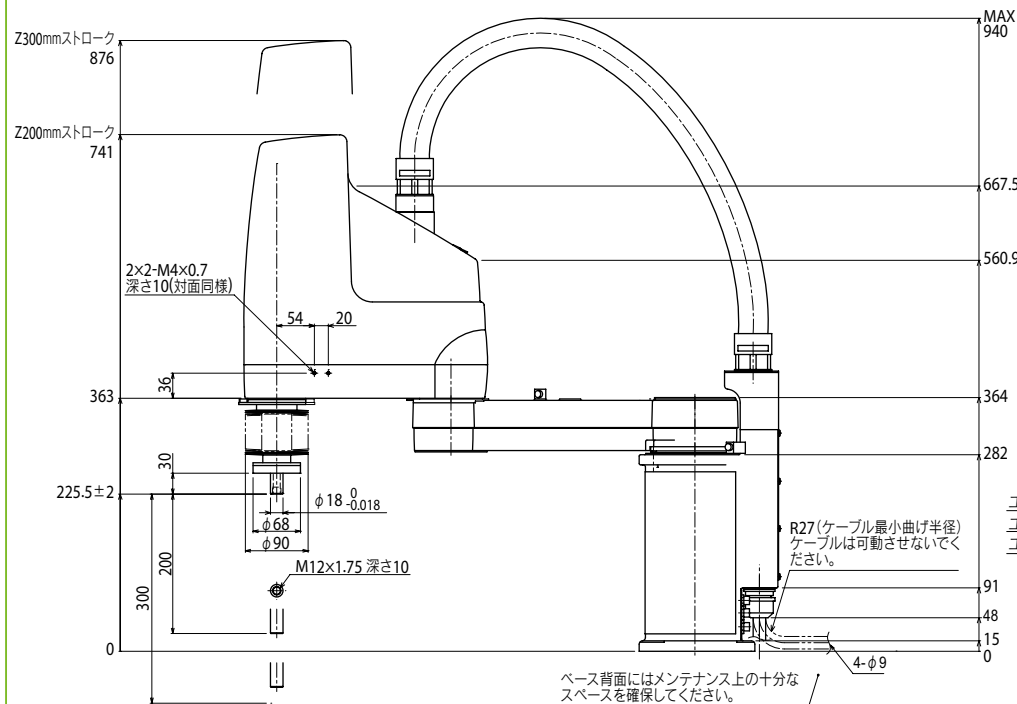
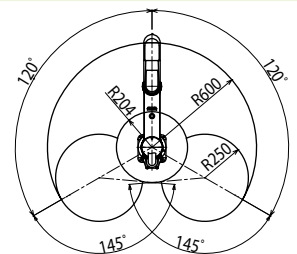
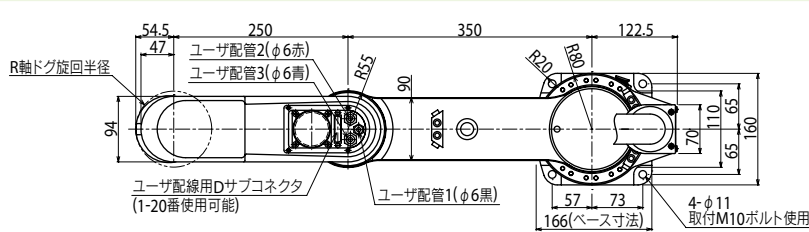
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※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。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XC



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534**



# YK800XC

●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) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

**RCX240**

**R**

適用コントローラ CE対応 回生装置 拡張/O ネットワークオプション TVシステム グリッパ 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。RCX240/RCX240S ▶ P.534

## ■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	450 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	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 <sup>2</sup>			
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	58 kg			
クリーン度	CLASS 10 *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. 加速度係数の設定に制限があります。  
 ※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

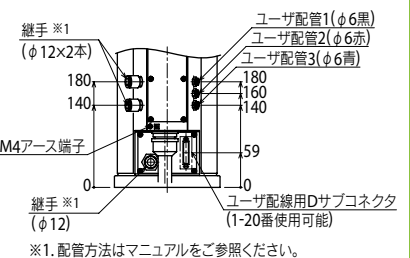
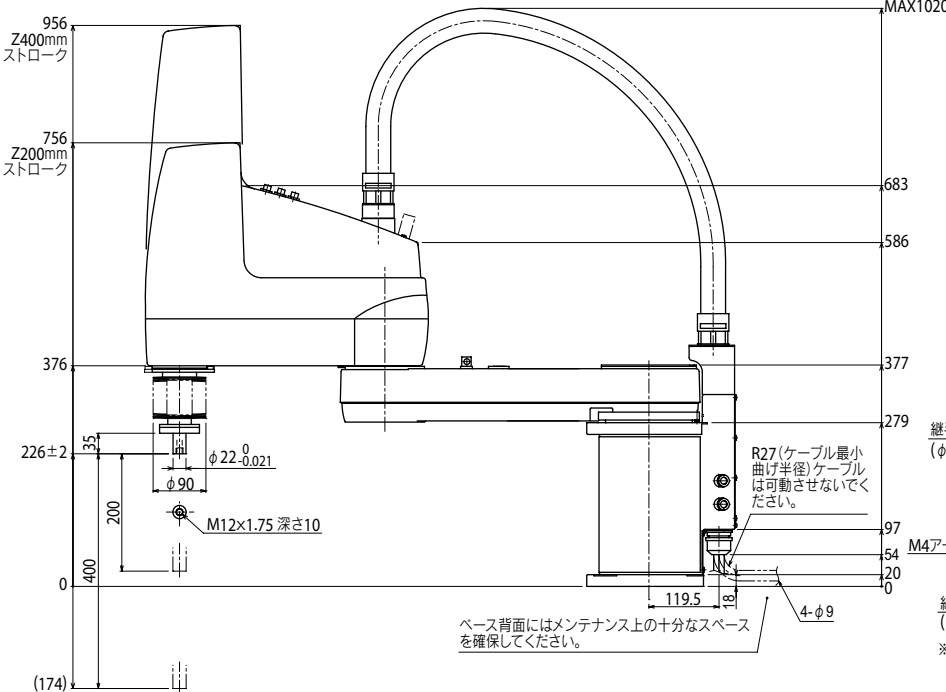
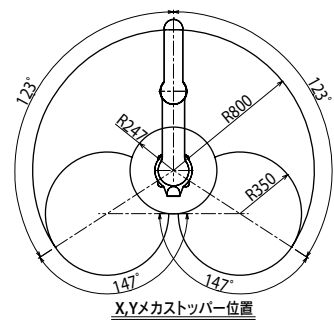
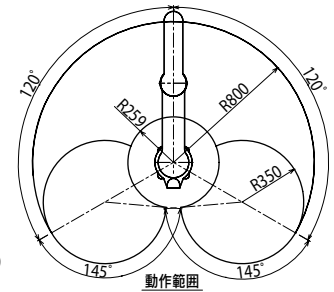
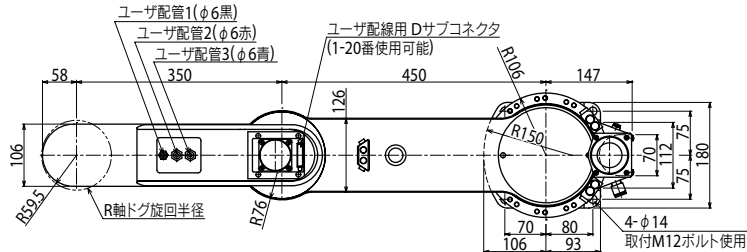
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムの登録商標です。

※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。  
<http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK800XC



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 544 RCX240 ▶ 534**

