

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.588

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。

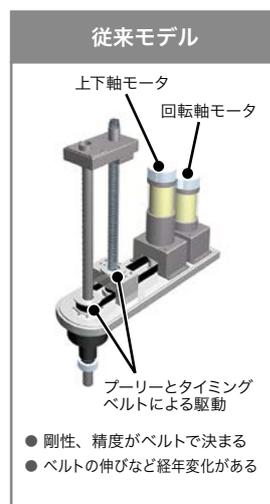
※ YK500XC～YK1000XCは除く。

POINT 3

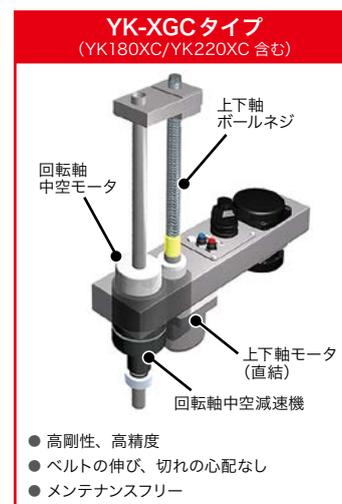
完全ベルトレス構造で剛性アップ

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。



- 剛性、精度がベルトで決まる
- ベルトの伸びなど経年変化がある



- 高剛性、高精度
- ベルトの伸び、切れの心配なし
- メンテナンスフリー

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	0.42	○	P.588
	YK220XC	220		0.45	○	P.589
小型タイプ	YK250XGC	250	4.0	0.57	○	P.590
	YK350XGC	350			○	P.592
	YK400XGC	400			○	P.594
中型タイプ	YK500XC	500	10.0	0.53	-	P.598
	YK500XGLC	500	4.0	0.74	○	P.596
	YK600XC	600	10.0	0.56	-	P.601
	YK600XGLC	600	4.0	0.74	○	P.599
大型タイプ	YK700XC	700	20.0	0.57	-	P.602
	YK800XC	800			-	P.603
	YK1000XC	1000			-	P.604

クリーン単軸ロボット

FLIP-XC タイプ

P.568

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。

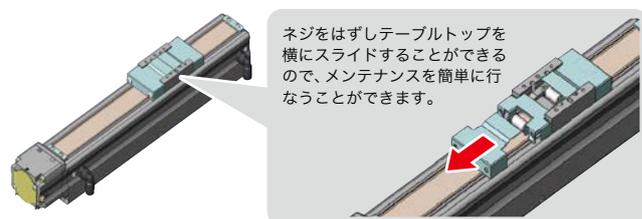
- ストローク：50～2050mm
 - 吸引量：15～90Nℓ/min
 - クリーン度：CLASS10*
 - 最大可搬質量：120kg (水平使用時)
- ※ C4L/C4LH、C5L/C5LH、C6L は、CLASS ISO3 (ISO14644-1) となります。



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.568 C4LH: P.569
		6	6	2.4	360		
		2	6	7.2	120		
C5L C5LH	W55 × H65	20	3	-	1000	50～800	C5L : P.570 C5LH: P.571
		12	5	1.2	800		
		6	9	2.4	400		
C6L	W65 × H65	20	10	-	1000	50～800	P.572
		12	12	4	800		
		6	30	8	400		
C8	W80 × H75	20	12	-	1000	150～800	P.573
		12	20	4	720		
		6	40	8	360		
C8L	W80 × H75	20	20	4	1000	150～1050	P.574
		10	40	8	600		
		5	50	16	300		
C8LH	W80 × H75	20	30	-	1000	150～1050	P.575
		10	60	-	600		
		5	80	-	300		
C10	W104 × H85	20	20	4	1000	150～1050	P.576
		10	40	10	500		
		5	60	20	250		
C14	W136 × H96	20	30	4	1000	150～1050	P.577
		10	55	10	500		
		5	80	20	250		
C14H	W136 × H96	20	40	8	1000	150～1050	P.578
		10	80	20	500		
		5	100	30	250		
C17	W168 × H114	20	80	15	1000	250～1250	P.579
		10	120	35	600		
C17L	W168 × H114	50	50	10	1000	1150～2050	P.580
C20	W202 × H117	20	120	25	1000	250～1250	P.581
		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.565

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.565
		6	4	2	300		
		2	6	4	100		
SSC05	W55 × H56	20	4	-	1000	50～800	P.566
		12	6	1	600		
		6	10	2	300		
SSC05H	W55 × H56	20	6	-	1000	50～800	P.567
		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.582

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.582
		Y	150～650mm	1000		
3軸	SXYxC (ZSC12)	X	150～1050mm	1000	3	P.584
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	1000		
3軸	SXYxC (ZSC6)	X	150～1050mm	1000	5	P.585
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	500		
4軸	SXYxC (ZRSC12)	X	150～1050mm	1000	3	P.586
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	1000		
	SXYxC (ZRSC6)	R	360°	1020°/sec	5	P.587
		X	150～1050mm	1000		
		Y	150～650mm	1000		
		Z	150mm	500		
R	360°	1020°/sec				



- 垂直多関節ロボット
YA
- ユニコンパネモビル
LCM
- 単軸ロボット
CX
- モーグリズ機構
Robonity
- 小型単軸ロボット
TRANSERVO
- 単軸ロボット
FLIP-X
- ユニコン単軸ロボット
PHASER
- 直交ロボット
XY-X
- スカラロボット
YK-X
- ヒック&スライズ
YP-X
- 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…562

単軸

- TRANSERVO
 - SSC04 …………… 565
 - SSC05 …………… 566
 - SSC05H …………… 567
- FLIP-XC
 - C4L …………… 568
 - C4LH …………… 569
 - C5L …………… 570
 - C5LH …………… 571
 - C6L …………… 572
 - C8 …………… 573
 - C8L …………… 574
 - C8LH …………… 575
 - C10 …………… 576
 - C14 …………… 577
 - C14H …………… 578
 - C17 …………… 579
 - C17L …………… 580
 - C20 …………… 581

直交 XY-XC

- 2軸
 - SXYxC …………… 582
- 3軸/ZSC
 - SXYxC …………… 584

● 4軸/ZRSC

- SXYxC …………… 586

スカラ YK-XC

- YK180XC …………… 588
- YK220XC …………… 589
- YK250XGC …………… 590
- YK350XGC …………… 592
- YK400XGC …………… 594
- YK500XGLC …………… 596
- YK500XC …………… 598
- YK600XGLC …………… 599
- YK600XC …………… 601
- YK700XC …………… 602
- YK800XC …………… 603
- YK1000XC …………… 604

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																								P565
	6	4	2	300																								
	2	6	4	100																								
SSC05	20	4	—	1000												933	833	733	633									P566
	12	6	1	600												560	500	440	380									
	6	10	2	300												280	250	220	190									
SSC05H	12	6	—	1000												933	833	733	633									P567
		8	—	600												560	500	440	380									
		—	2	500																440	380							
	6	12	—	300												280	250	220	190									
		—	4	250																220	190							

● 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	800	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 : P.568 C4LH : P.569
																								C5L : P.570 C5LH : P.571
																								P.572
																								P.573
	550	500																						P.574
	270	240																						P.575
	135	120																						P.576
	500	450																						P.577
	240	210																						P.578
	120	105																						P.579
	600	500																						P.580
	300	250																						P.581
	150	125																						
	600	500																						
	300	250																						
	150	125																						
	600	500																						
	300	250																						
	150	125																						
	800	700		600	500																			
	400	350		300	250																			
				1000	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

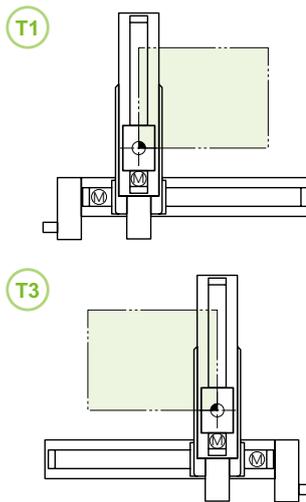


タイプ	モデル名	軸	動作範囲	最高速度(mm/sec)	最大可搬質量(kg)	掲載ページ
2軸	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.582
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.584
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.584
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.586
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.586
		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 ²)	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	0.01	P.588		
	YK220XC	3.4 m/s														0.45	1.0	0.01	P.589		
小型	YK250XGC	4.5 m/s														0.50	4.0	0.05	P.590		
	YK350XGC	5.6 m/s														0.52	4.0	0.05	P.592		
	YK400XGC	6.1 m/s														0.50	4.0	0.05	P.594		
中型	YK500XGLC	5.1 m/s														0.66	4.0	0.05	P.596		
	YK500XC	4.9 m/s														0.53	10.0	0.12	P.598		
	YK600XGLC	4.9 m/s														0.71	4.0	0.05	P.599		
	YK600XC	5.6 m/s														0.56	10.0	0.12	P.601		
大型	YK700XC	6.7 m/s															0.57	20.0	0.32	P.602	
	YK800XC	7.3 m/s																0.57	20.0	0.32	P.603
	YK1000XC	8.0 m/s																0.60	20.0	0.32	P.604

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
SD	1
ロボットドライバ SD:TS-SD	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.634をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	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
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. 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		
リフト1/2	1kg 807	218	292	リフト1/2	1kg 274	204	776	リフト1/2	0.5kg 407	408
リフト2/3	2kg 667	107	152	リフト2/3	2kg 133	93	611	リフト2/3	1kg 204	224
リフト6/6	2kg 687	116	169	リフト6/6	2kg 149	102	656	リフト6/6	1kg 223	223
リフト6/6	3kg 556	76	112	リフト6/6	3kg 92	62	516	リフト6/6	2kg 107	107
リフト6/6	4kg 567	56	84	リフト6/6	4kg 63	43	507	リフト6/6	2kg 118	118
リフト6/6	4kg 869	61	92	リフト6/6	4kg 72	48	829	リフト6/6	4kg 53	53
リフト6/6	6kg 863	40	60	リフト6/6	6kg 39	29	789			

※ 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)。

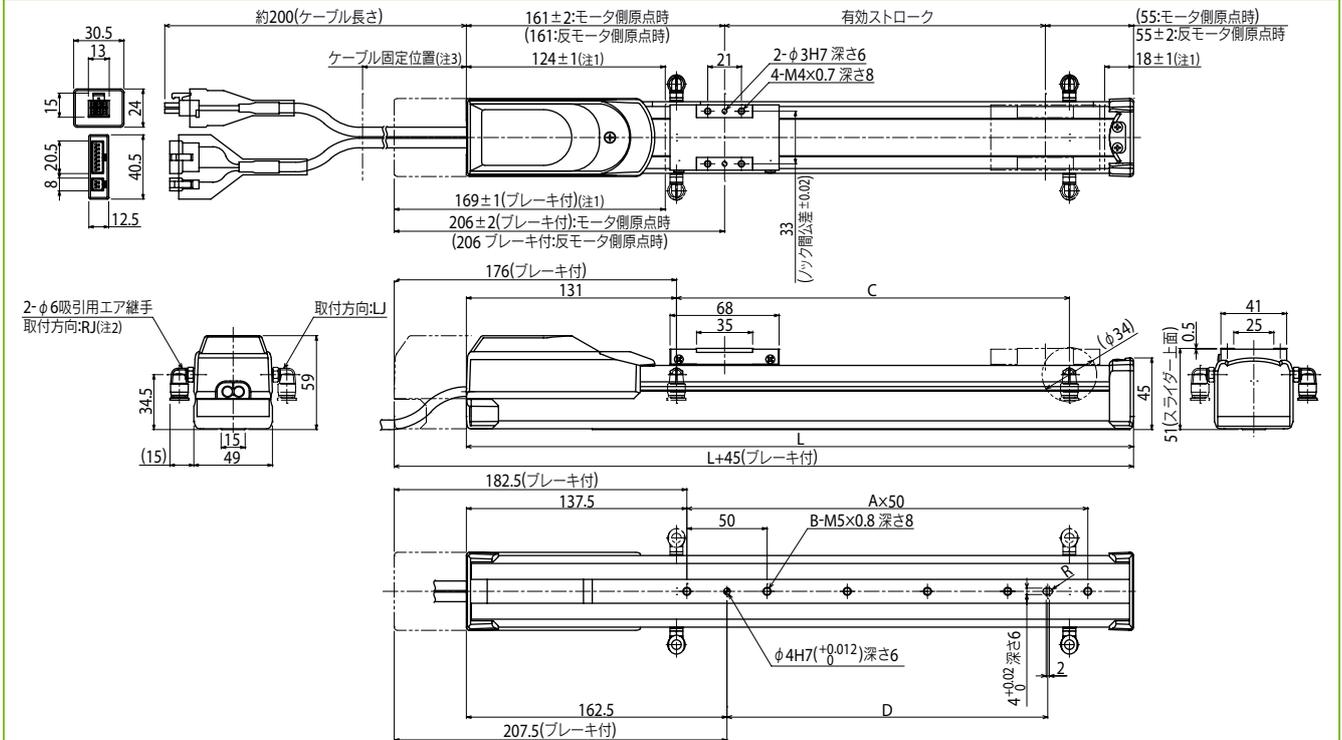
静的許容モーメント

(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)※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。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。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

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}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) 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. 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.634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.96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 ^{#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		
クリン程度	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[※]

	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	6kg 76	35	377			
	10kg 344	29	62	8kg 47	22	355			

静的許容モーメント

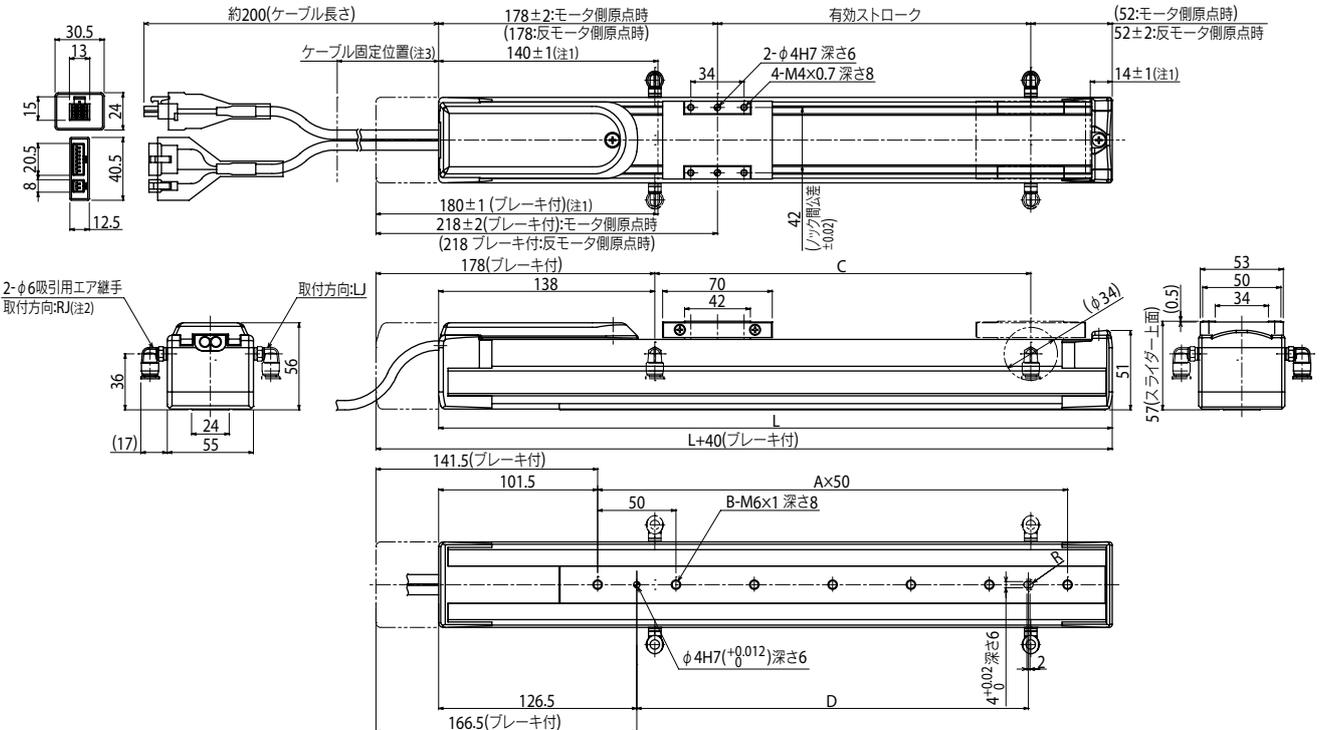
静的許容モーメント (単位: N・m)		
MY	MP	MR
25	33	30

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

※ 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)。

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. 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.634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.96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		
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*

水平使用時 (単位: mm)		壁面取付使用時 (単位: mm)		垂直使用時 (単位: mm)	
リード	質量	A	B	A	B
20	2kg	599	225	262	203
	4kg	366	109	118	88
	6kg	352	71	71	49
12	4kg	500	118	146	96
	6kg	399	79	85	55
	8kg	403	56	55	34
6	6kg	573	83	101	62
	8kg	480	61	64	39
	10kg	442	47	43	26
	12kg	465	39	28	17

静的許容モーメント

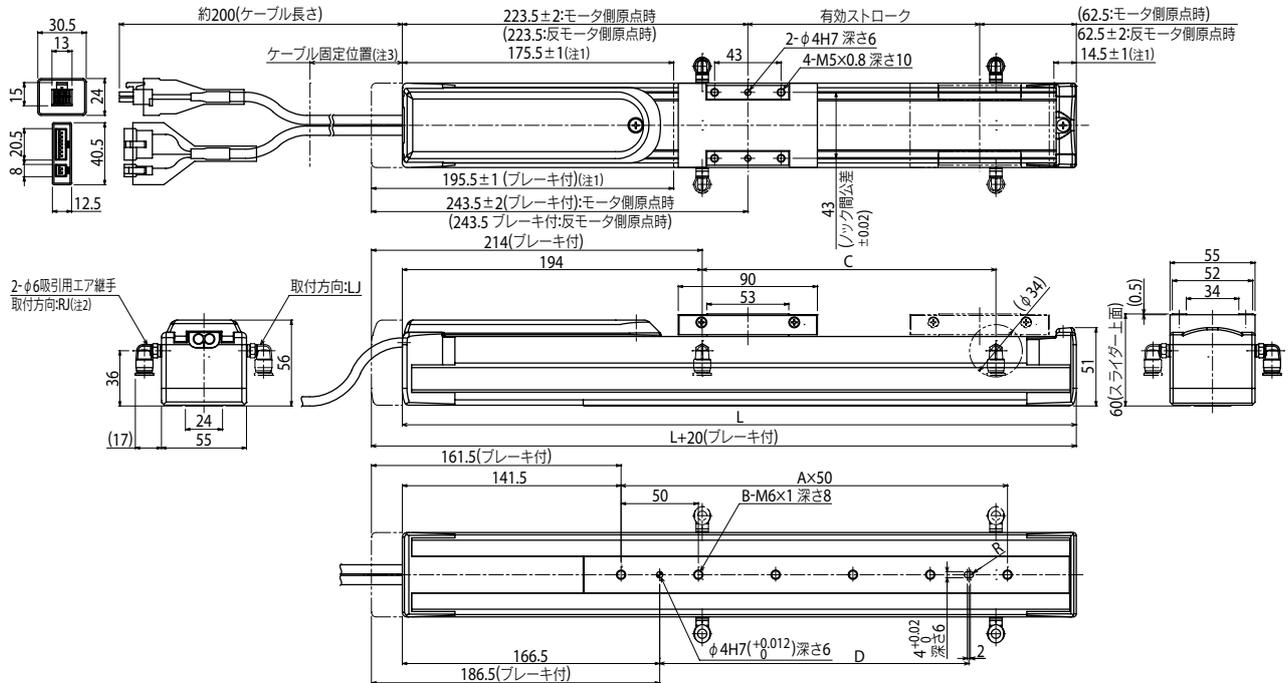
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
32	38	34

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															
最高速度*26	リード12(垂直)	500														
リード6(水平)	300															
リード6(垂直)	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. φ6吸引工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.732~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	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: 1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ^{※2}		
吸引量エア ^{※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. 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[※]

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

※ 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。

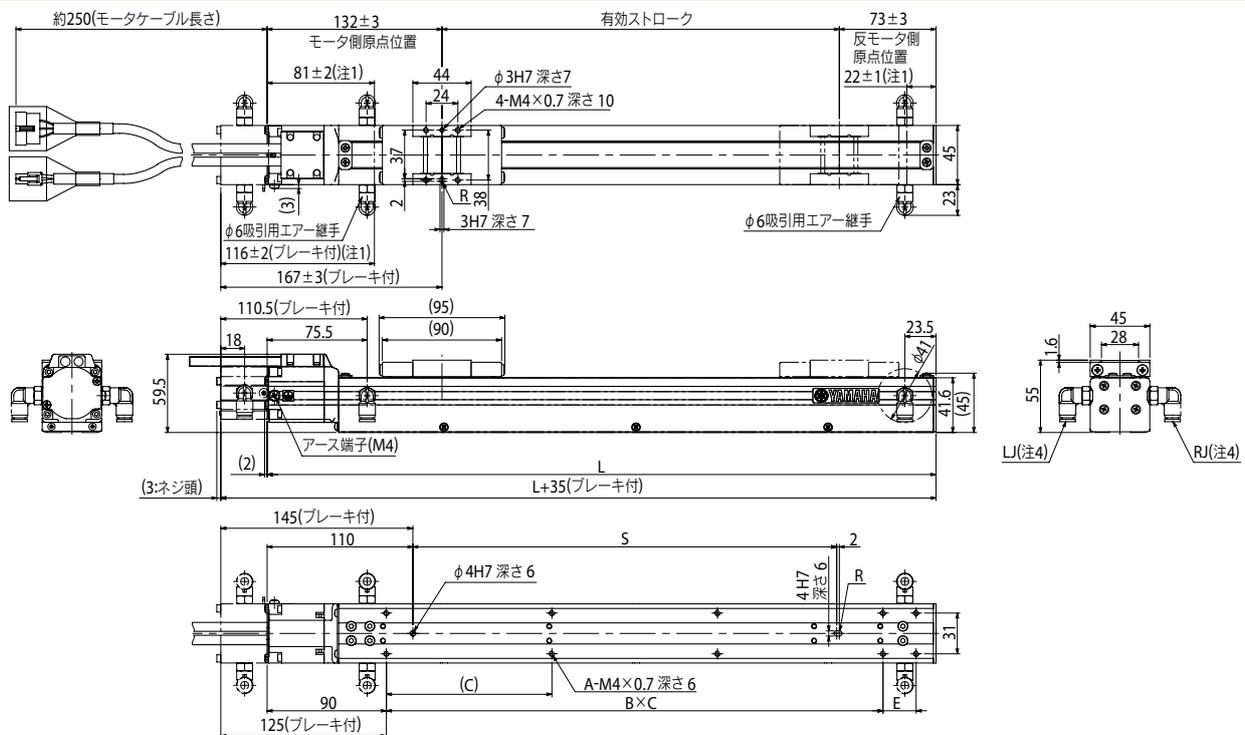
■ 静的許容モーメント

(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 ポイントトレース 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: 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 ^{※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: PROFINET GW: I/Oポートなし ^{※3}	バッテリー N: なし(インクリ仕様) B: 有り(アプソ仕様)
-----------------------------	--	------------------------------	--	--

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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	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) ^{※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. 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[※]

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

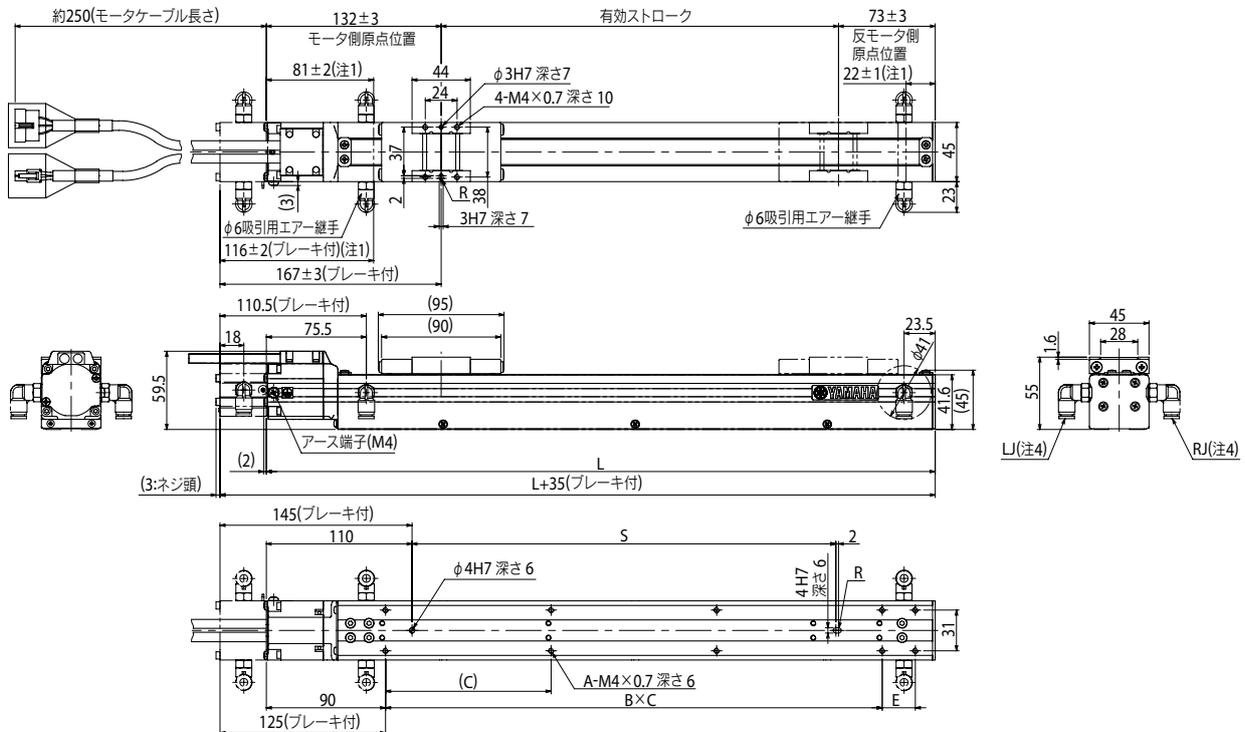
■ 静的許容モーメント

(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
SR1-X05	プログラム/ポイントトレース/
RCX320	リモートコマンド/
RCX221/222	リモートコマンド/
RCX340	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205	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げ半径は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							ERCDC	
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 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 ^{※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(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. 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.732~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) ^{※2}		
吸引量エア ^{※3}	80 Nℓ / min 50 Nℓ / min 30 Nℓ / min		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、吸引ブローアを使用時。
 ※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	
リフト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	
リフト12	2kg 1166	159	406	2kg 364	126	1073			
	5kg 551	59	155	5kg 123	28	438			
リフト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。

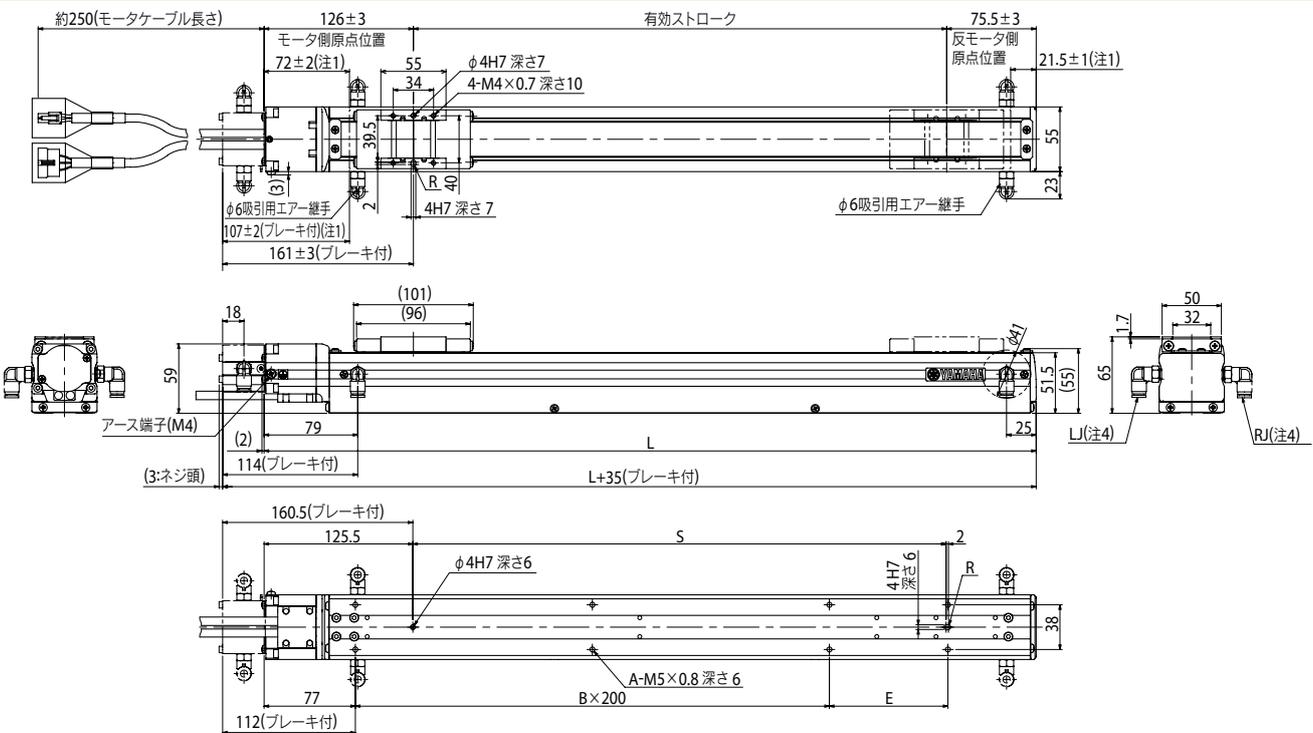
■静的許容モーメント

MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCDC	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) ^{※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(アプソリ仕様) 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(アプソリ仕様) 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。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■基本仕様

モーター出力 AC	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) ^{※2}		
吸引量エア ^{※3}	80 Nℓ / min 50 Nℓ / min 30 Nℓ / min		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. CLASS 10 (0.1 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[※]

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	
リフト20	1099	324	645	602	303	950	1.2kg	240	239
リフト12	488	104	241	197	87	432	2.4kg	109	110
リフト6	916	159	398	347	141	800			
リフト6	436	60	152	119	44	355			
リフト6	1194	105	294	259	87	950			
リフト6	624	31	89	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。

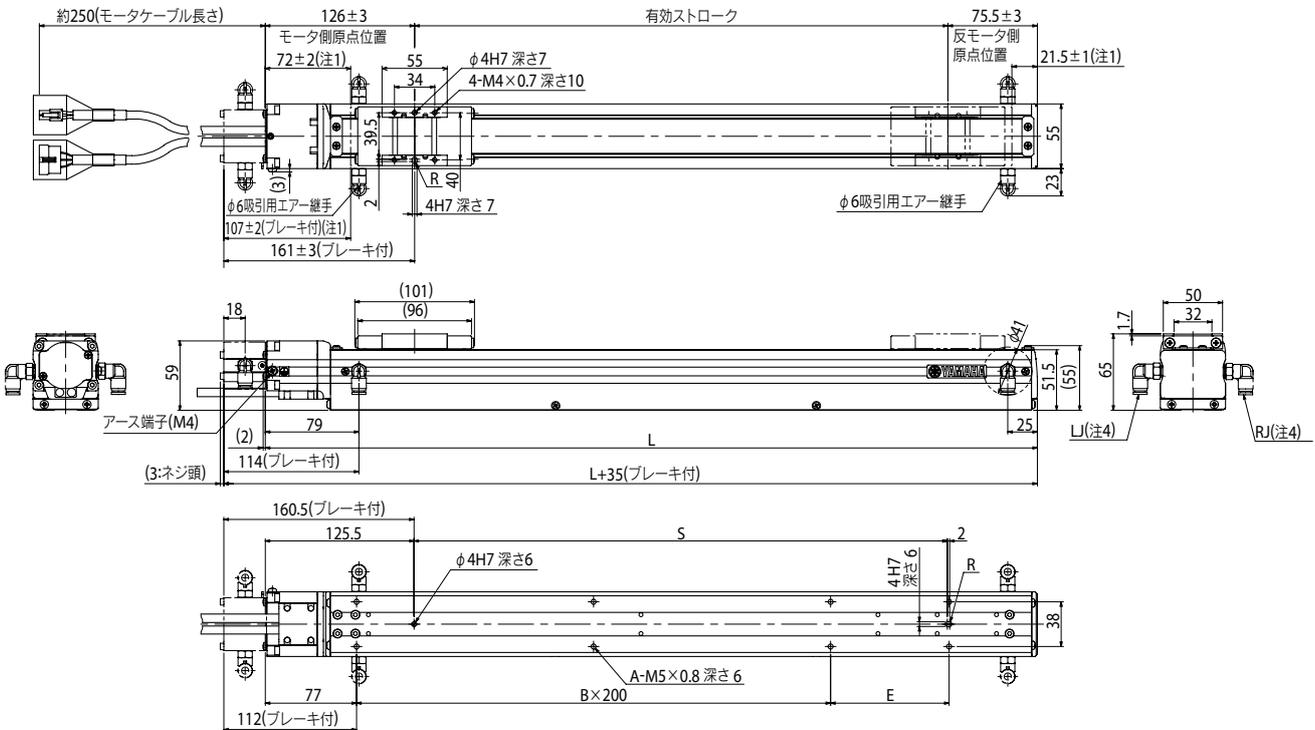
■静的許容モーメント

(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/RCX221/222
RCX320	リモートコマンド/オンライン命令
RCX340	
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
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}	—															
リード12	800															
リード6	400															
速度設定	—															
	900															
	800															
	700															
	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、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。

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 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	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: 2: 反モータ側	ストローク 150~800 (50mmピッチ)	ケーブル長** 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
---------------	--	---	---	--------------------------------------	--

TSX	SR1-X	RDV-X
ポジション**3 TS-X	コントローラ	ロボットドライバ
ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 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 回生装置

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
 詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※3. DINレベルについてはP.634をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■基本仕様

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

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

■許容オーバーハング量*

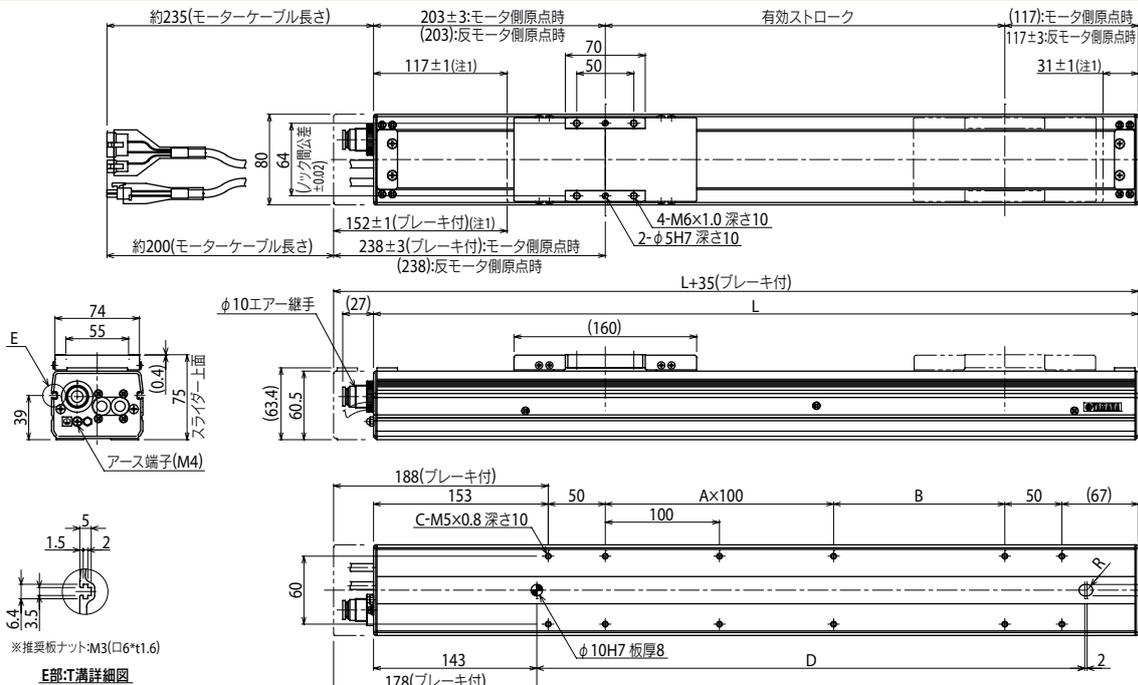
水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)				垂直使用時 (単位:mm)		
リード	質量	A	B	リード	質量	A	B	リード	質量	C
20	5kg	245	85	146	20	5kg	121	71	211	
	10kg	131	39	69		12	10kg	42	24	88
	12kg	115	31	57			6	12kg	29	16
12	5kg	364	92	192	12			5kg	164	78
	10kg	207	43	92		6		10kg	62	29
	15kg	144	26	41			6	15kg	26	12
6	20kg	112	18	40	6			20kg	7	4
	10kg	406	47	124		6		10kg	87	33
	20kg	225	20	54			6	20kg	18	6
6	30kg	162	11	31	6			30kg	0	0
	40kg	168	7	20		6		40kg	0	0

静的許容モーメント			
	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
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

* 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. 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0.3kg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。

C10

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



■ 注文型式

C10	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 L:LCD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	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	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		05 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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度※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 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)	リ ド	A B C			リ ド	A B C			垂 直 使 用 時 (単位:mm)	リ ド	A C	
		5kg	1875	530		510	5kg	496			451	1826
	10kg	1079	247	242	10kg	218	168	1002	2kg	1213	1244	
	20kg	628	106	107	20kg	78	27	497	4kg	585	617	
	15kg	765	156	164	10kg	230	170	1036	8kg	627	658	
	30kg	425	62	66	20kg	80	29	506	10kg	280	312	
	40kg	350	38	42	10kg	30	0	311	10kg	210	242	
	30kg	960	63	68	20kg	30	0	311	10kg	213	244	
	50kg	565	25	28	10kg	234	170	2716	15kg	119	151	
	60kg	470	16	17	20kg	82	29	1206	20kg	72	104	
					5	30kg	31	0	711			

※ 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

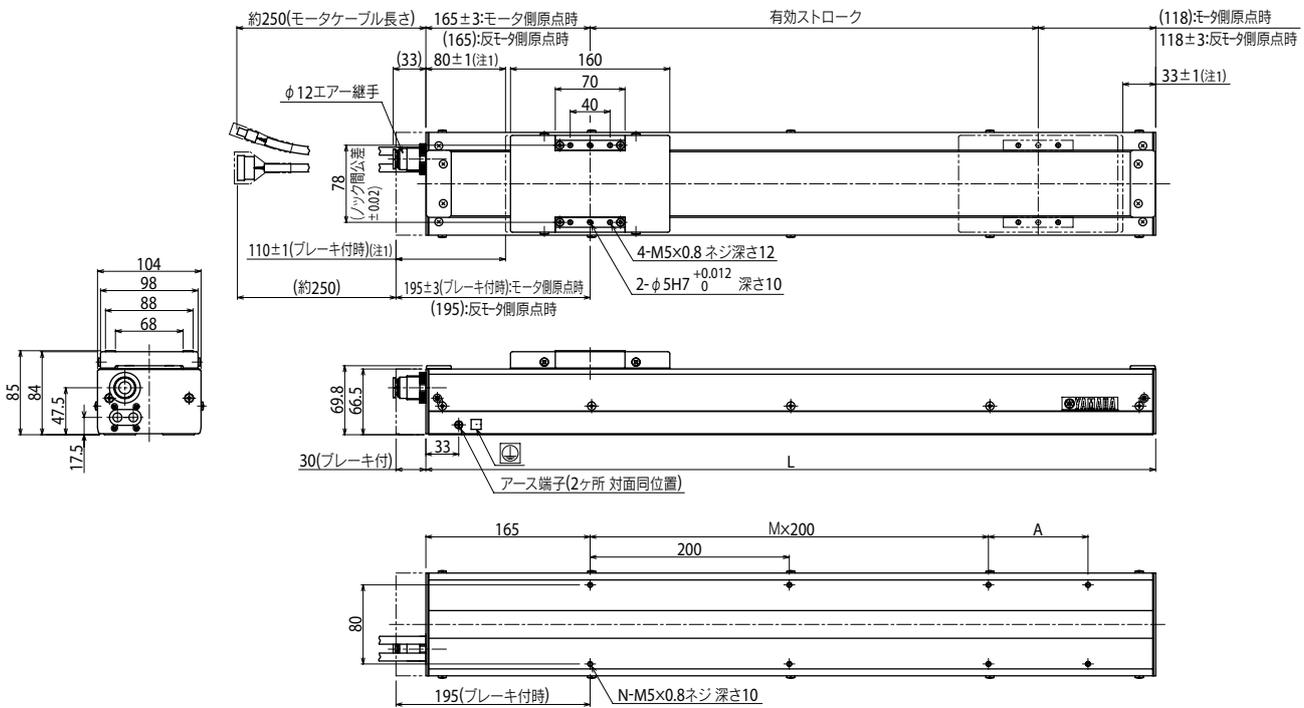
MY	MP	MR
119	119	105

■ 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
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-X105※	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205※	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 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	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%																			

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. 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。

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 ボイショナ ^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	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™ PT:PROFINET 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	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 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. 標準口ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
 詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	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	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[※]

	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)			
	10kg	20kg	40kg	10kg	20kg	40kg	10kg	20kg	40kg	
リード20	2247	1675	958	987	1210	1678	4k	2400	2008	
リード10	1397	855	528	497	548	958	6k	1687	1358	
リード5	1037	445	318	247	217	598	8k	1287	1033	
リード20	1937	583	478	402	328	1238	10kg	1347	1088	
リード10	1637	364	323	50kg	227	152	878	15kg	887	718
リード5	1717	242	235	80kg	119	74	678	20kg	657	538
リード20	2443	311	313	60kg	197	108	1308	25kg	747	608
リード10	2193	242	250	80kg	127	53	1008	30kg	663	484
リード5	2000	202	213	100kg	85	20	788			

※ 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

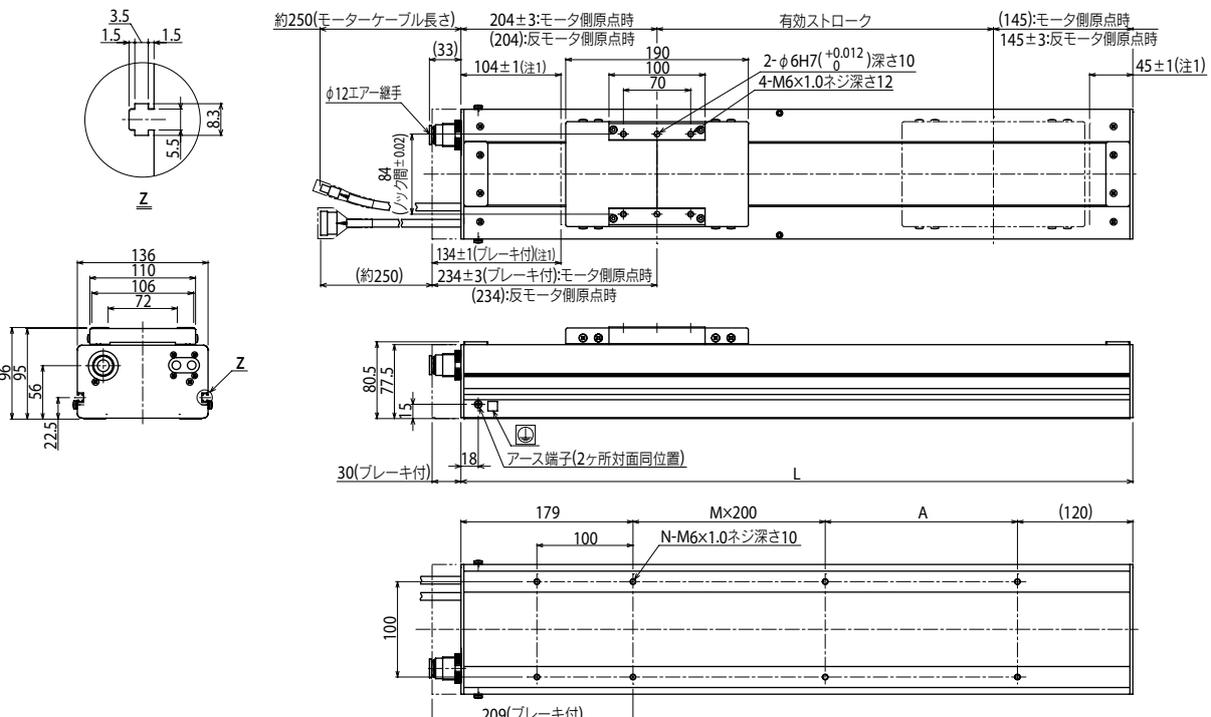
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
293	294	258

■ 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
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-X110 [※]	ポイントトレース/リモートコマンド
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	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}	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						1000								950	950	750	750	600	600	500
最高速度 ^{※4} (mm/sec)						500								475	475	375	375	300	300	250
リード10						250								237	237	187	187	150	150	125
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 220 (ポジション*2 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 (N: なし(インクリ仕様), B: 有り(アプソ仕様))

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) - 入出力 (N: NPN, P: PNP, CC: CC-Link, DN: DeviceNet™, PB: PROFIBUS) - バッテリ (N: なし(インクリ仕様), B: 有り(アプソ仕様))

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 (20: 400W以下) - 回生装置 (RBR1(水車), RBR2(歯直))

※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.732～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	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 / 垂直使用時 15 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)

リフト	A	B	C
30kg	2660	871	1040
50kg	1911	508	615
80kg	1541	303	377
100kg	2000	237	330
120kg	1841	192	268

壁面取付使用時 (単位: mm)

リフト	A	B	C
30kg	1017	789	2576
50kg	583	426	1808
80kg	338	221	1380
100kg	525	336	2443
120kg	271	155	2000
120kg	207	109	1841

垂直使用時 (単位: mm)

リフト	A	C
5kg	3000	3000
10kg	2443	2443
15kg	1633	1633
15kg	1728	1728
25kg	1013	1013
35kg	707	707

静的許容モーメント (単位: N・m)

MY	MP	MR
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

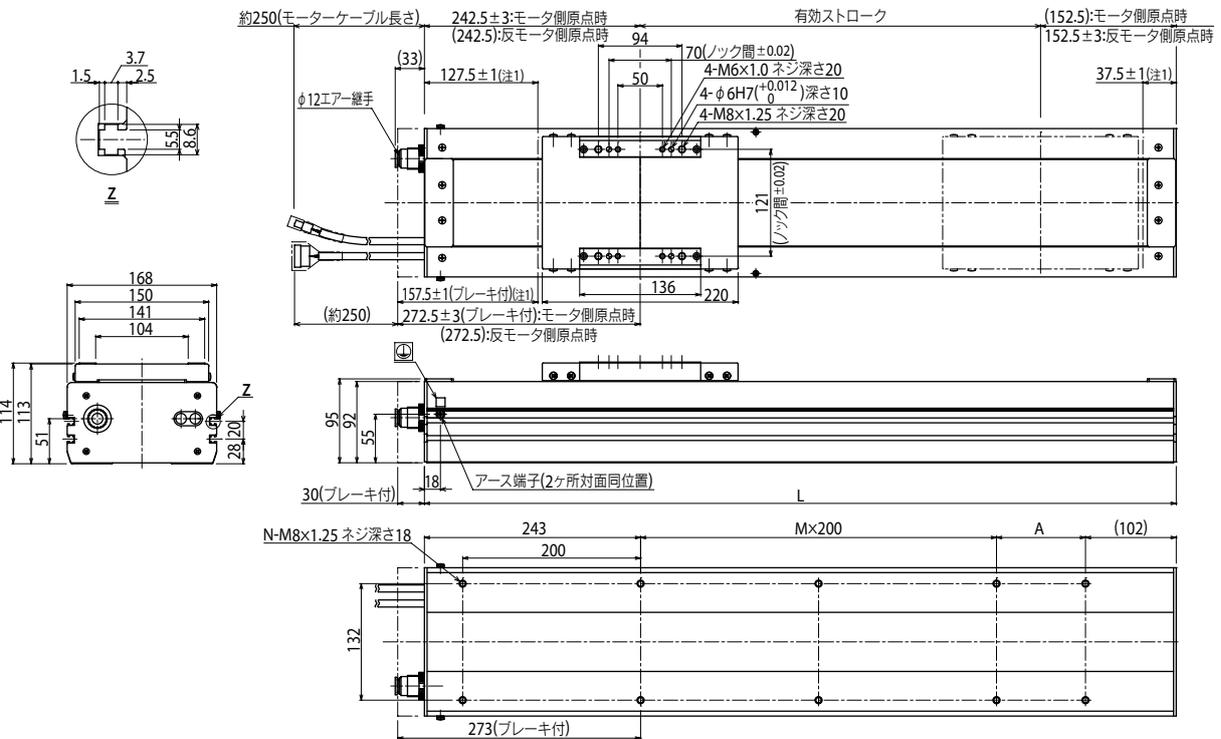
MY: 1032, MP: 1034, MR: 908

■ 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
RCX30	ポイントトレース
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-X220*	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水車)	パルス列
RDV-X220-RBR2(歯直)	パルス列

※以下の場合には回生装置が必要
 ・垂直で使用する場合

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	リード20	1000											800	800	700	700	600	600	500				
(mm/sec)	リード10	500											400	400	350	350	300	300	250				
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。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 652 TS-X ▶ 626 RDV-X ▶ 640

C17L

● 原点反モータ側選択可能

※ 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:反モータ側	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	R 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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. 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.96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
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	3436	2605	4000	2kg	1200	1200
30kg	3045	872	929	1169	790	3045	5kg	3000	3000
50kg	2602	509	714	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。

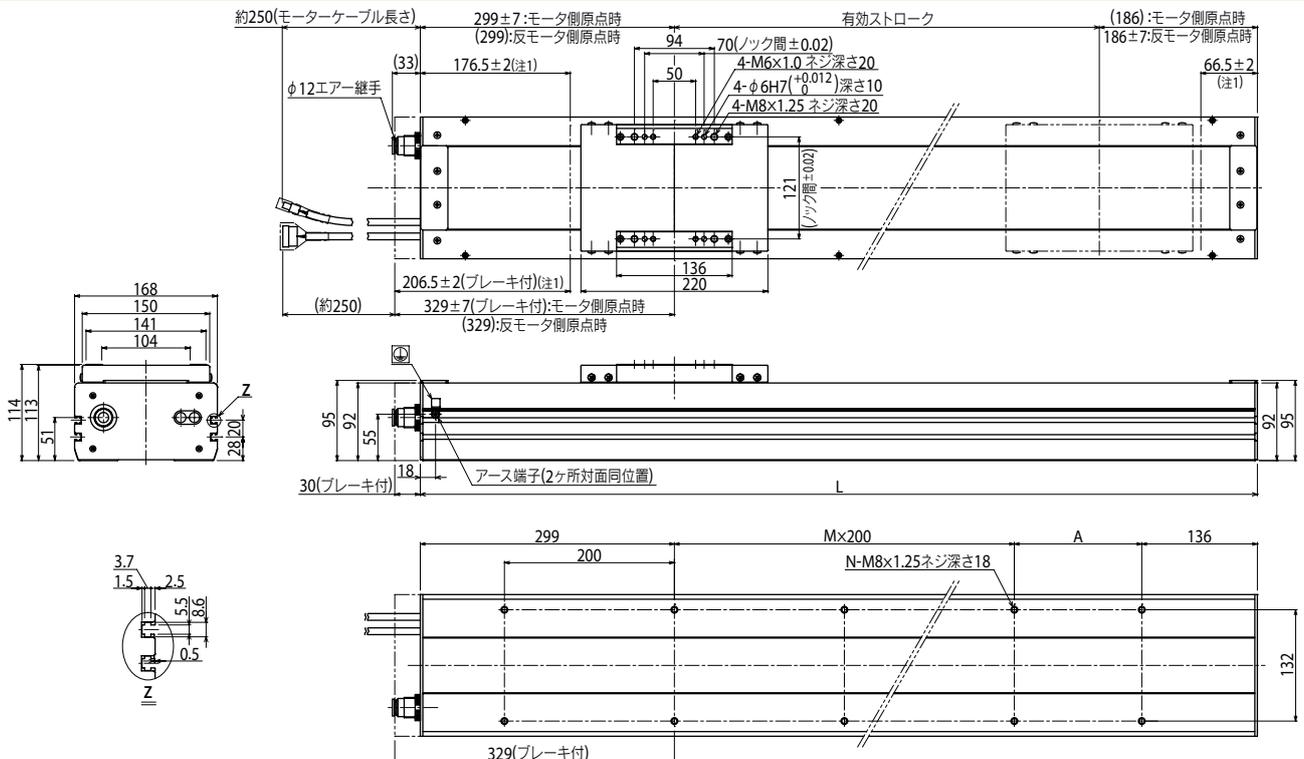
■ 静的許容モーメント

(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	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-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. 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 コントローラ	20 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™ 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 ^{※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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. 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。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	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 / 45 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	CLASS 10 ^{※3}
吸引量エアー	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)		壁面取付使用時 (単位: mm)		垂直使用時 (単位: mm)		
リフト	降下	リフト	降下	リフト	降下	
50kg	2602	869	1145	15kg	2711	2711
80kg	2193	528	720	20kg	2045	2045
120kg	1841	339	505	25kg	1647	1647
				30kg	1437	1437
				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

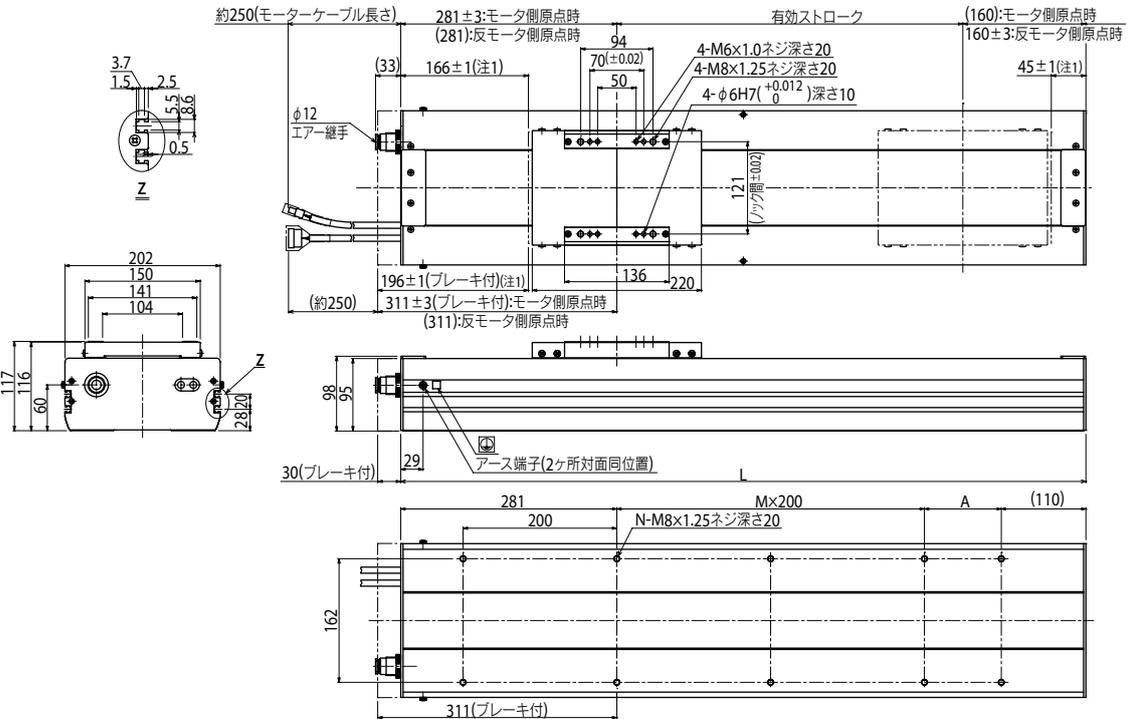
	MY	MP	MR
(単位: N・m)	1101	1103	968

■ 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
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	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)	バルス列
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

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																					
リード20 (mm/sec)	500																					
リード10 (mm/sec)	-																					
速度設定	80% 80% 70% 70% 60% 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。ブレーキ付き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。

SXYxC 2軸

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト



注文型式

SXYxC - D

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	RCX320-2 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.660

RCX222 適用コントローラ	CE対応	入出力選択1	入出力選択2
---------------------------	------	--------	--------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222▶ P.670

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	CLASS 10 ^{※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。

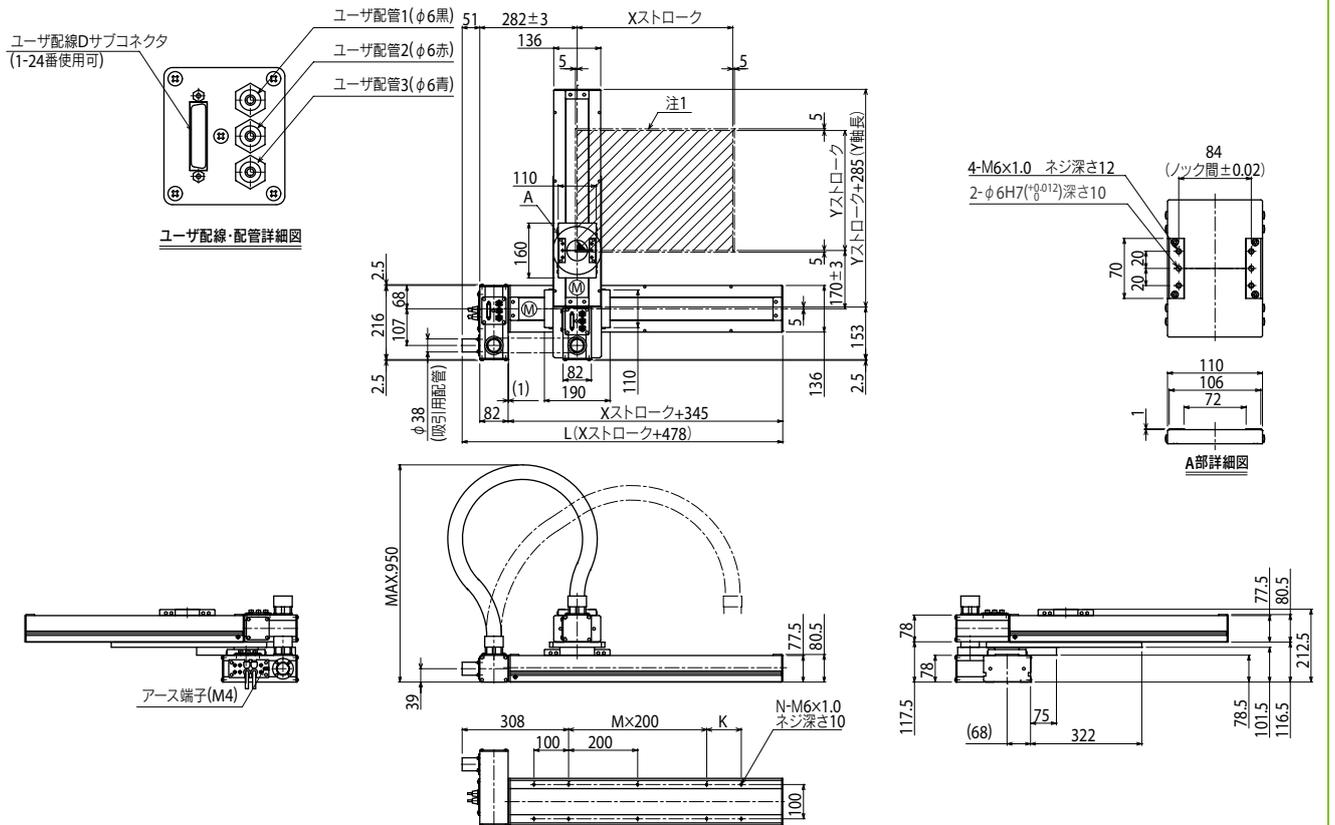
最大可搬質量 (kg)

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 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

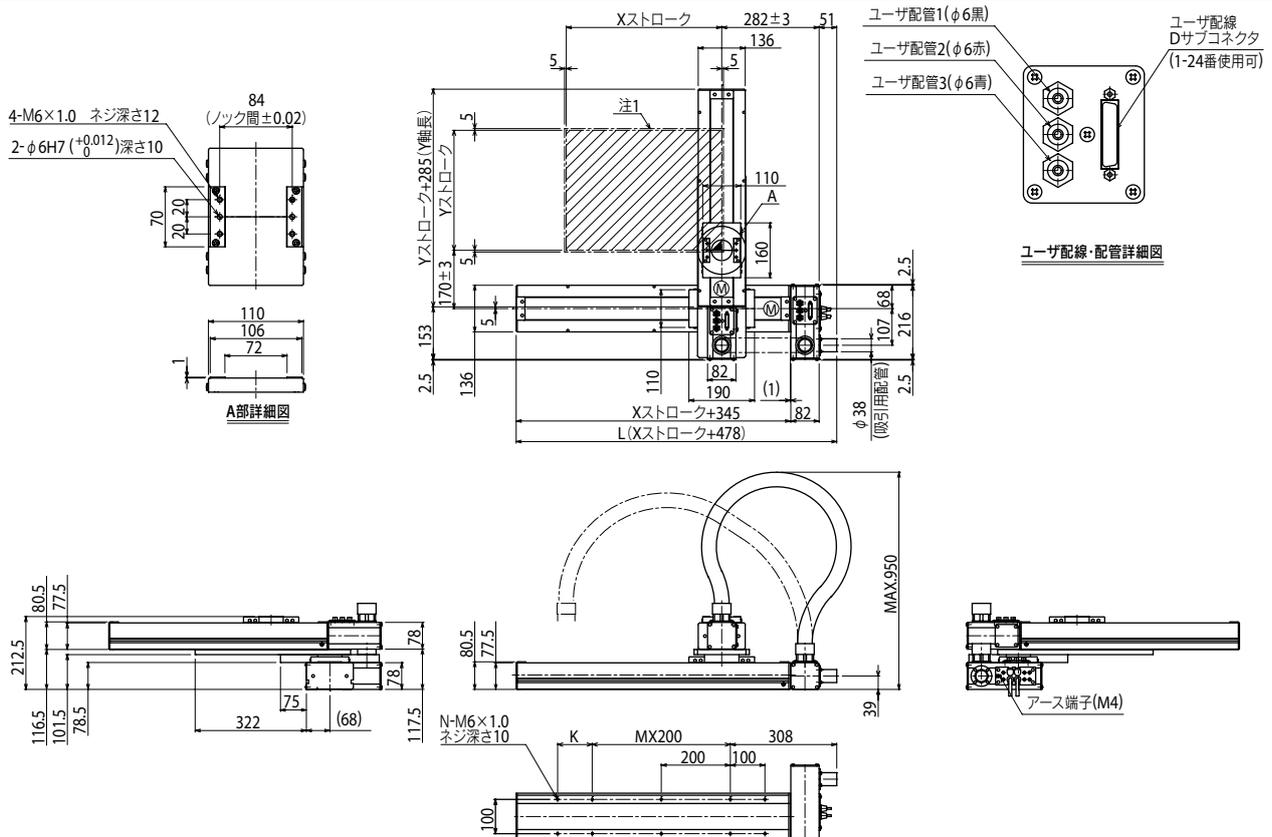
SXYxC 2軸 T1



Xストローク	Y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

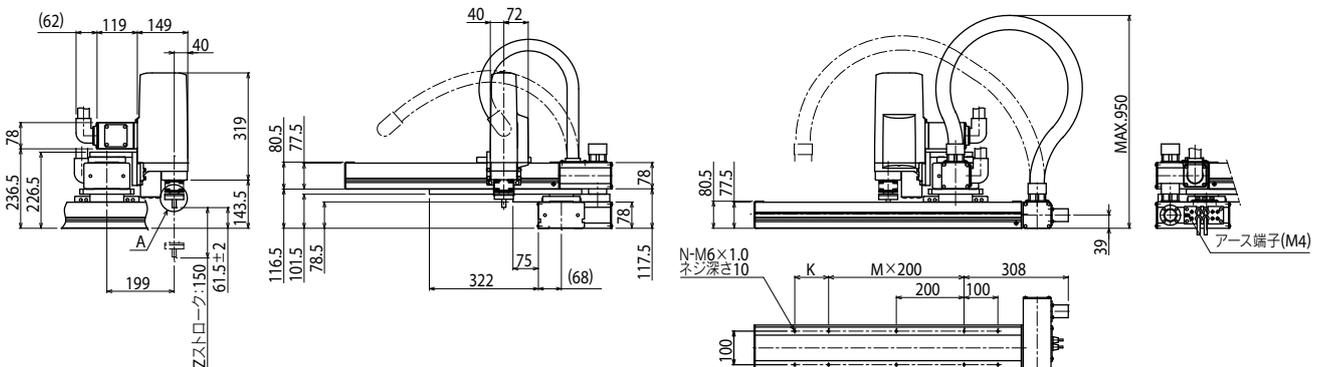
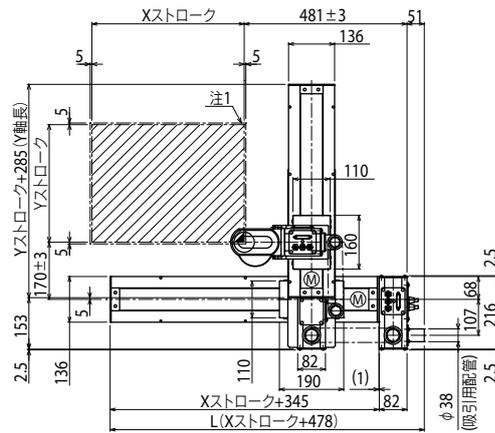
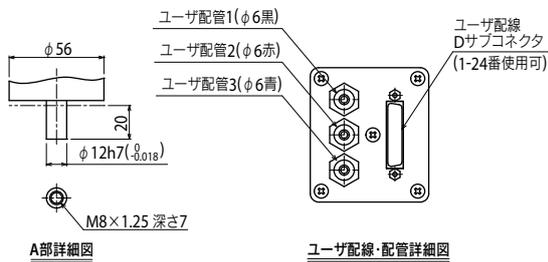


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸					1000				
速度設定	—					800 650 550 80% 65% 55%				

注1. 原点復帰時の移動範囲及びみかストツバ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} (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パによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のおとき、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 (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.678**

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	±0.02 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	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	150~650 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	CLASS 10 ^{※5}				
吸引量エアー	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。

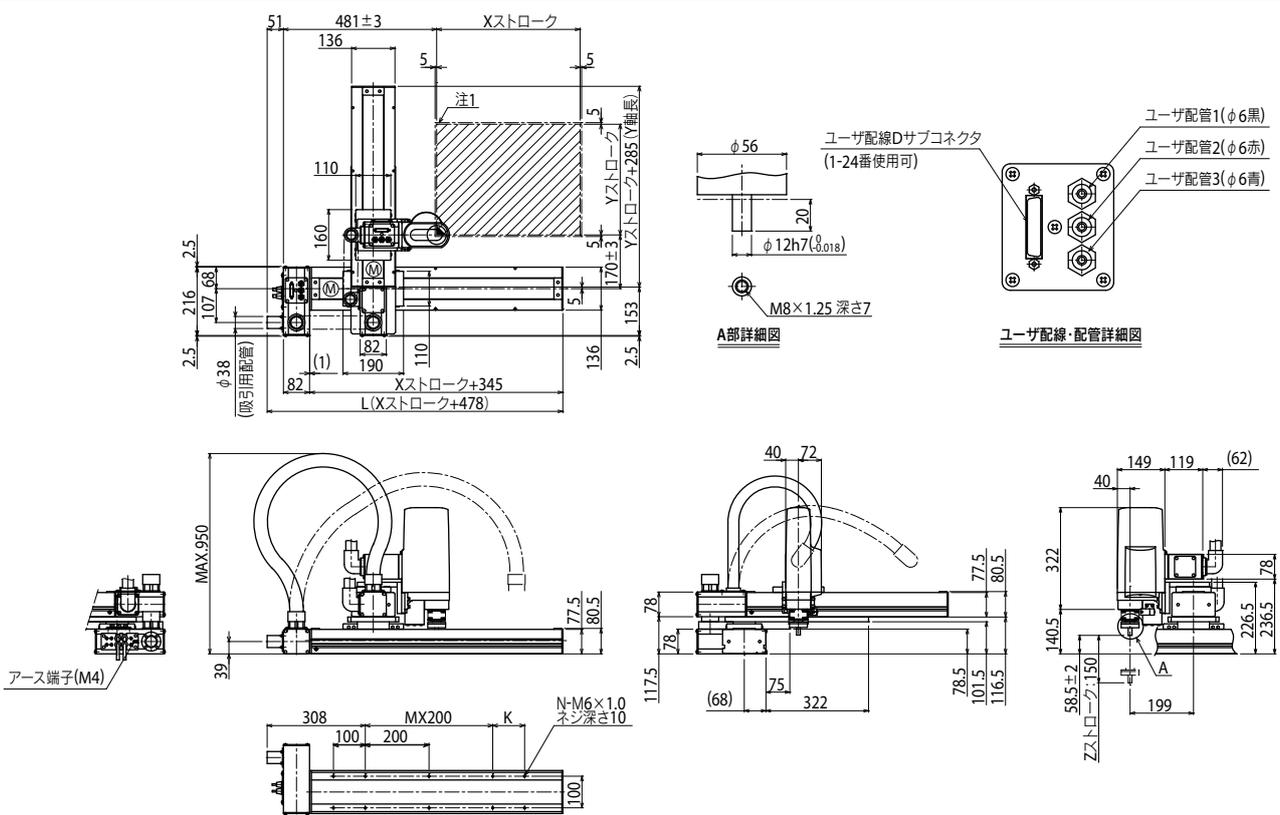
最大可搬質量 (kg)

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

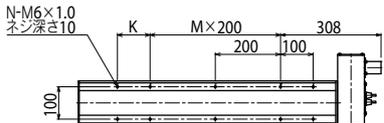
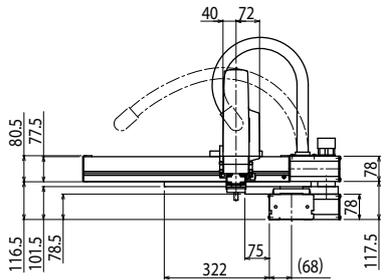
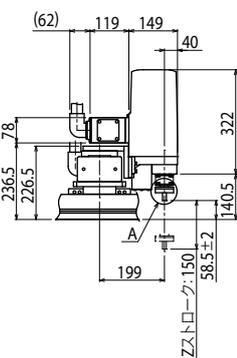
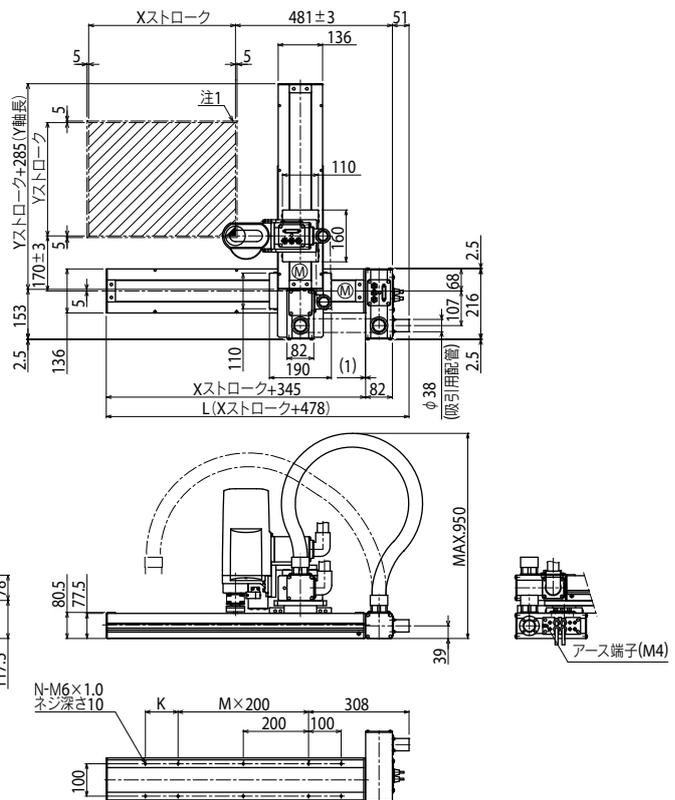
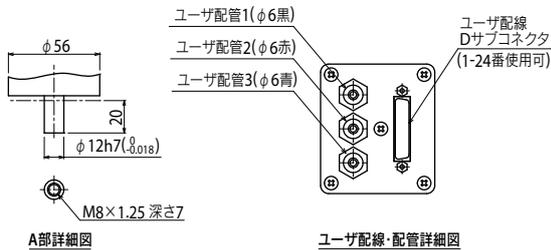
SXYxC 4軸/ZRSC (T1)



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				
速度設定						-				
						800				
						650				
						550				

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.678

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	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. 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。

右系系動作範囲 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軸原点位置はベース正面から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

ユーザ配管1(ハープ継手φ3)

ユーザ配管2(ハープ継手φ3)

44 109 71

489 484

500 (アーム 旋回時510)

335

223

183

110

0

28

105±7

Z軸原点位置

Z軸ストローク 5mm上昇

A

Z軸フランジ

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。

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。

4-φ9

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

5.3 5.3 4-M3×0.5 深さ6

26 5.3 26

26 5.3

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

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.678**

■基本仕様

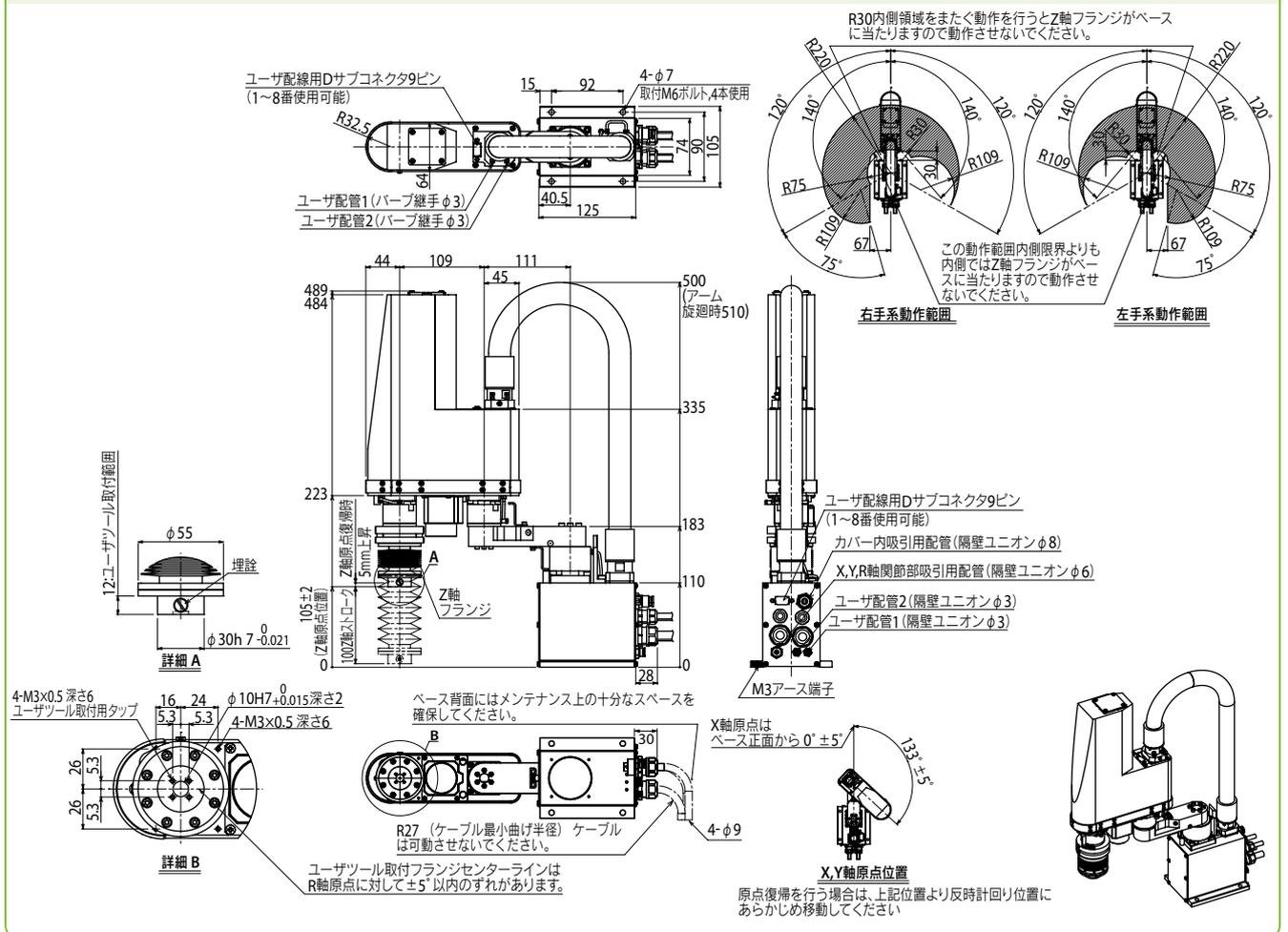
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
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	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. 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



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.678**

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	0.50 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)*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. 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. 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

- * 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3(φ4青)
 ユーザ配管4(φ4白)

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。

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。

M4アース端子

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。

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。

φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

ユーザツール取付範囲

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.678

■ 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)*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. 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. 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。

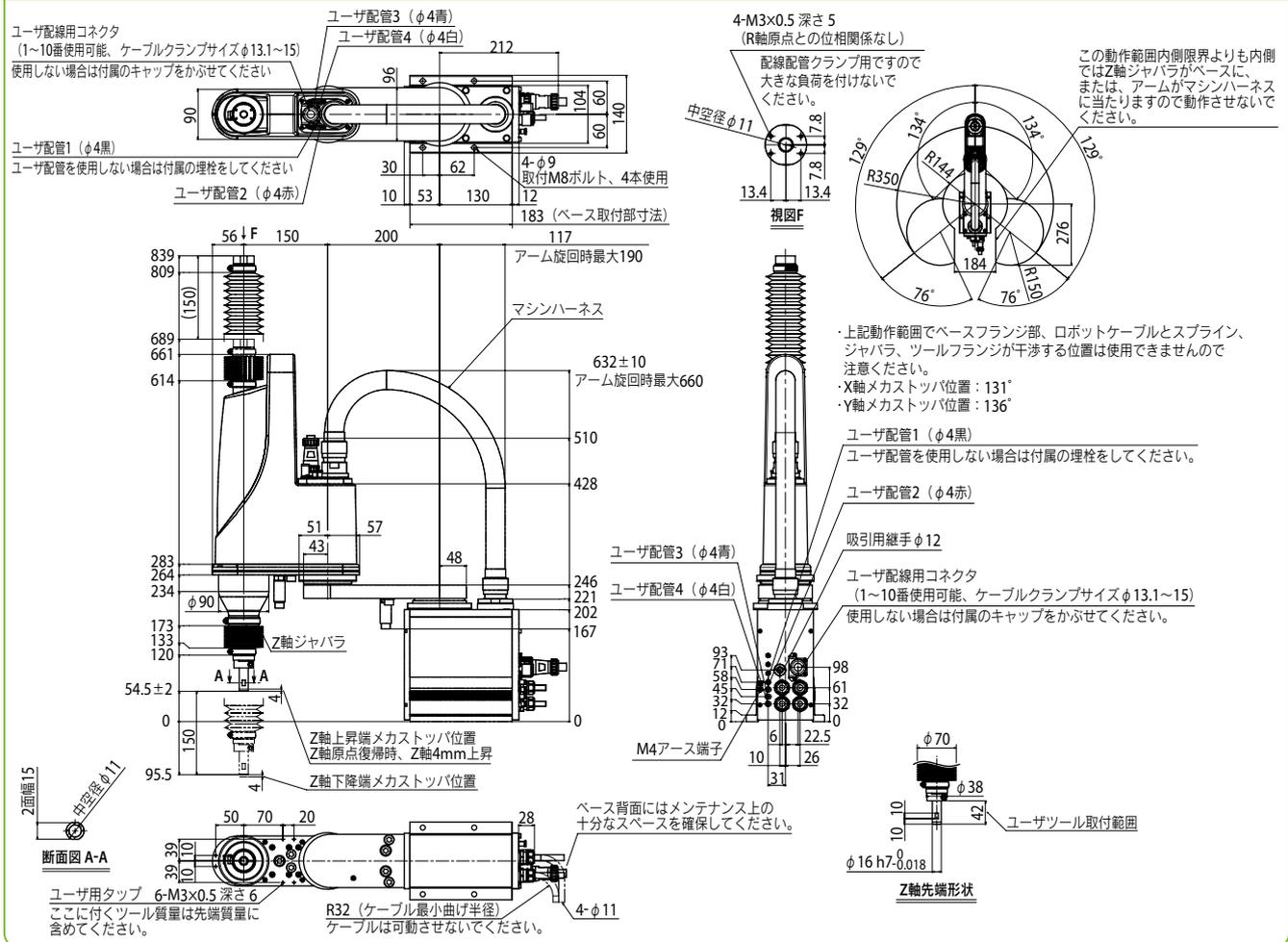
■ 適用コントローラ

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

- ※ 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



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.678**

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			

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/>

*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. 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。

YK400XGC

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

この動作範囲内側境界よりも内側では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。

アーム旋回時最大190

アーム旋回時最大660

マシンハーネス

632±10

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)

M4アース端子

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

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。

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

φ70

φ38

ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

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	中道しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御輪数	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
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

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)*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. 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. 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

* 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、基準座標設定器具(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

4-φ9 取付M8ボルト、4本使用

183(ベース取付部寸法)

アーム回転時最大160

アーム回転時最大730

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

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。

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

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。

2面幅15 中空径φ11

断面図 A-A

ユーザツール取付範囲

Z軸先端形状

φ16 h7-0.018

・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。

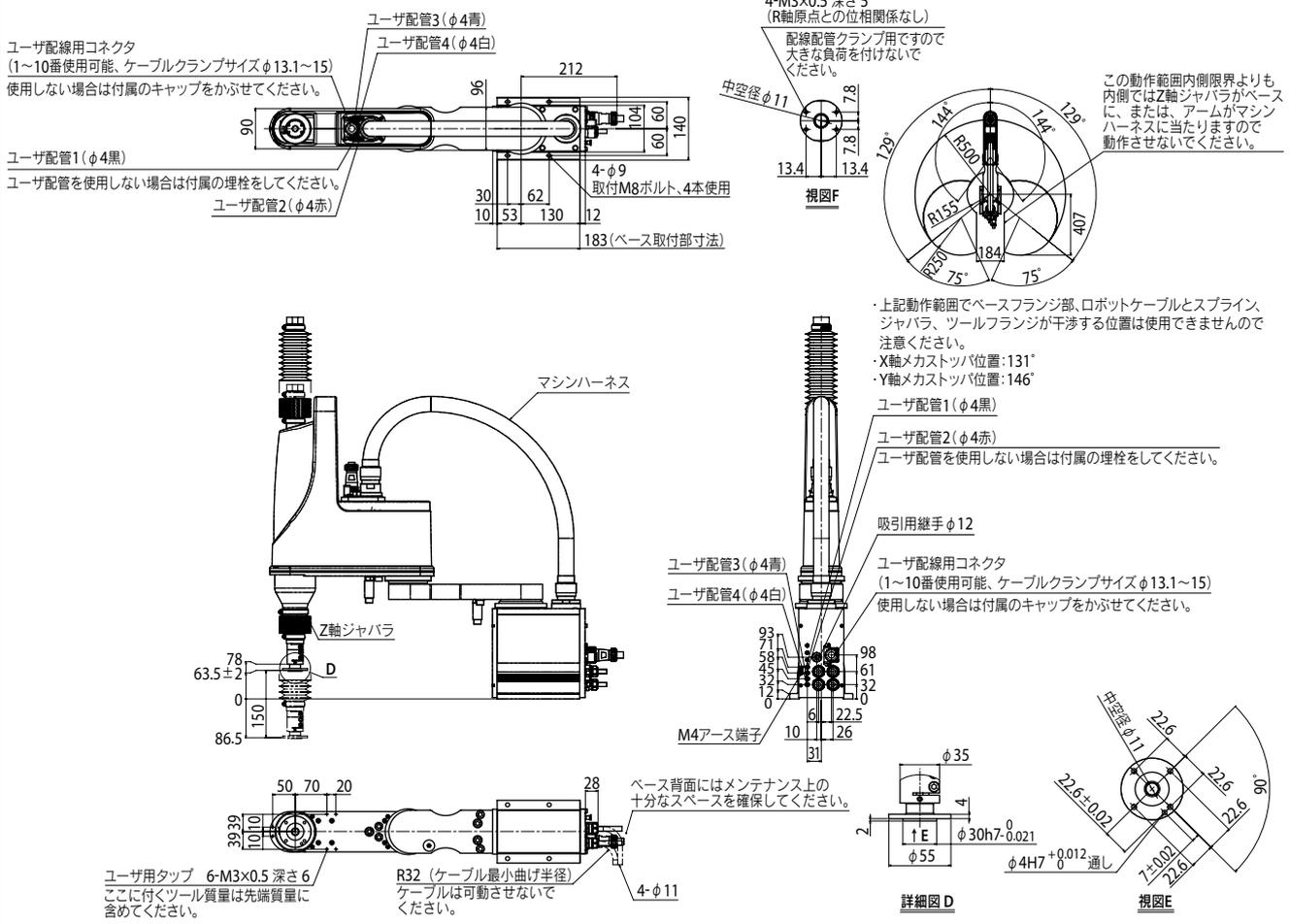
・吸引用継手φ12

・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。

・M4アース端子

垂直多関節ロボット
YA
ユニコンパネモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス単軸
Robonty
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコンパネロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CONROLLER
各機種情報
INFORMATION
単軸
面交
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.678**

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	500 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	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. 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。

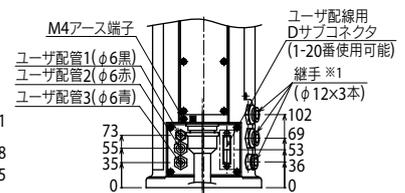
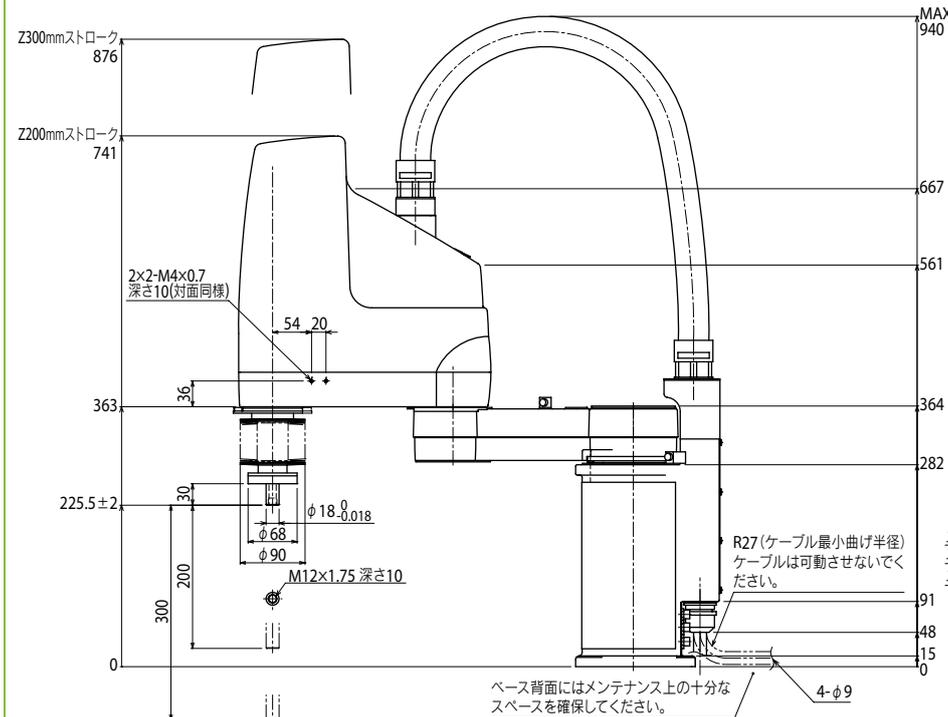
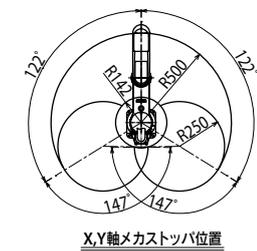
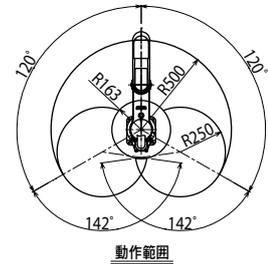
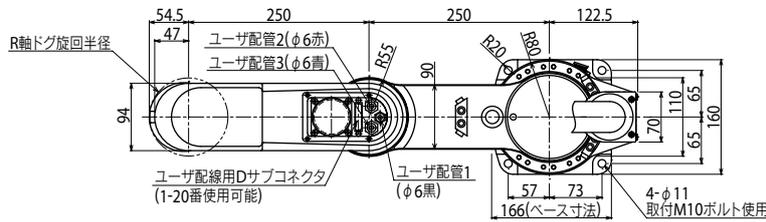
適用コントローラ

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。

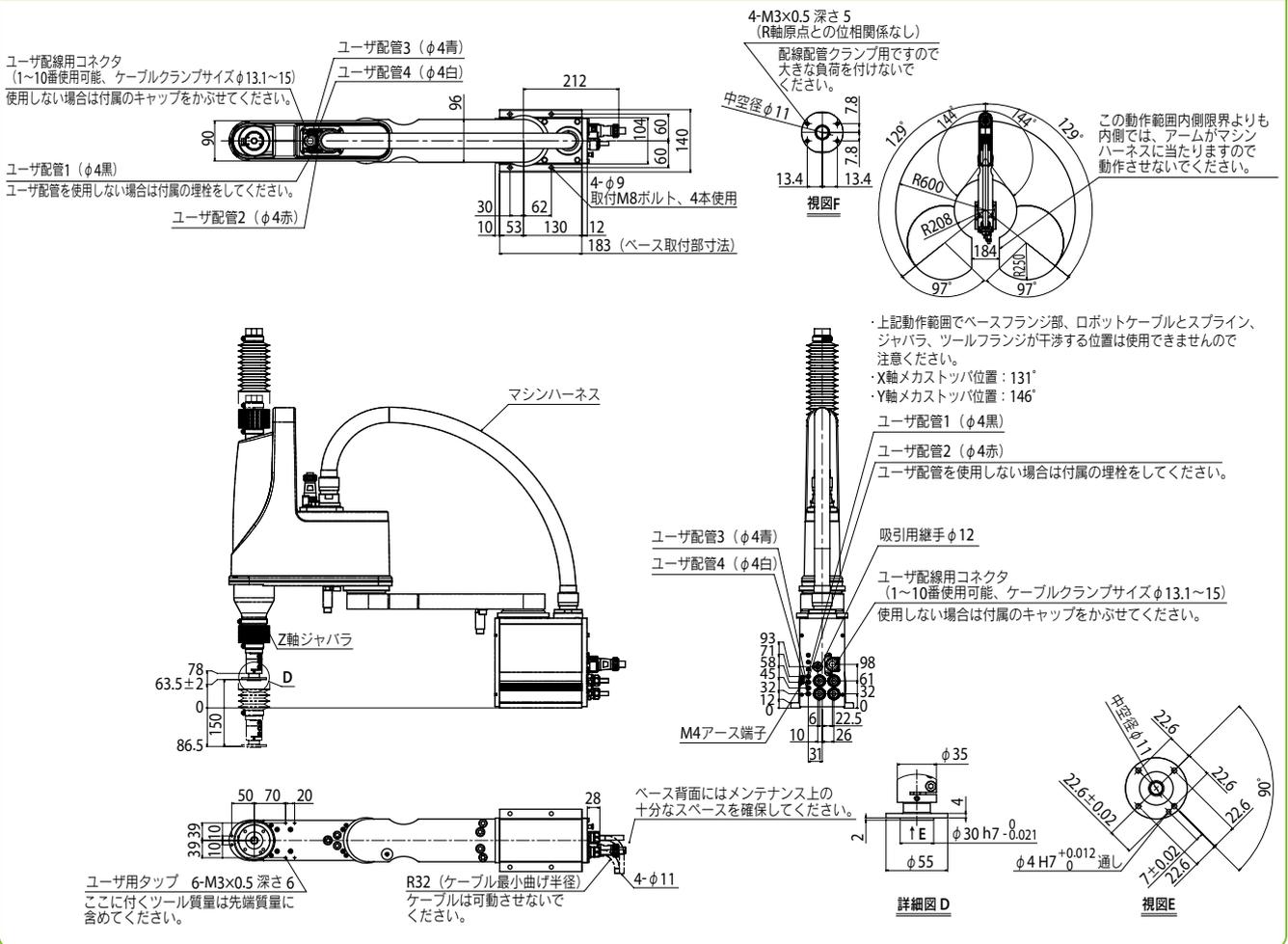
マニュアル(設置マニュアル)は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

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.678**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	200 mm 300 mm	—
軸仕様	±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	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. 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。

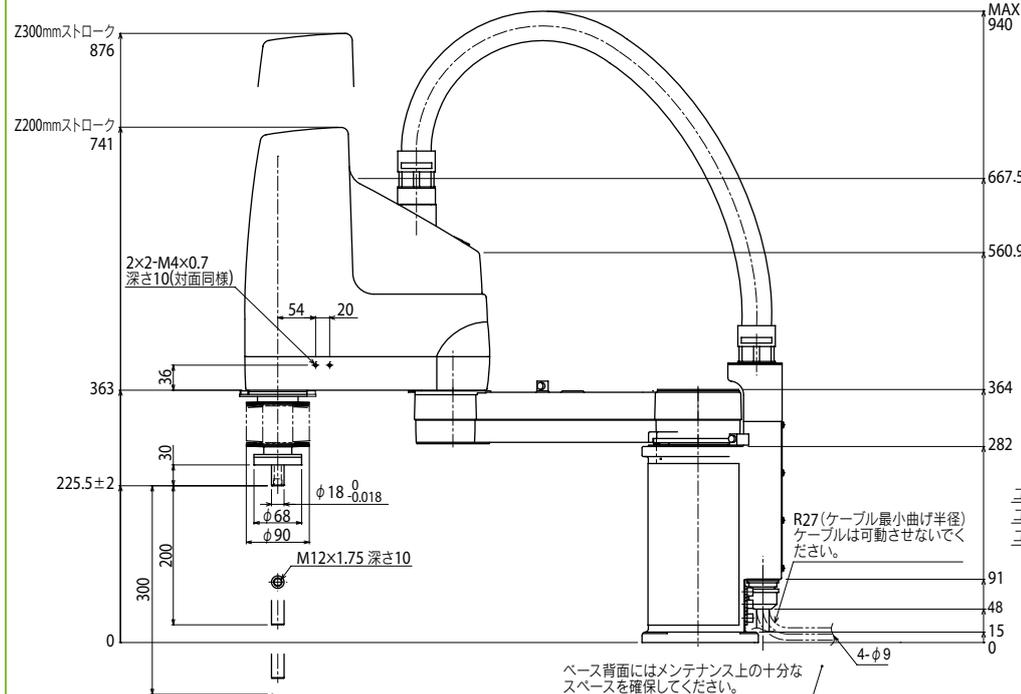
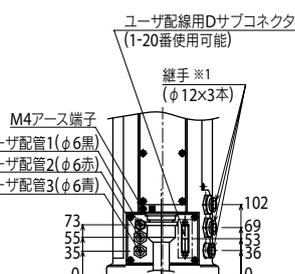
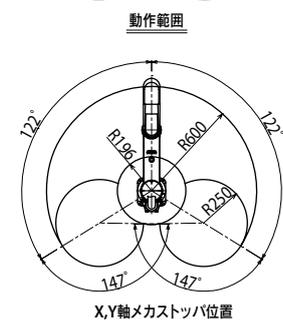
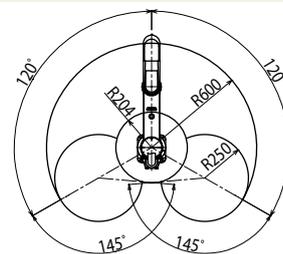
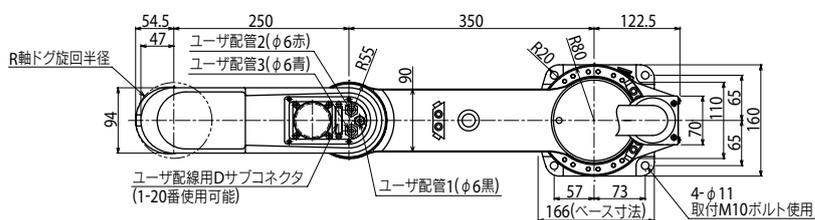
適用コントローラ

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



適用コントローラ

RCX340 ▶ 678

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.678**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	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. 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。

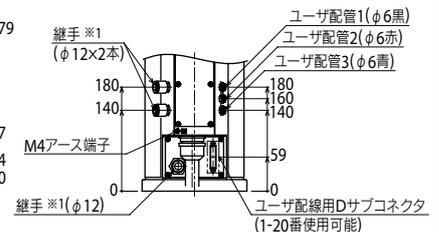
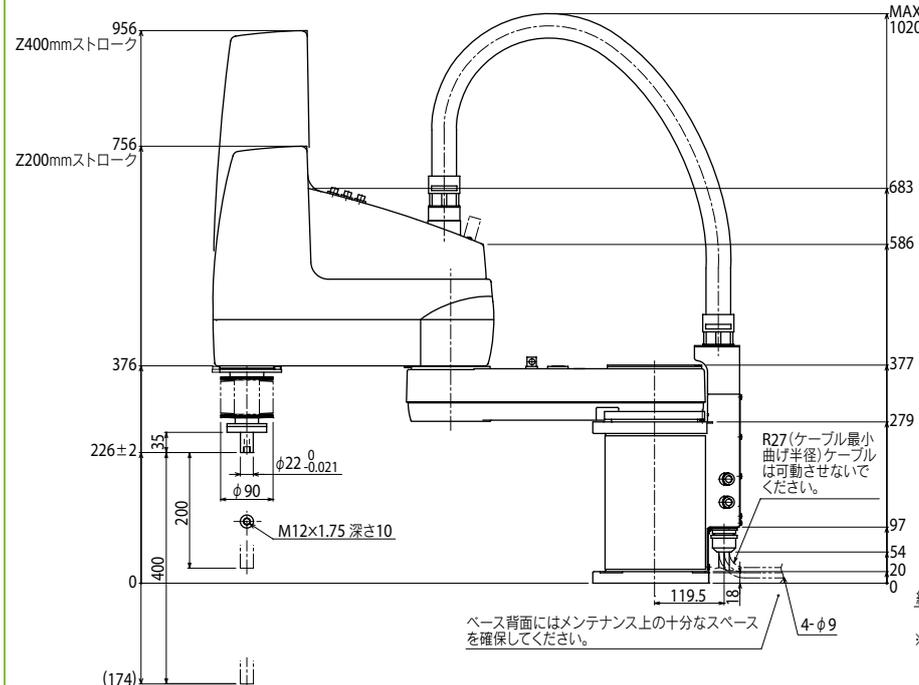
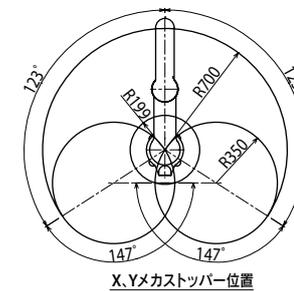
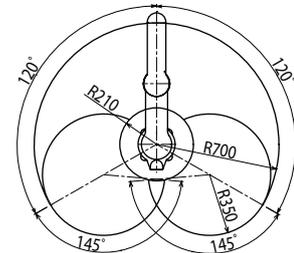
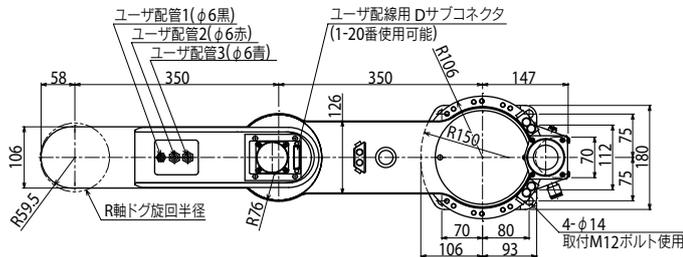
適用コントローラ

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/>

YK700XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

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.678

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
軸仕様	±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. 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。

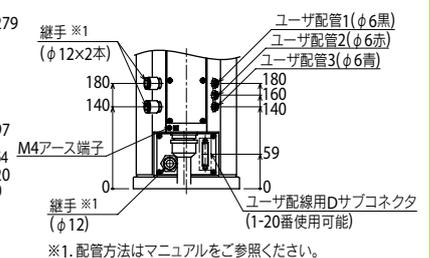
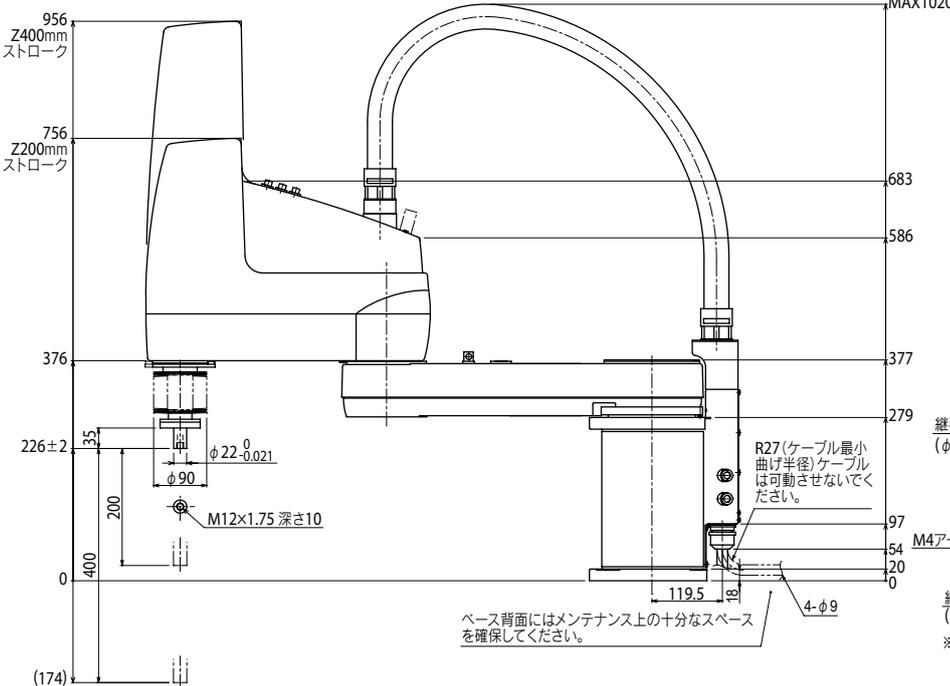
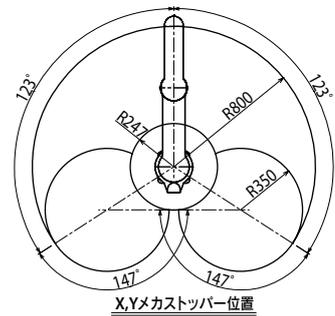
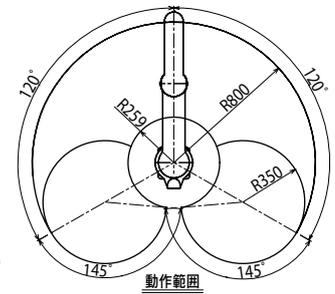
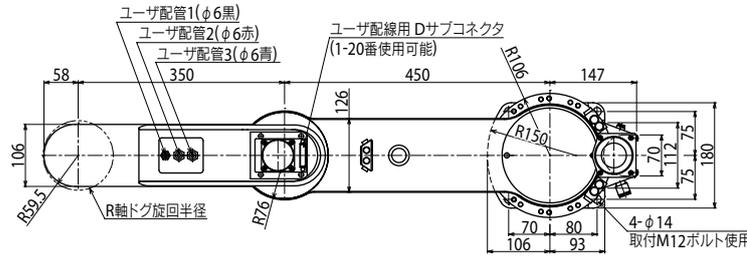
適用コントローラ

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/>

YK800XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

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.678

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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	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. 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	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/>

YK1000XC

