

GX Series

製品ラインナップ

単軸ロボット

高効率で高精度な研削ボールネジを全モデル標準採用。
高い信頼性と耐久性を誇るハイプレジジョンモデル。



全モデル
精度等級

C5

繰返し位置決め精度 $\pm 5\mu\text{m}$

精度等級C5

全機種、位置決め繰り返し精度 $\pm 5\mu\text{m}$ クリーン仕様も標準対応

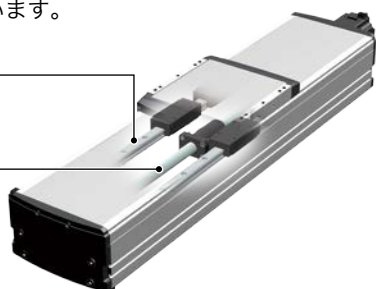
POINT 1

信頼性

高精度・高剛性・高耐久性

高効率で高精度な研削ボールねじを全機種標準採用しました。リード精度は JIS 規格の精度等級 C5、繰返し位置決め精度は従来比約 2 倍の $\pm 5\mu\text{m}$ を達成しています。高精度な位置決めを行えるため歩留まり向上を可能にします。さらに、静音化や長寿命化も実現しています。

LMガイド採用
ボールリテーナ入り
研削ボールねじ採用
精度等級C5

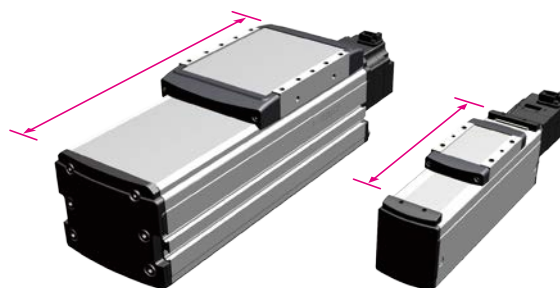


POINT 2

省スペース

全長業界最短

動作ストロークに対する全長は業界最短クラスです。生産設備の省スペース化に大きく貢献します。



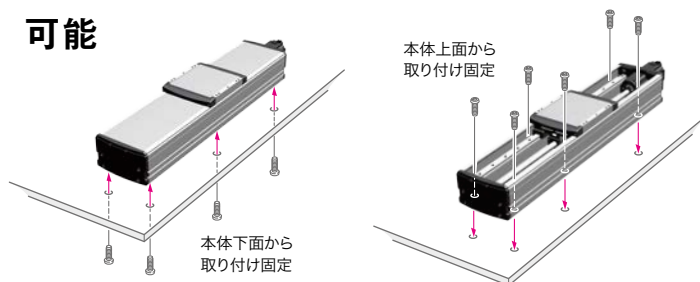
POINT 3

ユーザビリティ

省スペース

全機種 上面・底面から取付け（固定）可能

本体取り付けが底面からも、上面からも固定でき、装置の高密度化、省スペース化に対応しています。



POINT 4

耐環境性

クリーン仕様 標準対応

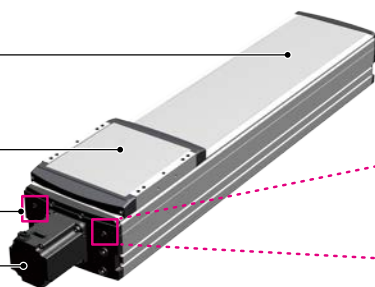
防塵構造…全機種の本体上面に耐久性の優れた防塵ステンレスシートを標準装備、外部からの異物混入を抑止します。また、エア吸引タップを標準装備しているため、配管継手を取り付けて吸引するだけでクリーン環境での使用も可能となりました。

ステンレスシート標準装備

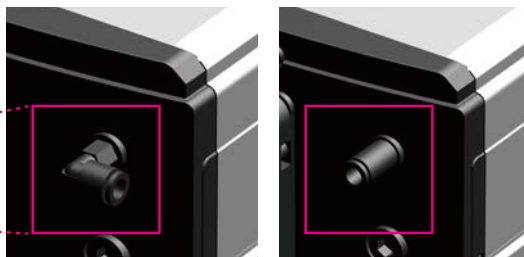
スライダー部ローラー仕様

吸引ポート標準装備

モータ:IP67



■ 吸引用継手を取り付けるのみで対応



POINT 5

ユーザビリティ

バッテリーレスアブソ対応も可能／原点復帰不要

完全アブソリュート方式を採用しているため、移設時や起動時に原点復帰を行う必要はありません。バッテリーレスアブソ対応も可能です。

POINT 6

ユーザビリティ

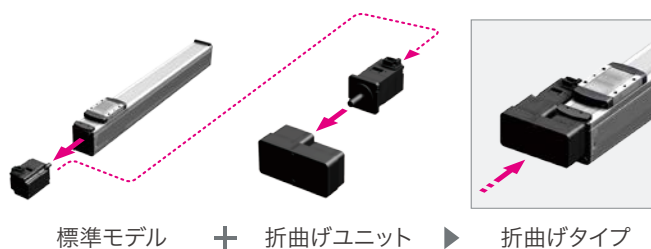
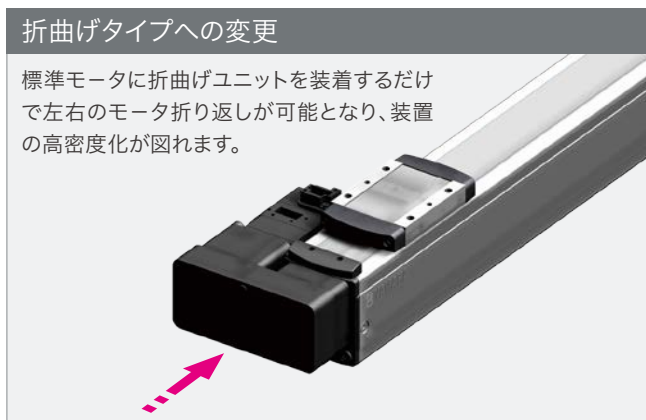
省スペース

仕様変更が簡単

納入後でも仕様変更が容易に行えます。

折曲げタイプへの変更

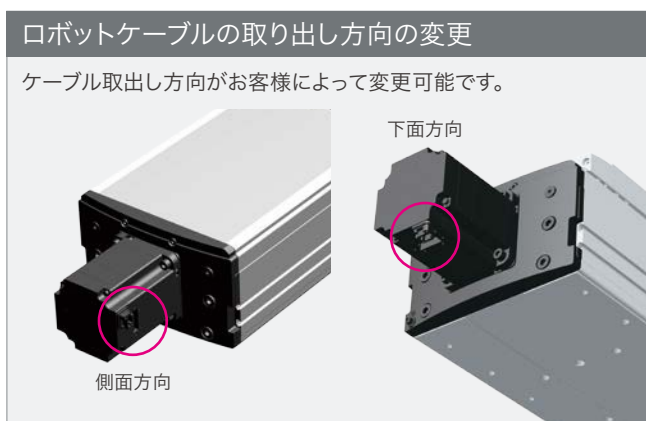
標準モータに折曲げユニットを装着するだけで左右のモータ折り返しが可能となり、装置の高密度化が図れます。



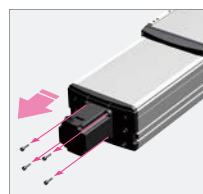
ロボット本体からモータを取り外し折曲げユニットにセットした後、再び本体に取り付けます。

ロボットケーブルの取り出し方向の変更

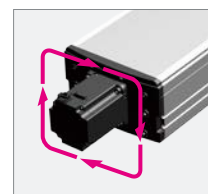
ケーブル取出し方向がお客様によって変更可能です。



モータ固定ボルトの取り外し



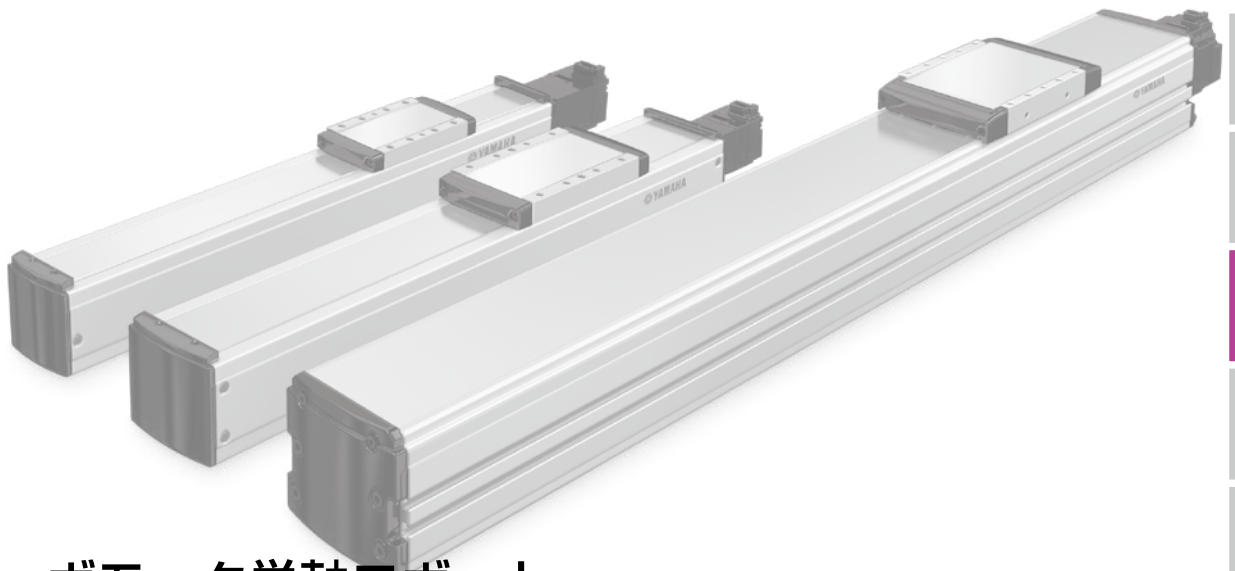
モータを回転



| タイプ 型式 | モータ 出力AC (W) | 繰り返し 位置決め (mm) | 減速機構 研削ボールねじ 【C5級】 | サイズ (mm)※1 | 全長 (mm) | | リード (mm) | 最大可搬質量 (kg) | | 定格 推力 (N) | 最高速度 (mm/sec)※2 | ストローク (mm) 【50ピッチ】 | | |
|-----------|--------------------|----------------------|--------------------------|--------------------|-------------------|--------------|--------------|----------------|-----|-----------------|--------------------|--------------------------|------------|-------------|
| | | | | | 水平 | 垂直 | | 水平 | 垂直 | | | | | |
| 小型 タイプ | GX05 | 50 | ±0.005 | Φ12 | W48 × H65 | ST +188 | ST +228.5 | 20 | 5 | 2 | 41 | 1333 | 50～ 800 | |
| | | | | | | | | 10 | 8 | 4 | 69 | 665 | | |
| | | | | | | | | 5 | 13 | 8 | 138 | 333 | | |
| | GX05L | 100 | | Φ12 | W48 × H65 | ST +230 | ST +270.5 | 20 | 12 | 3 | 84 | 1333 | | |
| | | | | | | | | 10 | 24 | 6 | 169 | 666 | | |
| | | | | | | | | 5 | 32 | 12 | 339 | 333 | | |
| | GX07 | 100 | | Φ15 | W70 × H76.5 | ST +270.5 | ST +311 | 30 | 10 | 2 | 56 | 1800 | | 50～ 1100 |
| | | | | | | | | 20 | 25 | 4 | 84 | 1200 | | |
| | | | | | | | | 10 | 45 | 8 | 169 | 600 | | |
| 5 | | | 85 | | | | | 16 | 339 | 300 | | | | |
| 中型 タイプ | GX10 | 200 | Φ15 | W100 × H99.5 | ST +245 | ST +285.5 | 30 | 25 | 4 | 113 | 1800 | 100～ 1250 | | |
| | | | | | | | 20 | 40 | 8 | 170 | 1200 | | | |
| | | | | | | | 10 | 80 | 20 | 341 | 600 | | | |
| | | | | | | | 5 | 100 | 30 | 683 | 300 | | | |
| | GX12 | 400 | | W125 × H101 | ST +297 | ST +337.5 | 30 | 35 | 8 | 225 | 1800 | 100～ 1250 | | |
| | | | | | | | 20 | 50 | 15 | 339 | 1200 | | | |
| | | | | | | | 10 | 95 | 25 | 678 | 600 | | | |
| | | | | | | | 5 | 115 | 45 | 1360 | 300 | | | |
| 大型 タイプ | GX16 | 750 | Φ20 | W160 × H130 | ST +339.5 | ST +386.5 | 40 | 45 | 12 | 320 | 2400 | 100～ 1450 | | |
| | | | | | | | 20 | 95 | 28 | 640 | 1200 | | | |
| | | | | | | | 10 | 130 | 55 | 1280 | 600 | | | |
| | GX20 | | | W200 × H140 | ST +385.5 | ST +432.5 | 40 | 65 | 15 | 415 | 2400 | 100～ 1450 | | |
| | | | | | | | 20 | 130 | 35 | 640 | 1200 | | | |
| | | | | | | | 10 | 160 | 65 | 1280 | 600 | | | |

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。

※2. ストローク長により最高速度が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。



ACサーボモータ単軸ロボット

GX SERIES

CONTENTS

- ACサーボモータ単軸ロボット…192
 - GX05……………192
 - GX05L……………193
 - GX07……………194
 - GX10……………195
 - GX12……………196
 - GX16……………197
 - GX20……………198
- GX series 折曲げユニット取付
参考図（右取付例）……………199

- 垂直多関節ロボット
YA
- リニア駆動ロボット
LCM
- 単軸ロボット
GX
- モータレス駆動
Robonity
- 小型単軸ロボット
TRANSENO
- 単軸ロボット
FLIP-X
- リニア単軸ロボット
PHASER
- 直交ロボット
XY-X
- スクラロボット
YK-X
- ピック&スタイル
YP-X
- クリーン
CLEAN
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION

GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

| | | | | | | | | | | | | |
|-------------|--------|---|--|-----------|---------------------|--|---|----------------------------------|------------|--------------------------|--|----------------------------|
| GX05 | ロボット本体 | リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm | モータ仕様 S40: 標準 / ブレーキなし BK40: 標準 / ブレーキ付き BL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き | EU | モータ種類 ^{※1} | ストローク ^{※2} 50~800 (60mmピッチ) | ケーブル長 ^{※2} R3: 3m R5: 5m R10: 10m | ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方 | A10 | ドライバ A10: YHX-A10-SET | ブレーキユニット ^{※3} V: 有り N: なし | ABSバッテリー B: 有り N: なし |
|-------------|--------|---|--|-----------|---------------------|--|---|----------------------------------|------------|--------------------------|--|----------------------------|

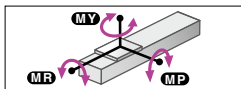
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形状図はP.732にてご確認ください。
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

| | | | |
|-------------------------|----------------------------|-------------------|------------|
| モータ | 40 □ / 50 W | | |
| 繰返し位置決め精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | |
| 減速機構 | 研削ボールねじφ12 (C5級) | | |
| ストローク | 50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ) | | |
| 最高速度 ^{※2} | 1333 mm/sec | 666 mm/sec | 333 mm/sec |
| ボールネジリード | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬質量 | 水平 | 5 kg | 8 kg |
| | 垂直 | 2 kg | 4 kg |
| 定格推力 | 41 N | 69 N | 138 N |
| | 本体最大断面外形 | W 48 mm × H 65 mm | |
| 全長 (水平) | ST + 188 mm | | |
| 全長 (垂直) | ST + 228.5 mm | | |
| クリーン度 ^{※3} | ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 | | |
| 吸引量エア ^{※4} | 30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min | | |
| コントローラ | YHXシリーズ | | |

※1. 片振りの繰返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント



| | | | |
|----|-----------|----|--|
| | (単位: N・m) | | |
| MY | MP | MR | |
| 24 | 27 | 23 | |

■ 許容オーバーハング量[※]

| | | | | | | | | | | |
|---------|----------------|-----|-----|------------------|-----|-----|----------------|-----|-----|-----|
| GX05-20 | 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 | |
| 2kg | 898 | 269 | 350 | 2kg | 323 | 234 | 809 | 1kg | 452 | 452 |
| 5kg | 583 | 112 | 159 | 5kg | 119 | 76 | 427 | 2kg | 217 | 217 |

| | | | | | | | | | | |
|---------|----------------|-----|-----|------------------|-----|-----|----------------|-----|-----|-----|
| GX05-10 | 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 | |
| 2kg | 2505 | 382 | 625 | 2kg | 585 | 346 | 2386 | 1kg | 732 | 732 |
| 5kg | 1366 | 149 | 246 | 5kg | 195 | 113 | 1164 | 2kg | 351 | 351 |
| 8kg | 1036 | 90 | 150 | 8kg | 95 | 54 | 745 | 4kg | 160 | 160 |

| | | | | | | | | | | |
|--------|----------------|-----|-----|------------------|-----|-----|----------------|-----|-----|-----|
| GX05-5 | 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 | |
| 3kg | 4604 | 281 | 497 | 3kg | 439 | 245 | 4371 | 4kg | 183 | 183 |
| 8kg | 2197 | 101 | 179 | 8kg | 117 | 65 | 1812 | 6kg | 111 | 111 |
| 13kg | 1593 | 59 | 105 | 13kg | 42 | 24 | 1000 | 8kg | 75 | 75 |

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

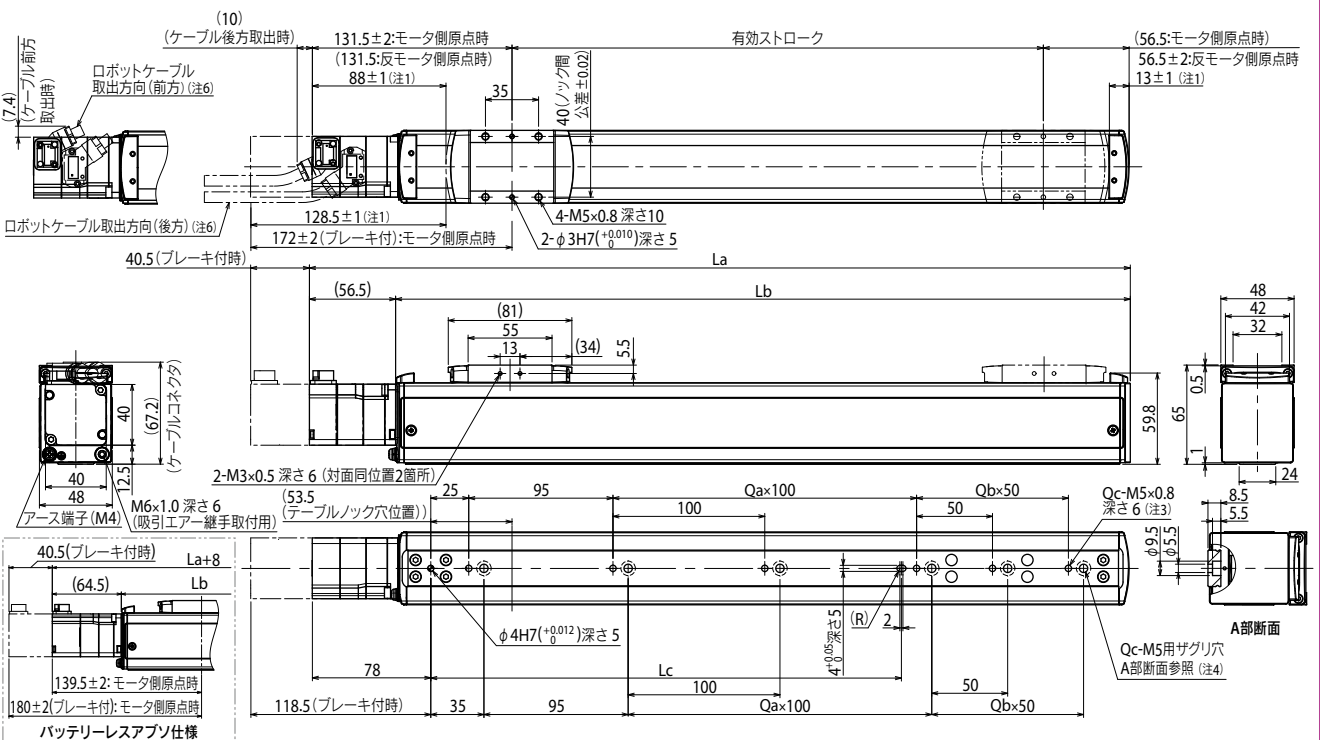
■ ロボットケーブル

| | |
|------------------------|--------------|
| R3R (3m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-30 |
| R5R (5m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-50 |
| R10R (10m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-A0 |
| R3F (3m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-30 |
| R5F (5m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-50 |
| R10F (10m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-A0 |

■ 適用ドライバユニット

| | | |
|-------|------|--------------|
| 10A仕様 | 型式 | YHX-A10-SET |
| | 制御方法 | スタンダードプロファイル |

GX05



注1. 両端からのメカストツバによる停止位置です。
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)

| | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
| La | 238 | 288 | 338 | 388 | 438 | 488 | 538 | 588 | 638 | 688 | 738 | 788 | 838 | 888 | 938 | 988 |
| Lb | 181.5 | 231.5 | 281.5 | 331.5 | 381.5 | 431.5 | 481.5 | 531.5 | 581.5 | 631.5 | 681.5 | 731.5 | 781.5 | 831.5 | 881.5 | 931.5 |
| Lc | 110 | 110 | 110 | 110 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 310 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 | 610 |
| Qa | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 |
| Qc | 2 | 3 | 4 | 5 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 |
| 本体質量 (kg) ^{※5} | 1.5 | 1.7 | 1.8 | 2 | 2.1 | 2.3 | 2.5 | 2.6 | 2.8 | 2.9 | 3.1 | 3.2 | 3.4 | 3.5 | 3.7 | 3.8 |
| リード20 | 1333 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 最高速度 (mm/sec) | リード10 | 666 | | | | | | | | | | | | | | |
| リード5 | 333 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度設定 | - | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 1066 | 933 | 800 | 666 | 532 | 466 | 400 | 333 | 266 | 233 | 200 | 166 | 80% | 70% | 60% | 50% |

注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
 注4. ザグリ穴 (A部断面) にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト (M5×0.8) は首下長さ15mm以下としてください。
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX05L

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

| | | | | | | | | | | | |
|--------------|---|--|-----------|---------------------|--|---|----------------------------------|------------|---------------------------|--|-----------------------------|
| GX05L | リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm | モータ仕様 S40: 標準 / ブレーキなし BK40: 標準 / ブレーキ付き BL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き | EU | モータ種類 ^{※1} | ストローク ^{※2} 50~800 (50mmピッチ) | ケーブル長 ^{※2} R3: 3m R5: 5m R10: 10m | ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方 | A10 | ドライバー A10: YHX-A10-SET | ブレーキユニット ^{※3} V: 有り N: なし | ABS/バッテリー B: 有り N: なし |
|--------------|---|--|-----------|---------------------|--|---|----------------------------------|------------|---------------------------|--|-----------------------------|

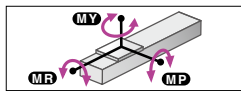
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外寸法図はP.732にてご確認ください。
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

| | | | |
|--------------------------|----------------------------|------------|------------|
| モータ | 40 □ / 100 W | | |
| 繰り返し位置決め精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | |
| 減速機構 | 研削ボールねじ φ12 (C5級) | | |
| ストローク | 50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ) | | |
| 最高速度 ^{※2} | 1333 mm/sec | 666 mm/sec | 333 mm/sec |
| ボールネジリード | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬質量 | 水平 | 12 kg | 24 kg |
| | 垂直 | 3 kg | 6 kg |
| 定格推力 | 水平 | 84 N | 169 N |
| | 垂直 | 169 N | 339 N |
| 本体最大断面外形 | W 48 mm × H 65 mm | | |
| 全長 (水平) | ST + 230 mm | | |
| 全長 (垂直) | ST + 270.5 mm | | |
| クリーン度 ^{※3} | ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 | | |
| 吸引量エア ^{※4} | 30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min | | |
| コントローラ | YHXシリーズ | | |

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント



| | | | |
|----|-----------|----|--|
| | (単位: N・m) | | |
| MY | MP | MR | |
| 72 | 72 | 64 | |

■ 許容オーバーハング量[※]

| | | | | | | | | | | |
|----------|----------------|-----|-----|------------------|-----|-----|----------------|-----|------|------|
| GX05L-20 | 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 | |
| 3kg | 1755 | 559 | 426 | 3kg | 396 | 486 | 1594 | 1kg | 1486 | 1486 |
| 8kg | 737 | 200 | 153 | 8kg | 106 | 128 | 525 | 2kg | 730 | 730 |
| 12kg | 608 | 133 | 104 | 12kg | 52 | 61 | 329 | 3kg | 478 | 478 |

| | | | | | | | | | | |
|----------|----------------|-----|-----|------------------|-----|-----|----------------|-----|-----|-----|
| GX05L-10 | 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 | |
| 6kg | 2416 | 389 | 333 | 6kg | 277 | 316 | 2192 | 4kg | 555 | 555 |
| 12kg | 1397 | 187 | 161 | 12kg | 101 | 115 | 1084 | 6kg | 360 | 360 |
| 24kg | 875 | 87 | 74 | 24kg | 12 | 14 | 276 | | | |

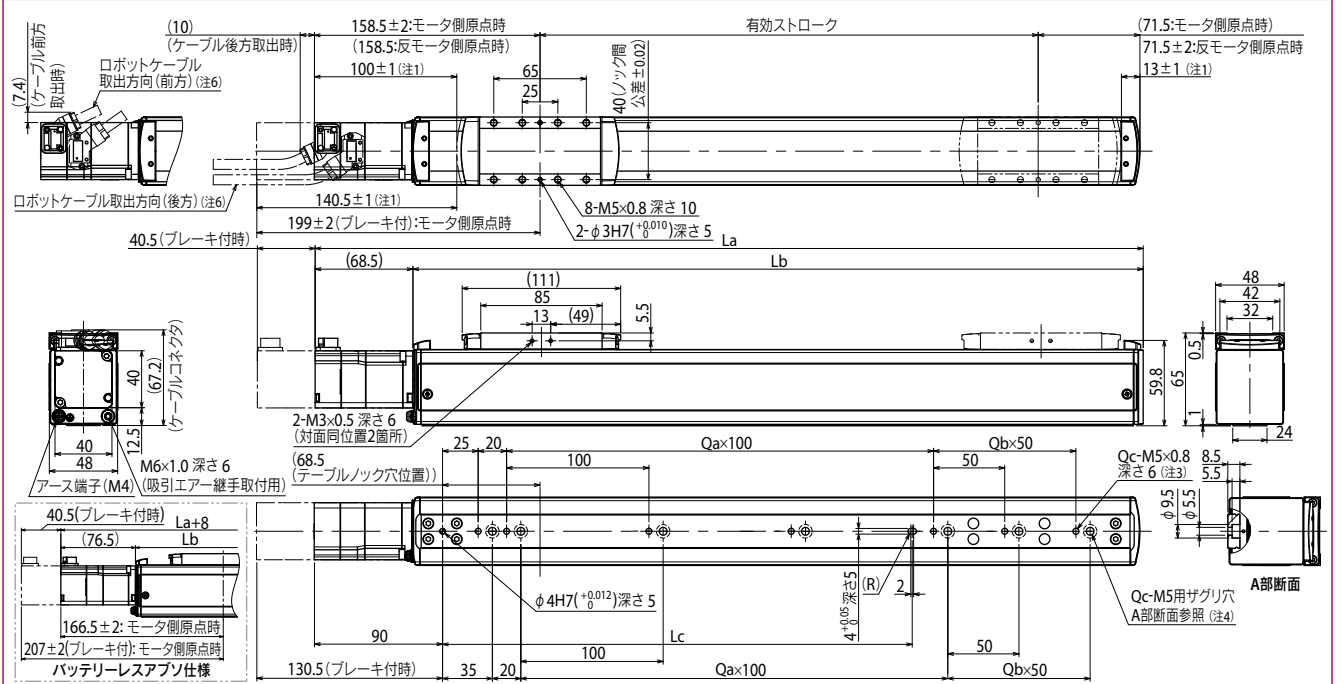
| | | | | | | | | | | |
|---------|----------------|-----|-----|------------------|-----|-----|----------------|------|-----|-----|
| GX05L-5 | 水平使用時 (単位: mm) | | | 壁面取付使用時 (単位: mm) | | | 垂直使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C | A | B | C | A | B | C | |
| 10kg | 3127 | 254 | 225 | 10kg | 162 | 181 | 2800 | 5kg | 501 | 501 |
| 20kg | 1841 | 120 | 106 | 20kg | 42 | 47 | 1273 | 10kg | 235 | 235 |
| 32kg | 1554 | 70 | 62 | 32kg | 0 | 0 | 0 | 12kg | 190 | 190 |

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

■ ロボットケーブル

| | | |
|------------------------|-------------------|--------------|
| R3R (3m/後方取出) | エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-30 |
| R5R (5m/後方取出) | エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-50 |
| R10R (10m/後方取出) | エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-A0 |
| R3F (3m/前方取出) | エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-30 |
| R5F (5m/前方取出) | エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-50 |
| R10F (10m/前方取出) | エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-A0 |
| 適用ドライバユニット | 型式 | YHX-A10-SET |
| 10A仕様 | 制御方法 | スタンダードプロファイル |

GX05L



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)
 注3. タップにて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
 注4. サグリ穴 (A部断面) にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト (M5×0.8) は首下長さ15 mm以下としてください。

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--|
| 有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | |
| La | 280 | 330 | 380 | 430 | 480 | 530 | 580 | 630 | 680 | 730 | 780 | 830 | 880 | 930 | 980 | 1030 | 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。 |
| Lb | 211.5 | 261.5 | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 | 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。 |
| Lc | 130 | 130 | 130 | 130 | 330 | 330 | 330 | 330 | 330 | 330 | 630 | 630 | 630 | 630 | 630 | 630 | 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。 |
| Qa | 1 | 1 | 1 | 1 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 3 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | 6 | |
| Qb | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | |
| Qc | 3 | 4 | 5 | 6 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | |
| 本体質量 (kg) ^{※5} | 1.8 | 1.9 | 2.1 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.7 | 2.9 | 3 | 3.2 | 3.3 | 3.5 | 3.6 | 3.8 | 3.9 | 4.1 | |
| リード20 | 1066 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード10 | 933 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード5 | 800 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 最高速度 (mm/sec) | 666 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード20 | 532 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード10 | 466 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード5 | 400 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度設定 | 333 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 266 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 233 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 200 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 166 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 80% | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 70% | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 60% | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 50% | | | | | | | | | | | | | | | | |

GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

| | | | | | | | | | | | |
|-------------|---|--|-----------|---------------------|---|--|--------------------------------|------------|-------------------------|--|---------------------------|
| GX07 | リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm | モータ仕様 S40:標準/ブレーキなし BK40:標準/ブレーキ付き BL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキなし BKBL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き | EU | モータ種類 ^{※1} | ストローク ^{※2} 50~1100 (60mmピッチ) | ケーブル長 ^{※2} R3:3m R5:5m R10:10m | ケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方 | A10 | ドライバ A10:YHX-A10-SET | ブレーキユニット ^{※3} V:有り N:なし | ABS/バッテリー B:有り N:なし |
|-------------|---|--|-----------|---------------------|---|--|--------------------------------|------------|-------------------------|--|---------------------------|

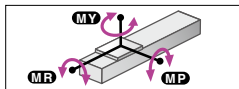
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形状図はP.732にてご確認ください。
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

| | | | | |
|-------------------------|-----------------------------|-------------|------------|------------|
| モータ | 40 □ / 100 W | | | |
| 繰返し位置決め精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | | |
| 減速機構 | 研削ボールねじφ15 (C5級) | | | |
| ストローク | 50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ) | | | |
| 最高速度 ^{※2} | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| ボールネジリード | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬質量 | 水平 2 kg | 25 kg | 4 kg | 85 kg |
| | 垂直 10 kg | 4 kg | 8 kg | 16 kg |
| 定格推力 | 56 N | 84 N | 169 N | 339 N |
| 本体最大断面外形 | W 70 mm × H 76.5 mm | | | |
| 全長 (水平) | ST + 270.5 mm | | | |
| 全長 (垂直) | ST + 311 mm | | | |
| クリーン度 ^{※3} | ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 | | | |
| 吸引量エア ^{※4} | 30 Nℓ / min ~ 115 Nℓ / min | | | |
| コントローラ | YHXシリーズ | | | |

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア - 継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント



| | | | |
|-----|-----------|-----|--|
| | (単位: N・m) | | |
| MY | MP | MR | |
| 138 | 121 | 121 | |

■ 許容オーバーハング量[※]

| | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------|----------------|------|------|------|------------------|------|------|------|----------------|------|------|------|------|------|------|-----|------|------|
| GX07-30 | 水平使用時 (単位: mm) | A | B | C | 壁面取付使用時 (単位: mm) | A | B | C | 垂直使用時 (単位: mm) | A | C | | | | | | | |
| | | 2kg | 3078 | 1509 | | 1221 | 2kg | 1237 | | 1442 | 2975 | 1kg | 2335 | 2335 | | | | |
| 6kg | 1191 | 501 | 418 | 10kg | 957 | 317 | 282 | 20kg | 1327 | 370 | 358 | 10kg | 131 | 119 | 804 | 1kg | 3416 | 3416 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| GX07-20 | 水平使用時 (単位: mm) | A | B | C | 壁面取付使用時 (単位: mm) | A | B | C | 垂直使用時 (単位: mm) | A | C | | | | | | | |
| | | 10kg | 1327 | 370 | | 358 | 10kg | 313 | | 304 | 1164 | 1kg | 3416 | 3416 | | | | |
| 20kg | 1136 | 186 | 188 | 25kg | 1509 | 163 | 173 | 15kg | 306 | 271 | 2192 | 3kg | 1688 | 1688 | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | 30kg | 106 | 94 | 1155 |
| GX07-10 | 水平使用時 (単位: mm) | A | B | C | 壁面取付使用時 (単位: mm) | A | B | C | 垂直使用時 (単位: mm) | A | C | | | | | | | |
| | | 15kg | 2420 | 338 | | 372 | 15kg | 306 | | 271 | 2192 | 3kg | 1688 | 1688 | | | | |
| 30kg | 1531 | 160 | 176 | 45kg | 1509 | 161 | 111 | 30kg | 106 | 94 | 1155 | 6kg | 827 | 827 | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | 45kg | 39 | 34 | 623 |
| GX07-5 | 水平使用時 (単位: mm) | A | B | C | 壁面取付使用時 (単位: mm) | A | B | C | 垂直使用時 (単位: mm) | A | C | | | | | | | |
| | | 30kg | 2915 | 172 | | 197 | 30kg | 122 | | 106 | 2458 | 6kg | 907 | 907 | | | | |
| 50kg | 2535 | 96 | 110 | 85kg | 2024 | 49 | 56 | 50kg | 34 | 30 | 1476 | 9kg | 591 | 591 | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | 85kg | 0 | 0 | 0 |

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

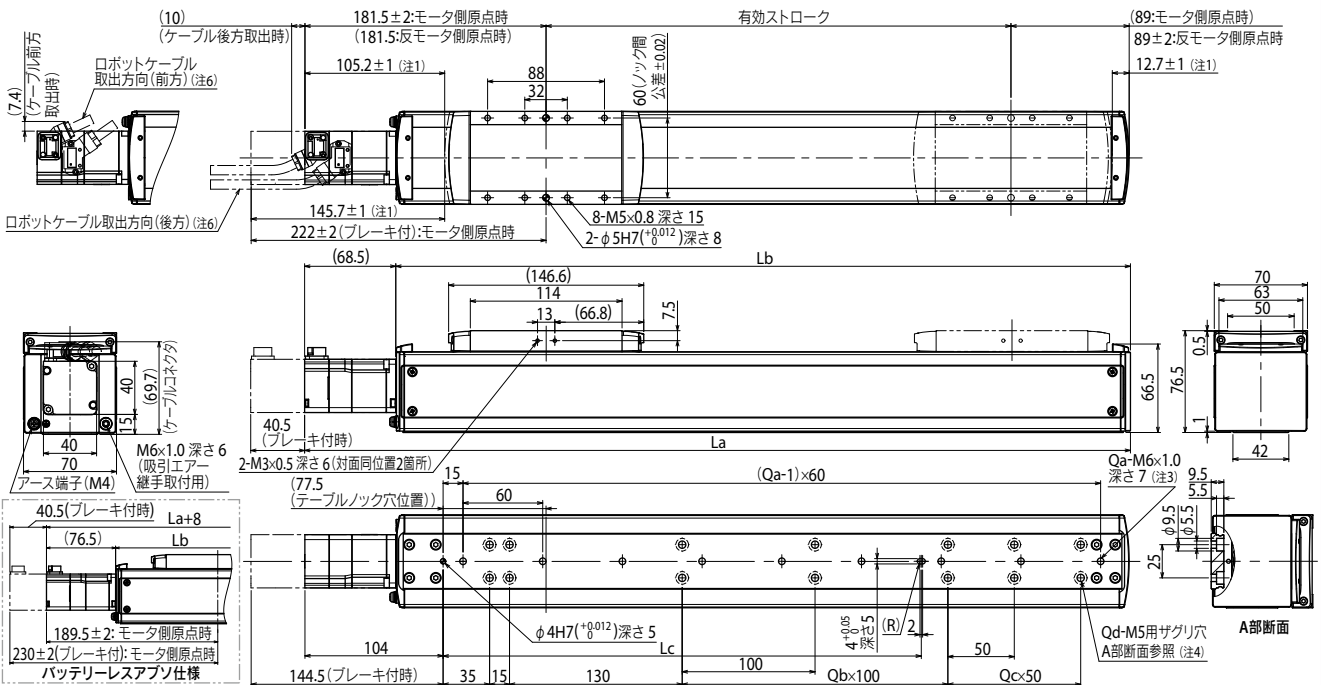
■ ロボットケーブル

| | |
|------------------------|--------------|
| R3R (3m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-30 |
| R5R (5m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-50 |
| R10R (10m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4710-A0 |
| R3F (3m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-30 |
| R5F (5m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-50 |
| R10F (10m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KES-M4720-A0 |

■ 適用ドライバユニット

| | | |
|--------|------|--------------|
| 10A 仕様 | 型式 | YHX-A10-SET |
| | 制御方式 | スタンダードプロファイル |

GX07



| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|-----|-----|-----|-----|-----|
| 有効ストローク | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | | | | | |
| La | 320.5 | 370.5 | 420.5 | 470.5 | 520.5 | 570.5 | 620.5 | 670.5 | 720.5 | 770.5 | 820.5 | 870.5 | 920.5 | 970.5 | 1020.5 | 1070.5 | 1120.5 | 1170.5 | 1220.5 | 1270.5 | 1320.5 | 1370.5 | | | | | |
| Lb | 252 | 302 | 352 | 402 | 452 | 502 | 552 | 602 | 652 | 702 | 752 | 802 | 852 | 902 | 952 | 1002 | 1052 | 1102 | 1152 | 1202 | 1252 | 1302 | | | | | |
| Lc | 160 | 160 | 160 | 160 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 360 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | 760 | | | | | |
| Qa | 4 | 5 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 | 15 | 16 | 17 | 18 | 19 | 20 | 20 | 20 | 21 | | | | | |
| Qb | 0 | 0 | 0 | 0 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | 2 | | | | | |
| Qc | 0 | 1 | 2 | 3 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | | | | | |
| Qd | 6 | 8 | 10 | 12 | 10 | 12 | 14 | 16 | 18 | 20 | 22 | 24 | 18 | 20 | 22 | 24 | 26 | 28 | 30 | 32 | 34 | 36 | | | | | |
| 本体質量 (kg) ^{※5} | 3.6 | 3.8 | 4.1 | 4.4 | 4.7 | 4.9 | 5.2 | 5.5 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.8 | 7.1 | 7.4 | 7.6 | 7.9 | 8.2 | 8.5 | 8.7 | 9 | 9.3 | | | | | |
| リード30 | | | | | | | | | | | | 1800 | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード20 | | | | | | | | | | | | 1200 | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード10 | | | | | | | | | | | | 600 | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード5 | | | | | | | | | | | | 300 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度設定 | | | | | | | | | | | | — | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | 1530 | 1350 | 1170 | 990 | 900 | 810 | 720 | 630 | 1020 | 900 | 780 | 660 | 600 | 540 | 480 | 420 |
| | | | | | | | | | | | | 510 | 450 | 390 | 330 | 300 | 270 | 240 | 210 | 255 | 225 | 195 | 165 | 150 | 135 | 120 | 105 |
| | | | | | | | | | | | | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | | | | | | | | |

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)
 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

GX12

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

| | | | | | | | | | | | | |
|-------------|--------|---|--|-----------|---------------------|--------------------------------|--|--------------------------------|------------|-------------------------|--|---------------------------|
| GX12 | ロボット本体 | リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm | モータ仕様 S60:標準 / プレーキなし BK60:標準 / プレーキ付き BL60:バッテリーレスアプソ / プレーキなし BKBL60:バッテリーレスアプソ / プレーキ付き | EU | モータ種類 ^{※1} | ストローク 100~1250 (60mmピッチ) | ケーブル長 ^{※2} R3:3m R5:5m R10:10m | ケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方 | A30 | ドライバ A30:YHX-A30-SET | ブレーキユニット ^{※3} V:有り N:なし | ABS/バッテリー B:有り N:なし |
|-------------|--------|---|--|-----------|---------------------|--------------------------------|--|--------------------------------|------------|-------------------------|--|---------------------------|

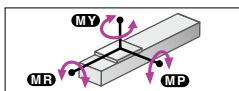
- ※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
- ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形状図はP.733にてご確認ください。
- ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

| | | | | |
|-------------------------|-----------------------------|-------------|------------|------------|
| モータ | 60 □ / 400 W | | | |
| 繰返し位置決め精度 ^{※1} | ±0.005 mm | | | |
| 減速機構 | 研削ボールねじφ15 (C5級) | | | |
| ストローク | 100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ) | | | |
| 最高速度 ^{※2} | 1800 mm/sec | 1200 mm/sec | 600 mm/sec | 300 mm/sec |
| ボールネジリード | 30 mm | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最大可搬質量 | 水平 | 35 kg | 50 kg | 95 kg |
| | 垂直 | 8 kg | 15 kg | 25 kg |
| 定格推力 | 225 N | 339 N | 678 N | 1360 N |
| 本体最大断面外形 | W 125 mm × H 101 mm | | | |
| 全長 (水平) | ST + 297 mm | | | |
| 全長 (垂直) | ST + 337.5 mm | | | |
| クリーン度 ^{※3} | ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 | | | |
| 吸引量エア ^{※4} | 30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min | | | |
| コントロール | YHXシリーズ | | | |

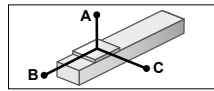
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア - 継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

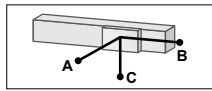


| | | | |
|-----|-----------|-----|--|
| | (単位: N・m) | | |
| MY | MP | MR | |
| 334 | 334 | 294 | |

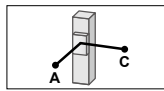
■ 許容オーバーハング量[※]



| | | | |
|------------------------|------|------|-----|
| GX12-30 水平使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 10kg | 1796 | 1074 | 637 |
| 20kg | 1300 | 531 | 332 |
| 35kg | 1341 | 334 | 227 |



| | | | |
|------------------|-----|------|------|
| 壁面取付使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 10kg | 631 | 1009 | 1720 |
| 20kg | 316 | 466 | 1171 |
| 35kg | 197 | 269 | 1130 |



| | | |
|----------------|------|------|
| 垂直使用時 (単位: mm) | | |
| | A | C |
| 3kg | 2642 | 2642 |
| 6kg | 1289 | 1289 |
| 8kg | 951 | 951 |

| | | | |
|------------------------|------|-----|-----|
| GX12-20 水平使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 15kg | 2231 | 904 | 613 |
| 30kg | 1290 | 428 | 293 |
| 50kg | 882 | 237 | 164 |

| | | | |
|------------------|-----|-----|------|
| 壁面取付使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 15kg | 591 | 839 | 2141 |
| 30kg | 260 | 363 | 1167 |
| 50kg | 126 | 172 | 710 |

| | | |
|----------------|------|------|
| 垂直使用時 (単位: mm) | | |
| | A | C |
| 5kg | 2424 | 2424 |
| 10kg | 1207 | 1207 |
| 15kg | 803 | 803 |

| | | | |
|------------------------|------|-----|-----|
| GX12-10 水平使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 30kg | 3109 | 607 | 456 |
| 50kg | 2421 | 345 | 260 |
| 80kg | 2417 | 198 | 150 |
| 95kg | 2559 | 159 | 121 |

| | | | |
|------------------|-----|-----|------|
| 壁面取付使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 30kg | 413 | 542 | 2978 |
| 50kg | 215 | 280 | 2208 |
| 80kg | 103 | 133 | 1927 |
| 95kg | 73 | 95 | 1830 |

| | | |
|----------------|------|------|
| 垂直使用時 (単位: mm) | | |
| | A | C |
| 10kg | 1862 | 1862 |
| 15kg | 1221 | 1221 |
| 25kg | 708 | 708 |

| | | | |
|-----------------------|-------|-----|-----|
| GX12-5 水平使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 30kg | 11079 | 653 | 504 |
| 50kg | 7434 | 373 | 288 |
| 80kg | 5458 | 215 | 166 |
| 115kg | 4364 | 136 | 105 |

| | | | |
|------------------|-----|-----|-------|
| 壁面取付使用時 (単位: mm) | | | |
| | A | B | C |
| 30kg | 456 | 588 | 10692 |
| 50kg | 239 | 308 | 6935 |
| 80kg | 117 | 150 | 4713 |
| 115kg | 55 | 71 | 3221 |

| | | |
|----------------|------|------|
| 垂直使用時 (単位: mm) | | |
| | A | C |
| 15kg | 1332 | 1332 |
| 30kg | 634 | 634 |
| 45kg | 402 | 402 |

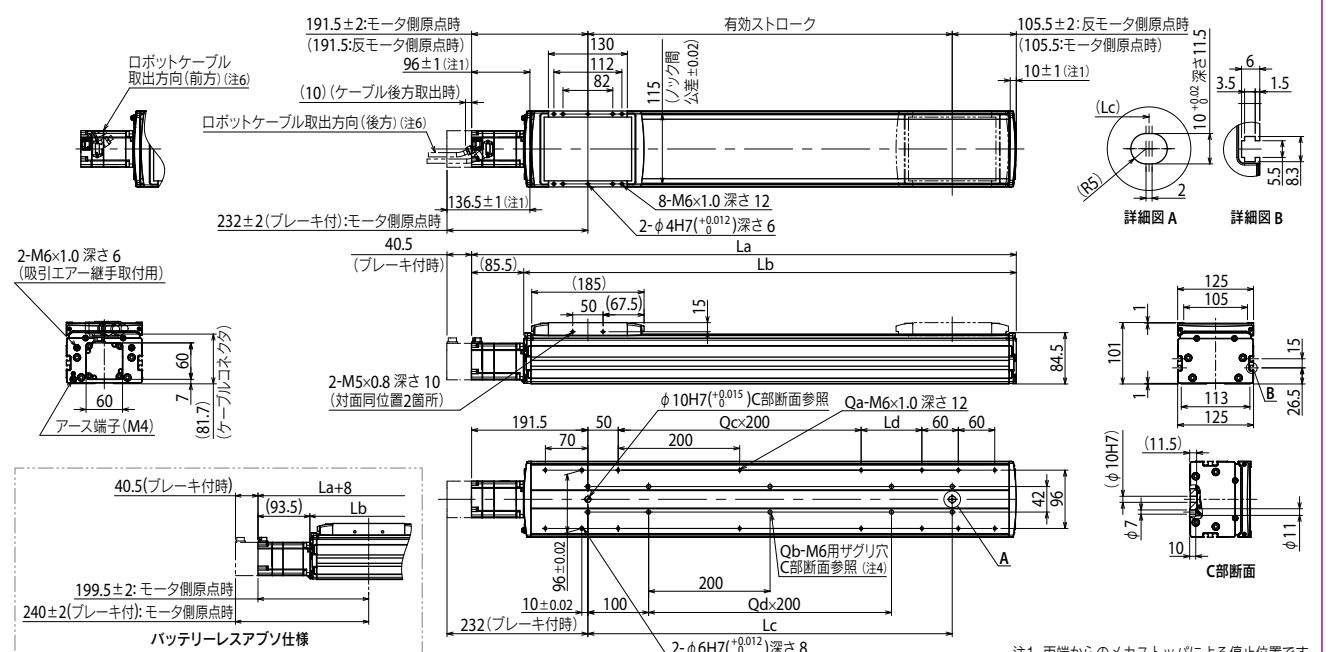
■ ロボットケーブル

| | |
|------------------------|--------------|
| R3R (3m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KEV-M4710-30 |
| R5R (5m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KEV-M4710-50 |
| R10R (10m/後方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KEV-M4710-A0 |
| R3F (3m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KEV-M4720-30 |
| R5F (5m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KEV-M4720-50 |
| R10F (10m/前方取出) | |
| エンコーダ線 + 動力線セット型式 | KEV-M4720-A0 |

■ 適用ドライバユニット

| | | |
|--------|------|--------------|
| 30A 仕様 | 型式 | YHX-A30-SET |
| | 制御方式 | スタンダードプロファイル |

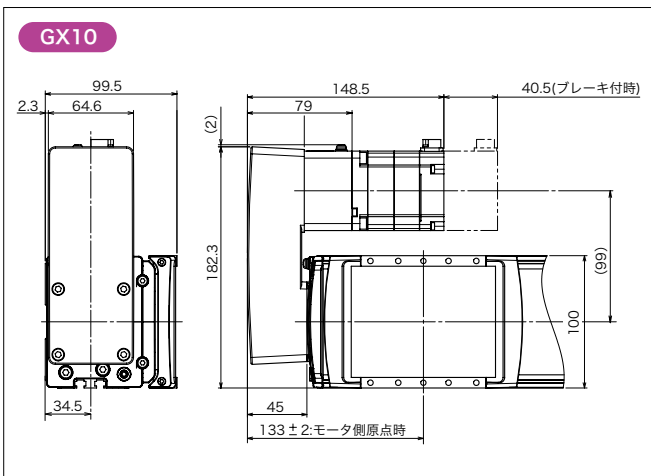
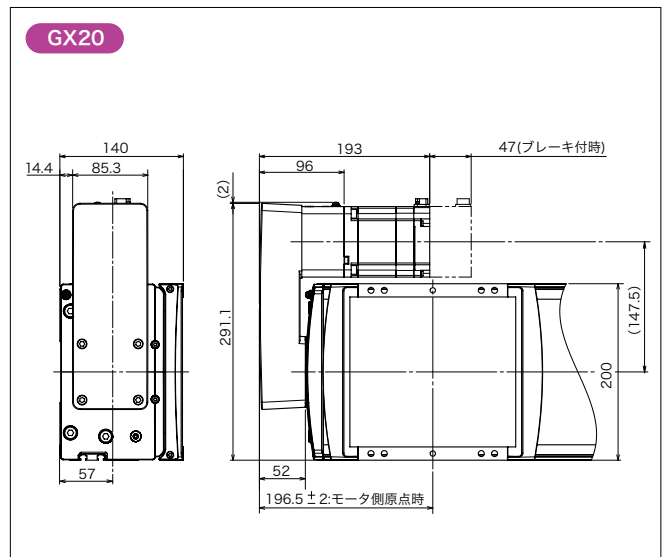
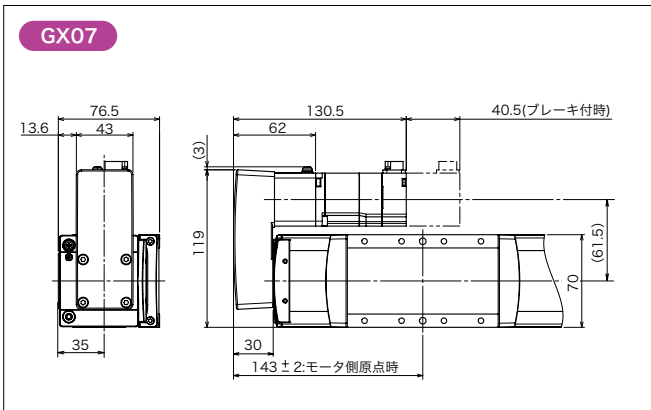
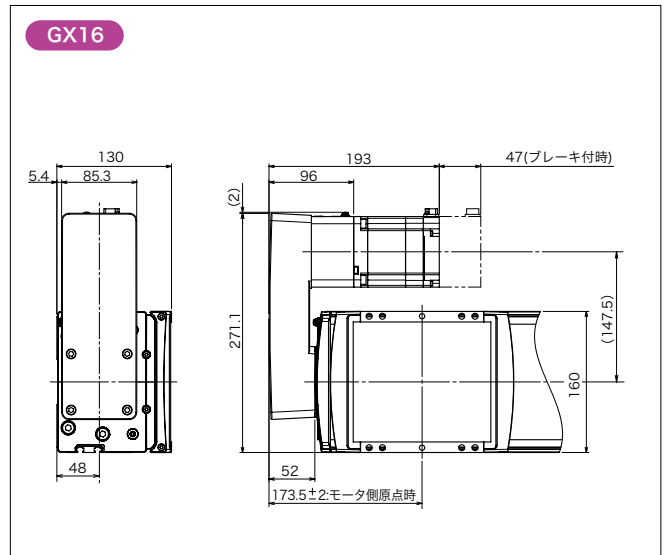
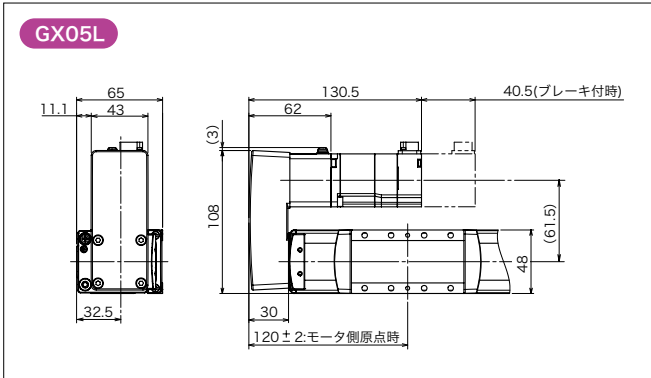
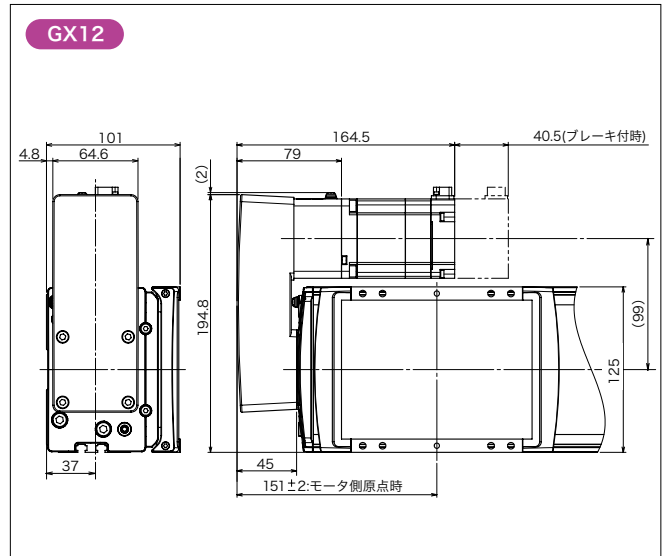
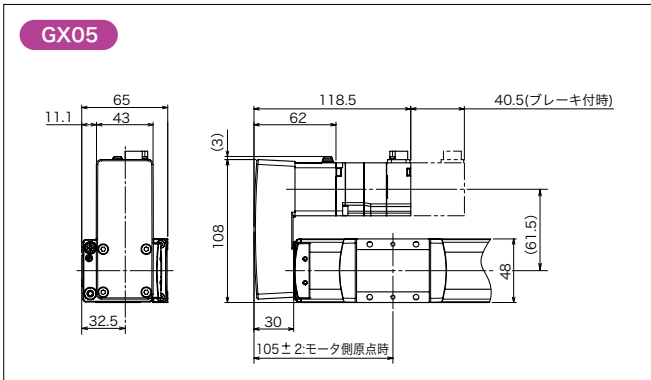
GX12



| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| 有効ストローク | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| La | 397 | 447 | 497 | 547 | 597 | 647 | 697 | 747 | 797 | 847 | 897 | 947 | 997 | 1047 | 1097 | 1147 | 1197 | 1247 | 1297 | 1347 | 1397 | 1447 | 1497 | 1547 |
| Lb | 311.5 | 361.5 | 411.5 | 461.5 | 511.5 | 561.5 | 611.5 | 661.5 | 711.5 | 761.5 | 811.5 | 861.5 | 911.5 | 961.5 | 1011.5 | 1061.5 | 1111.5 | 1161.5 | 1211.5 | 1261.5 | 1311.5 | 1361.5 | 1411.5 | 1461.5 |
| Lc | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
| Ld | 0 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 |
| Qa | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 | 18 | 18 | 20 | 20 | 20 |
| Qb | 4 | 6 | 6 | 6 | 6 | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 |
| Qc | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| Qd | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 |
| 本体質量 (kg) ^{※5} | 7.6 | 8.2 | 8.9 | 9.6 | 10.2 | 10.9 | 11.6 | 12.3 | 12.9 | 13.6 | 14.3 | 15 | 15.6 | 16.3 | 17 | 17.6 | 18.3 | 19 | 19.7 | 20.3 | 21 | 21.7 | 22.4 | 23 |
| リード30 | 1800 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード20 | 1200 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード10 | 600 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード5 | 300 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度設定 | - | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 最高速度 (mm/sec) | 1000 | 1500 | 2000 | 2500 | 3000 | 3500 | 4000 | 4500 | 5000 | 5500 | 6000 | 6500 | 7000 | 7500 | 8000 | 8500 | 9000 | 9500 | 10000 | 10500 | 11000 | 11500 | 12000 | 12500 |
| | 85% | 75% | 65% | 55% | 50% | 45% | 40% | 35% | 30% | 25% | 20% | 15% | 10% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% | 5% |

- 注1. 先端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20 mm以上>としてください。取付タップ穴仕様にて本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+10 mm以上>を推奨します。
- 注4. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量の値より0.5 kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
- 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX series 折曲げユニット取付参考図 (右取付例)



- ※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法は取扱説明書をご参照ください。
- ※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。ロボット本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
- ※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

| 機種 | 製品型式 | 部品番号 | 重量 |
|-------------------|------------|--------------|-------|
| GX05, GX05L, GX07 | GX-BEND-40 | KES-M221M-00 | 0.4kg |
| GX10, GX12 | GX-BEND-60 | KEV-M221M-00 | 1.2kg |
| GX16, GX20 | GX-BEND-80 | KEX-M221M-00 | 2.7kg |