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-XEC タイプ

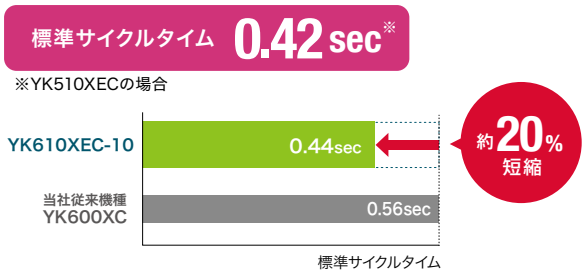
ハイコストパフォーマンススカラロボット「YK-XE」シリーズのクリーンタイプ。
コストパフォーマンスはそのままに、精密機器や食品・医薬品・
化粧品業界に最適なクリーン度を提供します。

- ■ アーム長：400 ～ 710mm
- ■ 吸引量：55 ～ 60Nℓ /min
- ■ クリーン度：ISO CLASS 4 *ISO14644-1
- ■ 最大可搬質量：4 ～ 10kg

POINT 1

ハイスピード動作で生産性向上

アーム構造の見直しによる振動低減の実現やモーションの最適化により、標準サイクルタイムを短縮しました。高速かつ振動の少ない俊敏な動作で生産性向上に寄与します。



POINT 2

YK-XE のスペックはそのままにクリーン対応

スカラロボット「YK-XE シリーズ」から、搬送質量や Z 軸ストローク量を落とすことなく ISO CLASS 4 のクリーン度に対応しました。

アーム長 (mm)	400		600	
機種	YK400XE	YK400XEC	YK610XE	YK610XEC
Z 軸ストローク(mm)	150		200	
最大可搬質量(kg)	4		10	

POINT 3

YK-XE シリーズ由来の低価格を実現

対応コントローラとのセット価格（定価）は下記の通り。クリーン環境導入を安価で実現可能です。

YK400XEC-4※1
¥1,098,000（税抜き）

※1.YK400XEC-4-S-150-3L-RCX340-4-N-NS-4

YK510XEC-10※2
¥1,299,000（税抜き）

※2. YK510XEC-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4

YK610XEC-10※3
¥1,299,000（税抜き）

※3. YK610XEC-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4

YK710XEC-10※4
¥1,328,000（税抜き）

※4. YK710XEC-10-200-3L-RCX340-4-N-NS-4

クリーンスカラロボット

YK-XGC/XC タイプ

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

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

POINT 1

上下ジャバラ構造でクリーン性能の信頼性アップ

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

※ YK500XC ～ YK1000XC は除く。

POINT 2

高耐久性

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

※ YK500XC ～ YK1000XC は除く。

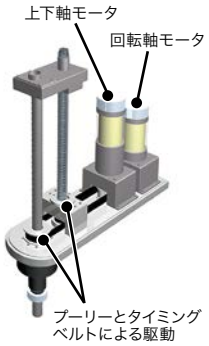
POINT 3

完全ベルトレス構造で剛性アップ

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

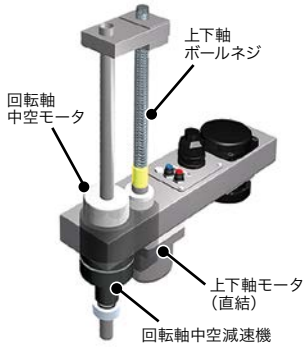
※ YK500XC ～ YK1000XC は除く。

従来モデル



- ● 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

YK-XGC タイプ
（YK180XC/YK220XC 含む）



- ● 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
超小型タイプ	YK180XC	180	1.0	0.42	○
	YK220XC	220		0.45	○
小型タイプ	YK250XGC	250	4.0	0.50	○
	YK350XGC	350		0.52	○
	YK400XEC-4	400		0.45	-
	YK400XGC	400		0.50	○
中型タイプ	YK500XGLC	500	4.0	0.66	○
	YK500XC	500	10.0	0.53	-
	YK510XEC-10	510		0.42	-
	YK600XGLC	600	4.0	0.71	○
	YK600XC	600	10.0	0.56	-
	YK610XEC-10	610		0.44	-
大型タイプ	YK710XEC-10	710	10.0	0.49	-
	YK700XC	700	20.0	0.57	-
	YK800XC	800			-
	YK1000XC	1000		0.60	-

クリーン単軸ロボット / クリーンモータレス単軸アクチュエータ

Robonity シリーズ（Advanced モデル）

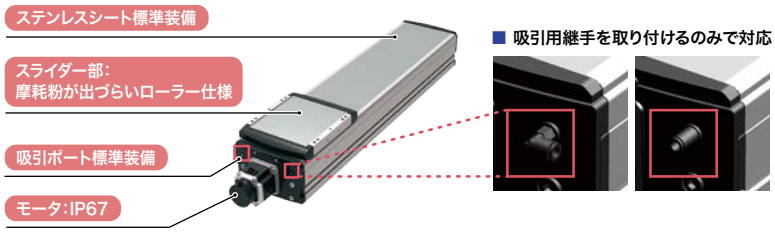
単軸ロボット / モータレス単軸アクチュエータ「Robonity シリーズ」のクリーンルーム仕様です。スライダタイプの Advanced モデルでは、標準でクリーン仕様となっております。幅広いラインナップを取り揃えており、食品・医療品・化粧品の生産工程など様々な用途にお使いいただけます。

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

POINT

こだわりの設計

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



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

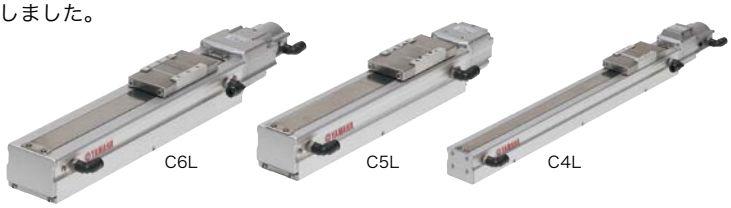
※サイズはおおよその本体断面最大外形です。

クリーン単軸ロボット

FLIP-XC タイプ

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

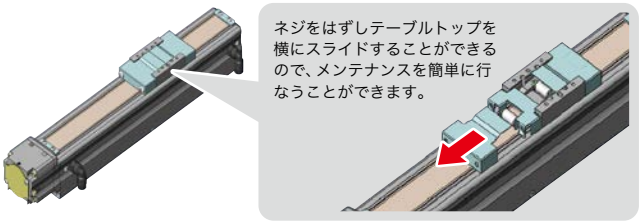
- ■ ストローク：50 ～ 2050mm
- ■ 吸引量：15 ～ 90Nℓ/min
- ■ クリーン度：ISO CLASS 3　*ISO14644-1
- ■ 最大可搬質量：120kg（水平使用時）



POINT

優れたメンテナンス性

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



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

※サイズはおおよその本体断面最大外形です。

クリーン単軸ロボット

SSC タイプ（TRANSERVO）

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

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

SSC04　SSC05　SSC05H

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

※サイズはおおよその本体断面最大外形です。

クリーン直交ロボット

XY-XC タイプ

直交ロボットのクリーンルーム対応タイプです。耐久性に優れたステンレスシートを採用することで開口部を最小に設計し、少ない吸引量で ISO CLASS 3に対応。さらに SXYxC の ZR 軸には、スカラロボットの超高速ユニットを採用し、サイクルタイムの大幅短縮も実現しています。

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

※ユーザー配線：D-Sub 25PIN コネクタ（1 ～ 24 番結線済・25 番フレームグランド）
※ユーザー配管：φ 6 エアチューブ 3 本

SXYxC

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

クリーンロボット
CLEAN TYPE

CONTENTS

■ クリーンロボット 仕様一覧表…514

単軸

● TRANSERVO

SSC04 …… 517
SSC05 …… 518
SSC05H …… 519

● FLIP-XC

C4L …… 520
C4LH …… 521
C5L …… 522
C5LH …… 523
C6L …… 524
C8 …… 525
C8L …… 526
C8LH …… 527
C10 …… 528
C14 …… 529
C14H …… 530
C17 …… 531
C17L …… 532
C20 …… 533

直交　XY-XC

● 2軸

SXYxC …… 534

● 3軸/ZSC

SXYxC …… 536

● 4軸/ZRSC

SXYxC …… 538

スカラ　YK-XC

YK180XC …… 540
YK220XC …… 541
YK250XGC …… 542
YK350XGC …… 544
YK400XGC …… 546
YK400XEC-4 …… 548
YK500XGLC …… 549
YK500XC …… 551
YK510XEC-10 …… 552
YK600XGLC …… 553
YK600XC …… 555
YK610XEC-10 …… 556
YK700XC …… 557
YK710XEC-10 …… 558
YK800XC …… 559
YK1000XC …… 560

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　ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当
・吸引量　15～80 Nℓ/min

モデル名	リード（mm）	可搬質量（kg）		ストローク（mm）と最高速度（mm/sec）																掲載ページ
		水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
SSC04	12	2	1	600																P.517
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	–	1000												933	833	733	633	P.518
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	20	6	–	1000												933	833	733	633	P.519
	12	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　ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当
・吸引量　20～90 Nℓ/min

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

1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	掲載ページ
																						C4L：P.520 C4LH：P.521
																						C5L：P.522 C5LH：P.523
																						P.524
																						P.525
550	500																					P.526
270	240																					
135	120																					
500	450																					P.527
240	210																					
120	105																					
600	500																					P.528
300	250																					
150	125																					
600	500																					P.529
300	250																					
150	125																					
600	500																					P.530
300	250																					
150	125																					
800	700		600		500																	P.531
400	350		300		250																	
			1000		1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800	P.532
800	700		600		500																	P.533
400	350		300		250																	

クリーンロボット 仕様一覧表

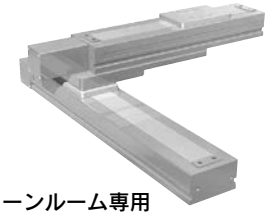
クリーン直交ロボット

●XY-XC

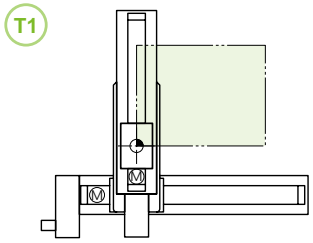
・クリーン度　ISO CLASS 3(ISO14644-1)相当
・吸引量　60～90 Nℓ/min
・ステンレスシート採用により開口部を最小に設計
・クリーンロボット専用ケーブルダクト採用

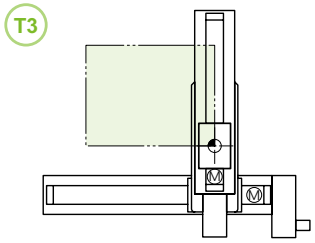
※ユーザ配線：D-Sub 25 Pin コネクタ
：24芯、0.3 sq
（1～24番結線済・25番フレームグランド）
※ユーザ配管：φ6エアーチューブ3本

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





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.534
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.536
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.536
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.538
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.538
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020°/sec		

クリーンスカラロボット

●YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC/YK-XEC

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

・ジャバラを先端軸に装備

2000万往復の耐久試験をクリア

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)															標準サイクルタイム(sec)	最大可搬質量(kg)	R軸許容慣性モーメント(kgm²)	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.540
	YK220XC	3.4 m/s															0.45	1.0	0.01	P.541
小型	YK250XGC	4.5 m/s															0.50	4.0	0.05	P.542
	YK350XGC	5.6 m/s															0.52	4.0	0.05	P.544
	YK400XGC	6.1 m/s															0.50	4.0	0.05	P.546
	YK400XEC-4	6.0 m/s															0.45	4.0	0.05	P.548
中型	YK500XGLC	5.1 m/s															0.66	4.0	0.05	P.549
	YK500XC	4.9 m/s															0.53	10.0	0.12	P.551
	YK510XEC-10	7.8 m/s															0.42	10.0	0.42	P.552
	YK600XGLC	4.9 m/s															0.71	4.0	0.05	P.553
	YK600XC	5.6 m/s															0.56	10.0	0.12	P.555
	YK610XEC-10	8.6 m/s															0.44	10.0	0.3	P.556
大型	YK700XC	6.7 m/s															0.57	20.0	0.32	P.557
	YK710XEC-10	9.5 m/s															0.49	10.0	0.3	P.558
	YK800XC	7.3 m/s															0.57	20.0	0.32	P.559
	YK1000XC	8.0 m/s															0.60	20.0	0.32	P.560

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

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2:TS-S2※3	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SD 1

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

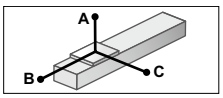
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

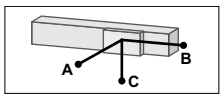
■基本仕様

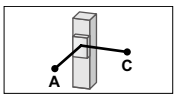
モーター		42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
モータ最大トルク		0.27 N・m		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	2 kg	4 kg	6 kg
	垂直使用時	1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力		45 N	90 N	150 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+216 mm		
	垂直使用時	ストローク+261 mm		
本体断面最大外形		W49 mm × H59 mm		
ケーブル長		標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※2		
吸引量エアー		リード12 mm	リード6 mm	リード2 mm
		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. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。

■許容オーバーハング量※







水平使用時　(単位:mm)

		A	B	C
リード12	1kg	807	218	292
	2kg	667	107	152
リード6	2kg	687	116	169
	3kg	556	76	112
	4kg	567	56	84
リード2	4kg	869	61	92
	6kg	863	40	60

壁面取付使用時　(単位:mm)

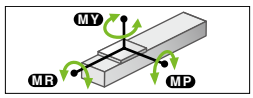
		A	B	C
リード12	1kg	274	204	776
	2kg	133	93	611
リード6	2kg	149	102	656
	3kg	92	62	516
	4kg	63	43	507
リード2	4kg	72	48	829
	6kg	39	29	789

垂直使用時　(単位:mm)

		A	C
リード12	0.5kg	407	408
	1kg	204	204
リード6	1kg	223	223
	2kg	107	107
リード2	2kg	118	118
	4kg	53	53

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは400 mm)。

■静的許容モーメント



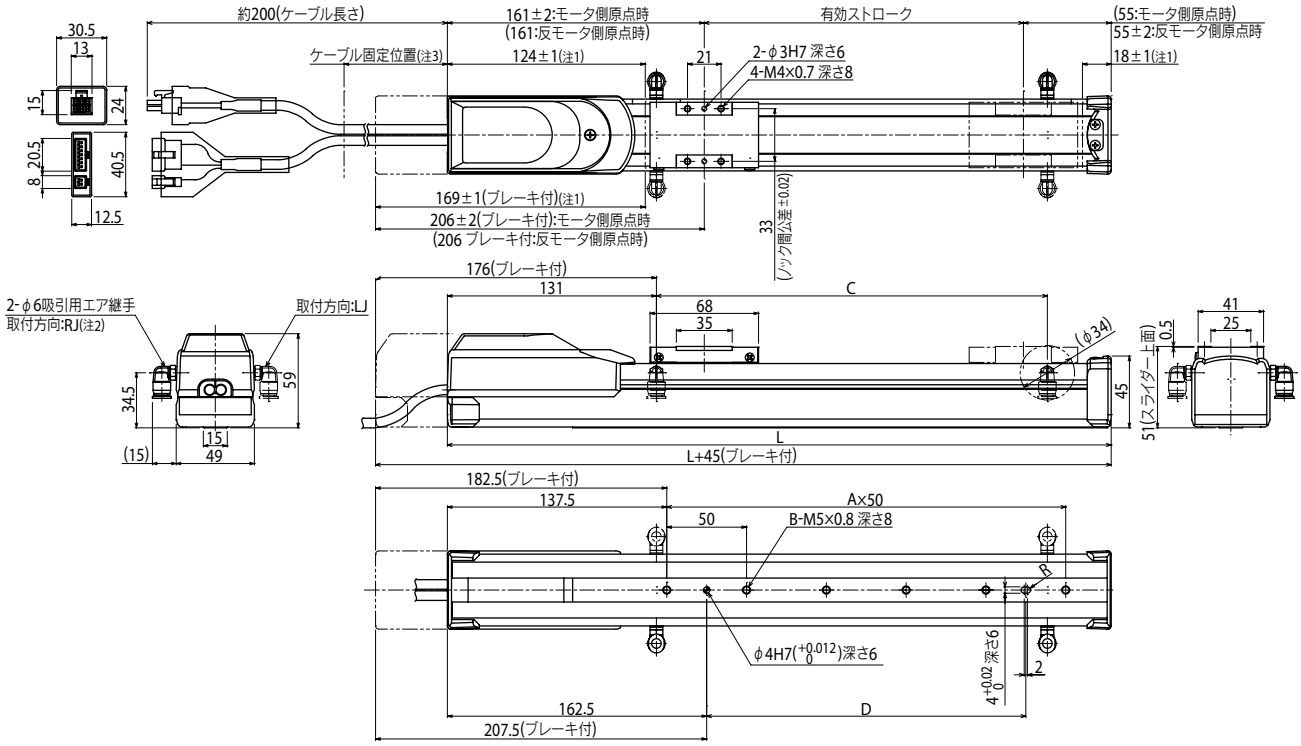
(単位:N・m)

MY	MP	MR
16	19	17

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 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)注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パによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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 - [リード指定] S [ブレーキ※1] - [継手取付方向] - [原点位置] - [ストローク] - [ケーブル長※3] - コントローラ

ロボット本体	リード指定	タイプ	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置	ストローク	ケーブル長※3
SSC05	20：20mm	S：ストレート	N：ブレーキなし	RJ：右(標準)	N：標準原点※2	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m
	12：12mm		B：ブレーキ付き	LJ：左	Z：反モータ側		3K：3m
	6：6mm						5K：5m
							10K：10m

S2 （ロボットポジショナ S2：TS-S2※4） - [入出力]

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 （ロボットポジショナ SH：TS-SH） - [入出力] - [バッテリ]

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：B：有り(アブソ仕様) / 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）

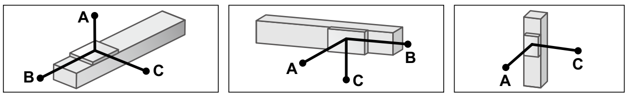
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

項目		20 mm	12 mm	6 mm
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	ー	1 kg	2 kg
最大押付力		27 N	45 N	90 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+230 mm		
	垂直使用時	ストローク+270 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H56 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		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)、吸引ブロア使用時。

許容オーバーハング量※



水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	413	139	218
	4kg	334	67	120
リード12	4kg	347	72	139
	6kg	335	47	95
リード6	4kg	503	78	165
	8kg	332	37	79
	10kg	344	29	62

壁面取付使用時 (単位：mm)

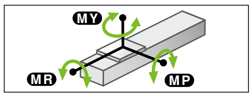
		A	B	C
リード20	2kg	192	123	372
	4kg	92	51	265
リード12	4kg	109	57	300
	6kg	63	31	263
リード6	4kg	134	63	496
	6kg	76	35	377
	8kg	47	22	355

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	0.5kg	578	579
	1kg	286	286
リード6	1kg	312	312
	2kg	148	148

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

静的許容モーメント



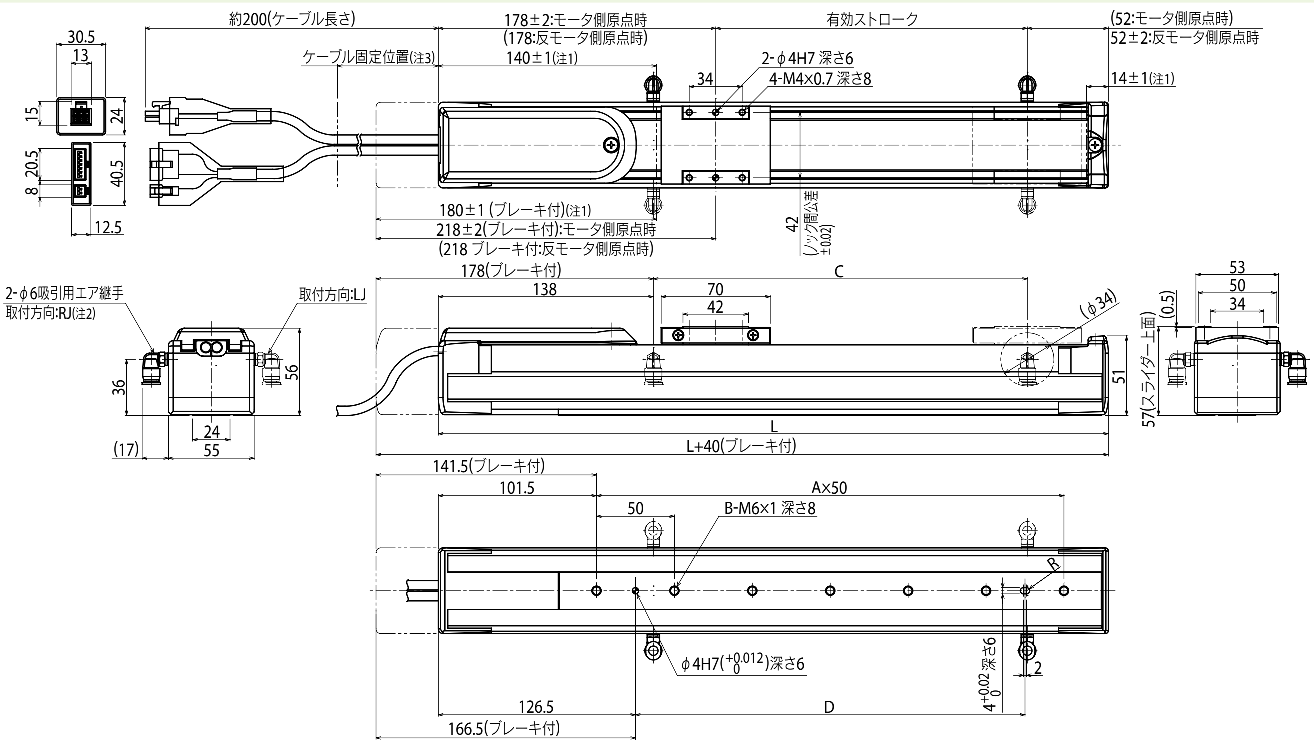
(単位：N・m)

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 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SSC05



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注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
ストローク別最高速度注6 (mm/sec)	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12	600												560	500	440	380
	リード6	300												280	250	220	190

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー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。
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 – [リード指定] S [ブレーキ] – [継手取付方向] – [原点位置] – [ストローク] – [ケーブル長] – [S2 / SH / SD]

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

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※4	NP：NPN
	PN：PNP
	CC：CC-Link
	DN：DeviceNet™
	EP：EtherNet/IP™
	PT：PROFINET
	GW：I/Oボードなし※5

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN	B：有り（アブソ仕様）
	PN：PNP	N：なし（インクリ仕様）
	CC：CC-Link	
	DN：DeviceNet™	
	EP：EtherNet/IP™	
	PT：PROFINET	
	GW：I/Oボードなし※5	

SD **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

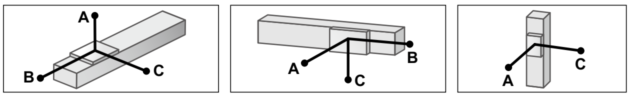
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター		42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
モータ最大トルク		0.47 N・m		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2	水平使用時	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
	垂直使用時	ー	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	8 kg	12 kg
	垂直使用時	ー	2 kg	4 kg
最大押付力		36 N	60 N	120 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+286 mm		
	垂直使用時	ストローク+306 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H56 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当※3		
吸引量エアー		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）、吸引ブロア使用時。

■許容オーバーハング量※



水平使用時（単位：mm）

		A	B	C
リード20	2kg	599	225	291
	4kg	366	109	148
	6kg	352	71	104
リード12	4kg	500	118	179
	6kg	399	79	118
	8kg	403	56	88
リード6	6kg	573	83	136
	8kg	480	61	100
	10kg	442	47	78
	12kg	465	39	64

壁面取付使用時（単位：mm）

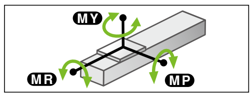
		A	B	C
リード20	2kg	262	203	554
	4kg	118	88	309
	6kg	71	49	262
リード12	4kg	146	96	449
	6kg	85	55	334
	8kg	55	34	305
リード6	6kg	101	62	519
	8kg	64	39	413
	10kg	43	26	355
	12kg	28	17	338

垂直使用時（単位：mm）

		A	C
リード12	1kg	458	459
	2kg	224	224
リード6	2kg	244	245
	4kg	113	113

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

■静的許容モーメント



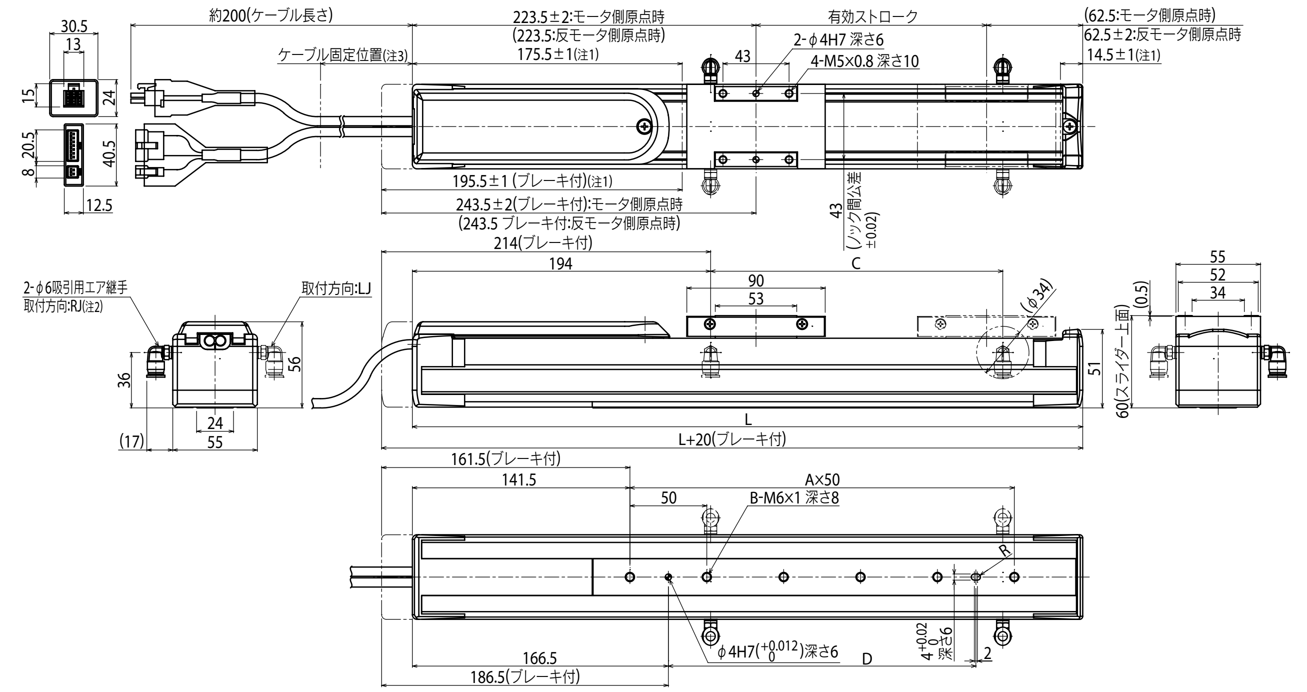
（単位：N・m）

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 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

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）注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
ストローク別最高速度注6（mm/sec）	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12（水平）	600												560	500	440	380
	リード12（垂直）	500														440	380
	リード6（水平）	300												280	250	220	190
	リード6（垂直）	250														220	190

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー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。
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。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 592 | TS-SH ▶ 592 | TS-SD ▶ 602

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	ブレーキ	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※1	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	12:12mm 6:6mm 2:2mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	LJ:左(標準) RJ:右	なし:標準 Z:反モータ側	50～400 (50mmピッチ)	1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m		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(パルス列仕様)

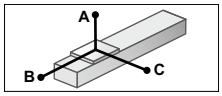
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

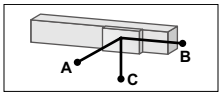
基本仕様

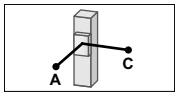
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm		
	垂直使用時	ストローク+243 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × 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)相当※2		
吸引量エアー※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※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※







水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード12	2kg	429	87	179
	4.5kg	219	32	74
リード6	3kg	511	58	135
	6kg	336	26	62
リード2	3kg	1571	58	142
	6kg	751	27	66

壁面取付使用時 (単位:mm)

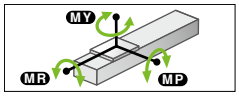
		A	B	C
リード12	2kg	145	52	368
	4.5kg	46	0	139
リード6	3kg	103	22	370
	6kg	27	0	185
リード2	3kg	109	23	1150
	6kg	27	0	420

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード12	1.2kg	121	122
リード6	2.4kg	52	54
リード2	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

静的許容モーメント



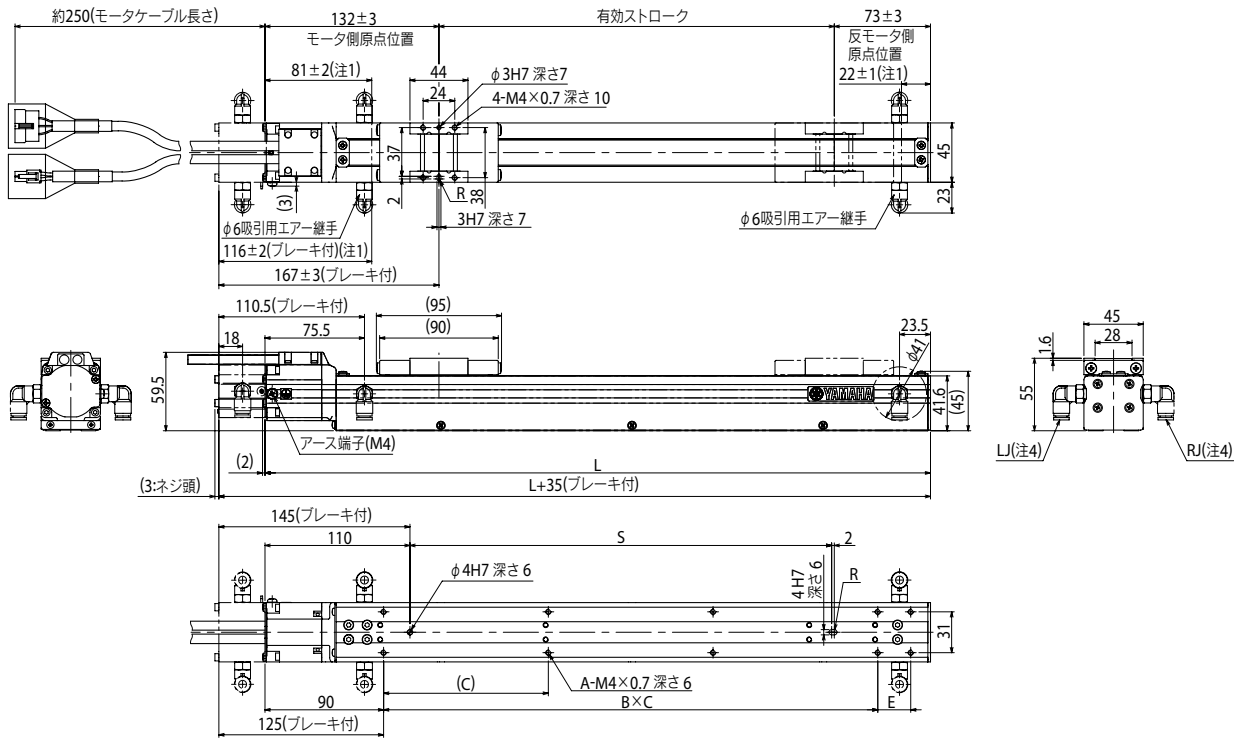
(単位:N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列 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)注3	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	720							
リード6	360							
リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 612

C4LH

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ100V/200V仕様

■注文型式

C4LH - □ - □ - □ - □ - □ - □

- ロボット本体
- リード指定：12：12mm / 6：6mm / 2：2mm
- ブレーキ：無記入：ブレーキなし / BK：ブレーキ付き
- 継手取付方向：LJ：左(標準) / RJ：右
- 原点位置変更：なし：標準 / Z：反モータ側
- ストローク：50～400 (50mmピッチ)
- ケーブル長※1：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX
- ポジショナ※2：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量：105：100V/100W以下 / 205：200V/100W以下
- 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ボードなし※3
- バッテリ：B：有り(アブソ仕様) / N：なし(インクリ仕様)

SR1-X 05
- コントローラ
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- CE対応：無記入：標準 / E：CE仕様
- 入出力：N：NPN / P：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / PB：PROFIBUS
- バッテリ：B：有り(アブソ仕様) / N：なし(インクリ仕様)

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

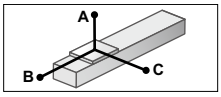
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

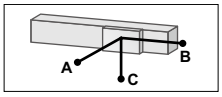
■基本仕様

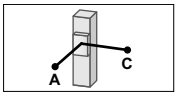
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm		
	垂直使用時	ストローク+243 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H55 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※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※







水平使用時 (単位：mm)

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

壁面取付使用時 (単位：mm)

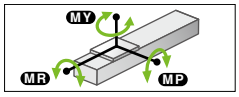
		A	B	C
リード12	2kg	136	72	295
	4.5kg	44	20	111
リード6	3kg	101	41	254
	6kg	27	10	127
リード2	3kg	110	41	805
	6kg	28	10	290

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	118	118
リード6	2.4kg	52	54
リード2	3kg	38	39
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

■静的許容モーメント



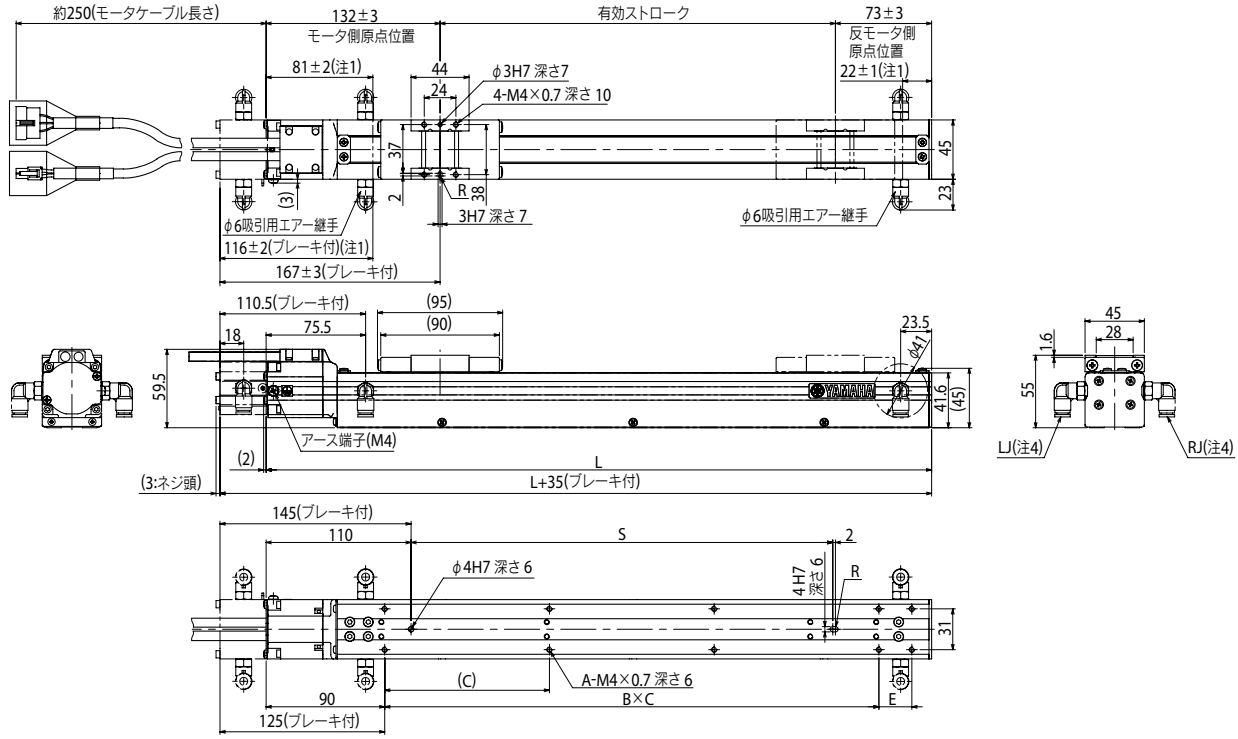
(単位：N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

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

C4LH



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

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C5L

●ハイリード：リード20
●原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様

■注文型式

C5L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ERCD - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※2	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左(標準) RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m		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(パルス列仕様)

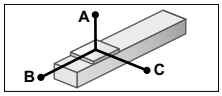
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

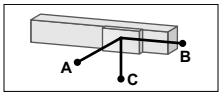
■基本仕様

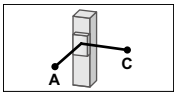
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	—	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※2		
吸引量エアー※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※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※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	1kg	1584	324	745
	3kg	699	104	251
リード12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
リード6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89

壁面取付使用時 (単位：mm)

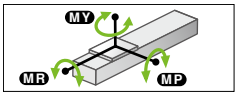
		A	B	C
リード20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
リード12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
リード6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	246	245
リード6	2.4kg	110	110

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

■静的許容モーメント



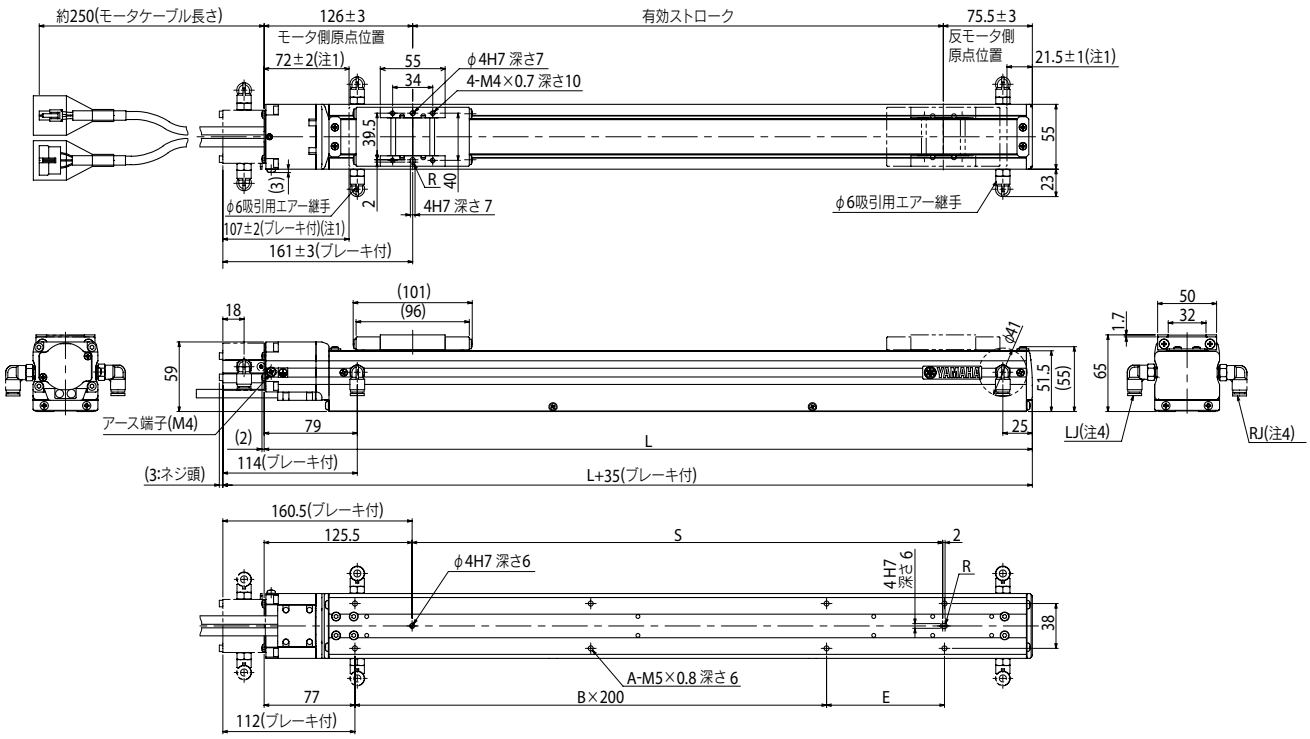
(単位：N・m)

MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列 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	8	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	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) 注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
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1000													900	800	700
速度設定	—													90%	80%	70%
リード12	800												640	560	480	440
リード6	400												320	280	240	220
速度設定	—												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ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吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 612

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	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左(標準) RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X 05

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X 2 05

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量
	2：AC200V	05：100W以下

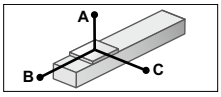
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

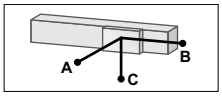
■基本仕様

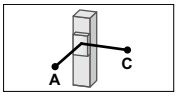
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	―	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※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※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	1kg	1099	324	645
	3kg	488	104	241
リード12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
リード6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89

壁面取付使用時 (単位：mm)

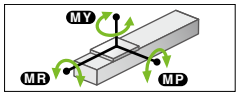
		A	B	C
リード20	1kg	602	303	950
	3kg	197	87	432
リード12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
リード6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	240	239
リード6	2.4kg	109	110

※ 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



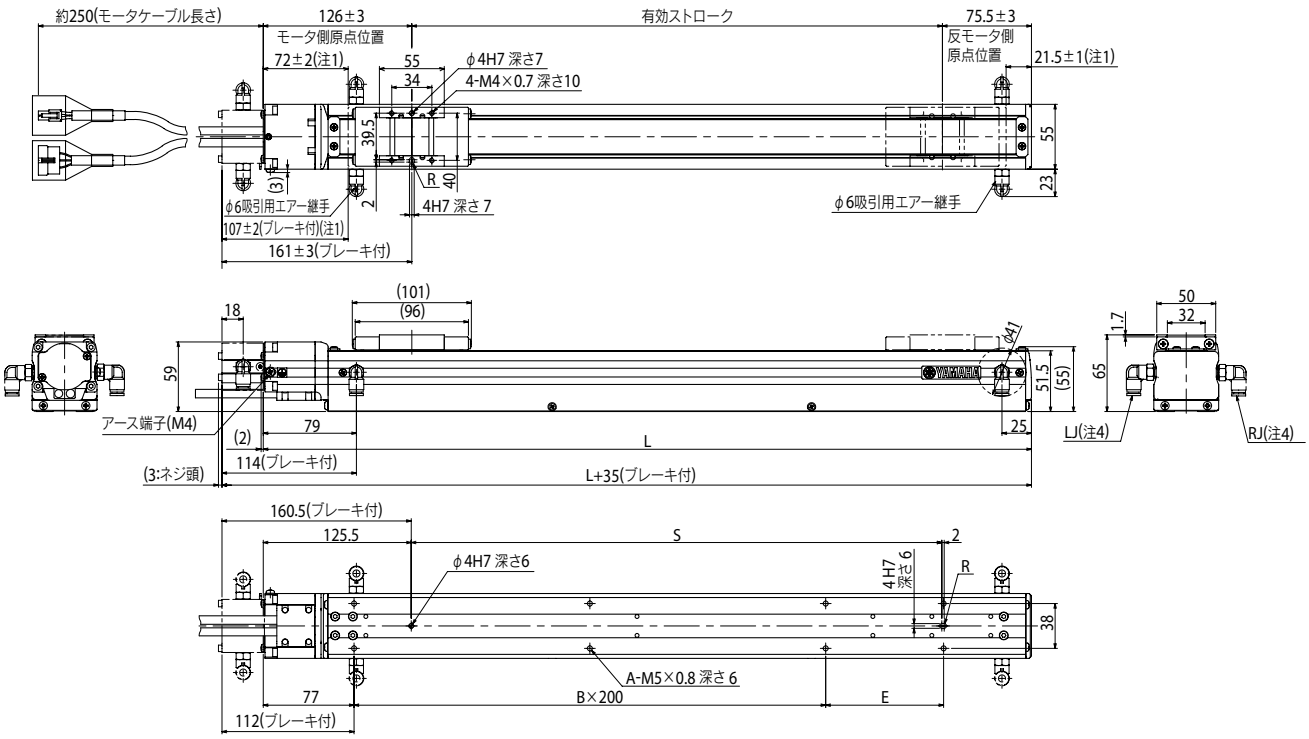
(単位：N・m)

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 RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C5LH



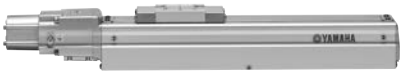
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A		4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E		100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	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) 注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
ストローク別最高速度 注5 (mm/sec)	リード20	1000													900	800	700
	速度設定	―													90%	80%	70%
	リード12	800												640	560	480	440
	リード6	400												320	280	240	220
	速度設定	―												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ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吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C6L

●ハイリード：リード20
●原点反モータ側選択可能



■注文型式

C6L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左(標準) RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

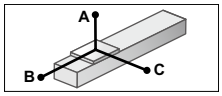
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

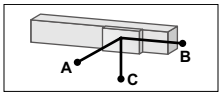
■基本仕様

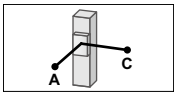
モーター出力 AC		60 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時	—	4 kg	8 kg
定格推力		51 N	85 N	170 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※2		
吸引量エアー※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※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※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	433	192	295
	6kg	145	59	104
	10kg	110	33	75
リード12	3kg	622	125	336
	8kg	271	41	121
	12kg	214	24	76
リード6	5kg	692	73	236
	10kg	372	33	109
	30kg	157	0	25

壁面取付使用時 (単位：mm)

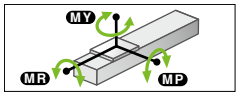
		A	B	C
リード20	2kg	300	174	365
	6kg	83	44	105
	10kg	43	18	71
リード12	3kg	291	96	317
	8kg	87	13	110
	12kg	41	0	126
リード6	5kg	202	45	237
	10kg	70	5	97
	30kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	353	351
	2kg	163	164
	4kg	68	70
リード6	2kg	169	170
	4kg	71	73
	8kg	21	24

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

■静的許容モーメント



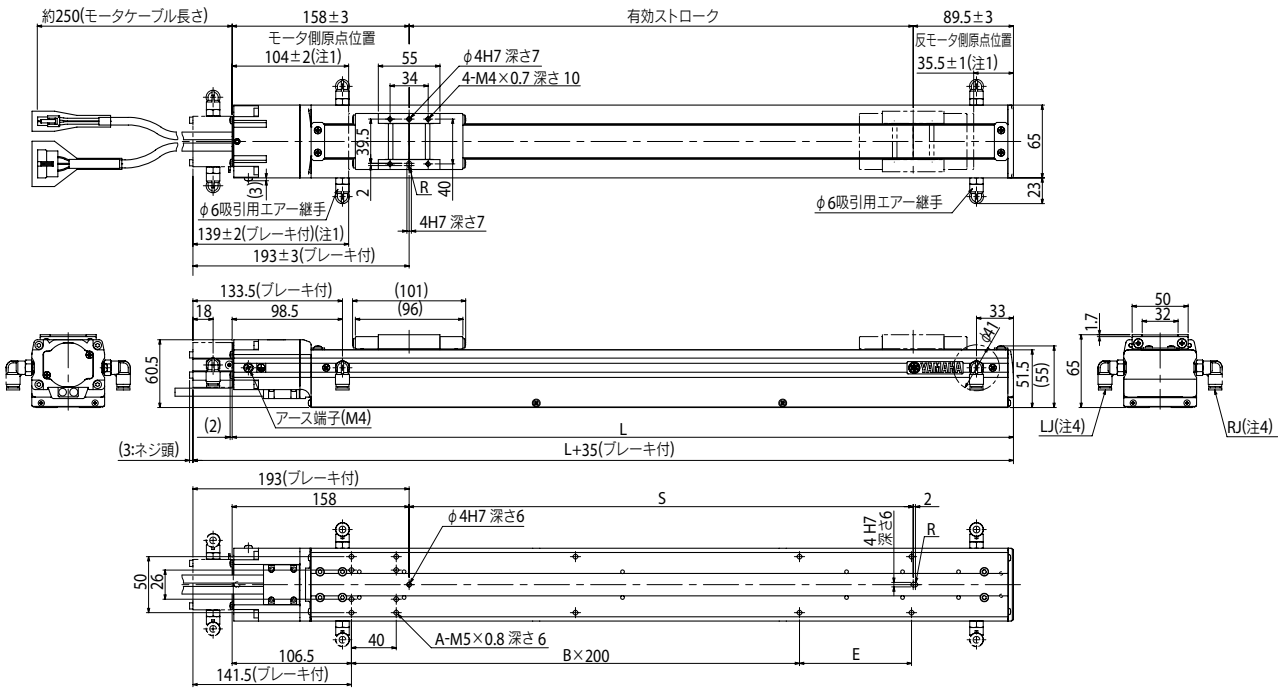
(単位：N・m)

MY	MP	MR
35	40	50

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C6L



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A		10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E		150	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg)注3		2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
ストローク別最高速度注5 (mm/sec)	リード20	1000													900	800	700
	速度設定	—													90%	80%	70%
	リード12	800												680	600	520	480
	リード6	400												340	300	260	240
	速度設定	—												85%	75%	65%	60%

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

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

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	ブレーキ※1	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側	150～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

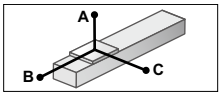
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

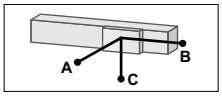
■基本仕様

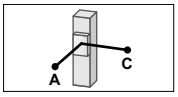
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	12 kg	20 kg	40 kg
	垂直使用時	―	4 kg	8 kg
定格推力		84 N	141 N	283 N
ストローク		150 mm～800 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+320 mm		
	垂直使用時	ストローク+355 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H75 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが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)

		A	B	C
リード20	5kg	245	85	146
	10kg	131	39	69
	12kg	115	31	57
リード12	5kg	364	92	192
	10kg	207	43	92
	15kg	144	26	41
	20kg	112	18	40
リード6	10kg	406	47	124
	20kg	225	20	54
	30kg	162	11	31
	40kg	168	7	20

壁面取付使用時 (単位：mm)

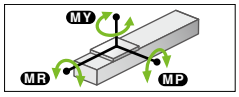
		A	B	C
リード20	5kg	121	71	211
	10kg	42	24	88
	12kg	29	16	66
リード12	5kg	164	78	328
	10kg	62	29	158
	15kg	26	12	83
	20kg	7	4	32
リード6	10kg	87	33	353
	20kg	18	6	127
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

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

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

■静的許容モーメント



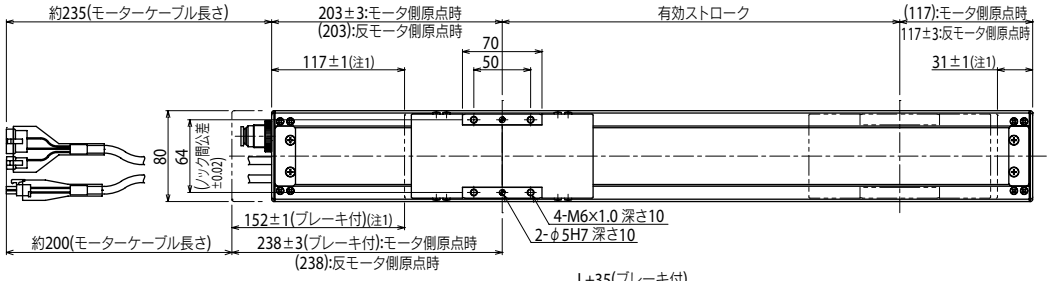
(単位：N・m)

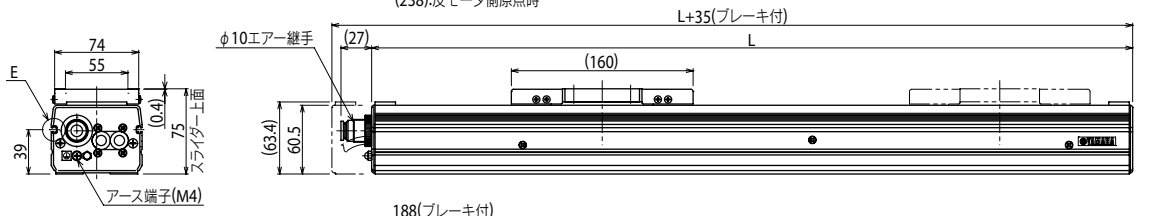
MY	MP	MR
70	95	110

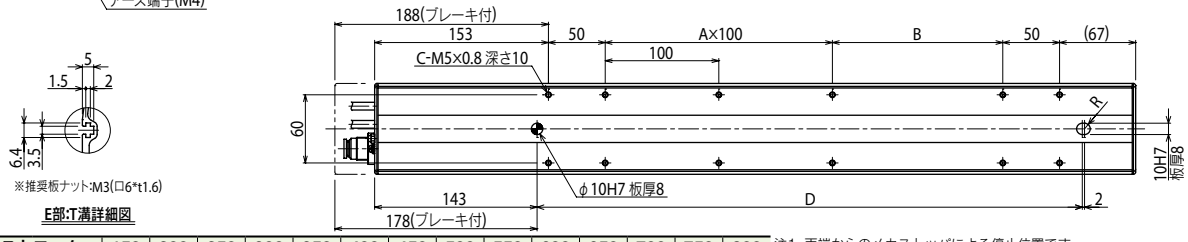
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

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)注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
最高速度注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パによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より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。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C8L

●原点反モータ側選択可能

■注文型式

C8L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ロボット本体
- リード指定：20：20mm / 10：10mm / 5：5mm
- ブレーキ：無記入：ブレーキなし / BK：ブレーキ付き
- オプション：原点位置変更 なし：標準 / Z：反モータ側
- ストローク：150～1050（50mmピッチ）
- ケーブル長※1：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ポジショナ※2：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量：105：100V/100W以下 / 205：200V/100W以下
- 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：B：有り（アブソ仕様） / N：なし（インクリ仕様）

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

- コントローラ
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- CE対応：無記入：標準 / E：CE仕様
- 入出力：N：NPN / P：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / PB：PROFIBUS
- バッテリ：B：有り（アブソ仕様） / N：なし（インクリ仕様）

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

- ロボットドライバ
- 電源電圧：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- 回生装置

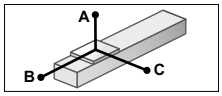
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

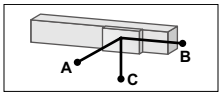
■基本仕様

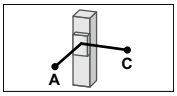
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	20 kg	40 kg	50 kg
	垂直使用時	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+325 mm		
	垂直使用時	ストローク+360 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H75 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり（0.1 μm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）

		A	B	C
リード20	5kg	259	122	179
	10kg	149	55	89
	15kg	100	33	56
	20kg	95	22	41
リード10	10kg	251	61	130
	20kg	127	25	55
	30kg	90	14	31
	40kg	69	8	18
リード5	20kg	256	29	76
	30kg	188	16	43
	40kg	96	10	28
	50kg	33	6	18

壁面取付使用時 （単位：mm）

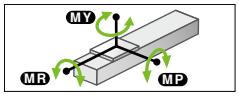
		A	B	C
リード20	5kg	147	100	220
	10kg	53	32	97
	15kg	17	10	39
	20kg	0	0	0
リード10	10kg	87	41	197
	20kg	10	4	37
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
リード5	20kg	24	9	152
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード20	2kg	255	260
	4kg	111	115
リード10	2kg	300	302
	4kg	131	133
	6kg	75	77
	8kg	47	49
リード5	5kg	113	114
	10kg	37	38
	15kg	12	12
	16kg	9	9

※ 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



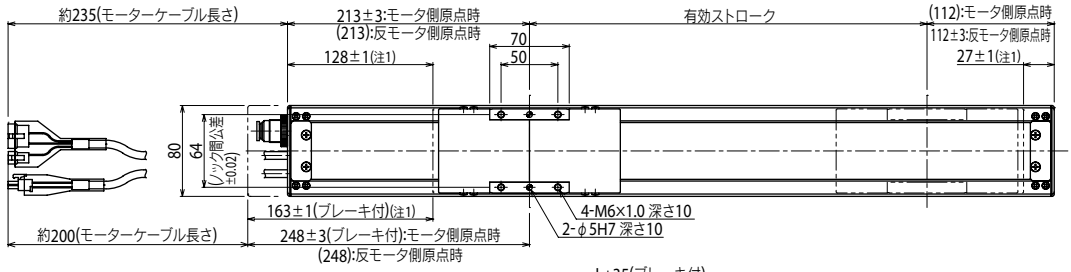
（単位：N・m）

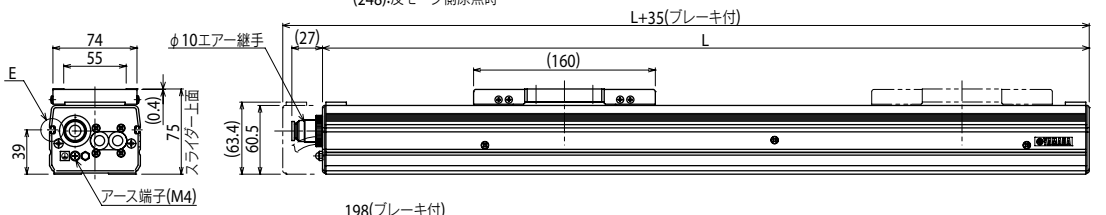
MY	MP	MR
70	95	110

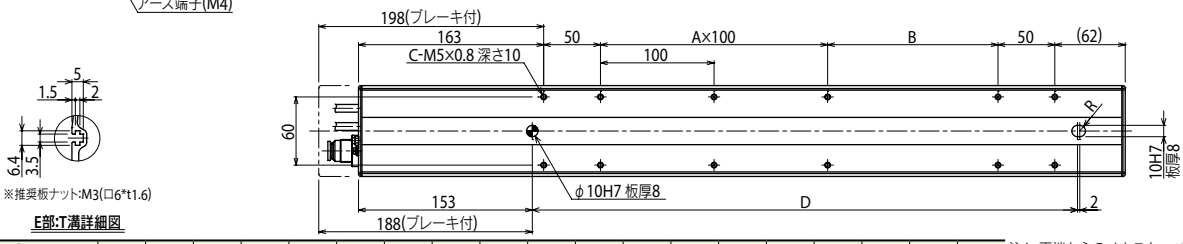
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8L







有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
B		150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C		8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180
本体質量(kg)注3		3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5
最高速度注4 (mm/sec)	リード20	1000												900	800	700	650	600	550	500
	速度設定	—												90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%
	リード10	600											510	450	390	360	330	300	270	240
	リード5	300											255	225	195	180	165	150	135	120
	速度設定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. 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700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C8LH

●原点反モータ側選択可能

■注文型式

C8LH - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ロボット本体
- リード指定：20：20mm／10：10mm／5：5mm
- オプション：原点位置変更　なし：標準／Z：反モータ側
- ストローク：150～1050（50mmピッチ）
- ケーブル長※1：3L：3.5m／5L：5m／10L：10m／3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ポジショナ※2：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量：105：100V/100W以下／205：200V/100W以下
- 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：B：有り（アブソ仕様）／N：なし（インクリ仕様）

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

- コントローラ
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- CE対応：無記入：標準／E：CE仕様
- 入出力：N：NPN／P：PNP／CC：CC-Link／DN：DeviceNet™／PB：PROFIBUS
- バッテリ：B：有り（アブソ仕様）／N：なし（インクリ仕様）

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

- ロボットドライバ
- 電源電圧：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- 回生装置

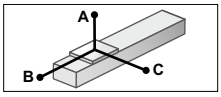
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

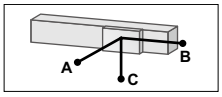
■基本仕様

モーター出力 AC	100 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm		
減速機構	ボールネジφ15		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量　水平使用時	30 kg	60 kg	80 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
ストローク	150 mm～1050 mm（50 mmピッチ）		
全長	ストローク+389 mm		
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm		
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当※3		
吸引量エアー	30 Nℓ /min～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650 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）

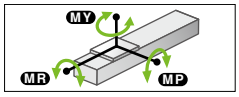
		A	B	C
リード20	10kg	687	274	200
	20kg	401	125	92
	30kg	338	76	57
リード10	20kg	622	137	111
	40kg	472	57	47
	60kg	375	30	25
リード5	20kg	1087	148	127
	40kg	844	63	54
	60kg	707	34	29
	80kg	594	20	17

壁面取付使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード20	10kg	163	225	617
	20kg	56	76	302
	30kg	20	27	182
リード10	20kg	74	90	517
	40kg	8	11	196
	60kg	—	—	—
リード5	20kg	89	104	974
	40kg	15	18	505
	60kg	—	—	—
	80kg	—	—	—

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

■静的許容モーメント



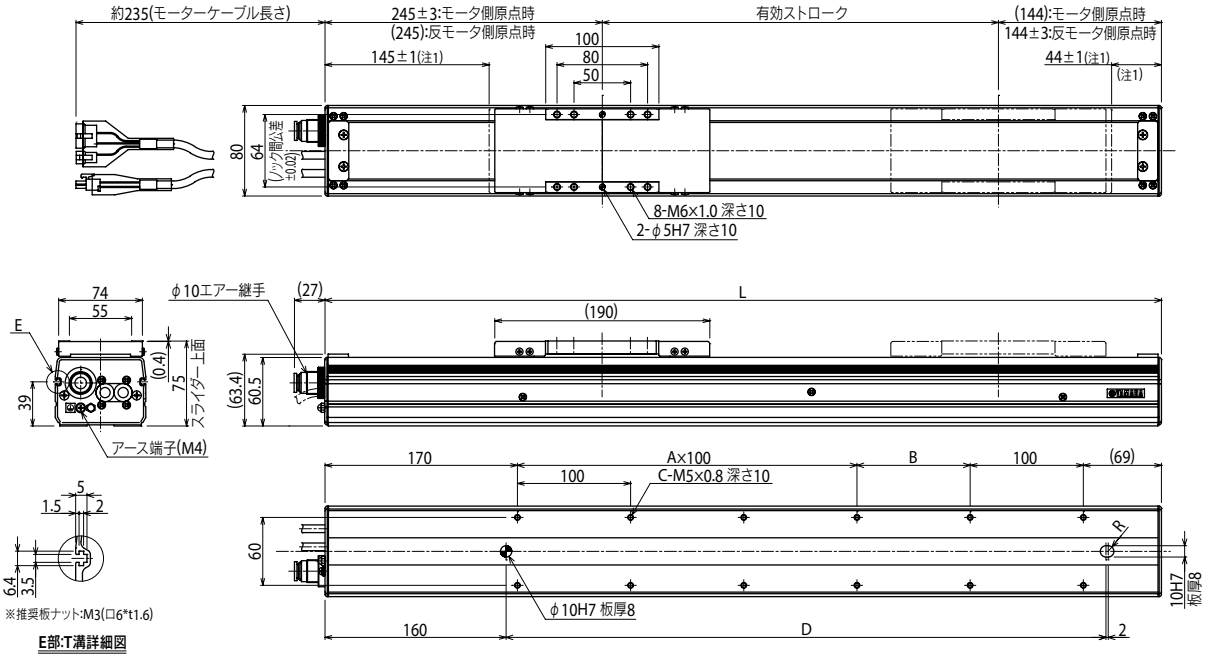
（単位：N・m）

MY	MP	MR
128	163	143

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8LH



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度※3 (mm/sec) リード20	1000											900	800	700	650	600	550	500	450
速度設定	—											90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%	45%
リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240	210
リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120	105
速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

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. 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 ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

C10

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10

■注文型式

C10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更 なし：標準 Z：反モータ側※1	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

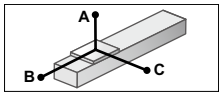
※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

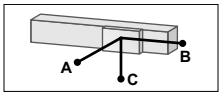
■基本仕様

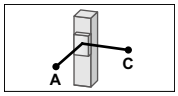
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用時	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+283 mm		
	垂直使用時	ストローク+313 mm		
本体断面最大外形		W104 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		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを超えるとき、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)

		A	B	C
リード20	5kg	1875	530	510
	10kg	1079	247	242
	20kg	628	106	107
リード10	15kg	765	156	164
	30kg	425	62	66
	40kg	350	38	42
リード5	30kg	960	63	68
	50kg	565	25	28
	60kg	470	16	17

壁面取付使用時 (単位：mm)

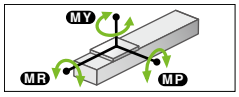
		A	B	C
リード20	5kg	496	451	1826
	10kg	218	168	1002
	20kg	78	27	497
リード10	10kg	230	170	1036
	20kg	80	29	506
	30kg	30	0	311
リード5	10kg	234	170	2716
	20kg	82	29	1206
	30kg	31	0	711

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	2461	2492
	2kg	1213	1244
	4kg	585	617
リード10	4kg	627	658
	8kg	280	312
	10kg	210	242
リード5	10kg	213	244
	15kg	119	151
	20kg	72	104

※ 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)

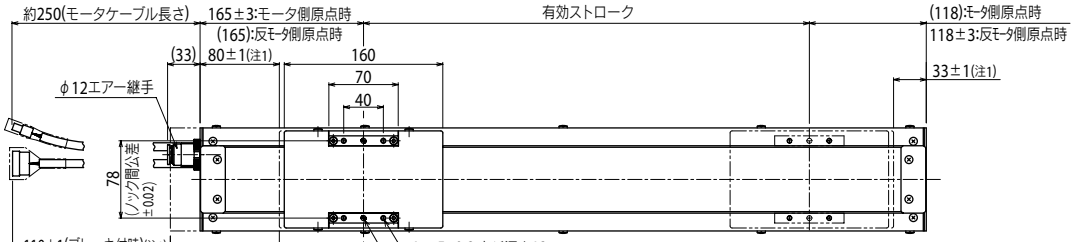
MY	MP	MR
119	119	105

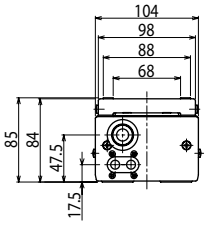
■適用コントローラ

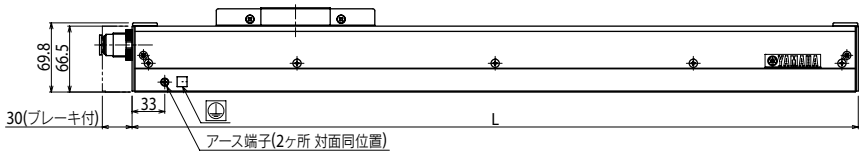
コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

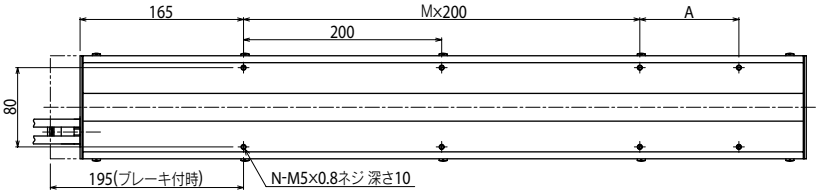
※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

C10









有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	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)注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
最高速度注4 (mm/sec)	リード20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	リード10	500												475	475	375	375	300	300	250
	リード5	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パによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注4. ストロークが750mmを超えるとき、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 ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

C14

● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

C14 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更　なし：標準 Z：反モータ側	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

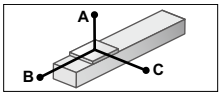
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

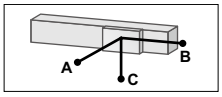
■基本仕様

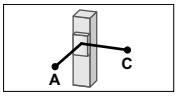
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	30 kg	55 kg	80 kg
	垂直使用時	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+285 mm		
	垂直使用時	ストローク+315 mm		
本体断面最大外形		W136 mm × H96 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μm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)

		A	B	C
リード20	5kg	2127	1384	968
	15kg	1177	459	425
	30kg	1247	242	291
リード10	20kg	1120	349	353
	40kg	857	179	215
	55kg	932	138	182
リード5	50kg	2017	250	335
	60kg	1477	134	192
	80kg	1452	106	157

壁面取付使用時　(単位：mm)

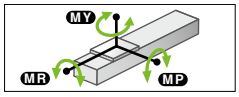
		A	B	C
リード20	5kg	1047	968	1553
	15kg	387	264	748
	30kg	206	97	633
リード10	20kg	299	180	658
	40kg	127	49	363
	55kg	79	16	296
リード5	50kg	233	103	1033
	60kg	75	13	433
	80kg	35	0	242

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	1200	1200
	4kg	1141	885
リード10	4kg	1216	943
	8kg	621	482
	10kg	503	390
リード5	10kg	574	445
	15kg	370	287
	20kg	268	208

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

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

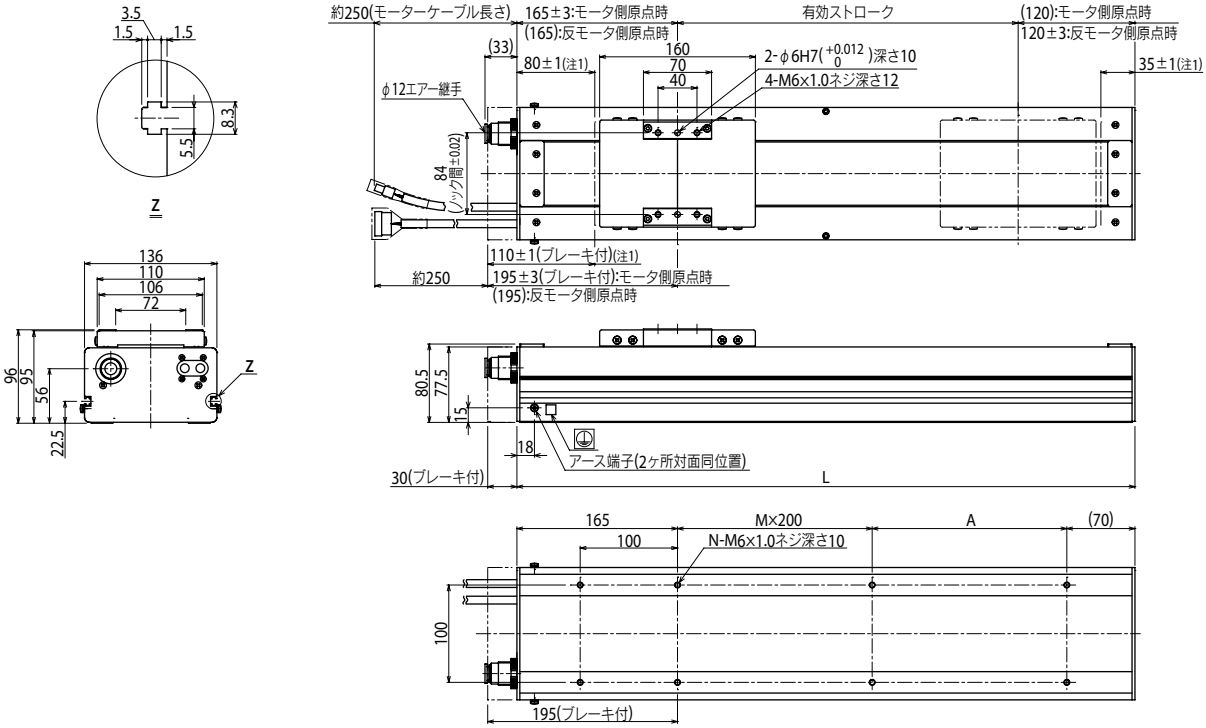
MY	MP	MR
232	233	204

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

C14



有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
本体質量(kg)注3		9.2	9.9	10.5	11.2	11.7	12.4	13.0	13.7	14.3	15.0	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.8	19.3	20.0	20.6
最高速度注4 (mm/sec)	リード20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	リード10	500												475	475	375	375	300	300	250
	リード5	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パによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。

注4. ストロークが750mmを越えるとき、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 ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

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	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側※1	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X 10 - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X 2 - 10 - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

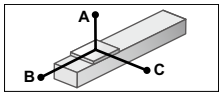
※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

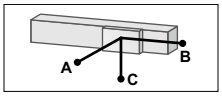
■基本仕様

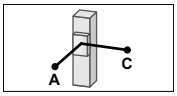
モーター出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+349 mm		
	垂直使用時	ストローク+379 mm		
本体断面最大外形		W136 mm × H96 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μm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)

		A	B	C
リード20	10kg	2247	1675	958
	20kg	1397	855	528
	40kg	1037	445	318
リード10	30kg	1937	583	478
	50kg	1637	364	323
	80kg	1717	242	235
リード5	60kg	2443	311	313
	80kg	2193	242	250
	100kg	2000	202	213

壁面取付使用時 (単位：mm)

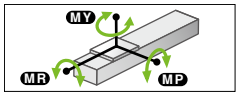
		A	B	C
リード20	10kg	987	1210	1678
	20kg	497	548	958
	40kg	247	217	598
リード10	30kg	402	328	1238
	50kg	227	152	878
	80kg	119	74	678
リード5	60kg	197	108	1308
	80kg	127	53	1008
	100kg	85	20	788

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	2400	2008
	6kg	1687	1358
	8kg	1287	1033
リード10	10kg	1347	1088
	15kg	887	718
	20kg	657	538
リード5	20kg	747	608
	25kg	663	484
	30kg	491	396

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

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

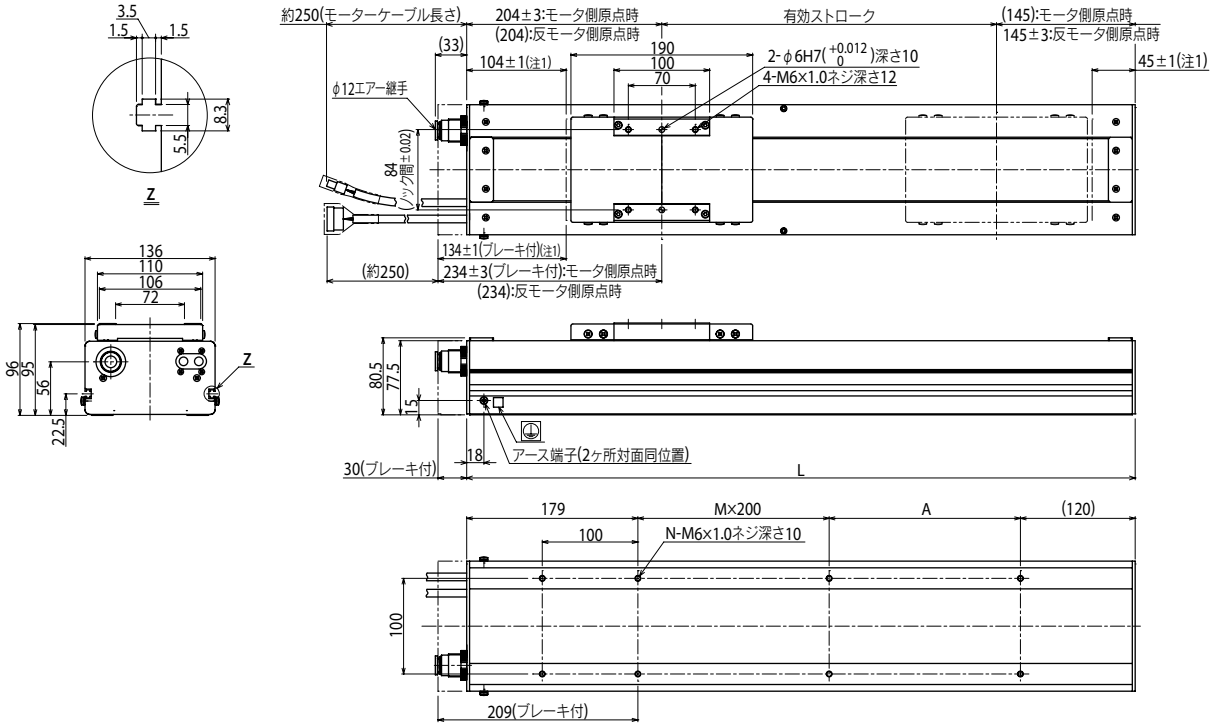
MY	MP	MR
293	294	258

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X110※	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X210※	
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)注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
最高速度※4 (mm/sec)	リード20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	リード10	500												475	475	375	375	300	300	250
	リード5	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パによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注4. ストロークが750mmを越えるとき、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 ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C17

●原点反モータ側選択可能

■注文型式

C17 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	20:20mm 10:10mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	200～1250 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - **220** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

SR1-X - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20:400～600W	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG1付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **20** - [ ]

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
	2:AC200V	20:400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

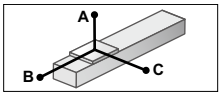
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

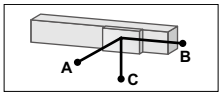
■基本仕様

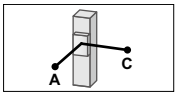
モーター出力 AC		400 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		ボールネジφ20	
ボールネジリード		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	80 kg	120 kg
	垂直使用時	15 kg	35 kg
定格推力		339 N	678 N
ストローク		200 mm～1250 mm(50 mmピッチ)	
全長	水平使用時	ストローク+395 mm	
	垂直使用時	ストローク+425 mm	
本体断面最大外形		W168 mm × H114 mm	
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3	
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが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)

		A	B	C
リード20	30kg	2660	871	1040
	50kg	1911	508	615
	80kg	1541	303	377
リード10	60kg	2443	418	580
	100kg	2000	237	330
	120kg	1841	192	268

壁面取付使用時 (単位:mm)

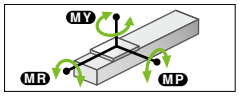
		A	B	C
リード20	30kg	1017	789	2576
	50kg	583	426	1808
	80kg	338	221	1380
リード10	60kg	525	336	2443
	100kg	271	155	2000
	120kg	207	109	1841

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード20	5kg	3000	3000
	10kg	2443	2443
	15kg	1633	1633
リード10	15kg	1728	1728
	25kg	1013	1013
	35kg	707	707

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

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

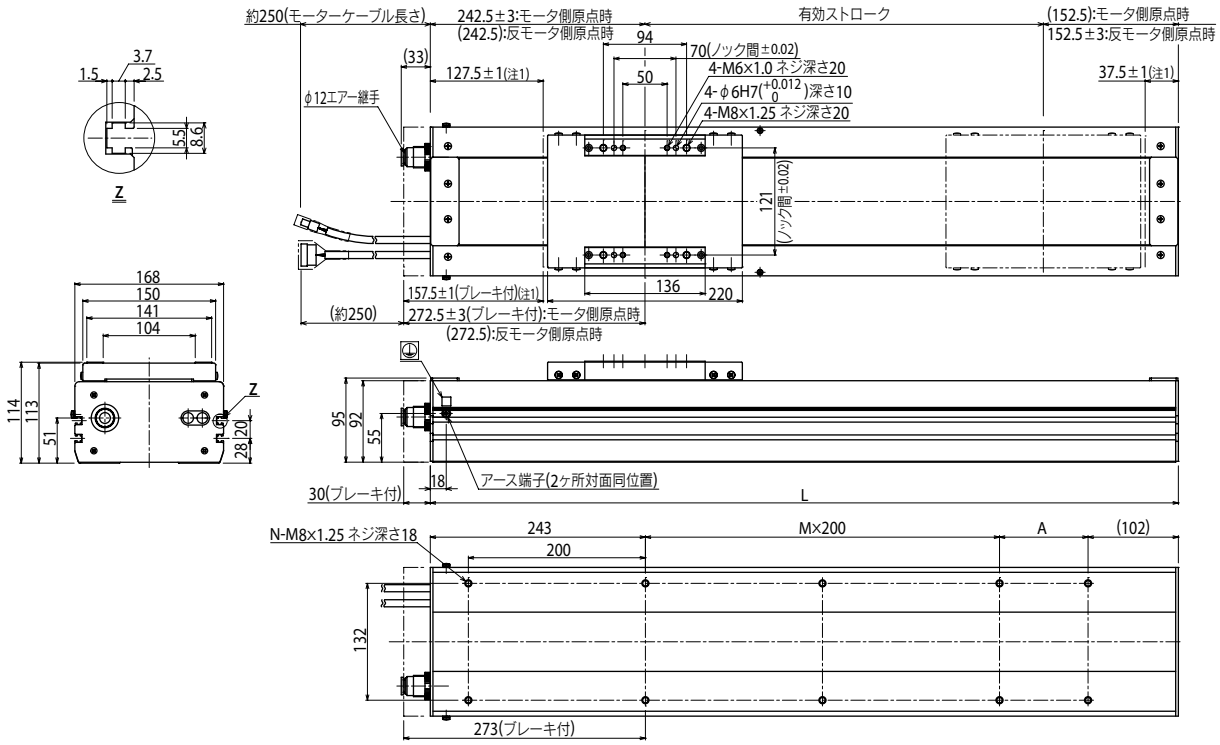
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

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

※以下の場合は回生装置が必要
・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)注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
最高速度注4 (mm/sec) リード20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度注4 (mm/sec) リード10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度注4 (mm/sec) 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 ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

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 - [ブレーキ] - [オプション] - [ストローク] - [ケーブル長]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※1
C17L	50	無記入:ブレーキなし	原点位置変更 なし:標準	1150～2050 (100mmピッチ)	3L:3.5m
		BK:ブレーキ付き	Z:反モータ側		5L:5m
					10L:10m
					3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX 220 - R - [TSモニタ] - [入出力] - [バッテリ]

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量※3	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	220:200V/400～600W	R:RGT付き	無記入:なし	N:NPN	B:有り(アブソ仕様)
			L:LCD付き	P:PNP	N:なし(インクリ仕様)
				CC:CC-Link	
				DN:DeviceNet™	
				EP:EtherNet/IP™	
				PT:PROFINET	
				GW:I/Oボードなし※4	

SR1-X 20 - [CE対応] - R - [入出力] - [バッテリ]

コントローラ	ドライバ:モータ容量※3	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
SR1-X	20:400～600W	無記入:標準	R:RG1付き	N:NPN	B:有り(アブソ仕様)
		E:CE仕様		P:PNP	N:なし(インクリ仕様)
				CC:CC-Link	
				DN:DeviceNet™	
				PB:PROFIBUS	

RDV-X 2 20 - [回生装置]

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量※3	回生装置
RDV-X	2: AC200V	20:400W以下	RBR1(水平)
			RBR2(垂直)

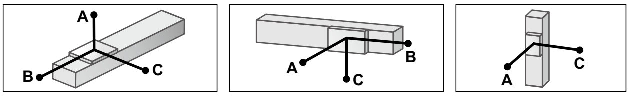
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

項目		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		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3
吸引量エアー		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min※4

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが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)

		A	B	C
リード50	10kg	4000	2687	3327
	30kg	3045	872	929
	50kg	2602	509	714

壁面取付使用時 (単位:mm)

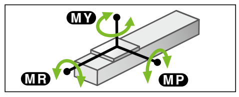
		A	B	C
リード50	10kg	3436	2605	4000
	30kg	1169	790	3045
	50kg	666	427	2602

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード50	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	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



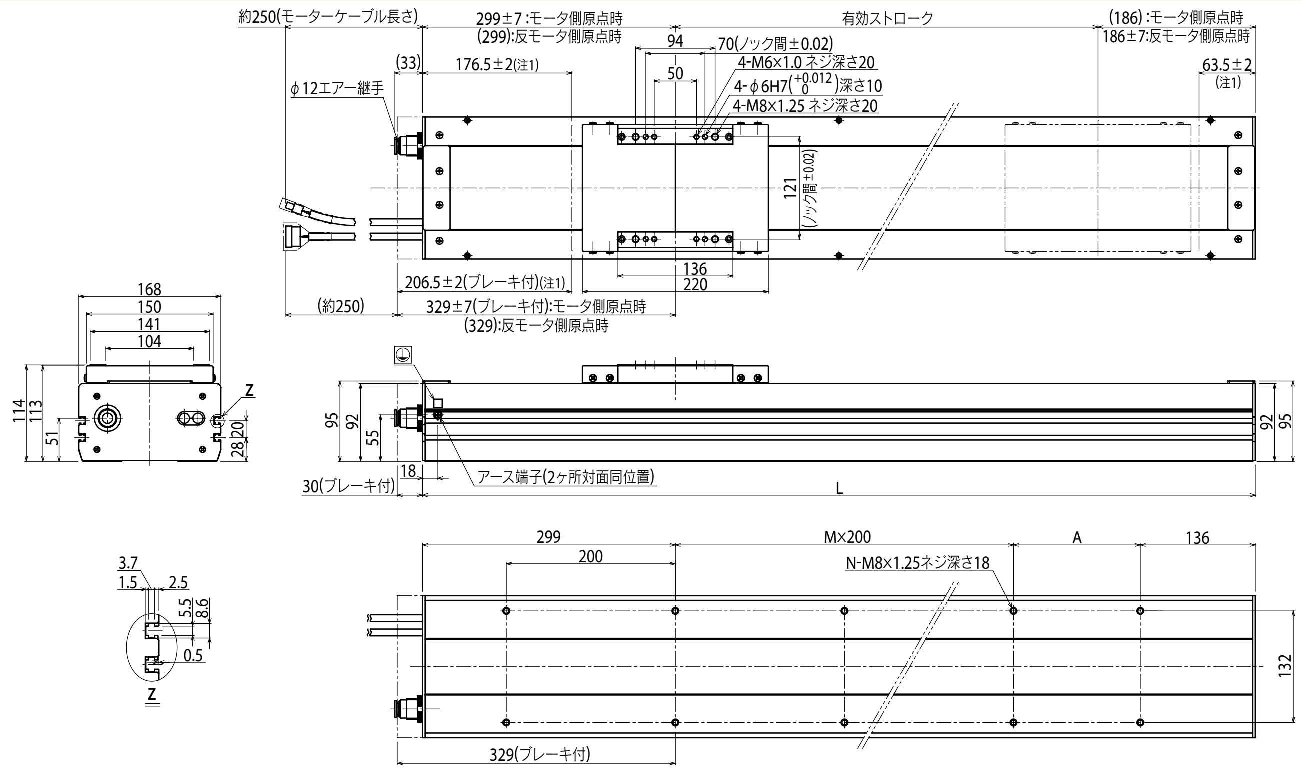
(単位:N・m)

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

C17L



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

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ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	ブレーキ	オプション		ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 10：10mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更	なし：標準 Z：反モータ側	200～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量※4	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	220：200V/400～600W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量※4	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - □ - □

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量※4	回生装置
	2：AC200V	20：400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

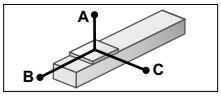
※1. リード10mmはブレーキ付き仕様(垂直仕様)のみで選択できます。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

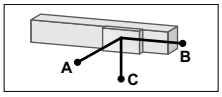
■基本仕様

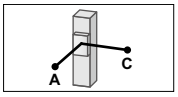
モーター出力 AC		600 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		ボールネジφ20	
ボールネジリード		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	120 kg	—
	垂直使用時	25 kg	45 kg
定格推力		510 N	1020 N
ストローク		200 mm～1250 mm(50 mmピッチ)	
全長	水平使用時	ストローク+441 mm	
	垂直使用時	ストローク+471 mm	
本体断面最大外形		W202 mm × H117 mm	
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3	
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが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)

		A	B	C
リード20	50kg	2602	869	1145
	80kg	2193	528	720
	120kg	1841	339	505

壁面取付使用時 (単位：mm)

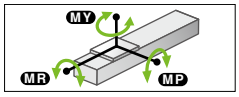
		A	B	C
リード20	50kg	1144	798	2602
	80kg	717	456	2193
	120kg	466	267	1841

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	15kg	2711	2711
	20kg	2045	2045
	25kg	1647	1647
リード10	20kg	2182	2182
	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



(単位：N・m)

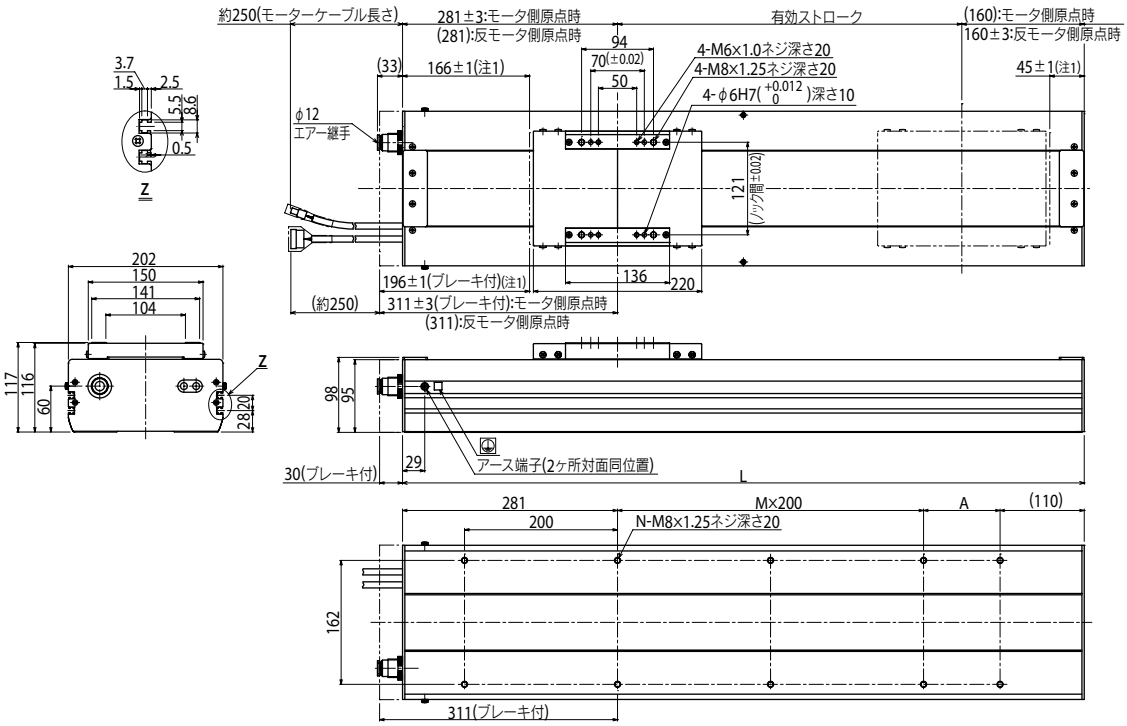
MY	MP	MR
1101	1103	968

■適用コントローラ

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

※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合

C20



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
本体質量(kg)注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
最高速度注4 (mm/sec) リード20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度注4 (mm/sec) リード10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度注4 (mm/sec) 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. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より2.0kg重くなります。

注4. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

SXYxC 2軸

●クリーンタイプ ●ケーブルダクト

注文型式

SXYxC - D -					RCX320-2 -					
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
	D:ケーブルダクト	T1 T3	15～105cm	15～65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m						

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.626

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	C14H	C14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3(減速比)	20 mm	20 mm
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm
ロボットケーブル長	標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※5	
吸引量エアー	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)、吸引ブロア使用時。
※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

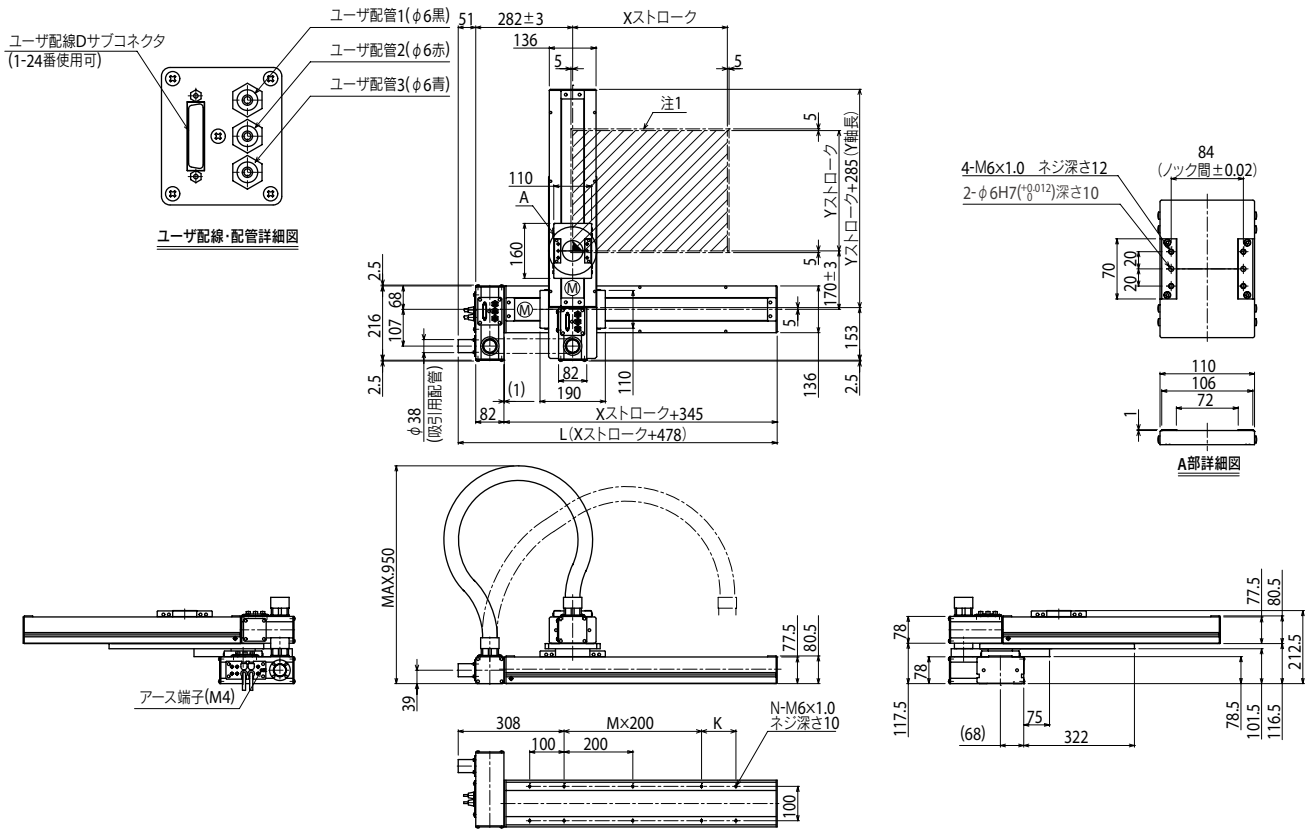
最大可搬質量 (kg)

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

適用コントローラ

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

SXYxC 2軸 T1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

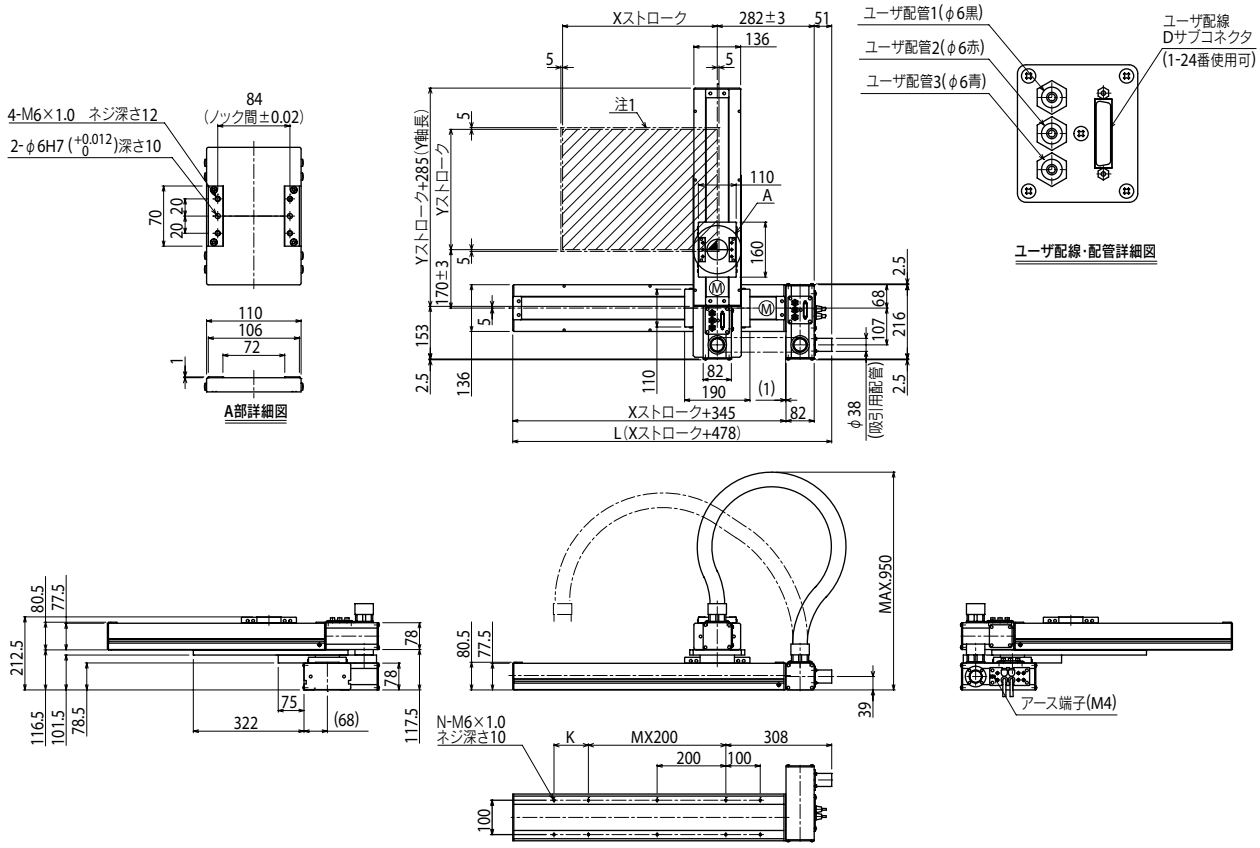
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

Yストローク	150	250	350	450	550	650
ストローク別最高速度注2 (mm/sec) X軸	1000			800	650	550
ストローク別最高速度注2 (mm/sec) 速度設定	—			80%	65%	55%

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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

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注3 (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パによる停止位置です。

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

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

SXYxC 3軸/ZSC

●クリーンタイプ ●ケーブルダクト ●Z軸シャフト上下タイプ

注文型式

SXYxC - D - □ - □ - □ - □ - 15 - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ
	D: ケーブルダクト	T1 T3	15～105cm	15～65cm	ZSC12 ZSC6		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸:ZSC12	Z軸:ZSC6
軸構成※1	C14H	C14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード※3(減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm	150 mm	
ロボットケーブル長	標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※5			
吸引量エアー	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)、吸引ブロア使用時。
※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

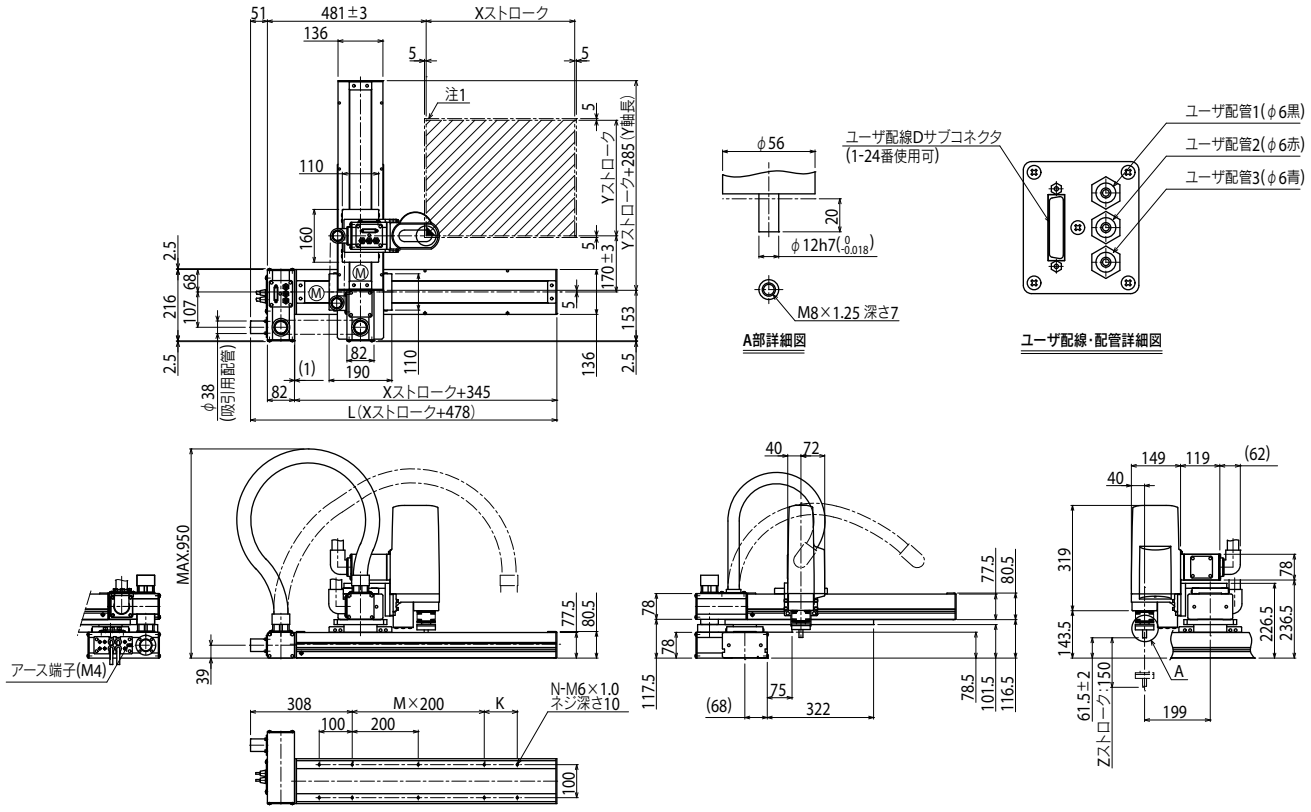
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZSC12	ZSC6
150～650	3	5

適用コントローラ

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

SXYxC 3軸/ZSC 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

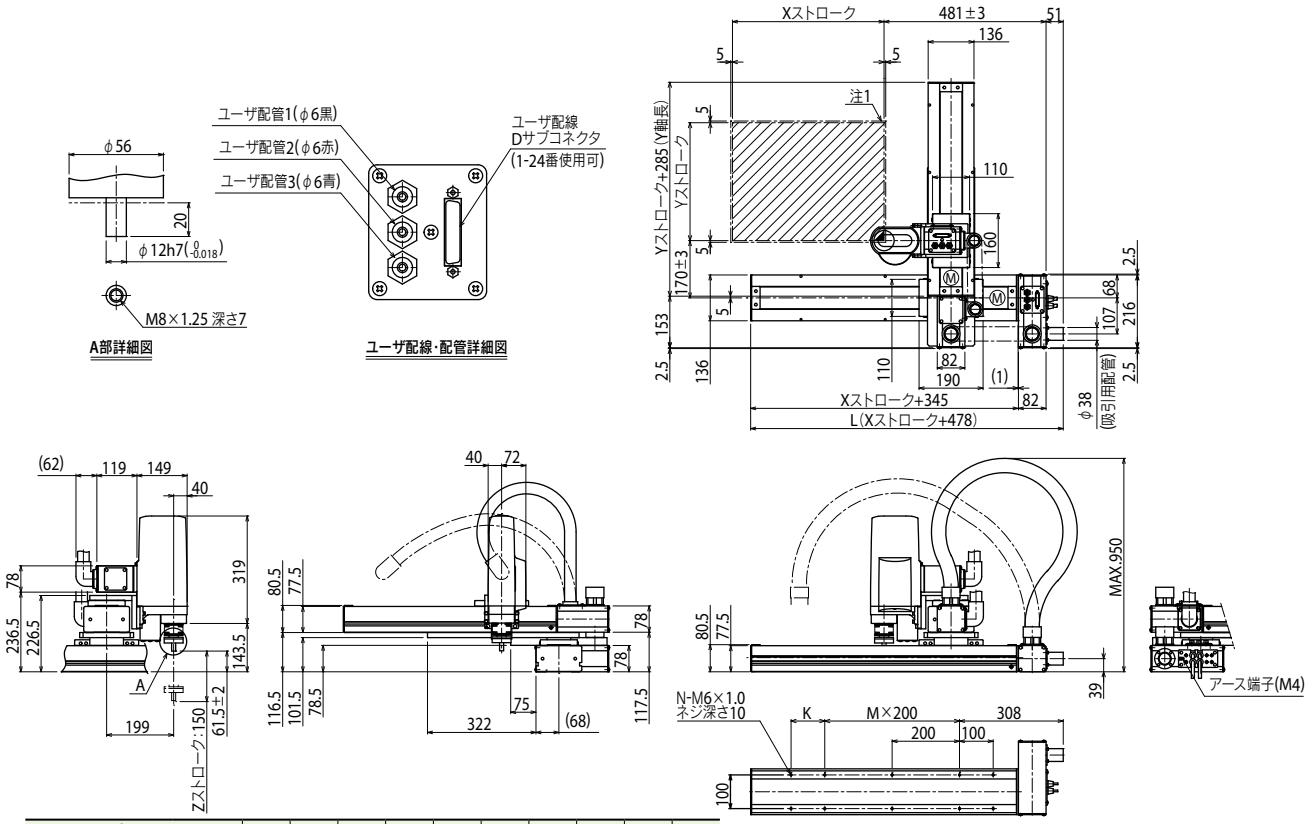
Zストローク	150

ストローク別最高速度(mm/sec)注2					
X軸	1000	800	650	550
速度設定	—	80%	65%	55%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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注2 (mm/sec)				
X軸	1000	800	650	550
速度設定	ー	80%	65%	55%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は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。

適用コントローラ RCX340 ▶ 636

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	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ
	D: ケーブルダクト	T1 T3	15～105cm	15～65cm	ZRSC12 ZRSC6		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸:ZRSC12	Z軸:ZRSC6	R軸
軸構成※1	C14H	C14	—		R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W		100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12		ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3(減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 ° /sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm	150 mm		360 °
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m				
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 ※5				
吸引量エアー	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)、吸引ブロア使用時。
※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

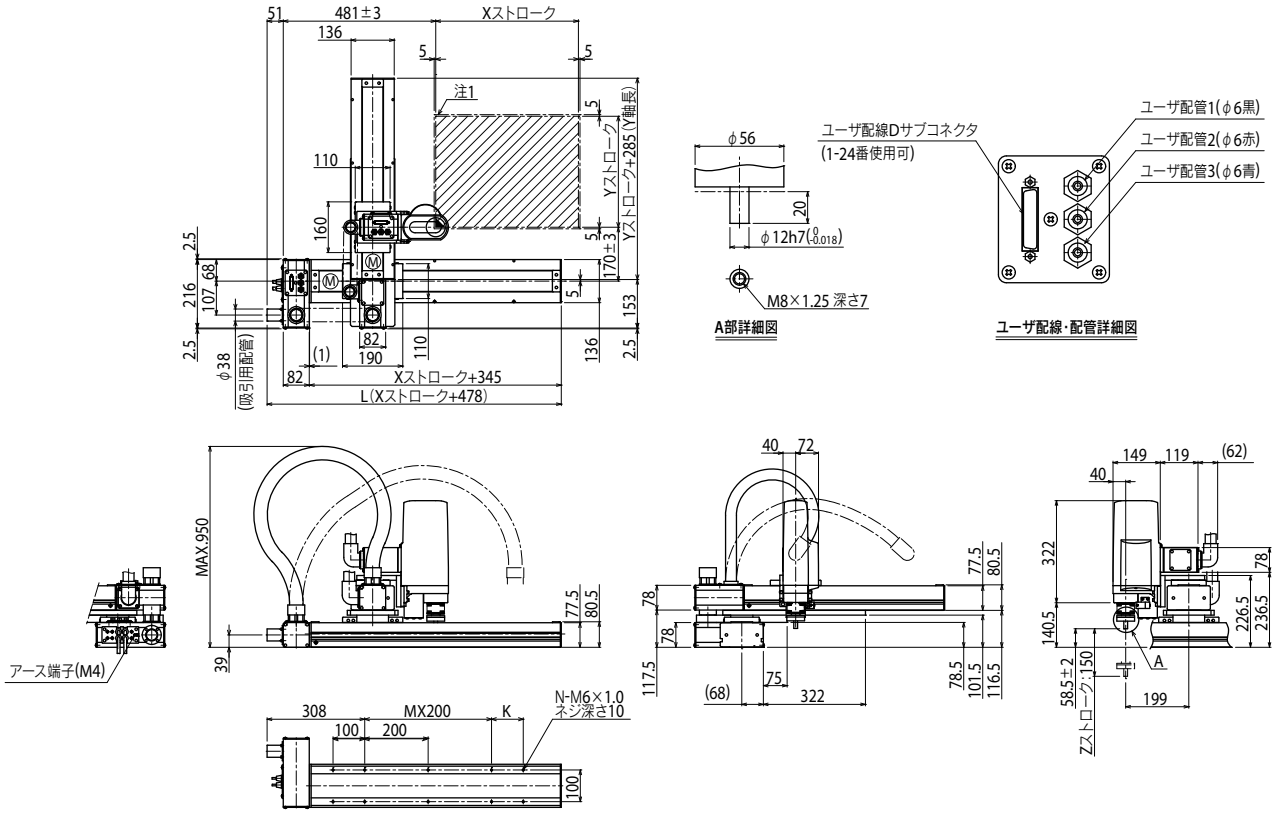
最大可搬質量 (kg)

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/ポイントトレース/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

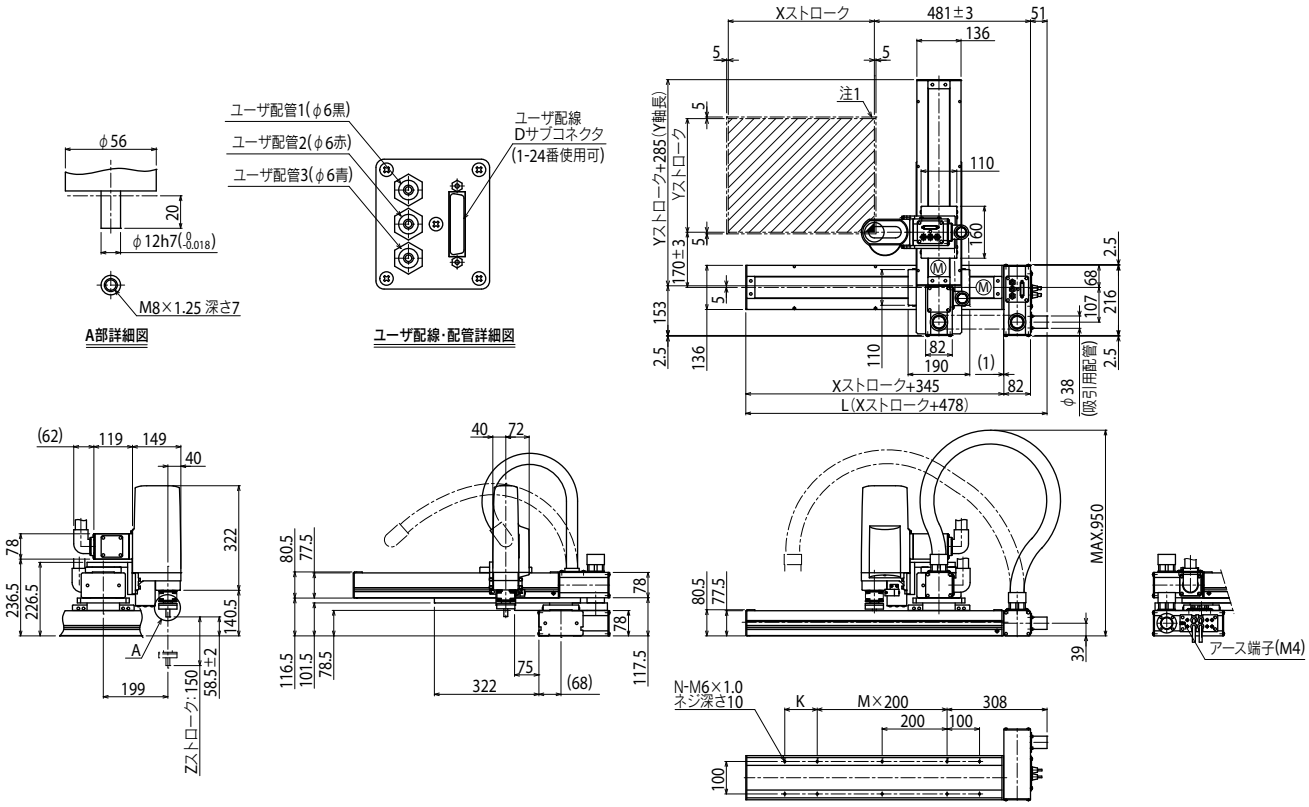
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

ストローク別最高速度注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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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注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パによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は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。

適用コントローラ RCX340 ▶ 636

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 (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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

基本仕様

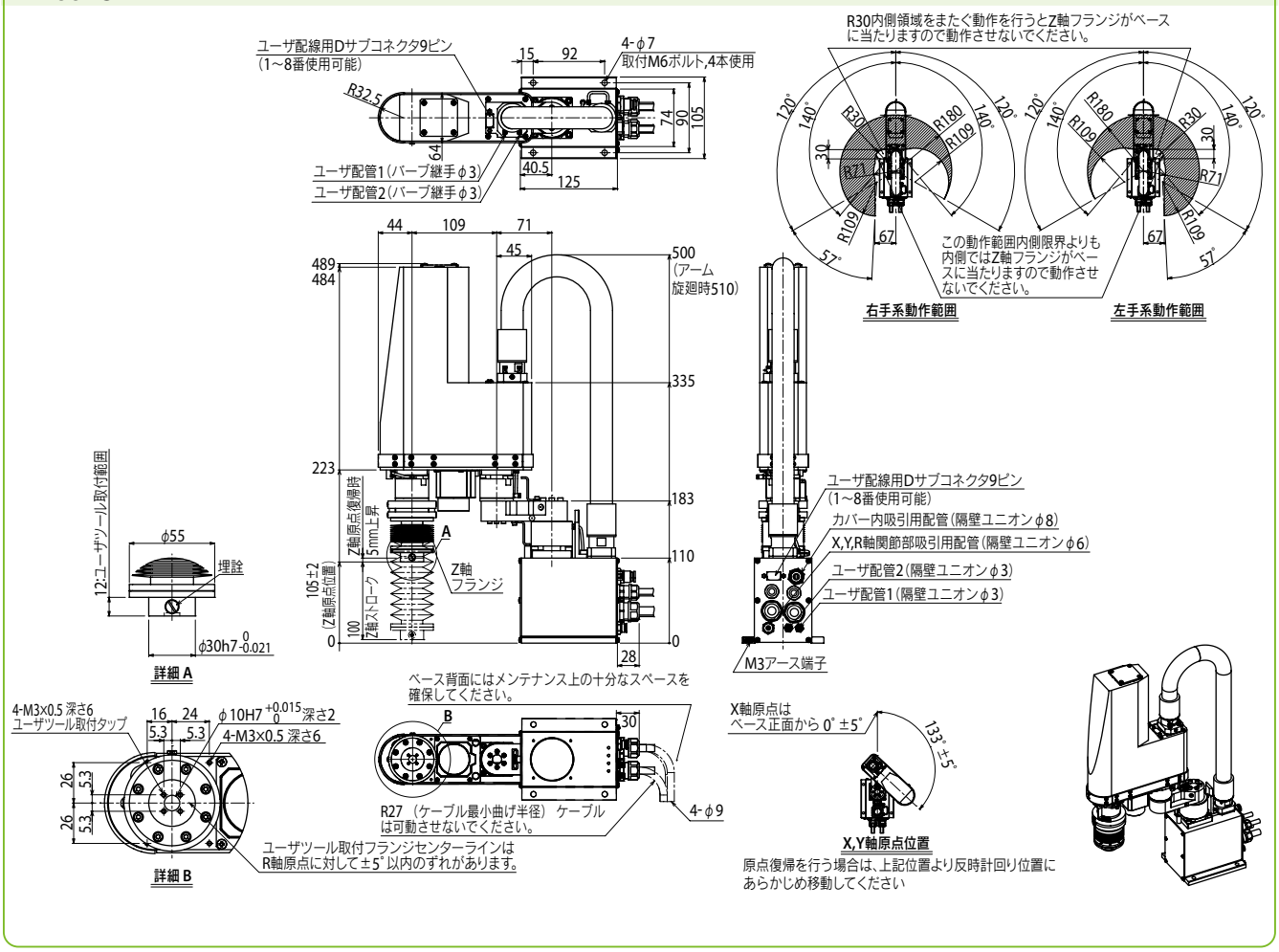
		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
	動作範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.01 kgm²			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）		φ3 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカリミット（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4		6.5 kg			
ロボットケーブル質量		1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			
クリーン度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当（0.1 μmベース）			
吸引量エアー		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



適用コントローラ RCX340▶ 636

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	ケーブル長	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ
	100：100mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

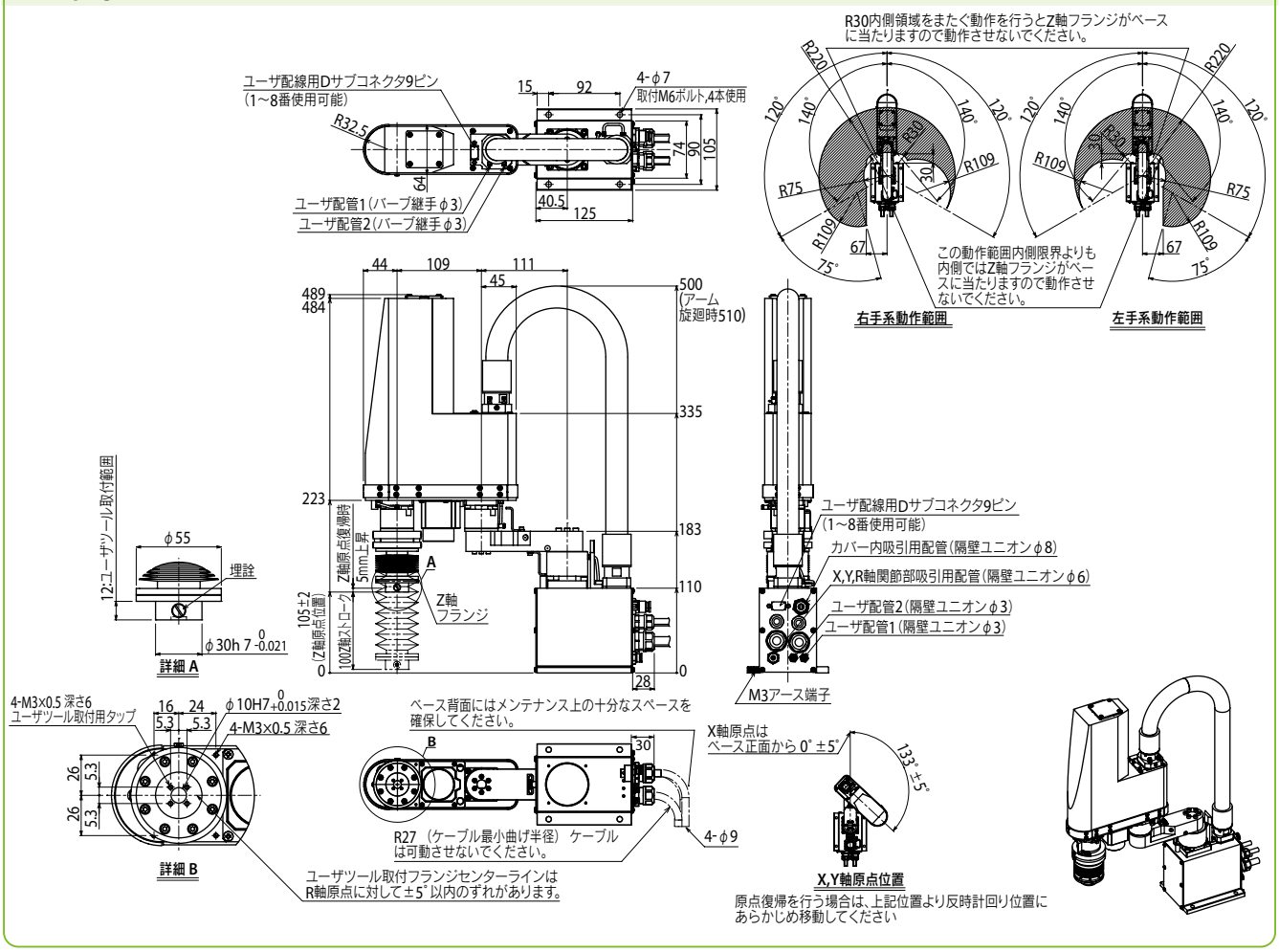
		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
	回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.01 kgm²			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）		φ3 × 2			
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（ロボットケーブル含まず）※4		6.5 kg			
ロボットケーブル質量		1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			
クリーン度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当（0.1 μmベース）			
吸引量エアー		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



適用コントローラ　RCX340▶ 636

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	ツールフランジ	中通しシャフト	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソ バッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■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.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		21.5 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD ※4			
吸引量エアー		30 Nℓ /min ※5			

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

■適用コントローラ

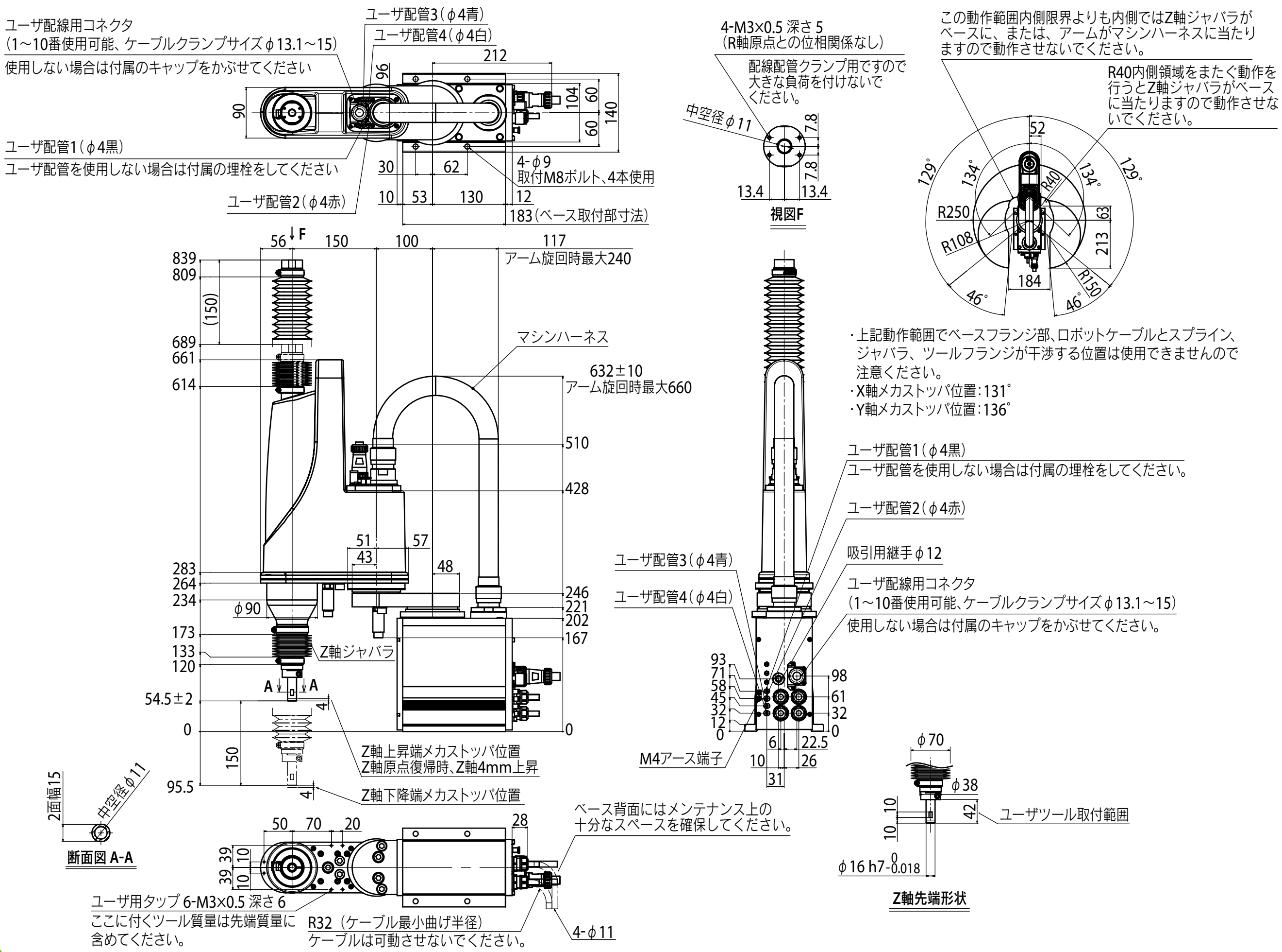
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

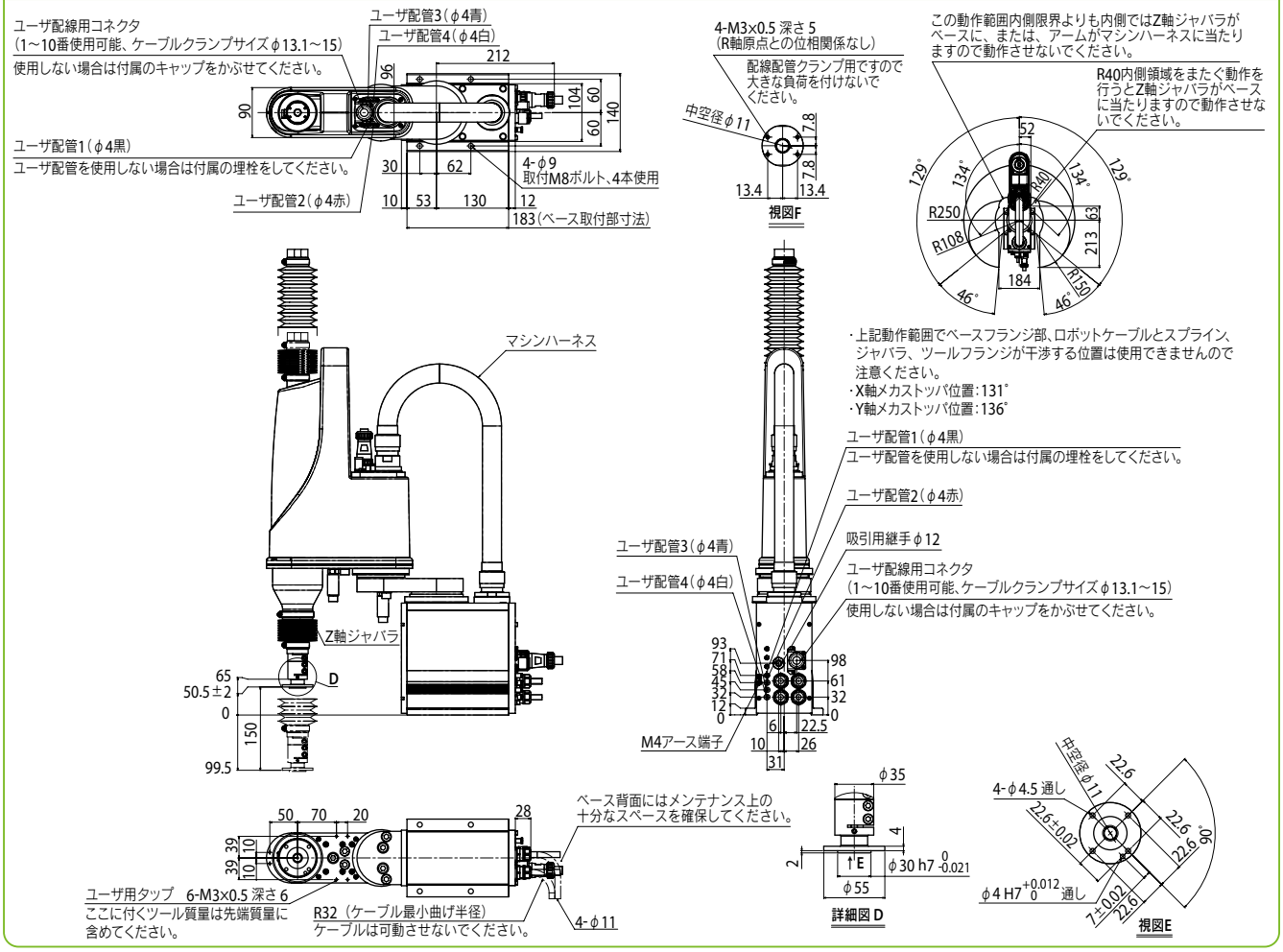
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

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

YK250XGC



YK250XGC　ツールフランジ取付仕様



YK350XGC

クリーンタイプ：小型

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK350XGC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

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 kgm²			
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 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 Nℓ/min※5			

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

適用コントローラ

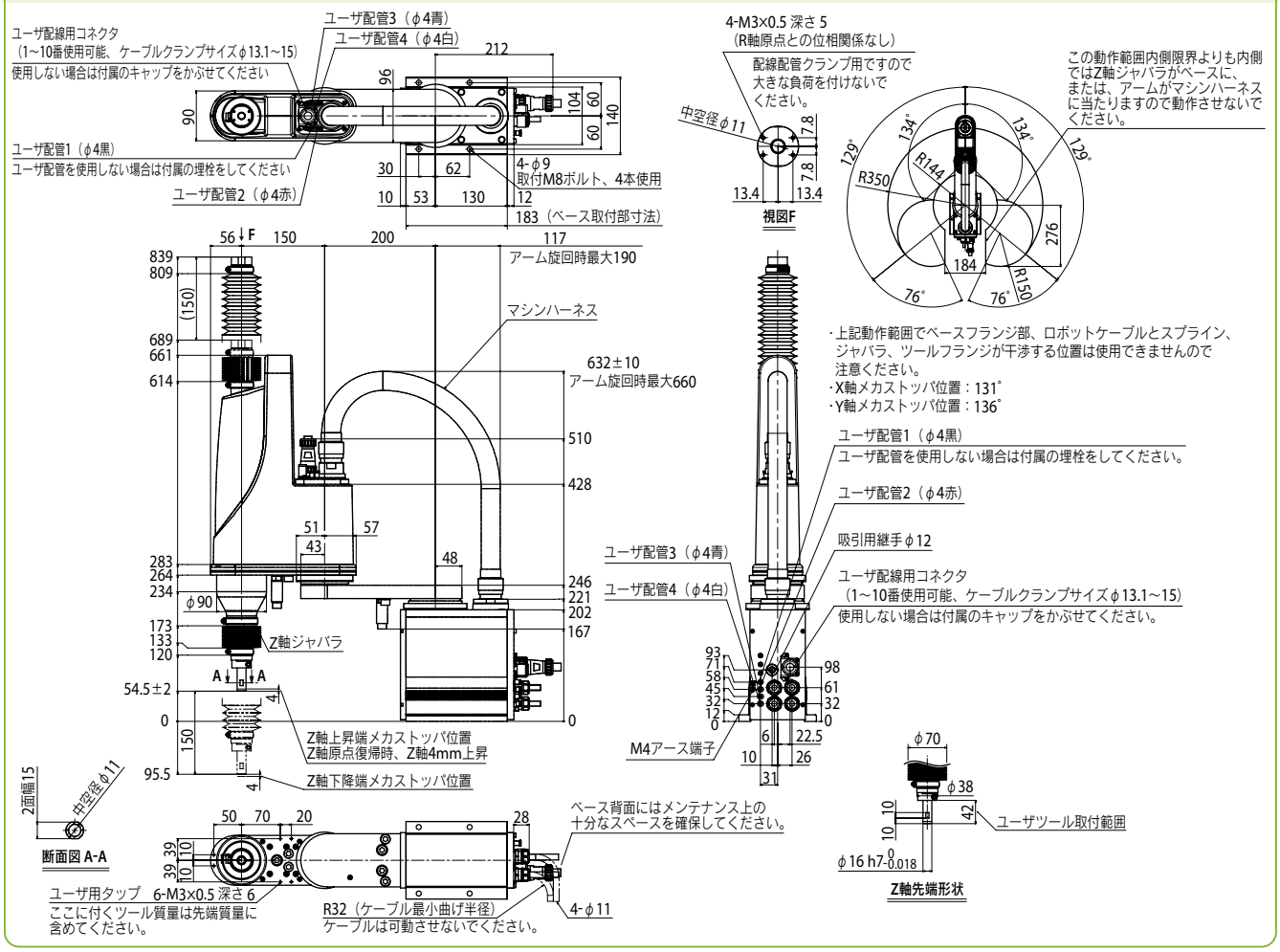
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

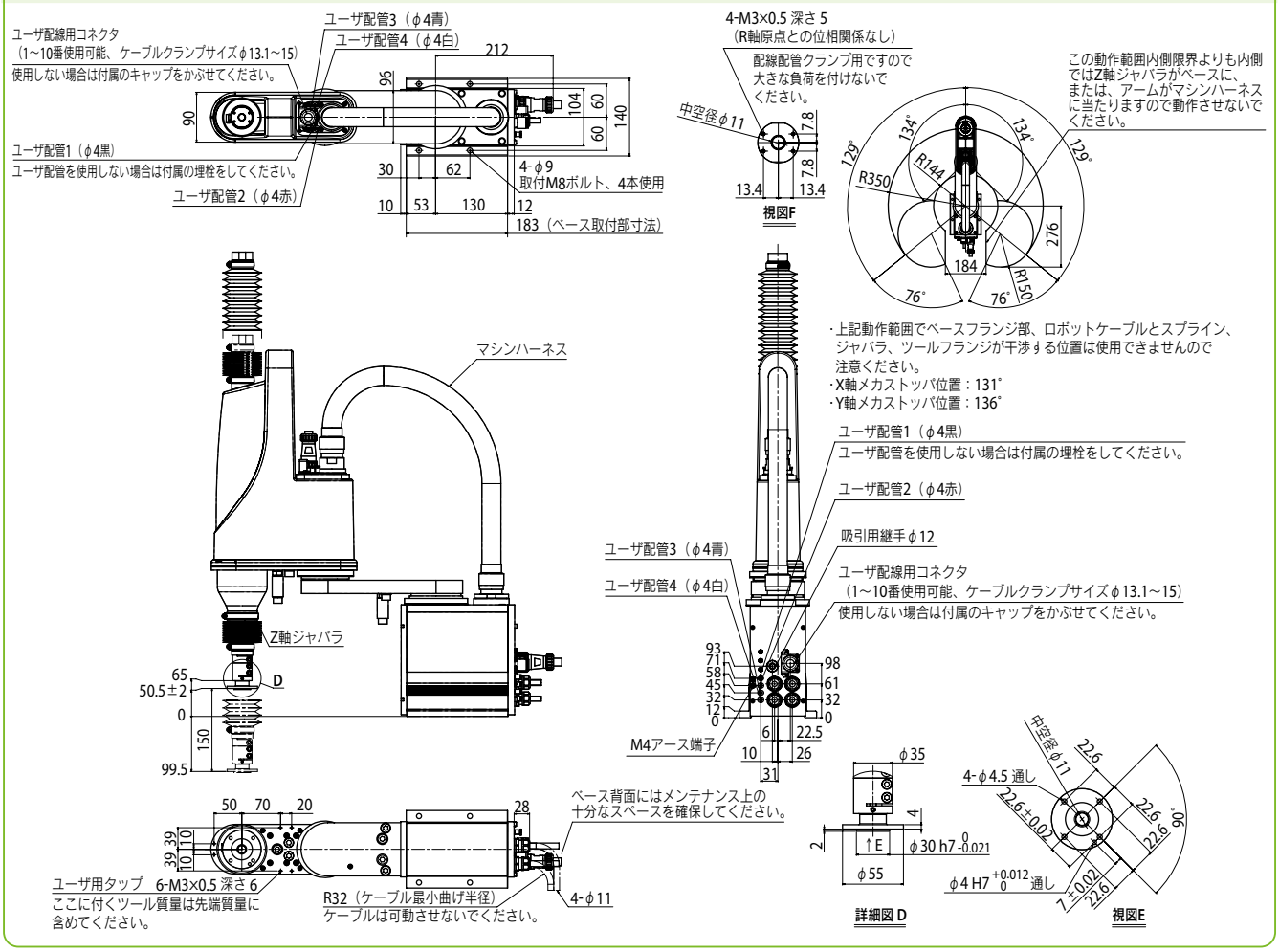
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XGC



適用コントローラ RCX340▶ 636

YK350XGC　ツールフランジ取付仕様



YK400XGC

クリーンタイプ：小型

● アーム長 400mm　● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK400XGC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

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)＋ESD ※4			
吸引量エアー		30 N ℓ /min ※5			

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

適用コントローラ

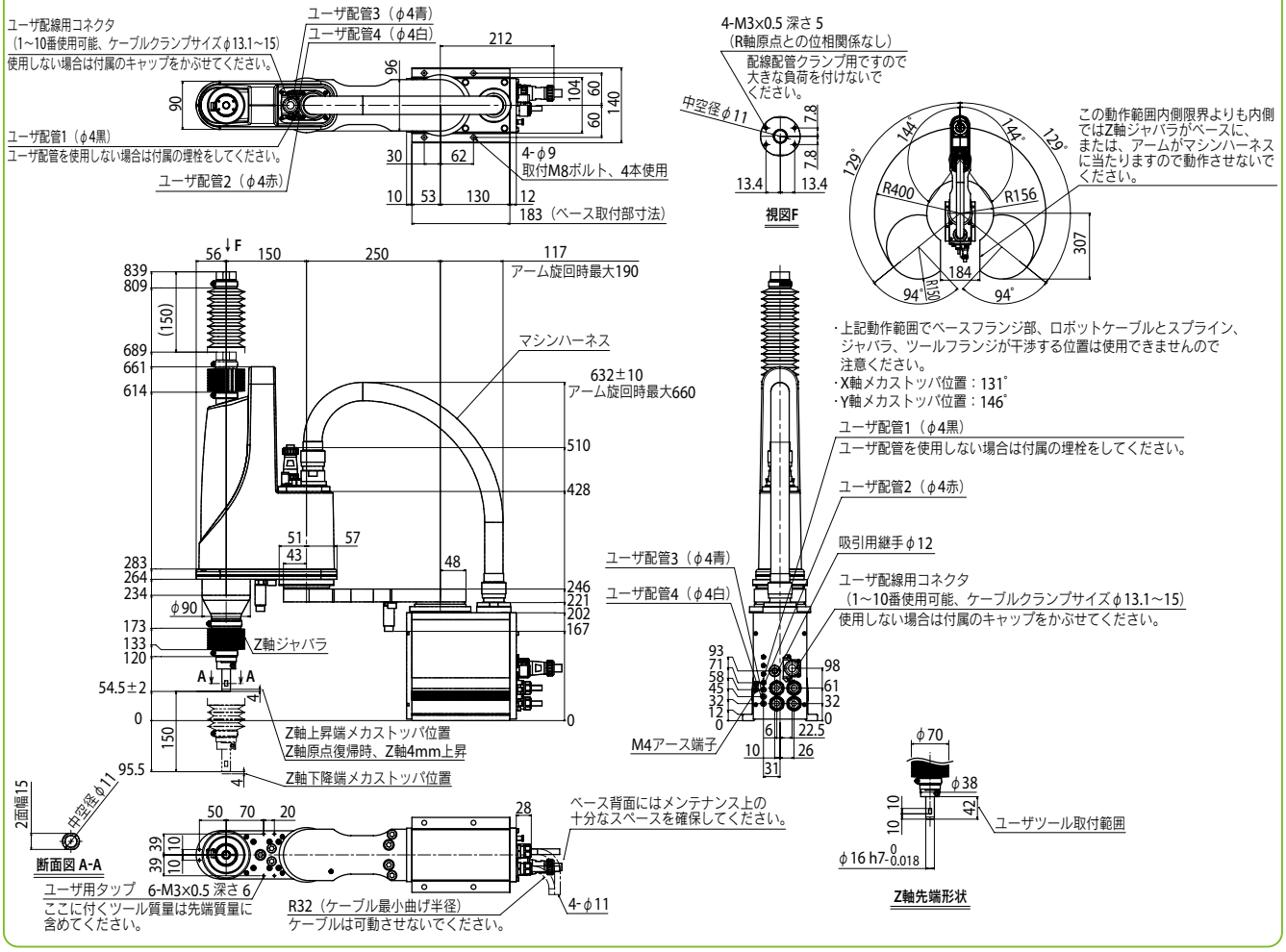
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

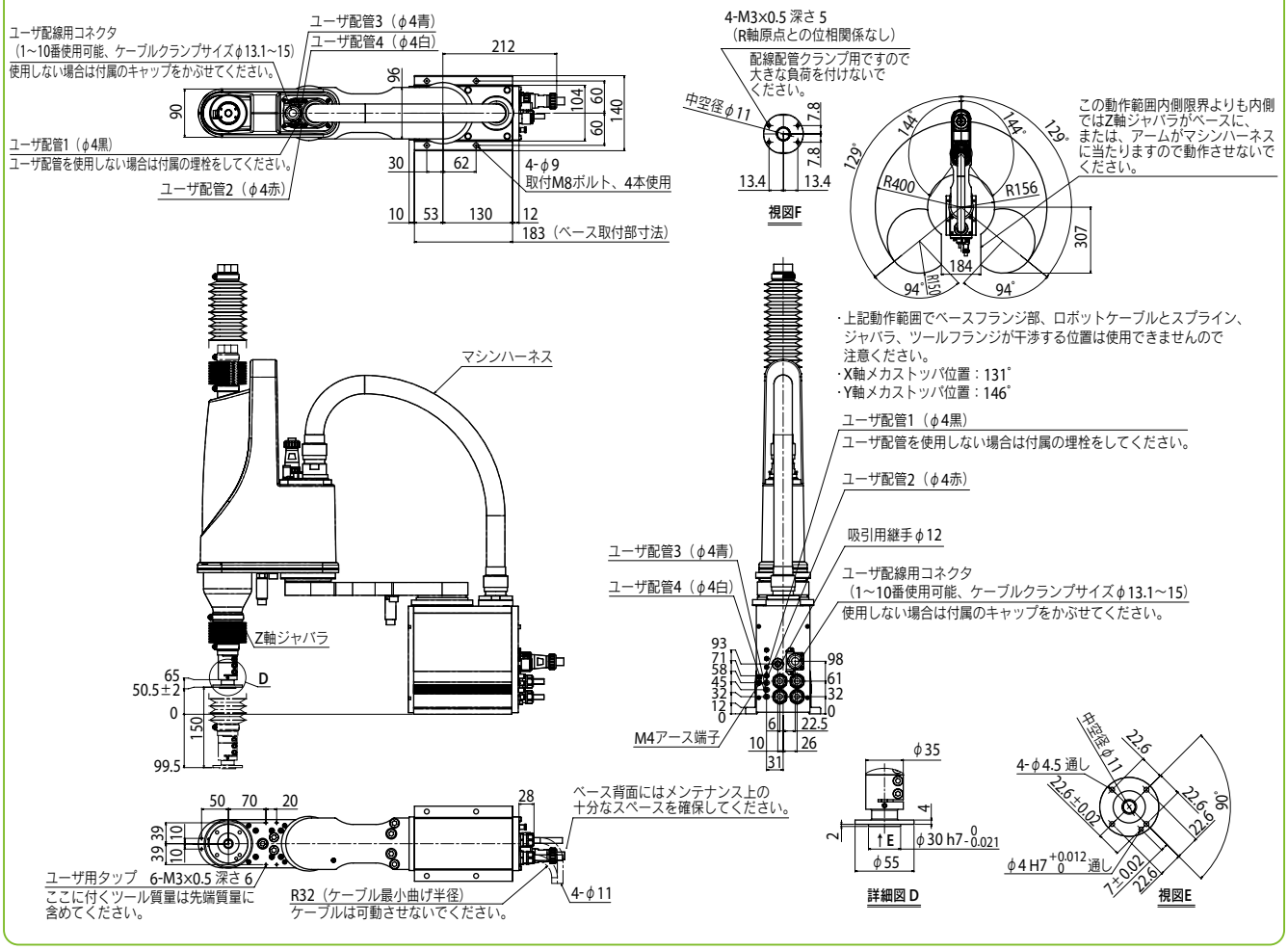
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGC



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

YK400XGC　ツールフランジ取付仕様



YK400XEC-4

クリーンタイプ：小型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 400mm　● 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK400XEC	-	4	-	150	-		-		-	RCX340-4	-		-		-	
ロボット本体	-	最大可搬質量	-	Z軸ストローク	-	ブレーキ解除スイッチ 無記入：なし BS：あり	-	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	適用コントローラ／制御軸数	-	安全規格	-	オプションA～E（OP.A～E）	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲		±132°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量			4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3 本			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（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			18 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4（ISO14644-1）			
吸引量エアー			55 Nℓ/min ※4			

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

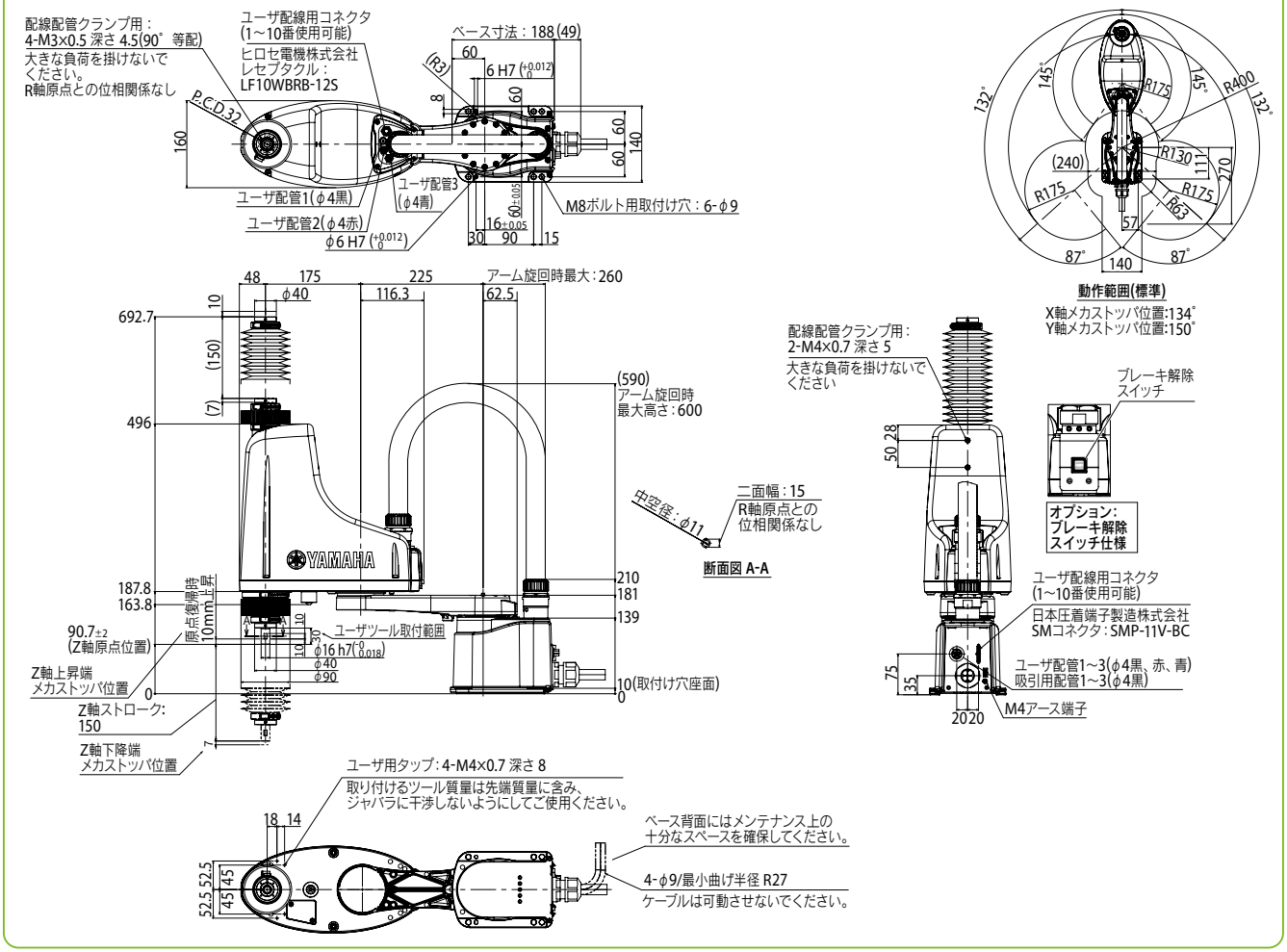
■適用コントローラ

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

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

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

YK400XEC-4



適用コントローラ　RCX340▶ 636

YK500XGLC

クリーンタイプ：中型

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK500XGLC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	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 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 Nℓ/min※5			

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

■適用コントローラ

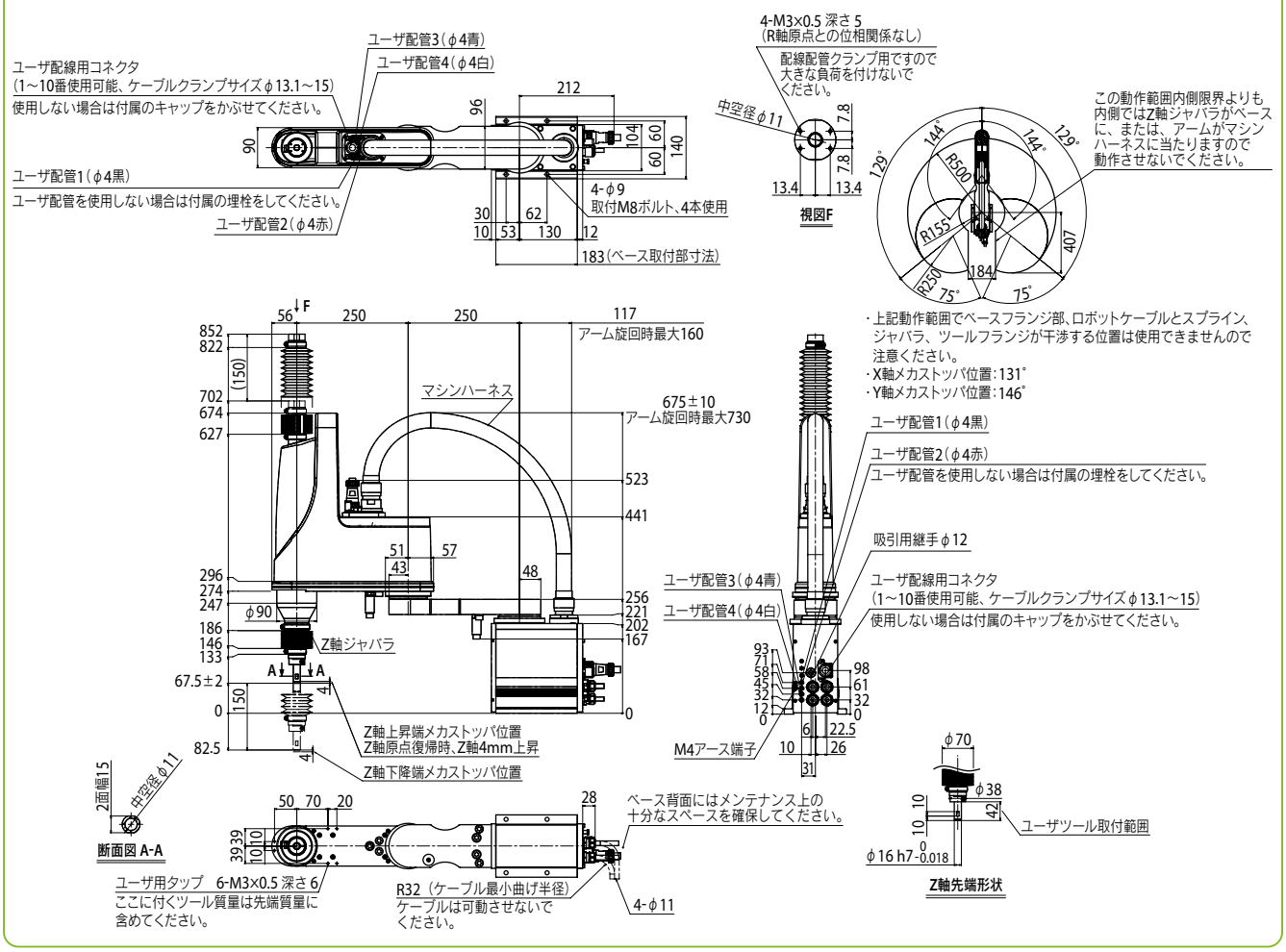
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

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

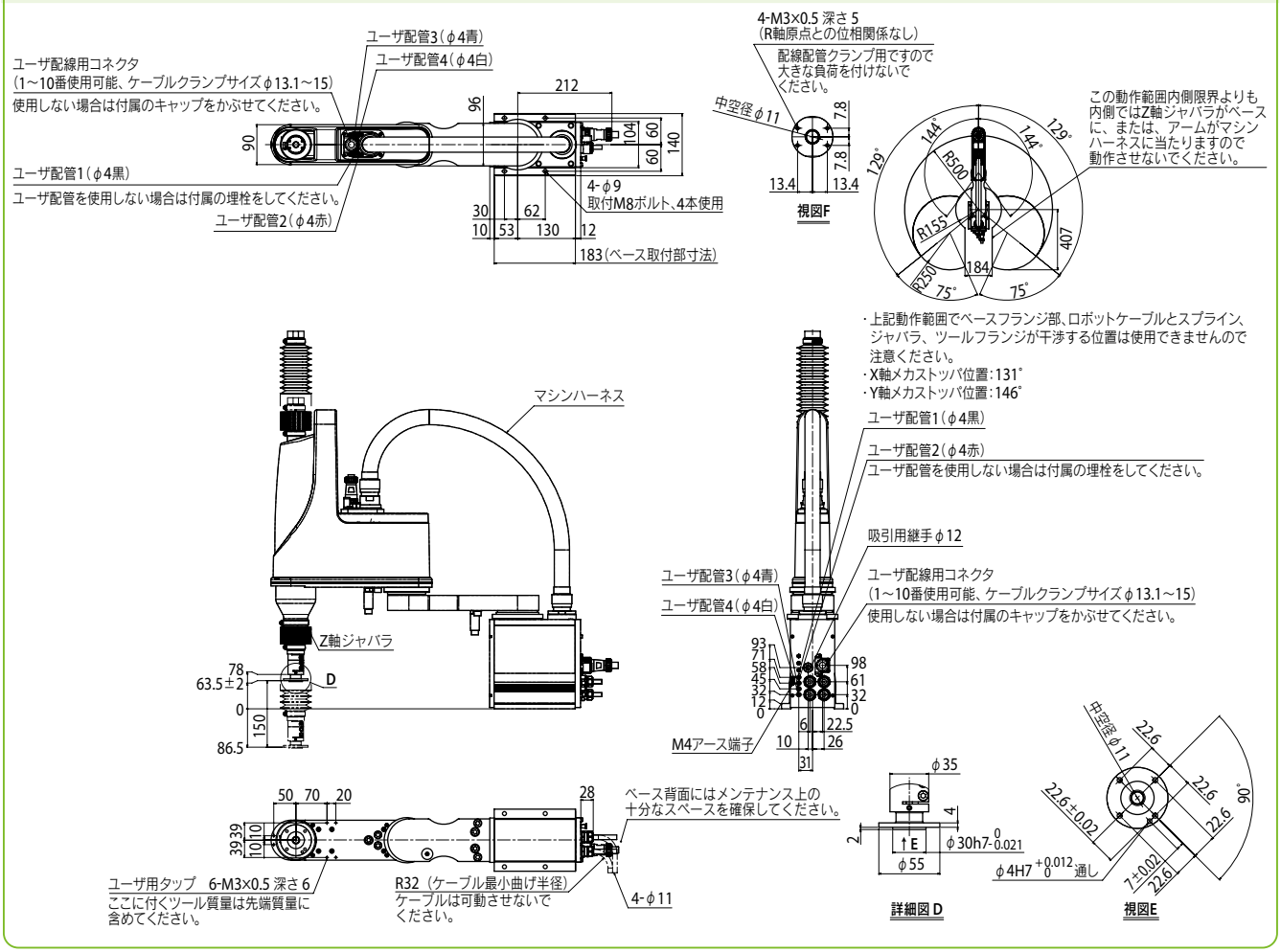
YK500XGLC



適用コントローラ RCX340▶ 636

YK500XGLC

YK500XGLC　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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	ケーブル長	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ
	200：200mm 300：300mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	200 mm　300 mm	—
	回転範囲	±120°	±142°	—	±180°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		4.9 m/sec		1.7 m/sec	876°/sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.53 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.12 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		31 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min ※4			

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

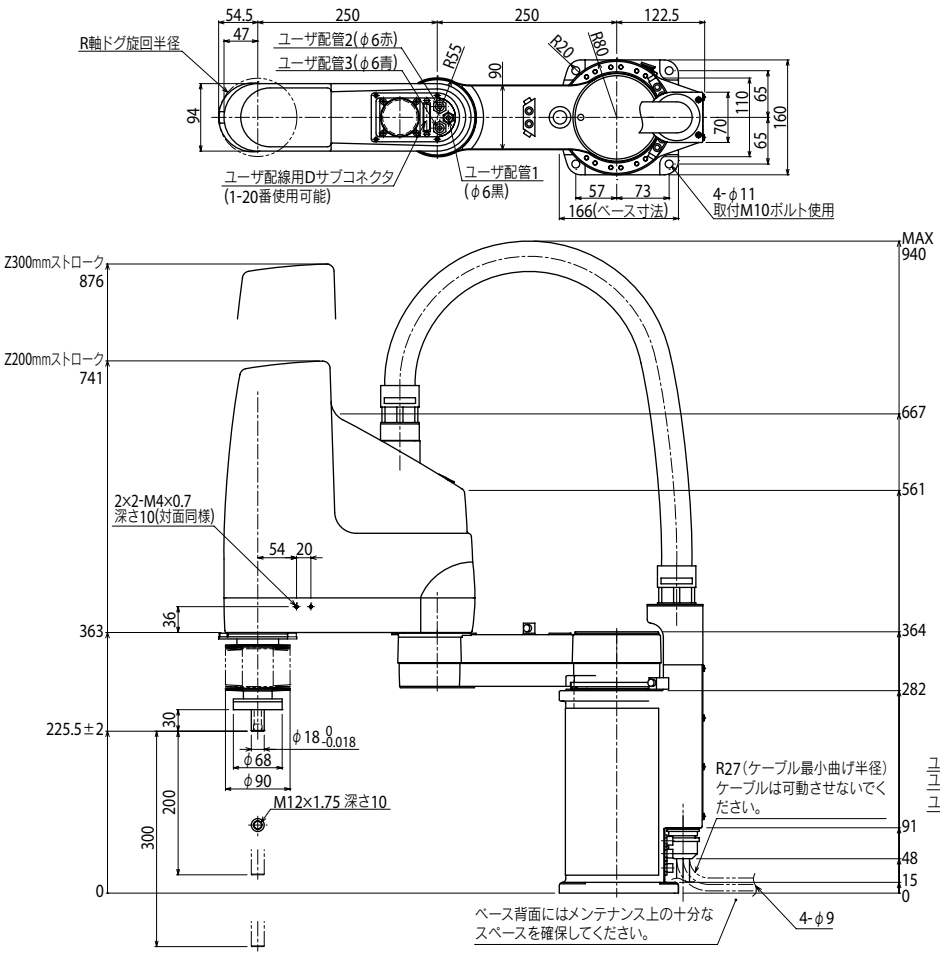
■適用コントローラ

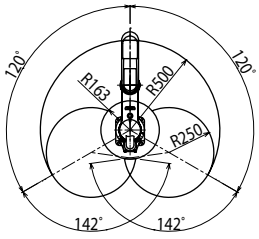
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

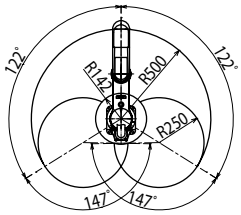
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XC

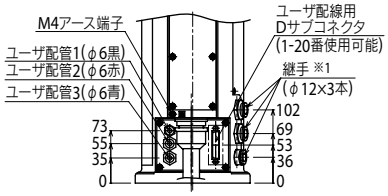




動作範囲



X,Y軸メカストッパ位置



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ　RCX340▶ 636

YK510XEC-10

クリーンタイプ：中型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 510mm　●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK510XEC	-	10	-	200	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-	
ロボット本体	-	最大可搬質量	-	Z軸ストローク	-	ツールフランジ	-	ブレーキ解除スイッチ	-	ケーブル長	-	適用コントローラ／制御軸数	-	安全規格	-	オプションA～E (OPA～E)	-	アブソバッテリ
						無記入：なし F：あり		無記入：なし BS：あり		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲		±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			7.8 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量			10kg（通常仕様）　9kg（ツールフランジありの場合）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3 本			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			27 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4（ISO14644-1）			
吸引量エアー			60 N ℓ /min ※4			

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

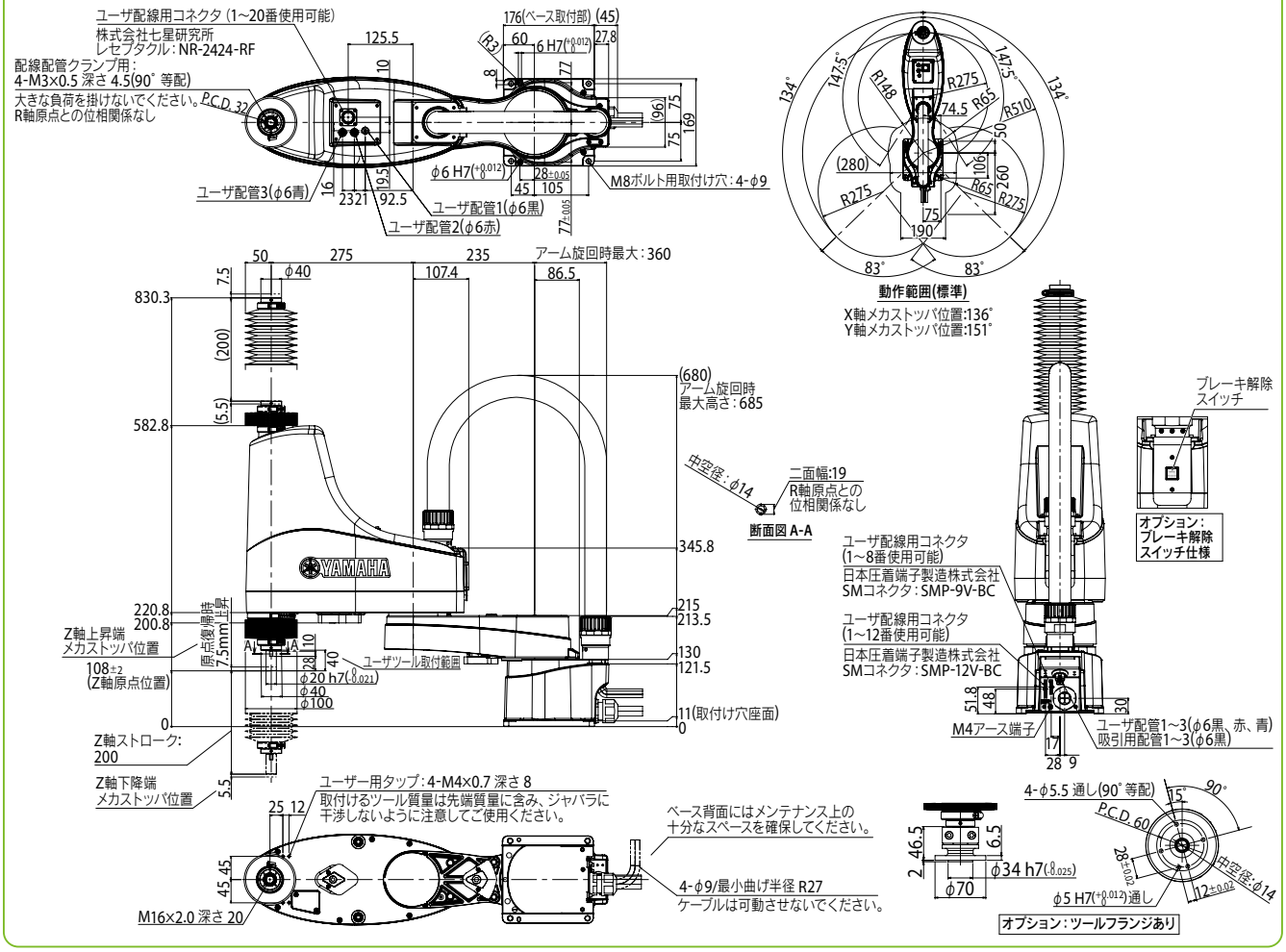
■適用コントローラ

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

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

マニュアル（設置マニュアル）は弊社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/

YK510 XEC-10



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

YK600XGLC

クリーンタイプ：中型

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK600XGLC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 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		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 Nℓ/min※5			

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

■適用コントローラ

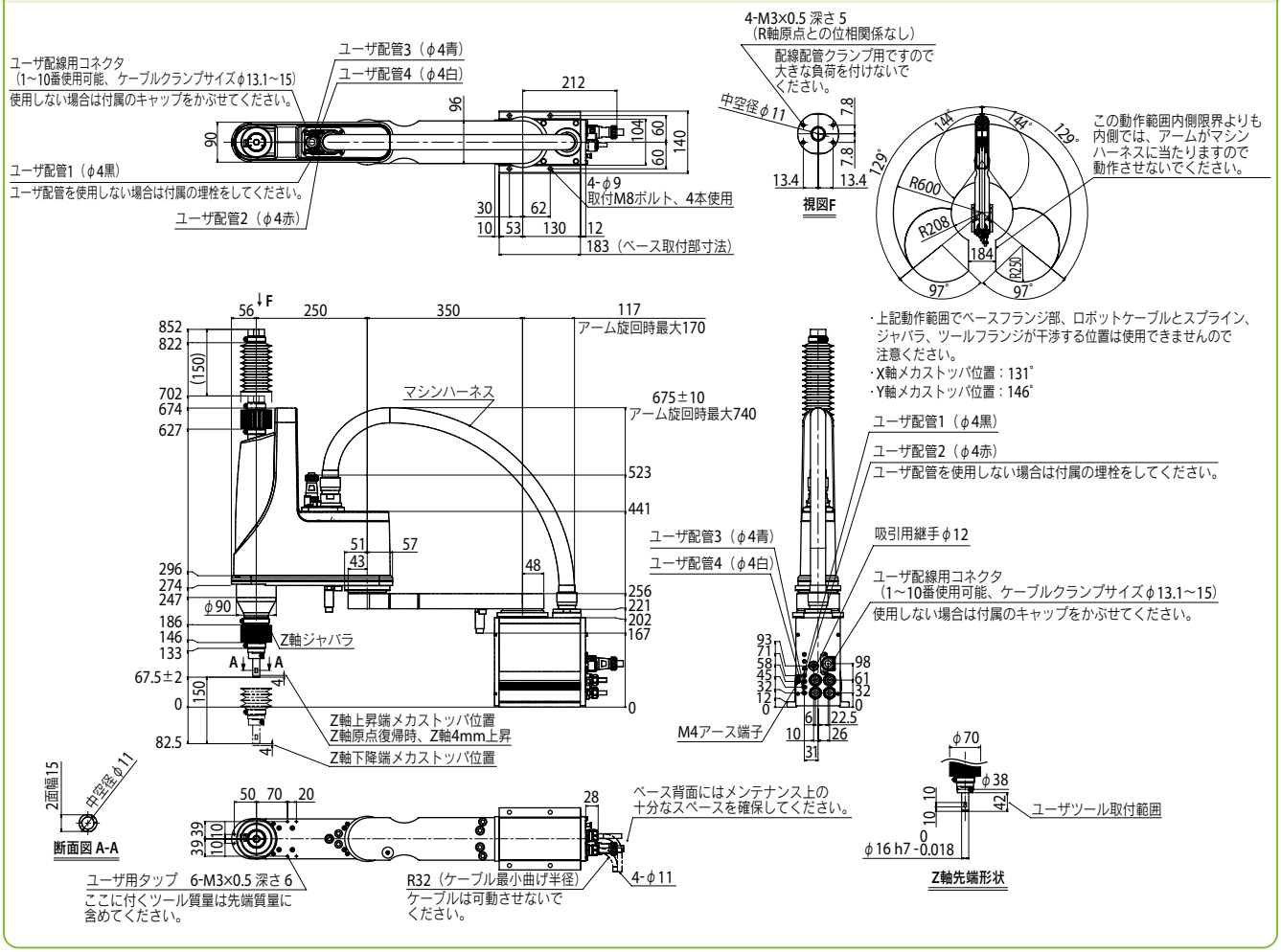
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

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

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

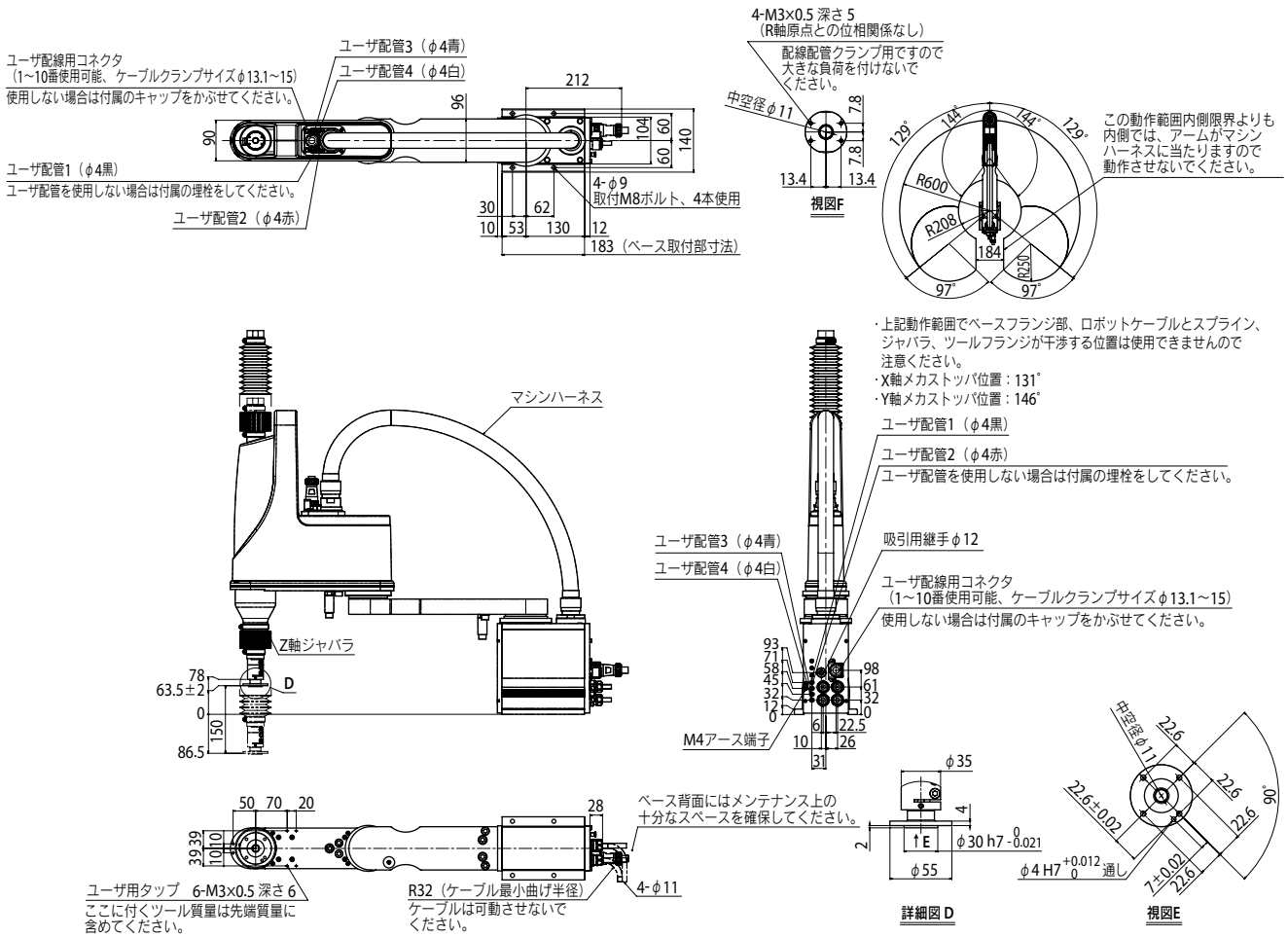
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGLC



YK600XGLC

YK600XGLC　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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	ケーブル長	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (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)	アブソバッテリ
	200：200mm 300：300mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	200 mm 300 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		5.6 m/sec		1.7 m/sec	876°/sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.12 kgm²			
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		33 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min ※4			

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

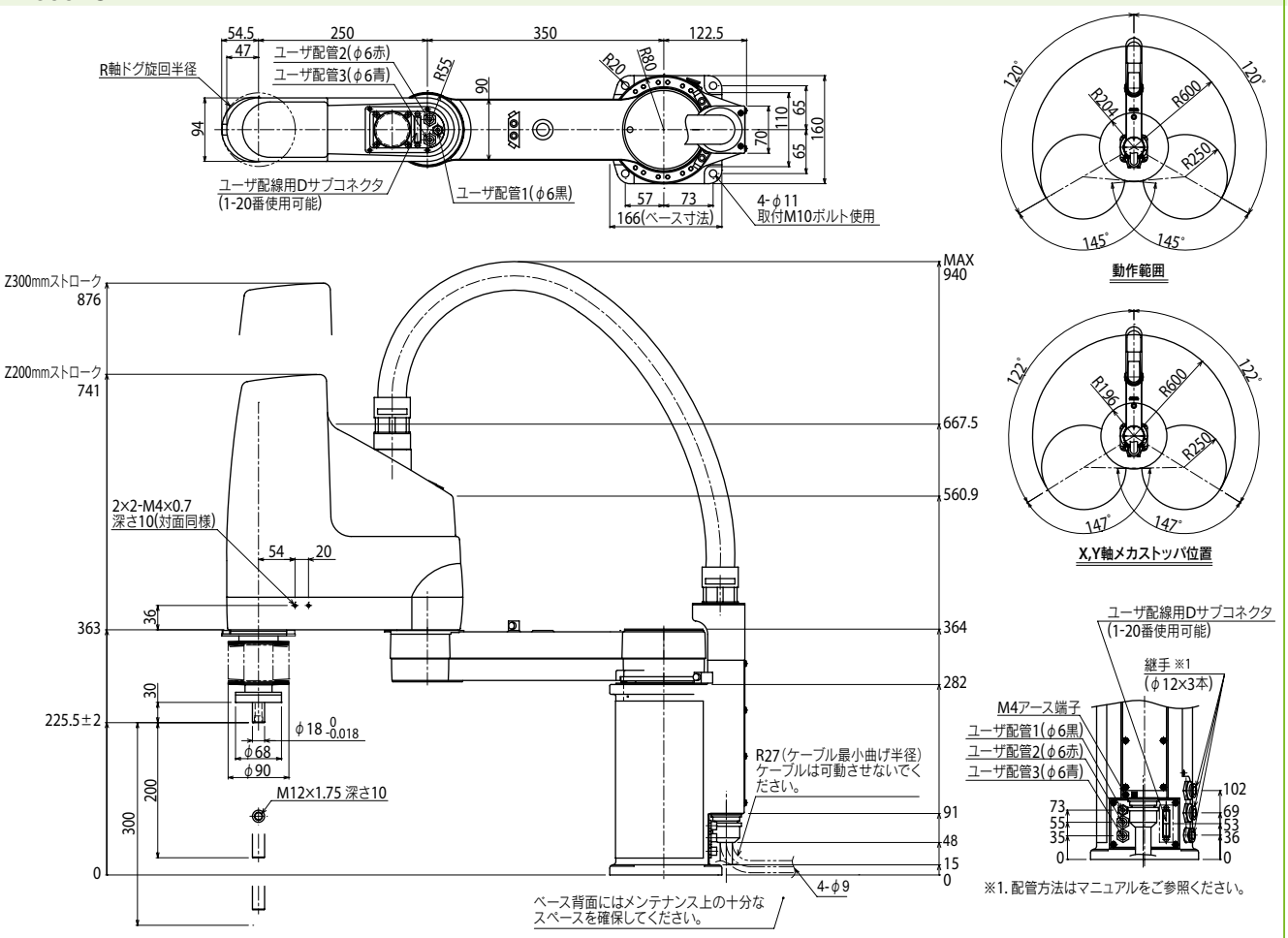
適用コントローラ

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

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

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

YK600XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

YK610XEC-10

クリーンタイプ：中型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 610mm　●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK610XEC	-	10	-	200	-		-		-		-	RCX340-4	-		-	
ロボット本体	-	最大可搬質量	-	Z軸ストローク	-	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	-	ブレーキ解除スイッチ 無記入：なし BS：あり	-	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	適用コントローラ／制御軸数	-	安全規格	-	オプションA～E（OPA～E）	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		335 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲		±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			8.6 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量			10kg（通常仕様）　9kg（ツールフランジありの場合）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3 本			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			27 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4（ISO14644-1）			
吸引量エアー			60 Nℓ/min ※4			

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

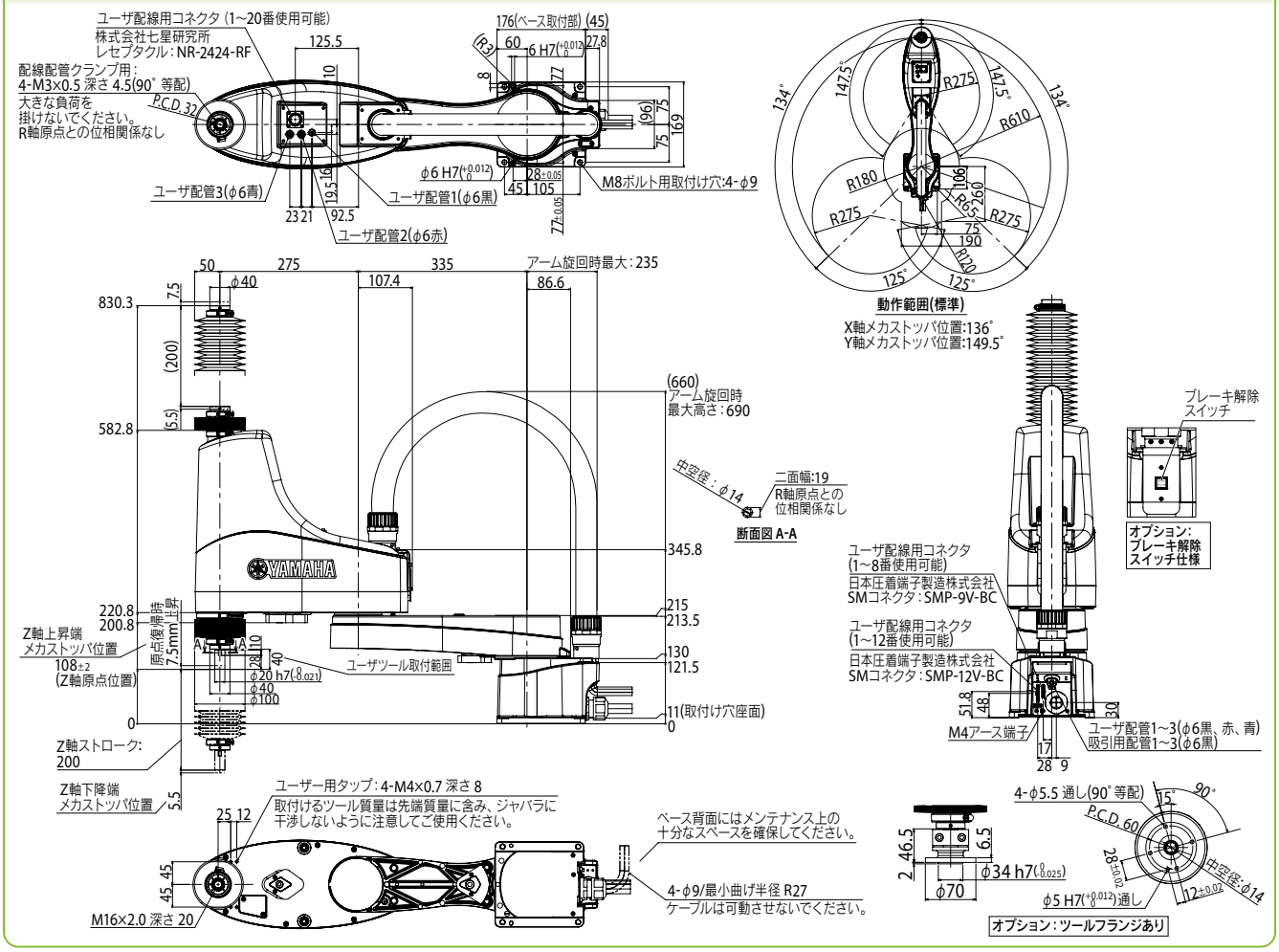
■適用コントローラ

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

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

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

YK610 XEC-10



適用コントローラ　RCX340▶ 636

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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	350 mm	200 mm　400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		6.7 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²			
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		57 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min ※4			

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

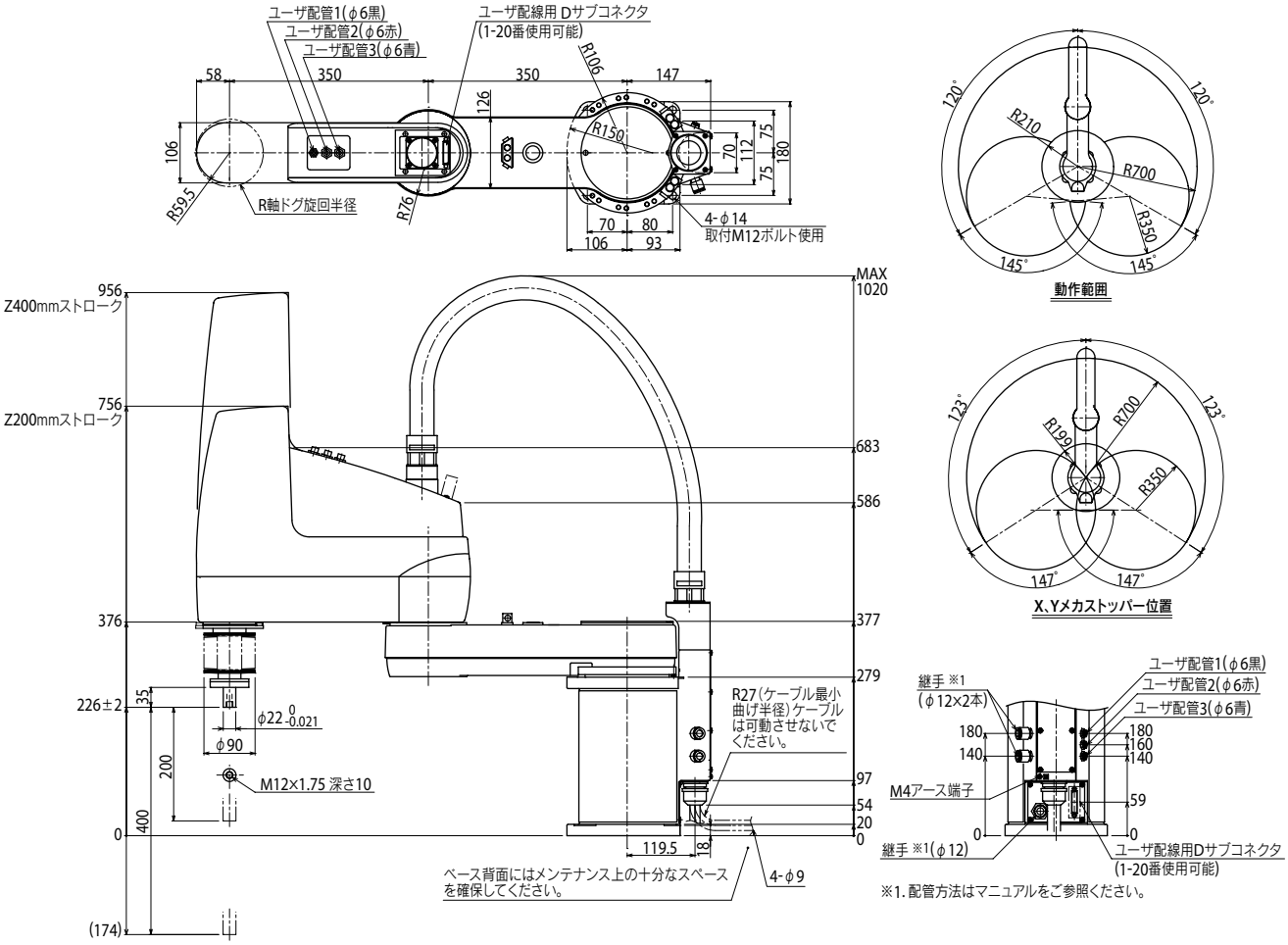
■適用コントローラ

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

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

YK700XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ　RCX340▶ 636

YK710XEC-10

クリーンタイプ：大型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 710mm　●最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK710XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

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

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

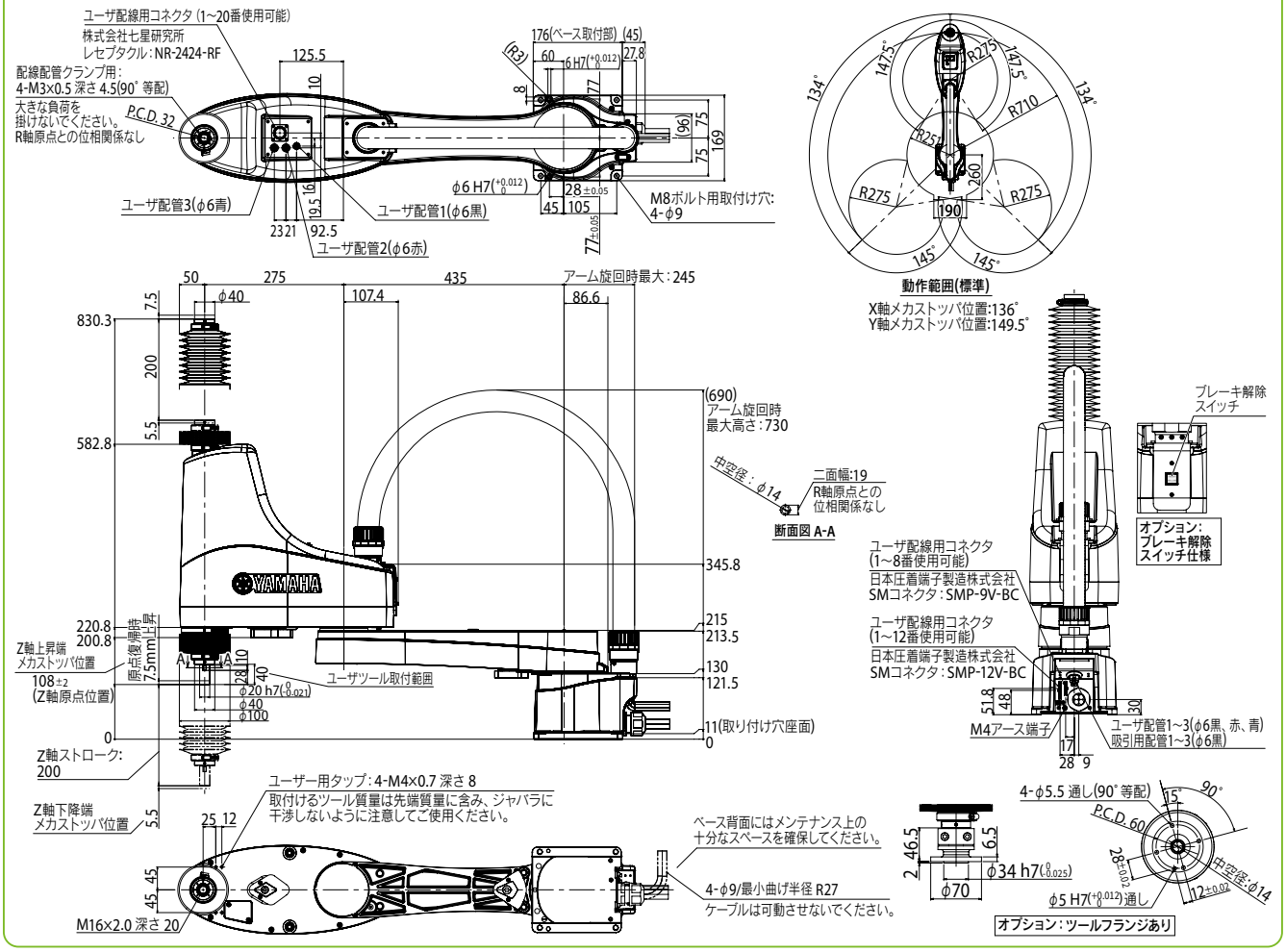
■適用コントローラ

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

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

マニュアル（設置マニュアル）は弊社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/

YK710 XEC-10



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636

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	-		-		-	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 (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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	450 mm	350 mm	200 mm　400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		7.3 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²			
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		58 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min※4			

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

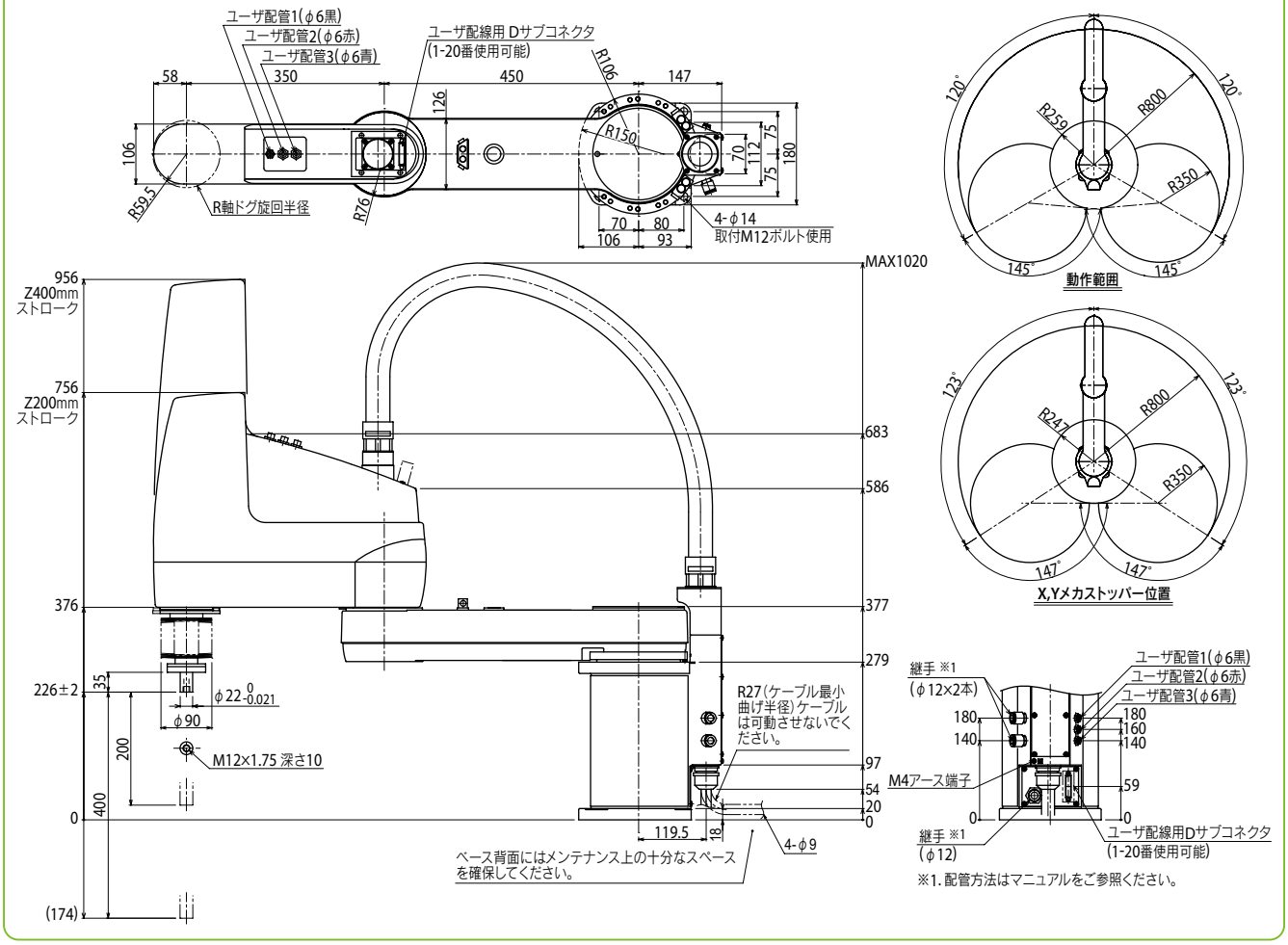
■適用コントローラ

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

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

YK800XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ　RCX340▶ 636

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 (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)	-	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P636

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	550 mm	450 mm	200 mm　400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		8.0 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.60 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²			
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		59 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min※4			

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

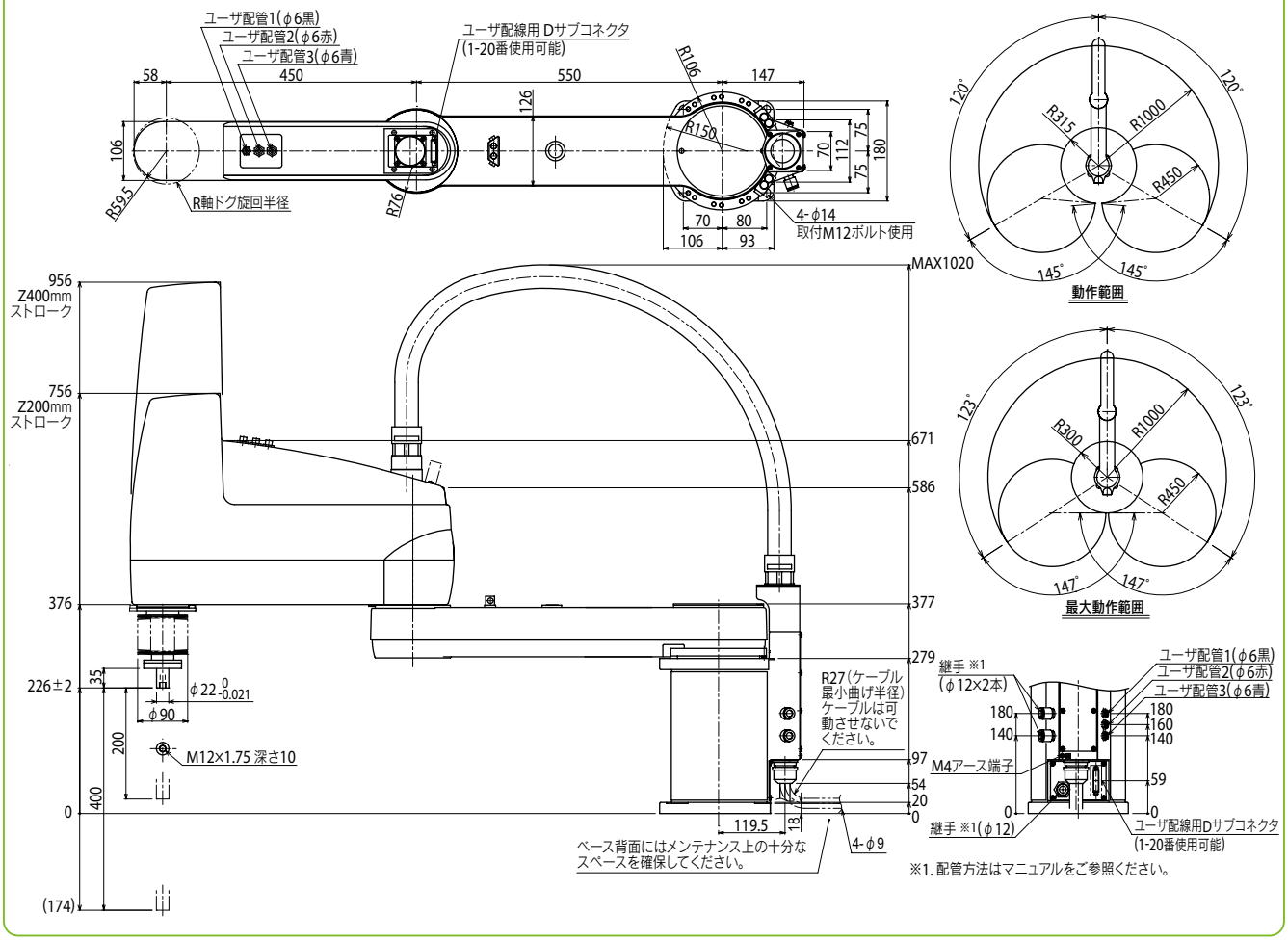
■適用コントローラ

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

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

YK1000XC



適用コントローラ　RCX340 ▶ 636