

POINT 5

ユーザビリティ

バッテリーレスアブソ対応も可能／原点復帰不要

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

POINT 6

ユーザビリティ

省スペース

仕様変更が簡単

納入後でも仕様変更が容易に行えます。

折曲げタイプへの変更

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

標準モデル + 折曲げユニット ▶ 折曲げタイプ

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

ロボットケーブルの取り出し方向の変更

ケーブル取出し方向がお客様によって変更可能です。

モータ固定ボルトの取り外し

モータを回転

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

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。
 ※2. ストローク長により最高速度が変化します。

LCMR200/GX 専用 コントローラ YHX コントローラ

短期間で、高度な生産ラインの構築が可能

対応製品：LCMR200 P.8 / GXseries P.20

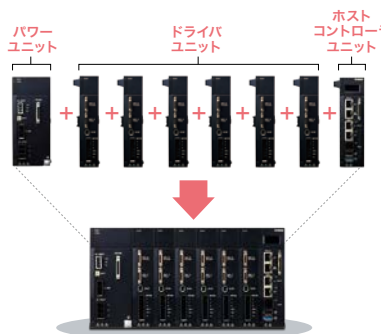
リニアコンベアモジュール LCMR200、
単軸ロボット GX シリーズ用のコントローラ。
短期間で高度な生産ラインの構築が可能です。



スタッキング構造

ユニット間の配線は一切不要

制御電源やモータ駆動電源、高速ネットワーク通信、セーフティ回路全てをスタック構造にすることで圧倒的な省配線化を図りました。
ユニット間の配線を不要とし、配線コストおよび配線工数を従来の 30% ~ 50% に削減できます。
ホスト、パワー、ドライバまで全て含めたスタッキング構造は業界初です。

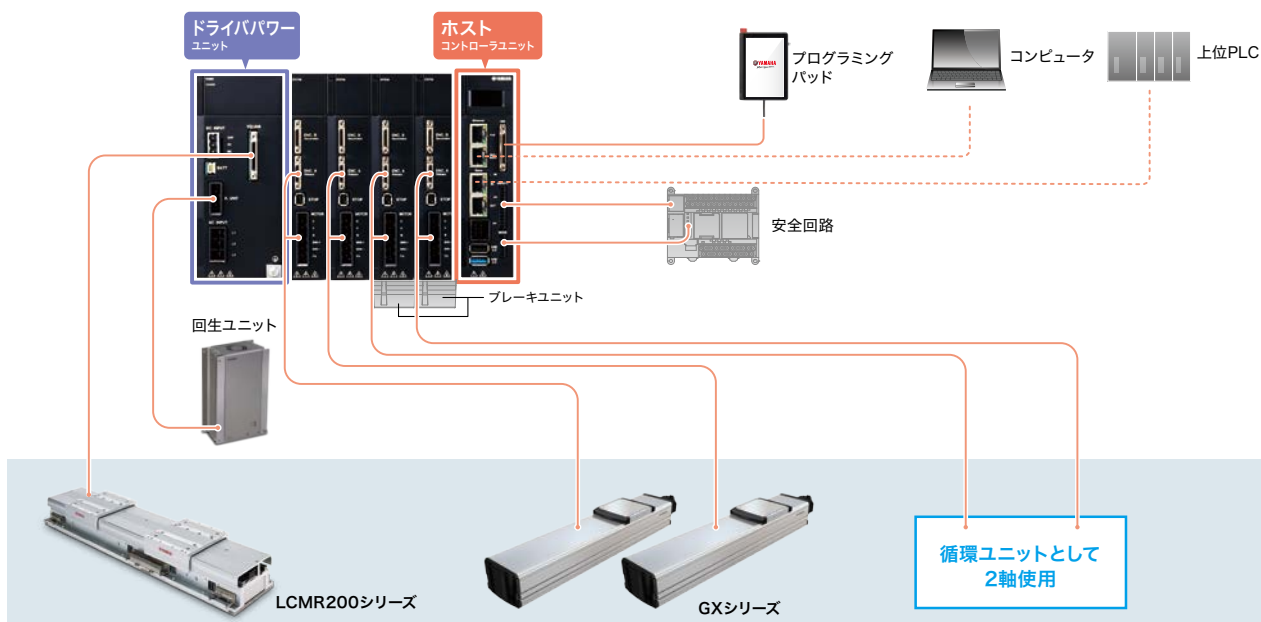


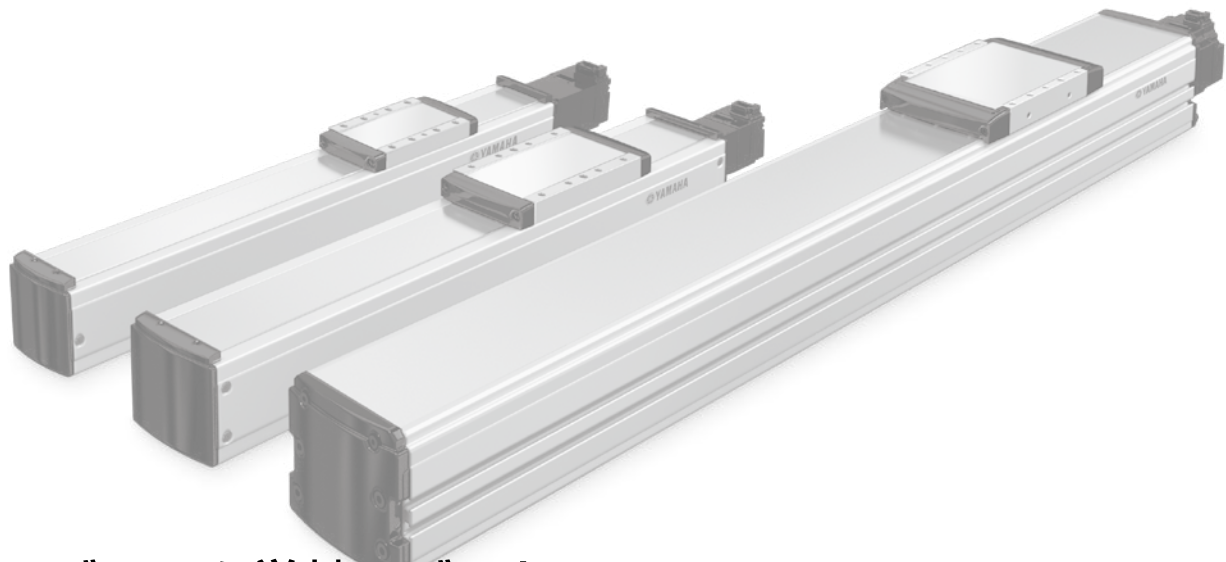
スタッキング構造イメージ



ドライバユニット
最大 **16台**
スタック可能

構成例





ACサーボモータ単軸ロボット

GX SERIES

CONTENTS

■ ACサーボモータ単軸ロボット...52

GX05.....	52
GX05L.....	53
GX07.....	54
GX10.....	55
GX12.....	56
GX16.....	57
GX20.....	58

■ GX series 折曲げユニット取付 参考図（右取付例）.....59

LCMR200	リニアサーボモータ単軸ロボット
GX	単軸ロボット
LCM100	リニアサーボモータ単軸ロボット
YK-X	スカラーロボット
Robonity	単軸ロボット
PHASER	リニア単軸ロボット
FLIP-X	単軸ロボット
TRANSERO	小型単軸ロボット
XY-X	直交ロボット
YP-X	ピック&プレイス
CLEAN	クリーン
CONTROLLER	コントローラ
INFORMATION	各種情報

GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

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

※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ

※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.692にてご確認ください。

※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ	40 □ / 50 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg 8 kg 13 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg
定格推力	41 N 69 N 138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長 (水平)	ST + 188 mm
全長 (垂直)	ST + 228.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エアー ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

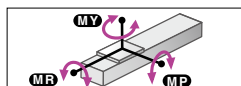
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。

有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※3. クリーン環境でご利用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご利用された時の洗浄度です。

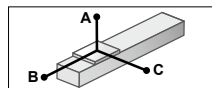
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

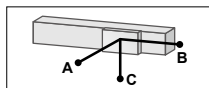


	MY	MP	MR
(単位: N・m)	24	27	23

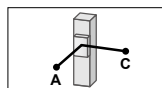
■ 許容オーバーハング量[※]



GX05-20 水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159



GX05-10 壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427



GX05-5 垂直使用時 (単位: mm)		
	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

GX05-10 水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

GX05-10 壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

GX05-10 垂直使用時 (単位: mm)		
	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

GX05-5 水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

GX05-5 壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

GX05-5 垂直使用時 (単位: mm)		
	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

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

■ ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30

R5R (5m/後方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50

R10R (10m/後方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0

R3F (3m/前方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30

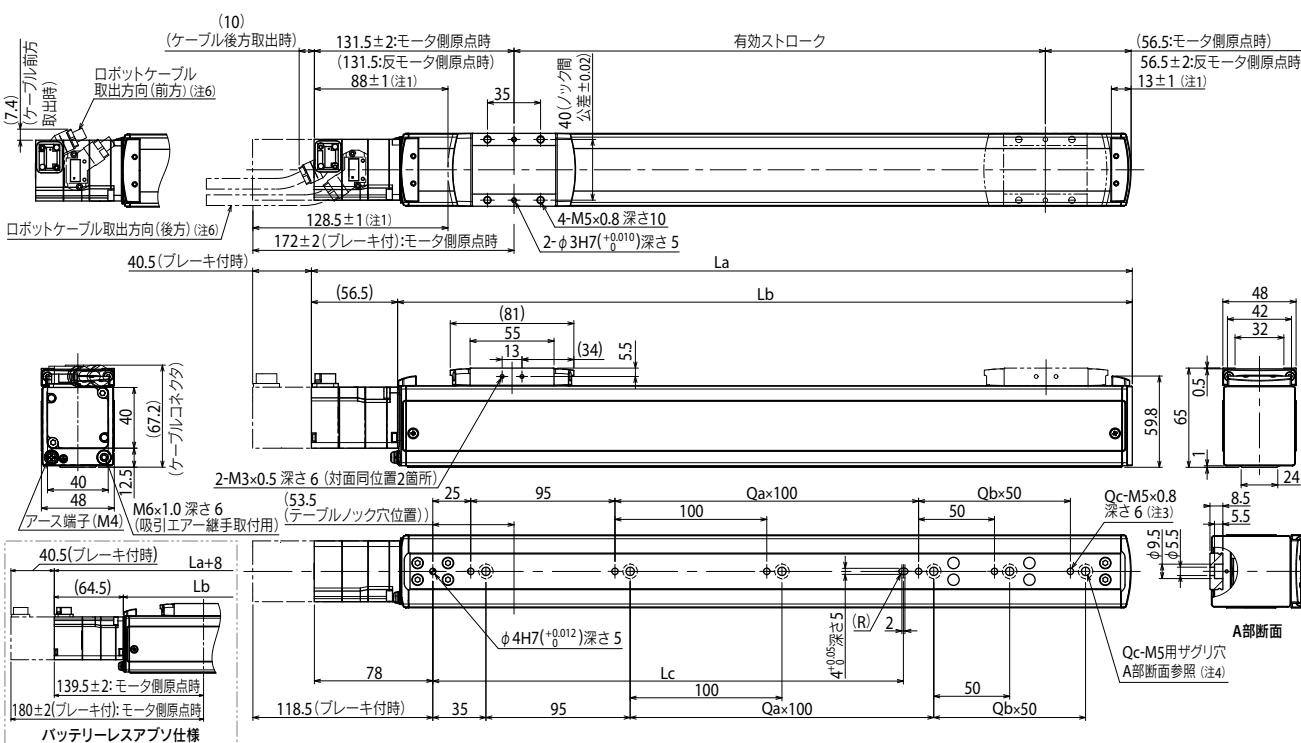
R5F (5m/前方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50

R10F (10m/前方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KES-M4720-A0

■ 適用ドライバユニット

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

GX05



注1. 両端からのメカストツパによる停止位置です。

注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)

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

注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取出して固定してください。

注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取出して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。

注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。

注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。

注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

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

※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外寸寸法図はP.692にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ	40 □ / 100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 10 kg 25 kg 45 kg 85 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm
全長 (水平)	ST + 270.5 mm
全長 (垂直)	ST + 311 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 115 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

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

■ 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位: N・m)	138	121	121

■ 許容オーバーハング量[※]

GX07-30		GX07-20		GX07-10		GX07-5	
水平使用時	(単位: mm)	壁面取付使用時	(単位: mm)	壁面取付使用時	(単位: mm)	壁面取付使用時	(単位: mm)
A B C	A B C	A B C	A B C	A B C	A B C	A B C	A B C
2kg 3078 1509 1221	2kg 1237 1442 2975	10kg 1327 370 358	10kg 313 304 1164	15kg 2420 338 372	15kg 306 271 2192	30kg 2915 172 197	30kg 122 106 2458
6kg 1191 501 418	6kg 393 435 1062	20kg 1136 186 188	20kg 131 119 804	30kg 1531 160 176	30kg 106 94 1155	50kg 2535 96 110	50kg 34 30 1476
10kg 957 317 282	10kg 244 251 793	25kg 1509 163 173	25kg 109 97 1010	45kg 1181 101 111	45kg 39 34 623	85kg 2024 49 56	85kg 0 0 0
垂直使用時	(単位: mm)	垂直使用時	(単位: mm)	垂直使用時	(単位: mm)	垂直使用時	(単位: mm)
A C	A C	A C	A C	A C	A C	A C	A C
1kg 2335 2335	1kg 2335 2335	1kg 3416 3416	1kg 3416 3416	3kg 1688 1688	3kg 1688 1688	6kg 907 907	6kg 907 907
2kg 1158 1158	2kg 1158 1158	2kg 1701 1701	2kg 1701 1701	6kg 827 827	6kg 827 827	9kg 591 591	9kg 591 591
		4kg 841 841	4kg 841 841	8kg 612 612	8kg 612 612	16kg 314 314	16kg 314 314

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

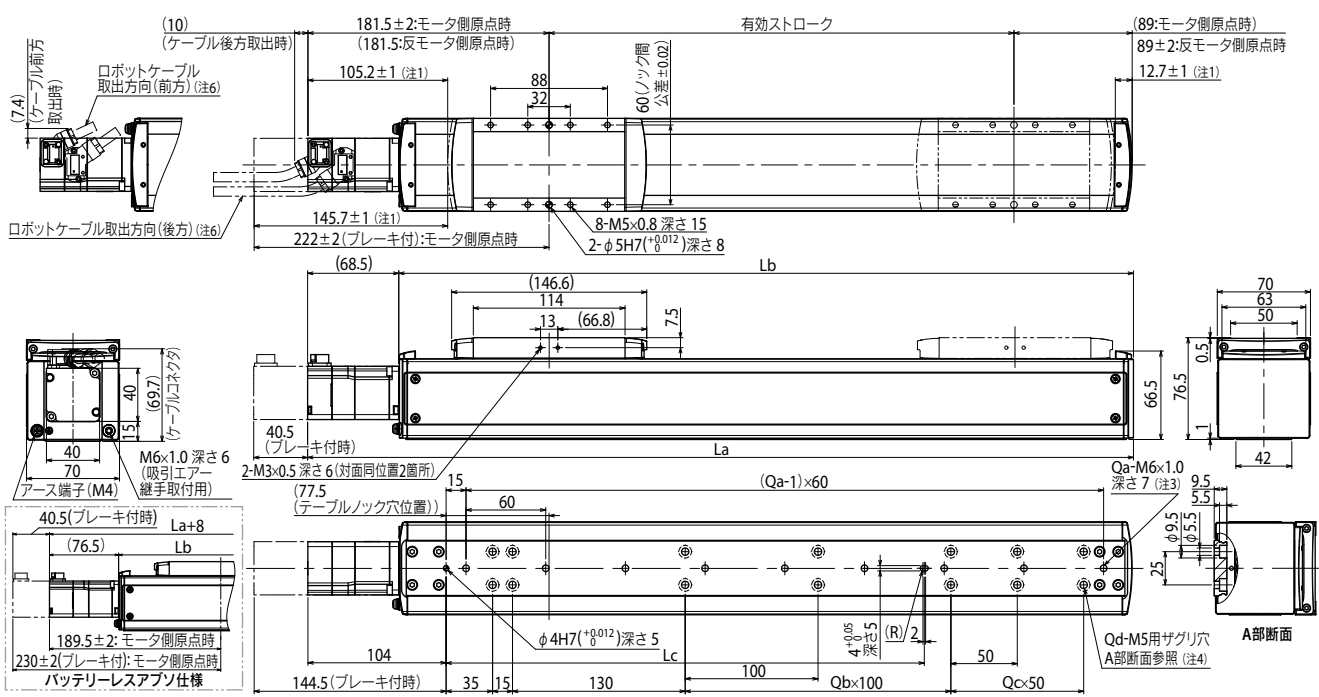
■ ロボットケーブル

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

■ 適用ドライバユニット

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

GX07



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

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

GX10

●ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX10			EU			A10		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	モータ種類 ^{※1}	ストローク	ケーブル長 ^{※2}	ケーブル取出方向	ドライバ	ブレーキユニット ^{※3}
	30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	S60:標準 / ブレーキなし BK60:標準 / ブレーキ付き BL60:バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL60:バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き		100~1250 (50mmピッチ)	R3:3m R5:5m R10:10m	R:モータ後方 F:モータ前方	A10:YHX-A10-SET	V:有り N:なし
								ABS/バッテリー
								B:有り N:なし

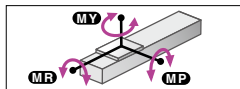
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外寸法図はP.693にてご確認ください。
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ	60 □ / 200 W			
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直 4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長 (水平)	ST + 245 mm			
全長 (垂直)	ST + 285.5 mm			
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
コントローラ	YHXシリーズ			

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

■ 静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位: N・m)	274	274	241

■ 許容オーバーハング量[※]

GX10-30	水平使用時			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
10kg	878	537	292	10kg	271	473	803	1kg	4135
20kg	609	256	146	20kg	118	192	481	4kg	985
25kg	608	211	124	25kg	93	147	454		
GX10-20	水平使用時			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
15kg	1269	451	282	15kg	252	387	1159	3kg	2062
25kg	754	253	158	25kg	123	189	629	6kg	1012
40kg	466	142	88	40kg	51	78	311	8kg	750
GX10-10	水平使用時			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
30kg	1794	298	203	30kg	162	234	1623	5kg	1926
50kg	1358	162	111	50kg	68	98	1060	10kg	931
80kg	1266	86	59	80kg	16	22	552	20kg	434
GX10-5	水平使用時			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
30kg	5605	321	225	30kg	181	258	5195	10kg	1018
50kg	3694	177	124	50kg	79	113	3111	20kg	477
80kg	2619	95	67	80kg	22	31	1557	30kg	296
100kg	2224	68	48	100kg	0	0	0		

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

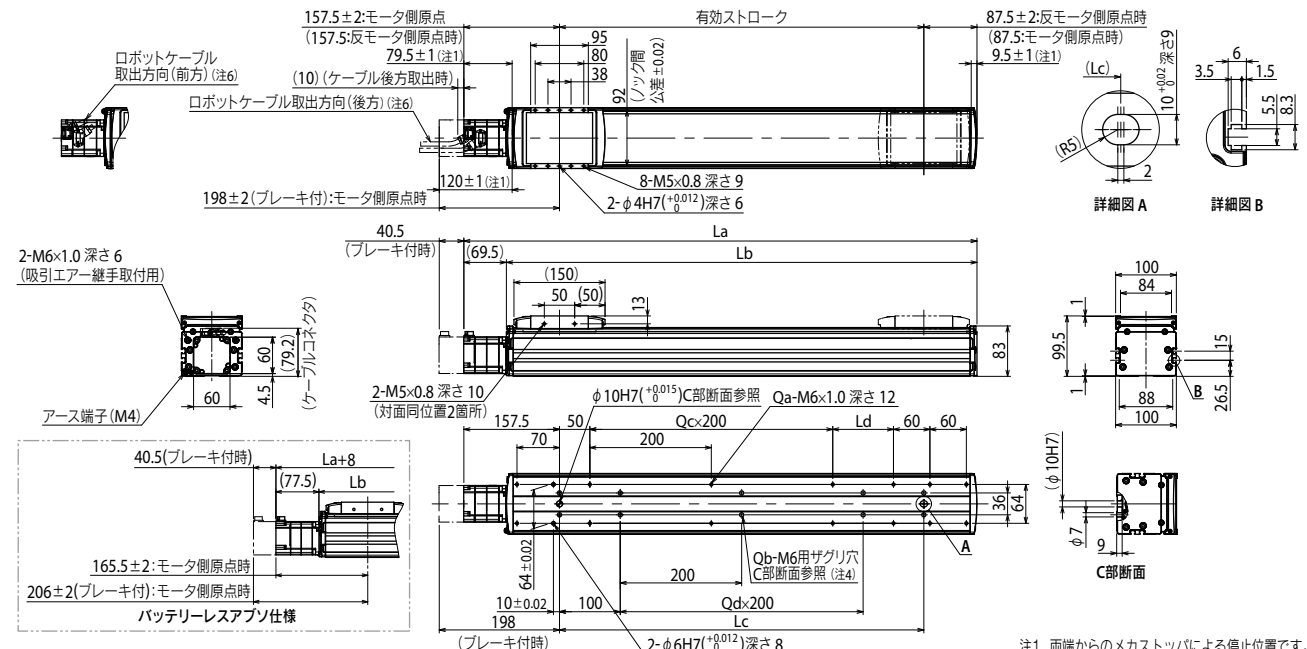
■ ロボットケーブル

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

■ 適用ドライバユニット

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

GX10



有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld	0	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量 (kg) ^{※5}	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9
リード30																								
リード20																								
リード10																								
リード5																								
速度設定																								

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

GX16

●ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX16			EU			A30		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	モータ種類 ^{※1}	ストローク	ケーブル長 ^{※2}	ケーブル取出方向	ドライバ	ブレーキユニット ^{※3}
	40:40mm 20:20mm 10:10mm	S80:標準/ブレーキなし BK80:標準/ブレーキ付き BL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKL80:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き		100~1450 (50mmピッチ)	R3:3m R5:5m R10:10m	R:モータ後方 F:モータ前方	A30:YHX-A30-SET	V:有り N:なし
								ABS/バッテリー
								B:有り N:なし

※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ

※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形式図はP.693にてご確認ください。

※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ	80 □ / 750 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 45 kg 95 kg 130 kg 垂直 12 kg 28 kg 55 kg
定格推力	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm
全長 (水平)	ST + 339.5 mm
全長 (垂直)	ST + 386.5 mm
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当
吸引量エアー ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

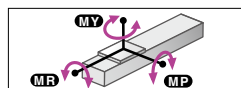
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。

有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※3. クリーン環境で使用する際は吸引エアー・継手を取り付けご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。

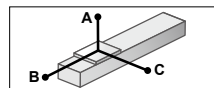
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント

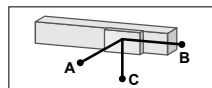


	MY	MP	MR
(単位: N・m)	706	706	620

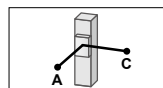
■ 許容オーバーハング量[※]



GX16-40 水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604



壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174



垂直使用時 (単位: mm)			
	A	C	
3kg	6605	6605	
6kg	3699	3699	
12kg	2827	2827	

GX16-20 水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時 (単位: mm)			
	A	C	
10kg	3404	3404	
20kg	1740	1740	
28kg	1504	1504	

GX16-10 水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	412	302	3422

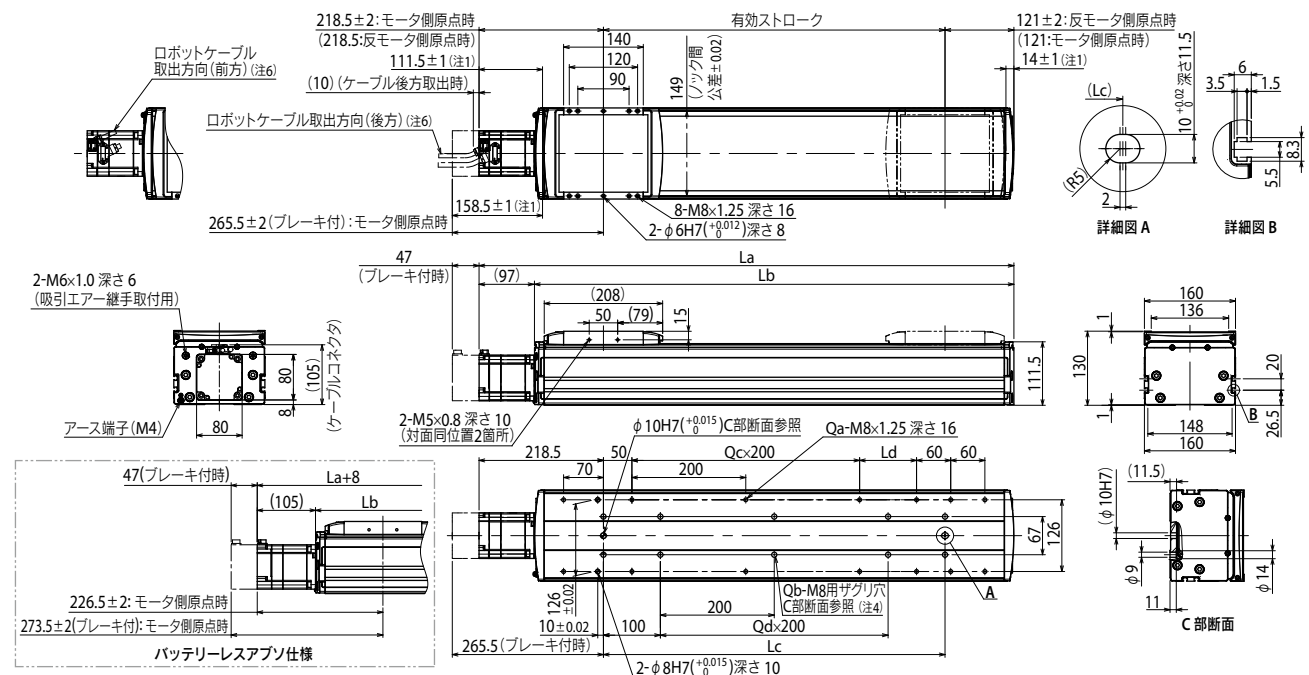
垂直使用時 (単位: mm)			
	A	C	
15kg	3434	3434	
30kg	1684	1684	
55kg	889	889	

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

■ ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-30
R5R (5m/後方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-50
R10R (10m/後方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-A0
R3F (3m/前方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-30
R5F (5m/前方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-50
R10F (10m/前方取出)	
エンコード線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-A0
適用ドライバユニット	
30A 型式	YHX-A30-SET
仕様 制御方法	スタンダードプロファイル

GX16



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。

注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)

注3. 取付サグリ穴 (C部断面) で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<25 mm以上>としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<「架台の厚さ+15 mm」以下>を推奨します。

注4. 取付サグリ穴 (C部断面) にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。

注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。

注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。

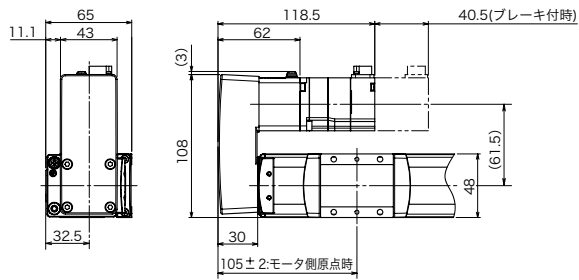
注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	0	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6
本体質量 (kg) ^{※5}	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.8	19.8	20.8	21.8	22.8	23.7	24.7	25.7	26.7	27.7	28.7	29.6	30.6	31.6	32.6	33.6	34.6	35.5	36.5	37.5	38.5	39.5	40.4
リード40																												
最高速度																												
リード20																												
リード10																												
速度設定																												

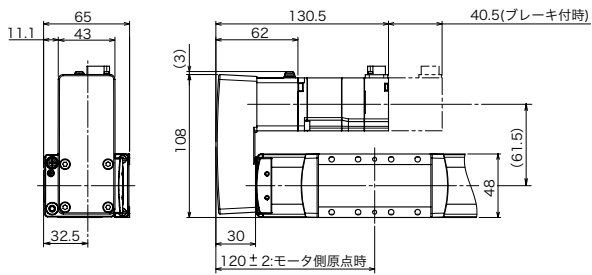
GX series

折曲げユニット取付参考図 (右取付例)

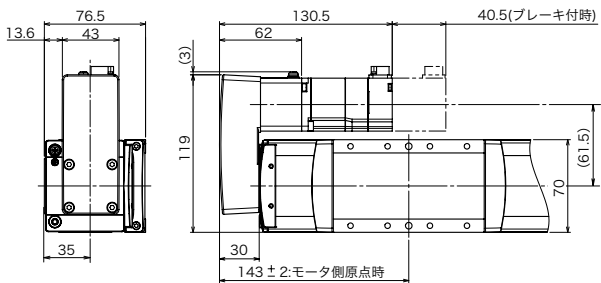
GX05



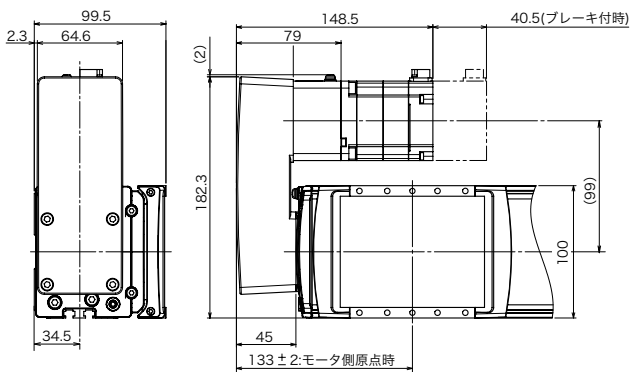
GX05L



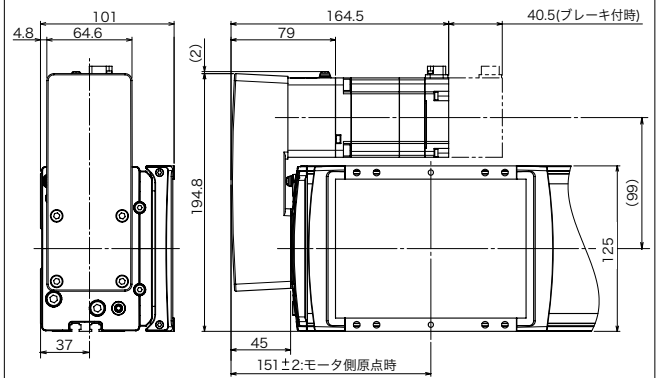
GX07



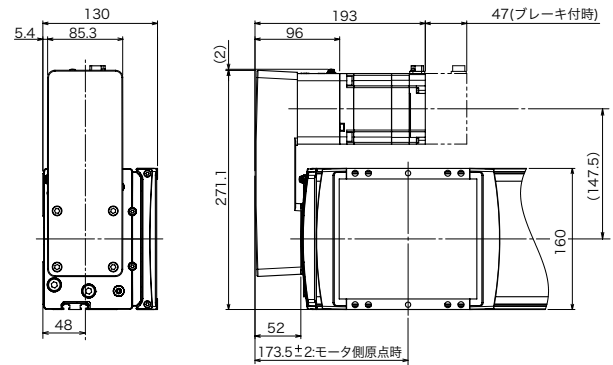
GX10



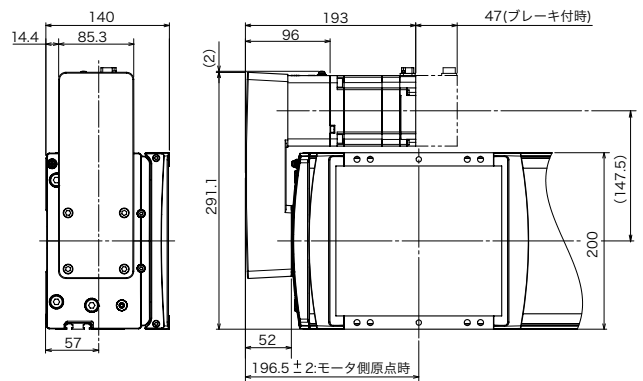
GX12



GX16



GX20



※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法は取扱説明書をご参照ください。

※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。ロボット本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。

※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

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

LCMR200
リニアモーター
ユニット

GX
単軸ロボット

LCM100
リニアモーター
ユニット

YK-X
スカラーロボット

Robonity
単軸ロボット

PHASER
リニア単軸ロボット

FLIP-X
単軸ロボット

TRANSERO
リニア単軸ロボット

XY-X
直交ロボット

YP-X
ビームステーション

CLEAN
クリーン

CONTROLLER
コントローラ

INFORMATION
各種情報