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	

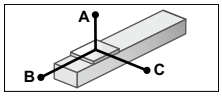
※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

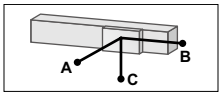
■基本仕様

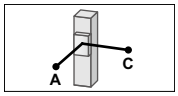
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用時	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+283 mm		
	垂直使用時	ストローク+313 mm		
本体断面最大外形		W104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

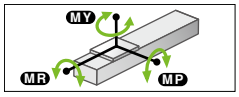
		A	B	C
リード20	5kg	496	451	1826
	10kg	218	168	1002
	20kg	78	27	497
リード10	10kg	230	170	1036
	20kg	80	29	506
	30kg	30	0	311
リード5	10kg	234	170	2716
	20kg	82	29	1206
	30kg	31	0	711

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)

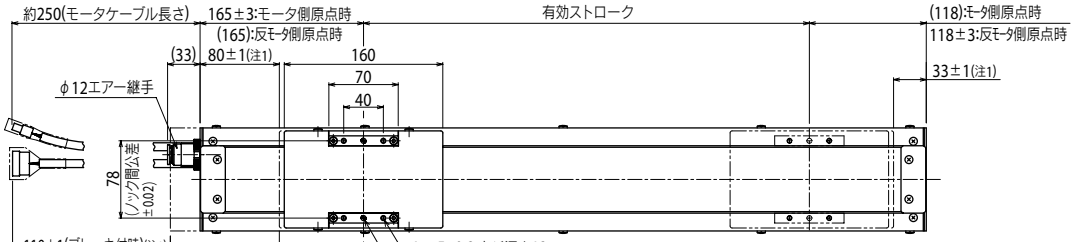
MY	MP	MR
119	119	105

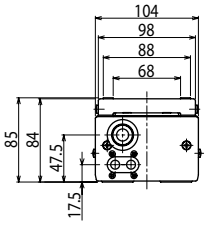
■適用コントローラ

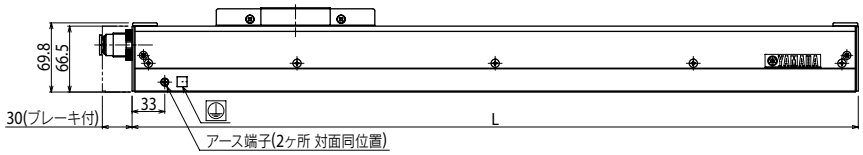
コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

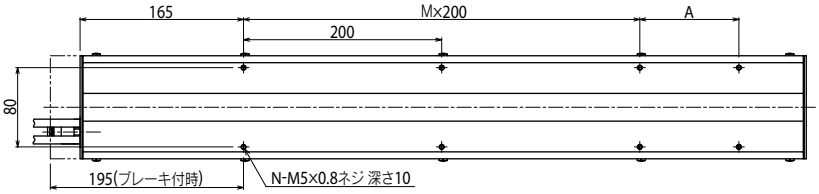
※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

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