

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 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更 乙:反モータ側 ^{※1}	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX ポジション ^{※3} TS-X	ドライバ; 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOホートなし ^{※4}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
							SR1-X コントローラ	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
							RDV-X ロボットドライバ	2 電源電圧 2 AC200V	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下		RBR1 回生装置	

※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
 詳細についてはP.618~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.526をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.70をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 20 kg 40 kg 60 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm~1050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+283 mm 垂直使用時 ストローク+313 mm
本体断面最大外形	W104 mm × H85 mm
ケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m
クリーン度	CLASS 10 ^{※3}
吸引量エア	30 N ℓ /min~90 N ℓ /min ^{※4}

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが750 mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 許容オーバーハング量[※]

リード	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
5	1875	530	510	496	451	1826	1	2461	
10	1079	247	242	218	168	1002	2	1213	
20	628	106	107	78	27	497	4	585	
5	765	156	164	230	170	1036	1	627	
10	30k	425	62	20k	80	29	4	280	
10	40k	350	38	10	30	0	10	210	
5	30k	960	63	10k	234	170	10	213	
5	50k	565	25	20k	82	29	15	119	
5	60k	470	16	5	30k	31	20	72	

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

■ 静的許容モーメント

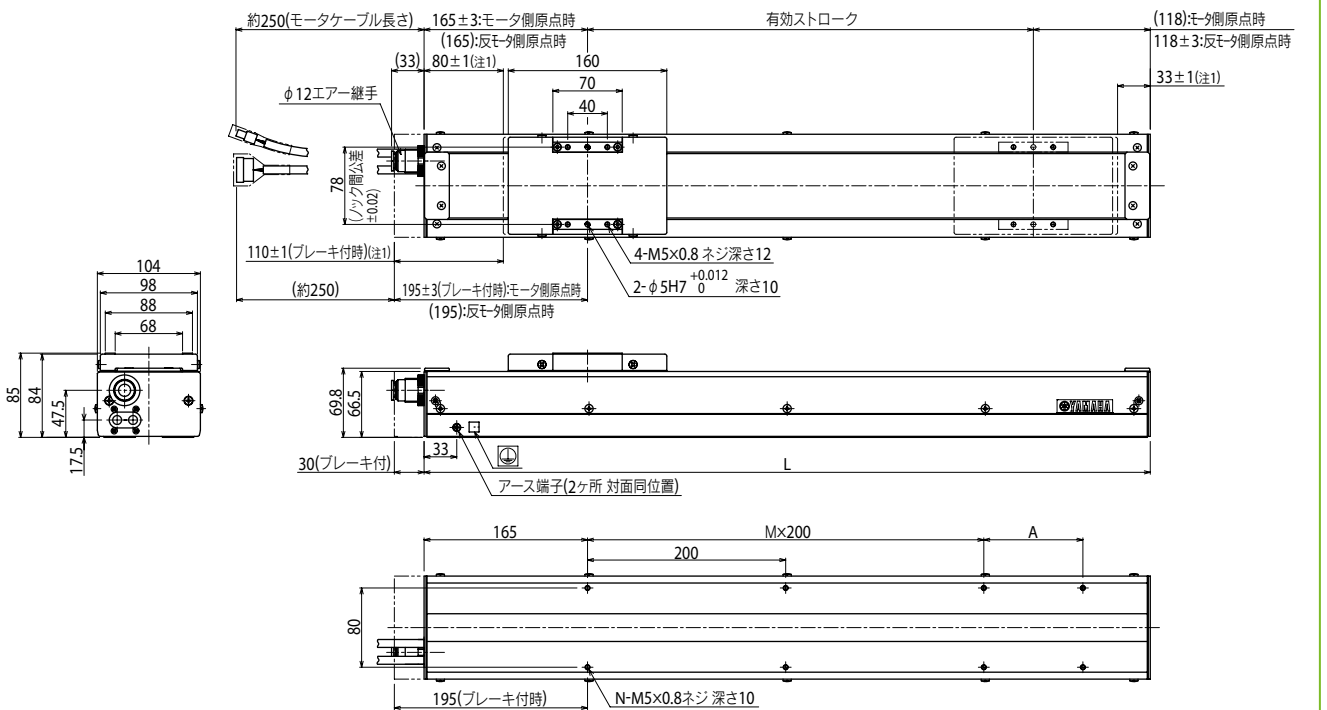
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
119	119	105

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 [※]	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX221/222	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-X105 [※]	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205 [※]	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

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

C10



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
本体質量(kg) ^{※3}	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
リード20	1000																		
最高速度 ^{※4}	500																		
リード10	475																		
リード5	237																		
速度設定	95% 95% 75% 75% 60% 60%																		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
 注4. ストロークが750mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。