

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 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし B:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変異: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	SR1-X	RDV-X
ボジショナ ^{※2} TS-X	コントローラ	ロボットドライバ
ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下	2 電源電圧 2:AC200V
回生装置 無記入:なし R:RGT付き	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下
TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	回生装置 無記入:なし R:RG付き	RBR1 回生装置
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}	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:PROFIBUS	
バッテリー B:有り(アンプ仕様) N:なし(インクリ仕様)	バッテリー B:有り(アンプ仕様) N:なし(インクリ仕様)	

※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.618~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.526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。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	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	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[※]

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)			
リフト	重量	A	B	リフト	重量	A	B	リフト	重量	A	C
20	5kg	2127	1384	968	5kg	1047	968	1553	1kg	600	600
	15kg	1177	459	425	15kg	387	264	748	2kg	1200	1200
	30kg	1247	242	291	30kg	206	97	633	4kg	1141	885
10	20kg	1120	349	353	20kg	299	180	658	4kg	1216	943
	40kg	857	179	215	40kg	127	49	363	8kg	621	482
	55kg	932	138	182	55kg	79	16	296	10kg	503	390
5	50kg	2017	250	335	50kg	233	103	1033	10kg	574	445
	60kg	1477	134	192	60kg	75	13	433	15kg	370	287
	80kg	1452	106	157	80kg	35	0	242	20kg	268	208

静的許容モーメント (単位:N・m)			
MY	MP	MR	
232	233	204	

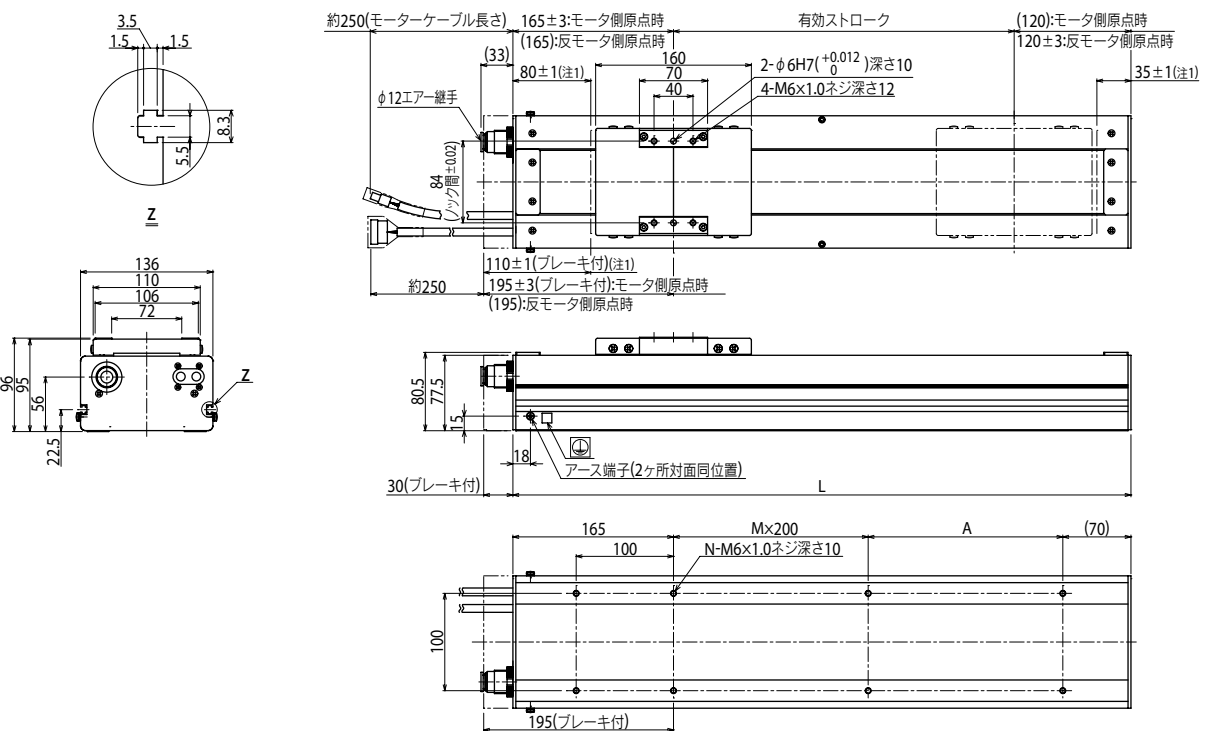
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■ 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。

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) ^{※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
リード20										1000									
最高速度 ^{※4}										500									
(mm/sec)										250									
リード5																			
速度設定														95%	75%	75%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲半径は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。