# 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<br>10：10mm<br>5：5mm | 無記入：ブレーキなし<br>BK：ブレーキ付き | 原点位置変更　なし：標準<br>Z：反モータ側 | 150～1050<br>(50mmピッチ) | 3L：3.5m<br>5L：5m<br>10L：10m<br>3K/5K/10K<br>(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<br>205：200V/100W以下 | 無記入：なし<br>R：RGT付き | 無記入：なし<br>L：LCD付き | N：NPN<br>P：PNP<br>CC：CC-Link<br>DN：DeviceNet™<br>EP：EtherNet/IP™<br>PT：PROFINET<br>GW：I/Oボードなし※3 | B：有り(アブソ仕様)<br>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<br>E：CE仕様 | 無記入：なし<br>R：RG1付き | N：NPN<br>P：PNP<br>CC：CC-Link<br>DN：DeviceNet™<br>PB：PROFIBUS | B：有り(アブソ仕様)<br>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 | |

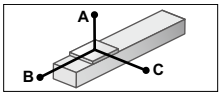
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

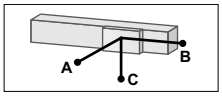
## ■基本仕様

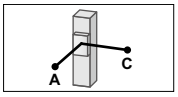
| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| モーター出力 AC | | 100 W | | |
| 繰り返し位置決め精度※1 | | ±0.01 mm | | |
| 減速機構 | | ボールネジφ15 | | |
| ボールネジリード | | 20 mm | 10 mm | 5 mm |
| 最高速度※2 | | 1000 mm/sec | 500 mm/sec | 250 mm/sec |
| 最大可搬質量 | 水平使用時 | 30 kg | 55 kg | 80 kg |
| | 垂直使用時 | 4 kg | 10 kg | 20 kg |
| 定格推力 | | 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)

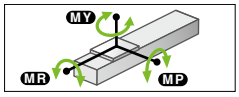
| | | A | B | C |
|---|---|---|---|---|
| リード20 | 5kg | 1047 | 968 | 1553 |
| | 15kg | 387 | 264 | 748 |
| | 30kg | 206 | 97 | 633 |
| リード10 | 20kg | 299 | 180 | 658 |
| | 40kg | 127 | 49 | 363 |
| | 55kg | 79 | 16 | 296 |
| リード5 | 50kg | 233 | 103 | 1033 |
| | 60kg | 75 | 13 | 433 |
| | 80kg | 35 |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

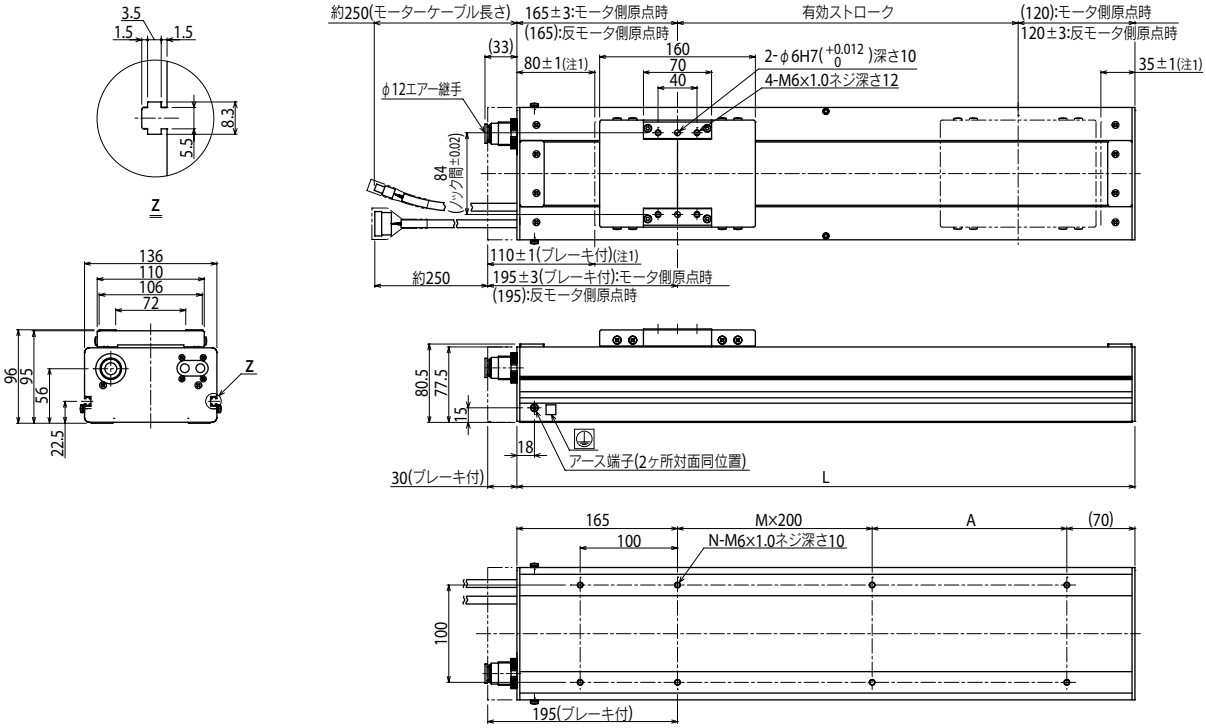
| MY | MP | MR |
|---|---|---|
| 232 | 233 | 204 |

## ■適用コントローラ

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