C14H

●原点反モータ側選択可能：リード20・10

■注文型式

C14H - □ - □ - □ - □ - □

- 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：原点位置変更 なし：標準 / Z：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 - □ - □ - □ - □ - □

- ポジショナ※3：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量：110：100V/200W / 210：200V/200W
- 回生装置：無記入：なし / R：RGT付き
- TSモニタ：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：I/Oボードなし※4
- バッテリ：B：有り（アブソ仕様） / N：なし（インクリ仕様）

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

- コントローラ
- ドライバ：モータ容量：10：200W
- CE対応：無記入：標準 / E：CE仕様
- 回生装置：無記入：なし / R：RG1付き
- 入出力：N：NPN / P：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / PB：PROFIBUS
- バッテリ：B：有り（アブソ仕様） / N：なし（インクリ仕様）

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

- ロボットドライバ
- 電源電圧：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：10：200W以下
- 回生装置

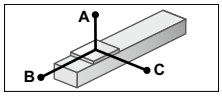
※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.618～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.526をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.70をご参照ください。

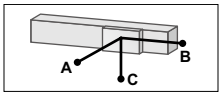
■基本仕様

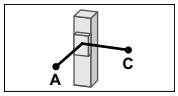
モーター出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1050 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+349 mm		
	垂直使用時	ストローク+379 mm		
本体断面最大外形		W136 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	10kg	2247	1675	958
	20kg	1397	855	528
	40kg	1037	445	318
リード10	30kg	1937	583	478
	50kg	1637	364	323
	80kg	1717	242	235
リード5	60kg	2443	311	313
	80kg	2193	242	250
	100kg	2000	202	213

壁面取付使用時 （単位：mm）

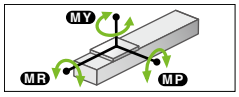
		A	B	C
リード20	10kg	987	1210	1678
	20kg	497	548	958
	40kg	247	217	598
リード10	30kg	402	328	1238
	50kg	227	152	878
	80kg	119	74	678
リード5	60kg	197	108	1308
	80kg	127	53	1008
	100kg	85	20	788

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード20	4kg	2400	2008
	6kg	1687	1358
	8kg	1287	1033
リード10	10kg	1347	1088
	15kg	887	718
	20kg	657	538
リード5	20kg	747	608
	25kg	663	484
	30kg	491	396

※ 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）

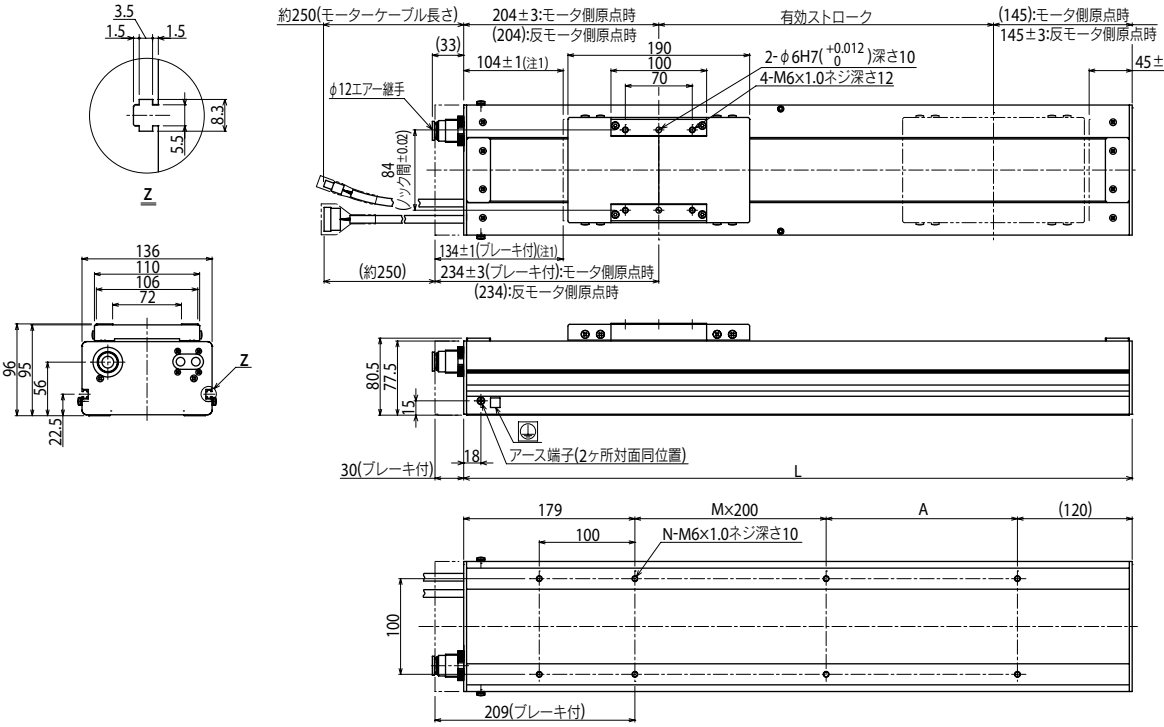
MY	MP	MR
293	294	258

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 RCX221/222 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-X110※	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210※	
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

C14H



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		499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399
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		10.7	11.4	12.0	12.7	13.2	13.9	14.5	15.2	15.8	16.5	17.0	17.7	18.3	19.0	19.6	20.3	20.8	21.5	22.1
最高速度※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 ▶ 544 TS-X ▶ 518 RDV-X ▶ 532