C17

●原点反モータ側選択可能

■注文型式

C17 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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 10:10mm	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	200～1250 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - **220** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	220:200V/400～600W	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※3	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SR1-X - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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
	20:400～600W	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** - **20** - [ ]

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	20:400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

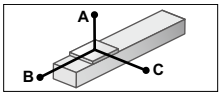
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

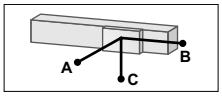
■基本仕様

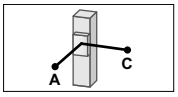
モーター出力 AC		400 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		ボールネジφ20	
ボールネジリード		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	80 kg	120 kg
	垂直使用時	15 kg	35 kg
定格推力		339 N	678 N
ストローク		200 mm～1250 mm(50 mmピッチ)	
全長	水平使用時	ストローク+395 mm	
	垂直使用時	ストローク+425 mm	
本体断面最大外形		W168 mm × H114 mm	
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション: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950 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	30kg	2660	871	1040
	50kg	1911	508	615
	80kg	1541	303	377
リード10	60kg	2443	418	580
	100kg	2000	237	330
	120kg	1841	192	268

壁面取付使用時 (単位:mm)

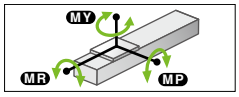
		A	B	C
リード20	30kg	1017	789	2576
	50kg	583	426	1808
	80kg	338	221	1380
リード10	60kg	525	336	2443
	100kg	271	155	2000
	120kg	207	109	1841

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード20	5kg	3000	3000
	10kg	2443	2443
	15kg	1633	1633
リード10	15kg	1728	1728
	25kg	1013	1013
	35kg	707	707

※ 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)

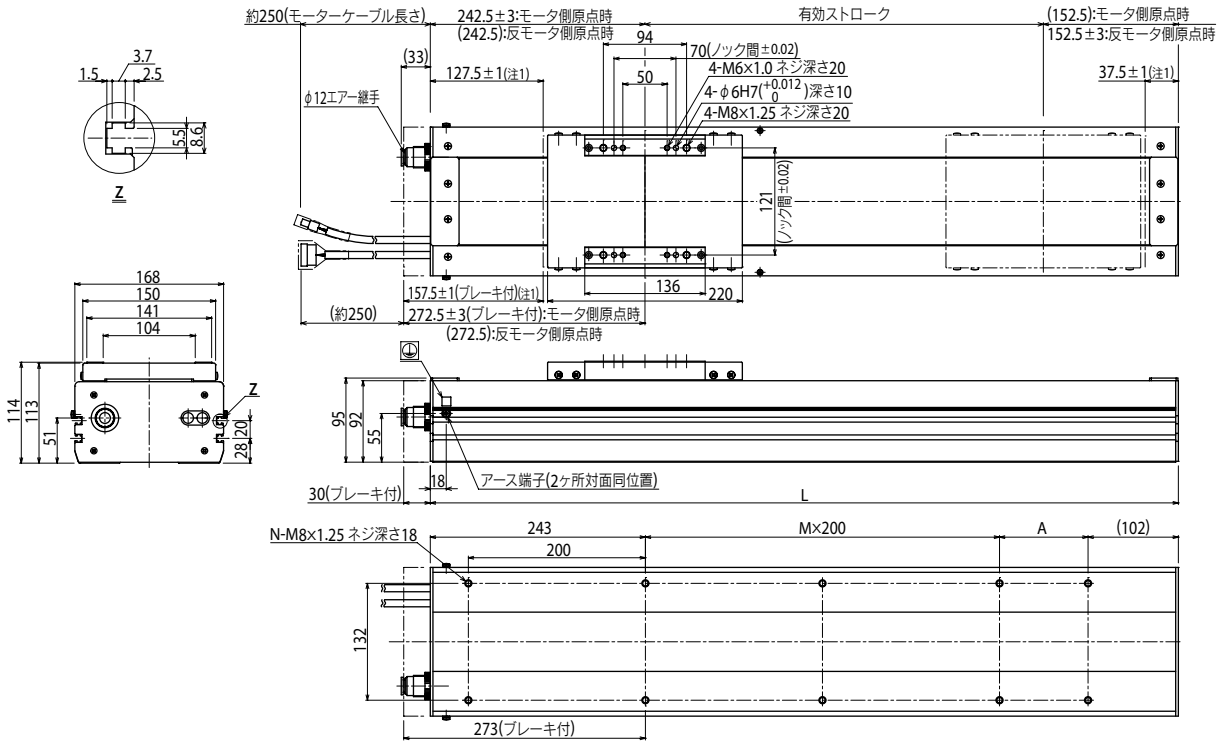
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ 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-X220※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合

C17



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
本体質量(kg)注3	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0
最高速度注4 (mm/sec) リード20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度注4 (mm/sec) リード10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度注4 (mm/sec) 速度設定	—															80%	80%	70%	70%	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1.5kg重くなります。

注4. ストロークが950mm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