

# C17

● 原点反モー側選択可



## ■ 注文型式

<b>C17</b>	ロボット本体	リード指定 20: 20mm 10: 10mm	ブレーキ 無記入: プレーキなし BK: プレーキ付き	オプション 原点位置なし: 標準 変更: 反モー側	ストローク 200 ~ 1250 (50mmピッチ)	ケーブル長*1 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ポジション*2 TS-X	<b>220</b> ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220: 200V/400 ~ 600W	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*3	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
							<b>SR1-X</b> コントローラ	<b>20</b> ドライバ: モータ容量 20: 400 ~ 600W	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	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
							<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	<b>2</b> 電源電圧 2: AC200V	<b>20</b> ドライバ: モータ容量 20: 400W以下	回生装置 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.618 ~ のロボットケーブルをご覧ください。  
※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	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 / 垂直使用時 120 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	CLASS 10*3
吸引量エア	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)	(単位: N・m)
リフト	リフト	リフト	MY
30kg 2660 871 1040	1017 789 2576	5kg 3000 3000	1032
50kg 1911 508 615	583 426 1808	10kg 2443 2443	1034
80kg 1541 303 377	338 221 1380	15kg 1633 1633	908
60kg 2443 418 580	525 336 2443	25kg 1013 1013	
100kg 2000 237 330	100kg 271 155 2000	35kg 707 707	
120kg 1841 192 268	120kg 207 109 1841		

\* 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

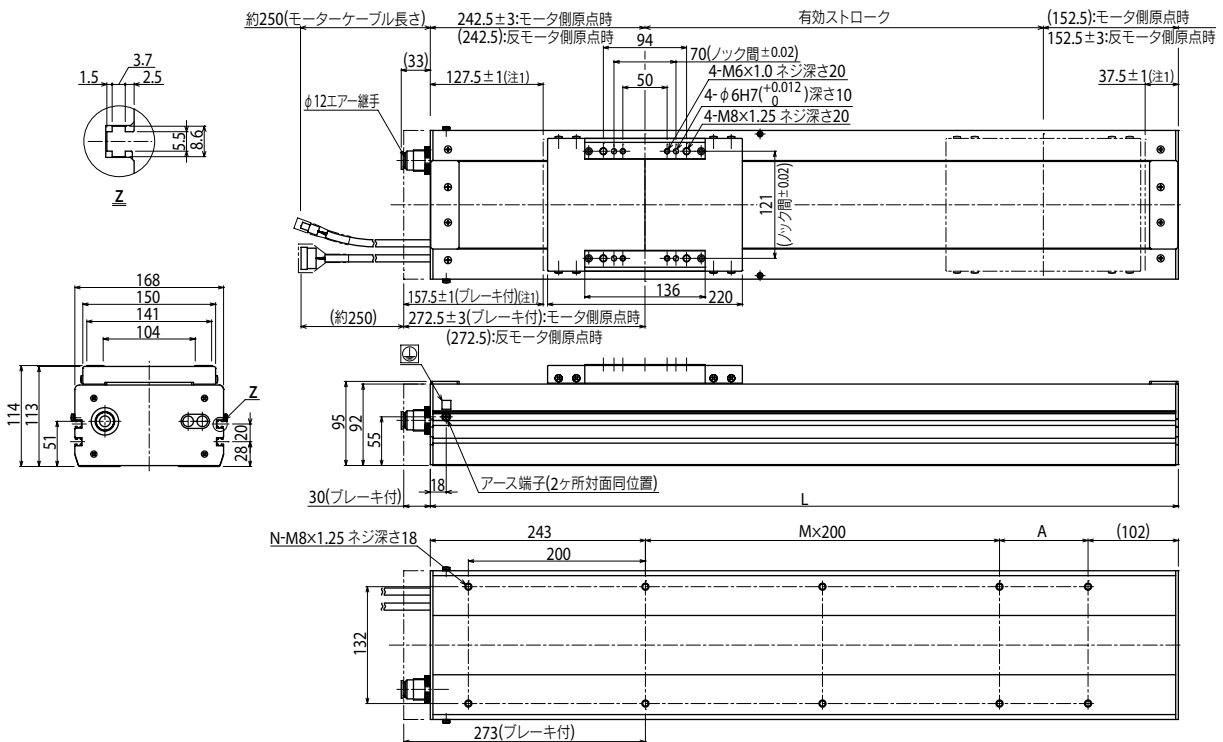
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

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

\* 以下の場合には回生装置が必要・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)*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*4 (mm/sec)	リード20	1000											800	800	700	700	600	600	500				
	リード10	500											400	400	350	350	300	300	250				
	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. モーター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。ブレーキ付き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。