C17L

● 原点反モータ側選択可能

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

C17L - 50 - □ - □ - □ - □

- ロボット本体
- リード指定
- 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
- ストローク：1150～2050（100mmピッチ）
- ケーブル長※1：3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m / 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX
- ポジショナ※2：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量※3：220:200V/400～600W
- 回生装置：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
- コントローラ
- ドライバ：モータ容量※3：20:400～600W
- CE対応：無記入:標準 / E:CE仕様
- 回生装置：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
- ロボットドライバ
- 電源電圧：2: AC200V
- ドライバ：モータ容量※3：20:400W以下
- 回生装置：RBR1(水平) / RBR2(垂直)

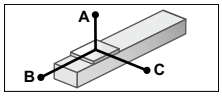
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

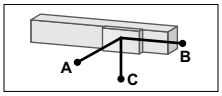
基本仕様

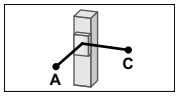
モーター出力 AC		600 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm
減速機構		ボールネジφ25
ボールネジリード		50 mm
最高速度※2		1000 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	50 kg
	垂直使用時	10 kg
定格推力		204 N
ストローク		1150 mm～2050 mm(100 mmピッチ)
全長	水平使用時	ストローク+485 mm
	垂直使用時	ストローク+515 mm
本体断面最大外形		W168 mm × H114 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)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1850 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50	10kg	4000	2687	3327
	30kg	3045	872	929
	50kg	2602	509	714

壁面取付使用時 (単位:mm)

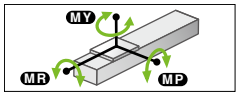
		A	B	C
リード50	10kg	3436	2605	4000
	30kg	1169	790	3045
	50kg	666	427	2602

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード50	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	10kg	2579	2579

※ 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



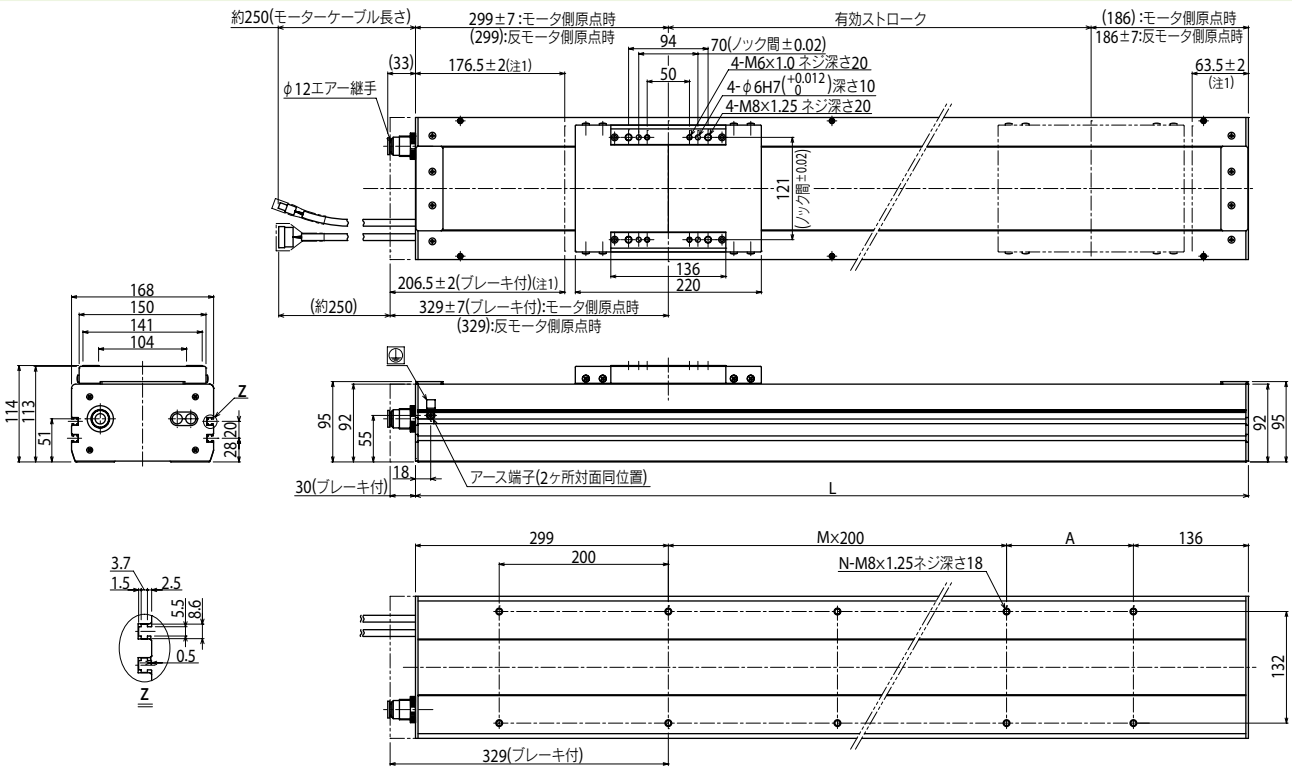
(単位:N・m)

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-R 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-R	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

C17L



有効ストローク		1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L		1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A		200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M		5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N		16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
本体質量(kg)注3		39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度注4 (mm/sec)	リード50	1000							900	800	
	速度設定	―							90%	80%	

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1850mm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