

# C17L

● 原点反モーダ側選択可能

※ 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<br>無記入:ブレーキなし<br>BK:ブレーキ付き | オプション<br>原点位置なし:標準<br>変更 Z:反モーダ側 | ストローク<br>1150~2050<br>(100mmピッチ) | ケーブル長 <sup>※1</sup><br>3L:3.5m<br>5L:5m<br>10L:10m<br>3K/5K/10K<br>(耐屈曲) |
|--------|-------|---------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|--------------------------------------------------------------------------|

|                                           |                                                                      |                                                    |                              |                                                                                                                     |                                      |
|-------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------|------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------|
| <b>TSX</b><br>ポジション <sup>※2</sup><br>TS-X | <b>220</b><br>ドライバ:<br>電源電圧/モータ容量 <sup>※3</sup><br>220:200V/400~600W | <b>R</b><br>回生装置<br>R:RGT付き                        | TSモニタ<br>無記入:なし<br>L:LCD付き   | 入出力<br>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 <sup>※4</sup> | バッテリー<br>B:有り(アプン仕様)<br>N:なし(インクリ仕様) |
| <b>SR1-X</b><br>コントローラ                    | <b>20</b><br>ドライバ:モータ容量 <sup>※3</sup><br>20:400~600W                 | CE対応<br>無記入:標準<br>E:CE仕様                           | 回生装置<br>R:RG1付き              | 入出力<br>N:NPN<br>P:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet™<br>PB:PROFIBUS                                                 | バッテリー<br>B:有り(アプン仕様)<br>N:なし(インクリ仕様) |
| <b>RDV-X</b><br>ロボットドライバ                  | <b>2</b><br>電源電圧<br>2:AC200V                                         | <b>20</b><br>ドライバ:モータ容量 <sup>※3</sup><br>20:400W以下 | 回生装置<br>RBR1(水平)<br>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一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.526をご参照ください。
- ※3. 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。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                | 600 W                                    |
| 繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup> | ±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 <sup>※2</sup>       | 1000 mm/sec                              |
| 最大可搬質量                   | 水平使用時 50 kg<br>垂直使用時 10 kg               |
| 定格推力                     | 204 N                                    |
| ストローク                    | 1150 mm ~ 2050 mm(100mmピッチ)              |
| 全長                       | 水平使用時 ストローク+485 mm<br>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                    | CLASS 10 <sup>※3</sup>                   |
| 吸引量エア                    | 30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min <sup>※4</sup>  |

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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<sup>※</sup>

| リフト  | 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) |      |  |
|------|---------------|------|------|-----------------|------|------|---------------|------|--|
|      | A             | B    | C    | A               | B    | C    | A             | C    |  |
| 10kg | 4000          | 2687 | 3327 | 3436            | 2605 | 4000 | 1200          | 1200 |  |
| 30kg | 3045          | 872  | 929  | 1169            | 790  | 3045 | 5kg           | 3000 |  |
| 50kg | 2602          | 509  | 714  | 666             | 427  | 2602 | 10kg          | 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。

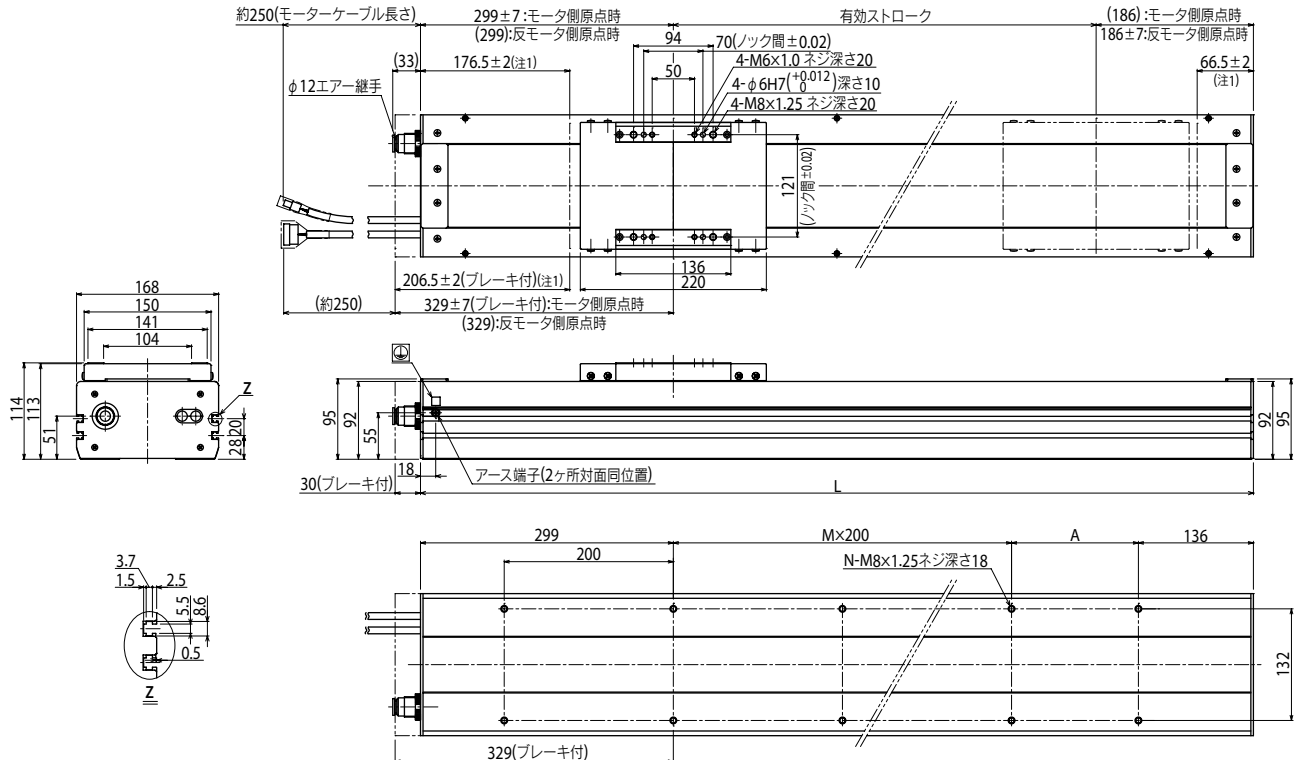
## ■ 静的許容モーメント

| (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         | 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-R         | ポイントトレース/リモートコマンド |
| RDV-X220-RBR1(水平) | ポイントトレース          |
| RDV-X220-RBR2(垂直) | ハルス列              |

## 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) <sup>※3</sup> | 39.1  | 41.2 | 43.2 | 45.2 | 47.3 | 49.3 | 51.3 | 53.4 | 55.4 | 57.4 |
| 最高速度 <sup>※4</sup>     | リード50 | 1000 |      |      |      | 900  |      | 800  |      |      |
| (mm/sec) 速度設定          |       | -    |      |      |      | 90%  |      | 80%  |      |      |

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲半径は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。