

C20

● 原点反モータ選択可能



■ 注文型式

C20					TSX	220	SR1-X	20	RDV-X	2	20
ロボット本体	リード指定 ^{※1} 20:20mm 10:10mm	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 なし:標準 変更 Z:反モータ側	ストローク 200~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ボジショナ ^{※3} TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 ^{※4} 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	入力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※5}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
						SR1-X コントローラ	ドライバー:モータ容量 ^{※4} 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)
						RDV-X ロボットドライバ	電源電圧 2.AC200V		回生装置 20:400W以下		

- ※1. リード10mmはブレーキ付き仕様(垂直仕様)のみで選択できます。
- ※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. ボジショナ、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。
- ※5. 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 ^{※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 120 kg 垂直使用時 25 kg 45 kg
定格推力	510 N 1020 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+441 mm 垂直使用時 ストローク+471 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H117 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)				静的許容モーメント (単位:N・m)		
リフト	A	B	C	リフト	A	B	C	リフト	A	C	MY	MP	MR	
20	50kg	2602	869	1145	50kg	1144	798	2602	15kg	2711	2711	1101	1103	968
	80kg	2193	528	720	80kg	717	456	2193	20kg	2045	2045			
10	120kg	1841	339	505	120kg	466	267	1841	25kg	1647	1647			
									30kg	1437	1437			
									45kg	939	939			

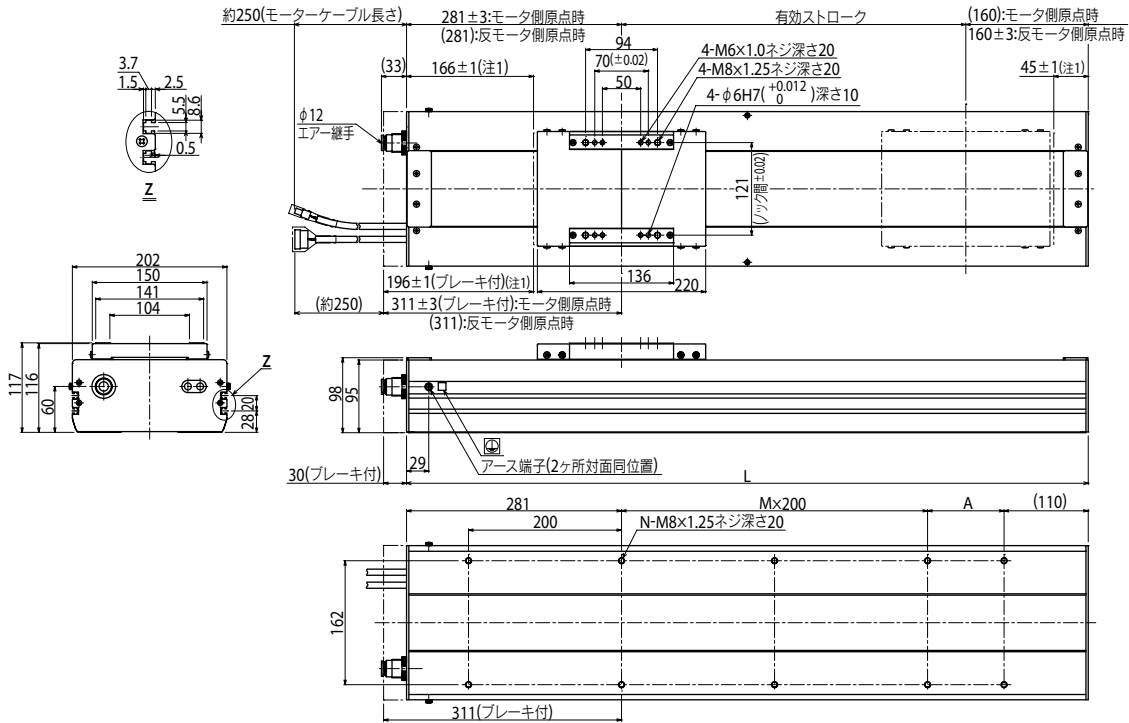
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■ 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

C20



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	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691
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}	25.0	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	38.0	39.0	40.0	41.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0
最高速度 ^{※4}	1000																					
リード20	500																					
リード10	-																					
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。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より2.0kg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。