



# C5L

●ハイリード: リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ24V仕様

## ■注文型式

<b>C5L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	継手取付方向 L: 左(標準) R: 右	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

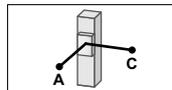
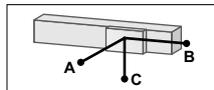
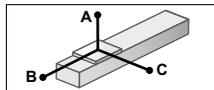
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.618~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 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φ12		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時 —	1.2 kg	2.4 kg
定格推力	19 N	32 N	64 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	80 Nℓ / min   50 Nℓ / min   30 Nℓ / min		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D相当、吸引ブローアを使用時。  
 ※3. 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>



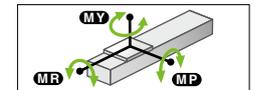
リード	質量	A	B	C
20	1kg	1584	324	745
	3kg	699	104	251
12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89

リード	質量	A	B	C
20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

リード	質量	A	C
12	1.2kg	246	245
	2.4kg	110	110

※ 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。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

## ■静的許容モーメント

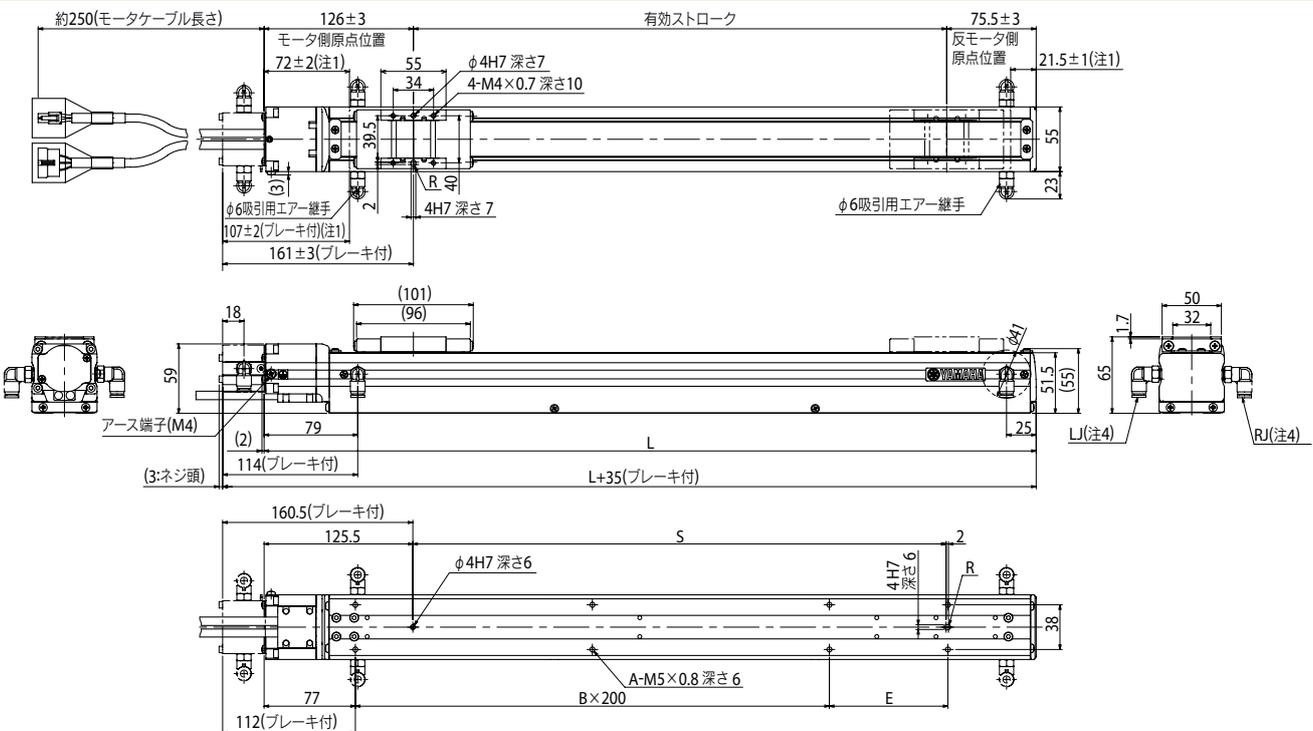


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
30	34	40

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## C5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別速度設定	1000															
最高速度 <sup>※5</sup>	—															
リード12 (mm/sec)	800															
リード6 (mm/sec)	400															
速度設定	—															
	90% 80% 70%															
	640 560 480 440															
	320 280 240 220															
	80% 70% 60% 55%															

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R30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0.2kg重くなります。  
 注4. φ6吸引用エア-継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。  
 注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。