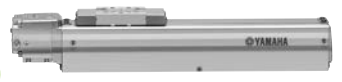


# C5LH

●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100V/200V仕様



## ■注文型式

### C5LH

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 LJ:左(標準) RJ: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> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	---	----------------------------	----------------------------	------------------------------	--

### TSX

ポジション <sup>※3</sup> TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモニタ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし <sup>※4</sup>	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	05	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	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)
--------	----	--------------------------	---	--------------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	2	05	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下
----------	---	----	------------------	-------------------------

- ※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. 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. 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	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: 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、吸引ブロア使用時。
- ※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	
リフト20	1kg: 1099	324	645	1kg: 602	303	950	リフト12	1.2kg: 240	239
	3kg: 488	104	241	3kg: 197	87	432	リフト6	2.4kg: 109	110
リフト12	2kg: 916	159	398	2kg: 347	141	800			
	5kg: 436	60	152	5kg: 119	44	355			
リフト6	3kg: 1194	105	294	3kg: 259	87	950			
	9kg: 624	31	89	9kg: 50	15	385			

- ※ 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。

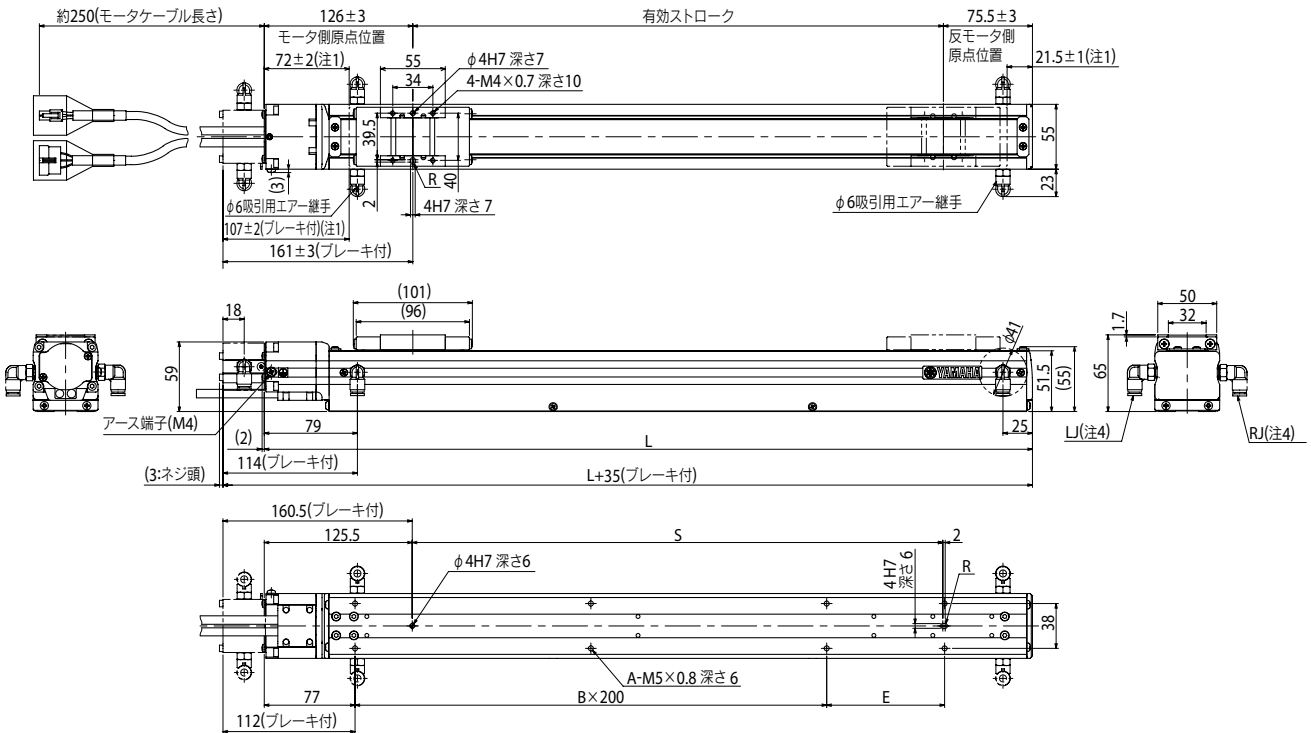
## ■静的許容モーメント

(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
SR1-X05	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
RCX320	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX221/222	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## C5LH



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プ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. 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、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。