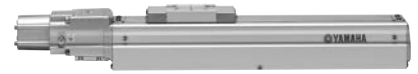


C6L

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



■注文型式

C6L **TSX** **SR1-X 05** **RDV-X 2 05** **RBR1**

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ^{※1} 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^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ポジション^{※3} 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ホートなし ^{※4}	バッテリー B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
コントローラ	ドライバ モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)							
ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ モータ容量 05:100W以下	回生装置								

※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	60 W		
繰り返し位置決め精度^{※1}	±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	垂直使用時	
	10 kg	12 kg	30 kg
	—	4 kg	8 kg
定格推力	51 N	85 N	170 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+247.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm	
本体断面最大外形	W65 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) ^{※2}		
吸引量エアー^{※3}	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、吸引プロア使用時。
 ※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[※]

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	B	C
20	2kg 433	6kg 192	10kg 295	2kg 300	6kg 174	10kg 365	1kg 353	2kg 351	4kg 169
12	3kg 622	8kg 271	12kg 412	3kg 291	8kg 87	12kg 317	2kg 169	4kg 71	8kg 21
6	5kg 692	10kg 372	30kg 157	5kg 202	10kg 70	30kg 0	4kg 71	8kg 21	24

※ ガイド寿命10,000 km時のスライド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。

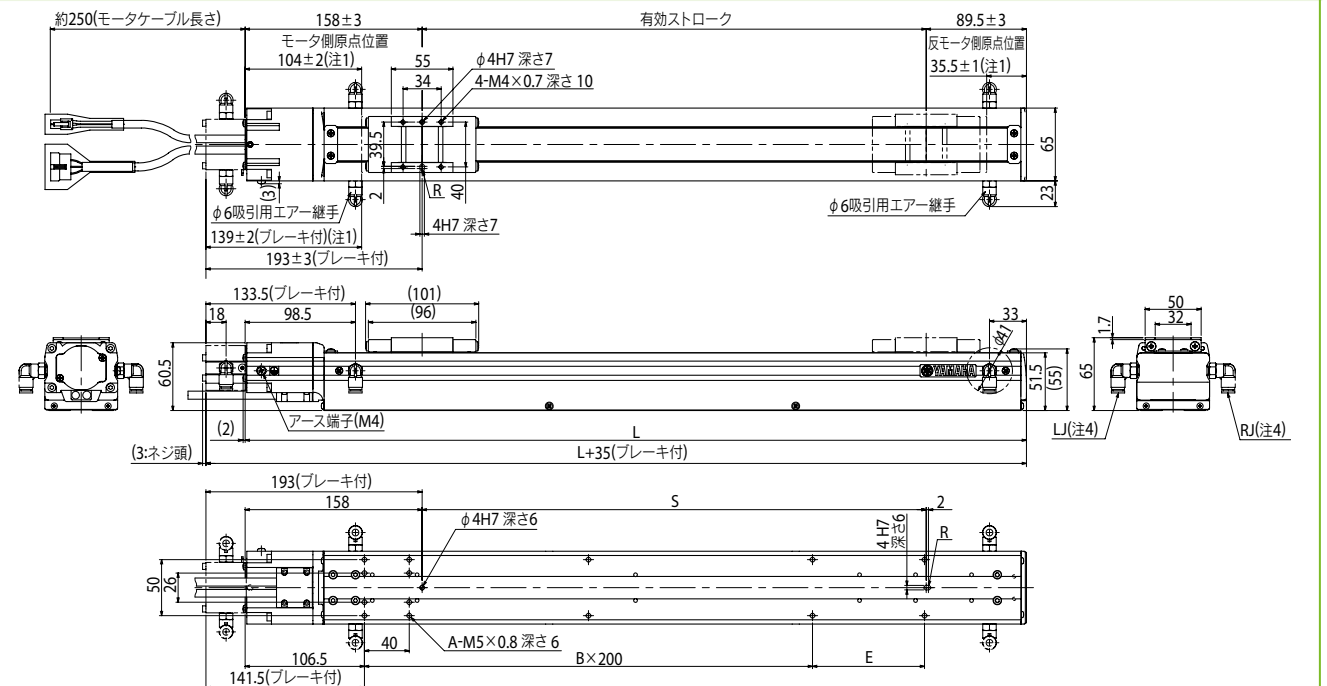
■静的許容モーメント

リフト	MY (N·m)	MP (N·m)	MR (N·m)
20	35	40	50

■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	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
RCX221/222	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
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-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-RBR1	パルス列

C6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	150	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)^{※3}	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
ストローク別速度設定	1000															
最高速度^{※5} (mm/sec)	—															
リード 20	—															
リード 12	800															
リード 6	400															
速度設定	—															

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吸引用エアー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。