

# C8

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



## ■注文型式

**C8** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

<b>ロボット本体</b>	<b>リード指定</b> 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	<b>ブレーキ*</b> 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	<b>オプション</b> 原点位置なし: 標準 変更 I: 反モータ側	<b>ストローク</b> 150~800 (50mmピッチ)	<b>ケーブル長**</b> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
---------------	--	---	---	--------------------------------------	--

<b>TSX</b>	<b>SR1-X</b>	<b>RDV-X</b>
ボジショナ**3 TS-X	コントローラ	ロボットドライバ
ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	電源電圧 2: AC200V
TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下
入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし**4	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	05
バッテリー B: 有り(アプン仕様) N: なし(インクリ仕様)	バッテリー B: 有り(アプン仕様) N: なし(インクリ仕様)	RBR1 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	100 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*2	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg 垂直使用時 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm 垂直使用時 ストローク+355 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 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	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600 mm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)		
リード	質量	A	B	リード	質量	A	B	リード	質量	C
20	5kg	245	85	146	20	5kg	121	71	211	
	10kg	131	39	69		12	10kg	42	24	88
	12kg	115	31	57			6	12kg	29	16
12	5kg	364	92	192	12			5kg	164	78
	10kg	207	43	92		6		10kg	62	29
	15kg	144	26	41			6	15kg	26	12
6	20kg	112	18	40	6			20kg	7	4
	10kg	406	47	124		6		10kg	87	33
	20kg	225	20	54			6	20kg	18	6
6	30kg	162	11	31	6			30kg	0	0
	40kg	168	7	20		6		40kg	0	0

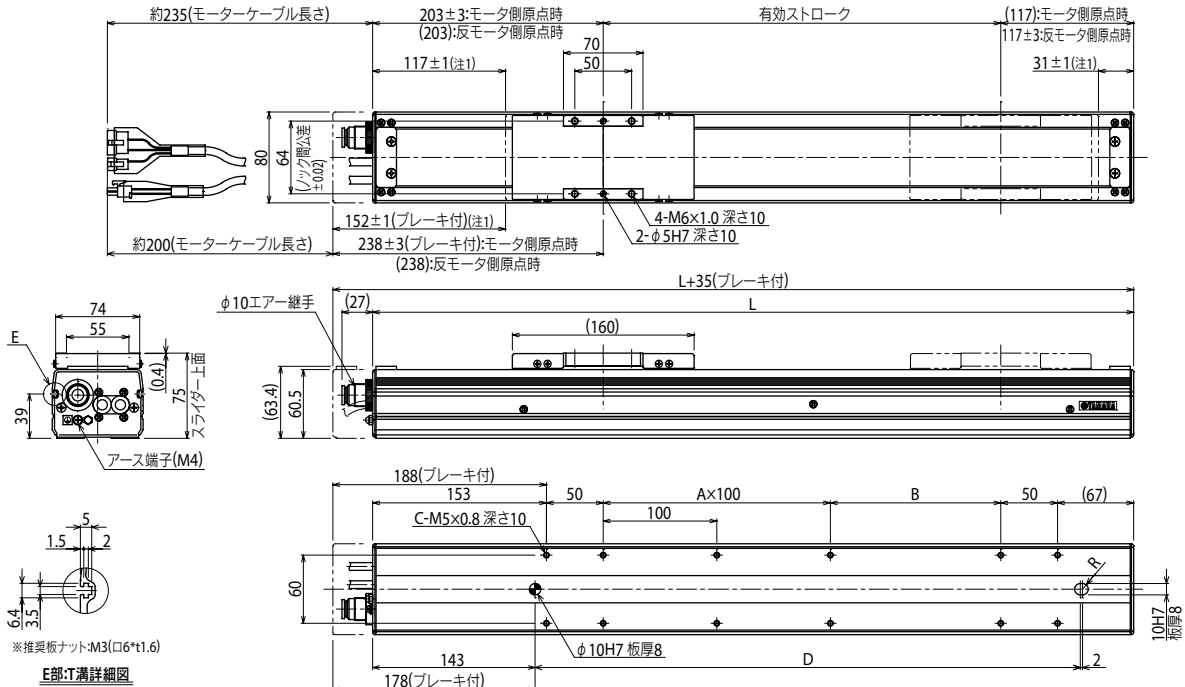
静的許容モーメント			
	MY	MP	MR
	70	95	110

\* 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。

## ■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
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-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## C8



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930		
本体質量(kg)**3	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3		
最高速度**4 (mm/sec)	リード20	1000										950	800	700	650	
	速度設定	-										95%	80%	70%	65%	
	リード12	720										648	540	468	432	360
	リード6	360										324	270	234	216	180
速度設定	-										90%	75%	65%	60%	50%	

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R50です。  
 注3. プ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0.3kg重くなります。

注4. 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。