C8L

●原点反モータ側選択可能

■注文型式

C8L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ロボット本体
- リード指定：20：20mm / 10：10mm / 5：5mm
- 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：原点位置変更 なし：標準 / Z：反モータ側
- ストローク：150～1050（50mmピッチ）
- ケーブル長※1：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ポジショナ※2：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：N：NPN / P：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / EP：EtherNet/IP™ / PT：PROFINET / GW：I/Oボードなし※3
- バッテリ：B：有り（アブソ仕様） / N：なし（インクリ仕様）

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

- 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™ / PB：PROFIBUS
- バッテリ：B：有り（アブソ仕様） / N：なし（インクリ仕様）

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

- 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

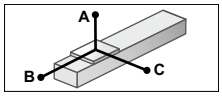
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

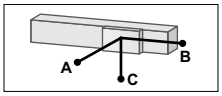
■基本仕様

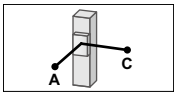
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	20 kg	40 kg	50 kg
	垂直使用時	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+325 mm		
	垂直使用時	ストローク+360 mm		
本体断面最大外形		W80 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		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当※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700 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）、吸引ブロア使用時。
※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）

		A	B	C
リード20	5kg	259	122	179
	10kg	149	55	89
	15kg	100	33	56
	20kg	95	22	41
リード10	10kg	251	61	130
	20kg	127	25	55
	30kg	90	14	31
	40kg	69	8	18
リード5	20kg	256	29	76
	30kg	188	16	43
	40kg	96	10	28
	50kg	33	6	18

壁面取付使用時 （単位：mm）

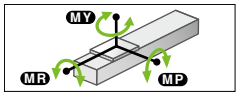
		A	B	C
リード20	5kg	147	100	220
	10kg	53	32	97
	15kg	17	10	39
	20kg	0	0	0
リード10	10kg	87	41	197
	20kg	10	4	37
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
リード5	20kg	24	9	152
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード20	2kg	255	260
	4kg	111	115
リード10	2kg	300	302
	4kg	131	133
	6kg	75	77
	8kg	47	49
リード5	5kg	113	114
	10kg	37	38
	15kg	12	12
	16kg	9	9

※ 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。

■静的許容モーメント



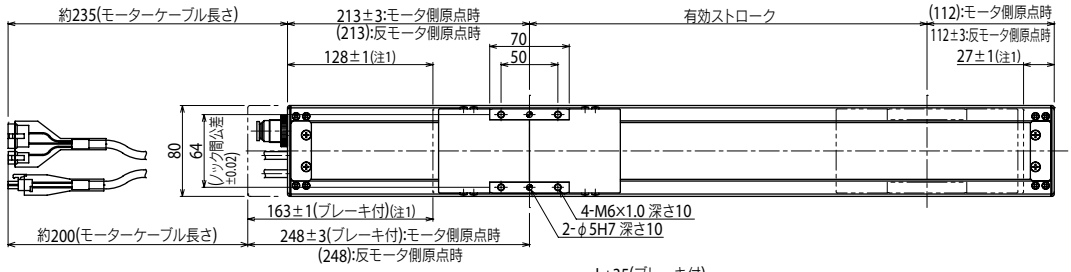
（単位：N・m）

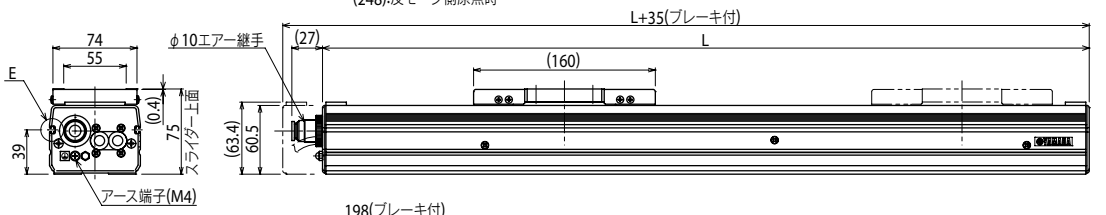
MY	MP	MR
70	95	110

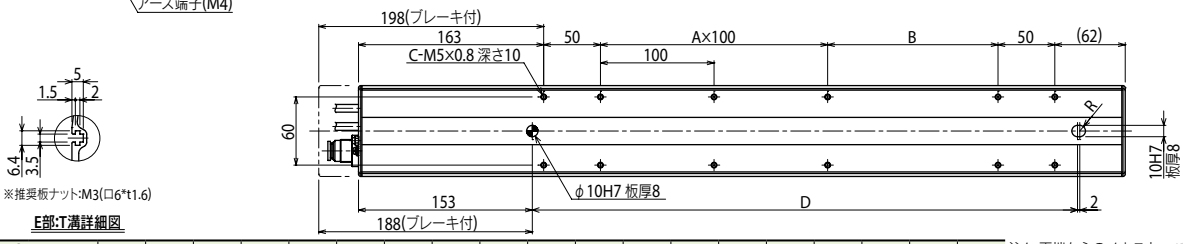
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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 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

C8L







有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
B		150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C		8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180
本体質量(kg)注3		3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5
最高速度注4 (mm/sec)	リード20	1000												900	800	700	650	600	550	500
	速度設定	—												90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%
	リード10	600											510	450	390	360	330	300	270	240
	リード5	300											255	225	195	180	165	150	135	120
	速度設定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

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R50です。
注3. ブ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700mm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。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606