C8LH

● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

C8LH - □ - □ - □ - □

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

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	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	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	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	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

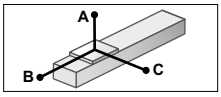
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.618～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.526をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.70をご参照ください。

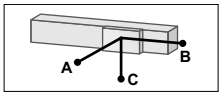
■基本仕様

モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 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	30 kg	60 kg	80 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		ストローク+389 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650 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)

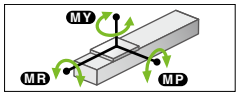
		A	B	C
リード20	10kg	687	274	200
	20kg	401	125	92
	30kg	338	76	57
リード10	20kg	622	137	111
	40kg	472	57	47
	60kg	375	30	25
リード5	20kg	1087	148	127
	40kg	844	63	54
	60kg	707	34	29
	80kg	594	20	17

壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	163	225	617
	20kg	56	76	302
	30kg	20	27	182
リード10	20kg	74	90	517
	40kg	8	11	196
	60kg	—	—	—
リード5	20kg	89	104	974
	40kg	15	18	505
	60kg	—	—	—
	80kg	—	—	—

※ 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



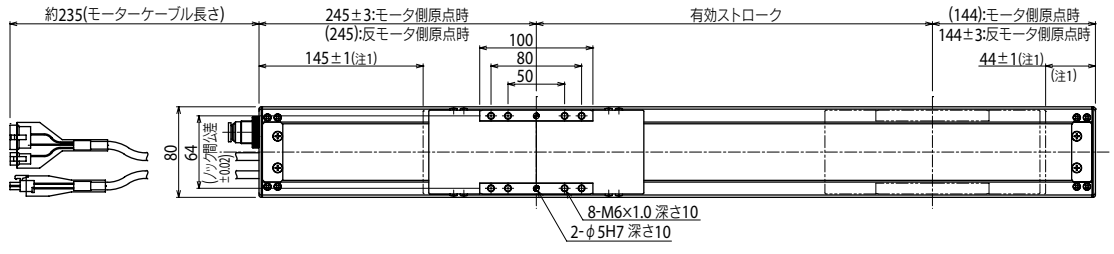
(単位：N・m)

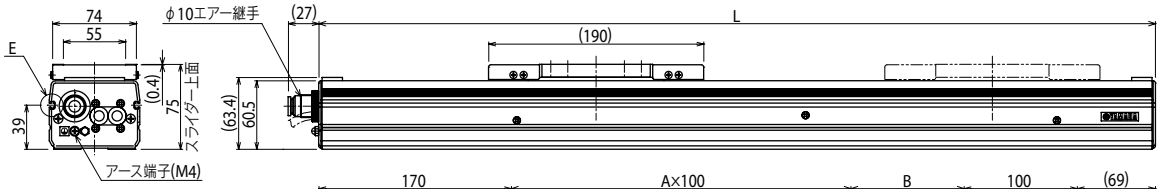
MY	MP	MR
128	163	143

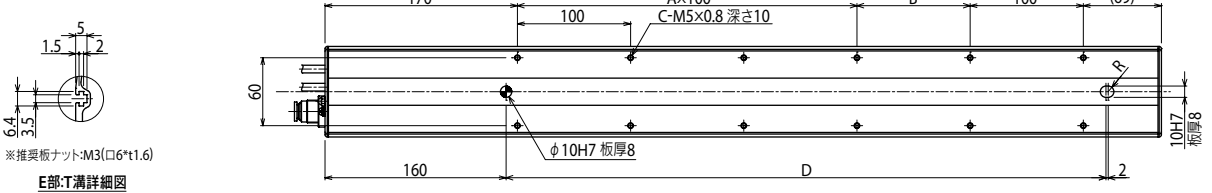
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 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

C8LH







※推奨板ナット:M3(□6*t1.6)

E部:T溝詳細図

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	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度※3 (mm/sec) リード20	1000											900	800	700	650	600	550	500	450
速度設定	—											90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%	45%
リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240	210
リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120	105
速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

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. ストロークが650mm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 ▶ 544 TS-X ▶ 518 RDV-X ▶ 532