GF17XL

●原点反モータ側選択可能

※ 2300 mm を超えるストロークは 10 day delivery 対象外となります。納期については別途ご相談ください。
※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

■注文型式

GF17XL - S H - 20 - □ □ - □ - □ - □ - □

- ロボット本体: GF17XL
- モデル: S:ストレートモデル
- 取付方向: H:水平
- リード指定: 20
- ケーブル取出方向: 無記入:標準(S) / U:上取出 / R:右取出 / L:左取出
- 原点位置変更: なし:標準 / Z:反モータ側
- フレーム: 無記入:標準(座グリ) / T:タップ
- グリス指定: なし:標準 / GC:クリーン
- ストローク: 850~2500 (50mmピッチ)
- ケーブル長※1: 3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m / 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX 220 - R※4 - □ - □ - □

- ポジショナ※2: TSX:TS-X
- ドライバ:電源電圧/モータ容量: 220:200V/400~600W
- 回生装置: 無記入:なし / R:RGT付き
- 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ボードなし※3
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

SR1-X 20 - □ - R※4 - □ - □

- コントローラ
- ドライバ:モータ容量: 20:400~600W
- CE対応: 無記入:標準 / E:CE仕様
- 回生装置: 無記入:なし / R:RG1付き
- 入出力: N:NPN / P:PNP / CC:CC-Link / DN:DeviceNet™ / PB:PROFIBUS
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

RDV-X 2 20 - RBR1

- ロボットドライバ
- 電源電圧: 2: AC200V
- ドライバ:モータ容量: 20:600W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。
※4. 最高速度750 mm/sec 以下で動かす場合は、回生装置は不要です。

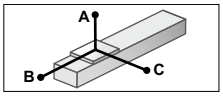
[ご購入後の注意]
・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec※2
最大可搬質量	90 kg
定格推力	339 N
ストローク	850 mm~2500 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+686 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H105.5 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	20480 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※

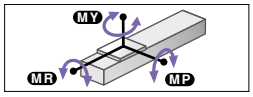


水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	30kg	4050	1090	1405
	50kg	2755	650	835
	90kg	1610	345	450

※ 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1000 mm です。

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

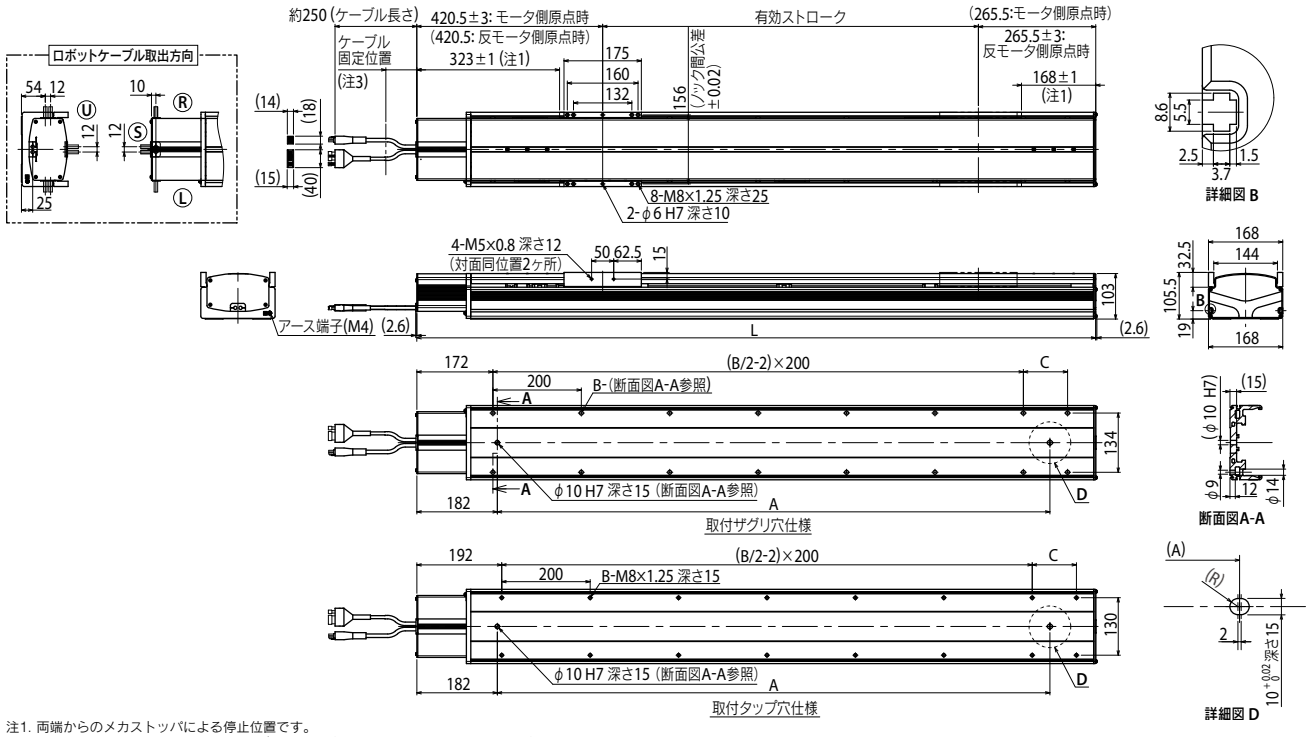
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ 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-X220※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

GF17XL



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M8x1.25)は、首下長さ: 45 mm以上としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M8x1.25)は、首下長さ: 架台の厚さ+15 mm以下を推奨します。

有効ストローク	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086	3136	3186
A	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900
B	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
本体質量(kg)	37.4	38.4	39.4	40.3	41.3	42.3	43.2	44.2	45.2	46.1	47.1	48.1	49.0	50.0	51.0	51.9	52.9	53.9	54.8	55.8	56.8	57.7	58.7	59.7	60.6	61.6	62.6	63.5	64.5	65.5	66.4	67.4	68.4	69.3

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