

# GX05L

● ACサーボモータ単軸ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX05L</b>	リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	モータ仕様 S40: 標準 / ブレーキなし BK40: 標準 / ブレーキ付き BL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き	<b>EU</b>	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク <sup>※2</sup> 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> R3: 3m R5: 5m R10: 10m	ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	<b>A10</b>	ドライバー A10: YHX-A10-SET	ブレーキユニット <sup>※3</sup> V: 有り N: なし	ABS/バッテリー B: 有り N: なし
--------------	---	--	-----------	---------------------	--	---	----------------------------------	------------	---------------------------	--	-----------------------------

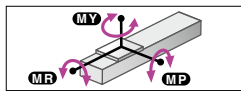
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外寸法図はP.732にてご確認ください。  
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	40 □ / 100 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
定格推力	水平	84 N	169 N
	垂直	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長 (水平)	ST + 230 mm		
全長 (垂直)	ST + 270.5 mm		
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
コントローラ	YHXシリーズ		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント



	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
72	72	64	

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

GX05L-20	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	
3kg	1755	559	426	3kg	396	486	1594	1kg	1486	1486
8kg	737	200	153	8kg	106	128	525	2kg	730	730
12kg	608	133	104	12kg	52	61	329	3kg	478	478

GX05L-10	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	
6kg	2416	389	333	6kg	277	316	2192	4kg	555	555
12kg	1397	187	161	12kg	101	115	1084	6kg	360	360
24kg	875	87	74	24kg	12	14	276			

GX05L-5	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	
10kg	3127	254	225	10kg	162	181	2800	5kg	501	501
20kg	1841	120	106	20kg	42	47	1273	10kg	235	235
32kg	1554	70	62	32kg	0	0	0	12kg	190	190

※ ガイド寿命10,000km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600mm。

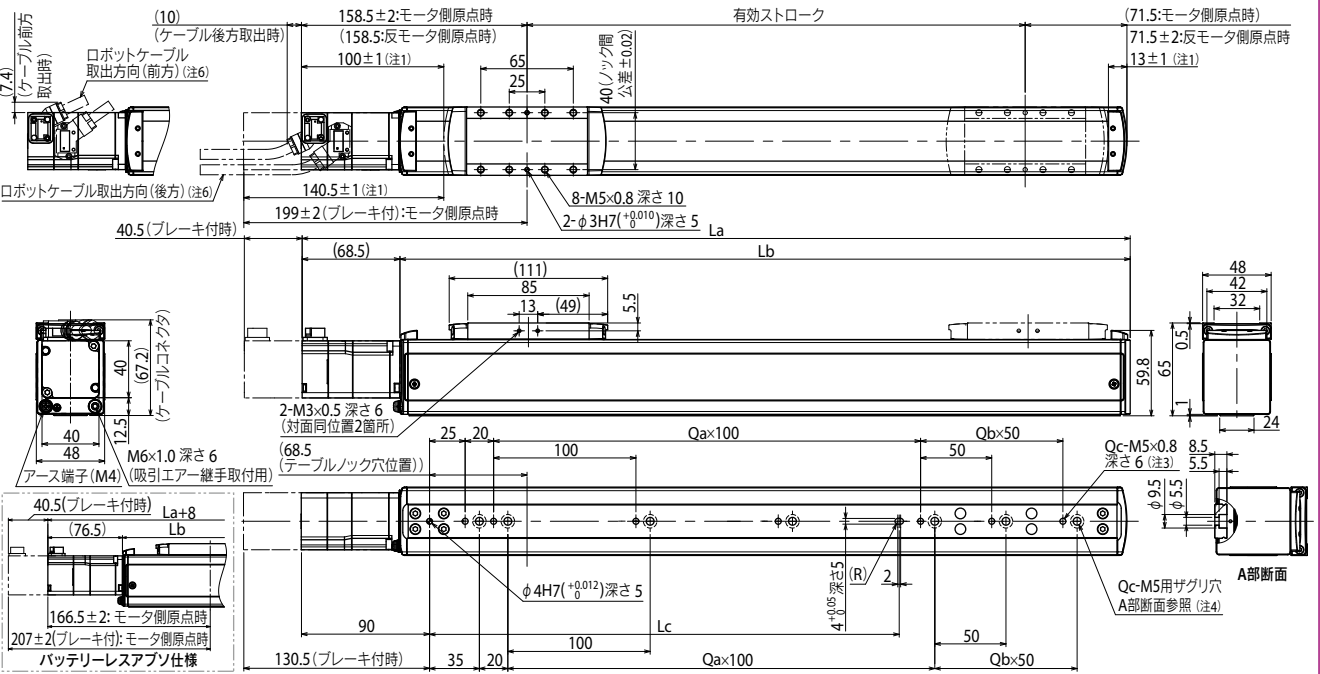
## ■ ロボットケーブル

<b>R3R (3m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30
<b>R5R (5m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50
<b>R10R (10m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0
<b>R3F (3m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30
<b>R5F (5m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50
<b>R10F (10m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-A0

## ■ 適用ドライバユニット

10A仕様	型式	YHX-A10-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

## GX05L



注1. 両端からのメカストップ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. タップにて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。  
 注4. サグリ穴 (A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト (M5×0.8)は首下長さ15 mm以下としてください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1
リード20	1333															
最高速度 (mm/sec)	666															
リード10	532															
リード5	266															
速度設定	80%															

注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。  
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。