

GX05L

ACサーボモータ単軸ロボット



注文型式

GX05L	ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S40:標準/ブレーキ無し BK40:標準/ブレーキ付き BL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ無し BKBL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ロボットケーブル長 R3:3m R5:5m R10:10m	ロボットケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方
--------------	--------	--------------------------------------	--	------------------------------	--	------------------------------------

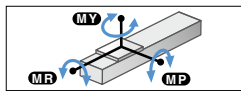
※ロボットケーブルの外形寸法図はP.18にてご確認ください。
※ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

基本仕様

モータ	40□ / 100 W
繰り返し位置決め精度※1	±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※2	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 垂直 3 kg
定格推力	84 N 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※3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引エア※4	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。
- ※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※

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	1760	560	427	3kg	397	488	1599	1kg	1490	1490
	8kg	739	201	154	8kg	107	128	528	2kg	732	732
12kg	611	134	105	12kg	52	61	331	3kg	480	480	

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	2418	388	333	6kg	277	316	2194	4kg	554	554
	12kg	1400	187	161	12kg	101	115	1086	6kg	360	360
24kg	875	86	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	3144	254	225	10kg	162	181	2817	5kg	501	501
	20kg	1850	120	106	20kg	42	47	1282	10kg	235	235
32kg	1560	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。

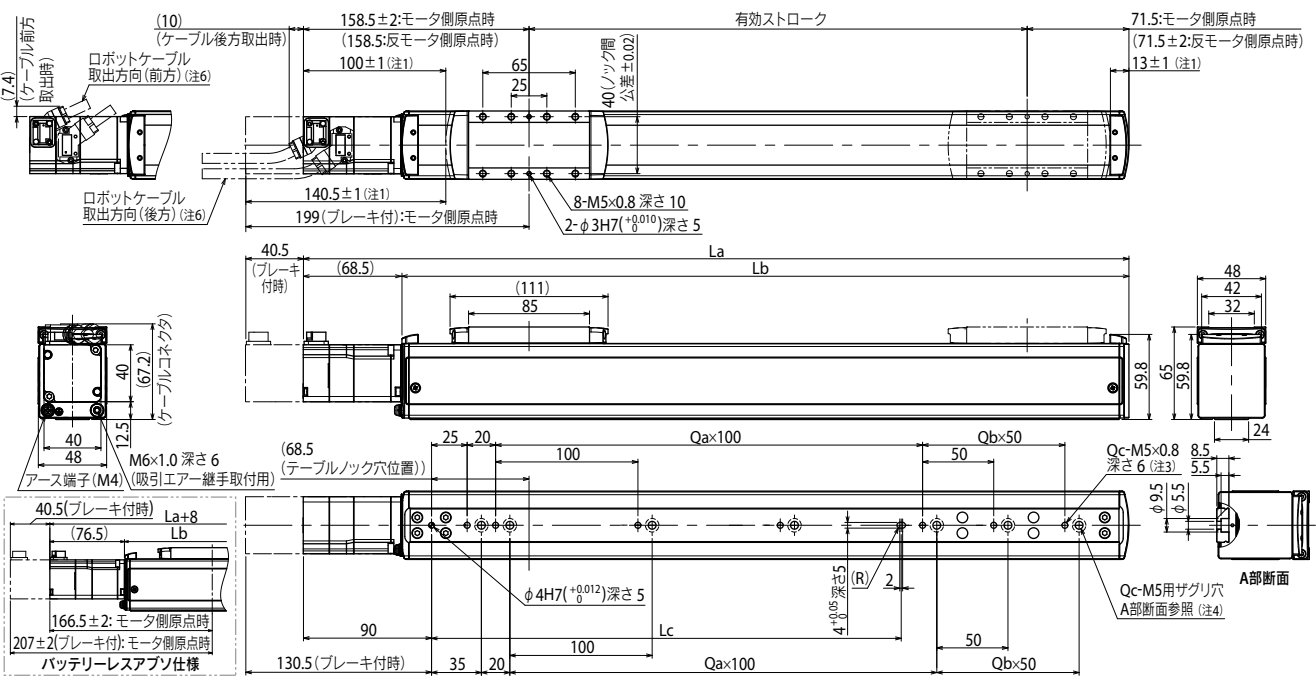
ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30
R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0
R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50
R10F (10m/前方取出)	
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
	部品番号	KEK-M5800-0A

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. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリユを取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取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	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。
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	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。
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630	630	注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	6	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)※5	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)	1066 933 800 666																
リード10	532 466 400 333																
リード5	266 233 200 166																
速度設定	80% 70% 60% 50%																