

GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX05

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 □ / 50 W
繰返し位置決め精度 ^{※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 5 kg 8 kg 13 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg
定格推力	41 N 69 N 138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長(水平)	ST + 188 mm
全長(垂直)	ST + 228.5 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)		
	MP	MY	MR
	27	24	23

■ 許容オーバーハング量[※]

	GX05-20 (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		
水平使用時	2kg	900	270	351	2kg	324	234	812	1kg	454	454
	5kg	583	112	159	5kg	119	76	427	2kg	218	218

	GX05-10 (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		
水平使用時	2kg	2506	382	625	2kg	585	346	2387	1kg	732	732
	5kg	1368	149	246	5kg	195	113	1165	2kg	351	351
	8kg	1038	90	150	8kg	95	54	747	4kg	160	160

	GX05-5 (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		
水平使用時	3kg	4635	281	497	3kg	439	245	4401	4kg	183	183
	8kg	2211	101	179	8kg	117	65	1826	6kg	111	111
	13kg	1599	59	105	13kg	42	24	1006	8kg	75	75

※ 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。

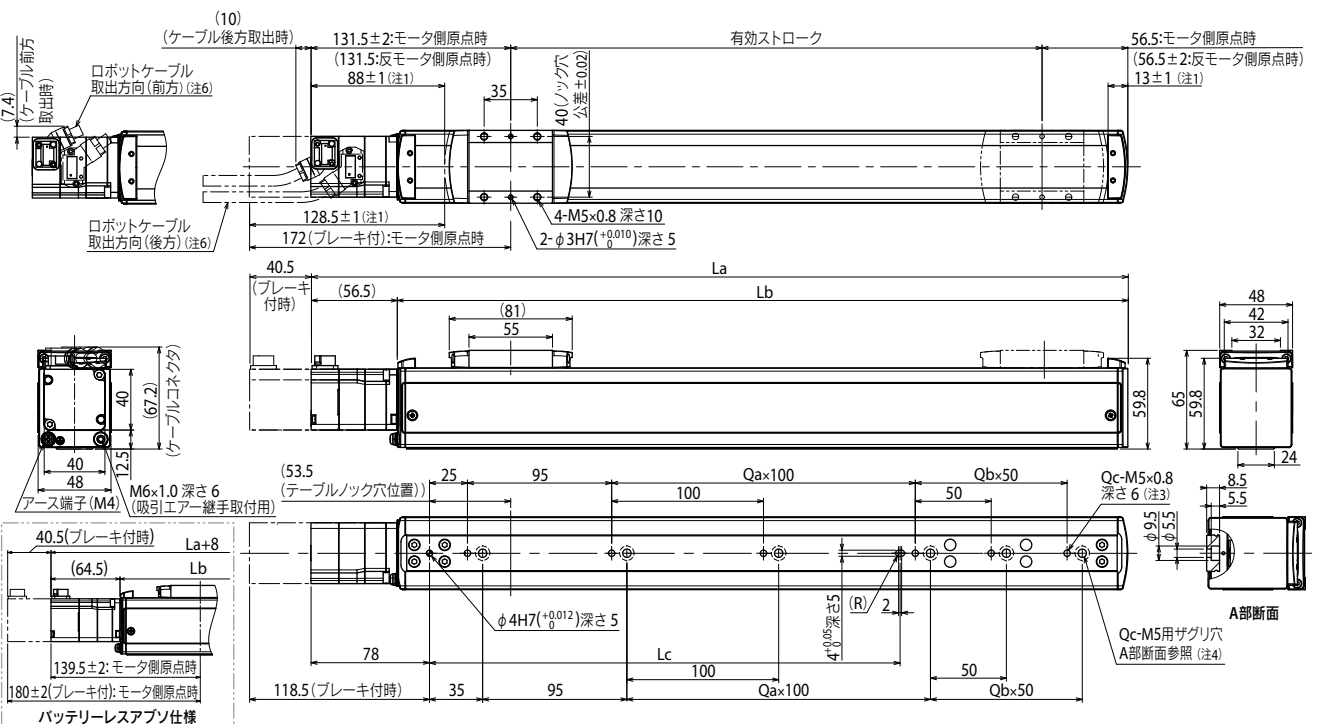
■ ロボットケーブル

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

GX05



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. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5	5
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg) ^{※5}	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
リード20	1333															
リード10	666															
リード5	333															
速度設定	-															
	1066 933 800 666															
	532 466 400 333															
	266 233 200 166															
	80% 70% 60% 50%															

注4. ザグリ穴(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15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.2kg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が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。