

GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX07	リード指定 30:30mm 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	EU	モータ種類 ^{※1} 50~1100 (60mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 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	A10	ドライバ A10:YHX-A10-SET	ブレーキユニット ^{※3} V:有り N:なし	ABS/バッテリー B:有り N:なし
-------------	---	--	-----------	---	--	--------------------------------	------------	-------------------------	--	---------------------------

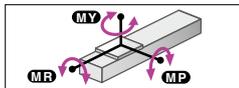
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形式法図はP.732にてご確認ください。
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ	40 □ / 100 W			
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	2 kg	4 kg	8 kg
	垂直	2 kg	4 kg	16 kg
定格推力	56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm			
全長 (水平)	ST + 270.5 mm			
全長 (垂直)	ST + 311 mm			
クリーン度 ^{※3}	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エア ^{※4}	30 Nℓ / min ~ 115 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。
 有効ストロークが700mm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	
138	121	121	

■ 許容オーバーハング量[※]

GX07-30	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
2kg	6kg	10kg	3078	1509	1221	1237	1442	2975	2335	2335		
			1191	501	418	393	435	1062	1158	1158		
			957	317	282	244	251	793				
GX07-20	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
10kg	20kg	25kg	1327	370	358	313	304	1164	3416	3416		
			1136	186	188	131	119	804	1701	1701		
			1509	163	173	109	97	1010	841	841		
GX07-10	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
15kg	30kg	45kg	2420	338	372	306	271	2192	1688	1688		
			1531	160	176	106	94	1155	827	827		
			1181	101	111	39	34	623	612	612		
GX07-5	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
30kg	50kg	85kg	2915	172	197	122	106	2458	907	907		
			2535	96	110	34	30	1476	591	591		
			2024	49	56	0	0	0	314	314		

※ 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。

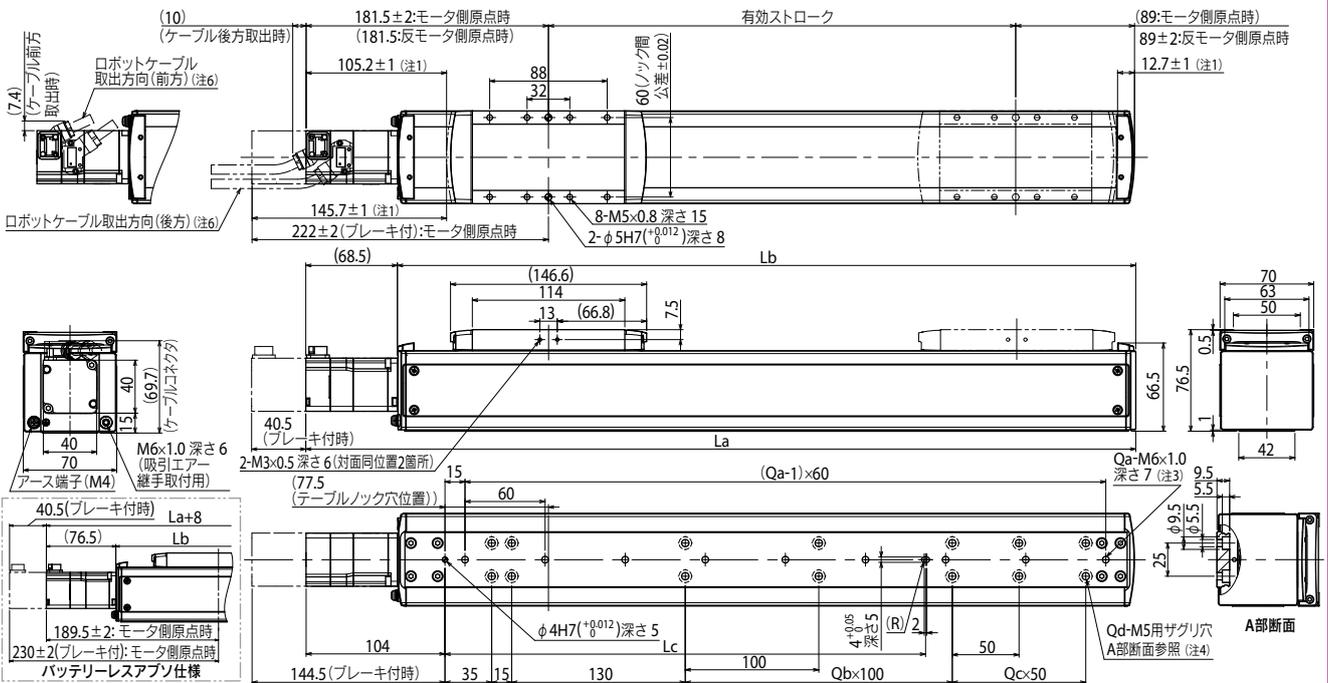
■ ロボットケーブル

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-SET
	制御方式	スタンダードプロファイル

GX07



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	20	21
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg) ^{※5}	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9	9.3
リード30	1800																					
リード20	1200																					
最高速度	1020																					
リード10	600																					
リード5	300																					
速度設定	-																					
	1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	360	270	180	90	0	0	0	0	0	0	0	0
	1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300	240	180	120	60	0	0	0	0	0	0	0	0
	510	450	390	330	300	270	240	210	180	150	120	90	60	30	0	0	0	0	0	0	0	0
	255	225	195	165	150	135	120	105	90	75	60	45	30	15	0	0	0	0	0	0	0	0
	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%														

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、セットスクリューを取外して固定してください。
 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。
 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0.2kg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異なります。
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。