GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

GX07 - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	モータ仕様	ストローク	ロボットケーブル長	ロボットケーブル取出方向
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	S40：標準 / ブレーキ無し BK40：標準 / ブレーキ付き BL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し BKBL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き	50～1100 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方

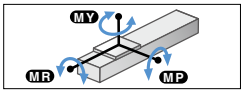
※ ロボットケーブルの外形寸法図は P.18にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■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 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	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
最大可搬質量 垂直	2 kg	4 kg	8 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			
吸引量エアー※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時があります。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー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。

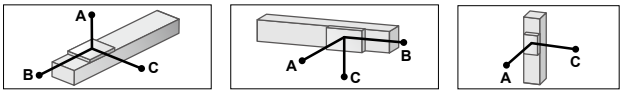
■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MP	MY	MR
121	138	121

■許容オーバーハング量※



GX07-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	3084	1512	1223
6kg	1191	502	418
10kg	957	318	282

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	1240	1445	2981
6kg	393	435	1063
10kg	245	251	794

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	2340	2340
2kg	1160	1160

GX07-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1331	371	358
20kg	1144	187	189
25kg	1829	169	182

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	314	305	1168
20kg	132	120	812
25kg	117	103	1249

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	3425	3425
2kg	1705	1705
4kg	843	843

GX07-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2431	339	373
30kg	1536	160	177
45kg	1188	101	112

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	307	273	2203
30kg	107	94	1161
45kg	39	35	629

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	1693	1693
6kg	830	830
8kg	614	614

GX07-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	2918	172	197
50kg	2543	96	110
85kg	2031	49	56

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	122	106	2461
50kg	34	30	1480
85kg	0	0	0

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	315	315

※ 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。

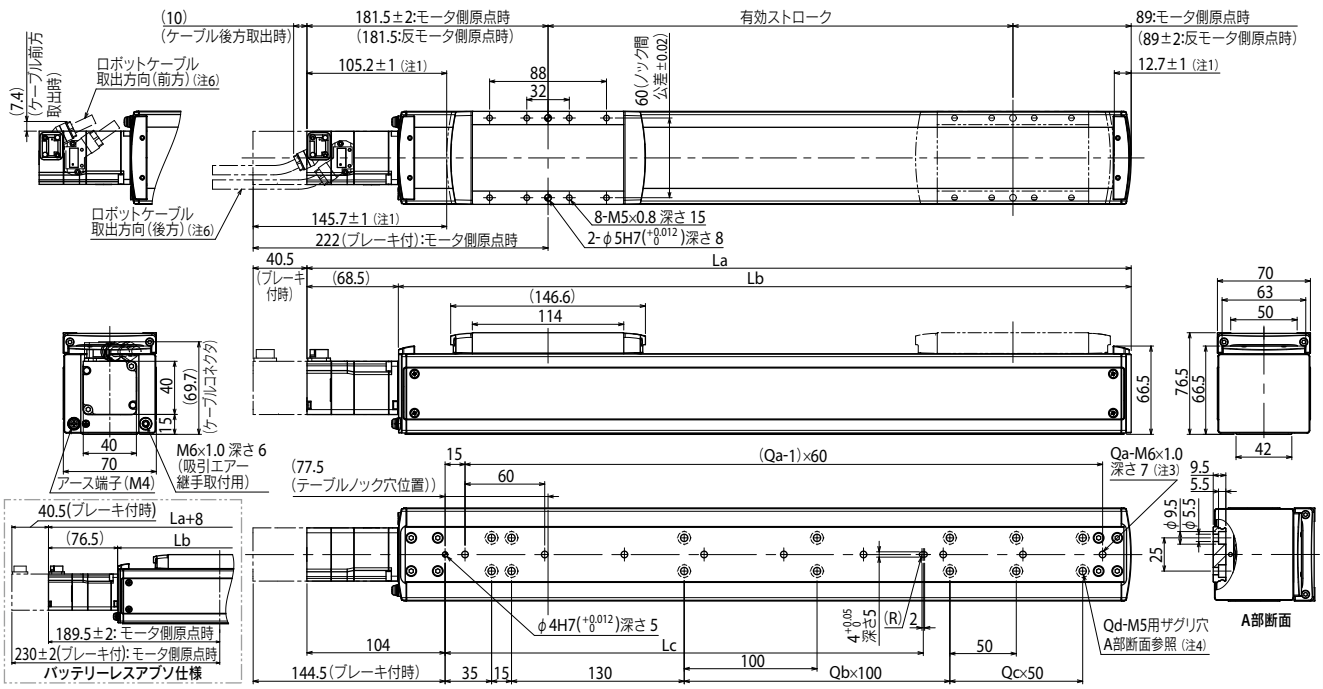
■ロボットケーブル

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

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	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	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)注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
最高速度(mm/sec) リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
最高速度(mm/sec) リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
最高速度(mm/sec) リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
最高速度(mm/sec) リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
最高速度(mm/sec) 速度設定	—														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

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0.2 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が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。