GX10

● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

GX10 -	□	□	EU -	□	- □	□	- A10	□	□
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	S60：標準 / ブレーキなし BK60：標準 / ブレーキ付き BL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き		100～1250 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方	A10:YHX-A10-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし

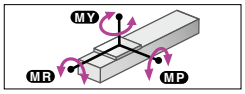
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.733にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■基本仕様

モータ	60 □ / 200 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	100 mm～1250 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	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
最大可搬質量 垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長(水平)	ST + 245 mm			
全長(垂直)	ST + 285.5 mm			
クリーン度※3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※4	30 Nℓ/min～90 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。
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。

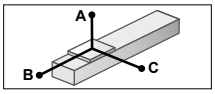
■静的許容モーメント

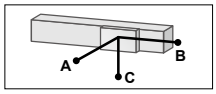


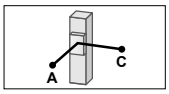
(単位：N・m)

MY	MP	MR
274	274	241

■許容オーバーハング量※







GX10-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

GX10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

GX10-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

GX10-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ 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。

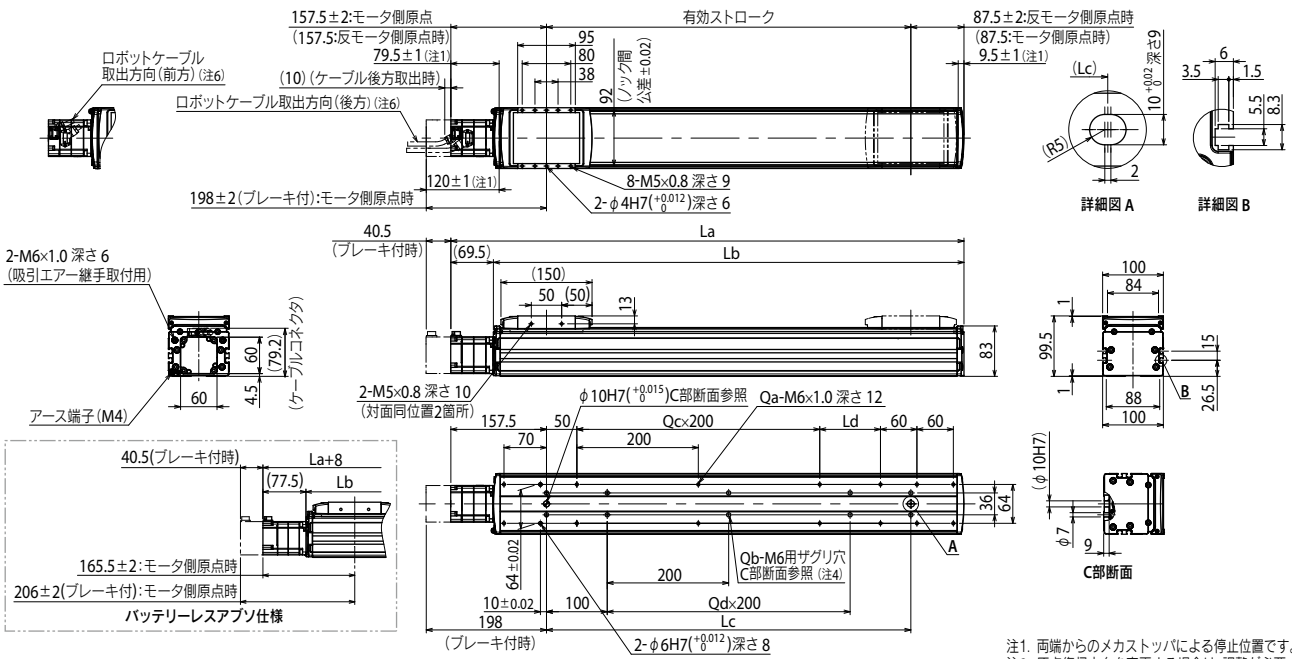
■ロボットケーブル

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

GX10



有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※5		5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード 5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

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. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはが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の値より0.5 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。