GX10

● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

GX10 - □ □ - □ - □ □

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	S60：標準 / ブレーキ無し BK60：標準 / ブレーキ付き BL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し 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

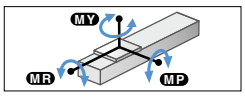
※ ロボットケーブルの外形寸法図は P.19にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■基本仕様

モータ	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。
※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。

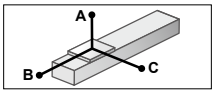
■静的許容モーメント

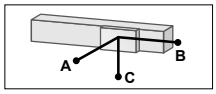


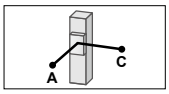
（単位：N・m）

MP	MY	MR
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	2015	854	491
20kg	2407	509	324
25kg	2853	437	286

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	449	775	1317
20kg	216	347	868
25kg	179	279	851

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	6310	6310
4kg	1529	1529

GX10-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	3014	707	452
25kg	2079	408	261
40kg	1838	263	173

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	434	643	2815
25kg	234	344	1817
40kg	137	199	1481

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	3267	3267
6kg	1646	1646
8kg	1233	1233

GX10-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	3187	474	324
50kg	2190	268	183
80kg	1561	152	104

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	285	410	2992
50kg	142	204	1922
80kg	61	88	1164

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	2965	2965
10kg	1456	1456
20kg	699	699

GX10-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	10500	508	355
50kg	6974	289	202
80kg	5138	165	116
100kg	4618	124	87

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	312	444	9984
50kg	158	225	6309
80kg	71	101	4113
100kg	42	60	3217

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	1577	1577
20kg	756	756
30kg	483	483

※ 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。

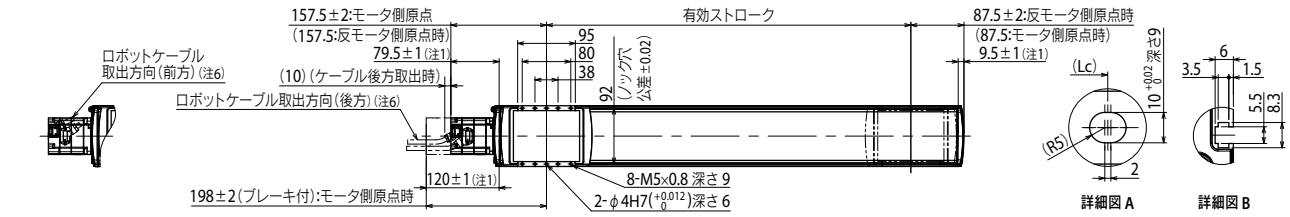
■ロボットケーブル

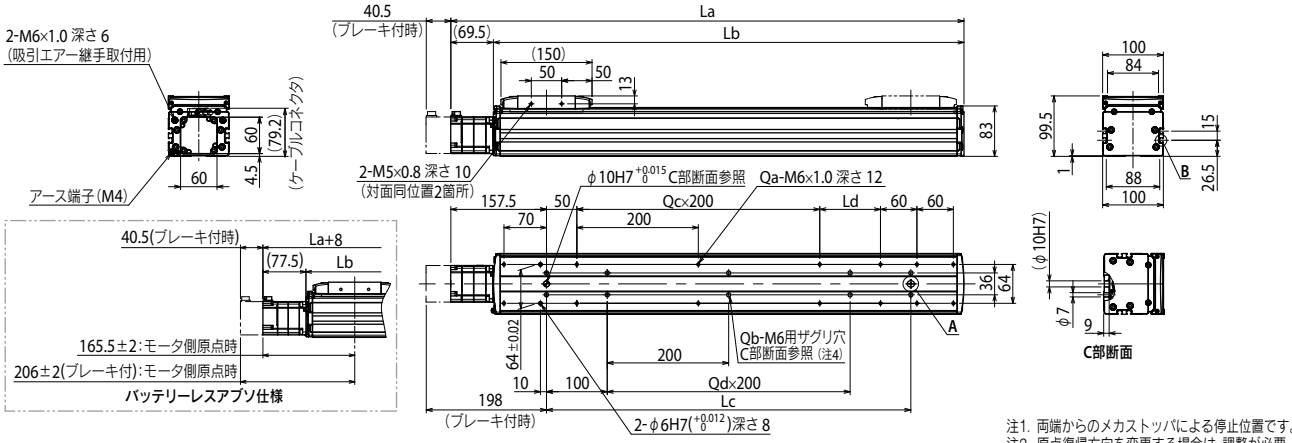
R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4710-30
R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4710-50
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4710-A0
R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4720-30
R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4720-50
R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4720-A0

■適用ドライバユニット

10A仕様	型式	YHX-A10
	部品番号	KEK-M5800-0A

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
最高速度(mm/sec) リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
最高速度(mm/sec) リード 5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
最高速度(mm/sec) 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。