

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 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S60:標準/ブレーキ無し BK60:標準/ブレーキ付き BL60:バッテリーレスアプソ/ブレーキ無し BKBL60:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク 100~1250 (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
--------	---	--	--------------------------------	--	------------------------------------

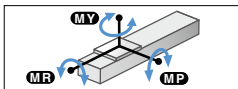
※ロボットケーブルの外形式図はP.19にてご確認ください。
※ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

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
	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 ^{※4}	30 Nℓ/min ~ 90 Nℓ/min			
コントローラ	YHXシリーズ			

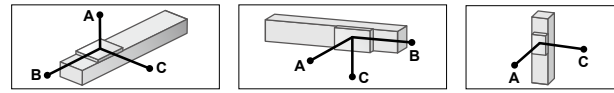
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

静的許容モーメント



(単位: N・m)		
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)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	
	A	B	C	A	C
10kg	880	538	292	272	805
20kg	607	256	146	118	480
25kg	608	211	124	93	454

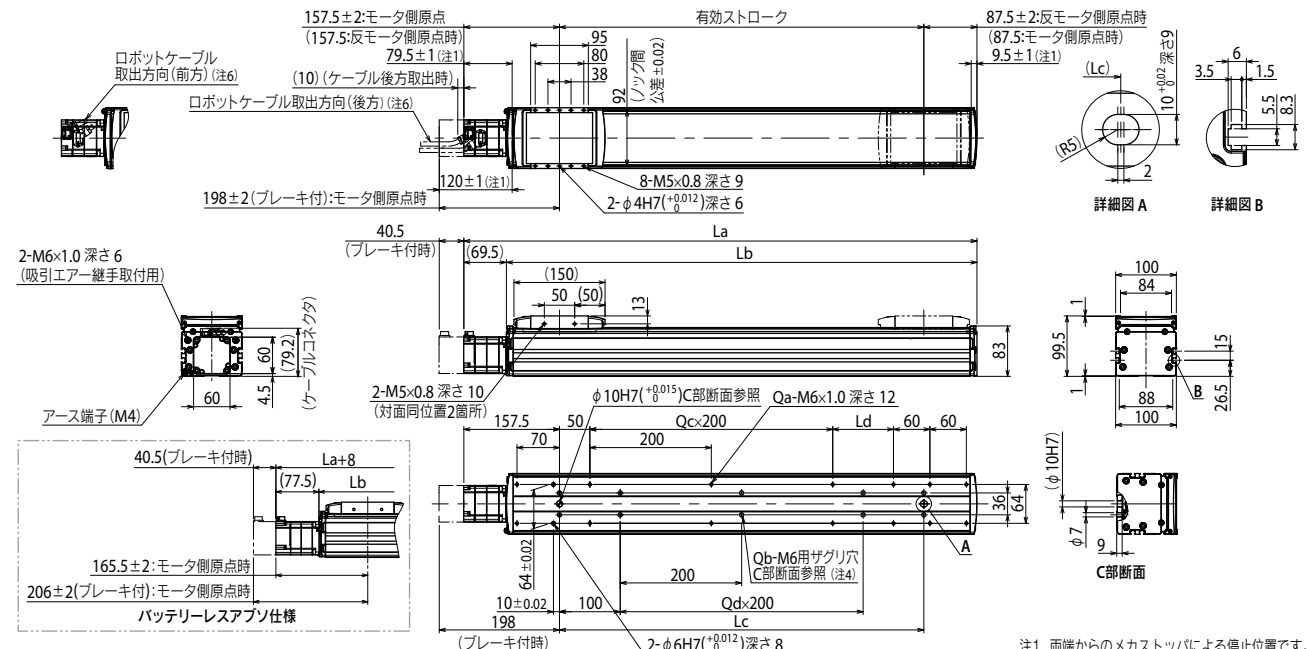
GX10-20 水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	
	A	B	C	A	C
15kg	1272	452	282	253	1162
25kg	756	254	158	124	631
40kg	468	142	88	51	313

GX10-10 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	C
30kg	1801	299	204	163	1630
50kg	1361	163	111	69	1064
80kg	1273	87	59	16	559

GX10-5 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	C
30kg	5603	321	225	181	5193
50kg	3691	177	124	79	3109
80kg	2614	95	67	22	1555
100kg	2218	68	48	0	0

※ 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。

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	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	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
リード30	1800																							
リード20	1200																							
リード10	600																							
リード5	300																							
速度設定	-																							

- 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. 取付ザグ穴(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<20mm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+10mm以下を推奨します。
- 注4. 取付ザグ穴(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. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より0.5kg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。

GX series

特長

GX05

GX05L

GX07

GX10

GX12

GX16

GX20

折り曲げユニット

ケーブル