

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX12

GX12					
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 / プレーキ無し BK60: 標準 / プレーキ付き SL60: バッテリーレスタイプ / プレーキ無し BKRL 60: バッテリーレスタイプ / プレーキ付き	100 ~ 1250 (50mmピッチ)	R3: 3m R5: 5m R10: 10m	R: モータ後方 F: モータ前方

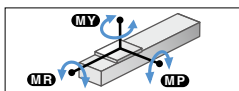
※ ロボットケーブルの外形寸法図は
P.19にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケー
ブルです。

■ 基本仕様

モータ	60 □ / 400 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	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力	225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長(水平)	ST + 297 mm			
全長(垂直)	ST + 337.5 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			

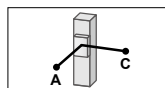
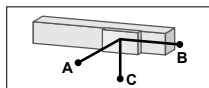
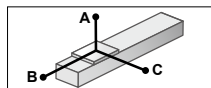
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア―継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でのご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)		
MP	MY	MR
334	334	294

■ 許容オーバーハング量※



	A	B	C
10kg	2787	1655	986
20kg	2047	829	521
35kg	2591	556	387

	A	B	C
10kg	998	1590	271
20kg	520	764	1918
35kg	366	491	234

	A	C
3kg	4041	4041
6kg	1988	1988
8kg	1475	1475

	A	B	C
15kg	3452	1397	950
30kg	2037	675	464
50kg	1433	386	267

	A	B	C
15kg	940	1333	3363
30kg	439	610	1916
50kg	235	321	1266

	A	C
5kg	3712	3712
10kg	1865	1865
15kg	1252	1252

	A	B	C
30kg	4805	946	712
50kg	3787	549	414
80kg	3880	326	247
95kg	4168	267	202

	A	B	C
30kg	673	881	4676
50kg	372	484	3584
80kg	202	261	3419
95kg	156	202	3479

	A	C
10kg	2861	2861
15kg	1888	1888
25kg	1109	1109

	A	B	C
30kg	16945	1013	783
50kg	11457	589	455
80kg	8525	350	271
115kg	6958	229	177

	A	B	C
30kg	736	948	1656
50kg	407	524	1098
80kg	222	286	785
115kg	128	165	600

	A	C
15kg	2050	2050
30kg	994	994
45kg	642	642

※ 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。

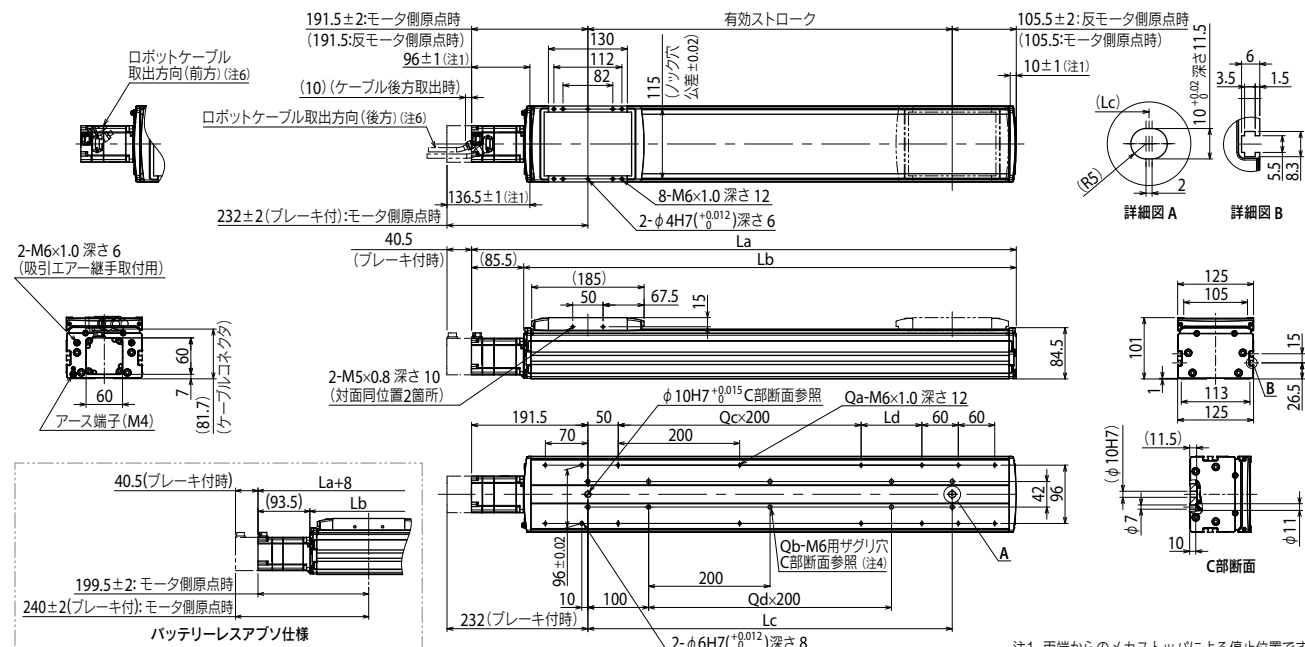
■ ロボットケーブル

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

30A 仕様	型式	YHX-A30
	部品番号	KEK-M5800-1A

GX12



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	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
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	20	20	20	20
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5
本体質量(kg) [※]	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15	15.6	16.3	17	17.6	18.3	19	19.7	20.3	21	21.7	22.4	23
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ツパによる停止位置です。
- 注2. 原価標準を方向を変更する場合は、調整が必要で
す。(標準はもう一端の原点となります。)
- 注3. 取付サグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する
六角穴付きボルト $\times$ M6 $\times$ 1.0以上は、首下長
 $\leq$ 20 mm以上とします。取付タブ
穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト
 $\times$ M6 $\times$ 1.0以上は、首下長さ $\times$ 梁台の厚さ+10
mm以下を推奨します。
- 注4. 取付サグリ穴(C部断面)で本体取付する場
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半径はR30です。