

# GX12

● ACサーボモータ単軸ロボット



## ■ 注文型式

### GX12

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
--------	---	--	--------------------------------	--	------------------------------------

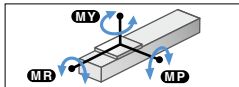
※ ロボットケーブルの外形寸法図はP.19にてご確認ください。  
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

## ■ 基本仕様

モータ	60 □ / 400 W			
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	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 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
コントローラ	YHXシリーズ			

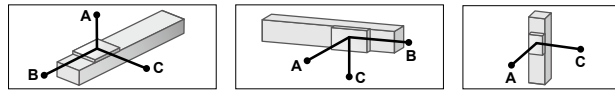
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント



	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
334	334	294	

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



GX12-30 水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	C		
	10kg	1800	1076		638	10kg	632		1011	1724	3kg	2646
	20kg	1298	531		332	20kg	315		466	1169	6kg	1291
35kg	1343	335	228	35kg	198	270	1133	8kg	952			

GX12-20 水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	C		
	15kg	2236	906		614	15kg	592		841	2146	5kg	2429
	30kg	1293	429		293	30kg	261		364	1171	10kg	1210
50kg	884	238	164	50kg	126	173	713	15kg	805			

GX12-10 水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	C		
	30kg	3119	609		457	30kg	415		544	2988	10kg	1868
	50kg	2430	346		261	50kg	216		281	2217	15kg	1225
80kg	2430	199	151	80kg	104	134	1939	25kg	711			
95kg	2565	160	121	95kg	74	95	1838					

GX12-5 水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	C		
	30kg	11075	653		504	30kg	456		588	10687	15kg	1332
	50kg	7428	373		288	50kg	239		308	6930	30kg	634
80kg	5449	215	166	80kg	117	150	4706	45kg	460			
115kg	4354	136	105	115kg	55	71	3214					

※ 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。

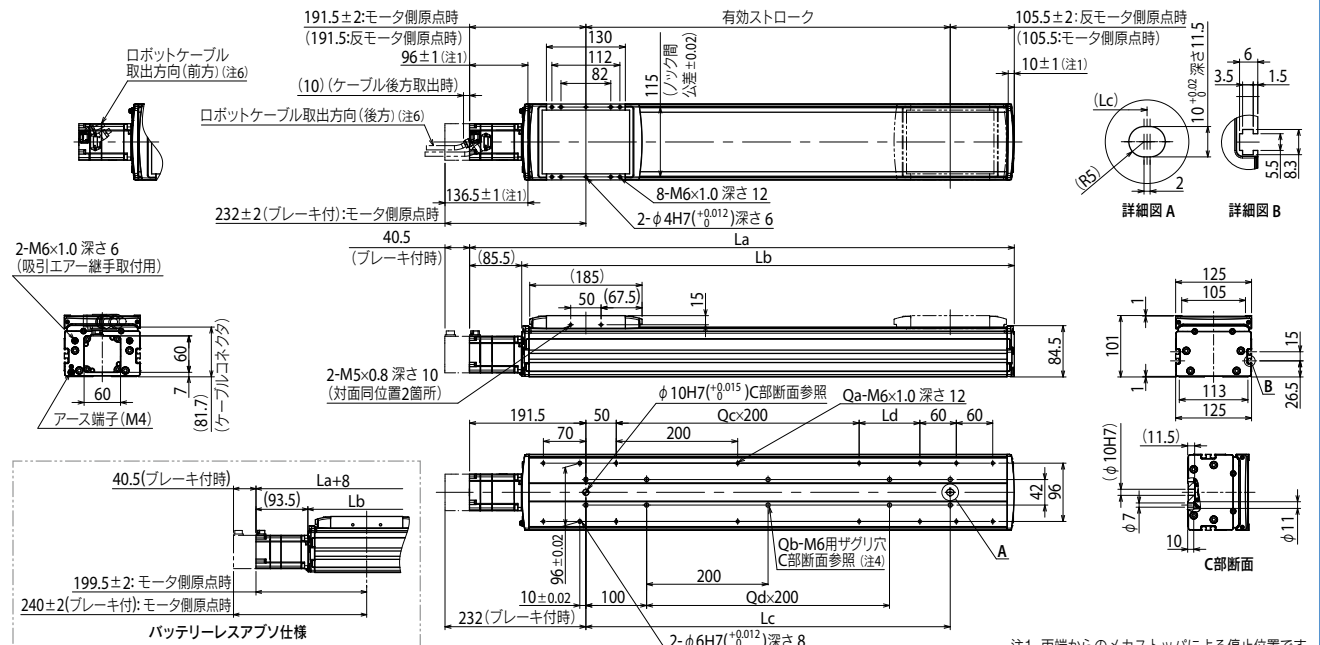
## ■ ロボットケーブル

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	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) <sup>※5</sup>	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																							
リード20	1200																							
リード10	600																							
リード5	300																							
速度設定	-																							
	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%														

注1. 高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. 取付サグリ穴(C部断面)にて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。取付タップ穴仕様にて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. 取付サグリ穴(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. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量の値より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半径はR30です。