GX16

● ACサーボモータ単軸ロボット

■注文型式

GX16 - □ - □ - □ - □

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
	40：40mm 20：20mm 10：10mm	S80：標準 / ブレーキ無し BK80：標準 / ブレーキ付き BL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ無し BKBL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き	100～1450 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方

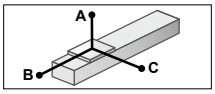
※ ロボットケーブルの外形寸法図は P.19にてご確認ください。
※ ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

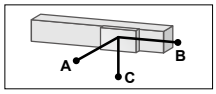
■基本仕様

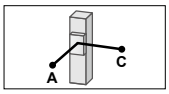
モータ	80 □ / 750 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ20（C5級）		
ストローク	100 mm～1450 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量 水平	45 kg	95 kg	130 kg
最大可搬質量 垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm		
全長（水平）	ST + 339.5 mm		
全長（垂直）	ST + 386.5 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。

■許容オーバーハング量※







GX16-40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	3071	1062	869
45kg	3920	810	731

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1273	1801	2798
30kg	884	999	2925
45kg	728	747	3677

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	6604	6604
6kg	3834	3834
12kg	3466	3466

GX16-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	3873	1258	1109
50kg	2573	735	653
80kg	1801	441	395
95kg	1584	363	326

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1105	1195	3753
50kg	632	672	2427
80kg	361	378	1615
95kg	289	301	1378

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	3411	3411
20kg	1744	1744
28kg	1566	1566

GX16-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	6270	1030	1028
80kg	4459	625	626
100kg	3975	491	492
130kg	3792	366	368

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	984	967	6106
80kg	575	563	4252
100kg	439	428	3723
130kg	313	304	3429

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	3444	3444
30kg	1689	1689
55kg	891	891

※ 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。

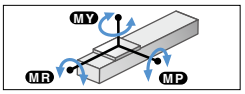
■ロボットケーブル

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

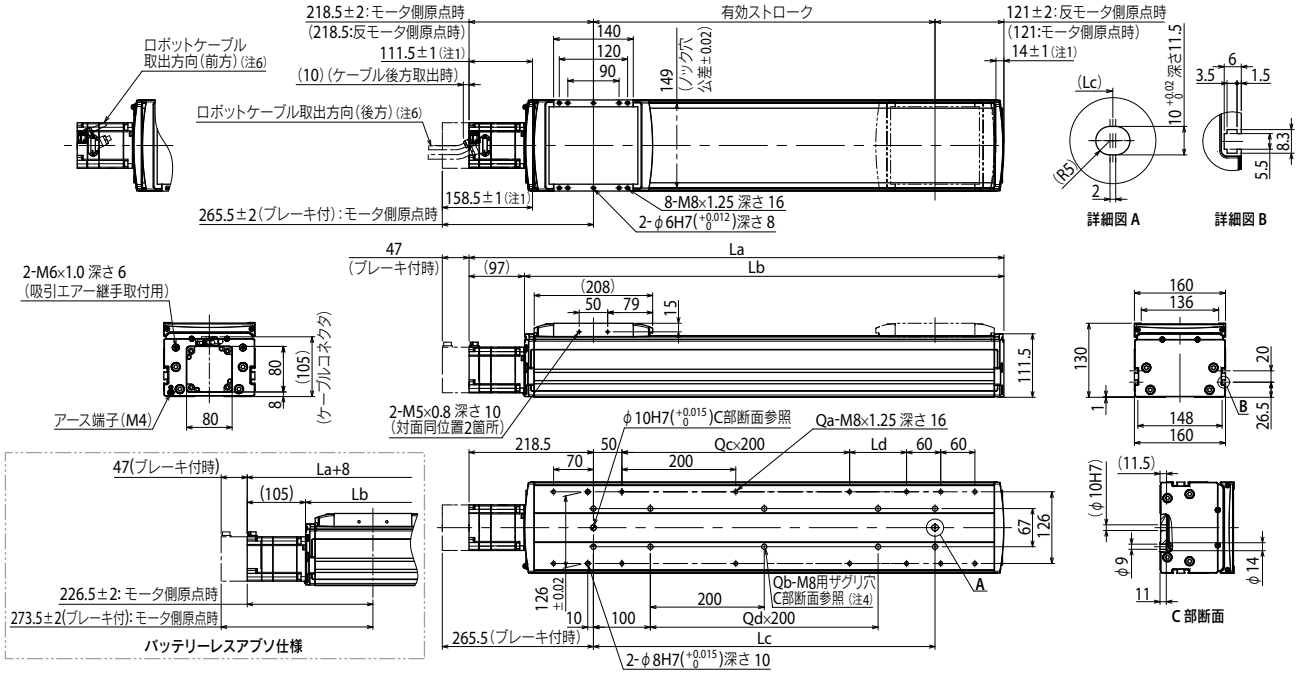
■静的許容モーメント



(単位：N・m)

MP	MY	MR
706	706	621

GX16



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<M8×1.25>は、首長さ≪25 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<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 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1.1 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。

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	1300	1350	1400	1450
La	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
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	1300	1350	1400	1450
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	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	20	22	22	22
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	16	18	18	18
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	5	6	6	6
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	5	6	6	6
本体質量(kg)注5	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.8	19.8	20.8	21.8	22.8	23.7	24.7	25.7	26.7	27.7	28.7	29.6	30.6	31.6	32.6	33.6	34.6	35.5	36.5	37.5	38.5	39.5	40.4
最高速度(mm/sec) リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
最高速度(mm/sec) 速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%