

GX20

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX20

ロボット本体	リード指定 40:40mm 20:20mm 10:10mm	モータ仕様 S80:標準/ブレーキ無し BK80:標準/ブレーキ付き BL80:バッテリーレスアップ/ブレーキ無し BKBL80:バッテリーレスアップ/ブレーキ付き	ストローク 100~1450 (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
--------	--	--	--------------------------------	--	------------------------------------

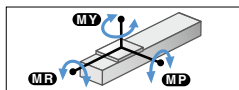
※ロボットケーブルの外形寸法図はP.19にてご確認ください。
※ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。

■ 基本仕様

モータ	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 65 kg / 130 kg / 160 kg 垂直 15 kg / 35 kg / 65 kg
定格推力	320 N / 640 N / 1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm
全長(水平)	ST + 385.5 mm
全長(垂直)	ST + 432.5 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. クリーン環境でご利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



MY	MP	MR
1423	1423	1251

(単位: N・m)

■ 許容オーバーハング量[※]

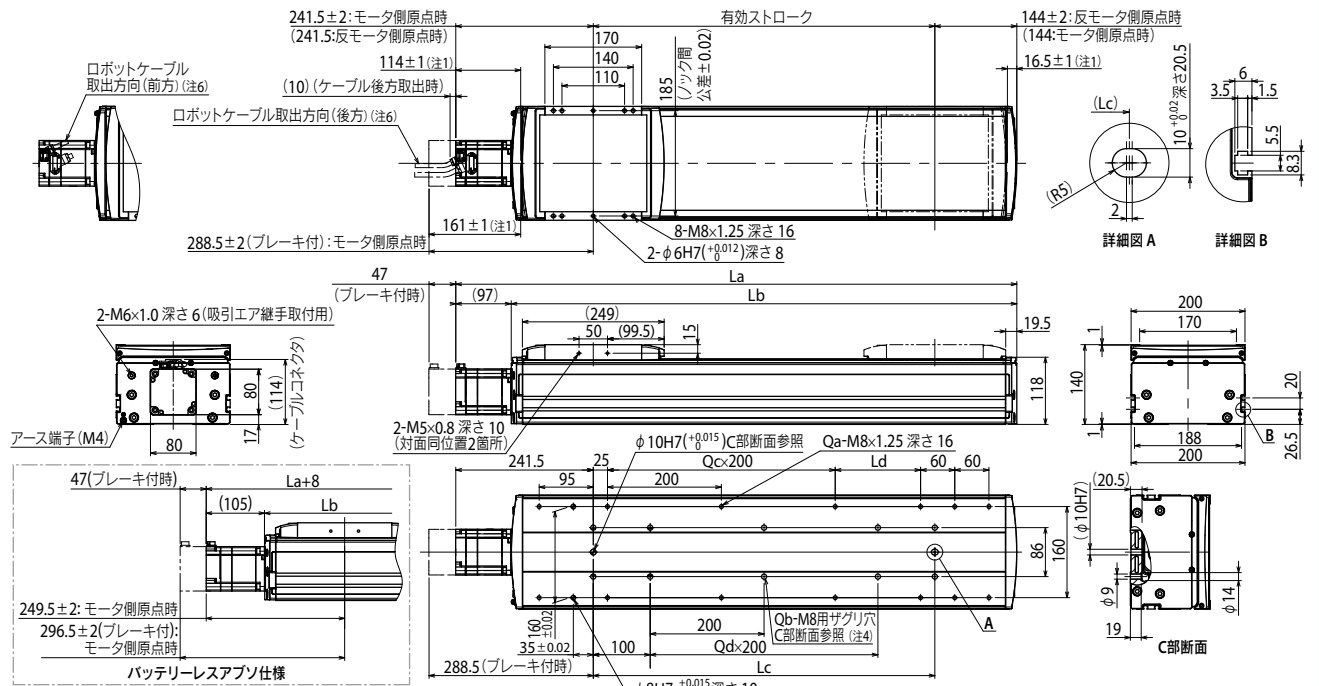
GX20-40 水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)	(単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
	20kg	5460	2838		2124	20kg	2203		2768	5351	5kg
40kg	7494	1781	1626	40kg	1690	1711	7259	10kg	5885	5885	
65kg	10253	1282	1270	65kg	1276	1212	9808	15kg	5971	5971	

GX20-20 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	
	50kg	5451	1497		1381	50kg	1394		1426	5279	20kg
80kg	4429	913	856	80kg	851	843	4165	30kg	2603	2603	
100kg	4588	755	726	100kg	707	685	4249	35kg	3174	3174	
130kg	4351	597	585	130kg	551	526	3945				

■ 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
30A 仕様	型式	YHX-A30
	部品番号	KEK-M5800-1A

GX20



- 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、首下長さ<25mm以上>としてください。取付タッパ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+15mm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1.1kg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。

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	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5	1585.5	1635.5	1685.5	1735.5	1785.5	1835.5	
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5	
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	50	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
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	22	22	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	14	16	16	16	18	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	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	6
本体質量 (kg) ^{※5}	19.4	20.7	22	23.3	24.6	25.9	27.2	28.5	29.8	31	32.3	33.6	34.9	36.2	37.5	38.8	40.1	41.4	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.2	
リード40	2400																												
リード20	1200																												
リード10	600																												
速度設定	-																												
	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600	540	480	420	360	300	270	240	210	180	150	120	90	80	70	60	55	50	45
	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	15%	10%	8%	7%	6%	5%	4%	3%	2%	1%	0%	0%	0%	0%	0%	0%	0%