

N15D

●ダブルキャリア仕様

■注文型式

N15D - 20

ロボット本体	リード指定	取付方向 H:水平取付 W:壁掛取付	ケーブルベア仕様 S:標準ケーブルベア仕様 M:オプションケーブルベア仕様	オプション GR:指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 250~1750(100mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) ^{※3}	適用コントローラ ^{※1} RCX320 RCX222HP SR1-X(2台) ^{※2} TS-X(2台) ^{※2} RDV-X(2台) ^{※2}
--------	-------	--------------------------	---	------------------------------------	-----------------------------	--	--

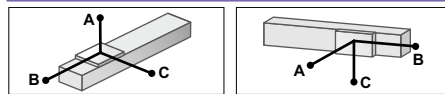
※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
 ※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
 ※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320/RCX222HPの場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm~1750 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 mm × H120 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※3}
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。
 ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

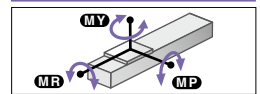
■許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)					
リ	10kg	A	B	C	リ	10kg	A	B	C
20	3048	2322	1259		20	1258	1823	2449	
	30kg	1489	841	500		30kg	428	545	1039
	50kg	1278	544	344		50kg	248	289	749

※ 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。

■静的許容モーメント



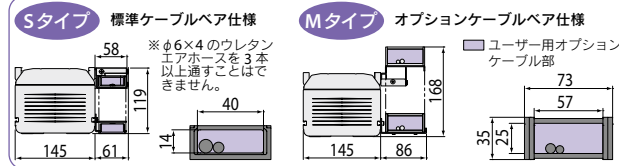
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
691	692	608

■適用コントローラ

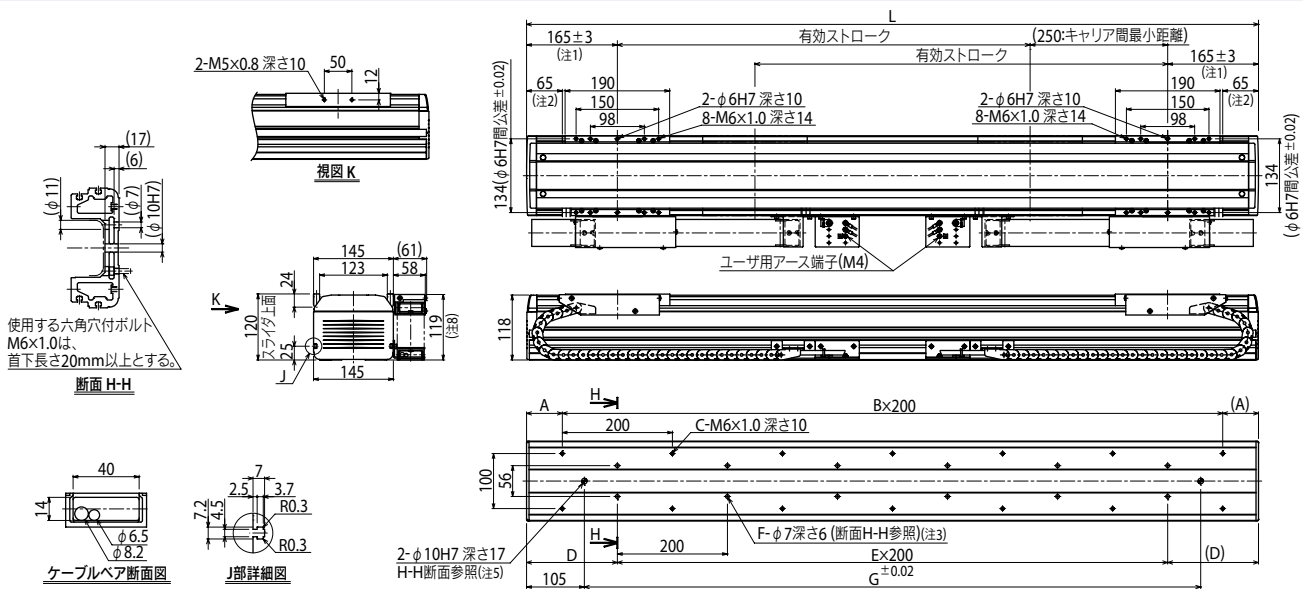
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
RCX222HP-R	
SR1-X20-R [*]	
TS-X220-R [*]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X20-RBR1 [*]	パルス列

※ SR-1、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

■ユーザー用ケーブルベア



N15D 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様

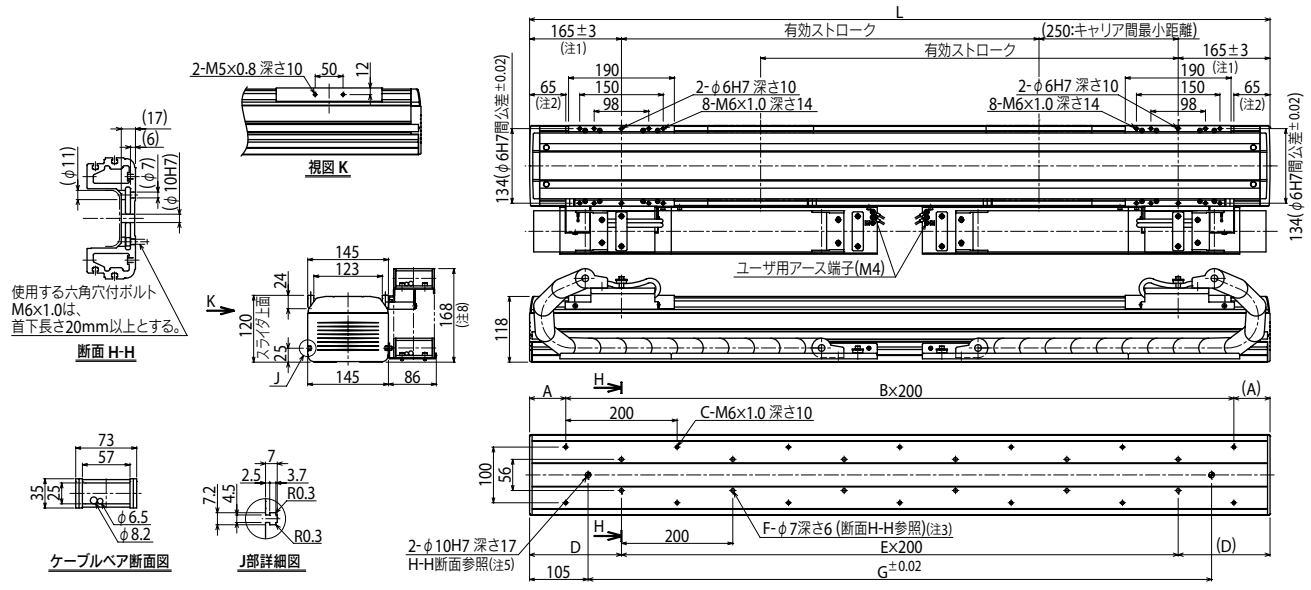


注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注3. φ7を使用する取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。

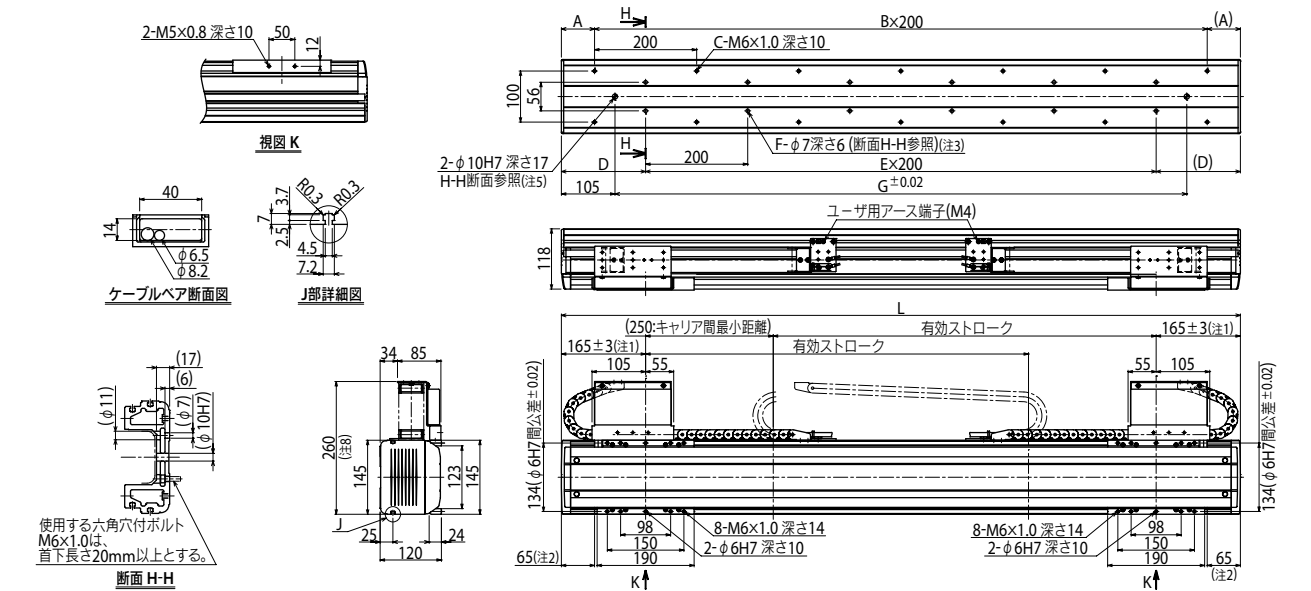
有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg) ^{※7}	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40	42	43	45	46

注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

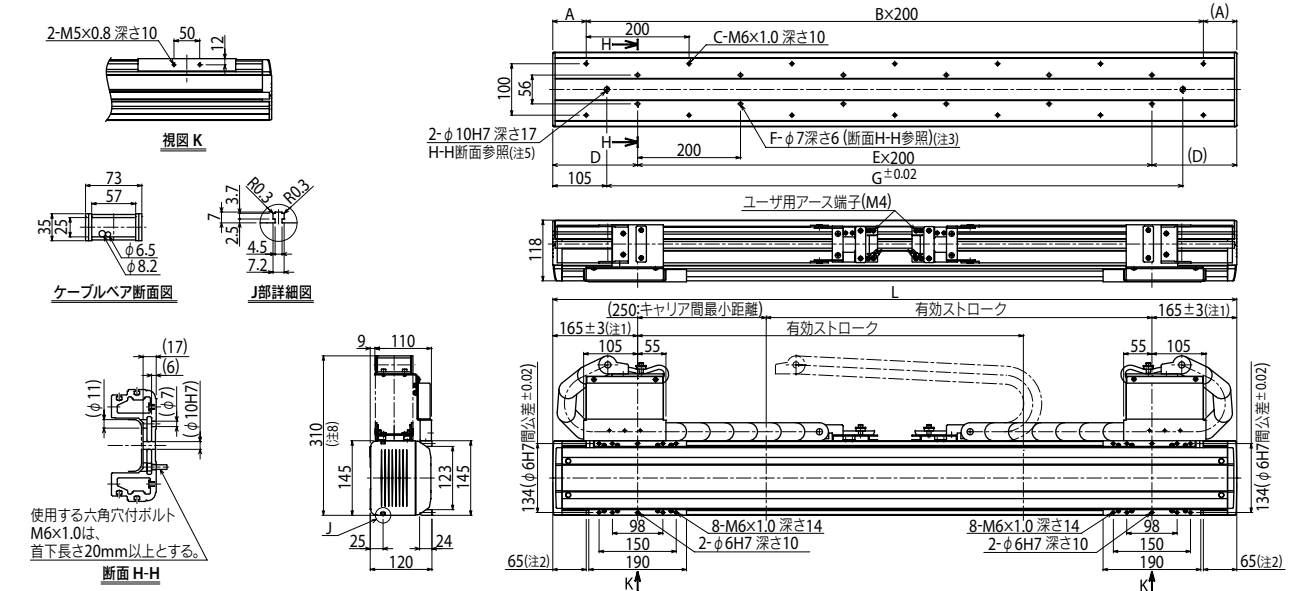
N15D 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様



N15D 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様



N15D 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様



垂直多軸ロボット
YA
LCM100
Robonity
TRANSERVO
小型単軸ロボット
FLIP-X
単軸ロボット
PHASER
ユニーク単軸ロボット
直交ロボット
XY-X
スライダロボット
YK-X
ピンポイントインサ
YP-X
クリーン
CONTROLLER
インフォメーション
タイマ
タイマ
Gタイマ
Nタイマ
Rタイマ