

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	ケーブルペア仕様	オプション	ストローク	ケーブル長
H:水平取付 W:壁掛取付		H:水平取付 S:標準ケーブルペア仕様 M:オプションケーブルペア仕様	S:標準ケーブルペア仕様 M:オプションケーブルペア仕様	グリッド指定 なし:標準 GC:クリーン	250~1750(100mmピッチ)	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}

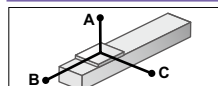
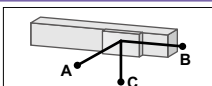
※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
 ※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
 ※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320/RCX222HPの場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

■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。

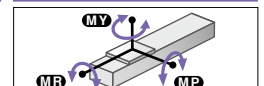
■許容オーバーハング量[※]

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)			
リ	A	B	C	リ	A	B	C
10kg	3048	2322	1259	10kg	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



MY	MP	MR
691	692	608

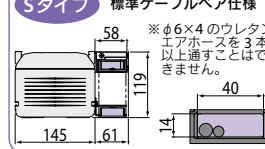
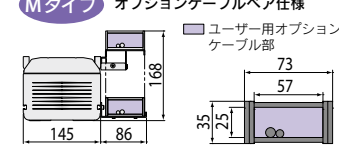
(単位:N・m)

■適用コントローラ

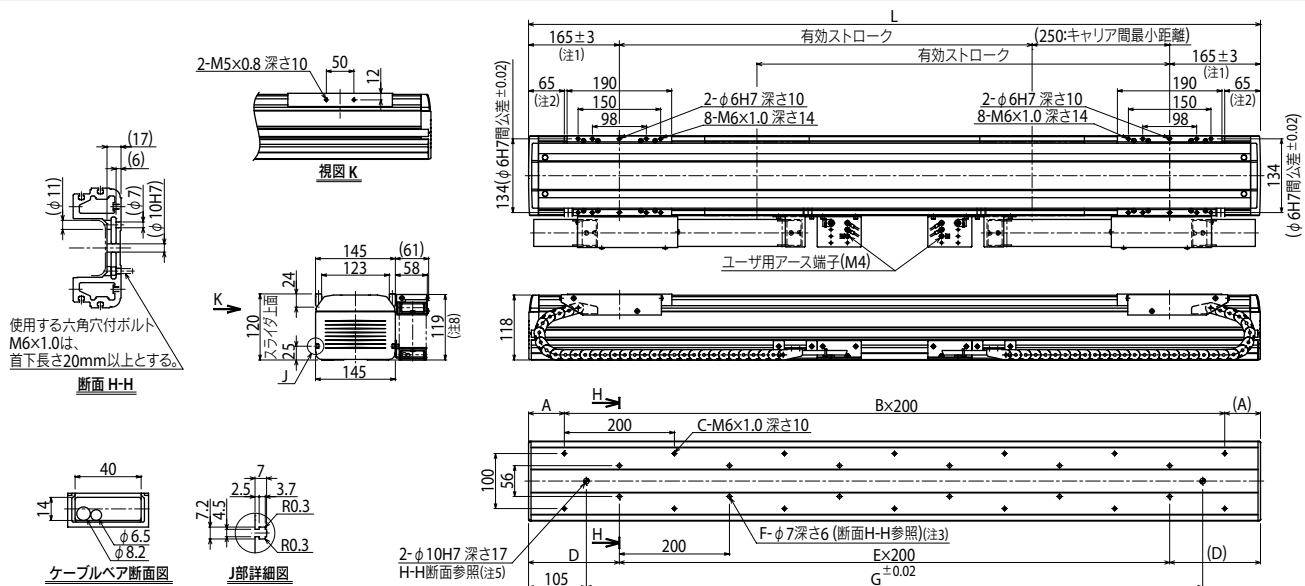
コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-R	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
SR1-X20-R [*]	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X220-R [*]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X20-RBR1 [*]	パルス列

※ SR1-X、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ペア

Sタイプ	標準ケーブルペア仕様	Mタイプ	オプションケーブルペア仕様
	標準ケーブルペア仕様		オプションケーブルペア仕様

N15D 取付方法: 水平/標準ケーブルペア仕様

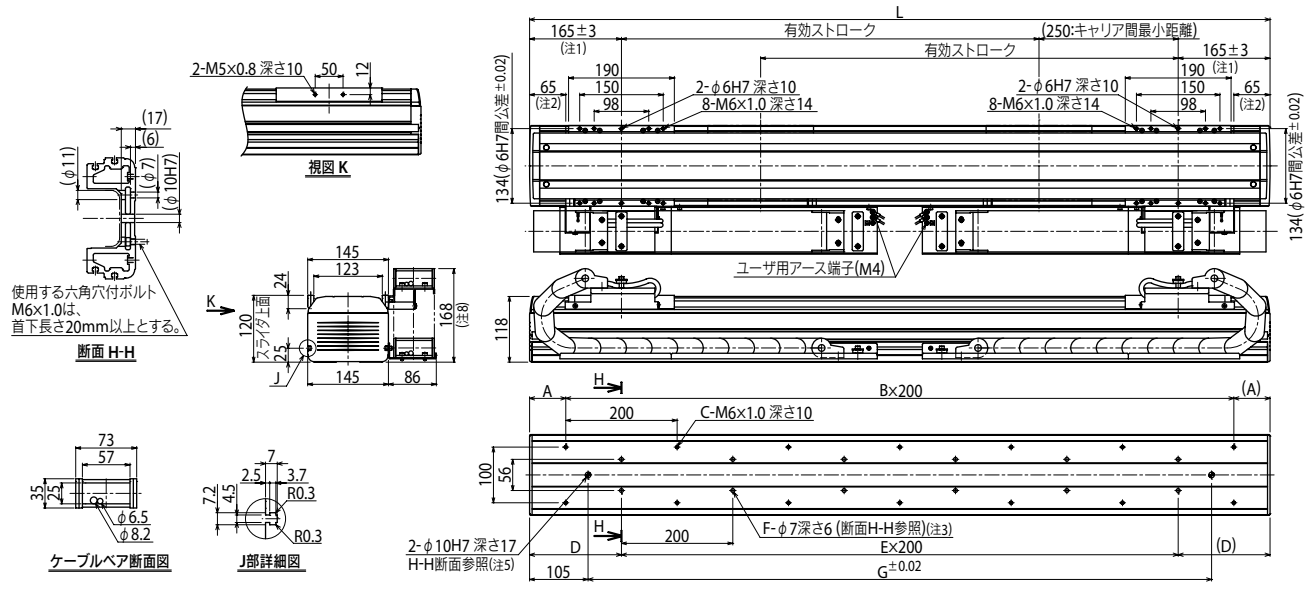


注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注3. φ7を使用する取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. 標準ケーブルペア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
 注7. 標準ケーブルペア仕様の質量です。オプションケーブルペア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
 注8. ストロークや動作条件によりケーブルペ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。

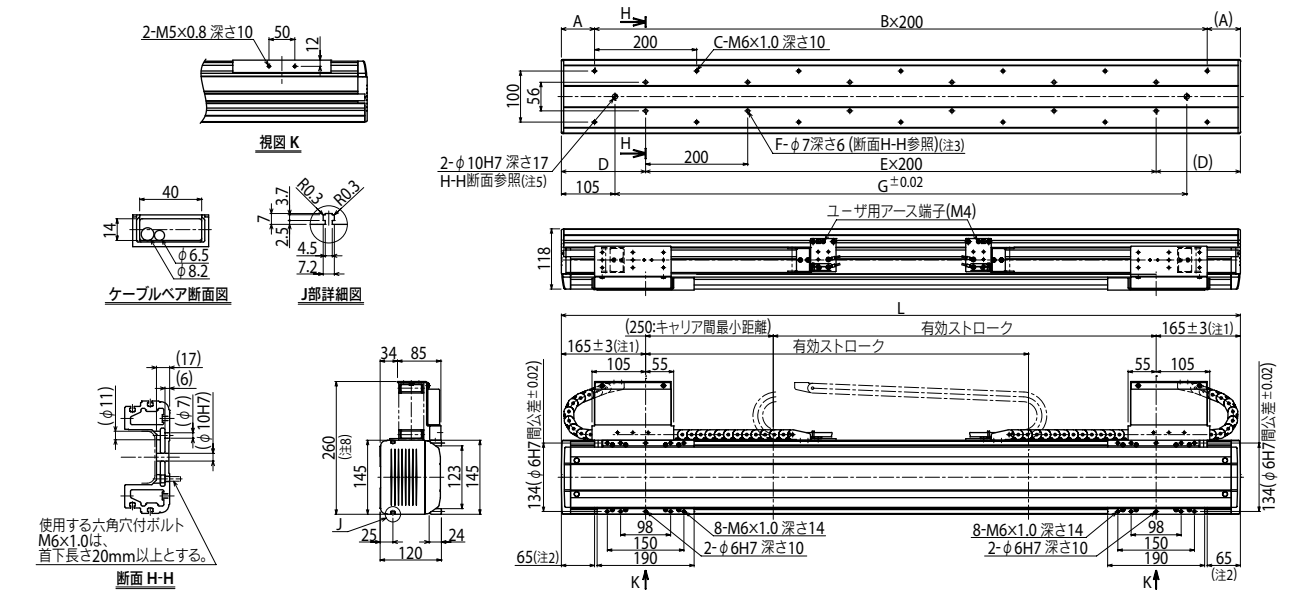
有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	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

面交ロボット
YA
LCM
CX
Robonity
TRANSERO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
Tライン
Fライン
GFライン
Nライン
Bライン

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

