

N18



■ 注文型式

N18 - 20

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア 取出方向 ¹⁾ RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	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	原点位置変更 水平 なし: R側(標準) Z: L側 壁掛 なし: L側(標準) Z: R側	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 500~2500 (100mmピッチ)	ケーブル長 ²⁾ 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX ポジション ³⁾ TS-X	220 ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220~200V/400~800W	R 回生装置 R: RGT付き	TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM EP: EtherNet/IP TM PT: PROFINET GW: I/Oポートなし ⁴⁾	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
コントローラ	ドライバ: モータ容量 20: 400~600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RG1付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)								
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	回生装置										

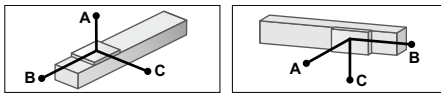
※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.201をご覧ください。
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
 詳細についてはP.618~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※3. DINレールについてはP.526をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.70をご参照ください。

■ 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φ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm~2500 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 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。

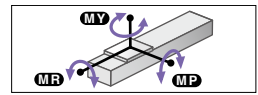
■ 許容オーバーハング量[※]



リ ド	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	
30	3045	1629	1902	30kg	1928	1553	3045
50	2602	961	1150	50kg	1157	885	2602
80	2193	586	716	80kg	707	509	2193

※ 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



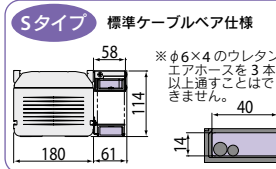
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX221/222 RCX340	プログラム/ ポイントトレス/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレス/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

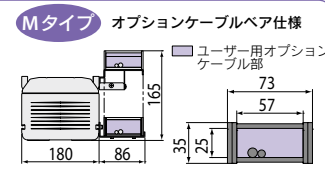
■ ユーザー用ケーブルベア

Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



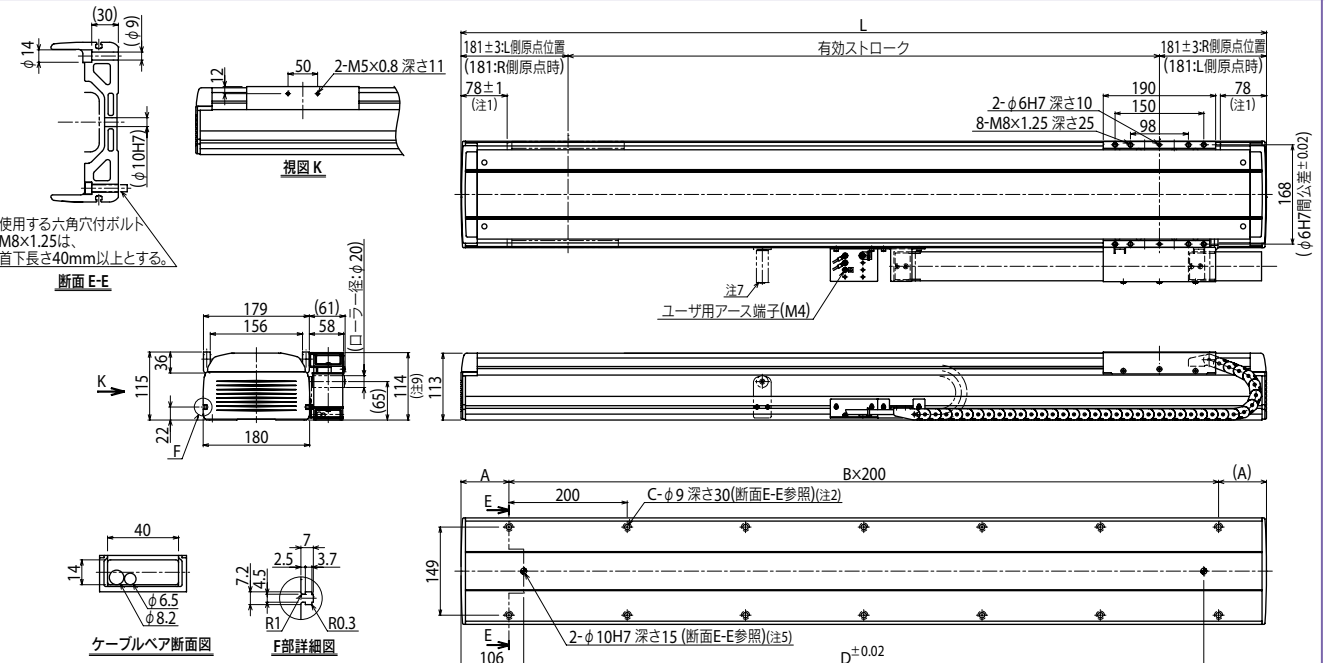
※φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。

Mタイプ オプションケーブルベア仕様



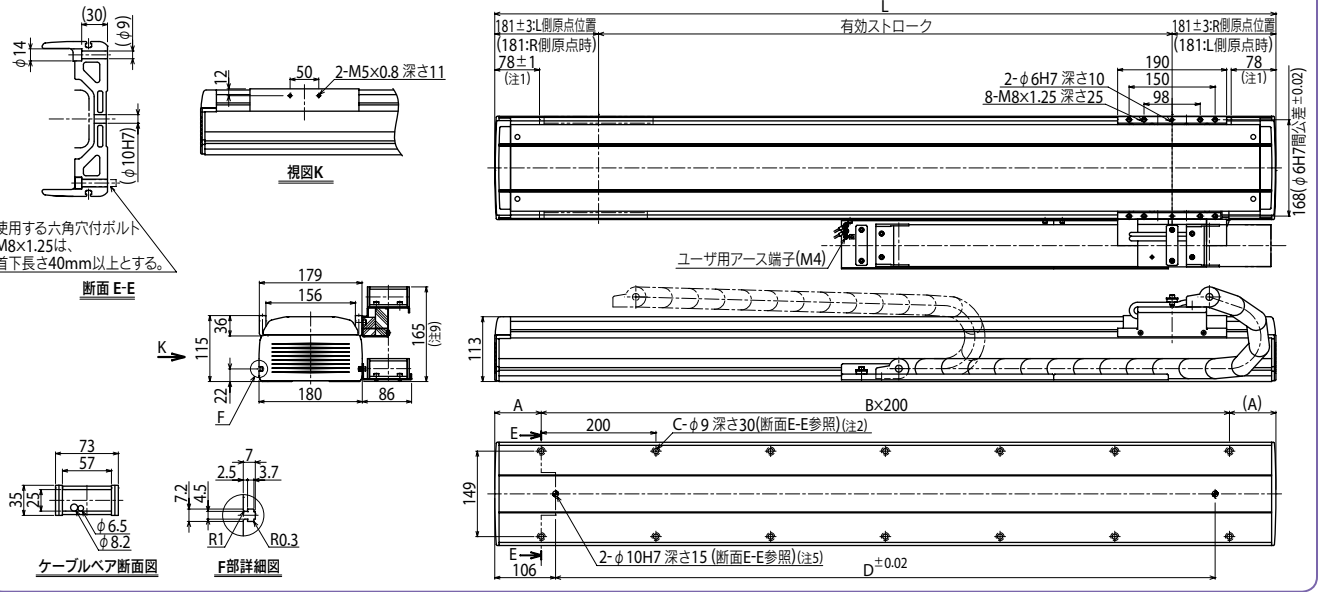
ユーザー用オプションケーブル部

N18 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH

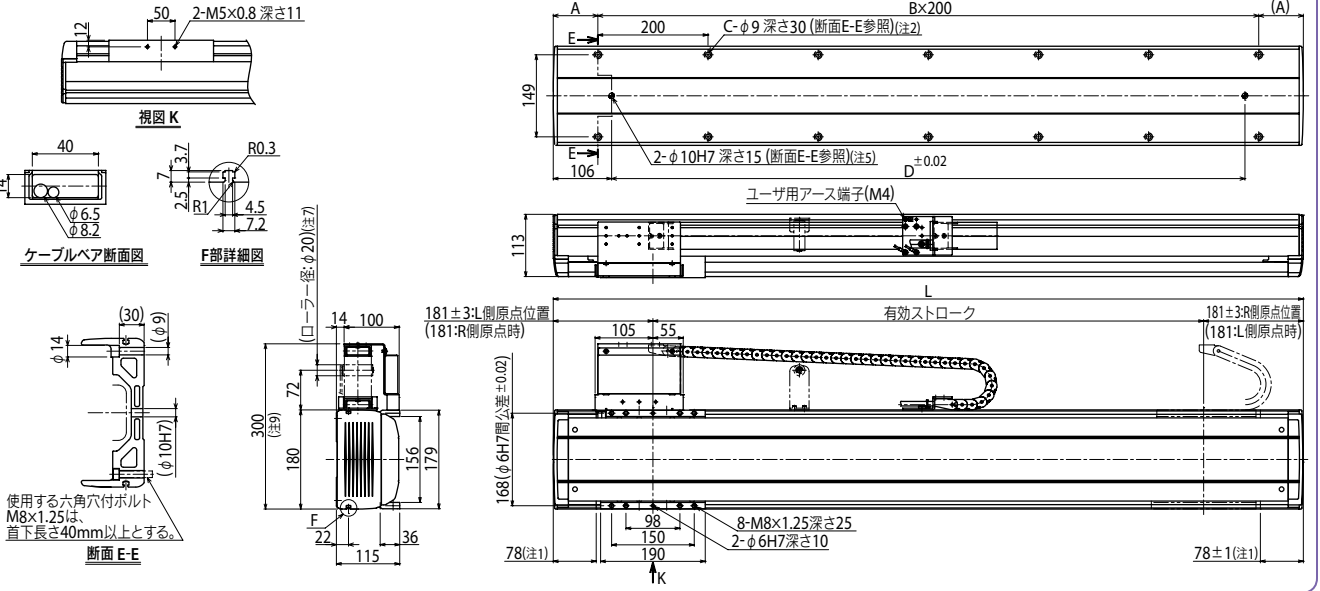


有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg) ^{※8}	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66

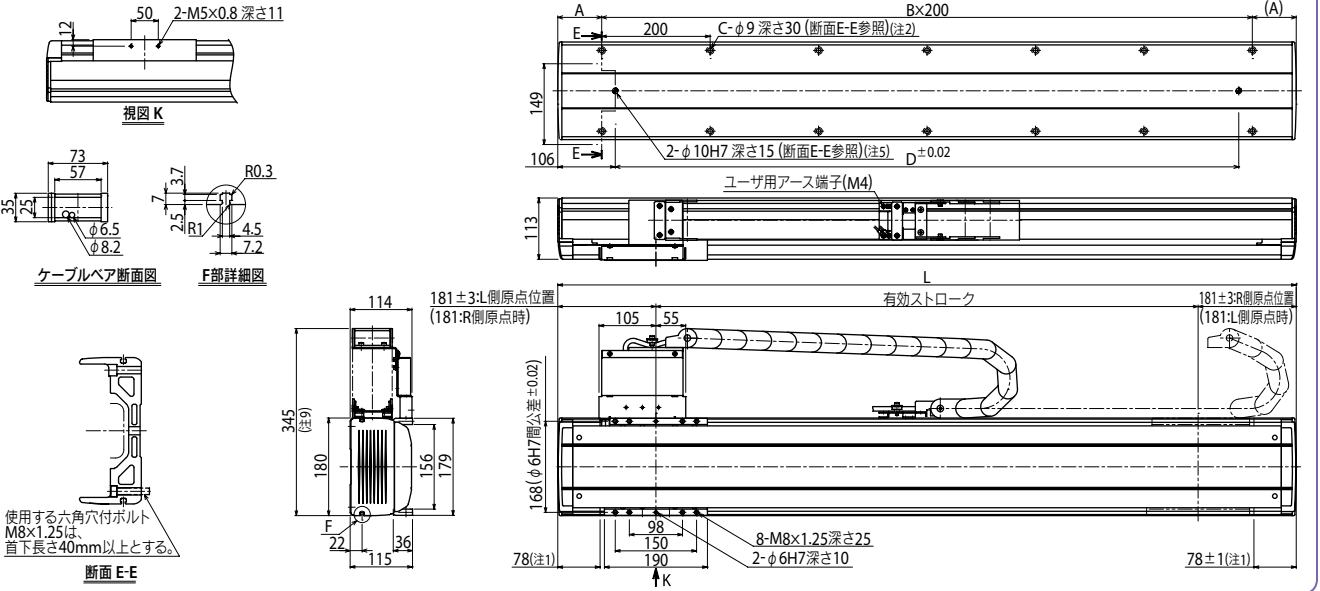
N18 取付方法: 水平/オプションケーブルペア仕様 **(RH)**



N18 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルペア仕様 **(RW)**



N18 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルペア仕様 **(RW)**



垂直多関節ロボット
VA
ユニファインアームモジュール
LCM100
モータ/減速機/エンコーダ
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファイン単軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ヒック&スリムス
YP-X
クリーン
クリーン
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
タイム
タイム
タイム
Gタイム
Nタイム
Bタイム