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	ケーブルベア仕様	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
N18	20	RH：水平右取出 LH：水平左取出 RW：壁掛右取出 LW：壁掛左取出	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	水平：なし：R側(標準)／Z：L側 壁掛：なし：L側(標準)／Z：R側	なし：標準 GC：クリーン	500～2500(100mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

	TSX	220	R				
	ポジショナ※3：TSX：TS-X	ドライバ：電源電圧/モータ容量：220：200V/400～600W	回生装置：R：RGT付き	TSモニタ：無記入：なし／L：LCD付き	入出力：NP：NPN／PN：PNP／CC：CC-Link／DN：DeviceNet™／EP：EtherNet/IP™／PT：PROFINET／GW：I/Oボードなし※4	バッテリ：B：有り(アブソ)／N：なし(インクリ)	

	SR1-X	20		R		
	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™／PB：PROFIBUS	バッテリ：B：有り(アブソ)／N：なし(インクリ)

	RDV-X	2	20	RBR1
	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

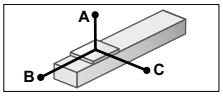
※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.293をご覧ください。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

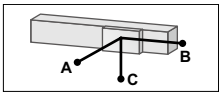
■基本仕様

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時があります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

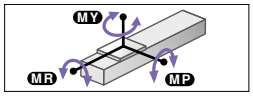
		A	B	C
リード20	30kg	3045	1629	1902
	50kg	2602	961	1150
	80kg	2193	586	716

壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	30kg	1928	1553	3045
	50kg	1157	885	2602
	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)

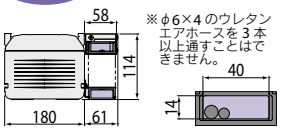
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■適用コントローラ

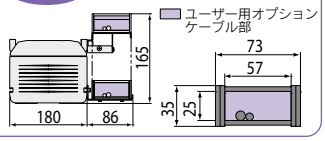
コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

■ユーザー用ケーブルベア

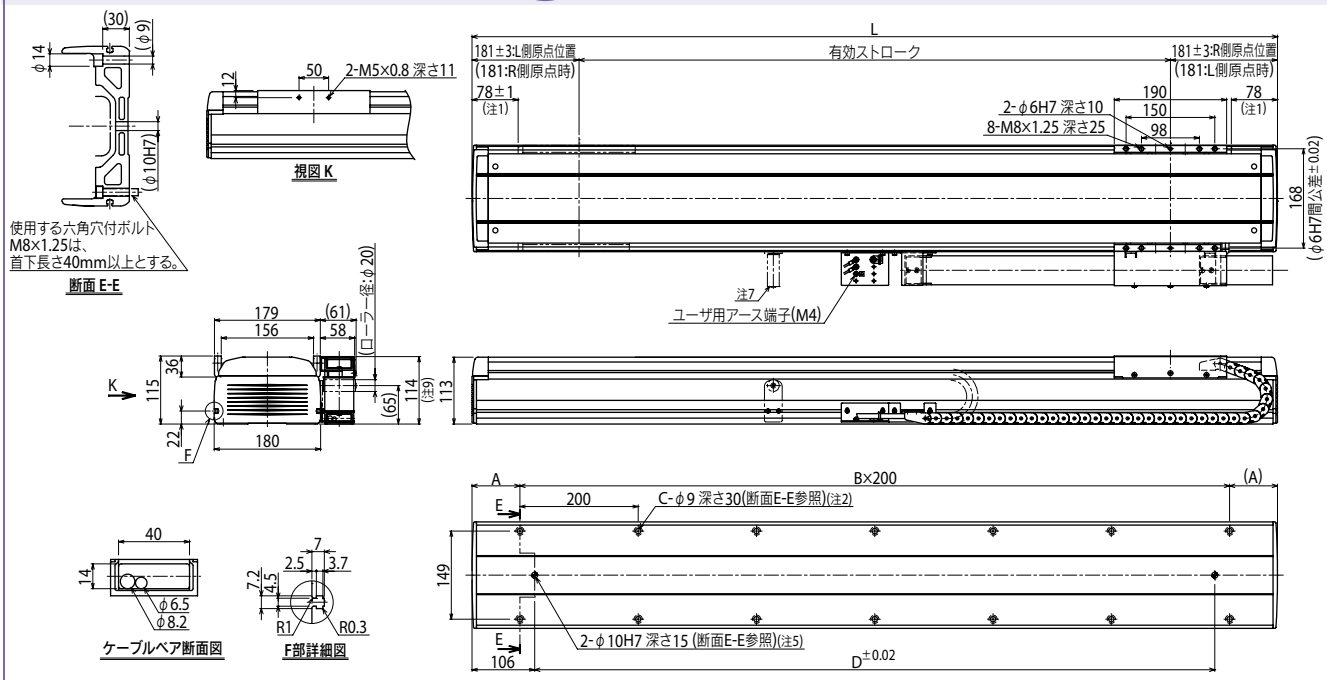
Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様



N18 取付方法：水平／標準ケーブルベア仕様 RH

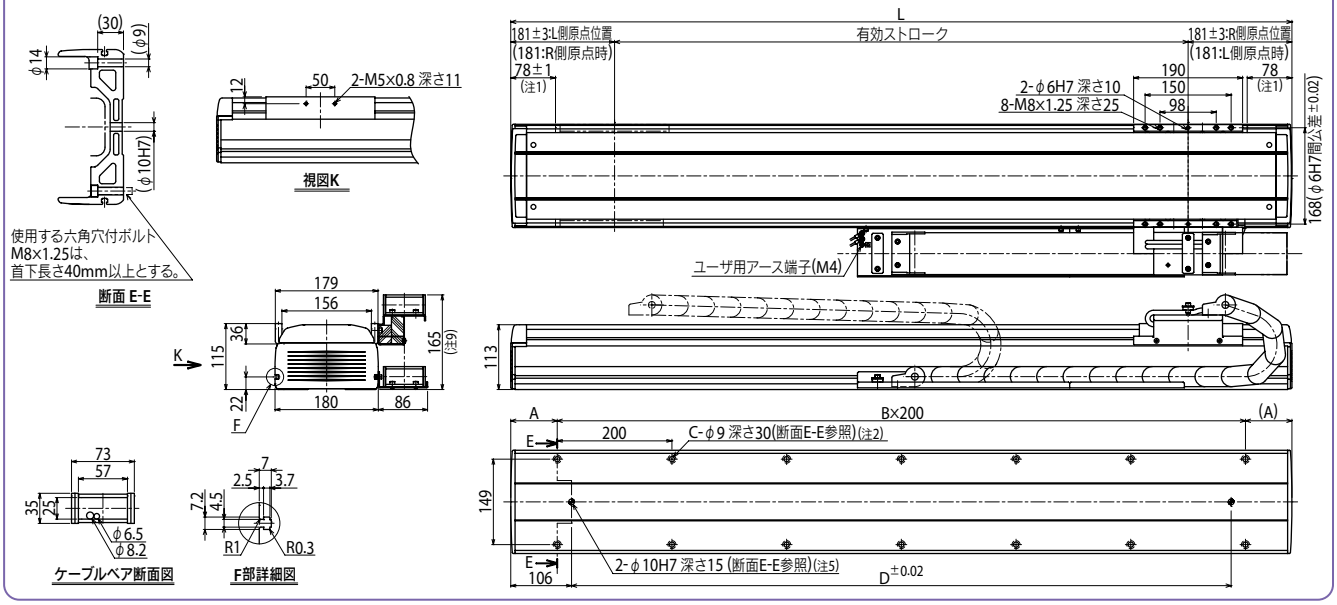


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛けはL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
注4. 本図の標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 2100ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。

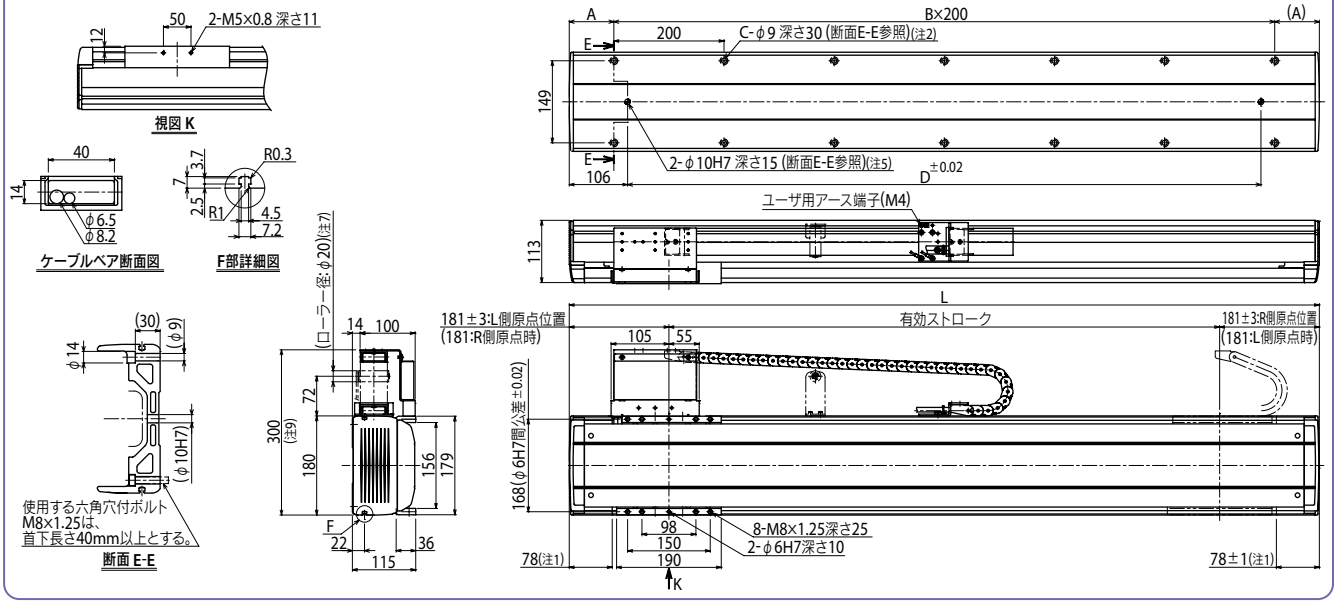
有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	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)注8	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66

注9. 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。

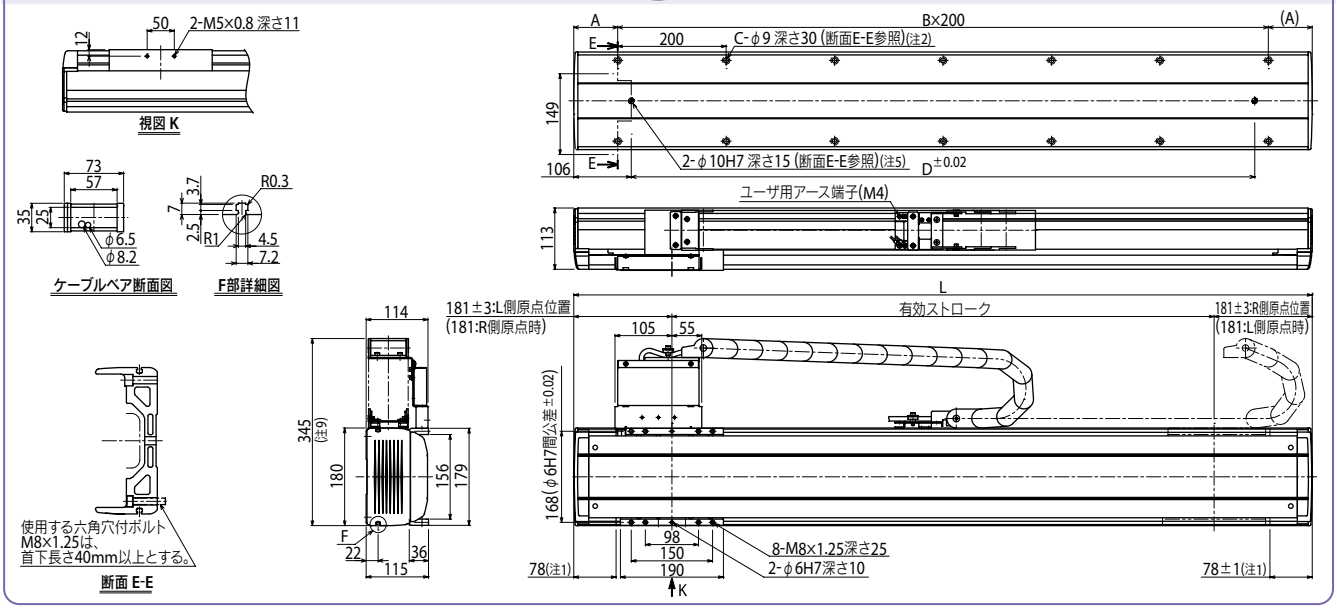
N18　取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様　RH



N18　取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様　RW



N18　取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様　RW



適用コントローラ　SR1-X ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606