

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} TSX: TS-X	220 ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220~200V/400~600W	R 回生装置 R: RGT付き	TSモータ 無記入: なし L: LDCD付き	入出力 N: NPN P: 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)
SR1-X	20							SR1-X 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)
RDV-X	2							RDV-X 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	RBR1

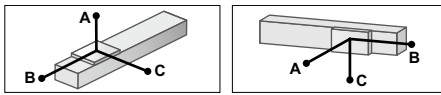
- ※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.299をご覧ください。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 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[※]

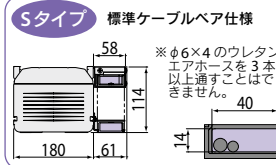


リ ド	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	
30kg	3045	1629	1902	30kg	1928	1553	3045
50kg	2602	961	1150	50kg	1157	885	2602
80kg	2193	586	716	80kg	707	509	2193

※ 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。

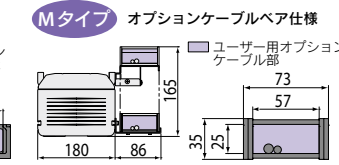
■ ユーザー用ケーブルベア

Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



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

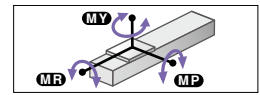


オプションケーブルベア仕様

※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。

ユーザー用オプションケーブル部

■ 静的許容モーメント

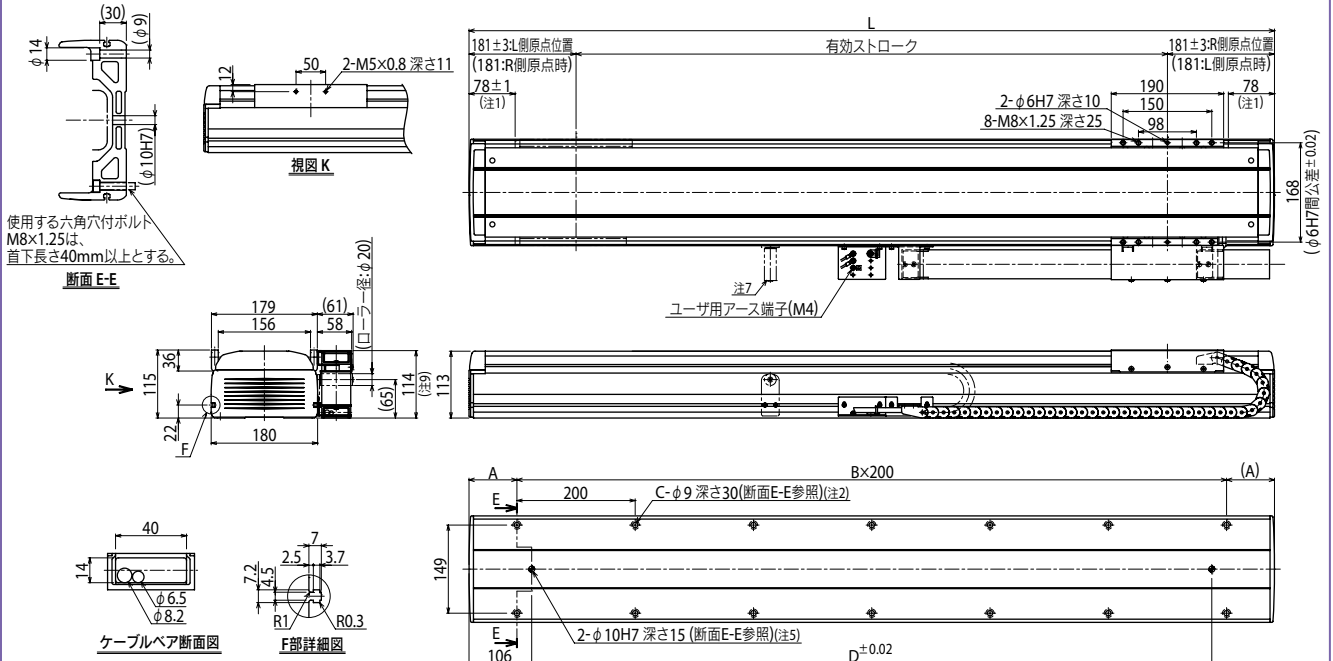


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■ 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

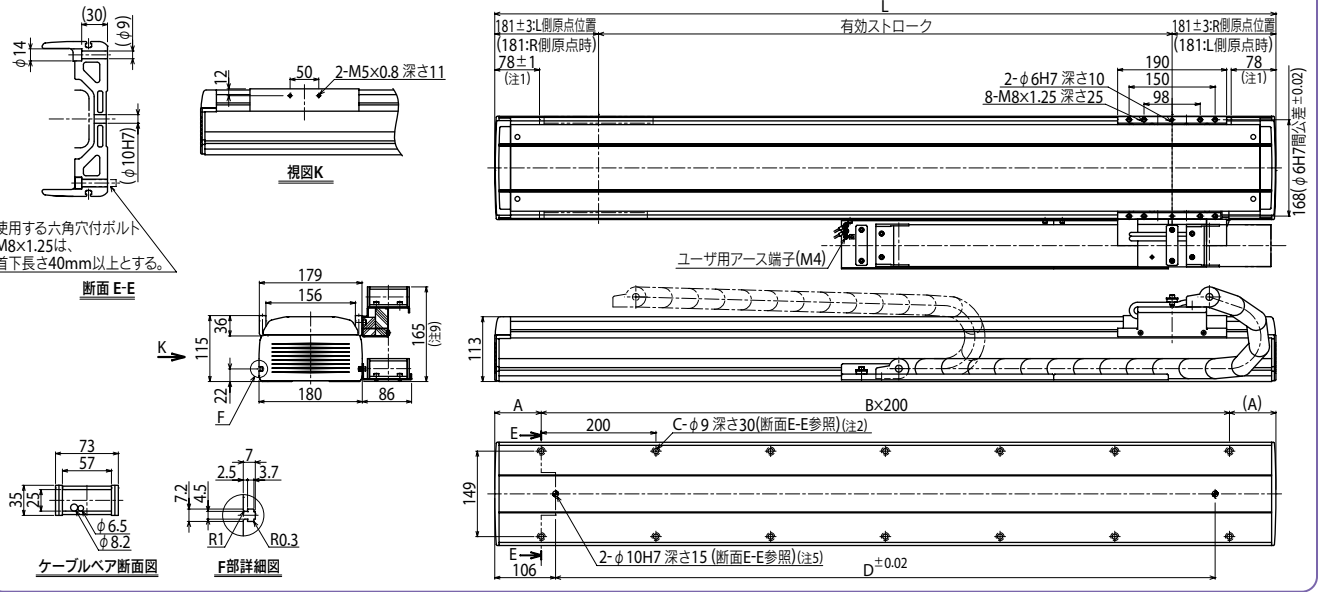
N18 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH



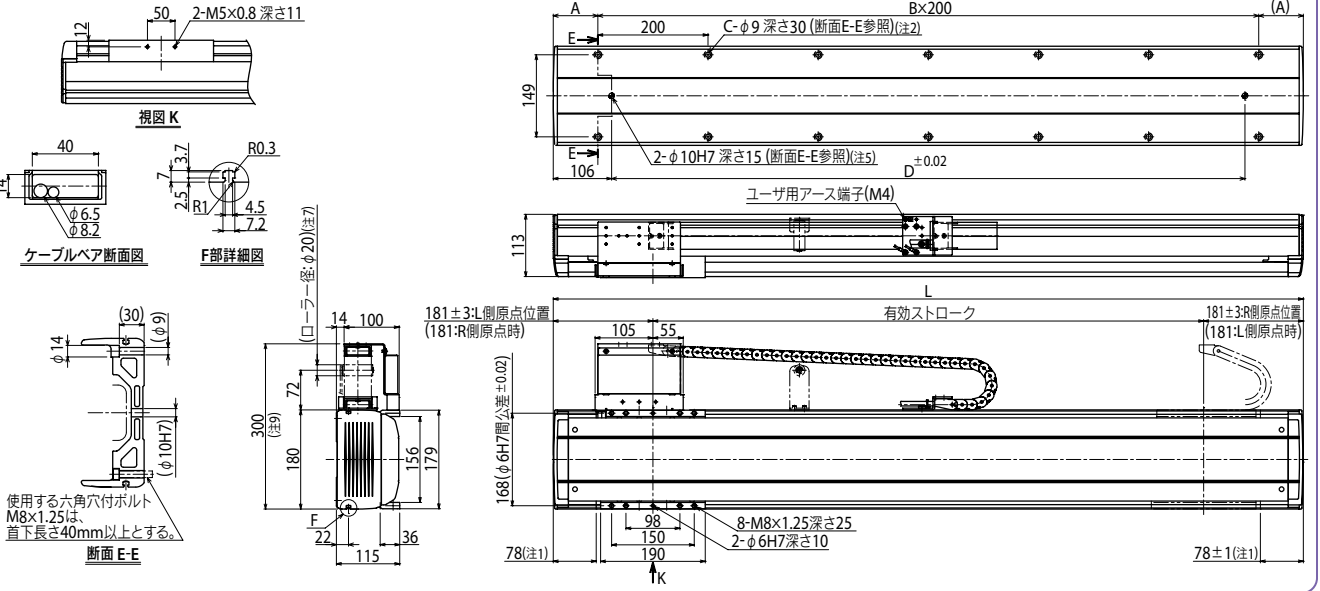
- 注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半後が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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

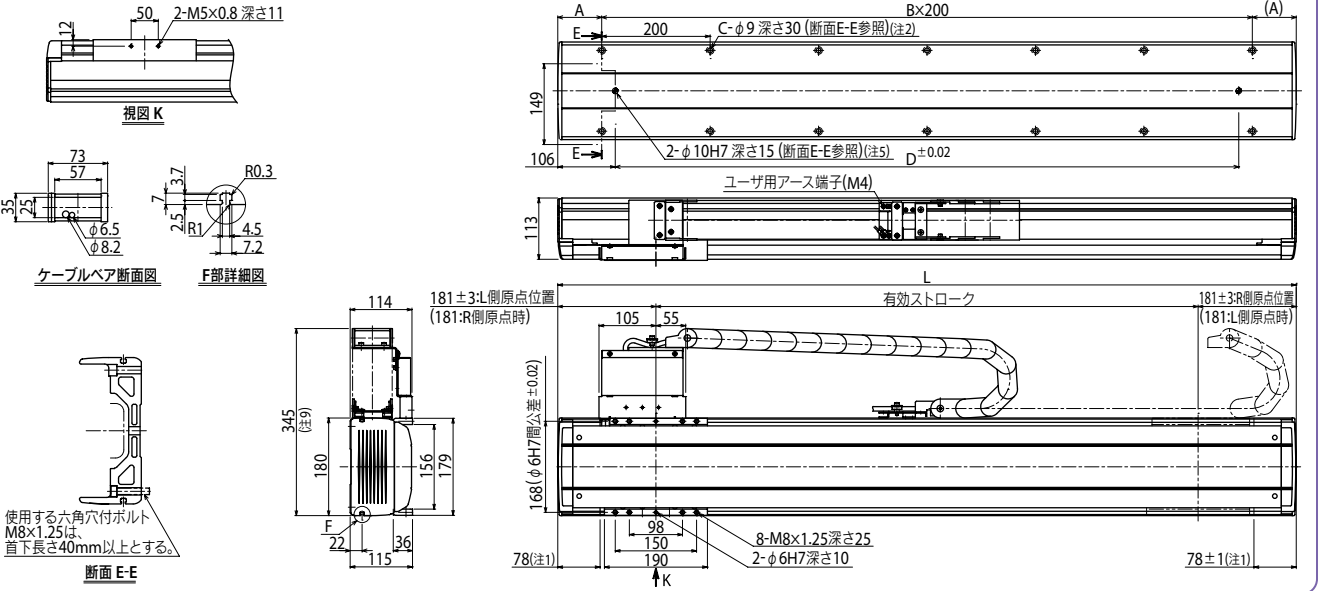
N18 取付方法: 水平/オプションケーブルペア仕様 **(RH)**



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)**



垂直型開口ロボット
YA
ユニバーサルモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モーターレス単軸
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニバーサル開口ロボット
PHASER
垂直型開口ロボット
XY-X
スチールロボット
YK-X
ヒック&スレーブ
YP-X
クリーン
CONROLLER
各種情報
INFORMATION
タイマ
タイマ
Gタイマ
Nタイマ
Bタイマ