

N18D

●ダブルキャリア仕様

■注文型式

N18D - 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 なし:標準 GL:グリッド指定 GC:クリーン	ストローク 250~2250(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}
--------	-------	--------------------------	---	--	-----------------------------	--	--

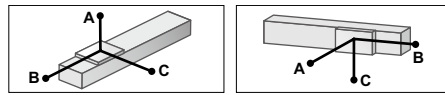
※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
 ※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
 ※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320/RCX222HPの場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

■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	250 mm~2250 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。

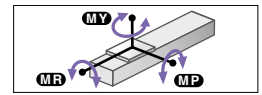
■許容オーバーハング量[※]



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
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。

■静的許容モーメント



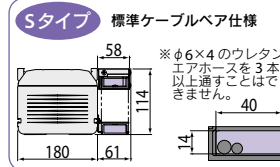
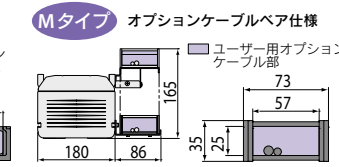
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
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	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
	標準ケーブルベア仕様		オプションケーブルベア仕様

N18D 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様



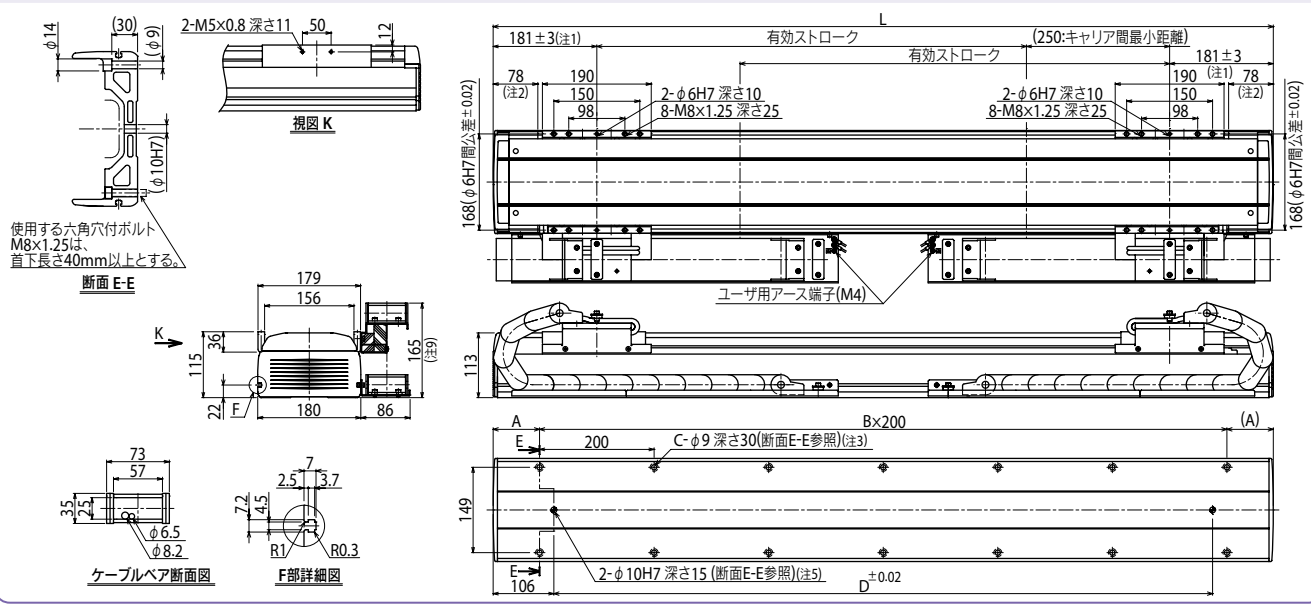
注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
 注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注3. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
 注4. 標準ケーブル仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
 注7. 2050ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きまます。
 注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプション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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
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}	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74

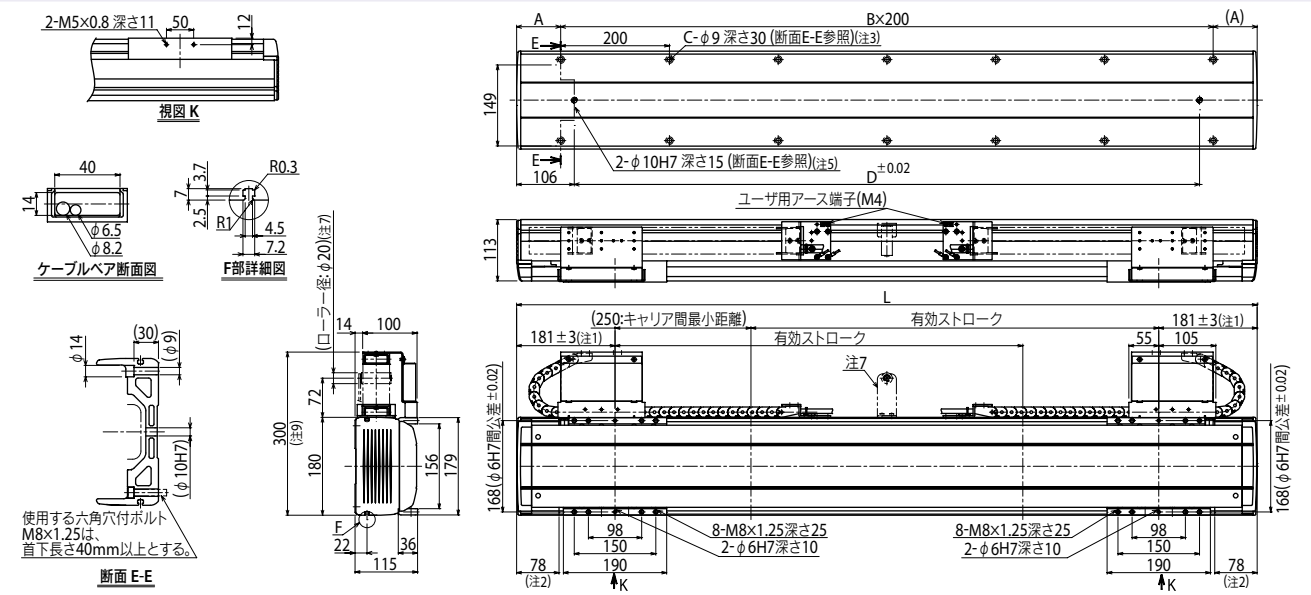
注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

垂直多関節ロボット
YA
ユニークアームモーター
LCM100
モーター内蔵駆動型モーター
Robonity
小型単軸ロボット
TRANSERVO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニーク軸ロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スチールロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
クリーン
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
タイマ
タイマ
Gタイマ
Nタイマ
Bタイマ

N18D 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様



N18D 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様



N18D 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様

