

N15



■ 注文型式

N15 - 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	クリス指定	ストローク	ケーブル長 ^{※2}
LCMR200		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	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 ~ 2000 (100mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX	220	R	入出力	バッテリー
ボジショナ ^{※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 L: LCD付き	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※4}	B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
SR1-X	20	R	入出力	バッテリー
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	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	B: 有り(アプソ) 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	500 mm ~ 2000 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 ド	A	B	C	リ ド	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。

■ 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
	※φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことではできません。		ユーザー用オプションケーブル部

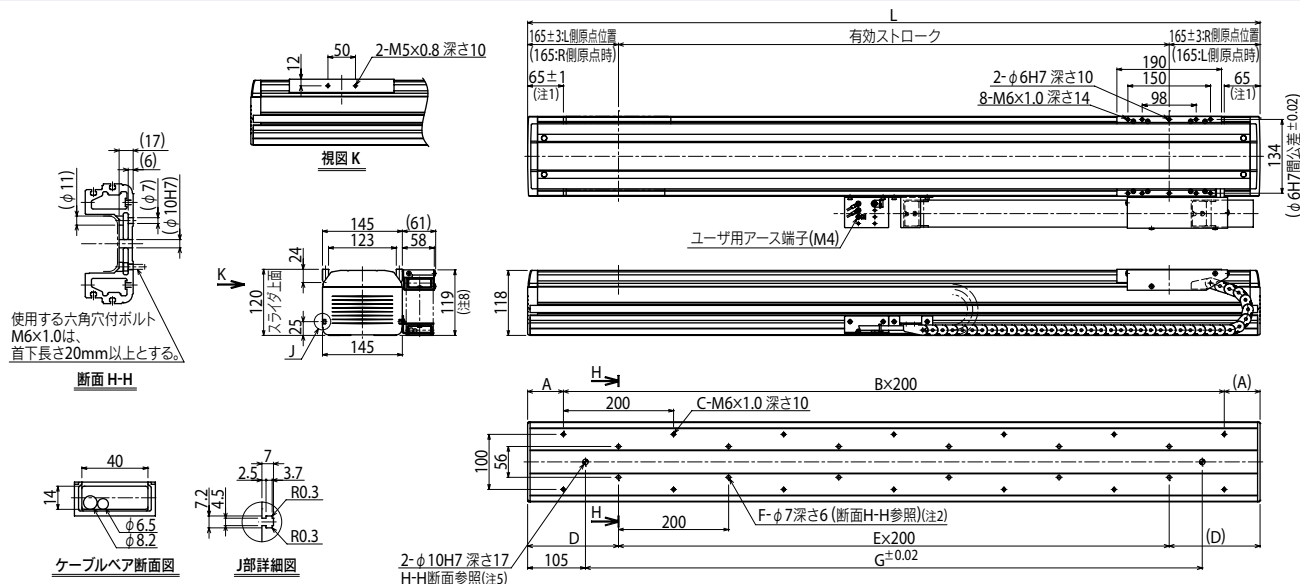
■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
691	692	608

■ 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

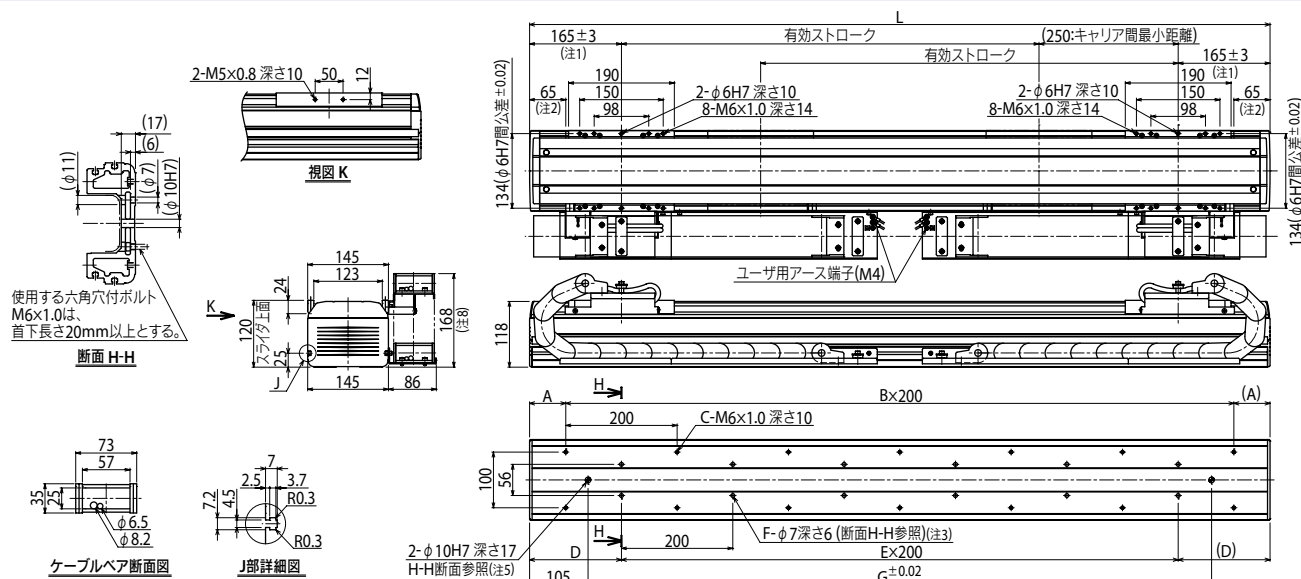
N15 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH



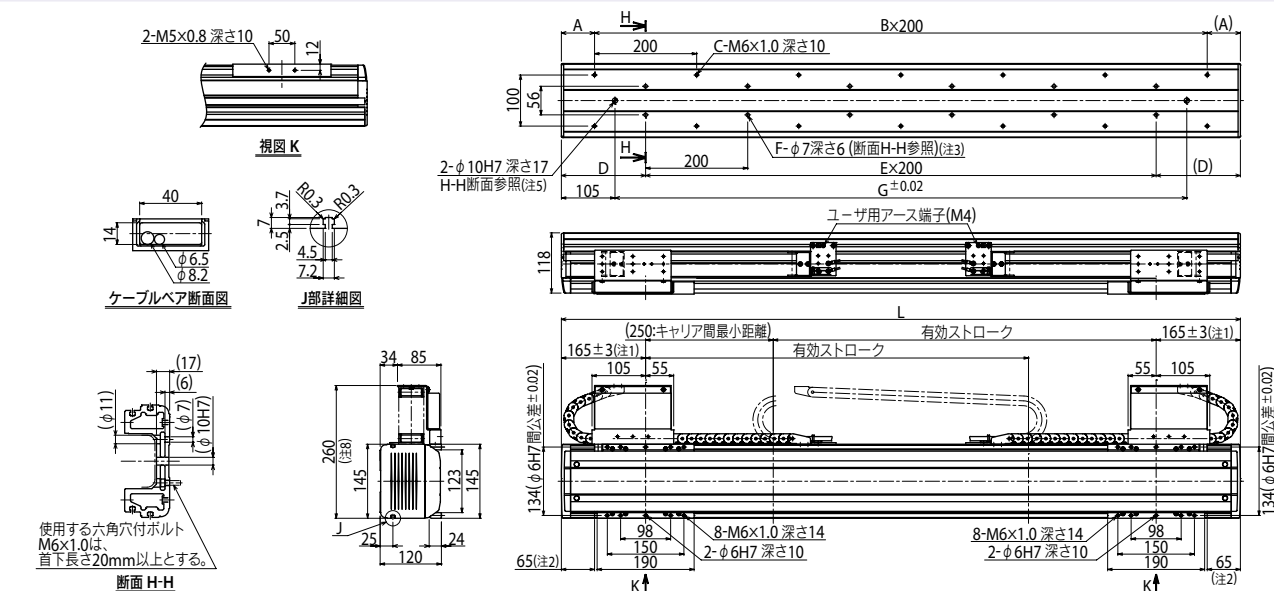
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
 注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛けはL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
 注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
 注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
 注8. 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。

有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
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) ^{注7}	19	20	22	23	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40

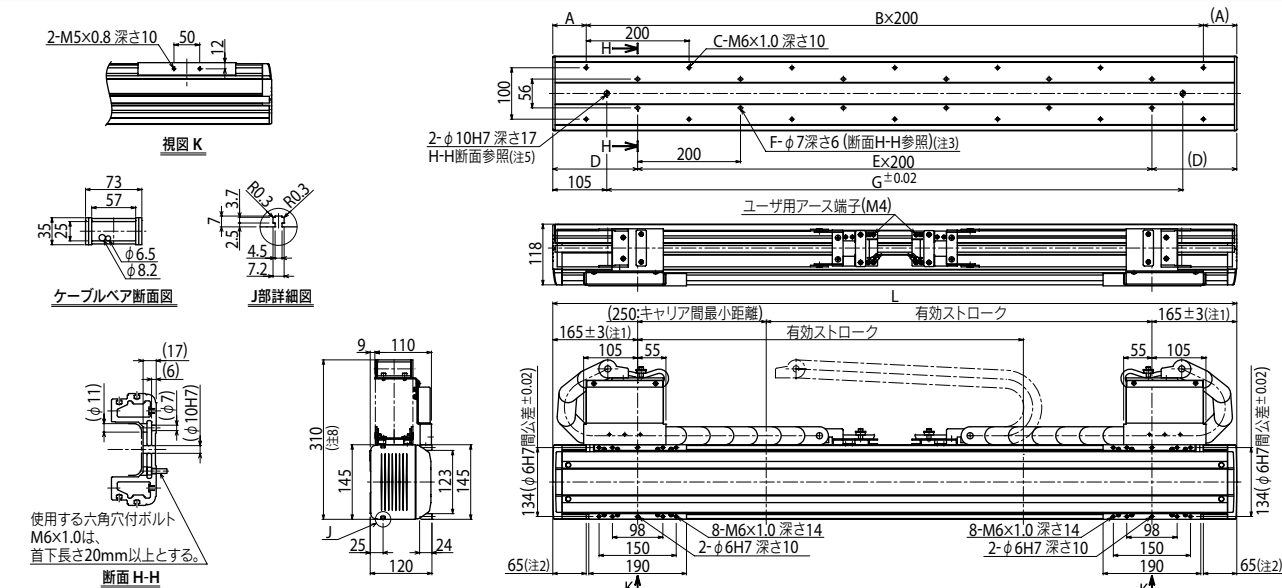
N15D 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様



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



注文型式

N18 - 20

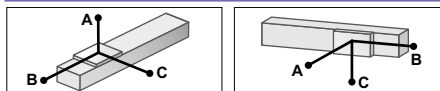
ロボット本体	リード指定	ケーブルベア 取出方向 ^{※1} RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	ケーブルベア仕様 S: 標準 ケーブルベア仕様 M: オプション ケーブルベア仕様	原点位置変更 なし: R側(標準) Z: L側 なし: L側(標準) Z: R側	グリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク ^{※2} 500～2500 (100mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ポジションナ ^{※3} TSX: TS-X ドライバ: 電源電圧 モータ容量 220・200V/400～600W	回生装置 R: RG7付き	TSモニタ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM EP: EtherNet/IP TM PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※4}	バッテリー B: 有り(アプシ) N: なし(インクリ)
※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。												
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 TM PB: PROFIBUS		バッテリー B: 有り(アプシ) 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								

■ 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	レゾルパ※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。

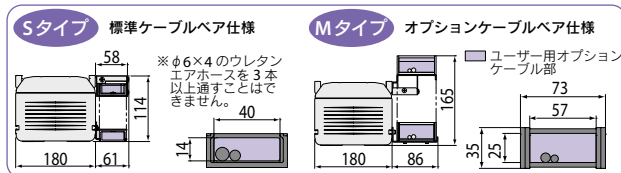
■許容オーバーハング量※



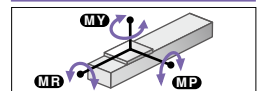
水平使用時					(単位:mm)				
		A	B	C			A	B	C
リ ド 下	30kg	3045	1629	1902	リ ド 下	30kg	1928	1553	3045
	50kg	2602	961	1150		50kg	1157	885	2602
	80kg	2193	586	716		80kg	707	509	2193

※ 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



■ 静的許容モーメント

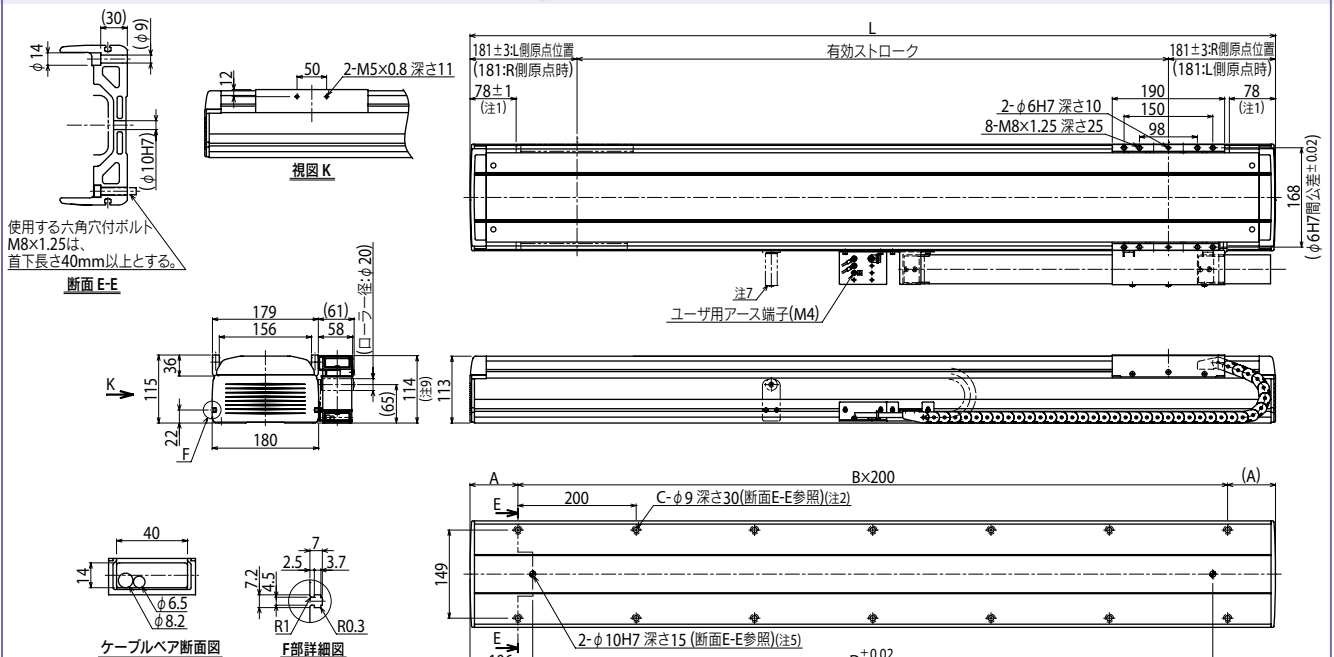


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■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

N18 取付方法: 水平／標準ケーブルベア仕様 RH



注1. 両端からメカストッピンまで停止位置です。
 注2. ⑨9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3. 出荷時は、水平は側面ピン仕様、壁掛け時は側面ピン仕様となります(本図は、ケーブルヘア右取り出し仕様です)。
 注4. 本図の標準ケーブルヘア仕様において、⑥×⑧の穴の大きさ(穴間)を3本以上増やすことはできません。

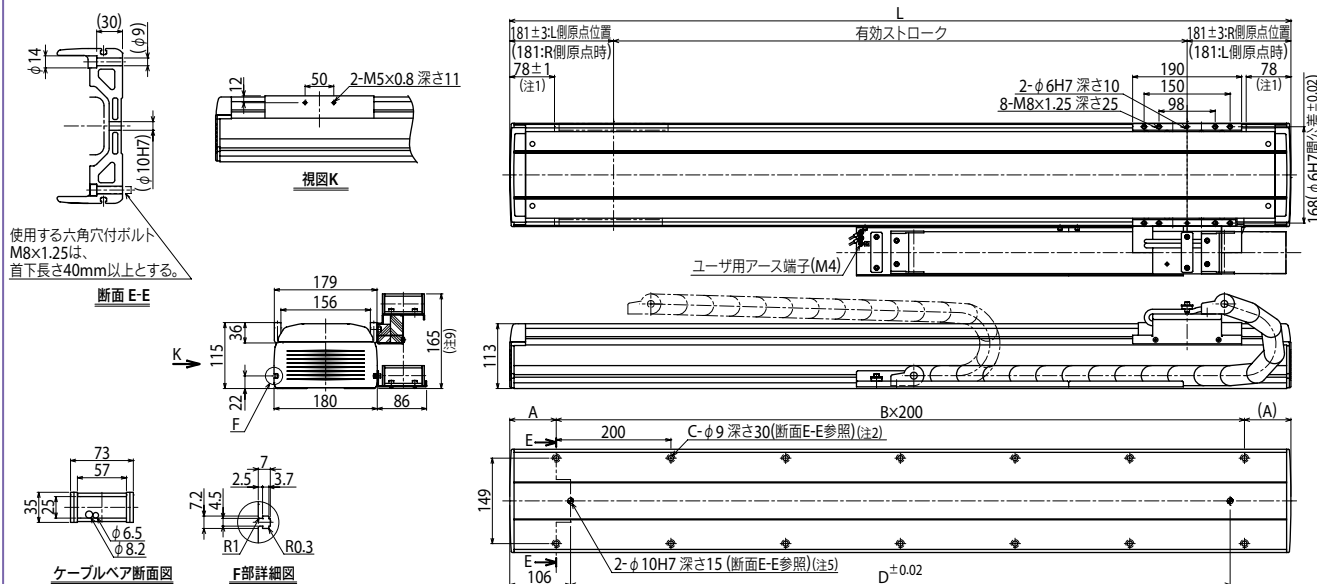
注5. ⑩10H7よりご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注6. 垂吊・吊り上げ使用の際は別途お問い合わせください。
 注7. 210スチールロープ以上のロープには、ケーブルヘアの垂れ防止ロープが付きません。
 注8. 標準ケーブルヘア仕様の質量です。オプションケーブルヘア仕様は表のケーブル質量の値より1kg以上大きく

有効スローク																					
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	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) ^{※B}	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。

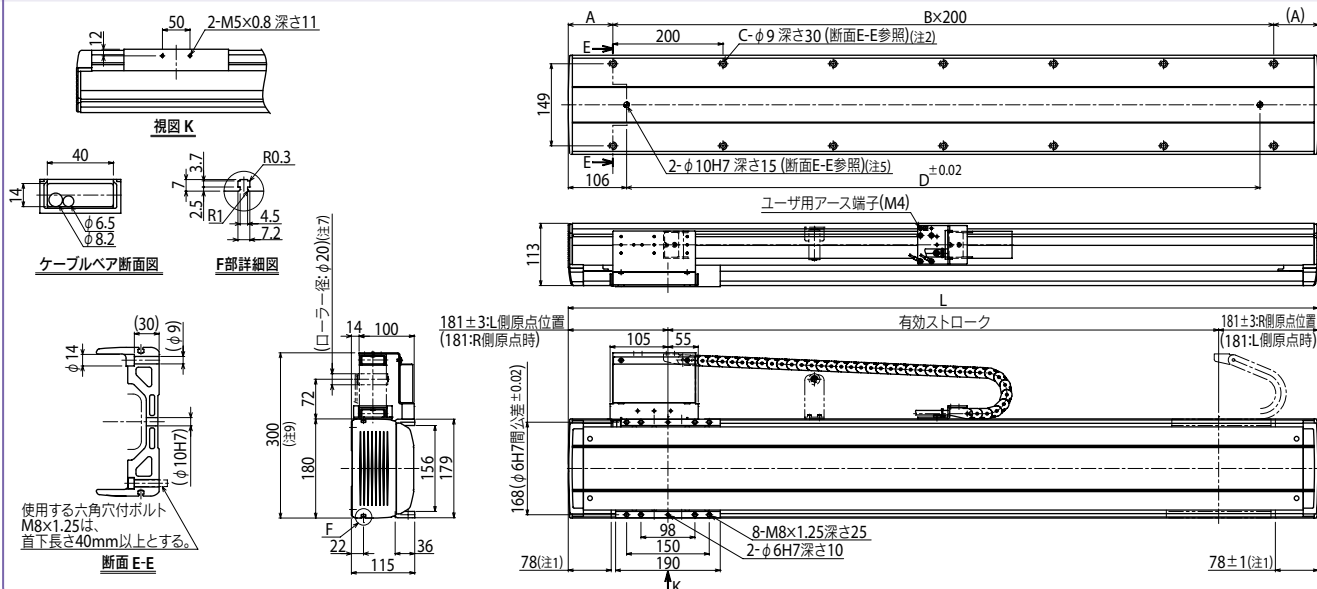
N18 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様

RH



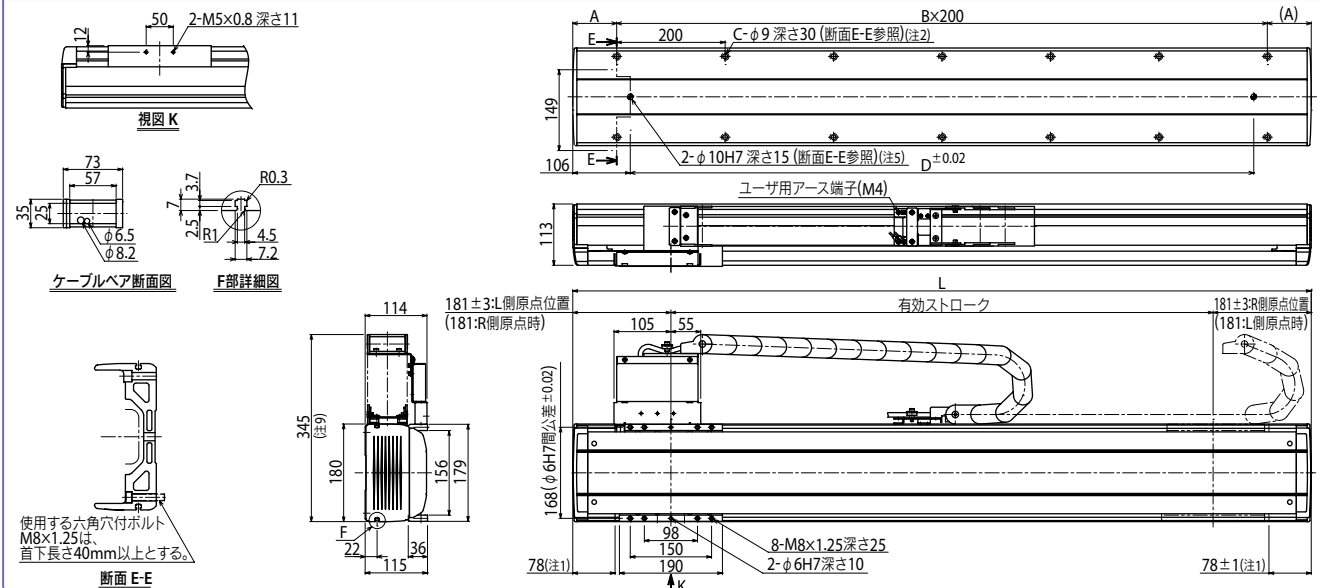
N18 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様

RW



N18 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様

RW



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 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 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 ^{※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。

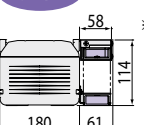
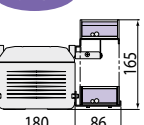
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量[※]

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)			
リ ー ド	A	B	C	リ ー ド	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	Mタイプ	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

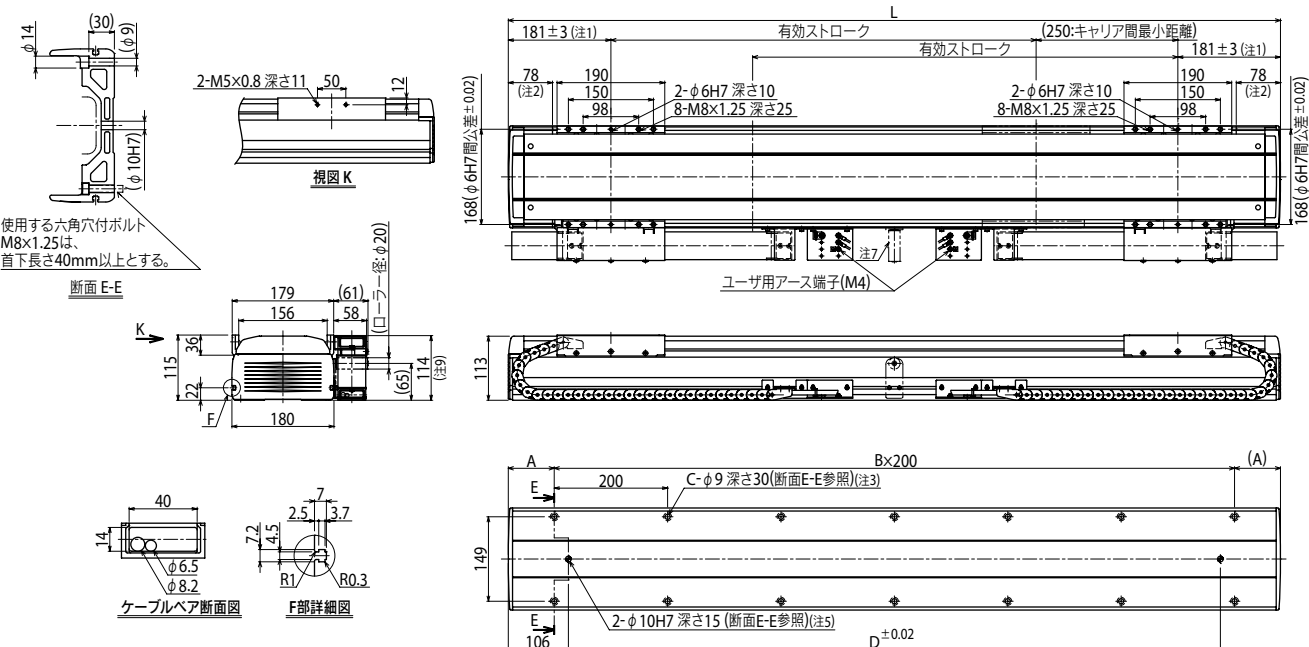
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
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
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。

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プ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. 標準ケーブルベア仕様に、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。

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。

