C5 原点反モータ

注文型式

C5 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ERCD - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長※1	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	12:12mm 6:6mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	LJ:左(標準) RJ:右	原点位置変更:なし:標準 Z:反モータ側	50～600 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)		CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

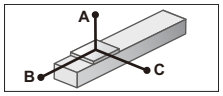
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.422～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

基本仕様

モーター出力 AC(W)		30	
繰り返し位置決め精度※1(mm)		±0.02	
減速機構		ボールネジ(C10級)	
ボールネジリード(mm)		12	6
最高速度(mm/sec)		800	400
最大可搬質量(kg)	水平使用時	5	9
	垂直使用時	1.2	2.4
定格推力(N)		32	64
ストローク(mm)		50～600(50ピッチ)	
全長(mm)	水平使用時	ストローク+201.5	
	垂直使用時	ストローク+236.5	
本体断面最大外形(mm)		W55×H65	
ケーブル長(m)		標準:3.5 / オプション:5,10	
クリーン度		CLASS 10※2	
吸引量(Nℓ/min)エアー		20～30※3	

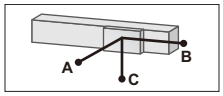
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 1cfあたり(0.1μmベース)、吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

許容オーバーハング量※



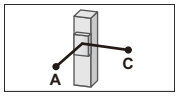
水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リードH2	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
リードH6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89



壁面取付使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リードH2	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
リードH6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

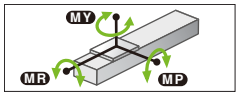


垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リードH2	1.2kg	246	245
リードH6	2.4kg	110	110

※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



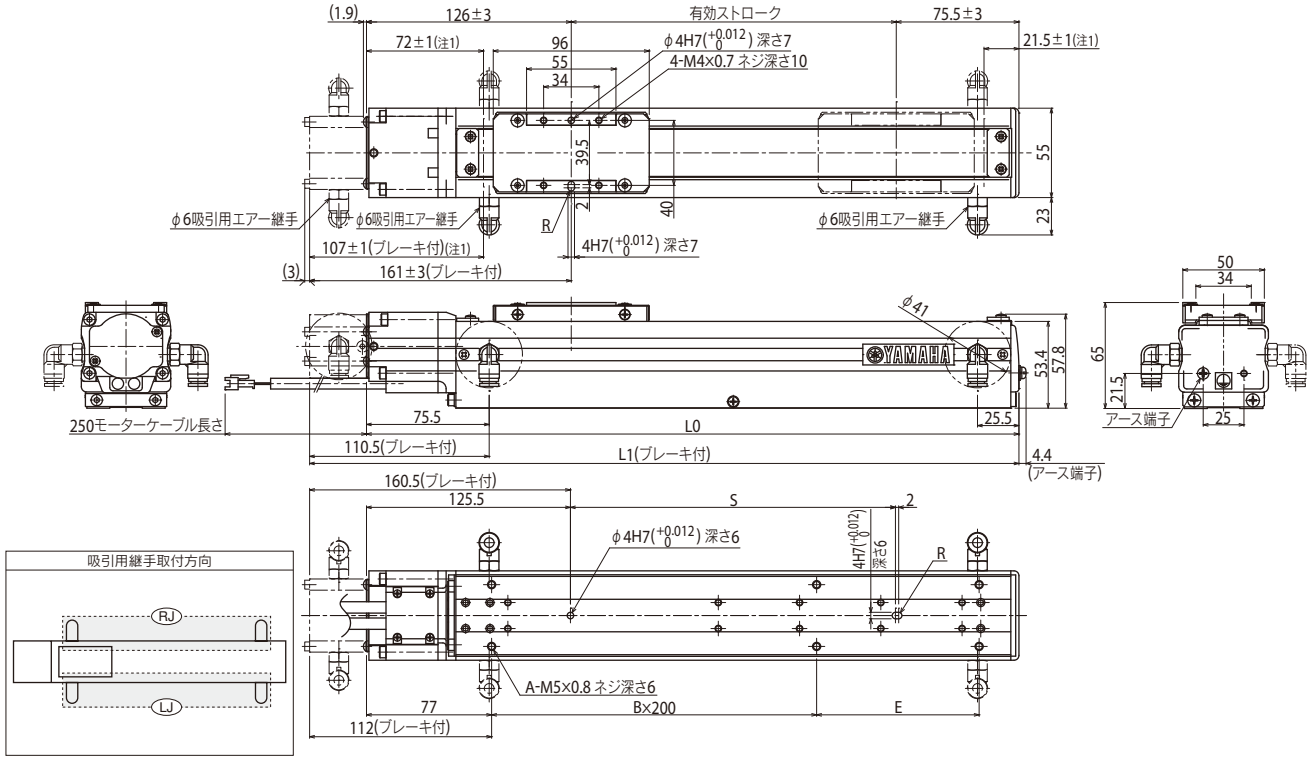
(単位:N・m)

MY	MP	MR
30	34	40

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列 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

C5



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
L0	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5
L1	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
質量(kg)注4	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1

注1. 両端からのメカストッパ位置です。
注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は、左右の選択が可能です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注5. C5とC5Hの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 373