

C17L

● 可选择原点反马达侧

※ 采用接单生产方式,交货期请咨询本公司。



订购型号

C17L - 50

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度 ^{※1}
空白:无制动器 BK:带制动器		空白:无制动器 BK:带制动器	原点位置:无:标准 位置:2:反马达侧	1150~2050 (100mm间距)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX	220	R			
定位器 ^{※2} TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 ^{※3} 220:200V/400~600W	再生装置 R:配RGT	TS显示屏 空白:无 L:配LCD	输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{※4}	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
SR1-X	20		R		
控制器	驱动器:马达功率 ^{※3} 20:400~600W	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	再生装置 R:配RG1	输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
RDV-X	2		20		
机器人驱动器	电源电压 2:AC200V		驱动器:马达功率 ^{※3} 20:400W以下	再生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)	

- ※1. 标准机器人电缆为固定用电线(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电线。详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览。
- ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※3. 加减速度根据定位器、控制器、机器人驱动器的不同而不同。
- ※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达输出 AC	600 W
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ25 (C10级)
滚珠丝杆导程	50 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec
最大搬运	水平使用时 50 kg
重量	垂直使用时 10 kg
额定推力	204 N
行程	1150 mm ~ 2050 mm (100 mm间距)
总长	水平使用时 行程+485 mm
	垂直使用时 行程+515 mm
主机截面最大外形	W168 mm × H114 mm
电缆长度	标准:3.5 m / 选配:5 m、10 m
洁净度	CLASS 10 ^{※3}
抽吸量空气	30 Nℓ/min ~ 90 Nℓ/min ^{※4}

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过1850 mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过程序下调速度。
- ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。
- ※4. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

允许突出量[※]

	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导程50	10kg 4000	2687	3327	10kg 3436	2605	4000	2kg 1200	1200	
	30kg 3045	872	929	30kg 1169	790	3045	5kg 3000	3000	
	50kg 2602	509	714	50kg 666	427	2602	10kg 2579	2579	

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

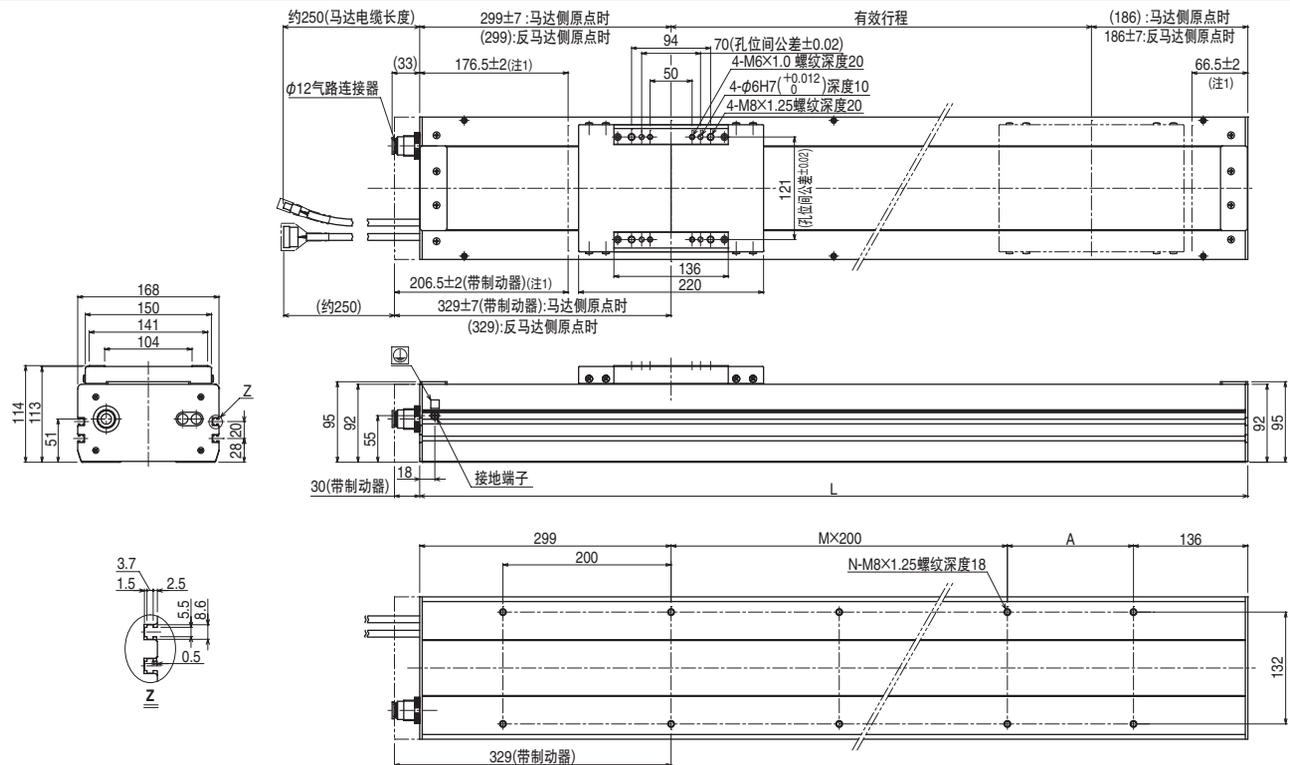
容许静态力矩

	MY	MP	MR
(单位:N·m)	1032	1034	908

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20-R RCX221/222 RCX240/340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X220-R RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	点位跟踪/ 远程命令 脉冲列

C17L



有效行程	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
主机重量(kg) ^{※3}	39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度 ^{※4}	导程50					速度设定				
(mm/sec)	1000					90% 80%				

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
注3. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重1.5kg。
注4. 行程超过1850mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过程序下调速度。