

C20

●可选择原点反马达侧



订购型号

| | | | | | | | | | | | | |
|------------|-------|--|---------------------------|-------------------------------------|----------------------------|---|---|---|--|-------------------------|---|--------------------------------|
| C20 | 机器人主机 | 导程指定 ^{※1} 20:20mm 10:10mm | 制动器 空白:无制动器 BK:带制动器 | 选配件 原点位置 变更 无:标准 Z:反马达侧 | 行程 200~1250 (50mm间距) | 电缆长度 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲) | TSX 定位器 ^{※3} TS-X | 220 驱动器 电源电压/马达功率 ^{※4} 220:200V/400~600W | 再生装置 空白:无 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 ^{※5} | 电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格) |
| | | | | | | | SR1-X 控制器 | 20 驱动器:马达功率 ^{※4} 20:400~600W | 支持CE标准 空白:标准 E:CE规格 | 再生装置 空白:无 R:配RG1 | 输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS | 电池 N:无(增量式规格) |
| | | | | | | | RDV-X 机器人驱动器 | 2 电源电压 2:AC200V | 20 驱动器:马达功率 ^{※4} 20:400W以下 | | 再生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直) | |

- ※1. 仅带制动器规格(垂直规格)可选择导程为10mm。
- ※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览。
- ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※4. 加减速度根据定位器、控制器、机器人驱动器的不同而不同。
- ※5. 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} | ±0.01 mm | |
| 减速机构 | 滚珠丝杆φ20 (C7级) | |
| 滚珠丝杆导程 | 20 mm | 10 mm |
| 最高速度 ^{※2} | 1000 mm/sec | 500 mm/sec |
| 最大搬运重量 | 水平使用时 120 kg | — |
| 重量 | 垂直使用时 25 kg | 45 kg |
| 额定推力 | 510 N / 1020 N | |
| 行程 | 200 mm~1250 mm (50 mm间距) | |
| 总长 | 水平使用时 行程+441 mm | 垂直使用时 行程+471 mm |
| 主机截面最大外形 | W202 mm × H117 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950mm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) | A B C | | | |
| | 50kg | 2602 | 869 | 1145 |
| 导程20 | 80kg | 2193 | 528 | 720 |
| | 120kg | 1841 | 339 | 505 |

| | | | | |
|--------------------|-------|------|-----|------|
| 壁面安装使用时 (单位:mm) | A B C | | | |
| | 50kg | 1144 | 798 | 2602 |
| 导程20 | 80kg | 717 | 456 | 2193 |
| | 120kg | 466 | 267 | 1841 |

※ 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

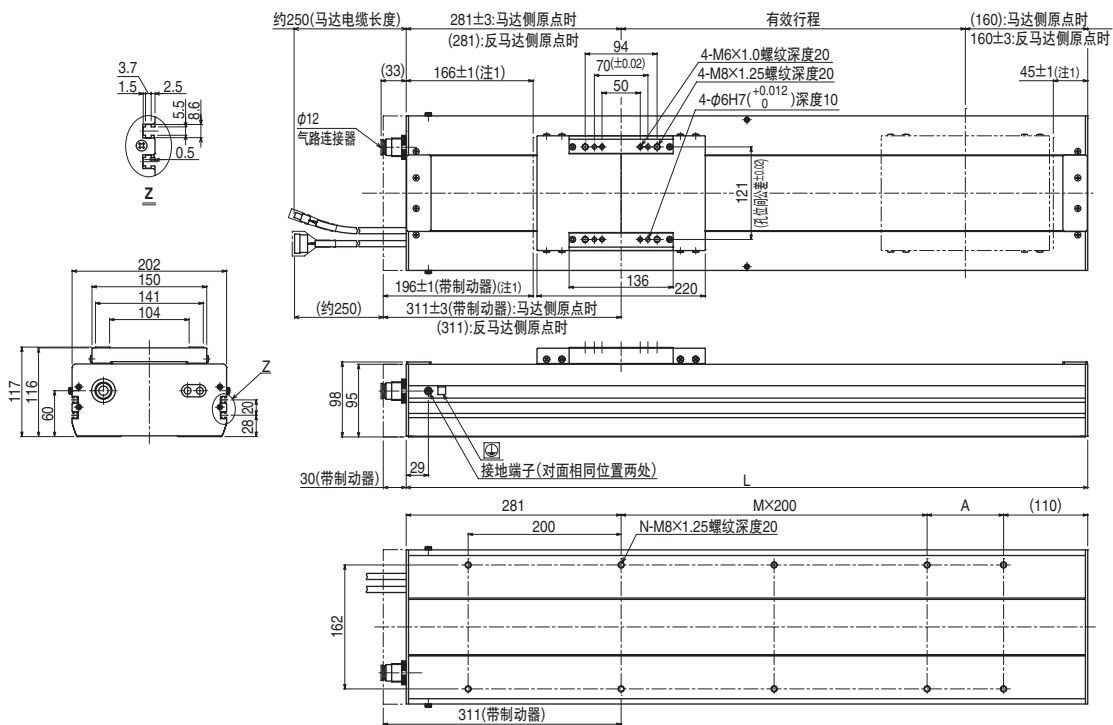
| | | |
|----------|------|-----|
| MY MP MR | | |
| 1101 | 1103 | 968 |

适用控制器

| 控制器 | 运行方法 |
|--|--|
| SR1-X20 [*] RCX221/222 RCX240/340 | 程序跟踪 总行程指令 总行程命令 总行程命令 总行程命令 |
| TS-X220 [*] RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直) | 脉冲列 |

※垂直规格或最高速度超过1000mm/sec动作时需要再生装置。

C20



| 有效行程 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 | 850 | 900 | 950 | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 |
|--------------------------------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| L | 641 | 691 | 741 | 791 | 841 | 891 | 941 | 991 | 1041 | 1091 | 1141 | 1191 | 1241 | 1291 | 1341 | 1391 | 1441 | 1491 | 1541 | 1591 | 1641 | 1691 |
| A | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 | 150 | 200 | 50 | 100 |
| M | 1 | 1 | 1 | 1 | 2 | 2 | 2 | 2 | 3 | 3 | 3 | 3 | 4 | 4 | 4 | 5 | 5 | 5 | 5 | 5 | 6 | 6 |
| N | 8 | 8 | 8 | 8 | 10 | 10 | 10 | 10 | 12 | 12 | 12 | 12 | 14 | 14 | 14 | 14 | 16 | 16 | 16 | 16 | 18 | 18 |
| 主机重量(kg) ^{※3} | 25.0 | 26.0 | 27.0 | 28.0 | 29.0 | 30.0 | 31.0 | 32.0 | 33.0 | 34.0 | 35.0 | 36.0 | 37.0 | 38.0 | 39.0 | 40.0 | 41.0 | 42.0 | 43.0 | 44.0 | 45.0 | 46.0 |
| 最高速度 ^{※4} (mm/sec) | 导程20 | | 1000 | | 800 | | 700 | | 600 | | 500 | | 400 | | 350 | | 300 | | 250 | | 200 | |
| | 导程10 | | 500 | | 400 | | 350 | | 300 | | 250 | | 200 | | 150 | | 100 | | 50 | | 50 | |
| 速度设定 | — | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

注4. 行程超过950mm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。

- 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2.0kg。

适用控制器

SR1-X ▶ 518

TS-X ▶ 492

RDV-X ▶ 506