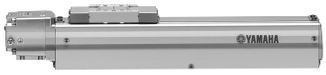
C5LH

●高导程:导程20
●可选择原点反马达侧

●适用控制器100V/200V规格



订购型号

C5LH - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器※1	连接器安装方向	原点位置变更	行程	电缆长度※2
	20:20mm 12:12mm 6:6mm	空白:无制动器 BK:带制动器	LJ:左(标准) RJ:右	无:标准 Z:反马达侧	50～800 (50mm间距)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

定位器※3	驱动器 电源电压/马达功率	TS显示屏	输入输出	电池
TS-X	105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	空白:无 L:配LCD	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板※4	B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)

SR1-X 05 - [ ] - [ ] - [ ]

控制器	驱动器:马达功率	支持CE标准	输入输出	电池
	05:100W以下	空白:标准 E:CE规格	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)

RDV-X 2 05

机器人驱动器	电源电压	驱动器:马达功率
	2: AC200V	05:100W以下

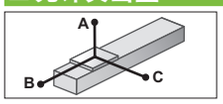
※1. 导程为20mm时,不能选择带制动器规格(垂直规格)。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

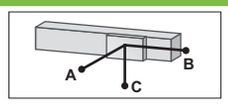
基本规格

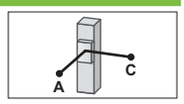
马达输出 AC		30 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12(C10级)		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用时	—	1.2 kg	2.4 kg
额定推力		19 N	32 N	64 N
行程		50 mm～800 mm(50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+201.5 mm		
	垂直使用时	行程+236.5 mm		
主机截面最大外形		W55 mm × H65 mm		
电缆长度		标准:3.5 m / 选配:5 m、10 m		
洁净度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)※2		
抽吸量空气※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 相当于CLASS 10(0.1μm) FED-STD-209D,使用抽吸风机时。
※3. 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
导程20	1kg	1099	324	645
	3kg	488	104	241
导程12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
导程6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89

壁面安装使用时 (单位:mm)

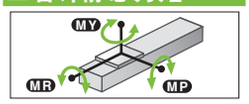
		A	B	C
导程20	1kg	602	303	950
	3kg	197	87	432
导程12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
导程6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

垂直使用时 (单位:mm)

		A	C
导程12	1.2kg	240	239
导程6	2.4kg	109	110

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离 。
※ 计算寿命时的行程为600 mm。

容许静态力矩



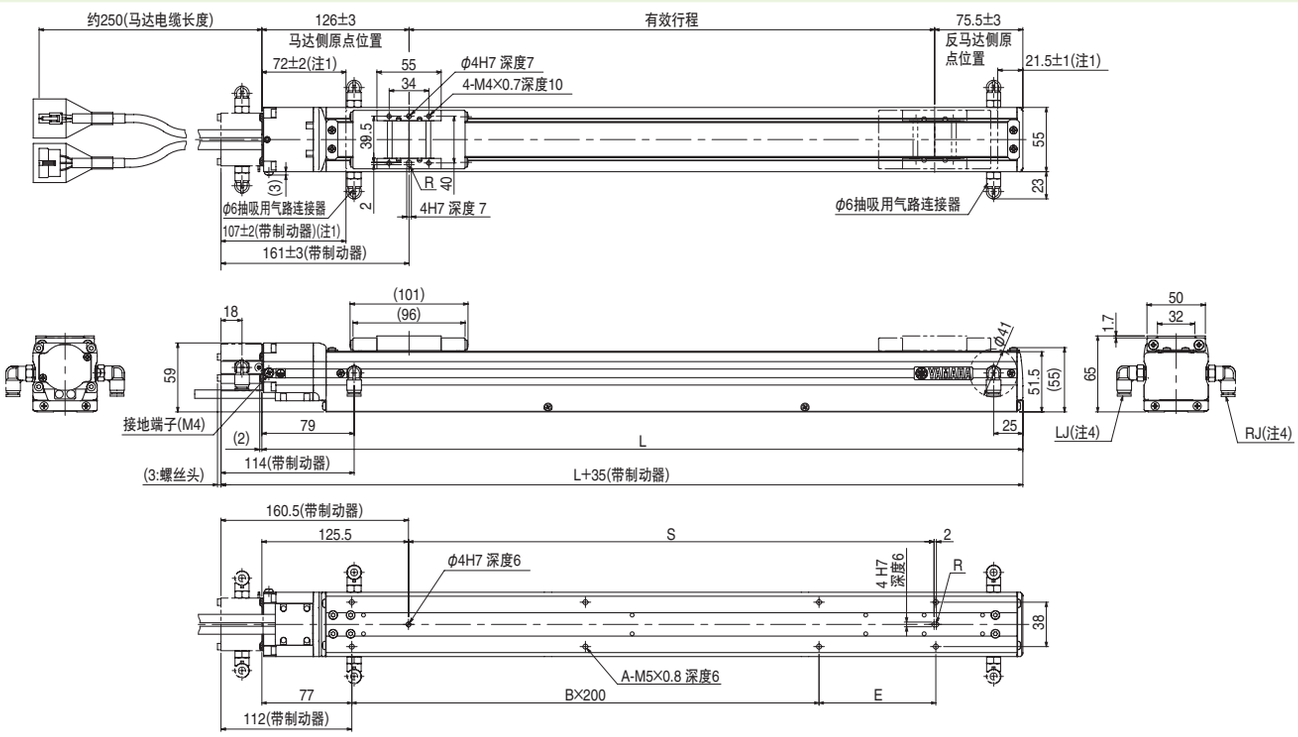
(单位:N·m)

MY	MP	MR
30	34	40

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX221/222 RCX240/340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105	点位跟踪/
TS-X205	远程命令
RDV-X205	脉冲列

C5LH



有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A		4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E		100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
主机重量(kg)注3		1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
各行程最高速度注5 (mm/sec)	导程 20	1000													900	800	700
	速度设定	—													90%	80%	70%
	导程 12	800												640	560	480	440
	导程 6	400												320	280	240	220
	速度设定	—												80%	70%	60%	55%

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R30。
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0.2kg。
注4. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。(左为标准。)
注5. 行程超过600mm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,应参考左表中所示的最高速度,下调动作速度。
注6. C5L与C5LH的外形图相同。

适用控制器 SR1-X ▶ 518 | TS-X ▶ 492 | RDV-X ▶ 506