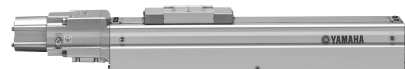


C6L

- 高导程: 导程20
- 可选择原点反马达侧



订购型号

C6L	机器人主机	导程指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	制动器 ^{※1} 空白: 无制动器 BK: 带制动器	连接安装方向 LJ: 左(标准) RJ: 右	原点位置变更 无: 标准 Z: 反马达侧	行程 50~800 (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	驱动器 电源电压/马达功率 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TS显示屏 空白: 无 L: 配LCD	输入输出 NP: NPN PN: 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	控制器 05	驱动器: 马达功率 05: 100W以下	支持CE标准 空白: 标准 E: CE规格	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	机器人驱动器 2	电源电压 2: AC200V			RBR1	再生装置

- ※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表。
- ※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	60 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 10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用时 —	4 kg	8 kg
额定推力	51 N	85 N	170 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+247.5 mm	
	垂直使用时	行程+282.5 mm	
主机截面最大外形	W65 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)	导程20	A B C		
		2kg 433 192 295	6kg 145 59 104	10kg 110 33 75
导程12	导程12	A B C		
		3kg 622 125 336	8kg 271 41 121	12kg 214 24 76
导程6	导程6	A B C		
		5kg 692 73 236	10kg 372 33 109	30kg 157 0 25
壁面安装使用时 (单位:mm)	导程20	A B C		
		2kg 300 174 365	6kg 83 44 105	10kg 43 18 71
导程12	导程12	A B C		
		3kg 291 96 317	8kg 87 13 110	12kg 41 0 126
导程6	导程6	A B C		
		5kg 202 45 237	10kg 70 5 97	30kg 0 0 0
垂直使用时 (单位:mm)	导程12	A B C		
		1kg 353 351	2kg 163 164	4kg 68 70
导程6	导程6	A B C		
		2kg 169 170	4kg 71 73	8kg 21 24

- ※ 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。

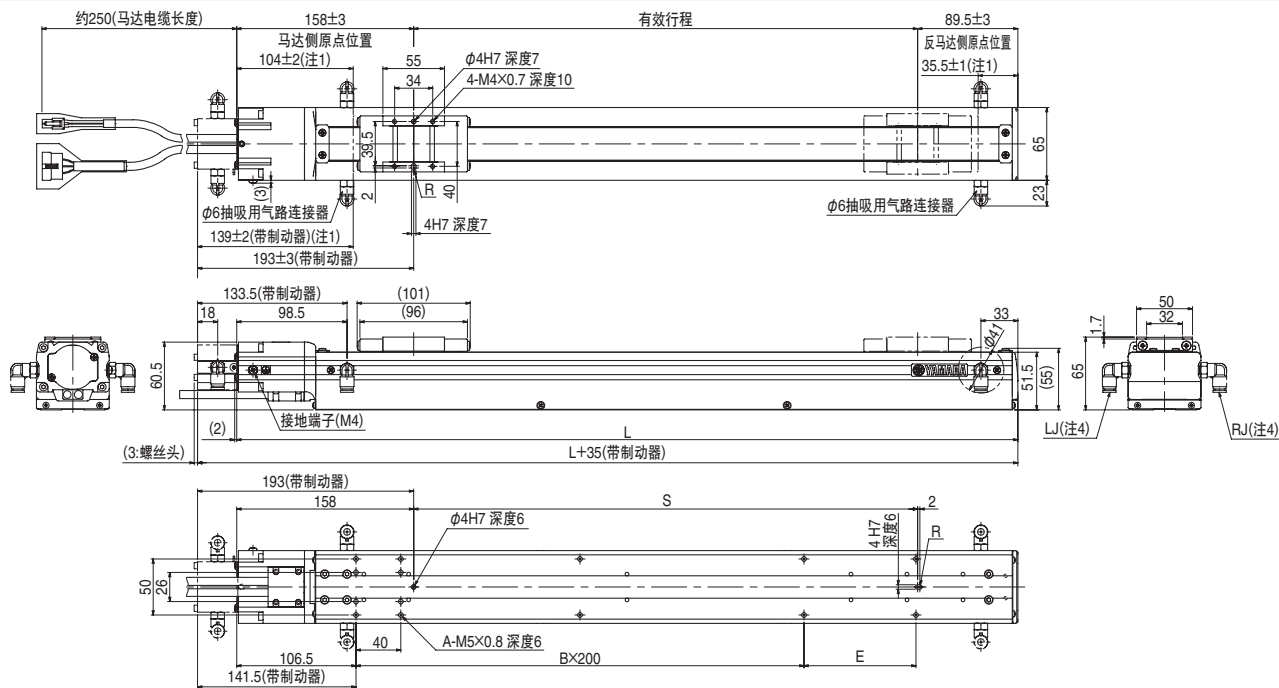
容许静态力矩

	MY	MP	MR
	35	40	50

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C6L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	150	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) ^{※3}	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
各行程 最高速度 ^{※5} (mm/sec)	导程 20	1000														
	速度设定	—														
	导程 12	800														
	导程 6	400														
速度设定	—															
														90%	80%	70%
														680	600	520
														340	300	260
														85%	75%	65%

- 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。带制动器时的重量比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。