



垂直多关节机器人  
YA

线性传动单元  
LCM100

小型伺服机器人  
TRANSERVO

单轴机器人  
FLIP-X

线性单轴机器人  
PHASER

真空机器人  
XY-X

水平多关节机器人  
YK-X

桁架型机器人  
YP-X

CLEAN 洁净

CONTROLLER 控制器

INFORMATION 各种信息

单轴

直交

水平多关节

## 订购型号

### C8

<b>机器人主机</b>	<b>导程指定</b> 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	<b>制动器<sup>※1</sup></b> 空白: 无制动器 BK: 带制动器	<b>选配件</b> 原点位置: 无/标准 变更: 乙: 反马达侧	<b>行程</b> 150~800 (50mm间距)	<b>电缆长度<sup>※2</sup></b> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)
--------------	---	---	---	----------------------------------	--

### TSX

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

### SR1-X

<b>控制器</b> SR1-X	<b>05</b> 驱动器: 马达功率 05: 100W以下	<b>支持CE标准</b> 空白: 标准 E: CE规格	<b>输入输出</b> N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	<b>电池</b> B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
---------------------	--------------------------------------	------------------------------------	--	---

### RDV-X

<b>机器人驱动器</b> RDV-X	<b>2</b> 电源电压 2: AC200V	<b>05</b> 驱动器: 马达功率 05: 100W以下	<b>RBR1</b> 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。
- ※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

<b>马达输出 AC</b>	100 W
<b>重复定位精度<sup>※1</sup></b>	±0.02 mm
<b>减速机构</b>	滚珠丝杆φ12 (C10级)
<b>滚珠丝杆导程</b>	20 mm 12 mm 6 mm
<b>最高速度<sup>※2</sup></b>	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
<b>最大搬运重量</b>	水平使用时 12 kg 20 kg 40 kg 垂直使用时 — 4 kg 8 kg
<b>额定推力</b>	84 N 141 N 283 N
<b>行程</b>	150 mm~800 mm (50 mm间距)
<b>总长</b>	水平使用时 行程+320 mm 垂直使用时 行程+355 mm
<b>主机截面最大外形</b>	W80 mm × H75 mm
<b>电缆长度</b>	标准: 3.5 m / 选配: 5 m、10 m
<b>洁净度</b>	CLASS 10 <sup>※3</sup>
<b>抽吸量空气</b>	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min <sup>※4</sup>

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过600 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<sup>※</sup>

水平使用时 (单位: mm)					
	A	B	C		
导程 20	5kg	245	85	146	
	10kg	131	39	69	
	12kg	115	31	57	
导程 12	5kg	364	92	192	
	10kg	207	43	92	
	15kg	144	26	41	
导程 6	10kg	406	47	124	
	20kg	225	20	54	
	30kg	162	11	31	
导程 20	5kg	121	71	211	
	10kg	42	24	88	
	12kg	29	16	66	
导程 12	5kg	164	78	328	
	10kg	62	29	158	
	15kg	26	12	83	
导程 6	10kg	87	33	353	
	20kg	18	6	127	
	30kg	0	0	0	
导程 6	40kg	0	0	0	

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

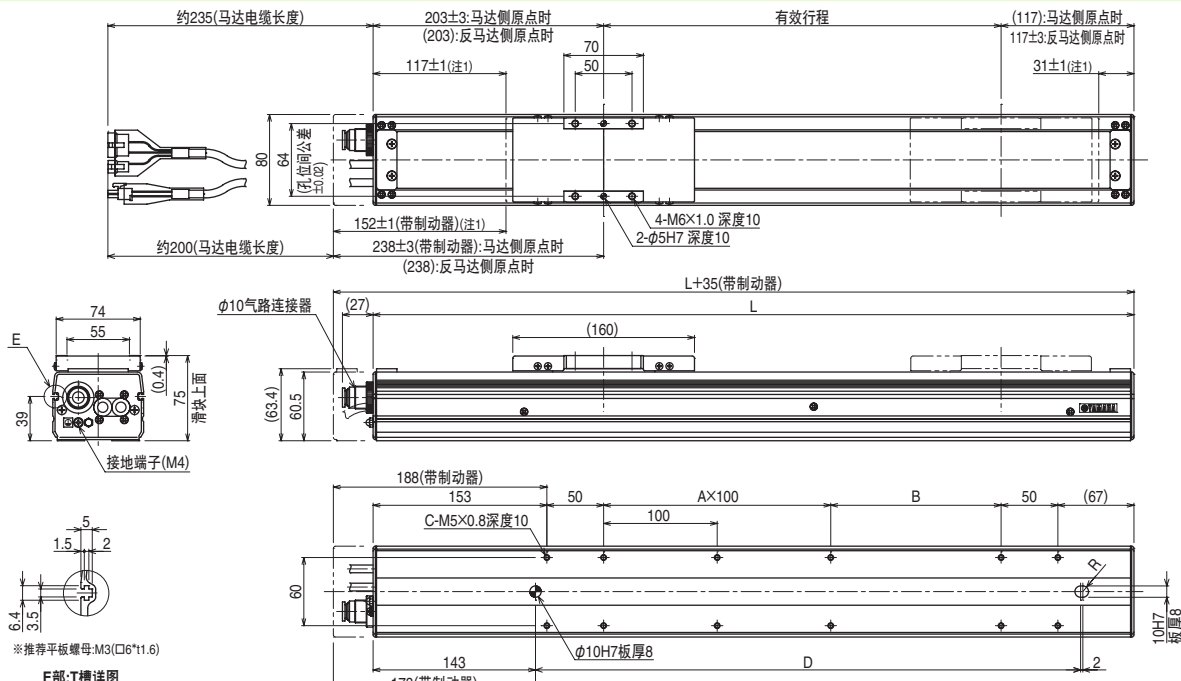
## 容许静态力矩

	MY	MP	MR
(单位: N·m)	70	95	110

## 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序 点位跟踪
RCX221/222	远程命令
RCX240/340	联机指令
TS-X105	点位跟踪/ 远程命令
TS-X205	远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

## C8



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
<b>L</b>	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120		
<b>A</b>	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
<b>B</b>	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100		
<b>C</b>	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22		
<b>D</b>	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930		
<b>主机重量 (kg)<sup>※3</sup></b>	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3		
<b>最高速度<sup>※4</sup> (mm/sec)</b>	导程20	1000										950	800	700	650	
	速度设定	—										95%	80%	70%	65%	
	导程12	720										648	540	468	432	360
	导程6	360										324	270	234	216	180
速度设定	—										90%	75%	65%	60%	50%	

注4. 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, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。