

C8L

●可选择原点反马达侧

■订购型号

C8L	机器人主机	导程指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	制动器 空白:无制动器 BK:带制动器	选配件 原点位置:无/标准 变更:Z:反马达侧	行程 150~1050 (50mm间距)	电缆长度*1 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	TSX	定位器*2 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 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
	SR1-X	控制器	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	电源电压 2:AC200V	驱动器:马达功率 05:100W以下	RBR1	再生装置

*1. 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。
*2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
*3. 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	100 W		
重复定位精度*1	±0.01 mm		
减速机构	滚珠丝杆φ15 (C7级)		
滚珠丝杆导程	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度*2	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大搬运	水平使用时 20 kg	40 kg	50 kg
重量	垂直使用时 4 kg	8 kg	16 kg
额定推力	84 N	169 N	339 N
行程	150 mm~1050 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+325 mm	
	垂直使用时	行程+360 mm	
主机截面最大外形	W80 mm × H75 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700 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*1

水平使用时 (单位:mm)	A			B			C					
	5kg	25g	122	179	5kg	25g	147	100	220			
导程20	10kg	149	55	89	10kg	53	32	97	10kg	17	10	39
	15kg	100	33	56	20kg	0	0	0	20kg	0	0	0
	20kg	95	22	41	10kg	87	41	197	20kg	10	4	37
	30kg	90	14	31	30kg	0	0	0	40kg	0	0	0
导程10	10kg	251	61	130	10kg	24	9	152	30kg	0	0	0
	20kg	127	25	55	40kg	0	0	0	50kg	0	0	0
	30kg	90	14	31	40kg	0	0	0	50kg	0	0	0
	40kg	69	8	18	20kg	256	29	76	30kg	188	16	43
导程5	30kg	188	16	43	40kg	96	10	28	50kg	33	6	18
	40kg	96	10	28	50kg	33	6	18				
	50kg	33	6	18								

*1. 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

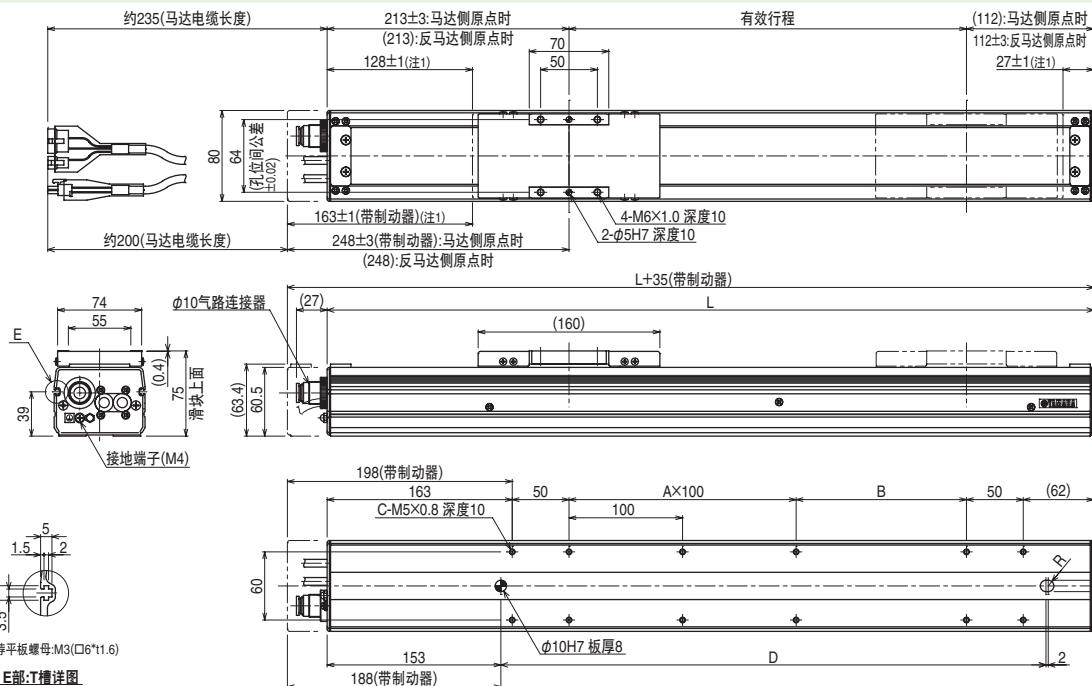
■容许静态力矩

容许静态力矩 (单位:N·m)		
MY	MP	MR
70	95	110

■适用控制器

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

C8L



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
L	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	9		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180		
主机重量(kg)*3	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5		
最高速度*4 (mm/sec)	1000										900	800	700	650	600	550	500				
	—										90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%				
	600										510	450	390	360	330	300	270	240			
	300										255	225	195	180	165	150	135	120			
速度设定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%			

注4. 行程超过700mm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位的位置。
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0.3kg。