CLEAN
Type

产品系列

洁净型机器人

适合洁净室中的电子零部件、食品、医疗设备相关作业。
高度密封结构可防止粉尘并提高吸气效率，兼具高洁净度和高性能。
为洁净室中生产系统的自动化、省力化提供支持。

兼具高洁净度和高性能
单轴、直交、水平多关节机器人产品系列

洁净型水平多关节机器人

YK-XEC 型

高性价比水平多关节机器人“YK-XE”系列的洁净型。

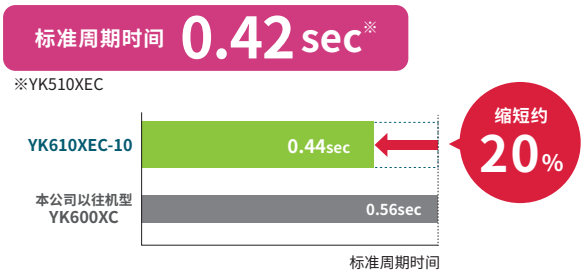
在保持原有性价比的同时，提供适用于精密仪器、食品、医药品、化妆品行业的洁净度。

- 机械臂长度：400~710mm
- 抽吸量：55~60Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 4 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：4~10kg

POINT 1

通过高速动作提高生产效率

通过改善机械臂结构，减轻振动和优化运动，从而缩短了标准周期时间。高速且振动较少的敏捷动作，有利于提高生产效率。



POINT 2

保持 YK-XE 规格的洁净型

在保持水平多关节机器人“YK-XE 系列”原有搬运重量和 Z 轴行程量的前提下，达成 ISO CLASS 4 的洁净度。

机械臂长度 (mm)	400		600	
机型	YK400XE	YK400XEC	YK610XE	YK610XEC
Z 轴行程 (mm)	150		200	
最大可搬运重量 (kg)	4		10	

POINT 3

实现 YK-XE 系列原有的低价格

能够以低价格引入洁净环境。

YK400XEC-4

YK510XEC-10

YK610XEC-10

YK710XEC-10

洁净型水平多关节机器人

YK-XGC/XC 型

Z 轴的花键部位使用不易发生粉尘的材质的波纹管罩封，其他运转部也完全密封。
线束完全内置，从基座背面向机器人内部抽吸，防止产生粉尘。

- 机械臂长度：180mm ～ 1000mm
- 抽吸量：30 ～ 60Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：20kg

POINT 1

上下波纹管结构，提高了洁净性能的可靠性

采用无皮带结构，因此不会产生皮带造成的粉尘。而且，YK-XGC 型改善了 Z 轴上下安装波纹管的结构，进一步提高了洁净性能的可靠性。

※YK500XC ～ YK1000XC 除外。

POINT 2

高耐久性

采用无皮带结构，因此无需担心皮带的松弛和老化 ※。而且，装在 Z 轴上的波纹管使用高耐久性材料，可确保耐久性能。

※YK500XC ～ YK1000XC 除外。

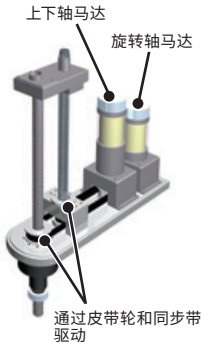
POINT 3

完全无皮带结构，提高了刚性

采用 ZR 轴直接联轴结构，实现完全无皮带结构。前端旋转轴直接连结减速器，因此 R 轴允许惯性力矩高，即使是较重的工件和偏置量较大的工件也可以高速动作。

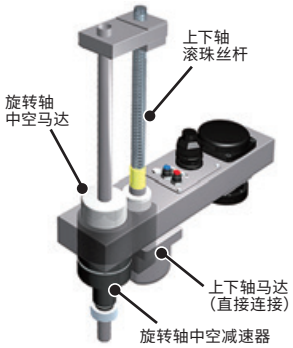
※YK500XC ～ YK1000XC 除外。

以往机型



- 刚性和精度由传送皮带决定
- 传送带有松弛等老化现象

YK-XGC 型
（包括 YK180XC/YK220XC）



- 高刚性、高精度
- 无需担心传送带的松弛和断裂
- 免维护

类型	型号	机械臂长度 (mm)	最大可搬运重量 (kg)	标准周期时间 (sec)	无皮带结构
超小型	YK180XC	180	1.0	0.42	○
	YK220XC	220		0.45	○
小型	YK250XGC	250	4.0	0.50	○
	YK350XGC	350		0.52	○
	YK400XEC-4	400		0.45	-
	YK400XGC	400		0.50	○
中型	YK500XGLC	500	4.0	0.66	○
	YK500XC	500	10.0	0.53	-
	YK510XEC-10	510		0.42	-
	YK600XGLC	600	4.0	0.71	○
	YK600XC	600	10.0	0.56	-
	YK610XEC-10	610		0.44	-
大型	YK710XEC-10	710	10.0	0.49	-
	YK700XC	700	20.0	0.57	-
	YK800XC	800			-
	YK1000XC	1000		0.60	-

洁净型单轴机器人 / 洁净型无马达单轴执行器

Robonity 系列 (Advanced 机型)

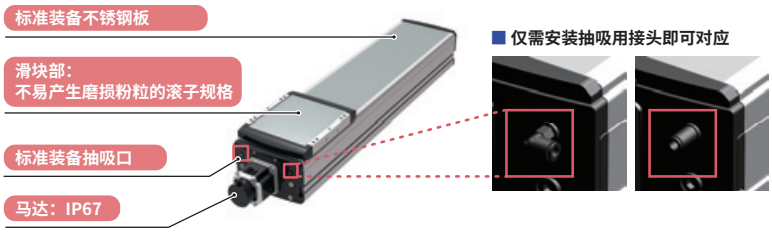
单轴机器人 / 无马达单轴执行器“Robonity 系列”的无尘室规格。滑块型的 Advanced 机型，其标准为洁净型规格。备有丰富的产品阵容，广泛用于食品、医疗品、化妆品的生产工序等各种用途中。

- 行程: 50 ~1450mm
- 抽吸量: 30~115Nℓ/min
- 洁净度: ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：160kg (水平使用时)

POINT

讲究的设计

1. 防尘不锈钢板：防止润滑油溅出和混入外部异物
2. 滑块部滚子规格：防止摩擦起尘
3. 抽吸口：防止吸附起尘＆防止喷吹引起异物混入



型号 型号 A：单轴机器人 型号 L：无马达单轴执行器	尺寸 (mm)※	导程 (mm)	最大可搬运重量 (kg)		最高速度 (mm/sec)	行程 (mm)
			水平	垂直		
AGXS05/LGXS05	W48×H65	20	5	2	1333	50~800
		10	8	4	666	
		5	13	8	333	
AGXS05L/LGXS05L	W48×H65	20	12	3	1333	50~800
		10	24	6	666	
		5	32	12	333	
AGXS07/LGXS07	W70×H76.5	30	10	2	1800	50~1100
		20	25	4	1200	
		10	45	8	600	
		5	85	16	300	
AGXS10/LGXS10	W100×H99.5	30	25	4	1800	100~1250
		20	40	8	1200	
		10	80	20	600	
		5	100	30	300	
AGXS12/LGXS12	W125×H101	30	35	8	1800	100~1250
		20	50	15	1200	
		10	95	25	600	
		5	115	45	300	
AGXS12/LGXS12	W125×H101	30	35	8	1800	100~1250
		20	50	15	1200	
		10	95	25	600	
		5	115	45	300	
AGXS16/LGXS16	W160×H130	40	45	12	2400	100~1450
		20	95	28	1200	
		10	130	55	600	
AGXS20/LGXS20	W200×H140	40	65	15	2400	100~1450
		20	130	35	1200	
		10	160	65	600	

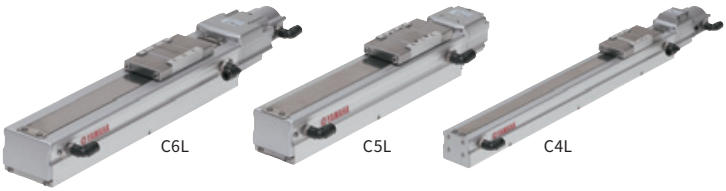
※ 尺寸约为主体截面的最大外形尺寸。

洁净型单轴机器人

FLIP-XC 型

单轴机器人“FLIP-X 系列”的无尘室规格。从轻量小巧的机型到最大搬运重量为 120kg 的大型机型，共有 14 个机型可供用户根据用途选择。标配抽吸用气路连接器，润滑油采用低粉尘润滑油，滑台面配备高耐久性不锈钢板，从而实现了高洁净度。

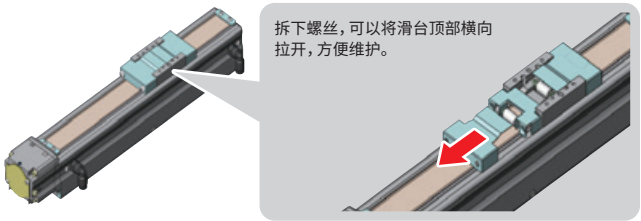
- 行程：50 ～2050mm
- 抽吸量：15 ～ 90Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：120kg（水平使用时）



POINT

优异的维护性

C4L ～ C6L 机型只需拆下滑块侧面的螺丝，无需卸下工具即可进行轧辊的更换。而 C8 ～ C20 机型虽然是直接联轴结构，也可以单独更换马达和滚珠丝杆。



型号	尺寸（mm）※	导程（mm）	最大可搬运重量（kg）		最高速度（mm/sec）	行程（mm）
			水平	垂直		
C4L C4LH	W45 × H55	12	4.5	1.2	720	50～400
		6	6	2.4	360	
		2	6	7.2	120	
C5L C5LH	W55 × H65	20	3	-	1000	50～800
		12	5	1.2	800	
		6	9	2.4	400	
C6L	W65 × H65	20	10	-	1000	50～800
		12	12	4	800	
		6	30	8	400	
C8	W80 × H75	20	12	-	1000	150～800
		12	20	4	720	
		6	40	8	360	
C8L	W80 × H75	20	20	4	1000	150～1050
		10	40	8	600	
		5	50	16	300	
C8LH	W80 × H75	20	30	-	1000	150～1050
		10	60	-	600	
		5	80	-	300	
C10	W104 × H85	20	20	4	1000	150～1050
		10	40	10	500	
		5	60	20	250	
C14	W136 × H96	20	30	4	1000	150～1050
		10	55	10	500	
		5	80	20	250	
C14H	W136 × H96	20	40	8	1000	150～1050
		10	80	20	500	
		5	100	30	250	
C17	W168 × H114	20	80	15	1000	250～1250
		10	120	35	600	
C17L	W168 × H114	50	50	10	1000	1150～2050
C20	W202 × H117	20	120	25	1000	250～1250
		10	-	45	500	

※ 尺寸约为主机截面的最大外形尺寸。

洁净型单轴机器人

SSC 型（TRANSERVO）

步进马达单轴机器人“TRANSERVO 系列”的洁净室规格。使用步进马达，并通过采用新开发的矢量控制方式，在实现低价格的同时，具备与伺服马达同样的功能和性能。标配抽吸用气路连接器，润滑油采用低粉尘润滑油，滑台面配备高耐久性不锈钢板，从而实现了高洁净度。

- 行程：50 ～ 800mm
- 抽吸量：15 ～ 80Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：12kg（水平使用时）

型号	尺寸（mm）※	导程（mm）	最大可搬运重量（kg）		最高速度（mm/sec）	行程（mm）
			水平	垂直		
SSC04	W49 × H59	12	2	1	600	50～400
		6	4	2	300	
		2	6	4	100	
SSC05	W55 × H56	20	4	-	1000	50～800
		12	6	1	600	
		6	10	2	300	
SSC05H	W55 × H56	20	6	-	1000	50～800
		12	8	2	600（水平）/ 500（垂直）	
		6	12	4	300（水平）/ 250（垂直）	

※ 尺寸约为主机截面的最大外形尺寸。

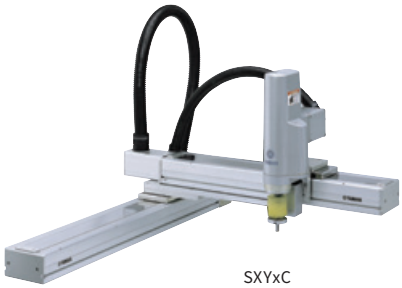
洁净型直交机器人

XY-XC 型

“直交机器人”的洁净室机型。采用高耐久性不锈钢板，开口部设计非常小，且抽吸量小，支持 ISO CLASS 3。SXYxC 的 ZR 轴采用水平多关节机器人的高速单元，可大幅缩短周期时间。

- 抽吸量：60 ～ 90Nℓ/min
- 洁净度：ISO CLASS 3 *ISO14644-1
- 最大可搬运重量：20kg
- 最高速度：1000mm/sec

※ 用户接线：D-Sub 25PIN 连接器（1～24 号已连接、25 号框架接地）
※ 用户配管：φ6 输气管 3 根


SXYxC

机型	型号	轴	动作范围	最高速度（mm/sec）	最大可搬运重量（kg）
2轴	SXYxC	X	150～1050mm	1000	20
		Y	150～650mm	1000	
3轴	SXYxC(ZSC12)	X	150～1050mm	1000	3
		Y	150～650mm	1000	
		Z	150mm	1000	
	SXYxC(ZSC6)	X	150～1050mm	1000	5
		Y	150～650mm	1000	
		Z	150mm	500	
4轴	SXYxC(ZRSC12)	X	150～1050mm	1000	3
		Y	150～650mm	1000	
		Z	150mm	1000	
		R	360°	1020°/sec	
	SXYxC(ZRSC6)	X	150～1050mm	1000	5
		Y	150～650mm	1000	
		Z	150mm	500	
		R	360°	1020°/sec	

洁净型机器人

CLEAN TYPE

CONTENTS

■ 洁净型机器人 规格一览表 ‥560

单轴

● TRANSERVO

SSC04 ‥‥‥ 563
SSC05 ‥‥‥ 564
SSC05H ‥‥‥ 565

● FLIP-XC

C4L ‥‥‥ 566
C4LH ‥‥‥ 567
C5L ‥‥‥ 568
C5LH ‥‥‥ 569
C6L ‥‥‥ 570
C8 ‥‥‥ 571
C8L ‥‥‥ 572
C8LH ‥‥‥ 573
C10 ‥‥‥ 574
C14 ‥‥‥ 575
C14H ‥‥‥ 576
C17 ‥‥‥ 577
C17L ‥‥‥ 578
C20 ‥‥‥ 579

直交　XY-XC

● 2轴

SXYxC ‥‥‥ 580

● 3轴/ZSC

SXYxC ‥‥‥ 582

● 4轴/ZRSC

SXYxC ‥‥‥ 584

水平多关节　YK-XC

YK180XC ‥‥‥ 586
YK220XC ‥‥‥ 587
YK250XGC ‥‥‥ 588
YK350XGC ‥‥‥ 590
YK400XGC ‥‥‥ 592
YK500XGLC ‥‥‥ 594
YK500XC ‥‥‥ 596
YK600XGLC ‥‥‥ 597
YK600XC ‥‥‥ 599
YK700XC ‥‥‥ 600
YK800XC ‥‥‥ 601
YK1000XC ‥‥‥ 602

主要特点 ▶P.82

洁净型机器人 规格一览表

洁净型单轴机器人

● TRANSERVO

・洁净度　CLASS 10
・抽吸量　15～80 Nℓ/min

机型名称	导程(mm)	可搬运重量(kg) 水平	可搬运重量(kg) 垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	刊载页
SSC04	12	2	1	600																P.563
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	–	1000												933	833	733	633	P.564
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	20	6	–	1000												933	833	733	633	P.565
	12	8	–	600												560	500	440	380	
		–	2	500														440	380	
	6	12	–	300												280	250	220	190	
		–	4	250														220	190	

● FLIP-XC

・洁净度　C4L/C4LH/C5L/C5LH/C6L ..... ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ※
上述机型以外 ..... CLASS 10
※ 相当于CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D

・抽吸量　20～90 Nℓ/min

机型名称	马达输出(W)	重复定位精度(mm)	导程(mm)	可搬运重量(kg) 水平	可搬运重量(kg) 垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950
C4L/C4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																		
			6	6	2.4	360																		
			2	6	7.2	120																		
C5L/C5LH	30	±0.02	20	3	–	1000																		
			12	5	1.2	800																		
			6	9	2.4	400																		
C6L	60	±0.02	20	10	–	1000																		
			12	12	4	800																		
			6	30	8	400																		
C8	100	±0.02	20	12	–			1000										900	800	700	650			
			12	20	4			720									648	540	468	432	360			
			6	40	8			360									324	270	234	216	180			
C8L	100	±0.01	20	20	4			1000												900	800	700	650	600
			10	40	8			600											510	450	390	360	330	300
			5	50	16			300											255	225	195	180	165	150
C8LH	100	±0.01	20	30	–			1000											900	800	700	650	600	550
			10	60	–			600										510	450	390	360	330	300	270
			5	80	–			300										255	225	195	180	165	150	135
C10	100	±0.01	20	20	4			1000												950		750		600
			10	40	10			500												475		375		300
			5	60	20			250												237		187		150
C14	100	±0.01	20	30	4			1000												950		750		600
			10	55	10			500												475		375		300
			5	80	20			250												237		187		150
C14H	200	±0.01	20	40	8			1000												950		750		600
			10	80	20			500												475		375		300
			5	100	30			250												237		187		150
C17	400	±0.01	20	80	15					1000														800
			10	120	35					500														400
C17L	600	±0.02	50	50	10																			
C20	600	±0.01	20	120	25					1000														800
			10	–	45					500														400

1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	刊载页
																						C4L：P.566 C4LH：P.567
																						C5L：P.568 C5LH：P.569
																						P.570
																						P.571
550	500																					P.572
270	240																					
135	120																					
500	450																					P.573
240	210																					
120	105																					
600	500																					P.574
300	250																					
150	125																					
600	500																					P.575
300	250																					
150	125																					
600	500																					P.576
300	250																					
150	125																					
800	700		600		500																	P.577
400	350		300		250																	
			1000		1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800	P.578
800	700		600		500																	P.579
400	350		300		250																	

洁净型机器人 规格一览表

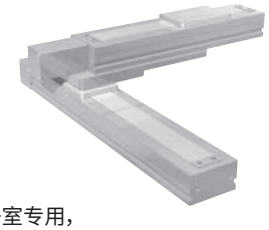
洁净型直交机器人

● XY-XC

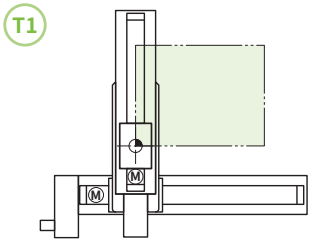
- 洁净度　　CLASS 10
- 抽吸量　　60～90 Nℓ/min
- 采用不锈钢板，使开口部设计达到最小
- 使用洁净型机器人专用电缆管路

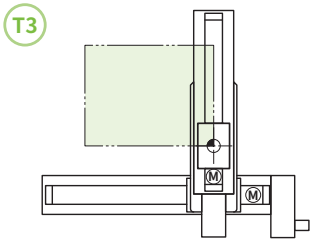
※用户配线：D-Sub 25 Pin连接器
：24芯、0.3 sq
（1～24号已接线、25号框架接地）
※用户配管：φ6空气胶管3根

机械臂变化机型



洁净室专用，
向上安装的Y轴的滑块可以动作





机型	机型名称	轴	动作范围	最高速度(mm/sec)	最大可搬运重量(kg)	刊载页
2轴	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.580
		Y	150～650 mm	1000		
3轴	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.582
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.582
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4轴	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.584
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020° /sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.584
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020° /sec		

洁净型水平多关节机器人

● YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC

- 洁净度　　YK-XC.....CLASS 10
  YK-XGC/YK-XGLC.....ISO CLASS 3 (ISO14644-1) ※
  ※ 相当于CLASS 10 (0.1 μm) FED-STD-209D
- 抽吸量　　30～60 Nℓ/min
- 线束完全内置

- 前端轴上装有波纹管

通过2000万次往返耐久测试

机型	机型名称	臂长(mm)和XY轴合成最高速度(m/s)															标准周期时间(sec)	最大可搬运重量(kg)	R轴容许惯性力矩(kgm²)	刊载页
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000	1200				
超小型	YK180XC	3.3 m/s															0.42	1.0	0.01	P.586
	YK220XC	3.4 m/s															0.45	1.0	0.01	P.587
小型	YK250XGC	4.5 m/s															0.50	4.0	0.05	P.588
	YK350XGC	5.6 m/s															0.52	4.0	0.05	P.590
	YK400XGC	6.1 m/s															0.50	4.0	0.05	P.592
中型	YK500XGLC	5.1 m/s															0.66	4.0	0.05	P.594
	YK500XC	4.9 m/s															0.53	10.0	0.12	P.596
	YK600XGLC	4.9 m/s															0.71	4.0	0.05	P.597
	YK600XC	5.6 m/s															0.56	10.0	0.12	P.599
大型	YK700XC	6.7 m/s															0.57	20.0	0.32	P.600
	YK800XC	7.3 m/s															0.57	20.0	0.32	P.601
	YK1000XC	8.0 m/s															0.60	20.0	0.32	P.602

SSC04 滑块型

●支持CE标准 ●可选择原点反马达侧

订购型号

SSC04 - □ S □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	导程指定	机型	制动器	连接器安装方向	原点位置	行程	电缆长度※2
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	S：直接	N：无制动器 B：带制动器	RJ：右（标准） LJ：左	N：标准原点※1 Z：反马达侧	50～400 （50mm间距）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

机器人定位器	输入输出
S2：TS-S2※3	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※4

SH

机器人定位器	输入输出	电池
SH：TS-SH	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）

SD 1

机器人驱动器	I/O电缆
SD：TS-SD	1：1m

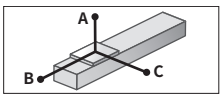
※1. 更改了出厂时的原点位置时，必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
※2. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

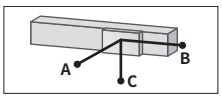
基本规格

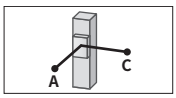
马达		42□步进马达		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ8		
马达最大扭矩		0.27 N・m		
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	2 kg	4 kg	6 kg
	垂直使用时	1 kg	2 kg	4 kg
最大推进力		45 N	90 N	150 N
行程		50 mm～400 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+216 mm		
	垂直使用时	行程+261 mm		
主机截面最大外形		W49 mm × H59 mm		
电缆长度		标准：1 m / 选配：3 m, 5 m, 10 m		
洁净度		CLASS 10※2		
抽吸量空气		导程12 mm	导程6 mm	导程2 mm
		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 1cf单位（0.1μm基准）、使用抽吸风机时。

允许突出量※







水平使用时 （单位：mm）

		A	B	C
导程12	1kg	807	218	292
	2kg	667	107	152
导程6	2kg	687	116	169
	3kg	556	76	112
	4kg	567	56	84
导程2	4kg	869	61	92
	6kg	863	40	60

壁面安装使用时 （单位：mm）

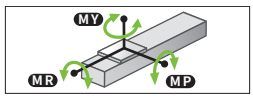
		A	B	C
导程12	1kg	274	204	776
	2kg	133	93	611
导程6	2kg	149	102	656
	3kg	92	62	516
	4kg	63	43	507
导程2	4kg	72	48	829
	6kg	39	29	789

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程12	0.5kg	407	408
	1kg	204	204
导程6	1kg	223	223
	2kg	107	107
导程2	2kg	118	118
	4kg	53	53

※ 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400 mm）。

容许静态力矩



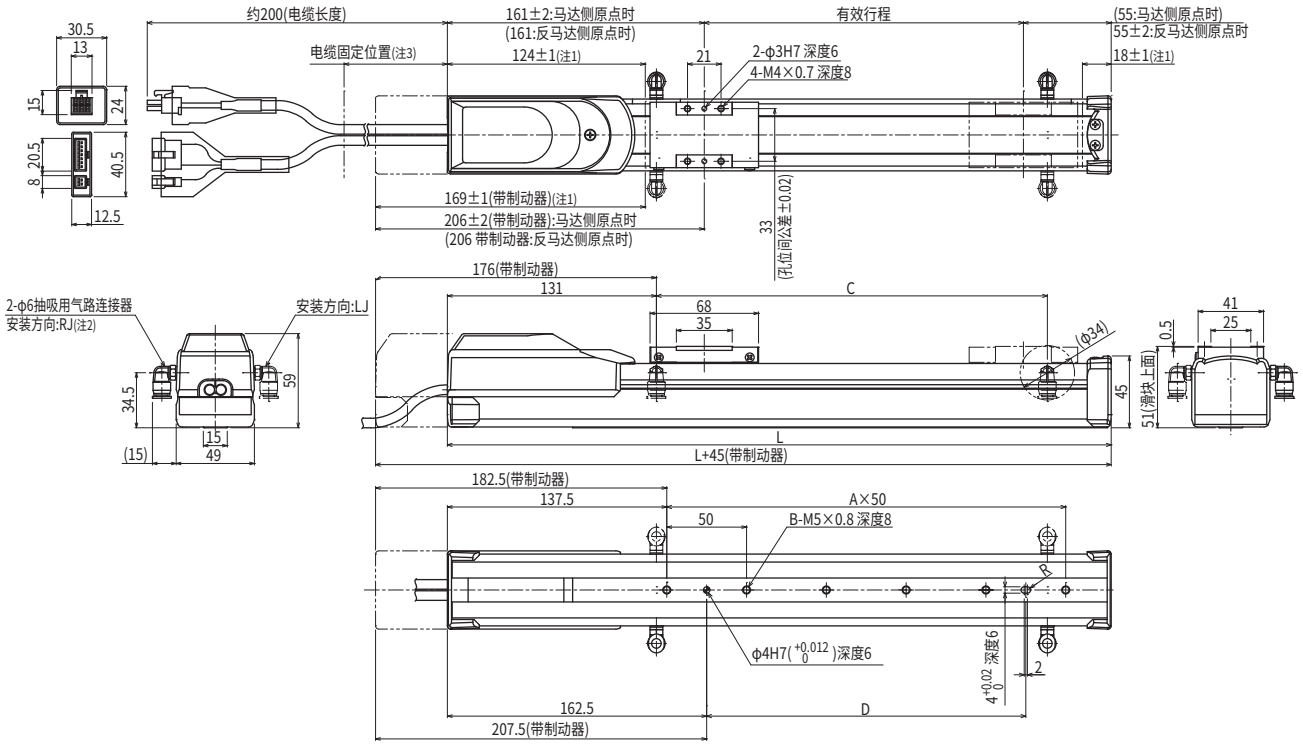
（单位：N・m）

MY	MP	MR
16	19	17

适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2 TS-SH	点位跟踪/ 远程命令
TS-SD	脉冲列

SSC04



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
重量(kg)注5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
本图纸为连接器安装方向在RJ（标准）侧的视图。
注3. 请在距离主机端面的100mm以内，用扎带等固定电缆，避免向电缆施加负载。
注4. 电缆最小弯曲半径为R30。
注5. 不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.2kg。

适用控制器 TS-S2 ▶ 624 TS-SH ▶ 624 TS-SD ▶ 634

SSC05 滑块型

●高导程：导程20 ●支持CE标准 ●可选择原点反马达侧

订购型号

SSC05 - □ S □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	导程指定	机型	制动器※1	连接器安装方向	原点位置	行程	电缆长度※3
SSC05	20：20mm 12：12mm 6：6mm	S：直接	N：无制动器 B：带制动器	RJ：右（标准） LJ：左	N：标准原点※2 Z：反马达侧	50～800 （50mm间距）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

	机器人定位器	输入输出	电池
S2	S2：TS-S2※4	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※5	
SH	SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※5	B：有（绝对式规格） N：无（增量式规格）
SD	机器人驱动器 SD：TS-SD	I/O电缆 1：1m	

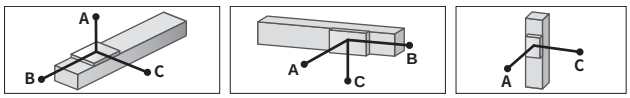
※1. 只有导程为12mm、6mm时，可选择带制动器规格。
※2. 更改了出厂时的原点位置时，必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

基本规格

马达		42□步进马达		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
马达最大扭矩		0.27 N・m		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用时	—	1 kg	2 kg
最大推进力		27 N	45 N	90 N
行程		50 mm～800 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+230 mm		
	垂直使用时	行程+270 mm		
主机截面最大外形		W55 mm × H56 mm		
电缆长度		标准：1 m / 选配：3 m, 5 m, 10 m		
洁净度		CLASS 10※3		
抽吸量空气		导程20 mm	导程12 mm	导程6 mm
		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 行程超过650mm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，应参考图纸下侧表格所示的最高速度下调速度。
※3. 1cf单位（0.1μm基准）、使用抽吸风机时。

允许突出量※



水平使用时 （单位：mm）

		A	B	C
导程20	2kg	413	139	218
	4kg	334	67	120
导程12	4kg	347	72	139
	6kg	335	47	95
导程6	4kg	503	78	165
	8kg	332	37	79
	10kg	344	29	62

壁面安装使用时 （单位：mm）

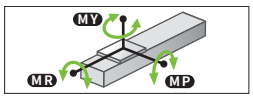
		A	B	C
导程20	2kg	192	123	372
	4kg	92	51	265
导程12	4kg	109	57	300
	6kg	63	31	263
导程6	4kg	134	63	496
	6kg	76	35	377
	8kg	47	22	355

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程12	0.5kg	578	579
	1kg	286	286
导程6	1kg	312	312
	2kg	148	148

※ 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



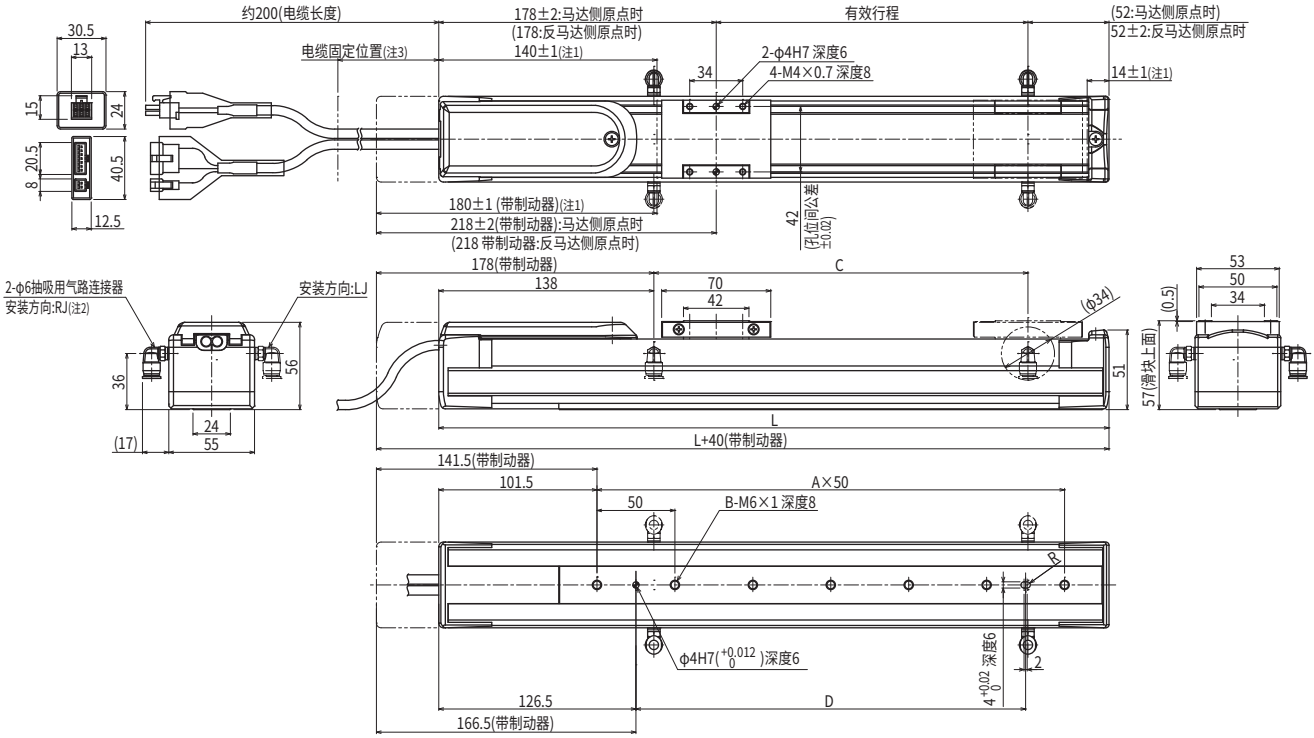
（单位：N・m）

MY	MP	MR
25	33	30

适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2 TS-SH	点位跟踪/ 远程命令
TS-SD	脉冲列

SSC05



有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
重量(kg)注5		2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
各行程最高速度注6 (mm/sec)	导程20	1000												933	833	733	633
	导程12	600												560	500	440	380
	导程6	300												280	250	220	190

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
本图纸为连接器安装方向在RJ（标准）侧的视图。
注3. 请在距离主机端面的100mm以内，用扎带等固定电缆，避免向电缆施加负载。
注4. 电缆最小弯曲半径为R30。
注5. 不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.2kg。
注6. 行程超过650mm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，通过程序下调速度。

适用控制器 TS-S2 ▶ 624 TS-SH ▶ 624 TS-SD ▶ 634

SSC05H 滑块型

●高导程：导程20　●支持CE标准　●可选择原点反马达侧

订购型号

SSC05H - □ S □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	导程指定	机型	制动器※1	连接器安装方向	原点位置	行程	电缆长度※3
SSC05H	20：20mm 12：12mm 6：6mm	S：直接	N：无制动器 B：带制动器	RJ：右（标准） LJ：左	N：标准原点※2 Z：反马达侧	50～800 （50mm间距）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

机器人定位器	输入输出
S2：TS-S2※4	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※5

SH

机器人定位器	输入输出	电池
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※5	B：有（绝对式规格） N：无（增量式规格）

SD 1

机器人驱动器	I/O电缆
SD：TS-SD	1：1m

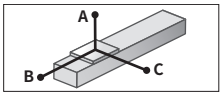
※1. 只有导程为12mm、6mm时，可选择带制动器规格。
※2. 更改了出厂时的原点位置时，必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
※3. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

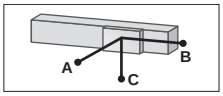
基本规格

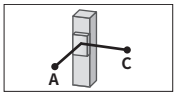
马达		42□步进马达		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
马达最大扭矩		0.47 N・m		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2	水平使用时	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
	垂直使用时	—	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	6 kg	8 kg	12 kg
	垂直使用时	—	2 kg	4 kg
最大推进力		36 N	60 N	120 N
行程		50 mm～800 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+286 mm		
	垂直使用时	行程+306 mm		
主机截面最大外形		W55 mm × H56 mm		
电缆长度		标准：1 m / 选配：3 m, 5 m, 10 m		
洁净度		CLASS 10※3		
抽吸量空气		导程20 mm	导程12 mm	导程6 mm
		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 行程超过650mm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，应参考图纸下侧表格所示的最高速度下调速度。
※3. 1cf单位（0.1μm基准）、使用抽吸风机时。

允许突出量※







水平使用时　（单位：mm）

		A	B	C
导程20	2kg	599	225	291
	4kg	366	109	148
	6kg	352	71	104
导程12	4kg	500	118	179
	6kg	399	79	118
	8kg	403	56	88
导程6	6kg	573	83	136
	8kg	480	61	100
	10kg	442	47	78
	12kg	465	39	64

壁面安装使用时　（单位：mm）

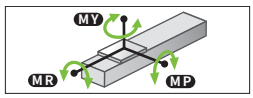
		A	B	C
导程20	2kg	262	203	554
	4kg	118	88	309
	6kg	71	49	262
导程12	4kg	146	96	449
	6kg	85	55	334
	8kg	55	34	305
导程6	6kg	101	62	519
	8kg	64	39	413
	10kg	43	26	355
	12kg	28	17	338

垂直使用时　（单位：mm）

		A	C
导程12	1kg	458	459
	2kg	224	224
导程6	2kg	244	245
	4kg	113	113

※ 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



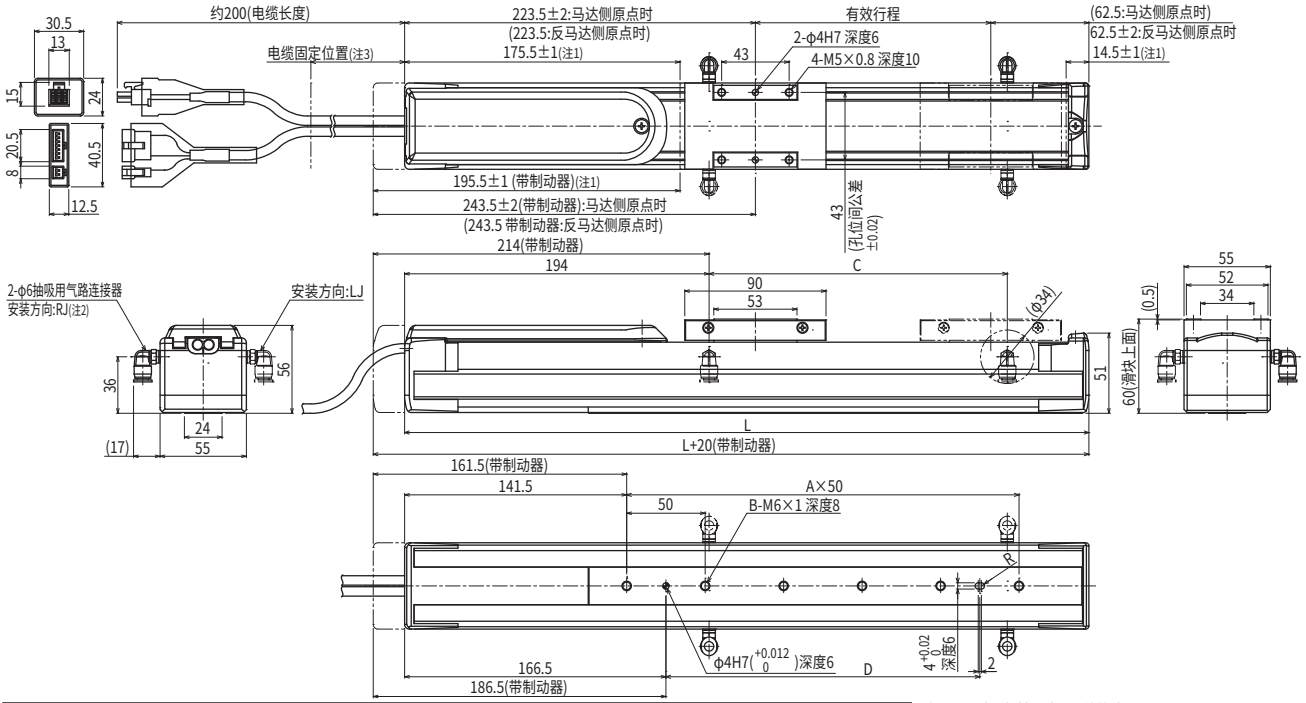
（单位：N・m）

MY	MP	MR
32	38	34

适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2 TS-SH	点位跟踪/ 远程命令
TS-SD	脉冲列

SSC05H



有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
重量(kg)注5		2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
各行程最高速度注6 (mm/sec)	导程20	1000												933	833	733	633
	导程12(水平)	600												560	500	440	380
	导程12(垂直)	500														440	380
	导程6(水平)	300												280	250	220	190
	导程6(垂直)	250														220	190

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
注2. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。本图纸为连接器安装方向在RJ（标准）侧的视图。
注3. 请在距离主机端面的100mm以内，用扎带等固定电缆，避免向电缆施加负载。
注4. 电缆最小弯曲半径为R30。
注5. 不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.2kg。
注6. 行程超过650mm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，通过程序下调速度。

适用控制器　TS-S2 ▶ 624　TS-SH ▶ 624　TS-SD ▶ 634

C4L

●可选择原点反马达侧

●适用控制器24V规格

订购型号

C4L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ERCD - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器	连接器安装方向	原点位置变更	行程	电缆长度※1	适用控制器	I/O连接器规格
C4L	12：12mm 6：6mm 2：2mm	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	50～400 （50mm间距）	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m	ERCD	CN1：I/O扁平电缆1m（标准） CN2：双绞线2m（脉冲列规格）

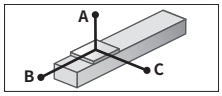
※1. 机器人电缆为耐弯曲电缆。详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。

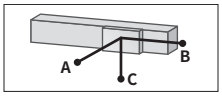
基本规格

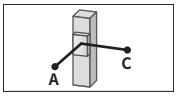
马达输出 AC		30 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ8		
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用时	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
额定推力		32 N	64 N	153 N
行程		50 mm～400 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+205 mm		
	垂直使用时	行程+243 mm		
主机截面最大外形		W45 mm × H55 mm		
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：1 m, 5 m, 10 m		
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※2		
抽吸量空气※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 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12	2kg	429	87	179
	4.5kg	219	32	74
导程6	3kg	511	58	135
	6kg	336	26	62
导程2	3kg	1571	58	142
	6kg	751	27	66

壁面安装使用时 （单位：mm）

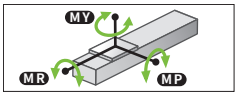
		A	B	C
导程12	2kg	145	52	368
	4.5kg	46	0	139
导程6	3kg	103	22	370
	6kg	27	0	185
导程2	3kg	109	23	1150
	6kg	27	0	420

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程12	1.2kg	121	122
导程6	2.4kg	52	54
导程2	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

※ 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300 mm。

容许静态力矩



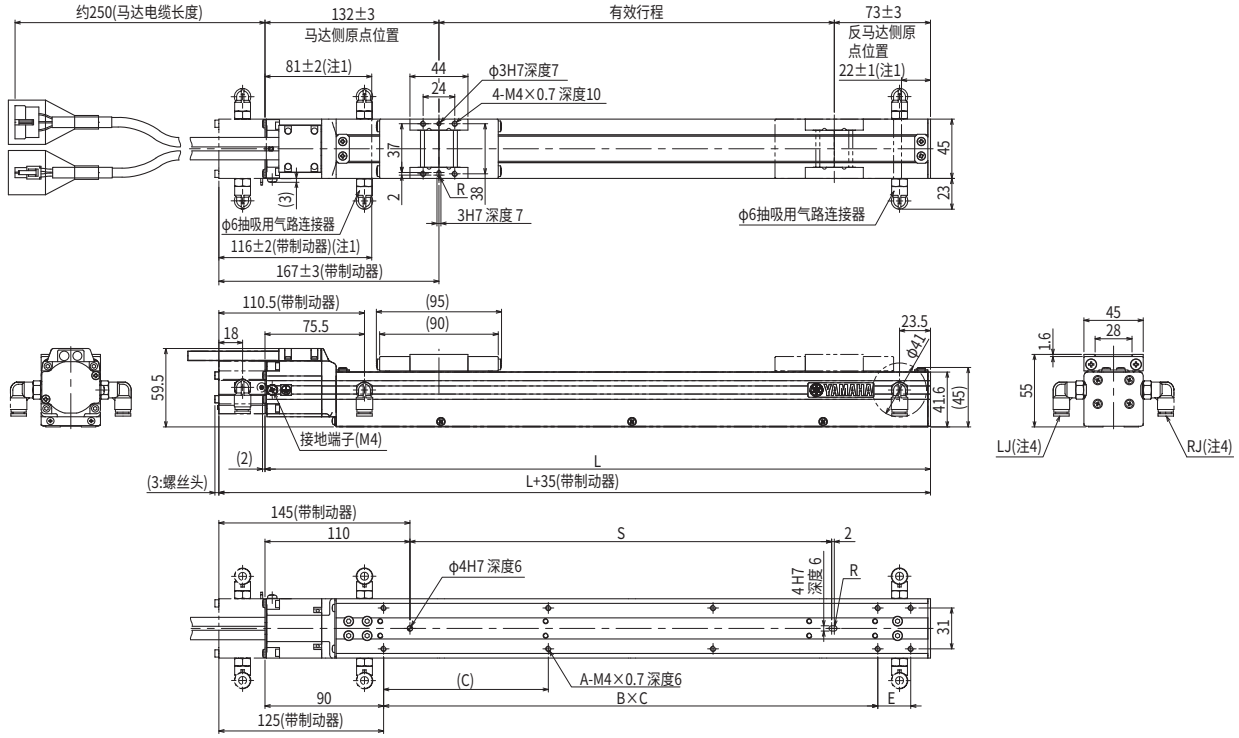
（单位：N・m）

MY	MP	MR
15	19	18

适用控制器

控制器	运行方法
ERCD	脉冲列 程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

C4L



有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400
L		255	305	355	405	455	505	555	605
A		4	6	6	8	8	10	10	10
B		1	2	2	2	2	3	3	4
C		150	100	125	125	125	125	125	125
E		0	0	0	50	100	25	75	0
S		70	120	170	220	270	320	370	420
主机重量（kg）注3		1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
各行程最高速度（mm/sec）	导程12	720							
	导程6	360							
	导程2	120							

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. C4L与C4LH的外形图相同。

适用控制器 ERCD ▶ 644

C4LH

●可选择原点反马达侧

●适用控制器100V/200V规格

订购型号

C4LH - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器	连接器安装方向	原点位置变更	行程	电缆长度※1
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	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	50～400 （50mm间距）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K （耐弯曲）

TSX

定位器※2	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※3	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

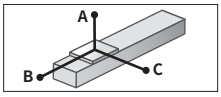
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆（3L/5L/10L）。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

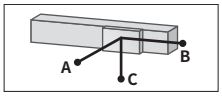
基本规格

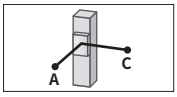
马达输出 AC		30 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ8		
滚珠丝杆导程		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用时	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
额定推力		32 N	64 N	153 N
行程		50 mm～400 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+205 mm		
	垂直使用时	行程+243 mm		
主机截面最大外形		W45 mm × H55 mm		
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：5 m、10 m		
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※2		
抽吸量空气※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 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12	2kg	339	90	174
	4.5kg	169	37	72
导程6	3kg	352	58	133
	6kg	234	27	62
导程2	3kg	1105	59	142
	6kg	520	27	66

壁面安装使用时 （单位：mm）

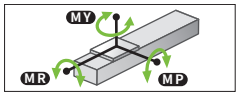
		A	B	C
导程12	2kg	136	72	295
	4.5kg	44	20	111
导程6	3kg	101	41	254
	6kg	27	10	127
导程2	3kg	110	41	805
	6kg	28	10	290

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程12	1.2kg	118	118
导程6	2.4kg	52	54
导程2	3kg	38	39
	7.2kg	0	0

※ 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300 mm。

容许静态力矩



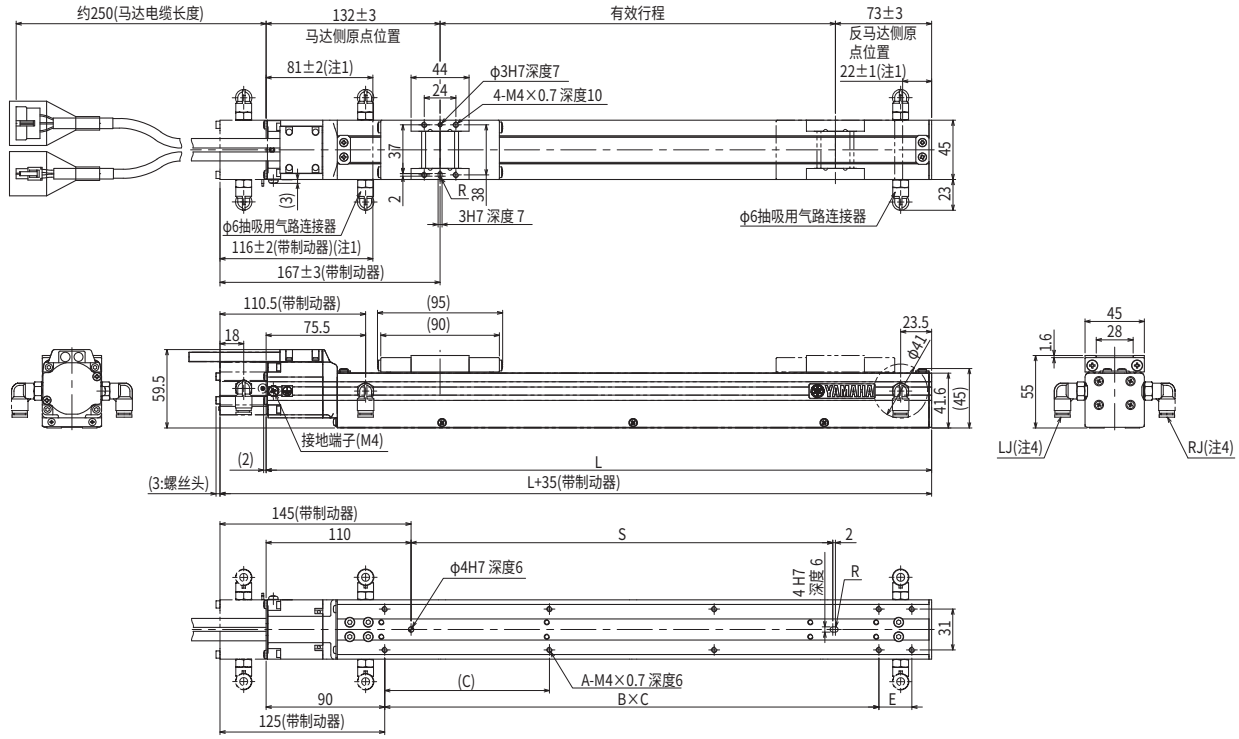
（单位：N・m）

MY	MP	MR
15	19	18

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 RCX340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205	脉冲列

C4LH



有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400
L		255	305	355	405	455	505	555	605
A		4	6	6	8	8	10	10	10
B		1	2	2	2	2	3	3	4
C		150	100	125	125	125	125	125	125
E		0	0	0	50	100	25	75	0
S		70	120	170	220	270	320	370	420
主机重量(kg)注3		1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
各行程最高速度(mm/sec)	导程12	720							
	导程6	360							
	导程2	120							

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. C4L与C4LH的外形图相同。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C5L

●高导程：导程20
●可选择原点反马达侧
●适用控制器24V规格

订购型号

C5L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - ERCD - □

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	适用控制器	I/O连接器规格
	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）	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m		CN1：I/O扁平电缆1m（标准） CN2：双绞线2m（脉冲列规格）

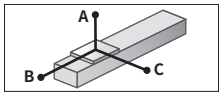
※1. 导程为20mm时，不能选择带制动器规格（垂直规格）。
※2. 机器人电缆为耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。

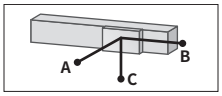
基本规格

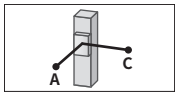
马达输出 AC		30 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用时	—	1.2 kg	2.4 kg
额定推力		19 N	32 N	64 N
行程		50 mm～800 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+201.5 mm		
	垂直使用时	行程+239.5 mm		
主机截面最大外形		W55 mm × H65 mm		
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：1 m, 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	1584	324	745
	3kg	699	104	251
导程12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
导程6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89

壁面安装使用时 （单位：mm）

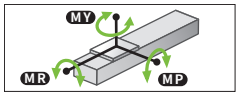
		A	B	C
导程20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
导程12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
导程6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程12	1.2kg	246	245
导程6	2.4kg	110	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



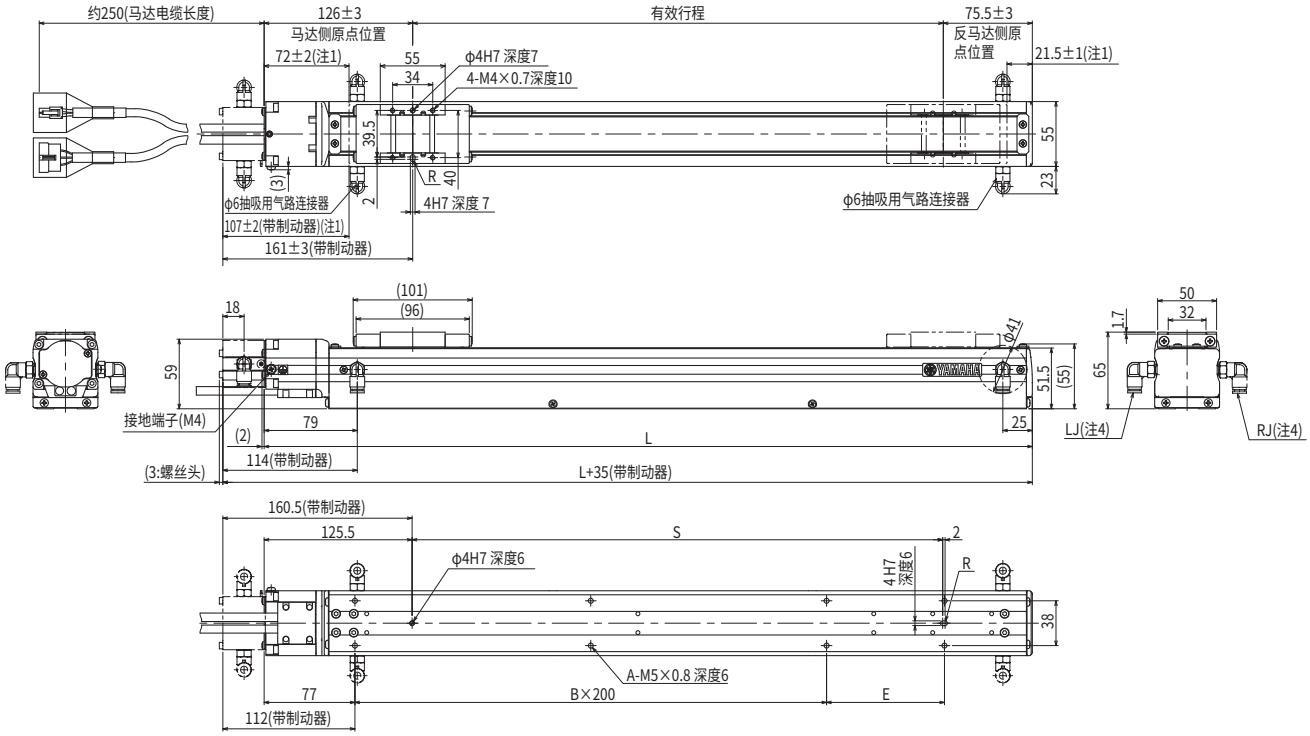
（单位：N・m）

MY	MP	MR
30	34	40

适用控制器

控制器	运行方法
ERCD	脉冲列 程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

C5L



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 ERCD ▶ 644

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

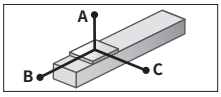
※1. 导程为20mm时，不能选择带制动器规格（垂直规格）。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆（3L/5L/10L）。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

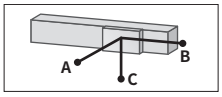
基本规格

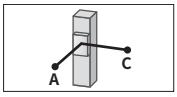
马达输出 AC		30 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用时	—	1.2 kg	2.4 kg
额定推力		19 N	32 N	64 N
行程		50 mm～800 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+201.5 mm		
	垂直使用时	行程+239.5 mm		
主机截面最大外形		W55 mm × H65 mm		
电缆长度		标准：3.5 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）

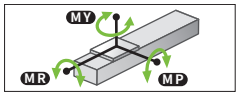
		A	B	C
导程20	1kg	602	303	950
	3kg	197	87	432
导程12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
导程6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

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



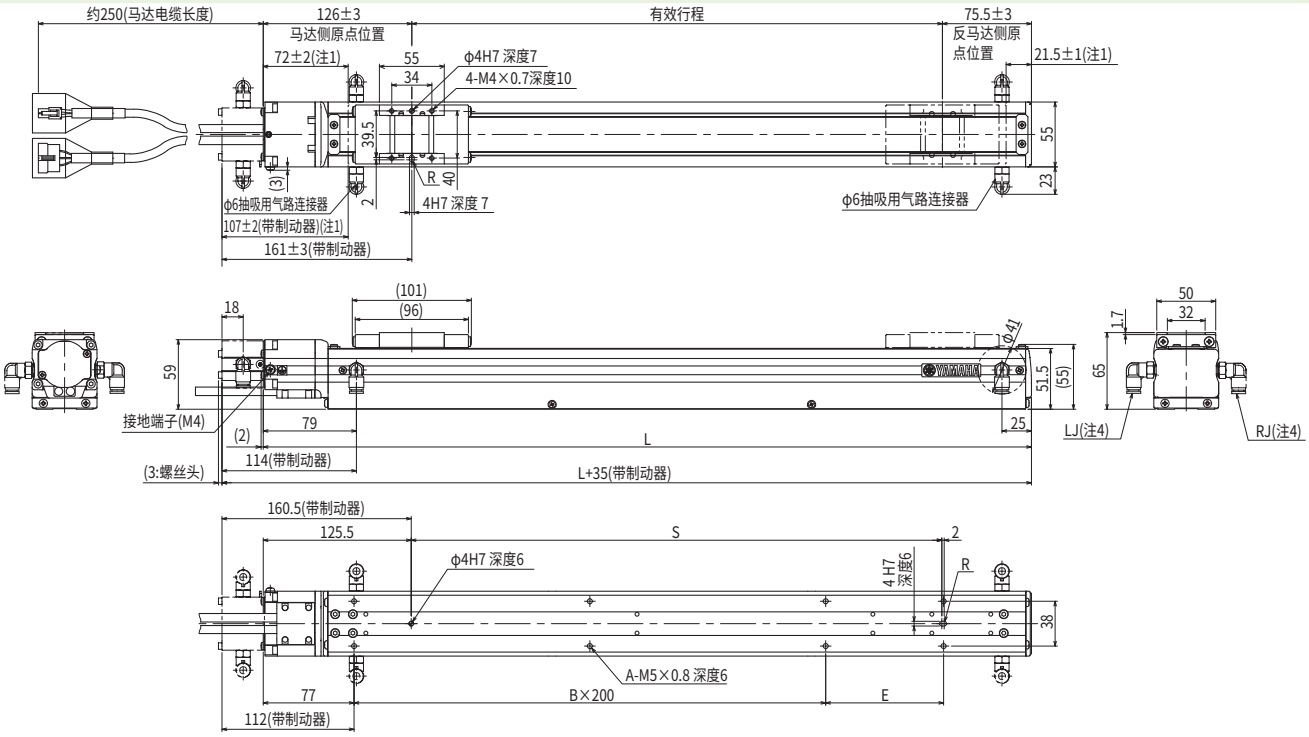
（单位：N・m）

MY	MP	MR
30	34	40

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 RCX340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205	脉冲列

C5LH



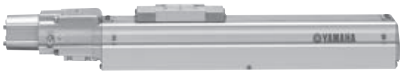
有效行程		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A		4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B		0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E		100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	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（mm/sec）注5	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 ▶ 650 | TS-X ▶ 624 | RDV-X ▶ 638

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	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 - RBR1

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

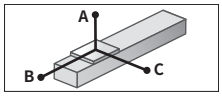
※1. 导程为20mm时，不能选择带制动器规格（垂直规格）。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆（3L/5L/10L）。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

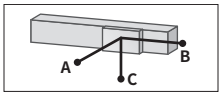
基本规格

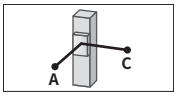
马达输出 AC		60 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用时	—	4 kg	8 kg
额定推力		51 N	85 N	170 N
行程		50 mm～800 mm（50 mm间距）		
总长	水平使用时	行程+247.5 mm		
	垂直使用时	行程+285.5 mm		
主机截面最大外形		W65 mm × H65 mm		
电缆长度		标准：3.5 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）

		A	B	C
导程20	2kg	433	192	295
	6kg	145	59	104
	10kg	110	33	75
导程12	3kg	622	125	336
	8kg	271	41	121
	12kg	214	24	76
导程6	5kg	692	73	236
	10kg	372	33	109
	30kg	157	0	25

壁面安装使用时 （单位：mm）

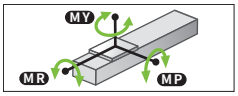
		A	B	C
导程20	2kg	300	174	365
	6kg	83	44	105
	10kg	43	18	71
导程12	3kg	291	96	317
	8kg	87	13	110
	12kg	41	0	126
导程6	5kg	202	45	237
	10kg	70	5	97
	30kg	0	0	0

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程12	1kg	353	351
	2kg	163	164
	4kg	68	70
导程6	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



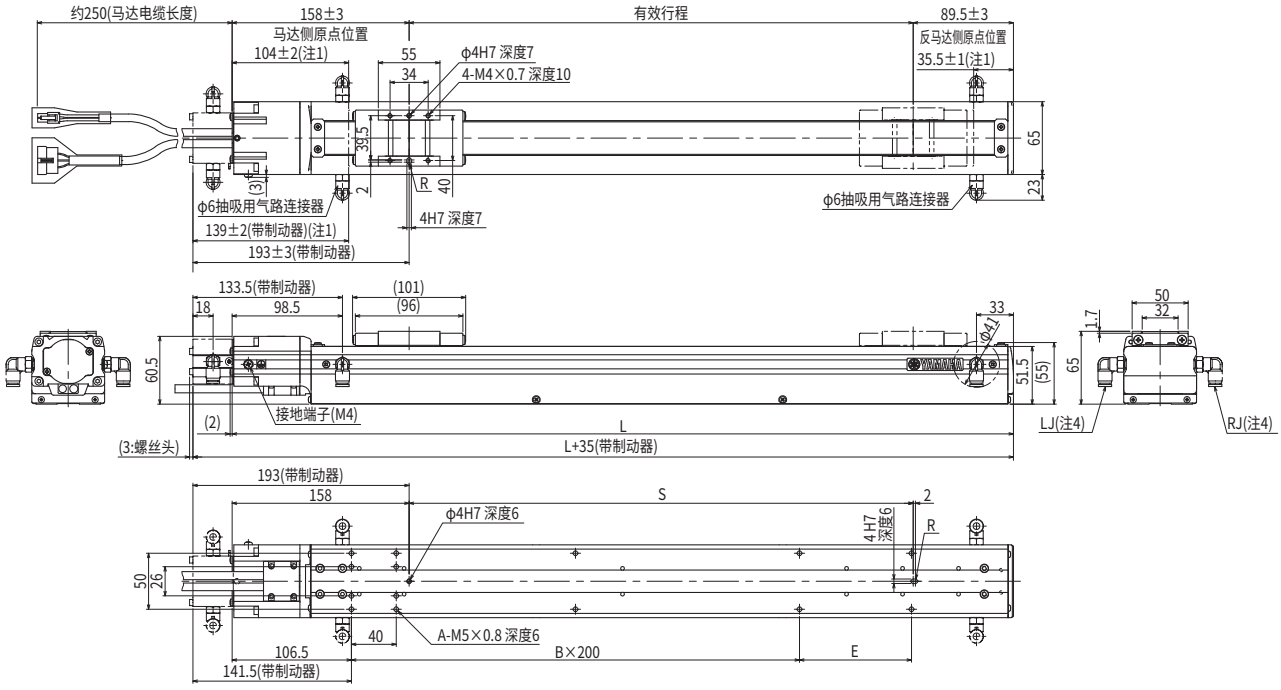
（单位：N・m）

MY	MP	MR
35	40	50

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 RCX340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105	点位跟踪/ 远程命令
TS-X205	
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）注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
各行程最高速度注5 (mm/sec)	导程 20	1000													900	800	700
	速度设定	—													90%	80%	70%
	导程 12	800												680	600	520	480
	导程 6	400												340	300	260	240
	速度设定	—												85%	75%	65%	60%

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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C8

●高导程：导程20
●可选择原点反马达侧

订购型号

C8 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器※1	选配件	行程	电缆长度※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更：无：标准 Z：反马达侧	150～800 (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	N：NPN P：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** - **RBR1**

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

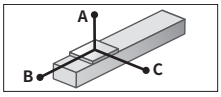
※1. 导程为20mm时，不能选择带制动器规格(垂直规格)。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

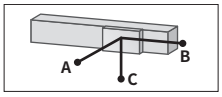
基本规格

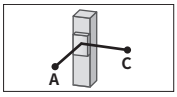
马达输出 AC		100 W		
重复定位精度※1		±0.02 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ12		
滚珠丝杆导程		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	12 kg	20 kg	40 kg
	垂直使用时	—	4 kg	8 kg
额定推力		84 N	141 N	283 N
行程		150 mm～800 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+322 mm		
	垂直使用时	行程+355 mm		
主机截面最大外形		W80 mm × H75 mm		
电缆长度		标准：3.5 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※







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
	20kg	112	18	40
导程6	10kg	406	47	124
	20kg	225	20	54
	30kg	162	11	31
	40kg	168	7	20

壁面安装使用时 (单位：mm)

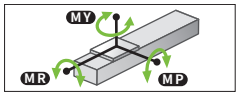
		A	B	C
导程20	5kg	121	71	211
	10kg	42	24	88
	12kg	29	16	66
导程12	5kg	164	78	328
	10kg	62	29	158
	15kg	26	12	83
	20kg	7	4	32
导程6	10kg	87	33	353
	20kg	18	6	127
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程12	1kg	440	442
	2kg	207	209
	3kg	130	132
	4kg	91	92
导程6	2kg	237	238
	4kg	106	96
	6kg	62	62
	8kg	34	40

※ 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



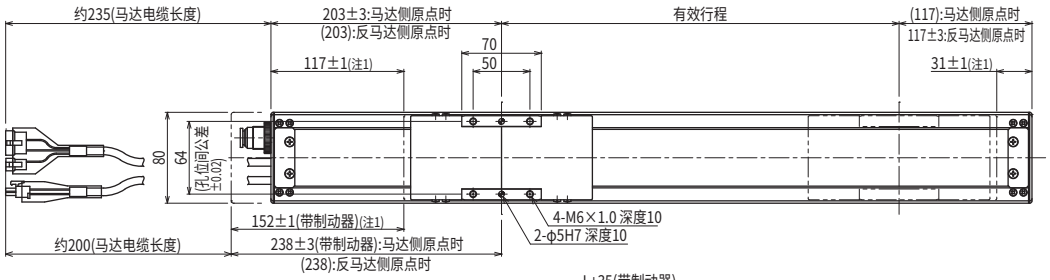
(单位：N・m)

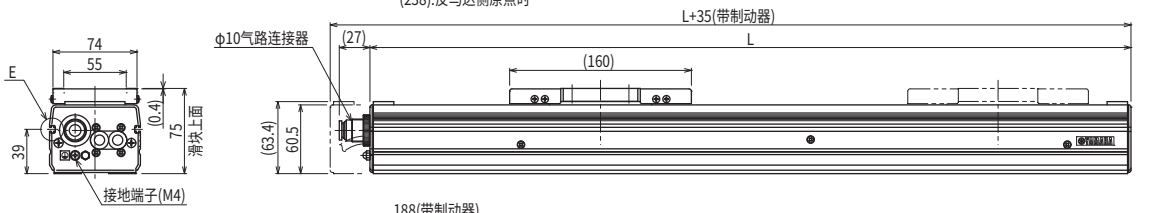
MY	MP	MR
70	95	110

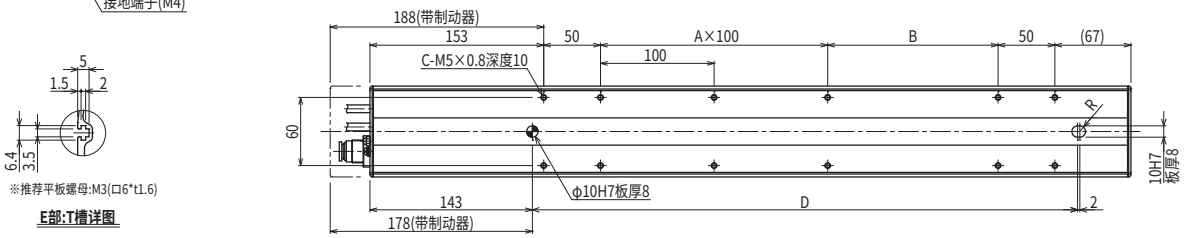
适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C8







※推荐平板螺母:M3(□6*t1.6)

E部:T槽详图

有效行程		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120
A		0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B		150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C		8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
D		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
主机重量(kg)注3		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
最高速度注4 (mm/sec)	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0.3kg。

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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C8L

●可选择原点反马达侧

订购型号

C8L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更：无：标准 Z：反马达侧	150～1050 (50mm间距)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

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

定位器※2	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	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※3	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** - **RBR1**

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

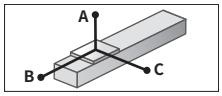
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

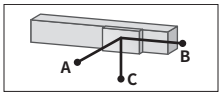
基本规格

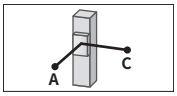
马达输出 AC		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ15		
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	20 kg	40 kg	50 kg
	垂直使用时	4 kg	8 kg	16 kg
额定推力		84 N	169 N	339 N
行程		150 mm～1050 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+325 mm		
	垂直使用时	行程+360 mm		
主机截面最大外形		W80 mm × H75 mm		
电缆长度		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※







水平使用时 (单位：mm)

		A	B	C
导程20	5kg	259	122	179
	10kg	149	55	89
	15kg	100	33	56
	20kg	95	22	41
导程10	10kg	251	61	130
	20kg	127	25	55
	30kg	90	14	31
	40kg	69	8	18
导程5	20kg	256	29	76
	30kg	188	16	43
	40kg	96	10	28
	50kg	33	6	18

壁面安装使用时 (单位：mm)

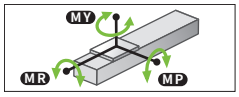
		A	B	C
导程20	5kg	147	100	220
	10kg	53	32	97
	15kg	17	10	39
	20kg	0	0	0
导程10	10kg	87	41	197
	20kg	10	4	37
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
导程5	20kg	24	9	152
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程20	2kg	255	260
	4kg	111	115
导程10	2kg	300	302
	4kg	131	133
	6kg	75	77
	8kg	47	49
导程5	5kg	113	114
	10kg	37	38
	15kg	12	12
	16kg	9	9

※ 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



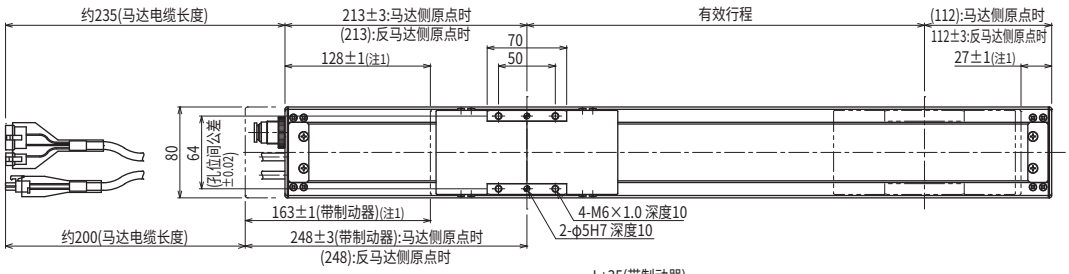
(单位：N・m)

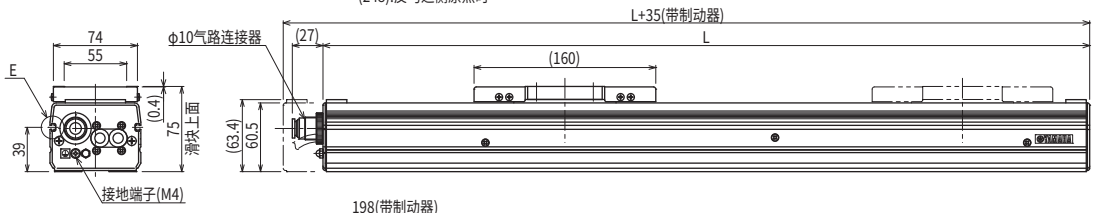
MY	MP	MR
70	95	110

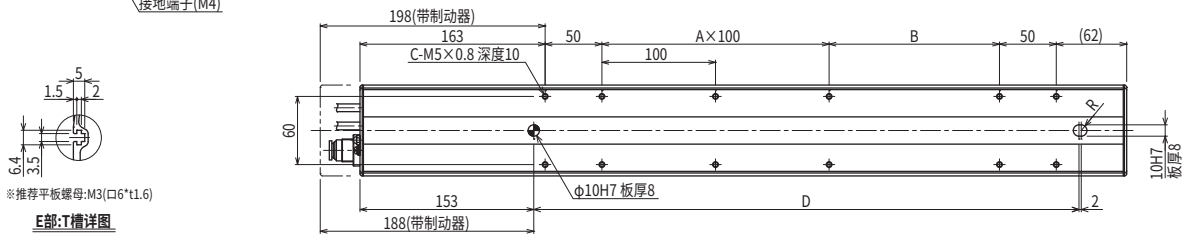
适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C8L







※推荐平板螺母:M3(□6*t1.6)

E部:T槽详图

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	4	5	5	6	6	7	7	8	8	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)注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
最高速度注4 (mm/sec)	导程20	1000												900	800	700	650	600	550	500
	速度设定	—												90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%
	导程10	600											510	450	390	360	330	300	270	240
	导程5	300											255	225	195	180	165	150	135	120
	速度设定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

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0.3kg。

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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 | TS-X ▶ 624 | RDV-X ▶ 638

C8LH

●可选择原点反马达侧

订购型号

C8LH - □ - □ - □ - □

机器人主机	导程指定	选配件	行程	电缆长度※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	原点位置变更 无：标准 Z：反马达侧	150～1050 (50mm间距)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX - □ - □ - □ - □

定位器※2	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	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※3	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 - RBR1

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

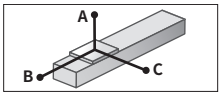
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

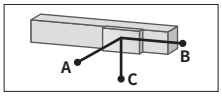
基本规格

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		
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
最大搬运重量 水平使用时	30 kg	60 kg	80 kg
额定推力	84 N	169 N	339 N
行程	150 mm～1050 mm (50 mm间距)		
总长	行程+389 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650 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※





水平使用时 (单位：mm)

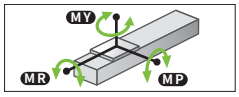
		A	B	C
导程20	10kg	687	274	200
	20kg	401	125	92
	30kg	338	76	57
导程10	20kg	622	137	111
	40kg	472	57	47
	60kg	375	30	25
导程5	20kg	1087	148	127
	40kg	844	63	54
	60kg	707	34	29
	80kg	594	20	17

壁面安装使用时 (单位：mm)

		A	B	C
导程20	10kg	163	225	617
	20kg	56	76	302
	30kg	20	27	182
导程10	20kg	74	90	517
	40kg	8	11	196
	60kg	—	—	—
导程5	20kg	89	104	974
	40kg	15	18	505
	60kg	—	—	—
	80kg	—	—	—

※ 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



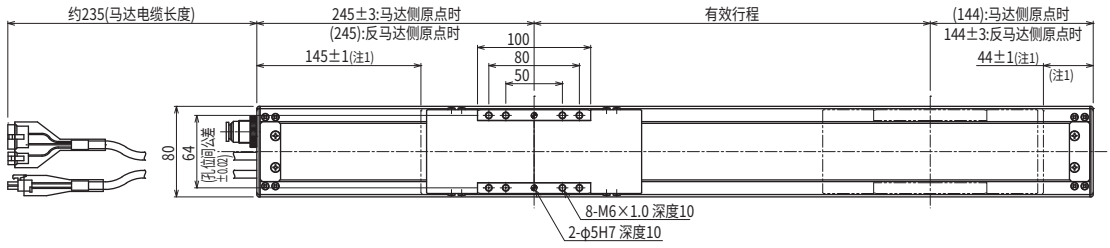
(单位：N・m)

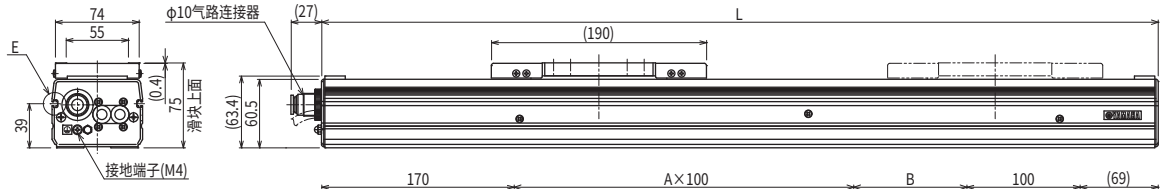
MY	MP	MR
128	163	143

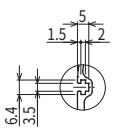
适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

C8LH

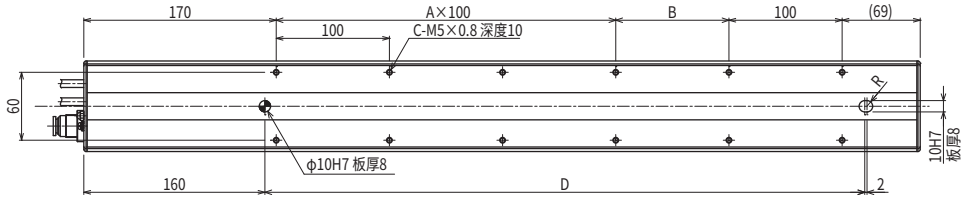






※推荐平板螺母:M3(□6*t1.6)

E部:T槽详图



有效行程		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
A		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
B		100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D		330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
主机重量(kg)		4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度※3 (mm/sec)	导程20	1000											900	800	700	650	600	550	500	450
	速度设定	—											90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%	45%
	导程10	600										510	450	390	360	330	300	270	240	210
	导程5	300										255	225	195	180	165	150	135	120	105
	速度设定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

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. 行程超过650mm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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C10

●可选择原点反马达侧：导程20・10

订购型号

C10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度※2
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更 无：标准 Z：反马达侧※1	150～1050 (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	再生装置	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 R：配RGT	空白：无 L：配LCD	N：NPN P：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

控制器	驱动器：马达功率	支持CE标准	再生装置	输入输出	电池
	05：100W以下	空白:标准 E：CE规格	空白：无 R：配RG1	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

机器人驱动器	电源电压	驱动器：马达功率	再生装置
	2：AC200V	05：100W以下	RBR1

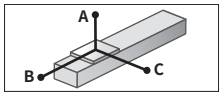
※1. 导程5mm规格时，原点不能变更为反马达侧。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

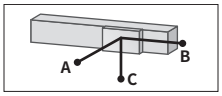
基本规格

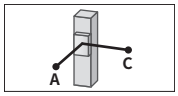
马达输出 AC		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ15		
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用时	4 kg	10 kg	20 kg
额定推力		84 N	169 N	339 N
行程		150 mm～1050 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+283 mm		
	垂直使用时	行程+313 mm		
主机截面最大外形		W104 mm × H85 mm		
电缆长度		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750 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※







水平使用时 (单位：mm)

		A	B	C
导程20	5kg	1875	530	510
	10kg	1079	247	242
	20kg	628	106	107
导程10	15kg	765	156	164
	30kg	425	62	66
	40kg	350	38	42
导程5	30kg	960	63	68
	50kg	565	25	28
	60kg	470	16	17

壁面安装使用时 (单位：mm)

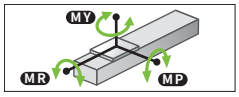
		A	B	C
导程20	5kg	496	451	1826
	10kg	218	168	1002
	20kg	78	27	497
导程10	10kg	230	170	1036
	20kg	80	29	506
	30kg	30	0	311
导程5	10kg	234	170	2716
	20kg	82	29	1206
	30kg	31	0	711

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程20	1kg	2461	2492
	2kg	1213	1244
	4kg	585	617
导程10	4kg	627	658
	8kg	280	312
	10kg	210	242
导程5	10kg	213	244
	15kg	119	151
	20kg	72	104

※ 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



(单位：N・m)

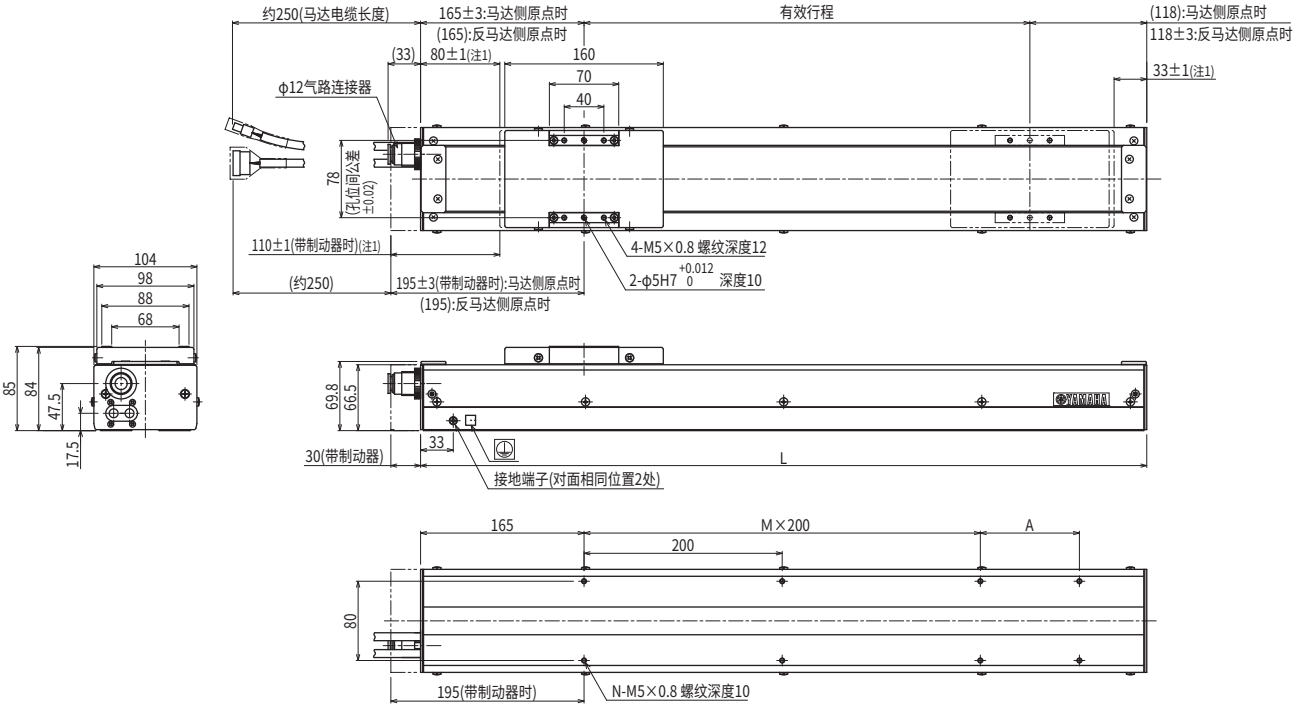
MY	MP	MR
119	119	105

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05※ RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105※ TS-X205※	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用的移动行程为700 mm以上时，需要再生装置。

C10



有效行程		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
主机重量(kg)注3		4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
最高速度注4 (mm/sec)	导程20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	导程10	500												475	475	375	375	300	300	250
	导程5	250												237	237	187	187	150	150	125
	速度设定	—												95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

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0.4kg。

注4. 行程超过750mm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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C14

●可选择原点反马达侧

订购型号

C14 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更：无：标准 Z：反马达侧	150～1050 (50mm间距)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

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

定位器※2	驱动器 电源电压/马达功率	再生装置	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 R：配RGT	空白：无 L：配LCD	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※3	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	再生装置	输入输出	电池
	05：100W以下	空白:标准 E：CE规格	空白：无 R：配RG1	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** - **RBR1**

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

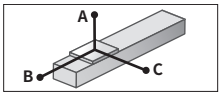
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆（3L/5L/10L）。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

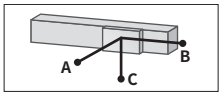
基本规格

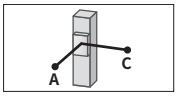
马达输出 AC		100 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ15		
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	30 kg	55 kg	80 kg
	垂直使用时	4 kg	10 kg	20 kg
额定推力		84 N	169 N	339 N
行程		150 mm～1050 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+285 mm		
	垂直使用时	行程+315 mm		
主机截面最大外形		W136 mm × H96 mm		
电缆长度		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750 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※







水平使用时 (单位：mm)

		A	B	C
导程20	5kg	2127	1384	968
	15kg	1177	459	425
	30kg	1247	242	291
导程10	20kg	1120	349	353
	40kg	857	179	215
	55kg	932	138	182
导程5	50kg	2017	250	335
	60kg	1477	134	192
	80kg	1452	106	157

壁面安装使用时 (单位：mm)

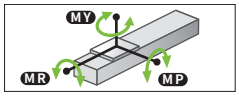
		A	B	C
导程20	5kg	1047	968	1553
	15kg	387	264	748
	30kg	206	97	633
导程10	20kg	299	180	658
	40kg	127	49	363
	55kg	79	16	296
导程5	50kg	233	103	1033
	60kg	75	13	433
	80kg	35	0	242

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程20	1kg	600	600
	2kg	1200	1200
	4kg	1141	885
导程10	4kg	1216	943
	8kg	621	482
	10kg	503	390
导程5	10kg	574	445
	15kg	370	287
	20kg	268	208

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

容许静态力矩



(单位：N・m)

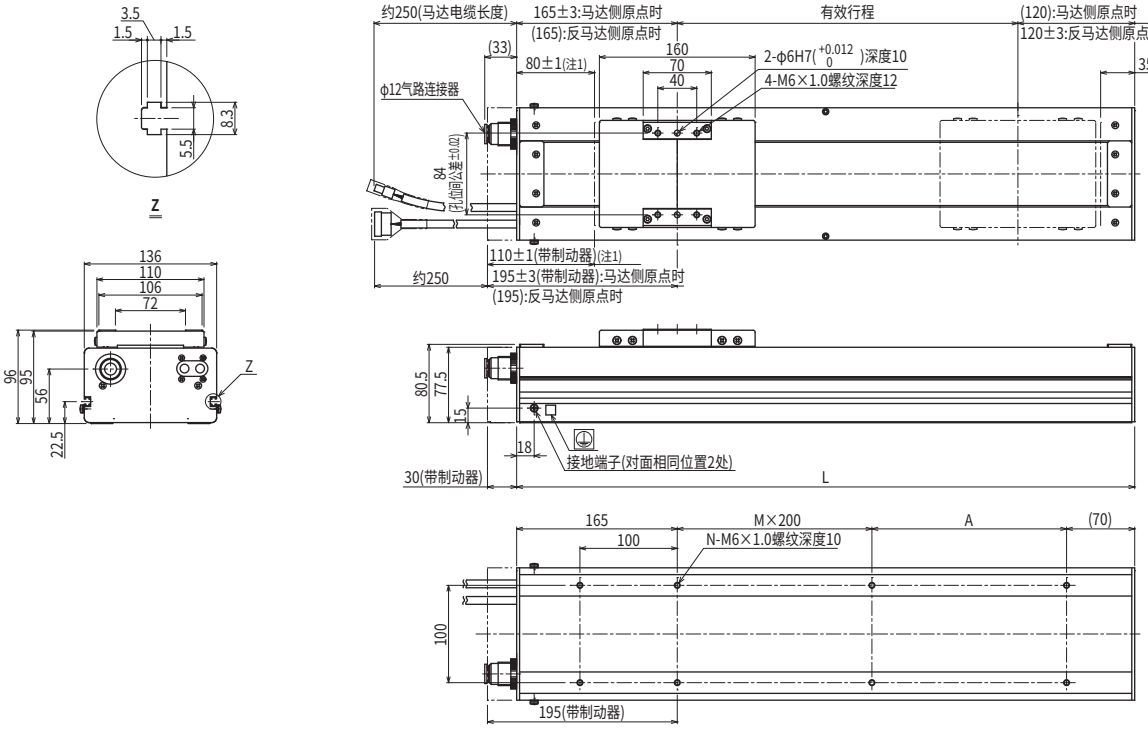
MY	MP	MR
232	233	204

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05※ RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X105※ TS-X205※	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用的移动行程为700 mm以上时，需要再生装置。

C14



有效行程		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
主机重量 (kg)注3		9.2	9.9	10.5	11.2	11.7	12.4	13.0	13.7	14.3	15.0	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.8	19.3	20.0	20.6
最高速度注4 (mm/sec)	导程20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	导程10	500												475	475	375	375	300	300	250
	导程5	250												237	237	187	187	150	150	125
	速度设定	—												95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

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0.4kg。

注4. 行程超过750mm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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C14H

●可选择原点反马达侧：导程20・10

订购型号

C14H - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度※2
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更：无：标准 Z：反马达侧※1	150～1050 (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	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	空白：无 R：配RGT	空白：无 L：配LCD	N：NPN P：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 10 - □ - □ - □ - □

控制器	驱动器：马达功率	支持CE标准	再生装置	输入输出	电池
	10：200W	空白:标准 E：CE规格	空白：无 R：配RG1	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 10 - RBR1

机器人驱动器	电源电压	驱动器：马达功率	再生装置
	2: AC200V	10：200W以下	

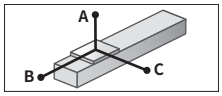
※1. 导程5mm规格时，原点不能变更为反马达侧。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

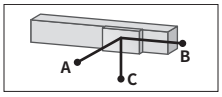
基本规格

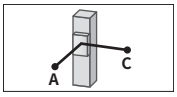
马达输出 AC		200 W		
重复定位精度※1		±0.01 mm		
减速机构		滚珠丝杆φ15		
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用时	8 kg	20 kg	30 kg
额定推力		170 N	341 N	683 N
行程		150 mm～1050 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时	行程+349 mm		
	垂直使用时	行程+379 mm		
主机截面最大外形		W136 mm × H96 mm		
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750 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※







水平使用时 (单位：mm)

		A	B	C
导程20	10kg	2247	1675	958
	20kg	1397	855	528
	40kg	1037	445	318
导程10	30kg	1937	583	478
	50kg	1637	364	323
	80kg	1717	242	235
导程5	60kg	2443	311	313
	80kg	2193	242	250
	100kg	2000	202	213

壁面安装使用时 (单位：mm)

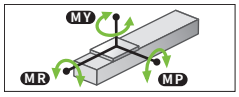
		A	B	C
导程20	10kg	987	1210	1678
	20kg	497	548	958
	40kg	247	217	598
导程10	30kg	402	328	1238
	50kg	227	152	878
	80kg	119	74	678
导程5	60kg	197	108	1308
	80kg	127	53	1008
	100kg	85	20	788

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程20	4kg	2400	2008
	6kg	1687	1358
	8kg	1287	1033
导程10	10kg	1347	1088
	15kg	887	718
	20kg	657	538
导程5	20kg	747	608
	25kg	663	484
	30kg	491	396

※ 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



(单位：N・m)

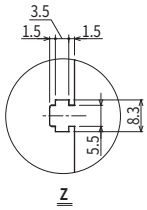
MY	MP	MR
293	294	258

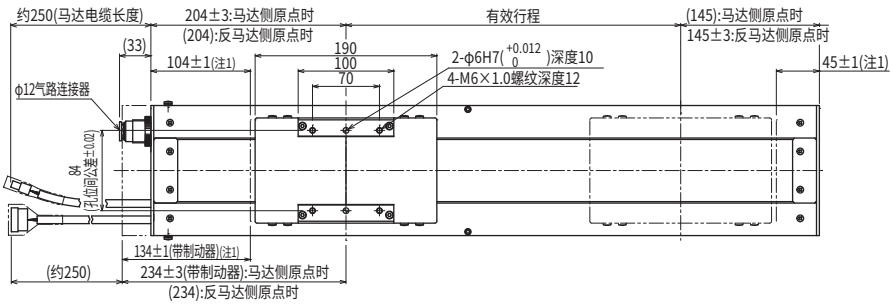
适用控制器

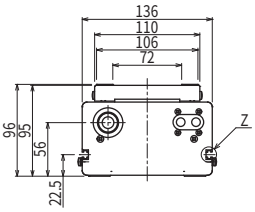
控制器	运行方法
SR1-X10※ RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X110※	点位跟踪/ 远程命令
TS-X210※	
RDV-X210-RBR1	脉冲列

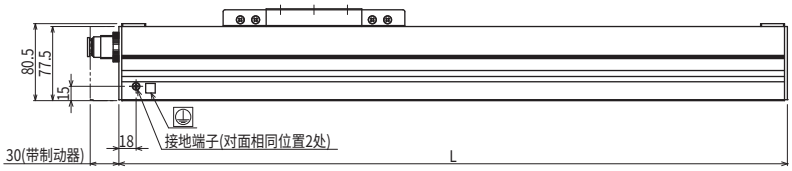
※ 垂直使用时需要再生装置。

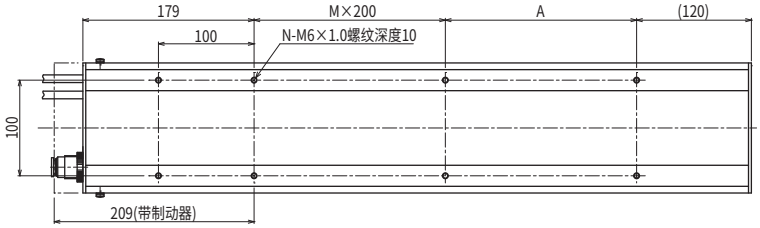
C14H











有效行程		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
主机重量(kg)注3		10.7	11.4	12.0	12.7	13.2	13.9	14.5	15.2	15.8	16.5	17.0	17.7	18.3	19.0	19.6	20.3	20.8	21.5	22.1
最高速度※4 (mm/sec)	导程20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	导程10	500												475	475	375	375	300	300	250
	导程5	250												237	237	187	187	150	150	125
	速度设定	—												95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

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0.4kg。

注4. 行程超过750mm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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C17

●可选择原点反马达侧

订购型号

C17 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	导程指定	制动器	选配件	行程	电缆长度※1
	20：20mm 10：10mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更：无：标准 Z：反马达侧	200～1250 (50mm间距)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

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

定位器※2	驱动器 电源电压/马达功率	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
TS-X	220：200V/400～600W	空白：无 R：配RGT	空白：无 L：配LCD	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※3	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	支持CE标准	再生装置	输入输出	电池
	20：400～600W	空白:标准 E：CE规格	空白：无 R：配RG1	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 - [ ]

机器人驱动器	电源电压	驱动器：马达功率	再生装置
	2：AC200V	20：400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

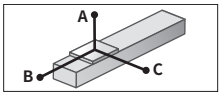
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

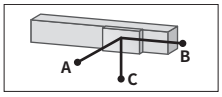
基本规格

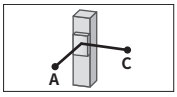
马达输出 AC		400 W	
重复定位精度※1		±0.01 mm	
减速机构		滚珠丝杆φ20	
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	80 kg	120 kg
	垂直使用时	15 kg	35 kg
额定推力		339 N	678 N
行程		200 mm～1250 mm (50 mm间距)	
总长	水平使用时	行程+395 mm	
	垂直使用时	行程+425 mm	
主机截面最大外形		W168 mm × H114 mm	
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：5 m、10 m	
洁净度		CLASS 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950 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※







水平使用时 (单位：mm)

		A	B	C
导程20	30kg	2660	871	1040
	50kg	1911	508	615
	80kg	1541	303	377
导程10	60kg	2443	418	580
	100kg	2000	237	330
	120kg	1841	192	268

壁面安装使用时 (单位：mm)

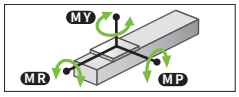
		A	B	C
导程20	30kg	1017	789	2576
	50kg	583	426	1808
	80kg	338	221	1380
导程10	60kg	525	336	2443
	100kg	271	155	2000
	120kg	207	109	1841

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程20	5kg	3000	3000
	10kg	2443	2443
	15kg	1633	1633
导程10	15kg	1728	1728
	25kg	1013	1013
	35kg	707	707

※ 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



(单位：N・m)

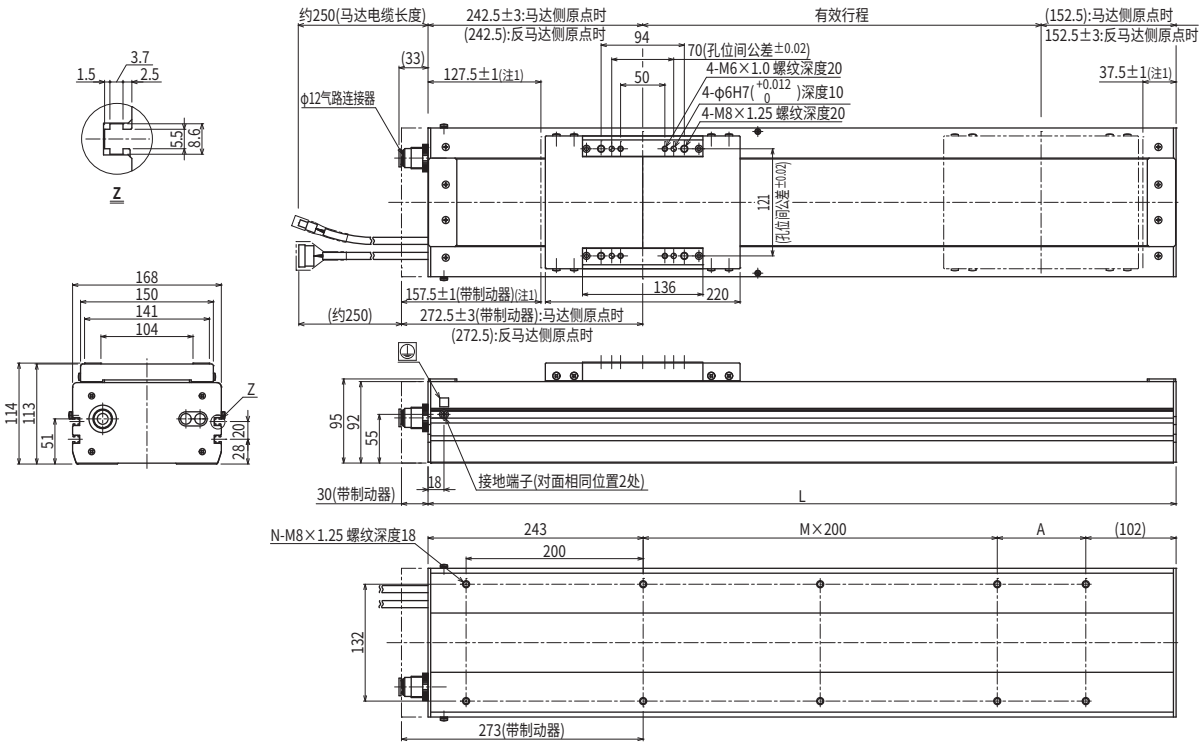
MY	MP	MR
1032	1034	908

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20※ RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X220※	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	脉冲列

※以下情况下需要再生装置
・垂直使用时

C17



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	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
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	4	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)注3	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0
最高速度注4 (mm/sec) 导程20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度注4 (mm/sec) 导程10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度注4 (mm/sec) 速度设定	—															80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

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1.5kg。

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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

C17L

●可选择原点反马达侧

※ 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。

订购型号

C17L - 50 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- 机器人主机 - 导程指定
- 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：1150～2050（100mm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
- 220 驱动器 电源电压/马达功率※3：220：200V/400～600W
- R 再生装置：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※4
- 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※3：20：400～600W
- 支持CE标准：空白:标准；E：CE规格
- R 再生装置：R：配RG1
- 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
- 20 驱动器：马达功率※3：20：400W以下
- 再生装置：RBR1（水平）；RBR2（垂直）

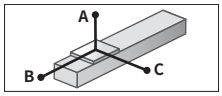
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆（3L/5L/10L）。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※3. 加减速度根据定位器、控制器、机器人驱动器的不同而不同。
※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

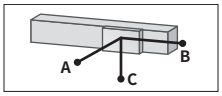
基本规格

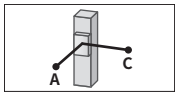
马达输出 AC		600 W
重复定位精度※1		±0.02 mm
减速机构		滚珠丝杆φ25
滚珠丝杆导程		50 mm
最高速度※2		1000 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	50 kg
	垂直使用时	10 kg
额定推力		204 N
行程		1150 mm～2050 mm（100 mm间距）
总长	水平使用时	行程+485 mm
	垂直使用时	行程+515 mm
主机截面最大外形		W168 mm × H114 mm
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：5 m、10 m
洁净度		CLASS 10※3
抽吸量空气		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4

※1. 单方向的重复定位精度。
※2. 行程超过1850 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※







水平使用时 （单位：mm）

		A	B	C
导程50	10kg	4000	2687	3327
	30kg	3045	872	929
	50kg	2602	509	714

壁面安装使用时 （单位：mm）

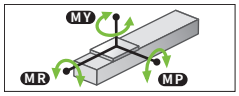
		A	B	C
导程50	10kg	3436	2605	4000
	30kg	1169	790	3045
	50kg	666	427	2602

垂直使用时 （单位：mm）

		A	C
导程50	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	10kg	2579	2579

※ 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



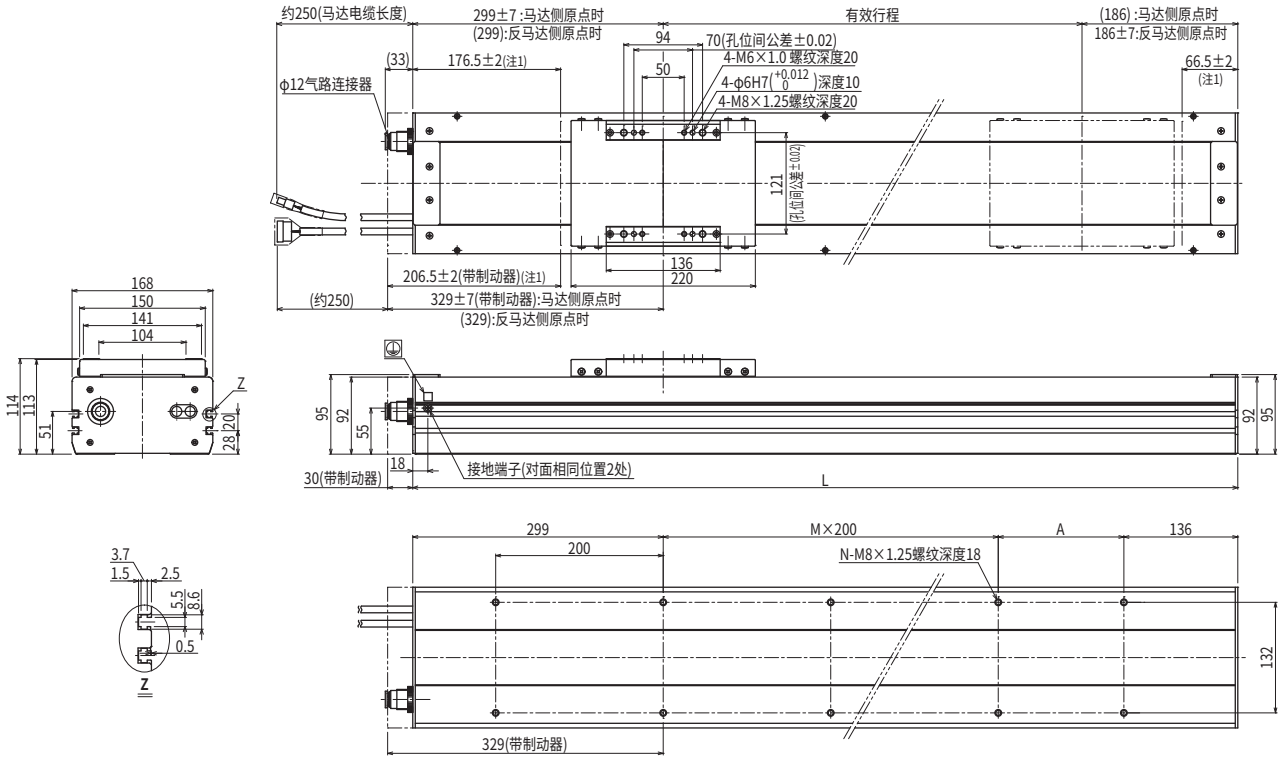
（单位：N・m）

MY	MP	MR
1032	1034	908

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20-R RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X220-R	点位跟踪/远程命令
RDV-X220-RBR1（水平）	脉冲列
RDV-X220-RBR2（垂直）	

C17L



有效行程		1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L		1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A		200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M		5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N		16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
主机重量（kg）注3		39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度注4 (mm/sec)	导程50	1000							900	800	
	速度设定	—							90%	80%	

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1.5kg。
注4. 行程超过1850mm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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

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	制动器	选配件	行程	电缆长度※2
	20：20mm 10：10mm	空白：无制动器 BK：带制动器	原点位置变更：无：标准 Z：反马达侧	200～1250 (50mm间距)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX - **220** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

定位器※3	驱动器 电源电压/马达功率※4	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
TS-X	220：200V/400～600W	空白：无 R：配RGT	空白：无 L：配LCD	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：无I/O板※5	B：有(绝对式规格) N：无(增量式规格)

SR1-X - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

控制器	驱动器：马达功率※4	支持CE标准	再生装置	输入输出	电池
	20：400～600W	空白:标准 E：CE规格	空白：无 R：配RG1	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** - **20** - [ ]

机器人驱动器	电源电压	驱动器：马达功率※4	再生装置
	2：AC200V	20：400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

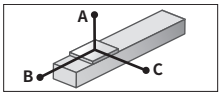
※1. 仅带制动器规格(垂直规格)可选择导程为10mm。
※2. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。
详情请参阅P.730开始的机器人电缆一览。
※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.632。
※4. 加减速度根据定位器、控制器、机器人驱动器的不同而不同。
※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.94。

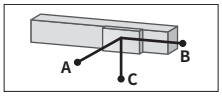
基本规格

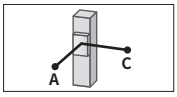
马达输出 AC		600 W	
重复定位精度※1		±0.01 mm	
减速机构		滚珠丝杆φ20	
滚珠丝杆导程		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	120 kg	—
	垂直使用时	25 kg	45 kg
额定推力		510 N	1020 N
行程		200 mm～1250 mm (50 mm间距)	
总长	水平使用时	行程+441 mm	
	垂直使用时	行程+471 mm	
主机截面最大外形		W202 mm × H117 mm	
电缆长度		标准：3.5 m / 选配：5 m、10 m	
洁净度		CLASS 10※3	
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
导程20	50kg	2602	869	1145
	80kg	2193	528	720
	120kg	1841	339	505

壁面安装使用时 (单位：mm)

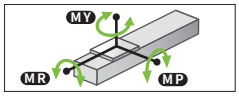
		A	B	C
导程20	50kg	1144	798	2602
	80kg	717	456	2193
	120kg	466	267	1841

垂直使用时 (单位：mm)

		A	C
导程20	15kg	2711	2711
	20kg	2045	2045
	25kg	1647	1647
导程10	20kg	2182	2182
	30kg	1437	1437
	45kg	939	939

※ 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



(单位：N・m)

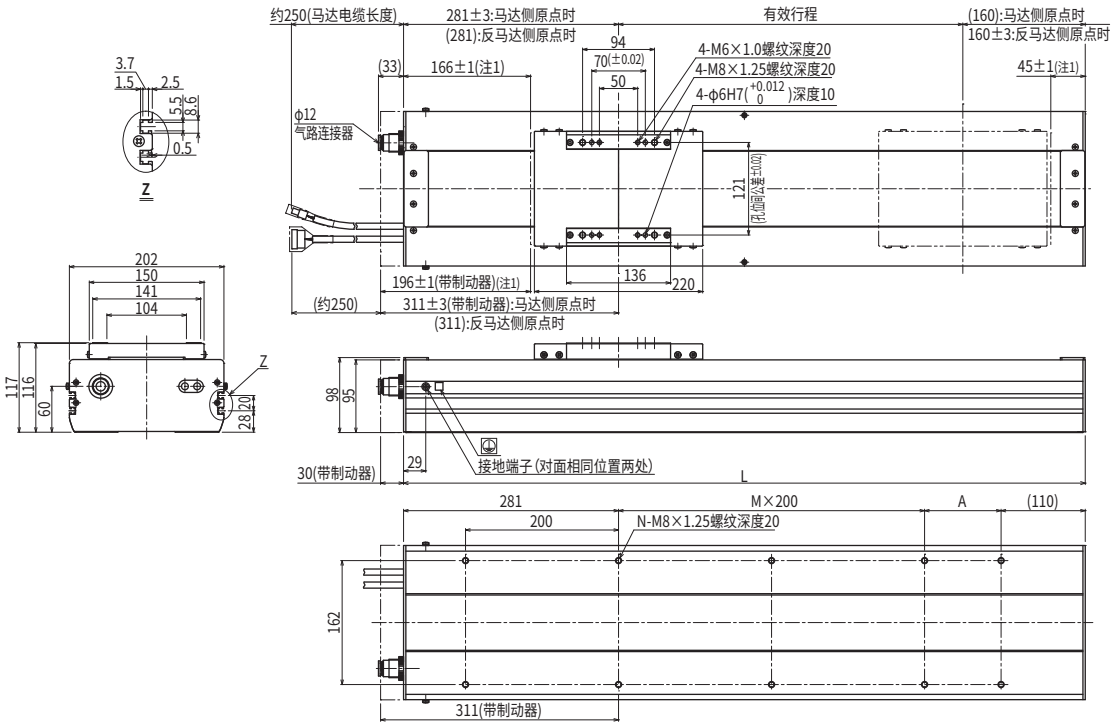
MY	MP	MR
1101	1103	968

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20※ RCX320 RCX221/222 RCX340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-X220※	点位跟踪/远程命令
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	脉冲列

※以下情况下需要再生装置
・垂直使用时

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	4	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)注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(mm/sec)注4 导程20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度(mm/sec)注4 导程10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度(mm/sec)注4 速度设定	—															80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

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。

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。

适用控制器 SR1-X ▶ 650 TS-X ▶ 624 RDV-X ▶ 638

SXYxC 2轴

●洁净型 ●电缆管路

订购型号

SXYxC - D - □ - □ - □ - □ - RCX320-2 - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	电缆	组合	X轴行程	Y轴行程	电缆长度
SXYxC	D：电缆管路	T1 T3	15～105cm	15～65cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m

适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A(OP.A)	选配件B(OP.B)	视觉系统	绝对数据备份用电池
RCX320-2	□	□	□	□	□

请指定控制器的各种设定项目。RCX320▶ P.658

适用控制器	支持CE标准	输入输出选择1	输入输出选择2
RCX222	□	□	□

请指定控制器的各种设定项目。RCX222▶ P.668

基本规格

	X轴	Y轴
轴组成※1	C14H	C14
马达输出 AC	200 W	100 W
重复定位精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15
滚珠丝杆导程※3（减速比）	20 mm	20 mm
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec
动作范围	150～1050 mm	150～650 mm
机器人电缆长度	标准：3.5 m　选配：5 m、10 m	
洁净度	CLASS 10※5	
抽吸量空气	60 Nℓ/min ※6	

※1. 框架加工（安装孔、攻丝孔）与单轴机器人不同，请务必加以注意。
※2. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※4. X轴行程超过850 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，通过参数或程序下调速度。
※5. 1cf单位（0.1μm基准）、使用抽吸风机时。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

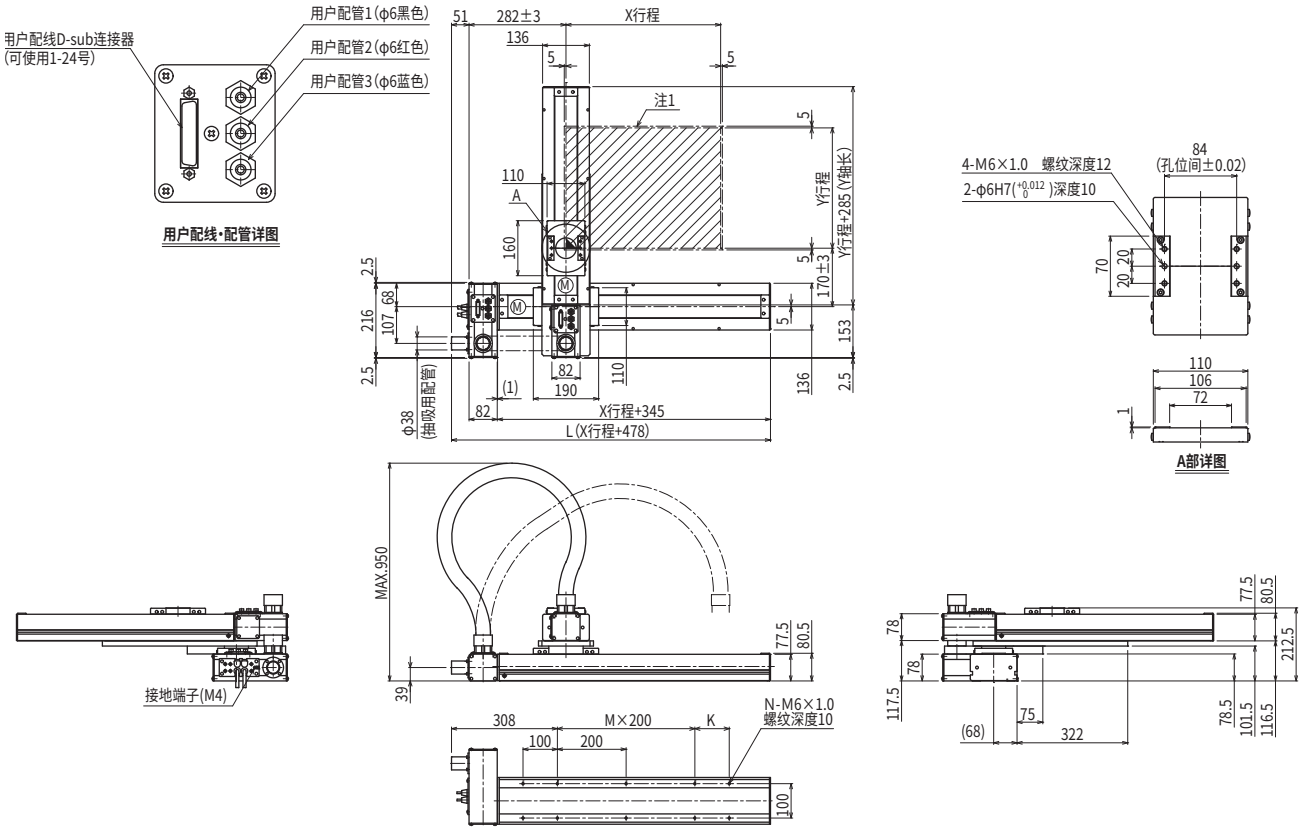
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	XY2轴
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

适用控制器

控制器	运行方法
RCX320 RCX222	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYxC 2轴 T1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

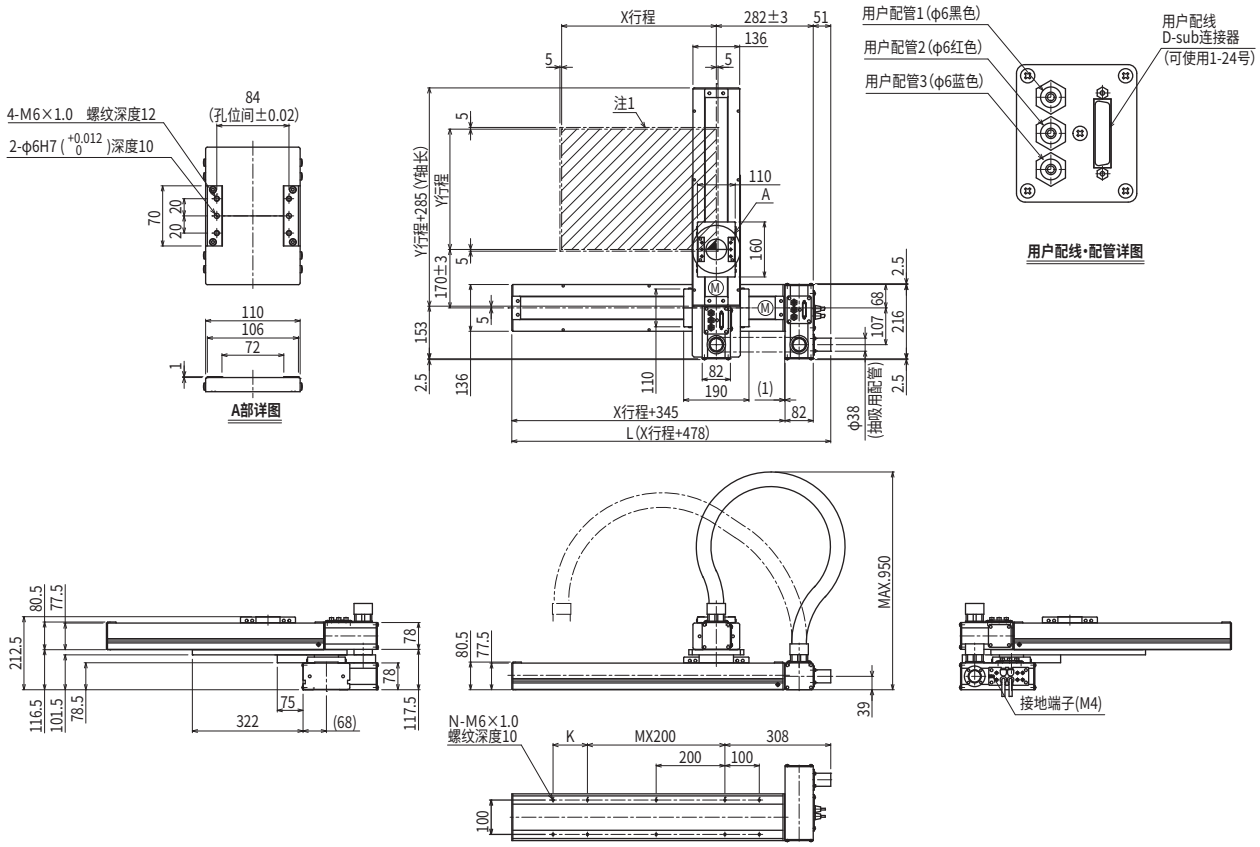
注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

Y行程		150	250	350	450	550	650			
各行程最高速度注2 (mm/sec)	X轴	1000						800	650	550
	速度设定	—						80%	65%	55%

注2. X轴行程超过850mm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，通过参数或程序下调速度。

适用控制器 RCX320 ▶ 658 RCX222 ▶ 668

SXYxC 2轴 T3



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Y行程	150	250	350	450	550	650

各行程最高速度注3 (mm/sec)					
X轴	1000	800	650	550
速度设定	—	80%	65%	55%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. X轴行程超过850mm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，通过参数或程序下调速度。

SXYxC 3轴/ZSC

●洁净型 ●电缆管路 ●Z轴上下型

订购型号

SXYxC - D - □ - □ - □ - □ - 15 - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	D：电缆管路	T1 T3	15～105cm	15～65cm	ZSC12 ZSC6		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴：ZSC12	Z轴：ZSC6
轴组成※1	C14H	C14	—	
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W	
重复定位精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12	
滚珠丝杆导程※3（减速比）	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
动作范围	150～1050 mm	150～650 mm	150 mm	
机器人电缆长度	标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
洁净度	CLASS 10 ※5			
抽吸量空气	90 Nℓ/min ※6			

※1. 框架加工（安装孔、攻丝孔）与单轴机器人不同，请务必加以注意。
※2. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※4. X轴行程超过850 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，通过参数或程序下调速度。
※5. 1cf单位（0.1μm基准）、使用抽吸风机时。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

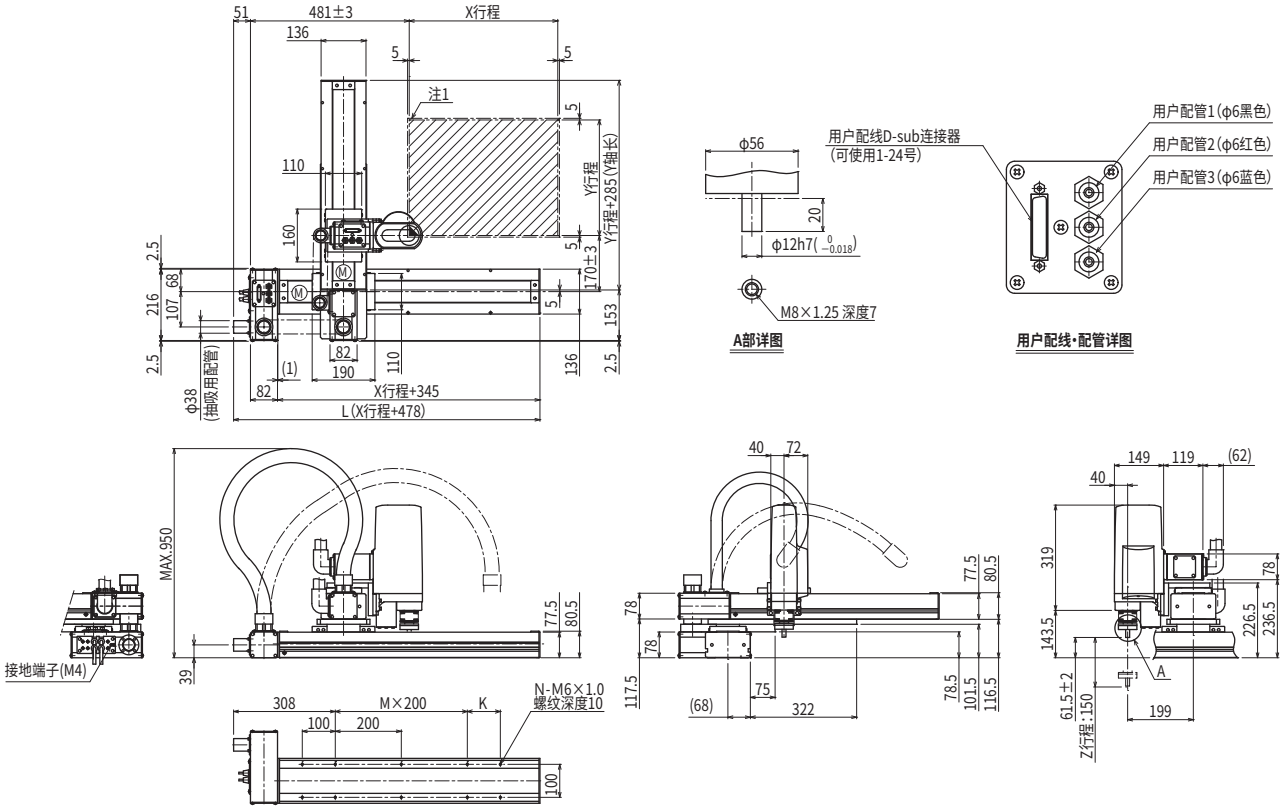
最大可搬运重量 (kg)

Y行程(mm)	ZSC12	ZSC6
150～650	3	5

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/点位跟踪/ 远程命令/联机指令

SXYxC 3轴/ZSC T1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

Y行程	150	250	350	450	550	650

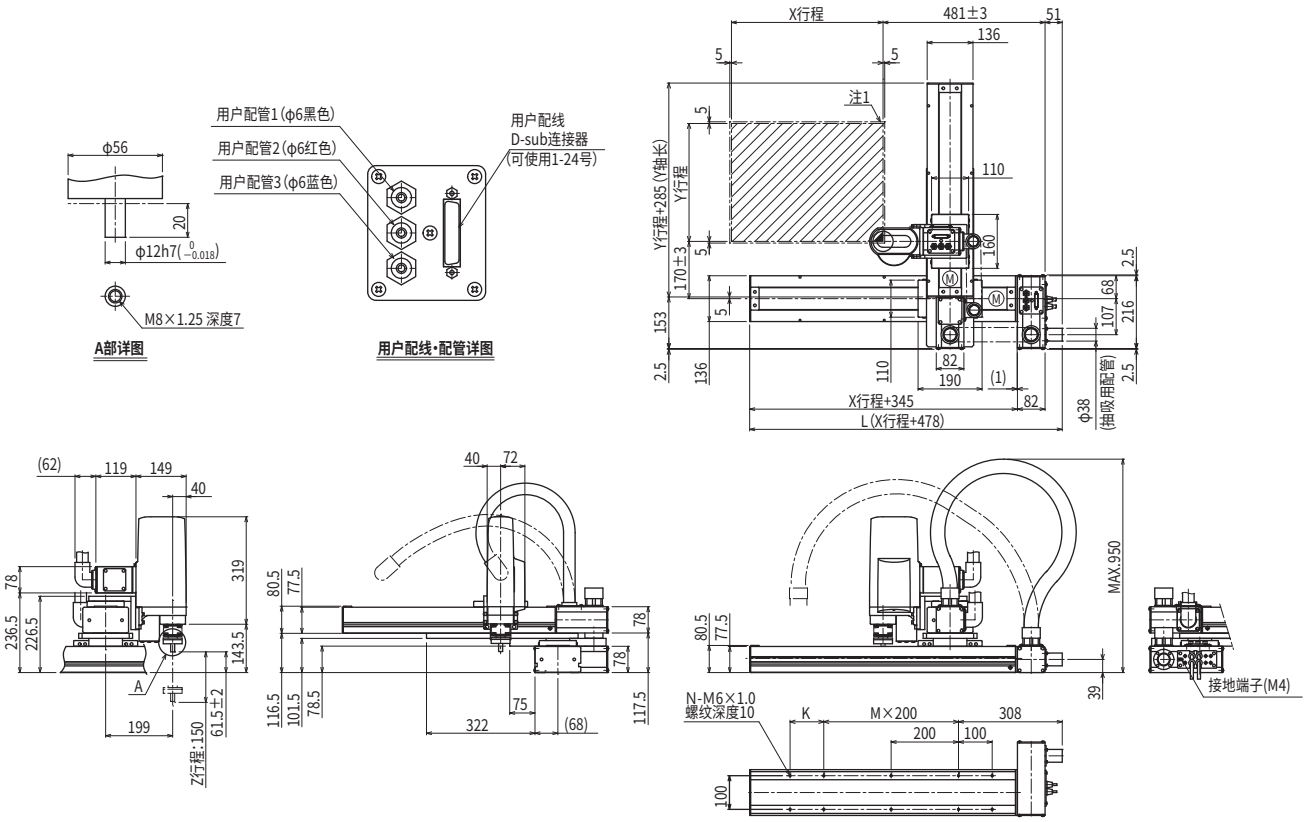
Z行程	150

各行程最高速度注2 (mm/sec)					
X轴	1000	800	650	550
速度设定	—	80%	65%	55%

注2. X轴行程超过850mm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，通过参数或程序下调速度。

适用控制器 RCX340 ▶ 676

SXYxC 3轴/ZSC T3



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Y行程	150	250	350	450	550	650

Z行程	150

各行程最高速度注2 (mm/sec)					
X轴	1000	800	650	550
速度设定	—	80%	65%	55%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. X轴行程超过850mm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，通过参数或程序下调速度。

SXYxC 4轴/ZRSC

●洁净型 ●电缆管路 ●轴上下式ZR轴一体型

订购型号

SXYxC	- D	- □	- □	- □	- □	- 15	- □	- RCX340-4	- □	- □	- □	- □	- □	- □	- □
机器人主机	电缆	组合	X轴	Y轴	ZR轴	Z轴	电缆长度	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	D：电缆管路	T1 T3	15～105cm	15～65cm	ZRSC12 ZRSC6		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

	X轴	Y轴	Z轴：ZRSC12	Z轴：ZRSC6	R轴
轴组成※1	C14H	C14	—		R5
马达输出 AC	200 W	100 W	60 W		100 W
重复定位精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005 °
驱动方式	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ15	滚珠丝杆φ12		谐波齿轮
滚珠丝杆导程※3（减速比）	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 ° /sec
动作范围	150～1050 mm	150～650 mm	150 mm		360 °
机器人电缆长度	标准：3.5 m　选配：5 m、10 m				
洁净度	CLASS 10 ※5				
抽吸量空气	90 Nℓ/min ※6				

※1. 框架加工（安装孔、攻丝孔）与单轴机器人不同，请务必加以注意。
※2. 单方向的重复定位精度。
※3. 也可提供产品手册未刊载的导程。详情请咨询本公司。
※4. X轴行程超过850 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，通过参数或程序下调速度。
※5. 1cf单位（0.1μm基准）、使用抽吸风机时。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

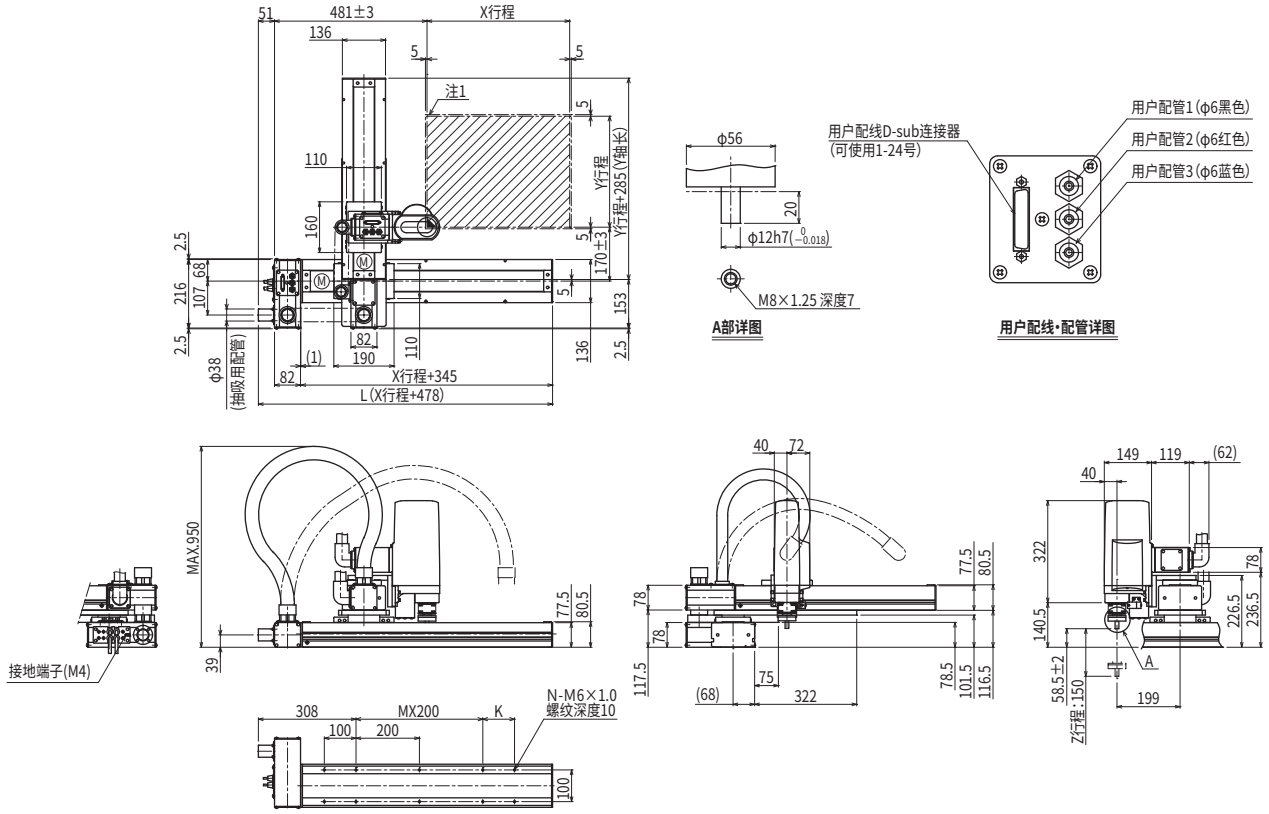
最大可搬运重量 (kg)

Y行程 (mm)	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650		4

适用控制器

控制器	运行方法
RCX340	程序/点位跟踪/远程命令/联机指令

SXYxC 4轴/ZRSC T1



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Y行程	150	250	350	450	550	650
Z行程	150					

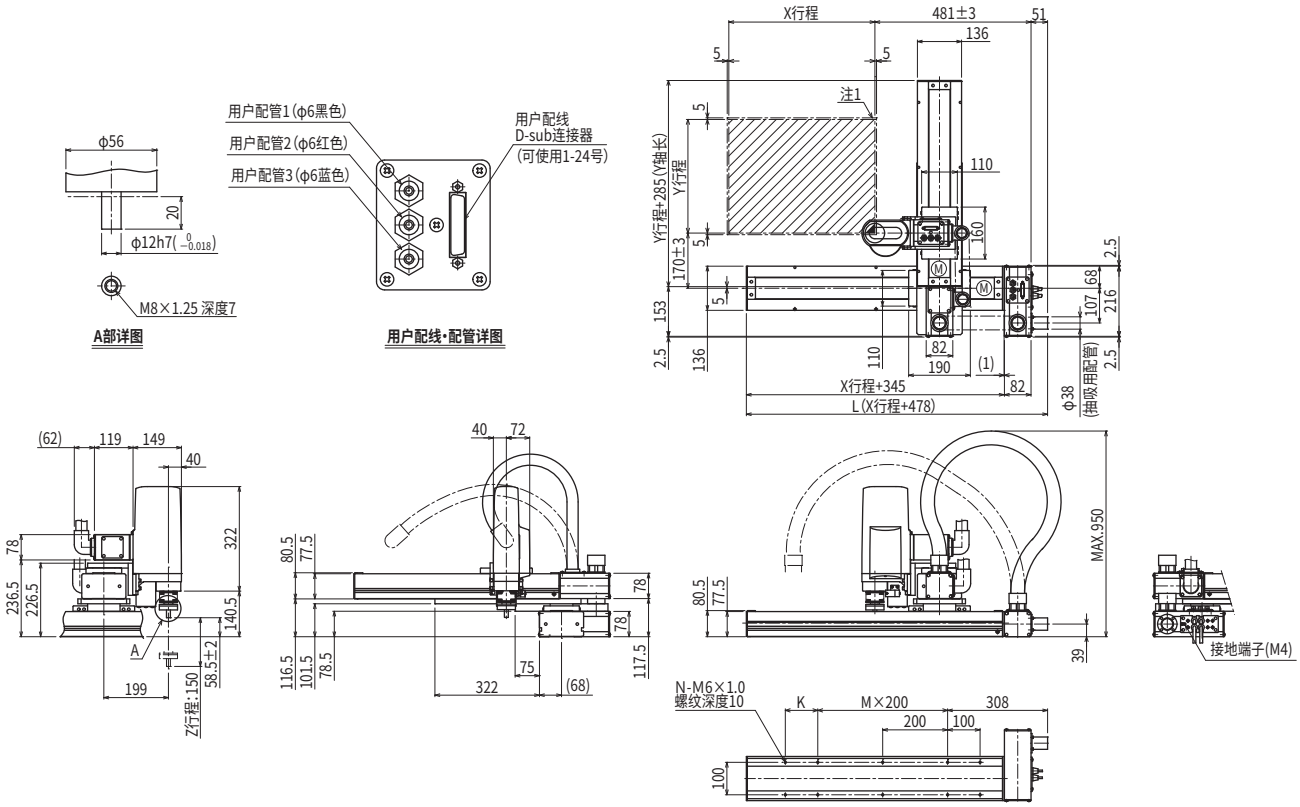
各行程最高速度注2 (mm/sec)					
X轴	1000	800	650	550
速度设定	—	80%	65%	55%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. X轴行程超过850mm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，通过参数或程序下调速度。

适用控制器 RCX340 ▶ 676

SXYxC 4轴/ZRSC T3



X行程	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Y行程	150	250	350	450	550	650

Z行程	150

各行程最高速度注2 (mm/sec)					
	X轴	1000	800	650	550
	速度设定	—	80%	65%	55%

注1. 原点复位时的移动范围以及被限位器限停的位置。

注2. X轴行程超过850mm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，通过参数或程序下调速度。

YK180XC

洁净型：超小型

※ 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。

- 臂长 180mm
- 最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK180XC	-	100	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

Z轴行程：100：100mm

电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

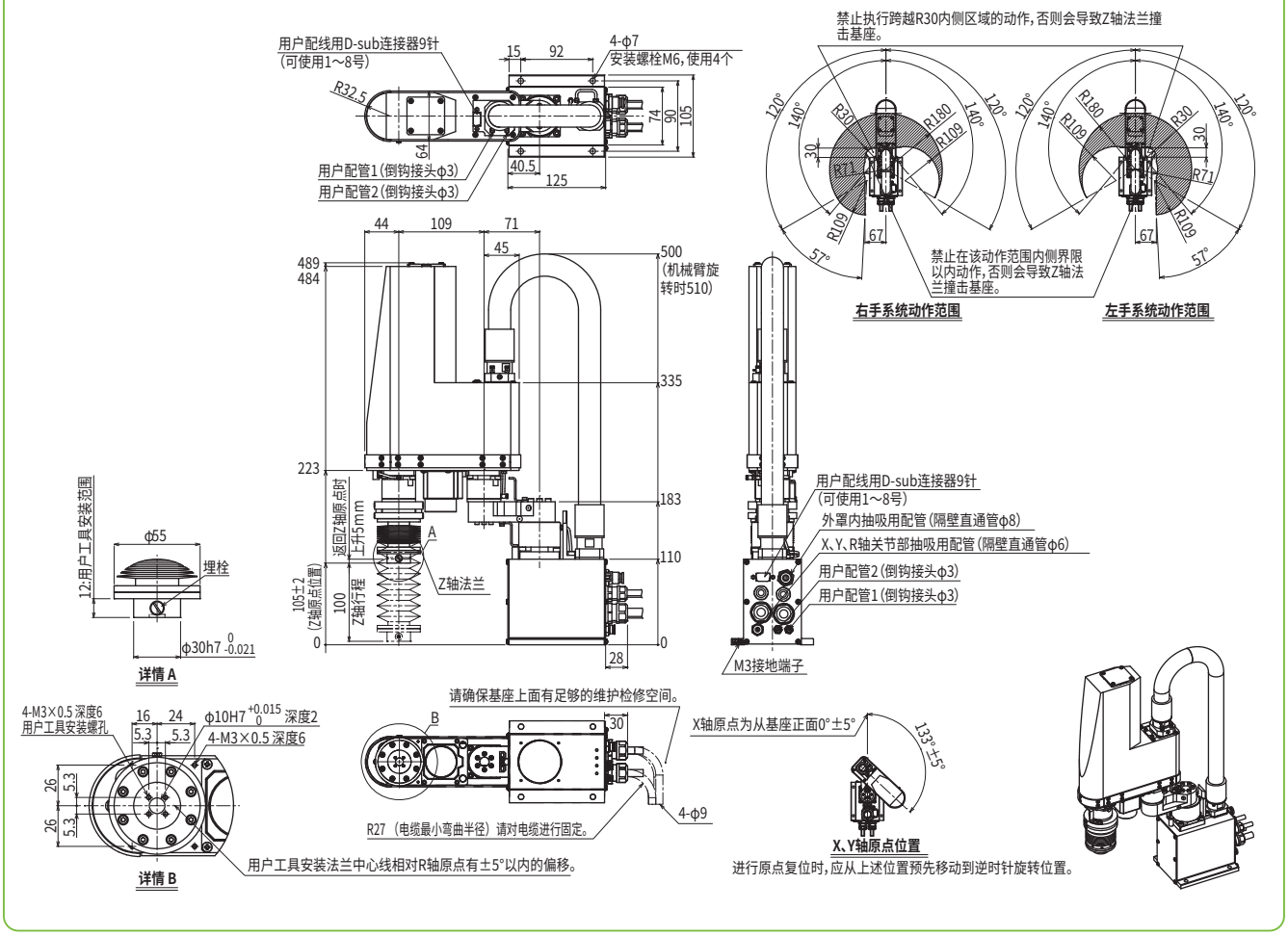
		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	71 mm	109 mm	100 mm	—
	动作范围	±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量		1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2		0.42 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.01 kgm²			
用户配线		0.1 sq × 8 根			
用户配管（外径）		φ3 × 2			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4		6.5 kg			
机器人电缆重量		1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			
洁净度		CLASS 10（0.1 μm基准）			
抽吸量空气		30 Nℓ/min			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25 mm、水平移动100 mm的往返动作时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

适用控制器

控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

YK180XC



适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK220XC

洁净型：超小型

※ 采用接单生产方式，交货期请咨询本公司。

●臂长 220mm　●最大可搬运重量 1kg

订购型号

YK220XC	-	100	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机		Z轴行程		电缆长度		适用控制器 / 控制轴数		安全标准		选配件A (OP.A)		选配件B (OP.B)		选配件C (OP.C)		选配件D (OP.D)		选配件E (OP.E)		绝对数据备份用电池

Z轴行程：100：100mm

电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

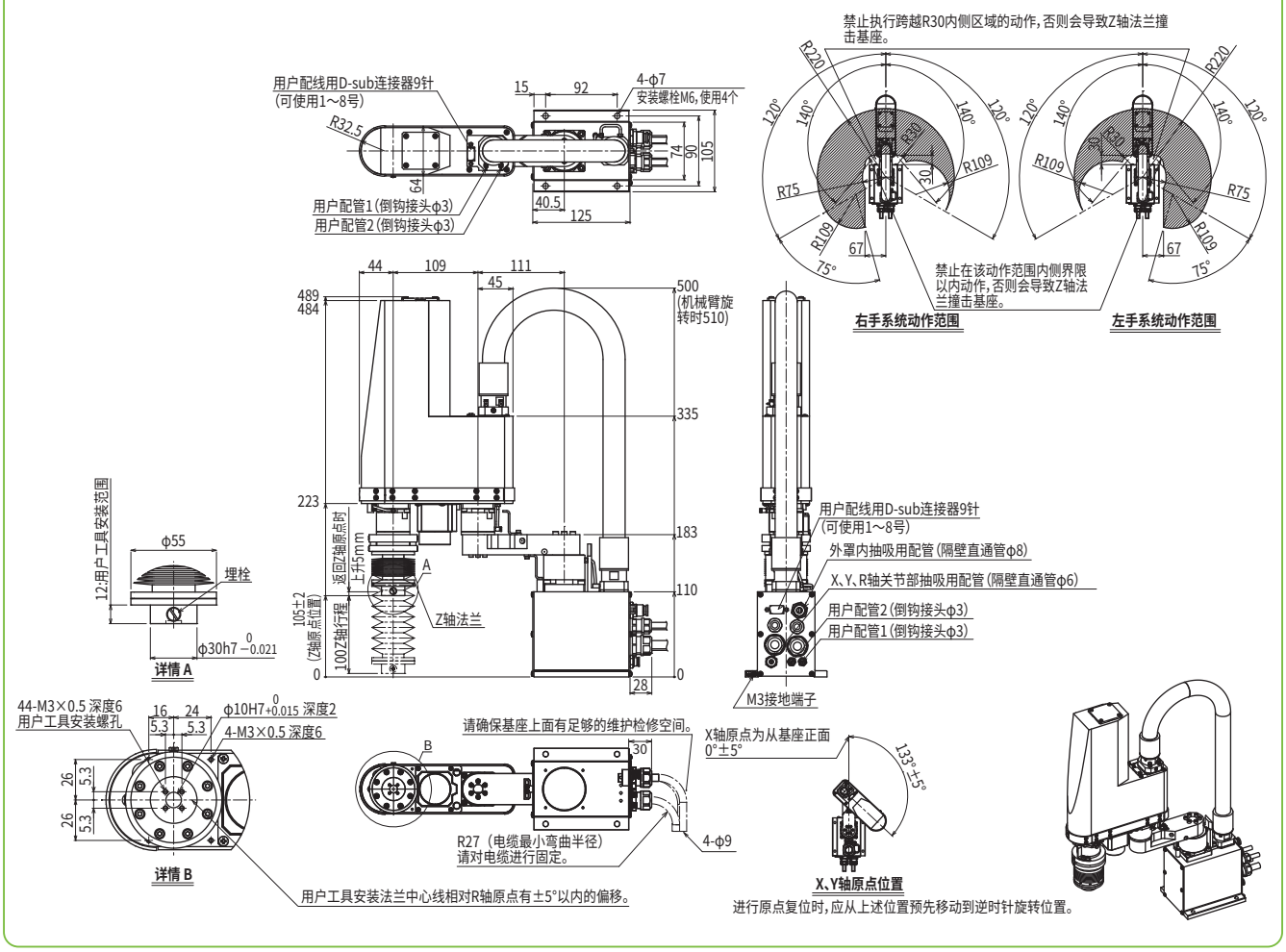
		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	111 mm	109 mm	100 mm	—
	旋转范围	±120°	±140°	—	±360°
马达输出 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大搬运重量		1.0 kg			
标准周期时间：0.1kg 可搬运时※2		0.45 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.01 kgm²			
用户配线		0.1 sq × 8 根			
用户配管（外径）		φ3 × 2			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量（不包括机器人电缆）※4		6.5 kg			
机器人电缆重量		1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			
洁净度		CLASS 10（0.1 μm基准）			
抽吸量空气		30 Nℓ/min			

※1. 环境温度固定时的数值。
※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往返、粗定位时。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 机器人总重量为主机重量和机器人电缆重量之和。

适用控制器

控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

YK220XC



YK250XGC

洁净型：小型

●臂长 250mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK250XGC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
机器人主机	Z轴行程 150：150mm	法兰工具 空白：无 F：有	中通轴 S：有	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	适用控制器/控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	100 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129°	±134°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.50 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.05 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）		φ4 × 4			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		21.5 kg			
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※4＋ESD ※5			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ※6			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时（粗定位拱形动作时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 相当于CLASS 10（0.1μm）FED-STD-209D。
※5. ESD规格支持选配件。详情请咨询本公司营业部。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

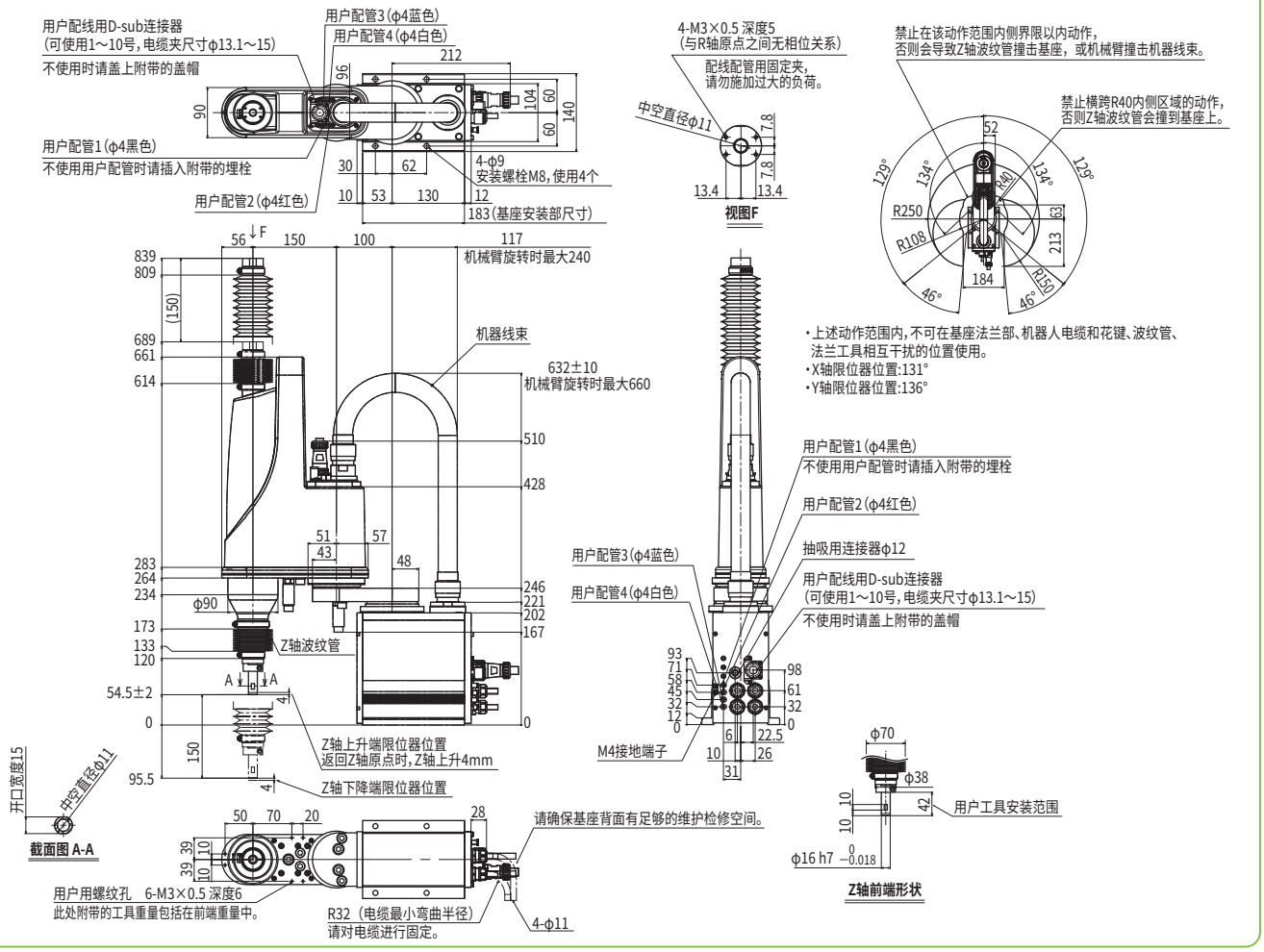
适用控制器

控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（设置手册）。

产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

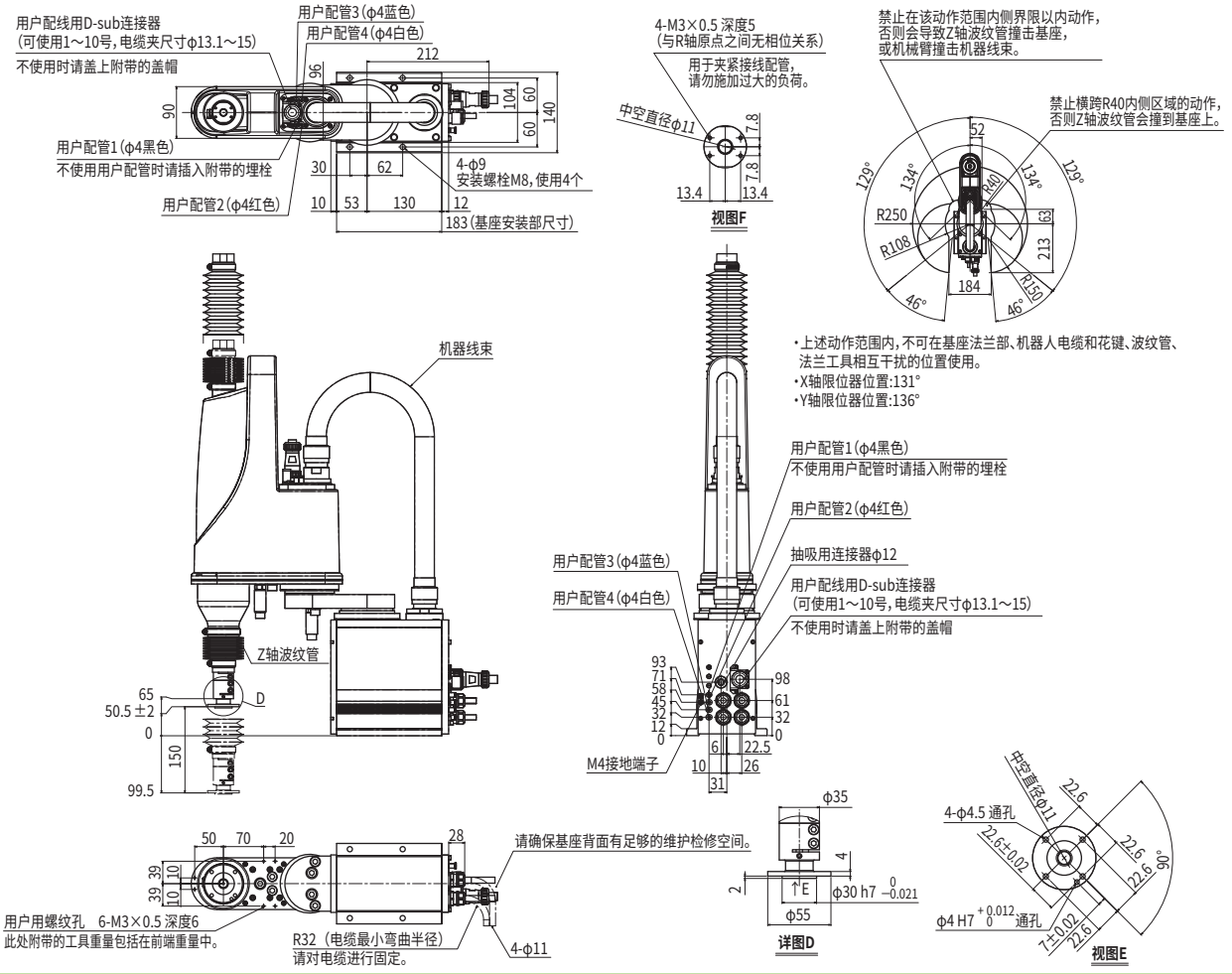
YK250XGC



・上述动作范围内，不可在基座法兰部、机器人电缆和花键、波纹管、法兰工具相互干扰的位置使用。
・X轴限位器位置：131°
・Y轴限位器位置：136°

适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK250XGC　法兰工具安装规格



YK350XGC

洁净型：小型

●臂长 350mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK350XGC - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	200 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129°	±134°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.52 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.05 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）		φ4 × 4			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		22 kg			
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※4＋ESD ※5			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ※6			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时（粗定位拱形动作时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 相当于CLASS 10（0.1μm）FED-STD-209D。
※5. ESD规格支持选配件。详情请咨询本公司营业部。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

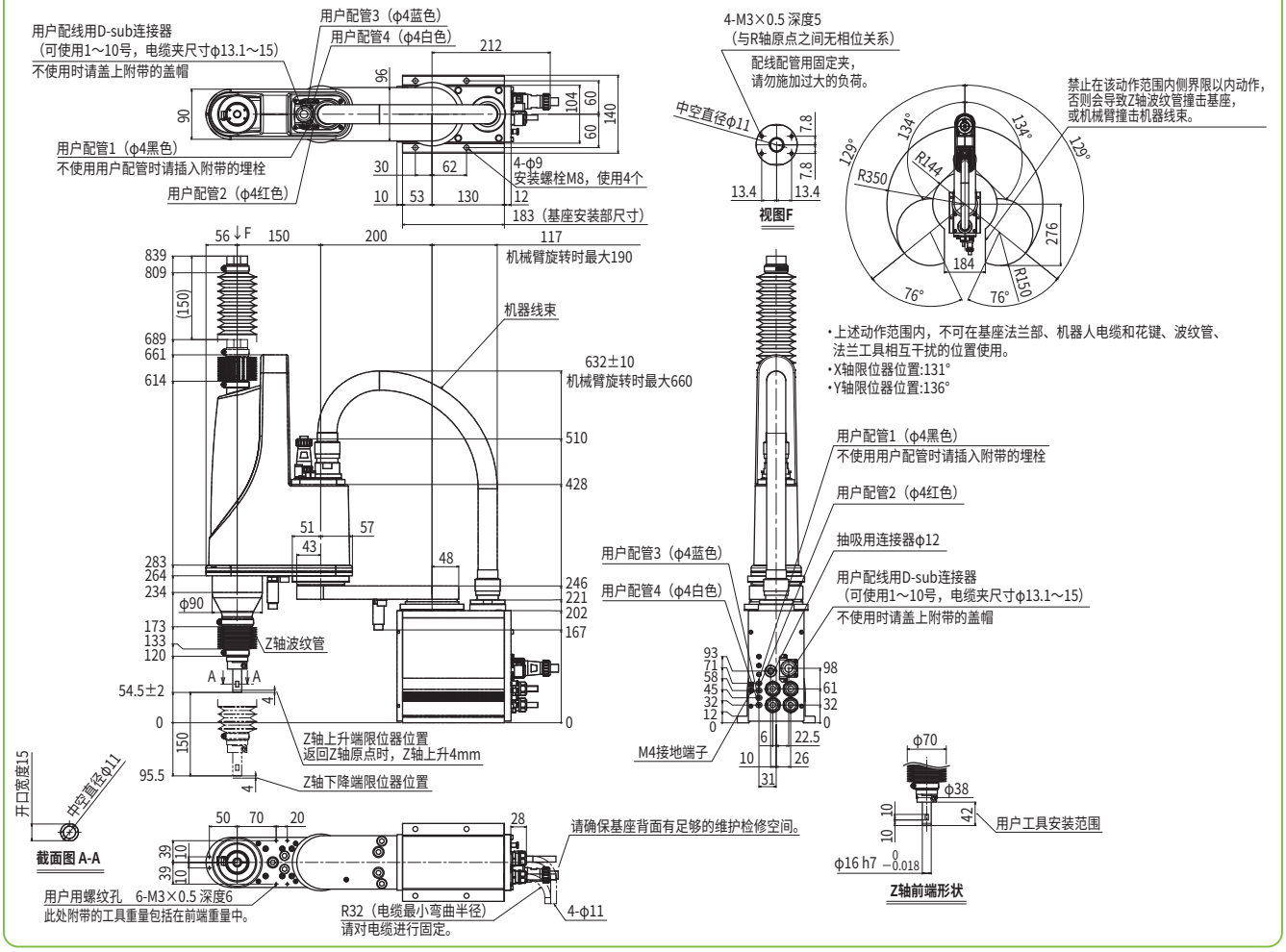
控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（设置手册）。

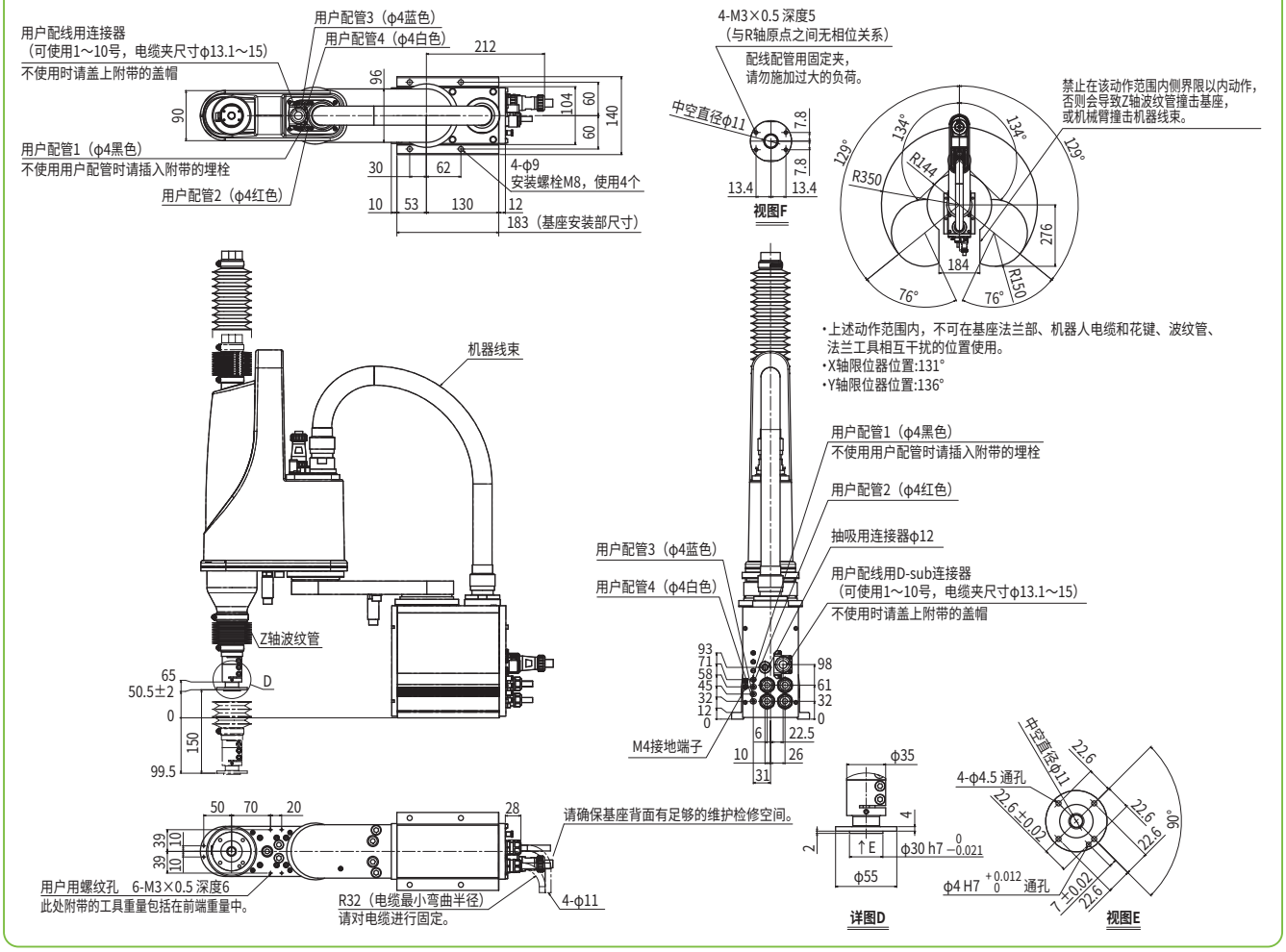
产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK350XGC



适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK350XGC　法兰工具安装规格



YK400XGC

洁净型：小型

●臂长 400mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK400XGC	-	150	-	□	-	S	-	□	-	RCX340-4	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□	-	□
机器人主机	-	Z轴行程	-	法兰工具	-	中通轴	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池
		150：150mm		空白：无 F：有		S：有		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m																

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	250 mm	150 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.50 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.05 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）		φ4 × 4			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		22.5 kg			
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※4＋ESD ※5			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ※6			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时（粗定位拱形动作时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 相当于CLASS 10（0.1μm）FED-STD-209D。
※5. ESD规格支持选配件。详情请咨询本公司营业部。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

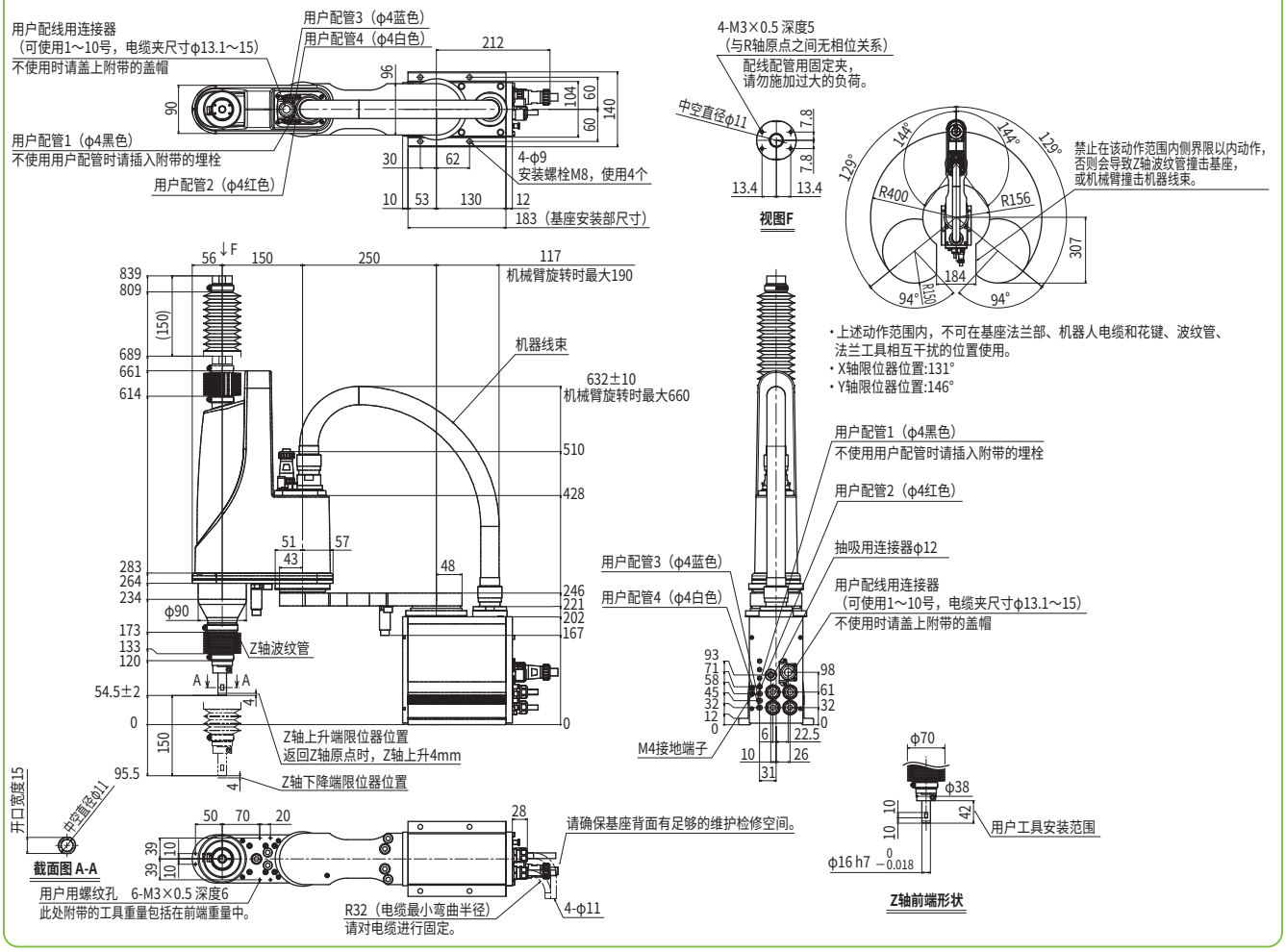
适用控制器

控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（设置手册）。

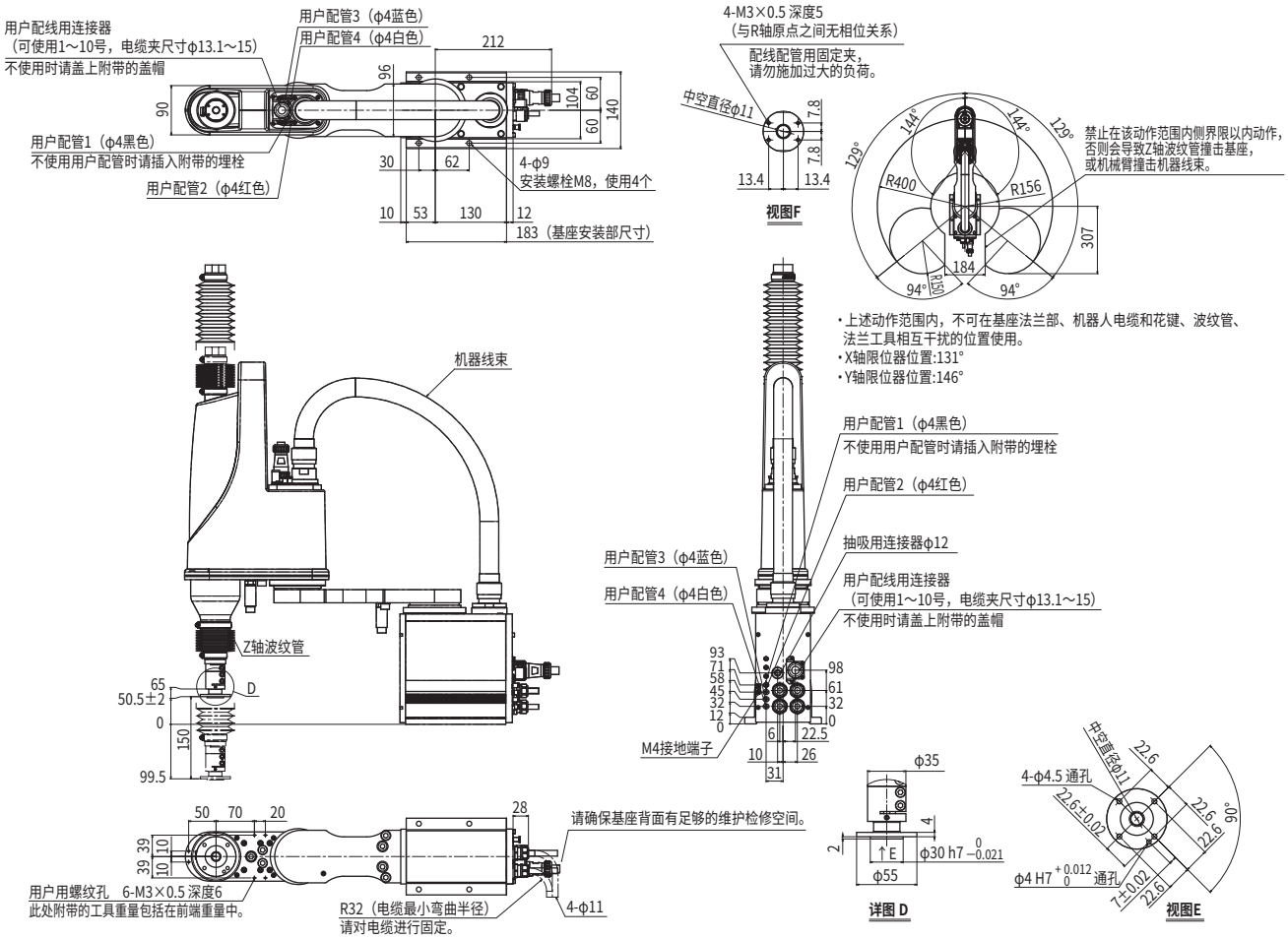
产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK400XGC



适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK400XGC　法兰工具安装规格



YK500XGLC

洁净型：中型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK500XGLC - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
YK500XGLC	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	250 mm	250 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.66 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.05 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）		φ4 × 4			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		25 kg			
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※4＋ESD ※5			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ※6			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时（粗定位拱形动作时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 相当于CLASS 10（0.1μm）FED-STD-209D。
※5. ESD规格支持选配件。详情请咨询本公司营业部。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

适用控制器

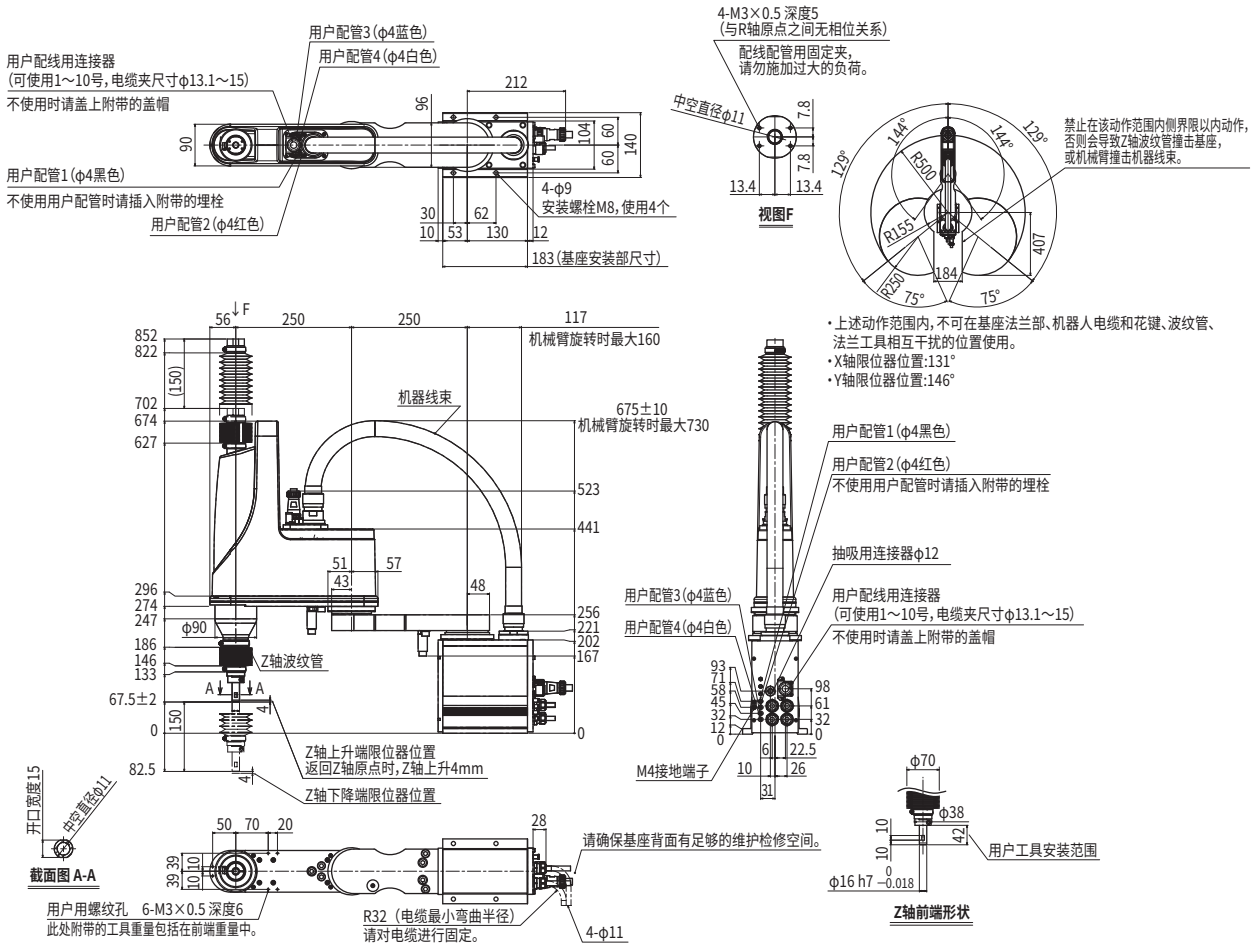
控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（设置手册）。

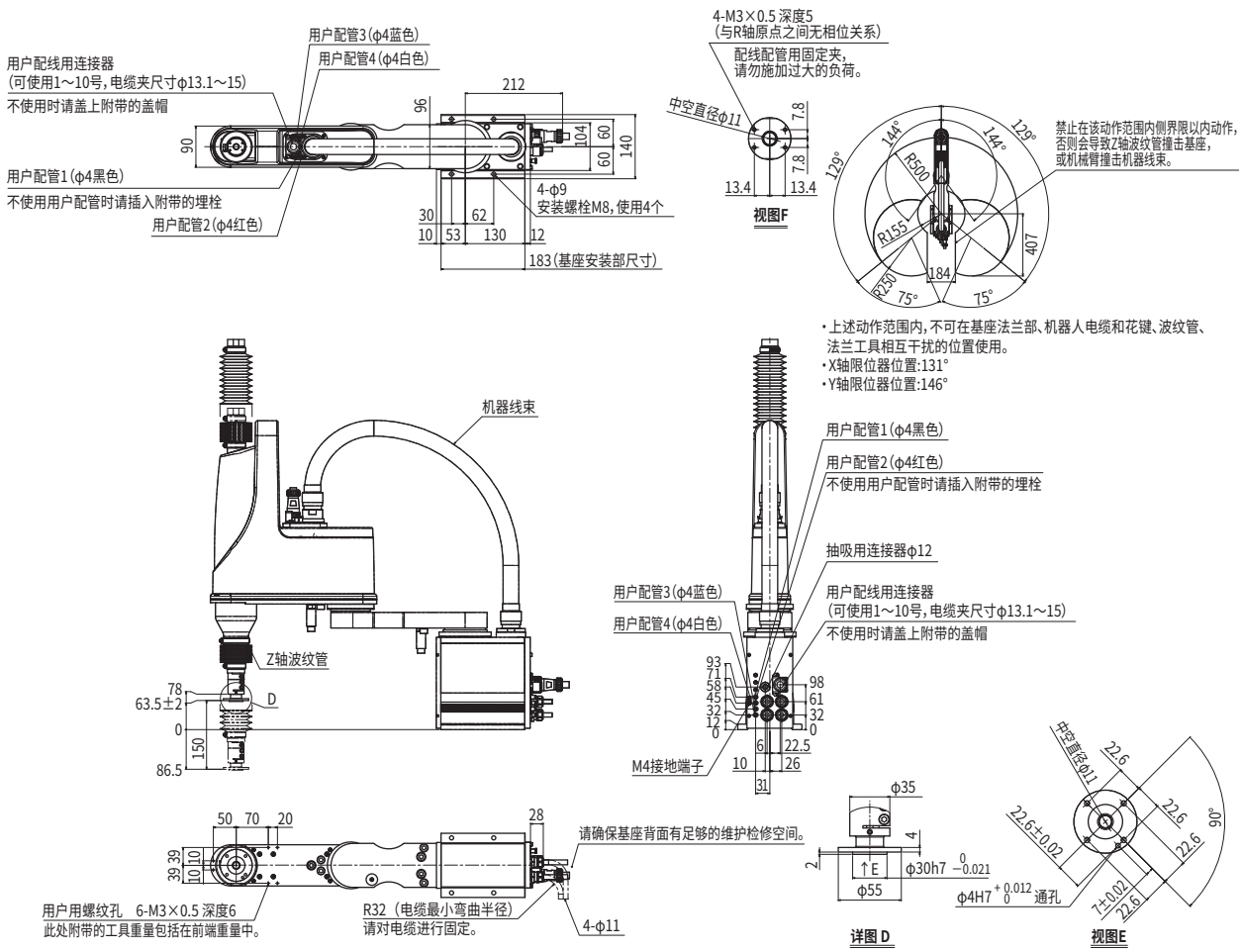
产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK500XGLC



适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK500XGLC　法兰工具安装规格



YK500XC

洁净型：中型

●臂长 500mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK500XC	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程	-	电缆长度	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

Z轴行程：200：200mm / 300：300mm

电缆长度：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
	旋转范围	±120°	±142°	—	±180°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
重复定位精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		4.9 m/sec		1.7 m/sec	876°/sec
最大搬运重量		10 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时		0.53 sec			
R轴容许惯性力矩※2		0.12 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		31 kg			
洁净度		CLASS 10 ※3			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※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。

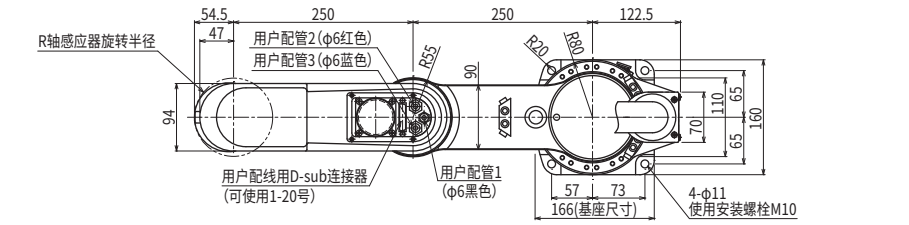
适用控制器

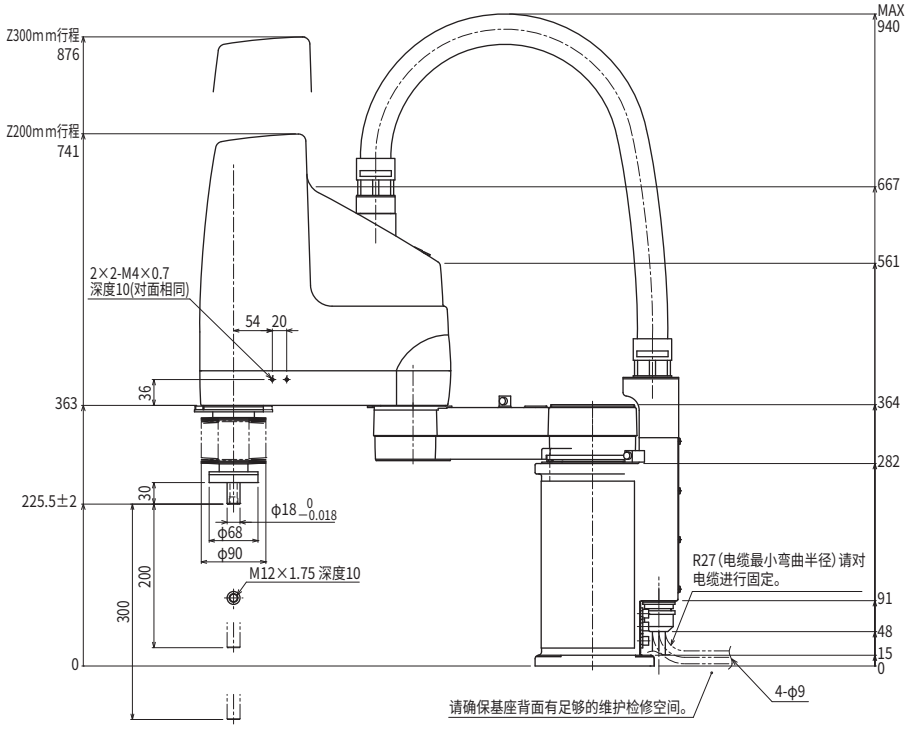
控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

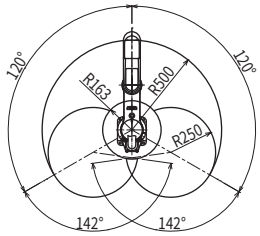
※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

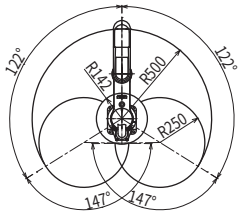
YK500XC



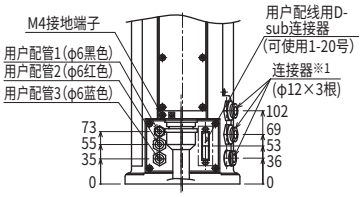




动作范围



X、Y轴限位器位置



※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK600XGLC

洁净型：中型

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 4kg

订购型号

YK600XGLC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
机器人主机	Z轴行程	法兰工具	中通轴	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	150：150mm	空白：无 F：有	S：有	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	350 mm	250 mm	150 mm	—
	旋转范围	±129°	±144°	—	±360°
马达输出 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
重复定位精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大搬运重量		4 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时※2		0.71 sec			
R轴容许惯性力矩※3		0.05 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 10 根			
用户配管（外径）		φ4 × 4			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		26 kg			
洁净度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）※4＋ESD ※5			
抽吸量空气		30 Nℓ/min ※6			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 上下移动25 mm、水平移动300 mm的往返动作时（粗定位拱形动作时）。
※3. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※4. 相当于CLASS 10（0.1μm）FED-STD-209D。
※5. ESD规格支持选配件。详情请咨询本公司营业部。
※6. 必要抽吸量因使用状态、使用环境而异。

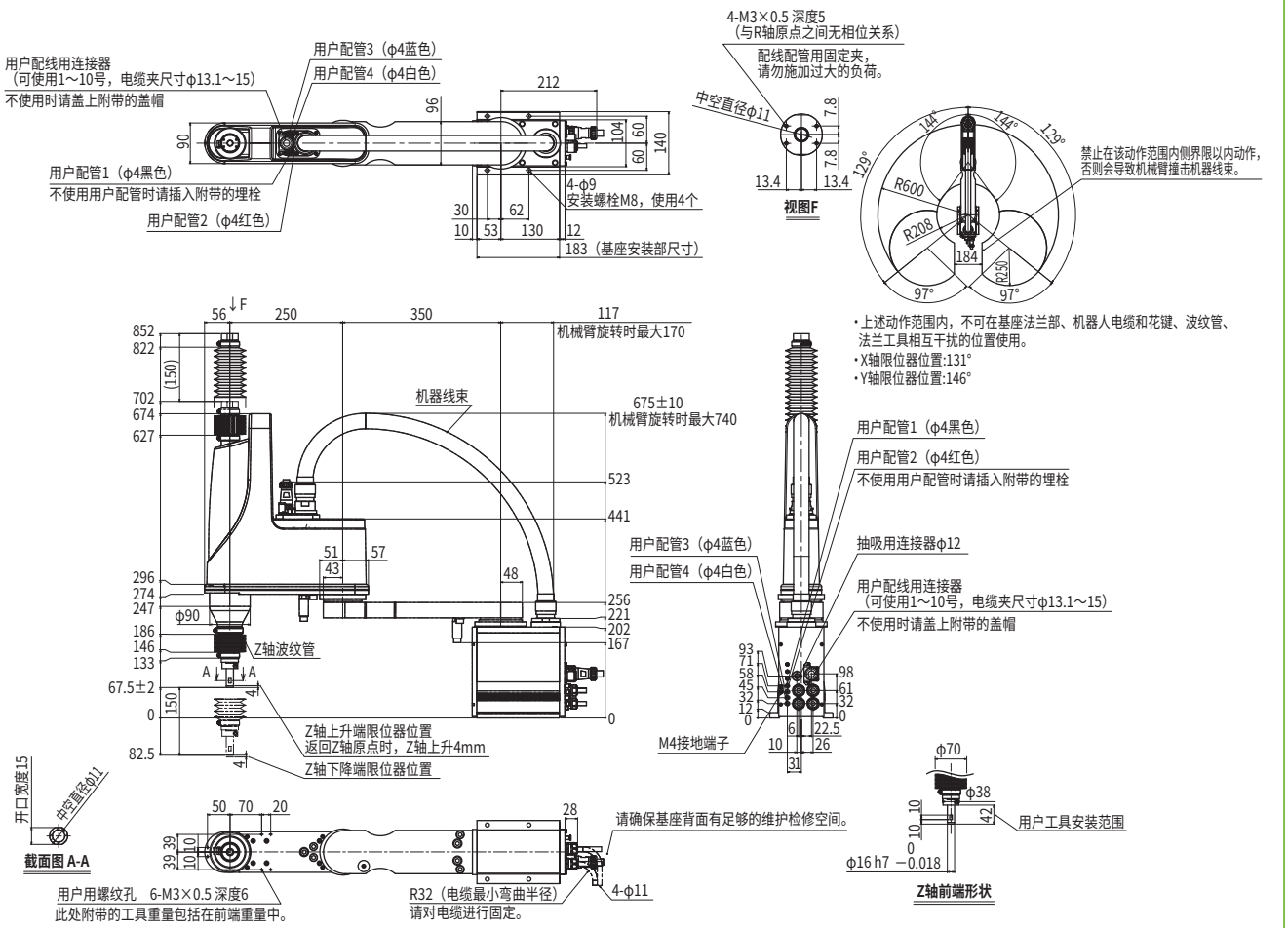
适用控制器

控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。
※ 为了高精度设置基准坐标，请使用基准坐标设置夹具（选配件）进行设置。详情请参阅产品手册（设置手册）。

产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XGLC

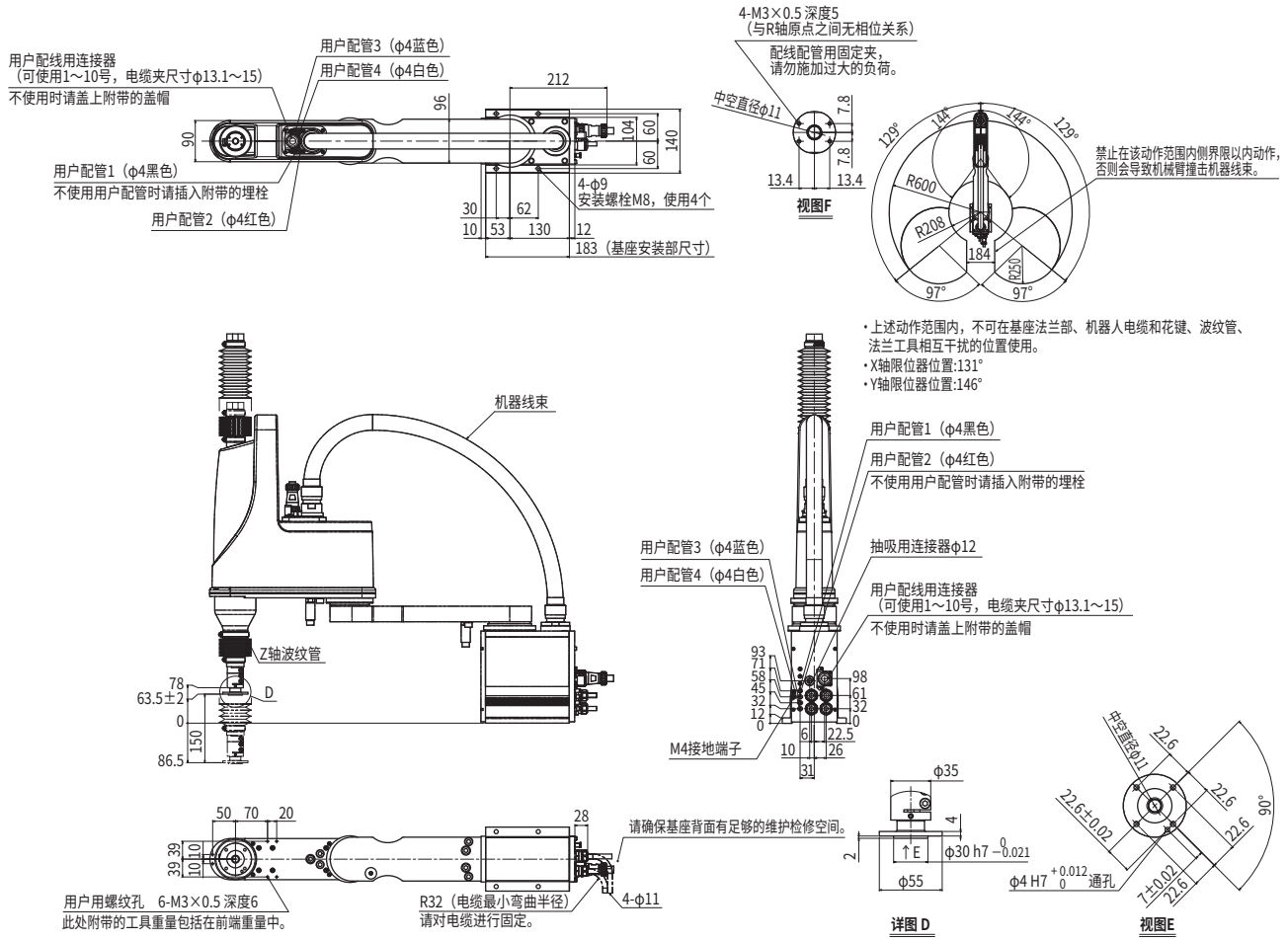


- 上述动作范围内，不可在基座法兰部、机器人电缆和花键、波纹管、法兰工具相互干扰的位置使用。
- X轴限位器位置:131°
- Y轴限位器位置:146°

适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK600XGLC

YK600XGLC　法兰工具安装规格



YK600XC

洁净型：中型

●臂长 600mm ●最大可搬运重量 10kg

订购型号

YK600XC	-		-		- RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	Z轴行程 200：200mm 300：300mm		电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)		选配件B (OP.B)		选配件C (OP.C)		选配件D (OP.D)		选配件E (OP.E)		绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	350 mm	250 mm	200 mm　300 mm	—
	旋转范围	±120°	±145°	—	±180°
马达输出 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
重复定位精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		5.6 m/sec		1.7 m/sec	876°/sec
最大搬运重量		10 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时		0.56 sec			
R轴容许惯性力矩※2		0.12 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		33 kg			
洁净度		CLASS 10 ※3			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※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。

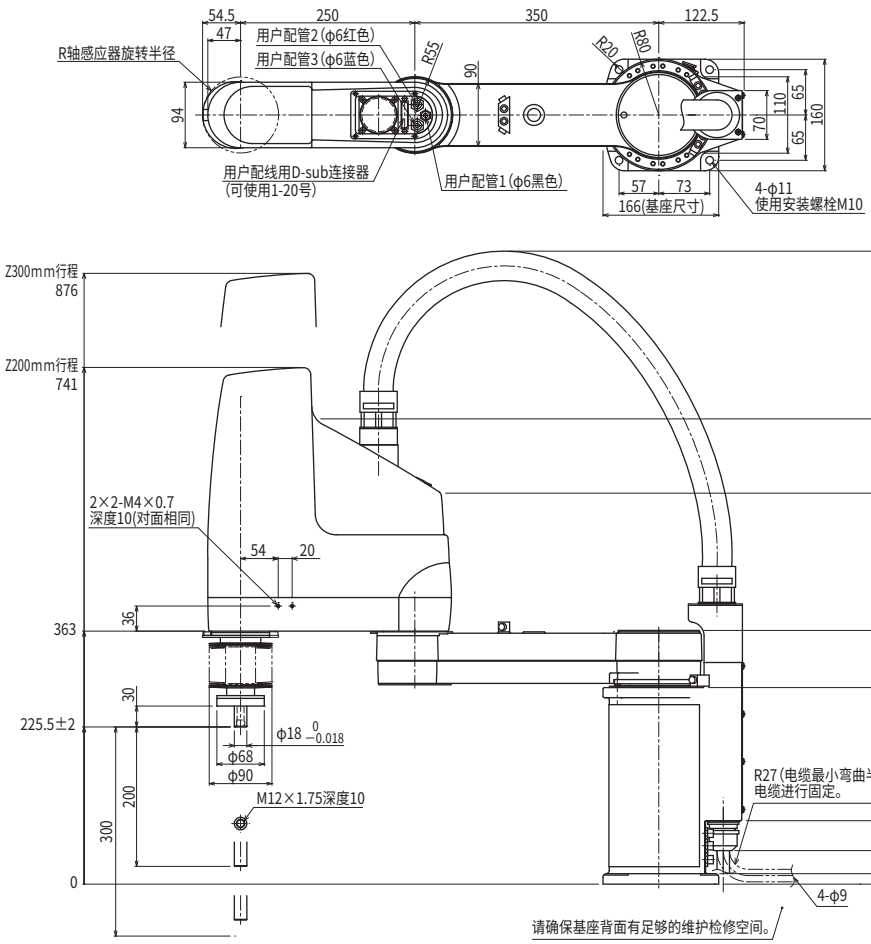
适用控制器

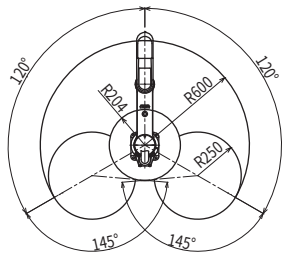
控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	1500	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

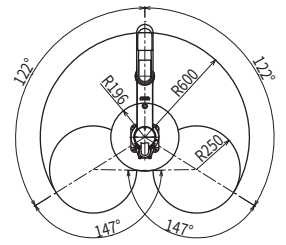
产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK600XC

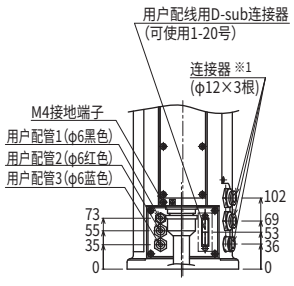




动作范围



X、Y轴限位器位置



※1.有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK700XC

洁净型：大型

●臂长 700mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK700XC	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	-	适用控制器 / 控制轴数	-	安全标准	-	选配件A (OP.A)	-	选配件B (OP.B)	-	选配件C (OP.C)	-	选配件D (OP.D)	-	选配件E (OP.E)	-	绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	350 mm	350 mm	200 mm　400 mm	—
	旋转范围	±120°	±145°	—	±180°
马达输出 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
重复定位精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		6.7 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大搬运重量		20 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时		0.57 sec			
R轴容许惯性力矩※2		0.32 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		57 kg			
洁净度		CLASS 10 ※3			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※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。

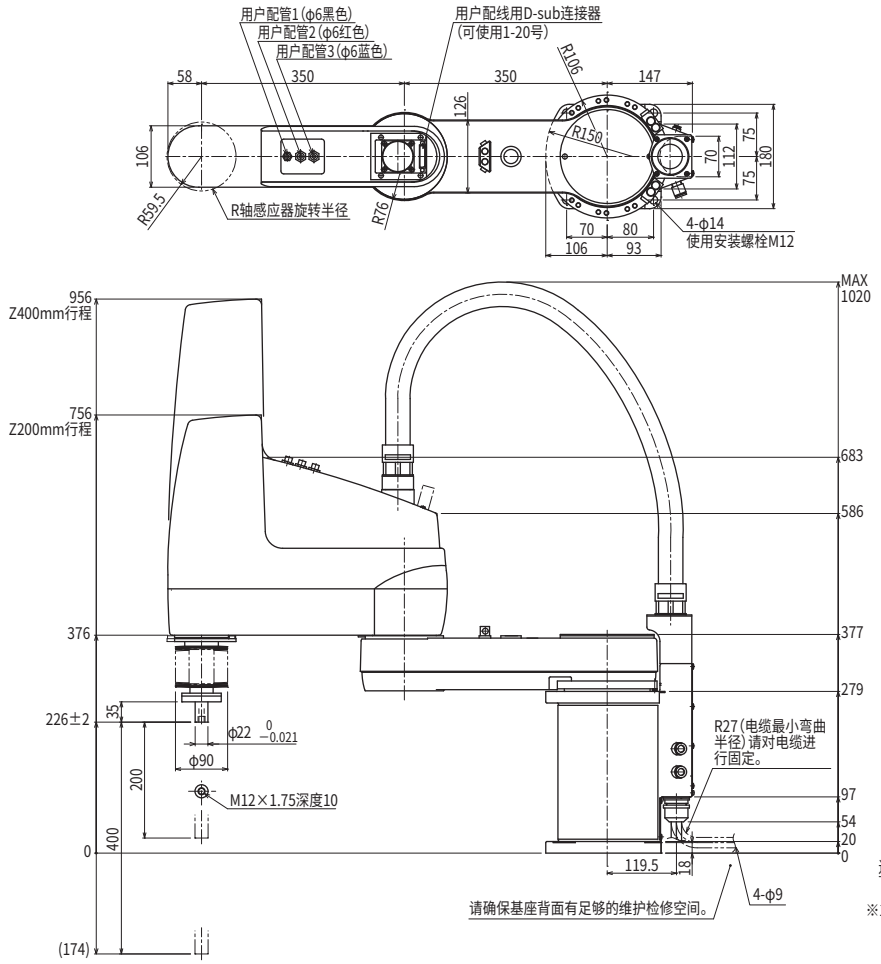
适用控制器

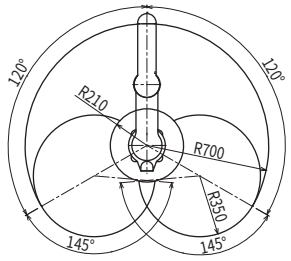
控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	2000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

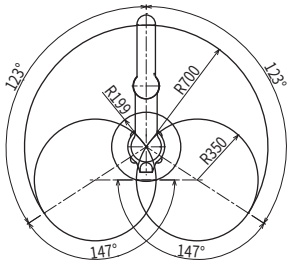
产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK700XC

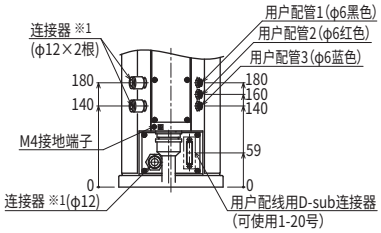




动作范围



X、Y轴限位器位置



※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK800XC

洁净型：大型

●臂长 800mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK800XC	-		-		- RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
机器人主机	-	Z轴行程 200：200mm 400：400mm	-	电缆长度 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	- 适用控制器 / 控制轴数	- 安全标准	- 选配件A (OP.A)	- 选配件B (OP.B)	- 选配件C (OP.C)	- 选配件D (OP.D)	- 选配件E (OP.E)	- 绝对数据备份用电池

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	450 mm	350 mm	200 mm　400 mm	—
	旋转范围	±120°	±145°	—	±180°
马达输出 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
重复定位精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		7.3 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大搬运重量		20 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时		0.57 sec			
R轴容许惯性力矩※2		0.32 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		58 kg			
洁净度		CLASS 10 ※3			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※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。

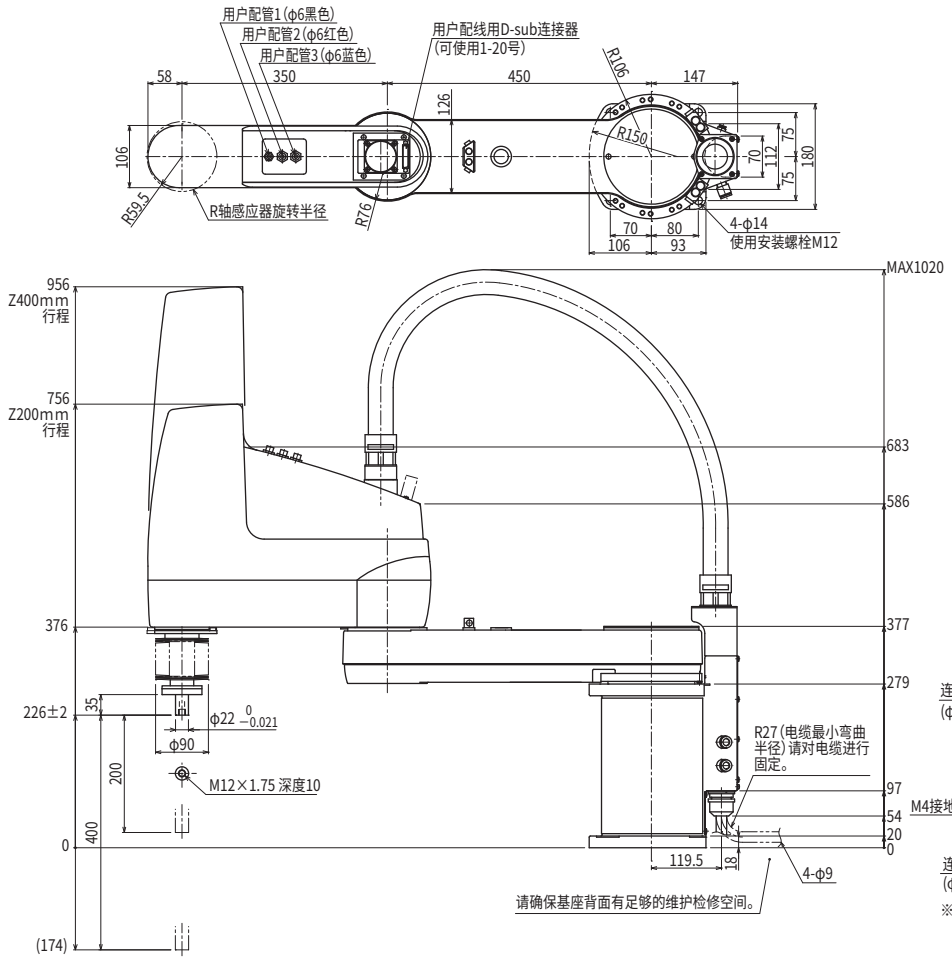
适用控制器

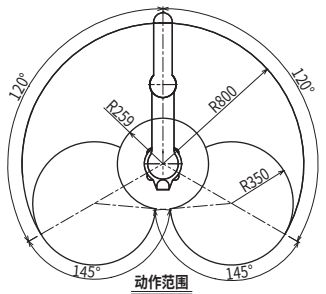
控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	2000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

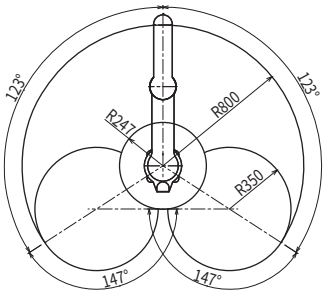
产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK800XC

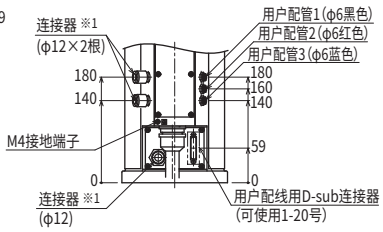




动作范围



X、Y轴限位器位置



※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器 RCX340 ▶ 676

YK1000XC

洁净型：大型

●臂长 1000mm ●最大可搬运重量 20kg

订购型号

YK1000XC - □ - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

机器人主机	Z轴行程	电缆长度	适用控制器 / 控制轴数	安全标准	选配件A (OP.A)	选配件B (OP.B)	选配件C (OP.C)	选配件D (OP.D)	选配件E (OP.E)	绝对数据备份用电池
	200：200mm 400：400mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

请指定控制器的各种设定项目。RCX340 ▶ P.676

基本规格

		X轴	Y轴	Z轴	R轴
轴规格	机械臂长度	550 mm	450 mm	200 mm　400 mm	—
	旋转范围	±120°	±145°	—	±180°
马达输出 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
重复定位精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		8.0 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大搬运重量		20 kg			
标准周期时间：2kg 可搬运时		0.60 sec			
R轴容许惯性力矩※2		0.32 kgm²			
用户配线		0.2 sq × 20 根			
用户配管（外径）		φ6 × 3			
动作极限设置		1.软限制　2.机械限位器（X、Y、Z轴）			
机器人电缆长度		标准：3.5 m　选配：5 m、10 m			
主机重量		59 kg			
洁净度		CLASS 10 ※3			
抽吸量空气		60 Nℓ/min ※4			

※1. 环境温度固定时的数值（X、Y轴）。
※2. 根据前端质量、R轴惯性力矩的设定自动设定加速度系数。
※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。

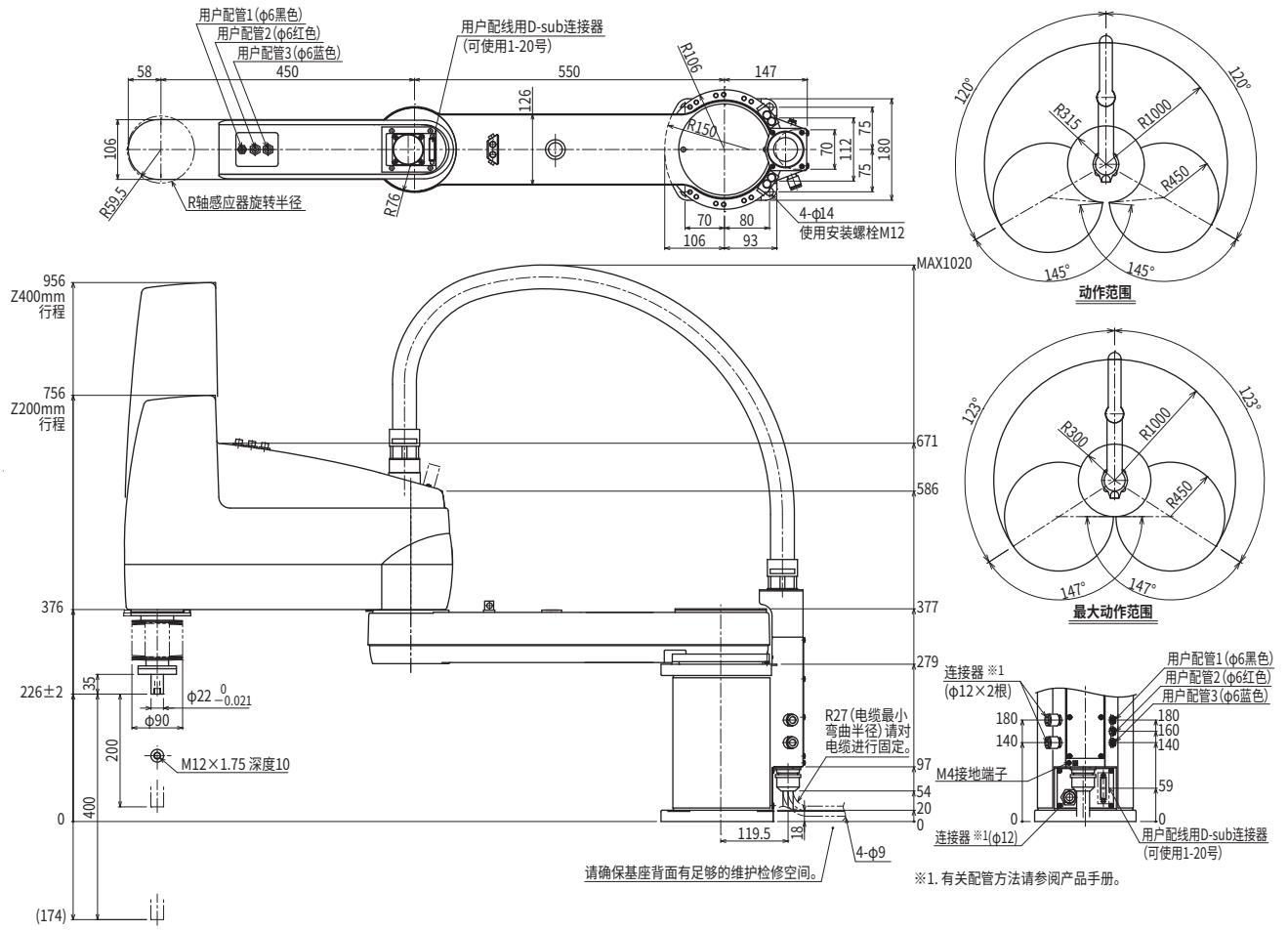
适用控制器

控制器	电源功率（VA）	运行方法
RCX340	2000	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令

※ 通过移动X、Y轴的限位器位置，可限制可动范围。（出厂设置为最大可动范围）
详情请参阅产品手册（设置手册）。

产品手册（设置手册）可从本公司网站下载。
https://www.yamaha-motor.com.cn/robot/

YK1000XC



※1. 有关配管方法请参阅产品手册。

适用控制器 RCX340 ▶ 676