

# C14

●可选择原点反马达侧



## 订购型号

**C14**

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

<b>TSX</b>	<b>定位器</b> TS-X	<b>驱动器</b> 电源电压/马达功率 105:100W/100W以下 205:200W/100W以下	<b>再生装置</b> 空白:无 R:配RGT	<b>TS显示屏</b> 空白:无 L:配LCD	<b>输入输出</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3	<b>电池</b> B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
<b>SR1-X</b>	<b>控制器</b> 05	<b>驱动器:马达功率</b> 05:100W以下	<b>支持CE标准</b> 空白:标准 E:CE规格	<b>再生装置</b> 空白:无 R:配RG1	<b>输入输出</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	<b>电池</b> B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
<b>RDV-X</b>	<b>机器人驱动器</b> 2	<b>电源电压</b> 2:AC200V	<b>驱动器:马达功率</b> 05:100W以下	<b>RBR1</b>	<b>再生装置</b>	

※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。  
详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览表。  
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。  
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达输出 AC	100 W		
重复定位精度*1	±0.01 mm		
减速机构	滚珠丝杆φ15 (C7级)		
滚珠丝杆导程	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度*2	1000 mm/sec	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\*

导程	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)				
	A	B	C	A	B	C	A	C			
导程 20	5kg	2127	1384	968	5kg	1047	968	1553	1kg	600	600
	15kg	1177	459	425	15kg	387	264	748	2kg	1200	1200
	30kg	1247	242	291	30kg	206	97	633	4kg	1141	885
导程 10	20kg	1120	349	353	20kg	299	180	658	4kg	1216	943
	40kg	857	179	215	40kg	127	49	363	8kg	621	482
	55kg	932	138	182	55kg	79	16	296	10kg	503	390
导程 5	50kg	2017	250	335	50kg	233	103	1033	10kg	574	445
	60kg	1477	134	192	60kg	75	13	433	15kg	370	287
	80kg	1452	106	157	80kg	35	0	242	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

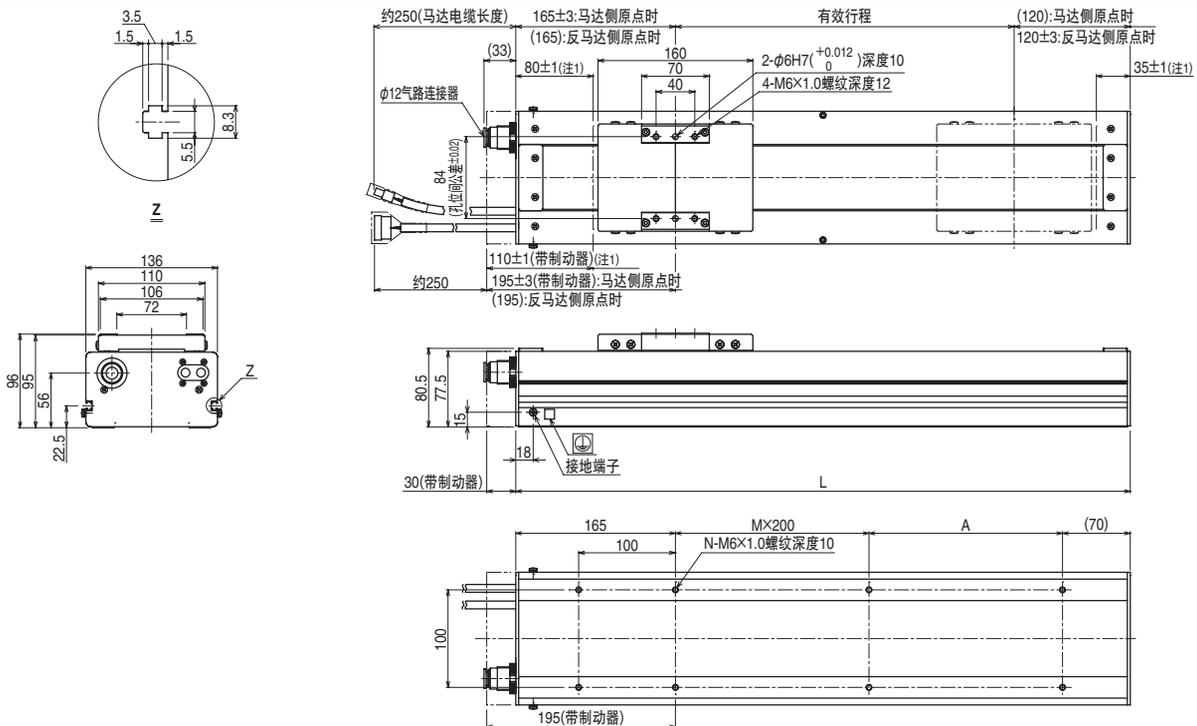
(单位:N·m)			
	MY	MP	MR
	232	233	204

## 适用控制器

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

※ 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)※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	
导程20	1000																			
导程10	500																			
导程5	250																			
速度设定	—																			
	95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%													

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 ▶ 518

TS-X ▶ 492

RDV-X ▶ 506