

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: 20:20mm, 10:10mm, 5:5mm

制动器: 空白:无制动器, BK:带制动器

原点位置: 无:标准, 2:反马达侧^{※1}

选配件: 无:标准, 2:反马达侧^{※1}

行程: 150~1050 (50mm间距)

电缆长度^{※2}: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m, 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX 定位器^{※3} TS-X

驱动器: 电源电压/马达功率: 110:100V/200W, 210:200V/200W

再生装置: 空白:无, 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/O板^{※4}

电池: B:有(绝对式规格), N:无(增量式规格)

SR1-X 控制器 10

驱动器: 马达功率: 10:200W

支持CE标准: 空白:标准, E:CE规格

再生装置: 空白:无, 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 10

电源电压: 2:AC200V

驱动器: 马达功率: 10:200W以下

RBR1 再生装置

- ※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.596开始的机器人电缆一览表。
- ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※4. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

■基本规格

马达输出 AC	200 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	水平使用时 40 kg	80 kg	100 kg
重量	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[※]

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	行程	A	B	C	行程	A	C	
20	10kg	2247	1675	958	10kg	987	1210	1678	4kg	2400	2008
	20kg	1397	855	528	20kg	497	548	958	6kg	1687	1358
	40kg	1037	445	318	40kg	247	217	598	8kg	1287	1033
10	30kg	1937	583	478	30kg	402	328	1238	10kg	1347	1088
	50kg	1637	364	323	50kg	227	152	878	15kg	887	718
	80kg	1717	242	235	80kg	119	74	678	20kg	657	538
5	60kg	2443	311	313	60kg	197	108	1308	20kg	747	608
	80kg	2193	242	250	80kg	127	53	1008	25kg	663	484
	100kg	2000	202	213	100kg	85	20	788	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

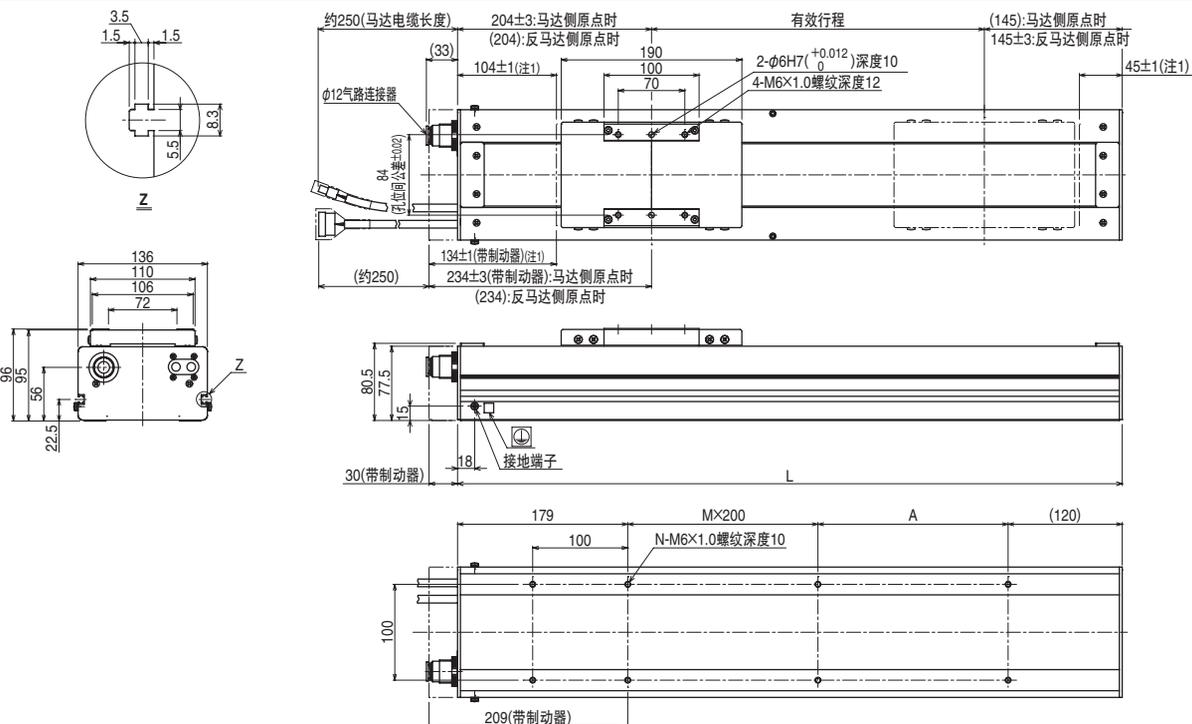
容许静态力矩 (单位:N·m)		
MY	MP	MR
293	294	258

■适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X10*	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
RCX221/222 RCX240/340	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*	脉冲列
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	8	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
主机重量(kg) ^{※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
导程20	1000																		
导程10	500																		
导程5	250																		
速度设定	—																		
最高速度 ^{※4} (mm/sec)	—																		
速度设定	—																		

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。