

# C17

●可选择原点反马达侧



## 订购型号

### C17

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

<b>TSX</b>	<b>220</b>				
定位器 <sup>※2</sup> TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 220:200V/400~600W	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I/O板 <sup>※3</sup>	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
<b>SR1-X</b>	<b>20</b>				
控制器	驱动器:马达功率 20:400~600W	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)
<b>RDV-X</b>	<b>2</b>		<b>20</b>		
机器人驱动器	电源电压 2:AC200V		驱动器:马达功率 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.596开始的机器人电缆一览。  
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。  
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达输出 AC	400 W	
重复定位精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	
减速机构	滚珠丝杆φ20 (C7级)	
滚珠丝杆导程	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec	500 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 80 kg	垂直使用时 120 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 <sup>※3</sup>	
抽吸量空气	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min <sup>※4</sup>	

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

	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	B	C
导程 20	30kg 2660	871	1040	30kg 1017	789	2576	5kg 3000	3000	3000
	50kg 1911	508	615	50kg 583	426	1808	10kg 2443	2443	
	80kg 1541	303	377	80kg 338	221	1380	15kg 1633	1633	
导程 10	60kg 2443	418	580	60kg 525	336	2443	15kg 1728	1728	
	100kg 2000	237	330	100kg 271	155	2000	25kg 1013	1013	
	120kg 1841	192	268	120kg 207	109	1841	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

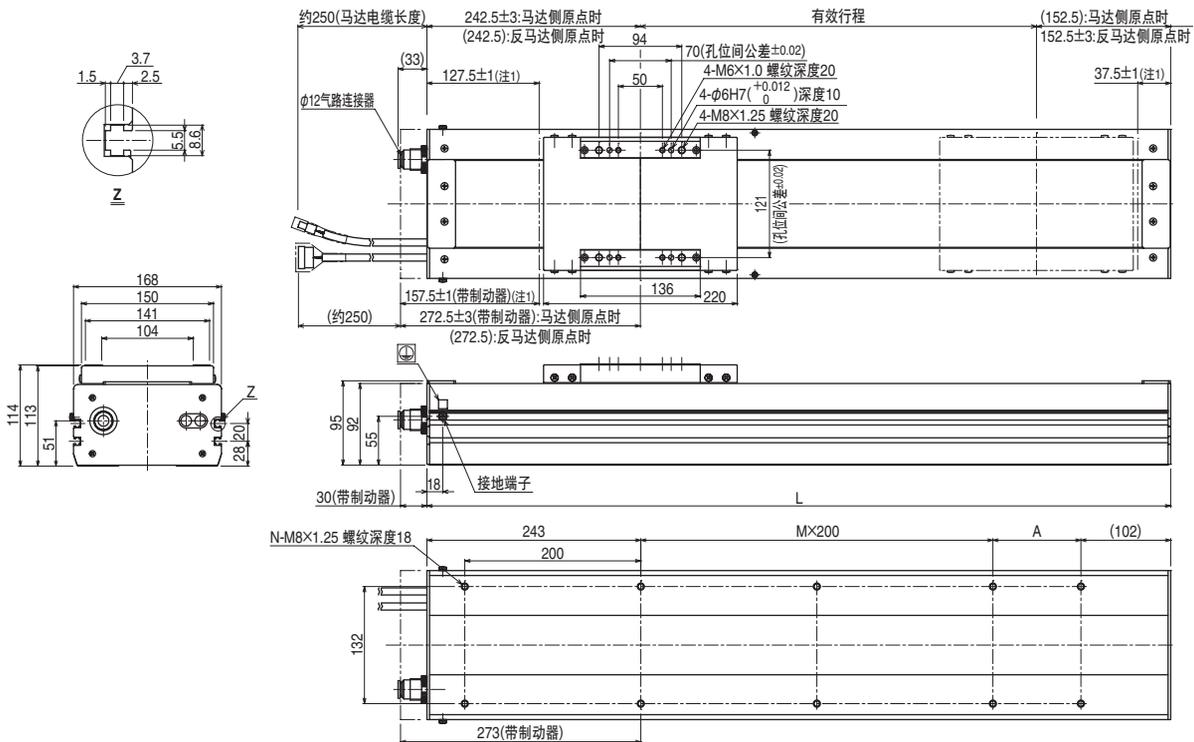
	MY	MP	MR
(单位:N·m)	1032	1034	908

## 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20 <sup>※</sup> RCX221/222 RCX240/340	程序跟踪 点选命令 联机指令 点位跟踪/远程命令
TS-X220 <sup>※</sup> RDV-X220-RBR(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	脉冲列

※垂直规格或最高速度超过1000mm/sec动作时需要再生装置。

## 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) <sup>※3</sup>	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 <sup>※4</sup>																	800	800	700	700	600	600	500
导程20																	400	400	350	350	300	300	250
导程10																	80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

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 ▶ 518

TS-X ▶ 492

RDV-X ▶ 506