C5

●原点反马达

订购型号

C5	导距指定	刹车	连接器安装方向	选配件	行程	电缆长度※1	适用控制器	支持 CE 标准	网络选项	电池
机器人主机	12:12mm 6:6mm	未填写:无刹车 BK:带刹车	LJ:左 (标准) RJ:右	原点位置变更 无:标准 Z:反马达侧	50~600 (50mm 间距)	3L:3.5m (标准) 5L:5m 10L:10m	ERCX ERCD※2	未填写:标准 E:CE 规格	未填写:无 CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet	B1:700mAh B2:2000mAh

C5 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - ERCX - □ - □ - □

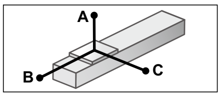
※1. 机器人电缆为标准电缆。可变更为抗弯曲电缆。有关机器人电缆的详情请参阅 P.424 的说明。
※2. 有关 ERCD 的选配项详情,请参阅 P.370 的订购型号。

基本规格

马达输出 AC (W)		30	
反复定位精度※1 (mm)		±0.02	
减速机构		滚珠螺杆 (C10 级)	
滚珠螺杆导距 (mm)		12	6
最高速度(mm/sec)		800	400
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	5	9
	垂直使用时	1.2	2.4
额定推力 (N)		32	64
行程 (mm)		50~600 (50 间距)	
全长 (mm)	水平使用时	行程+201.5	
	垂直使用时	行程+236.5	
主机截面最大外形 (mm)		W55×H65	
电缆长度 (m)		标准:3.5 / 选配:5, 10	
洁净度		CLASS 10※2	
抽吸量 (Nℓ/min) 空气		20~30※3	

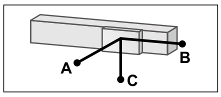
※1. 单方向的反复定位精度。
※2. 1cf 单位 (0.1μm 基准)、抽吸风机使用时。
※3. 必需抽吸量因使用状态、使用环境不同而不同。

允许突出量※



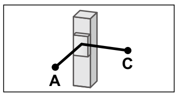
水平使用时 (单位:mm)

		A	B	C
导距 12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
导距 6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89



墙面安装使用时 (单位:mm)

		A	B	C
导距 12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
导距 6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

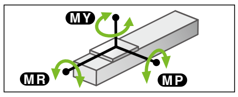


垂直使用时 (单位:mm)

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

※ 导轨寿命 10,000km 时,滑块上方中心至搬运重心的距离。

允许静态力矩



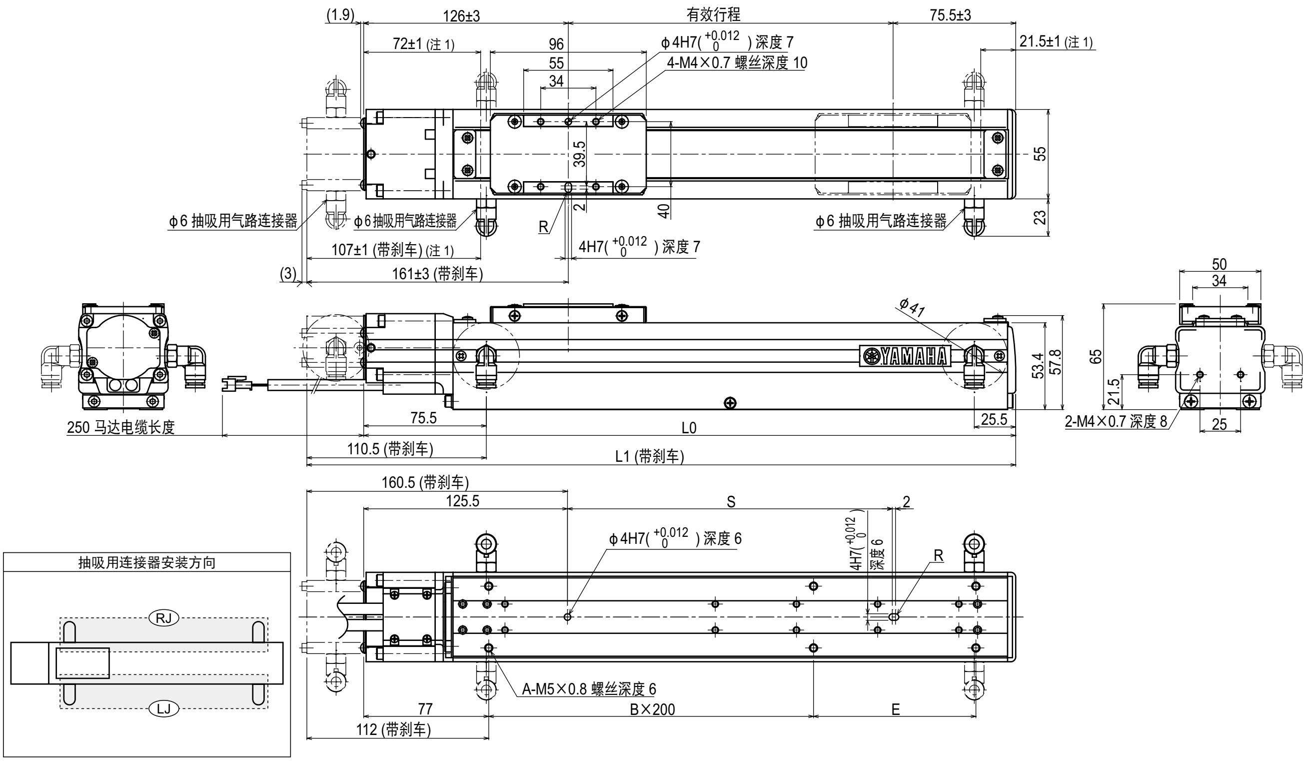
(单位:N·m)

MY	MP	MR
30	34	40

适用控制器

控制器	运行方法
ERCX	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令
ERCD	脉冲列 程序 迹点定位 遥控命令 在线命令

C5



注1. 从两端到限位器的位置。
注2. ϕ6 抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
注3. 马达电缆最小弯曲半径为 R50。
注4. 不含刹车的重量。带刹车的重量比没有刹车的主机重量表中所示值重 0.2kg。

有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
L0	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5
L1	286.5	336.5	386.5	436.5	486.5	536.5	586.5	636.5	686.5	736.5	786.5	836.5
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
重量 (kg)注4	2.3	2.4	2.6	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.8	3.9	4.1