

# C5LH

高导距：导距 20

原点反马达



## 订购型号

### C5LH

机器人主机	导距指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	刹车 未填写:无刹车 BK:带刹车	连接器安装方向 LJ:左(标准) RJ:右	原点位置变更 无:标准 Z:反马达侧	行程 50~800 (50mm 间距)	电缆长度 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (抗弯曲)
-------	-------------------------------------	-------------------------	-----------------------------	--------------------------	---------------------------	---

### TSX

定位控制器 TS-X	驱动器: 电源电压/马达功率 205:200V/100W 以下	TS 显示屏 未填写:无 L:配 LCD	输入、输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet	电池 B:有电池 (绝对式) N:无电池 (增量式)
---------------	---------------------------------------	----------------------------	---	--

### SR1-X

控制器	驱动器:马达功率 05:100W 以下	支持 CE 标准 未填写:标准 E:CE 规格	输入、输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus	电池 B:有电池 (绝对式) N:无电池 (增量式)
-----	------------------------	-------------------------------	--	--

### RDX

机器人驱动器	驱动器:马达功率 05:100W 以下
--------	------------------------

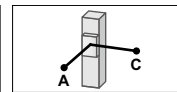
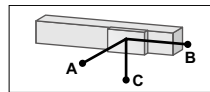
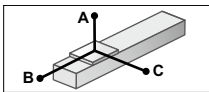
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择抗弯曲电缆。

## 基本规格

马达输出 AC (W)	30		
反复定位精度 <sup>※1</sup> (mm)	±0.02		
减速机构	滚珠螺杆 φ12 (C10 级)		
滚珠螺杆导距 (mm)	20	12	6
最高速度 (mm/sec)	1000	800	400
最大搬运重量 (kg)	水平使用时 3	5	9
	垂直使用时 —	1.2	2.4
额定推力 (N)	19	32	64
行程 (mm)	50~800 (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×H52		
电缆长度 (m)	标准:3.5 / 选配:5, 10		
洁净度	CLASS 3 <sup>※2</sup>		
抽吸量 (Nl/min) 空气 <sup>※3</sup>	80	50	30

※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。

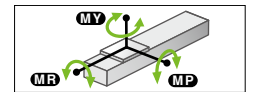
## 允许突出量<sup>※</sup>



导距	水平使用时 (单位:mm)			墙面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
20	1kg	1099	324	645	602	303	950		
	3kg	488	104	241	197	87	432		
	2kg	916	159	398	347	141	800		
12	5kg	436	60	152	119	44	355		
	3kg	1194	105	294	259	87	950		
	9kg	624	31	89	50	15	385		
6									

※ 导轨寿命 10,000km 时,滑块上方中心至搬运重心的距离。  
※ 计算寿命时的行程为 600mm。

## 允许静态力矩

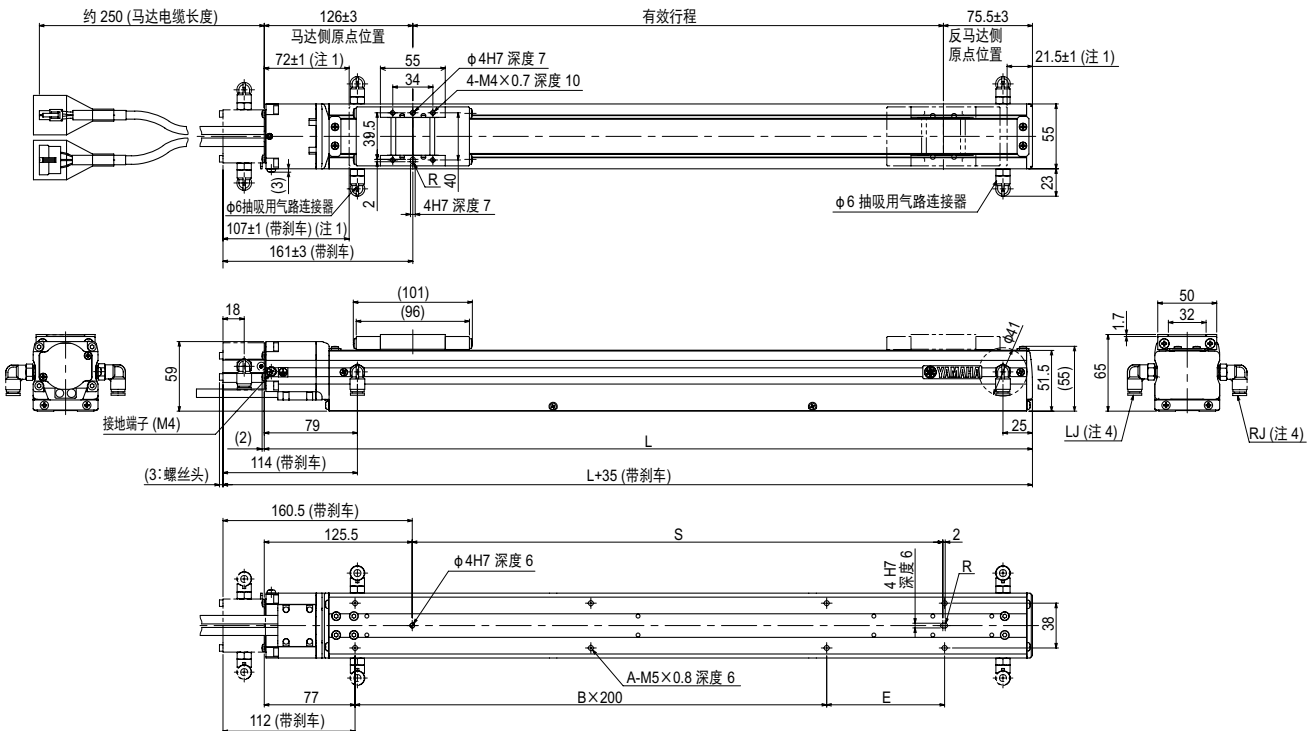


(单位:N·m)		
MY	MP	MR
30	34	40

## 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05	程序/ 迹点定位/ 遥控命令/ 在线命令
TS-X205	迹点定位/ 遥控命令
RDX-05	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	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	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) <sup>※3</sup>	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 <sup>※5</sup> (mm/sec)	导距 20	1000														
	速度设定	—														
	导距 12	800														
	导距 6	400														
速度设定	导距 20	90%														
	导距 12	80%														
	导距 6	70%														
	速度设定	80%														

注1. 从两端到限位器的位置。  
注2. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。  
注3. 不含刹车的重量。带刹车的重量比没有刹车的重量表中所示值重 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。(左边为标准方向。)  
注5. 行程超过 600mm 时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠螺杆的共振情况(危险速度)。此时,应参考左侧表格所示的最高速度下调动作速度。  
注6. C5L 与 C5LH 的外形图相同。