

C6

● 原点反马达

■ 订购型号

C6						SR1-X	05				
机器人主机	导距指定 12:12mm 6:6mm	刹车 未填写:无刹车 BK:带刹车	连接臂安装方向 LJ:左(标准) RJ:右	选配件 原点位置 变更	行程 50~600 (50mm 间距)	电缆长度** 3L:3.5m(标准) 5L:5m 10L:10m	适用控制器 SR1-X TS-X** RDX**	驱动 05:100W 以下	支持 CE 标准 未填写:标准 E:CE 规格	输入输出选择 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus YC:YC-Link**	电池 未填写:无电池 (增量式规格) B:带电池 (绝对式规格)

※1. 机器人电缆为标准电缆。可变更为抗弯曲电缆 (RDX 不支持)。有关机器人电缆的详情请参阅 P.423 的说明。
 ※2. 有关 TS-X、RDX 的选配件, 请参阅各控制器的订购型号 (TS-X: P.355、RDX: P.365)。
 ※3. 只适用 YC-Link 的副轴 (Slave) 设定。

■ 基本规格

马达输出 AC (W)	60	
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	12 30
	垂直使用时	4 8
额定推力 (N)	85	170
行程 (mm)	50~600 (50 间距)	
全长 (mm)	水平使用时	行程+247.5
	垂直使用时	行程+282.5
主机截面最大外形 (mm)	W65×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**

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	重量	A	B	C	重量	A	B	C	重量
12	3kg	622	125	336	3kg	291	96	317	1kg	353	351	
	8kg	271	41	121	8kg	87	13	110	2kg	163	164	
	12kg	214	24	76	12kg	41	0	126	4kg	68	70	
	5kg	692	73	236	5kg	202	45	237	2kg	169	170	
6	10kg	372	33	109	10kg	70	5	97	4kg	71	73	
	30kg	157	0	25	30kg	0	0	0	8kg	21	24	

※ 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方中心至搬动重心的距离。

■ 允许静态力矩

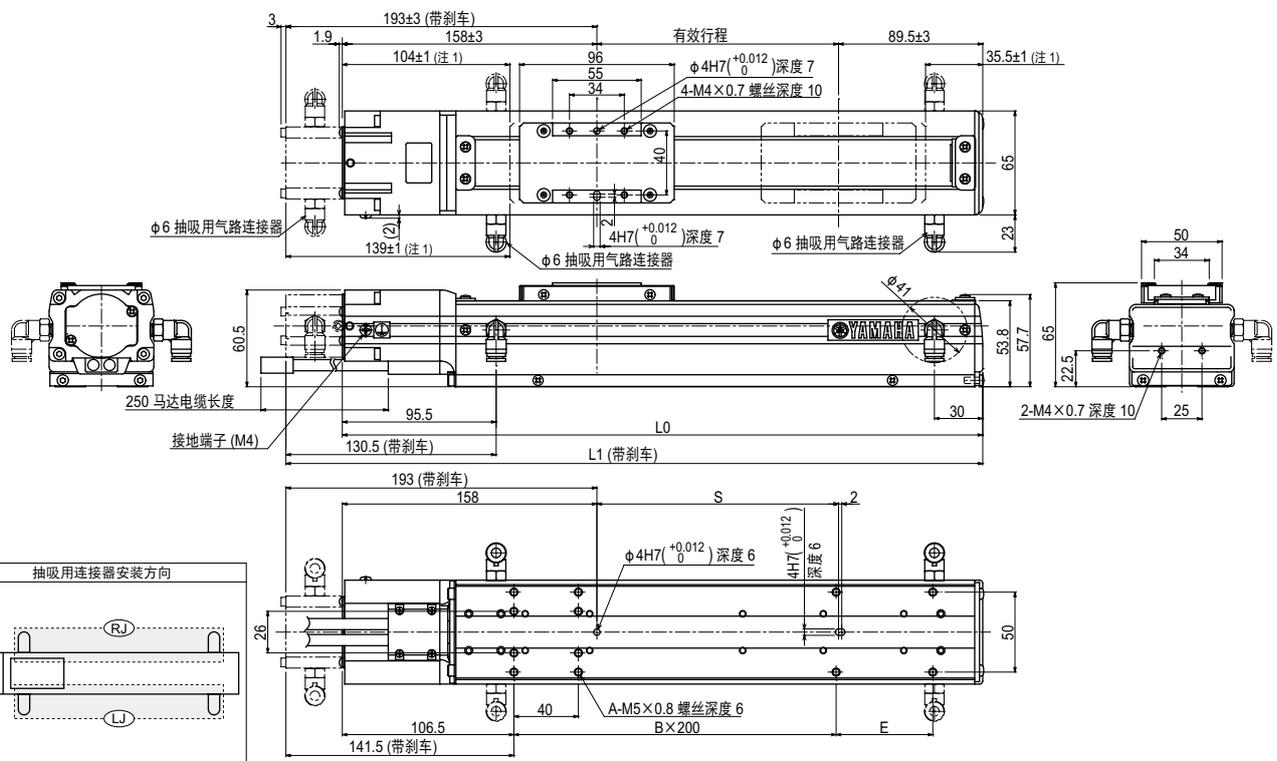
MY	MP	MR
35	40	50

(单位: N·m)

■ 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X-05	程序 迹点定位 遥控命令 在线命令
TS-X205	迹点定位
RDX-05-RBR1	脉冲列

C6



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	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3
E	150	200	200	100	100	200	100	100	100	200	200	100
L0	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5
L1	332.5	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
重量 (kg)**4	2.7	3.0	3.2	3.5	3.8	4.1	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7