

# C6L

高导距 : 导距 20

原点反马达



## 订购型号

<b>C6L</b>	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)	<b>TSX</b>	<b>205</b>	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)
								<b>SR1-X</b>	<b>05</b>	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 (绝对式) N: 无电池 (增量式)
								<b>RDX</b>	<b>05</b>	机器人驱动器	驱动器: 马达功率 05: 100W 以下	<b>RBR1</b>	再生装置	

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

## 基本规格

马达输出 AC (W)	60		
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	10	12
	垂直使用时	—	4
额定推力 (N)	51	85	170
行程 (mm)	50~800 (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×H56		
电缆长度 (m)	标准: 3.5 / 选配: 5, 10		
洁净度	CLASS 3 <sup>※2</sup>		
抽氧量 (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. 必需抽氧量因使用状态、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	2kg	433	192	295	2kg	300	174	365	
	6kg	145	59	104	6kg	83	44	105	
	10kg	110	33	75	10kg	43	18	71	
12	3kg	622	125	336	3kg	291	96	317	
	8kg	271	41	121	8kg	87	13	110	
	12kg	214	24	76	12kg	41	0	126	
6	5kg	692	73	236	5kg	202	45	237	
	10kg	372	33	109	10kg	70	5	97	
	30kg	157	0	25	30kg	0	0	0	

※ 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

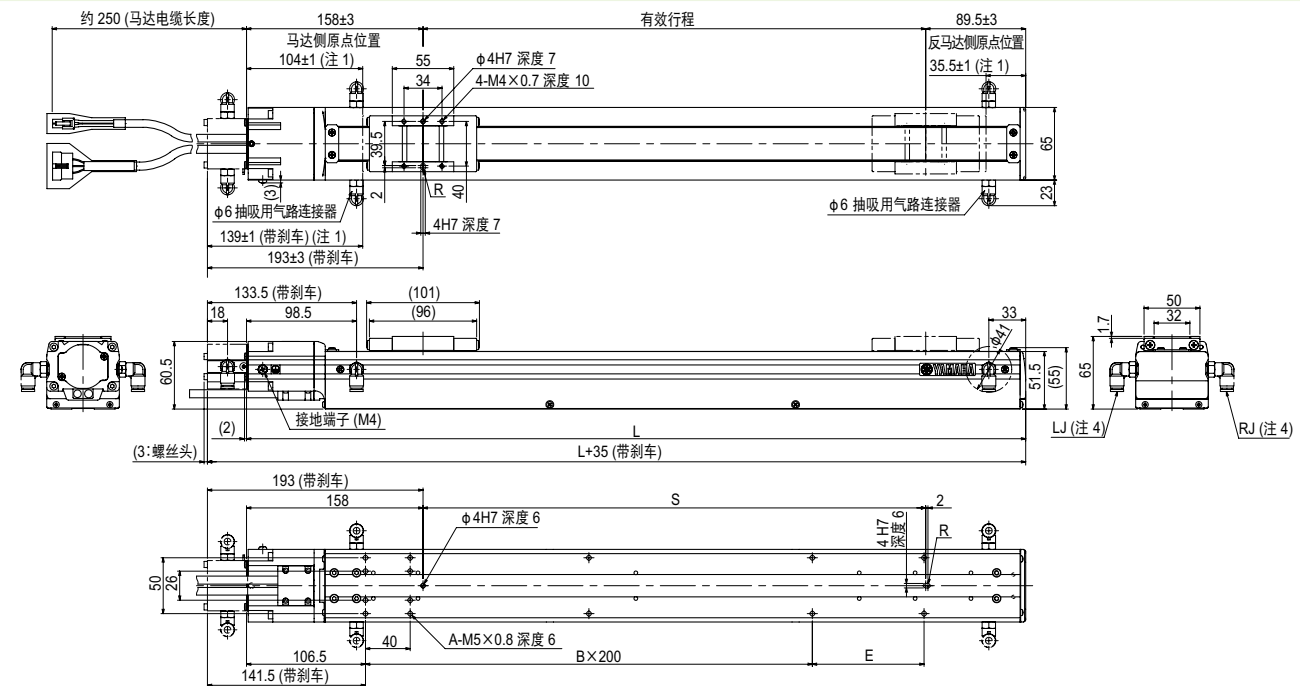
MY	MP	MR
35	40	50

(单位: N·m)

## 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-RBR1	脉冲列

## C6L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	150	200	200	100	100	100	100	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>注3</sup>	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
各行程 最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	导距 20															
	速度设定															
	—															
	—															
各行程 最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	导距 12															
	速度设定															
	800															
	400															
各行程 最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	导距 6															
	速度设定															
	—															
	—															

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。带刹车的重量比主机重量表中所示值重 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。