

# N15



## ■ 注文型式

### N15 - 20

ロボット本体	リード指定	ケーブルペア 取出方向 <sup>※1</sup> RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	ケーブルペア仕様 S: 標準 ケーブルペア仕様 M: オプション ケーブルペア仕様	原点位置変更 なし: R側(標準) Z: L側 壁掛 なし: L側(標準) Z: R側	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 500~2000 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	--	---	--	-----------------------------	---------------------------------	---

<b>TSX</b>	<b>220</b>	<b>R</b>		
ポジション <sup>※3</sup> TSX: TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220/200V/400~600W	回生装置 R: RGT付き	TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oポートなし <sup>※4</sup>

<b>SR1-X</b>	<b>20</b>	<b>R</b>		
コントローラ	ドライバ: モータ容量 20: 400~600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RGT付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFINET

<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	<b>20</b>	<b>RBR1</b>
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	回生装置

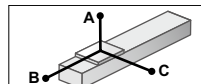
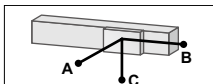
- ※1. ケーブルペア取出方向についての詳細は、P.299をご覧ください。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm~2000 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 mm × H120 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール 位置検出器 レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

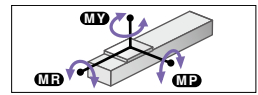
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リ ド	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
10kg	3048	2322	1259	1258	1823	2449
30kg	1489	841	500	428	545	1039
50kg	1278	544	344	248	289	749

※ ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

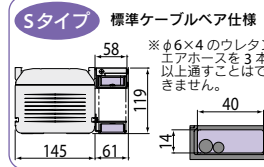
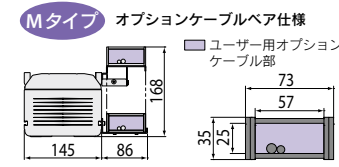


(単位: N·m)		
MY	MP	MR
691	692	608

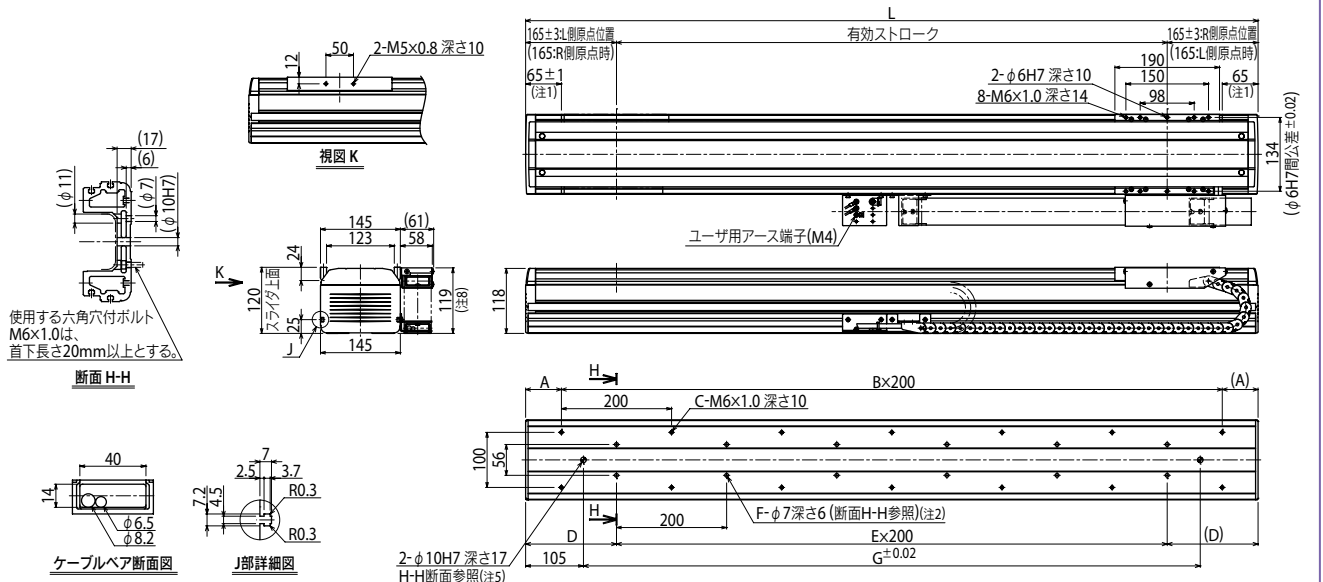
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX221/222 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

## ■ ユーザー用ケーブルペア

タイプ	標準ケーブルペア仕様	Mタイプ	オプションケーブルペア仕様
	 <p>標準ケーブルペア仕様</p> <p>※ φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。</p>		 <p>オプションケーブルペア仕様</p> <p>ユーザー用オプションケーブル部</p>

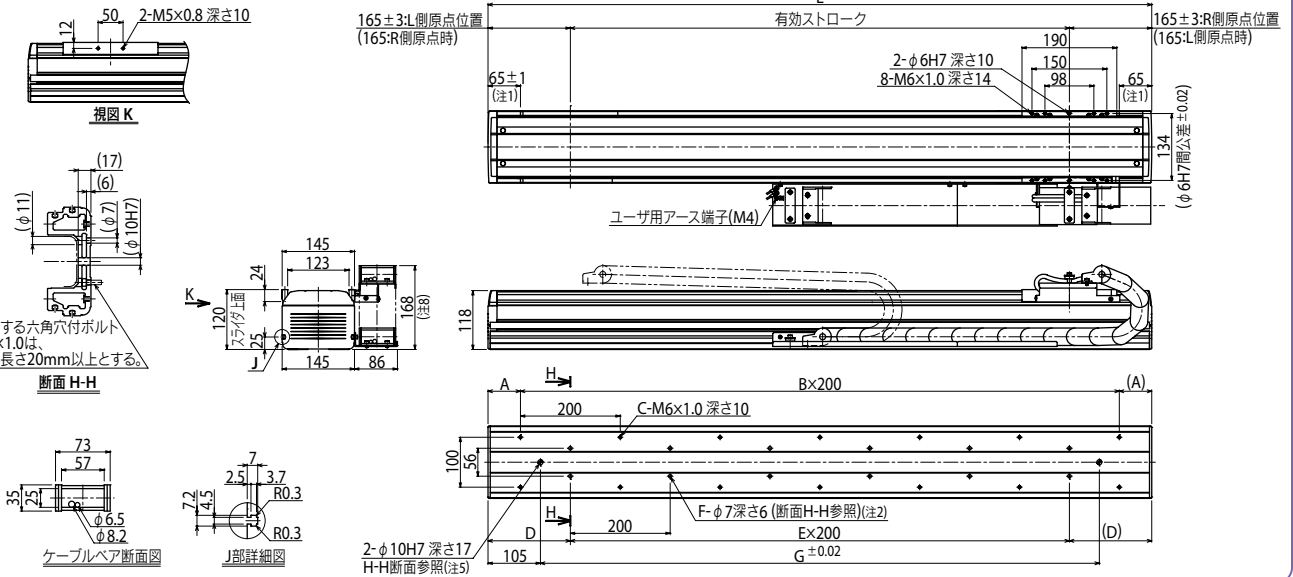
## N15 取付方法: 水平/標準ケーブルペア仕様 RH



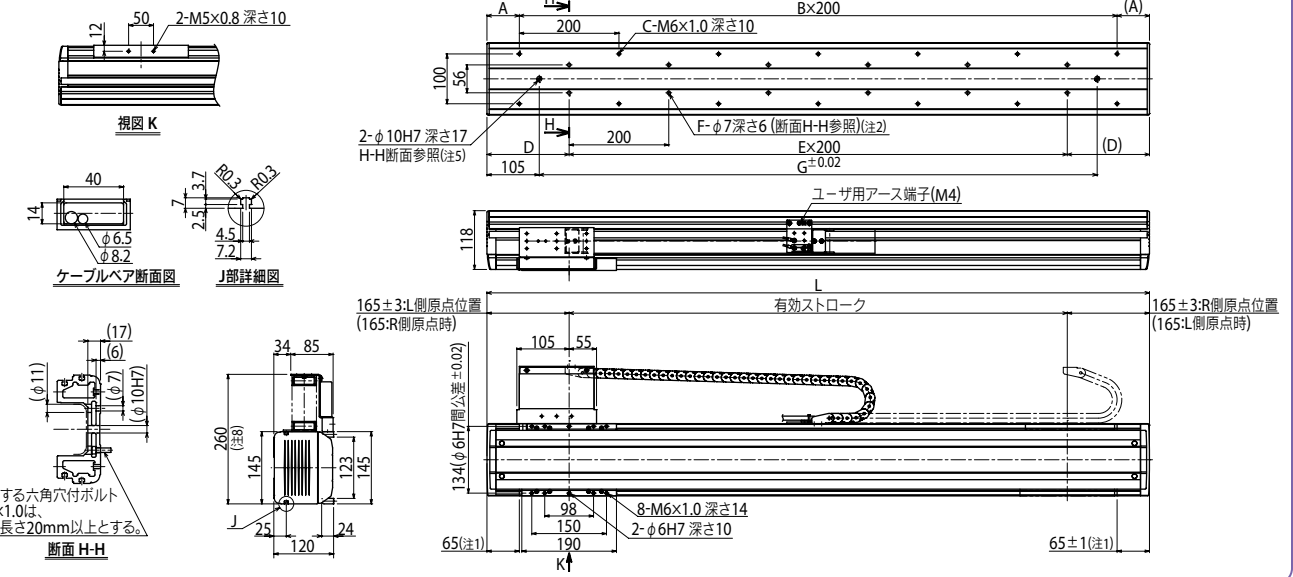
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
- 注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛はL側原点仕様となります(本図は、ケーブルペア右取り出し仕様です)。
- 注4. 標準ケーブルペア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
- 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
- 注7. 標準ケーブルペア仕様の質量です。オプションケーブルペア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
- 注8. ストロークや動作条件によりケーブルペアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	115	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	19	20	22	23	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40

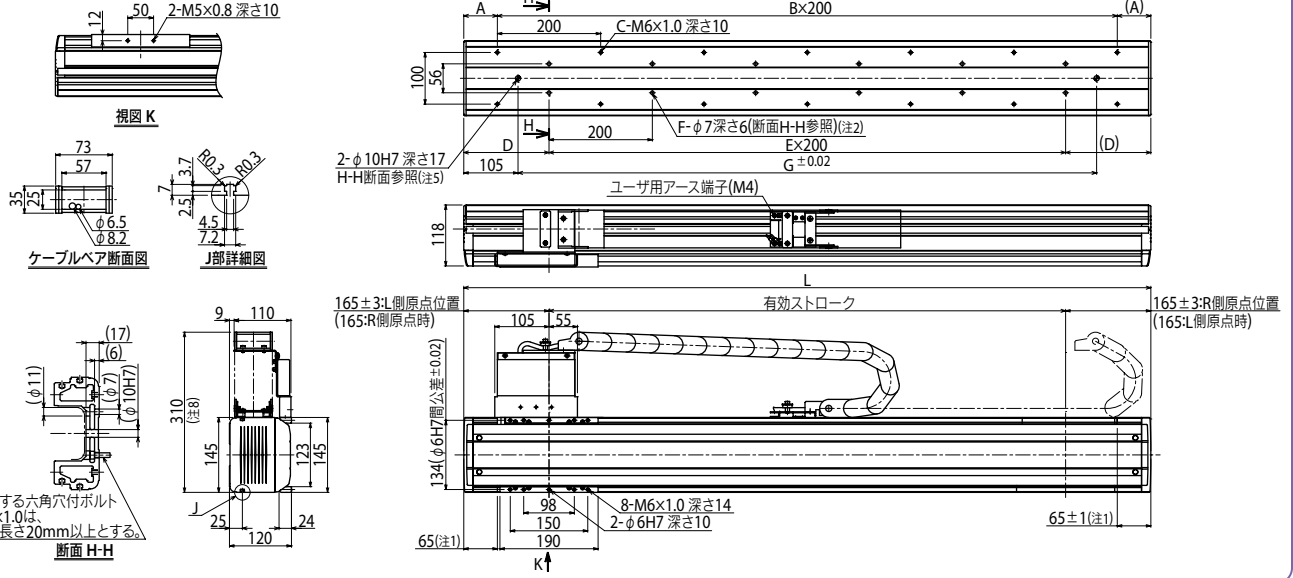
N15 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様 **RH**



N15 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様 **RW**



N15 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様 **RW**



垂直型開口ロボット  
YA  
LGM  
CX  
Robotix  
Robinity  
TRANSERO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
Tタイプ  
Fタイプ  
GFタイプ  
Nタイプ  
BRタイプ