

C6

● 原点反モータ

■ 注文型式

C6

ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	継手取付方向 LJ:左(標準) RJ:右	オプション 原点位置 変換 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 50~600 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX ポジション TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet	バッテリー B:有り (アプシ仕様) N:なし (インクリ仕様)
							SR1-X コントローラ	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus	バッテリー B:有り (アプシ仕様) N:なし (インクリ仕様)
							RDX ロボットドライバ	05 ドライバ:モータ容量 05:100W以下	RBR1 回生装置		

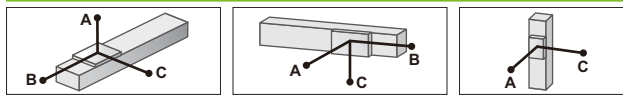
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.422~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC (W)	60	
繰り返し位置決め精度 ^{※1} (mm)	±0.02	
減速機構	ボールネジ(C10級)	
ボールネジリード (mm)	12	6
最高速度 (mm/sec)	800	400
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	12 30
	垂直使用時	4 8
定格推力 (N)	85	170
ストローク (mm)	50~600 (50ピッチ)	
全長 (mm)	水平使用時	ストローク+247.5
	垂直使用時	ストローク+282.5
本体断面最大外形 (mm)	W65×H65	
ケーブル長 (m)	標準: 3.5 / オプション: 5, 10	
クリーン度	CLASS 10 ^{※2}	
吸引量 (Nℓ/min) エアー	20~30 ^{※3}	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 1cfあたり(0.1μmベース)。吸引プロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

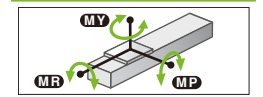
■ 許容オーバーハング量[※]



	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
3kg	622	125	336	291	96	317	1	3	51
8kg	271	41	121	87	13	110	2	163	164
12kg	214	24	76	41	0	126	4	68	70
5kg	692	73	236	202	45	237	2	169	170
10kg	372	33	109	10	5	97	4	71	73
30kg	157	0	25	0	0	0	8	21	24

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ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

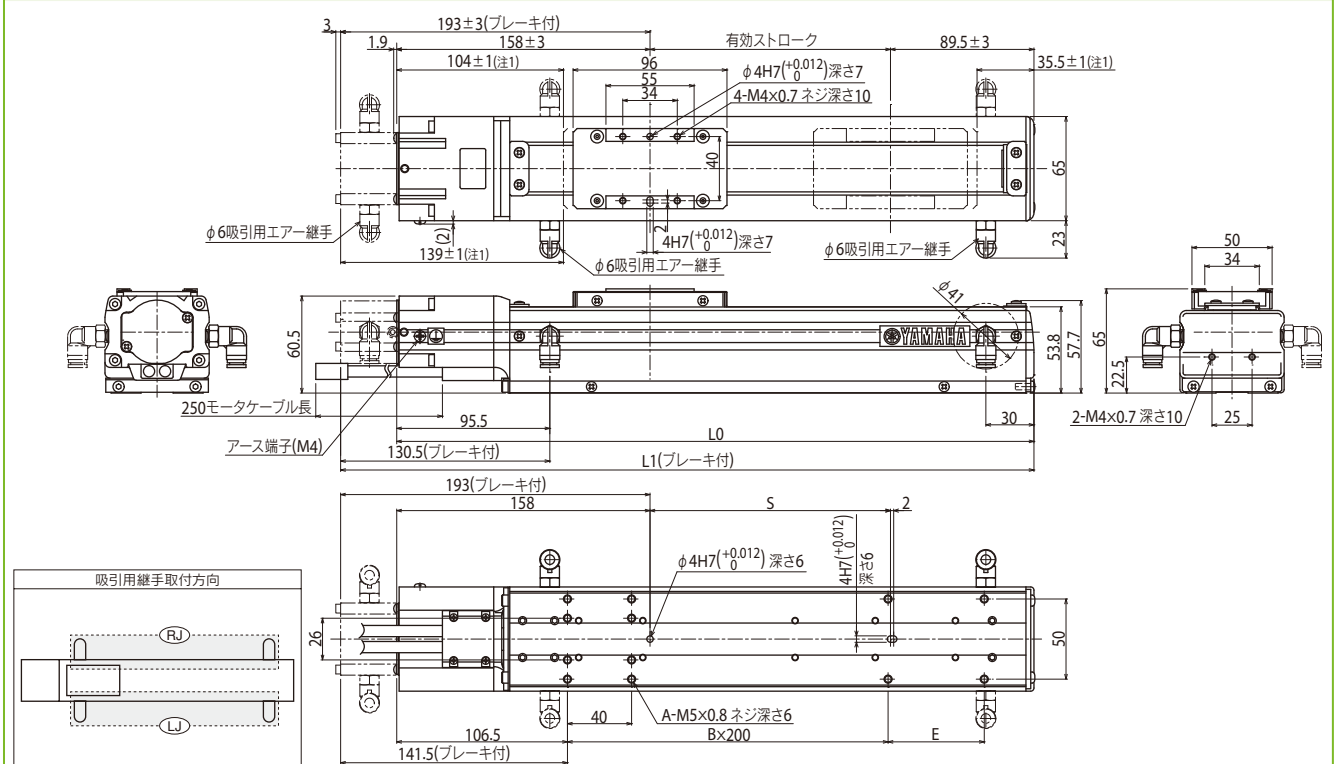


	MY	MP	MR
(単位:N・m)	35	40	50

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	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-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDX-05-RBR1	パルス列

C6



有効ストローク	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	200	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
質量(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

注1. 両端からのメカストッパ位置です。
注2. φ6吸引用エア継手の取付方向は、左右の選択が可能です。
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. プレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。