



クリーンロボット CLEAN TYPE

CONTENTS

■ クリーンロボット 仕様一覧表...514

単軸

● TRANSERVO

SSC04	517
SSC05	518
SSC05H	519

● FLIP-XC

C4L	520
C4LH	521
C5L	522
C5LH	523
C6L	524
C8	525
C8L	526
C8LH	527
C10	528
C14	529
C14H	530
C17	531
C17L	532
C20	533

直交 XY-XC

● 2軸

SXYxC	534
-------------	-----

● 3軸/ZSC

SXYxC	536
-------------	-----

● 4軸/ZRSC

SXYxC	538
-------------	-----

スカラ YK-XC

YK180XC	540
YK220XC	541
YK250XGC	542
YK350XGC	544
YK400XGC	546
YK400XEC-4	548
YK500XGLC	549
YK500XC	551
YK510XEC-10	552
YK600XGLC	553
YK600XC	555
YK610XEC-10	556
YK700XC	557
YK710XEC-10	558
YK800XC	559
YK1000XC	560

クリーンロボット 仕様一覧表

クリーン単軸ロボット

●TRANSERO

- ・クリーン度 ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当
- ・吸引量 15～80 Nℓ/min

モデル名	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																掲載ページ
		水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
SSC04	12	2	1	600																P.517
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	－	1000												933	833	733	633	P.518
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	20	6	－	1000												933	833	733	633	P.519
		8	－	600												560	500	440	380	
		－	2	500														440	380	
	6	12	－	300												280	250	220	190	
		－	4	250														220	190	
		－	4	250														220	190	

●FLIP-XC

- ・クリーン度 ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当
- ・吸引量 20～90 Nℓ/min

モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し 位置決め精度 (mm)	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																			
				水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	
C4L/C4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																			
			6	6	2.4	360																			
			2	6	7.2	120																			
C5L/C5LH	30	±0.02	20	3	－	1000																			
			12	5	1.2	800																			
			6	9	2.4	400																			
C6L	60	±0.02	20	10	－	1000																			
			12	12	4	800																			
			6	30	8	400																			
C8	100	±0.02	20	12	－			1000										900	800	700	650				
			12	20	4			720										648	540	468	432	360			
			6	40	8			360										324	270	234	216	180			
C8L	100	±0.01	20	20	4			1000												900	800	700	650	600	
			10	40	8			600												510	450	390	360	330	300
			5	50	16			300												255	225	195	180	165	150
C8LH	100	±0.01	20	30	－			1000												900	800	700	650	600	550
			10	60	－			600												510	450	390	360	330	300
			5	80	－			300												255	225	195	180	165	150
C10	100	±0.01	20	20	4			1000												950		750		600	
			10	40	10			500												475		375		300	
			5	60	20			250												237		187		150	
C14	100	±0.01	20	30	4			1000												950		750		600	
			10	55	10			500												475		375		300	
			5	80	20			250												237		187		150	
C14H	200	±0.01	20	40	8			1000												950		750		600	
			10	80	20			500												475		375		300	
			5	100	30			250												237		187		150	
C17	400	±0.01	20	80	15					1000															800
			10	120	35					500															400
C17L	600	±0.02	50	50	10																				
C20	600	±0.01	20	120	25					1000															800
			10	－	45					500															400

																							掲載ページ
	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	
																							C4L : P.520 C4LH : P.521
																							C5L : P.522 C5LH : P.523
																							P.524
																							P.525
	550	500																					P.526
	270	240																					
	135	120																					
	500	450																					P.527
	240	210																					
	120	105																					
	600	500																					P.528
	300	250																					
	150	125																					
	600	500																					P.529
	300	250																					
	150	125																					
	600	500																					P.530
	300	250																					
	150	125																					
	800	700		600	500																		P.531
	400	350		300	250																		
				1000		1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800	P.532
	800	700		600	500																		P.533
	400	350		300	250																		

クリーン直交ロボット

●XY-XC

- ・クリーン度 ISO CLASS 3(ISO14644-1)相当
- ・吸引量 60～90 Nℓ/min
- ・ステンレスシート採用により開口部を最小に設計
- ・クリーンロボット専用ケーブルダクト採用

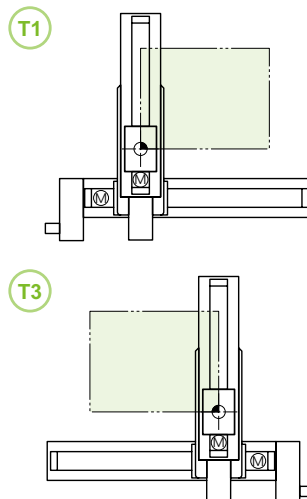


タイプ	モデル名	軸	動作範囲	最高速度(mm/sec)	最大可搬質量(kg)	掲載ページ
2軸	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.536
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.536
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.538
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.538
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020°/sec		

アームバリエーション



クリーンルーム専用
上向きに設置された
Y軸のスライダが動作するタイプ



クリーンスカラロボット

●YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC/YK-XEC

- ・クリーン度 YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC ...ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
YK-XECISO CLASS 4 (ISO14644-1)
- ・吸引量 30～60 Nℓ/min
- ・ハーネス完全内蔵

・ジャバラを先端軸に装備



2000万往復の耐久試験をクリア

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)																標準 サイクル タイム (sec)	最大 可搬質量 (kg)	R軸許容慣性 モーメント (kgm ²)	掲載ページ
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000	1200					
超小型	YK180XC	3.3 m/s															0.42	1.0	0.01	P.540	
	YK220XC	3.4 m/s															0.45	1.0	0.01	P.541	
小型	YK250XGC	4.5 m/s															0.50	4.0	0.05	P.542	
	YK350XGC	5.6 m/s														0.52	4.0	0.05	P.544		
	YK400XGC	6.1 m/s														0.50	4.0	0.05	P.546		
	YK400XEC-4	6.0 m/s															0.45	4.0	0.05	P.548	
中型	YK500XGLC	5.1 m/s															0.66	4.0	0.05	P.549	
	YK500XC	4.9 m/s															0.53	10.0	0.12	P.551	
	YK510XEC-10	7.8 m/s															0.42	10.0	0.42	P.552	
	YK600XGLC	4.9 m/s															0.71	4.0	0.05	P.553	
	YK600XC	5.6 m/s															0.56	10.0	0.12	P.555	
	YK610XEC-10	8.6 m/s															0.44	10.0	0.3	P.556	
大型	YK700XC	6.7 m/s																0.57	20.0	0.32	P.557
	YK710XEC-10	9.5 m/s															0.49	10.0	0.3	P.558	
	YK800XC	7.3 m/s															0.57	20.0	0.32	P.559	
	YK1000XC	8.0 m/s															0.60	20.0	0.32	P.560	



■ 注文型式

SSC04	S					
ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	タイプ S: ストレート	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	機手取付方向 RJ: 右(標準) LJ: 左	原点位置 N: 標準原点※1 Z: 反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)
						ケーブル長※2 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

S2	S2	S2
ロボットポジション S2: TS-S2※3	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし※4	
SH	SH	SH
ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし※4	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
SD	SD	SD
ロボットドライバ SD: TS-SD	1	I/Oケーブル 1: 1m

※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。

※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※3. DINレールについてはP.600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。

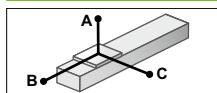
■ 基本仕様

モーター	42□ステップモータ
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
モータ最大トルク	0.27 N・m
ボールネジリード	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度	600 mm/sec 300 mm/sec 100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 2 kg 4 kg 6 kg 垂直使用時 1 kg 2 kg 4 kg
最大押付力	45 N 90 N 150 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+216 mm 垂直使用時 ストローク+261 mm
本体断面最大外形	W49 mm × H59 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2
吸引量エアー	リード12 mm リード6 mm リード2 mm 50 Nℓ/min 30 Nℓ/min 15 Nℓ/min

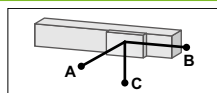
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

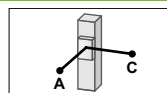
■ 許容オーバーハング量※



水平使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
1kg	807	218	292
2kg	667	107	152
3kg	556	76	112
4kg	567	56	84
4kg	869	61	92
6kg	863	40	60



壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
1kg	274	204	776
2kg	133	93	611
3kg	92	62	516
4kg	63	43	507
4kg	72	48	829
6kg	39	29	789



垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C
0.5kg	407	408	
1kg	204	204	
1kg	223	223	
2kg	107	107	
2kg	118	118	
4kg	53	53	

■ 静的許容モーメント

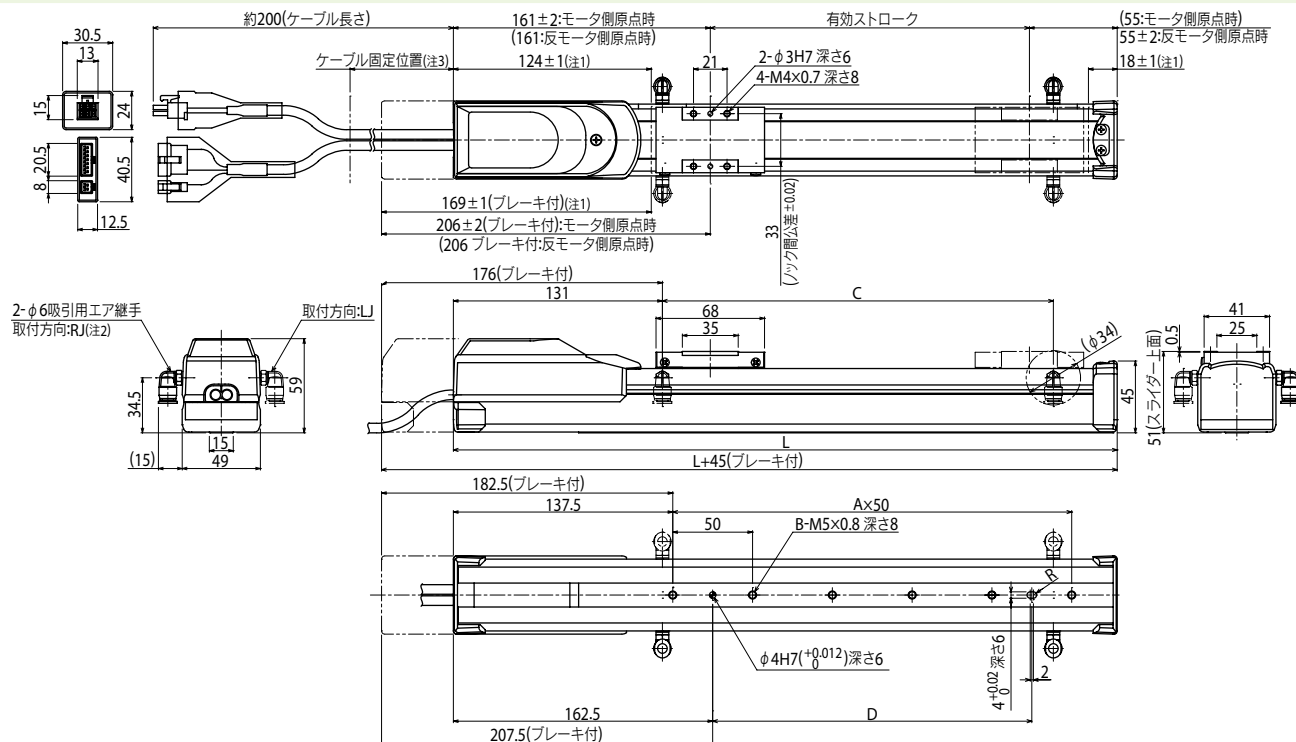
(単位: N・m)			
MY	MP	MR	
16	19	17	

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	
TS-SD	パルス列

※ ガイド寿命10,000 km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(寿命計算時のストロークは400 mm)。

SSC04



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)※5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。

注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は左右の選択が可能です。

本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。

注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。

注4. ケーブルの最小曲半径はR30です。

注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

SSC05

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

■ 注文型式

SSC05	S						S2		
ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	タイプ S: ストレート	ブレーキ ^{※1} N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	機手取付方向 RJ: 右(標準) LJ: 左	原点位置 ^{※2} N: 標準原点 Z: 反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	ロボットポジション S2: TS-S2 ^{※4}	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※5}
								SH	
								ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※5}
								SD	1
								ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m

- ※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター	42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時 —	1 kg	2 kg
最大押付力	27 N	45 N	90 N
ストローク	50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時 ストローク+230 mm	ストローク+270 mm	
	垂直使用時 ストローク+270 mm		
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm		
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エア	リード20 mm 80 Nℓ/min	リード12 mm 50 Nℓ/min	リード6 mm 30 Nℓ/min

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが650 mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

■ 許容オーバーハング量[※]

水平使用時	壁面取付使用時	垂直使用時
(単位: mm)	(単位: mm)	(単位: mm)
リッド20	リッド20	リッド20
2kg	2kg	0.5kg
4kg	4kg	1kg
6kg	6kg	2kg
リッド12	リッド12	リッド12
4kg	4kg	1kg
6kg	6kg	2kg
リッド6	リッド6	リッド6
4kg	4kg	1kg
6kg	6kg	2kg
10kg	10kg	

■ 静的許容モーメント

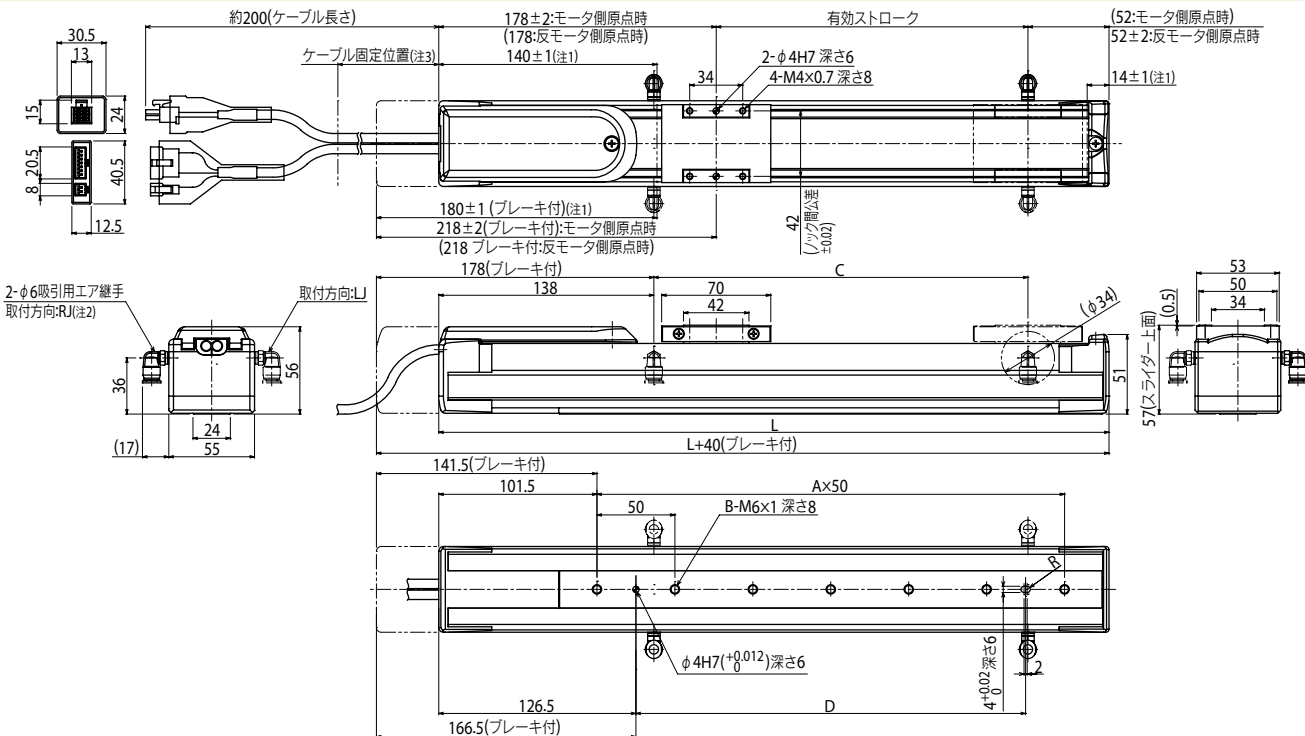
MY	MP	MR
25	33	30

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	
TS-SD	パルス列

※ ガイド寿命10,000 km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(寿命計算時のストロークは600 mm)。

SSC05



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
質量(kg) ^{※5}	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別リード20	1000															
最高速度 ^{※6} リード20	600															
(mm/sec) リード6	300															

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 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. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注5. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
 注6. ストロークが650mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SSC05H

スライダタイプ

- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

■ 注文型式

SSC05H

S

S2

ロボット本体	リード指定	タイプ	ブレーキ ^{※1}	継手取付方向	原点位置	ストローク	ケーブル長 ^{※3}
	20:20mm 12:12mm 6:6mm	S:ストレート	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	RJ:右(標準) LJ:左	N:標準原点 ^{※2} Z:反モータ側	50~800 (50mmピッチ)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

ロボットポジション	出力
S2:TS-S2 ^{※4}	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし ^{※5}

ロボットポジション	出力	バッテリー
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし ^{※5}	B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

ロボットドライブ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

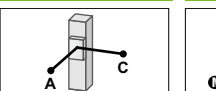
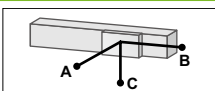
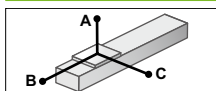
- ※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター	42□ステッピングモータ
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.47 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	水平使用時 1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec 垂直使用時 — 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 6 kg 8 kg 12 kg 垂直使用時 — 2 kg 4 kg
最大押付力	36 N 60 N 120 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+286 mm 垂直使用時 ストローク+306 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エアー	リード20 mm リード12 mm リード6 mm 80 Nℓ/min 50 Nℓ/min 30 Nℓ/min

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが650 mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。

■ 許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位:mm)				
	A	B	C	
リット20	2kg 599	225	291	リット20
	4kg 366	109	148	
	6kg 352	71	104	
リット12	4kg 500	118	179	リット12
	6kg 399	79	118	
	8kg 403	56	88	
リット6	6kg 573	83	136	リット6
	8kg 480	61	100	
	10kg 442	47	78	
	12kg 465	39	64	

壁面取付使用時 (単位:mm)				
	A	B	C	
リット20	2kg 262	203	554	リット20
	4kg 118	88	309	
	6kg 71	49	262	
リット12	4kg 146	96	449	リット12
	6kg 85	55	334	
	8kg 55	34	305	
リット6	6kg 101	62	519	リット6
	8kg 64	39	413	
	10kg 43	26	355	
	12kg 28	17	338	

垂直使用時 (単位:mm)				
	A	C		
リット20	1kg 458	459	リット20	
	2kg 224	224		
	2kg 244	245		
	4kg 113	113		

■ 静的許容モーメント

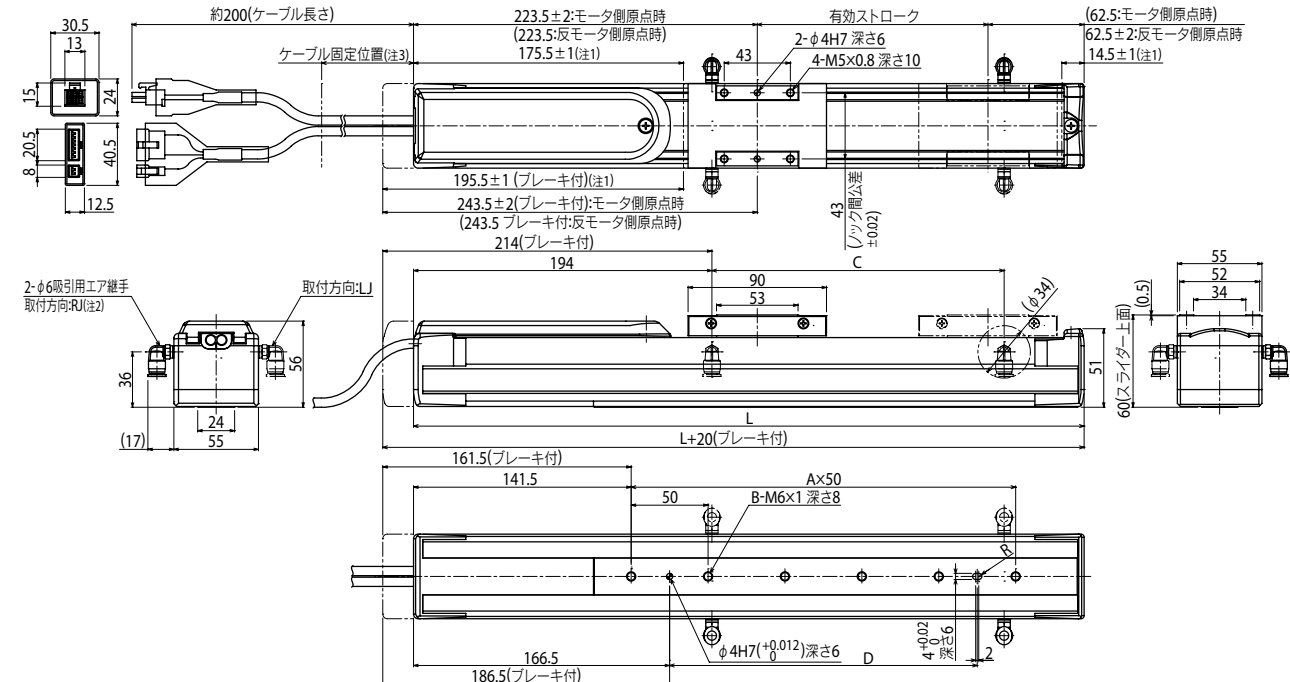
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
32	38	34

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	
TS-SD	パルス列

※ ガイド寿命10,000 km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(寿命計算時のストロークは600 mm)。

SSC05H



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
質量(kg) ^{※5}	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
ストローク別	リード20												933	833	733	633
リード12(水平)													560	500	440	380
最高速度 ^{※6}	リード12(垂直)														440	380
(mm/sec)	リード6(水平)												280	250	220	190
	リード6(垂直)														220	190

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は左右の選択が可能です。
 本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
 注6. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ

TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602

C4L

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ24V仕様



■ 注文型式

C4L						ERCD	
ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	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	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ
							I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692~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	30 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度	720 mm/sec 360 mm/sec 120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4.5 kg 6 kg 6 kg 垂直使用時 1.2 kg 2.4 kg 7.2 kg
定格推力	32 N 64 N 153 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+205 mm 垂直使用時 ストローク+243 mm
本体断面最大外形	W45 mm × H55 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 1 m, 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※2}
吸引量エア ^{※3}	50 Nℓ / min 30 Nℓ / min 15 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 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)

		A	B	C
リット	2kg	429	87	179
12	4.5kg	219	32	74
リット	3kg	511	58	135
6	6kg	336	26	62
リット	3kg	1571	58	142
2	6kg	751	27	66

壁面取付使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リット	2kg	145	52	368
12	4.5kg	46	0	139
リット	3kg	103	22	370
6	6kg	27	0	185
リット	3kg	109	23	1150
2	6kg	27	0	420

垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リット	1.2kg	121	122
12	2.4kg	52	54
リット	3kg	37	39
6	7.2kg	0	0
リット			
2			

※ ガイド寿命10,000 km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。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

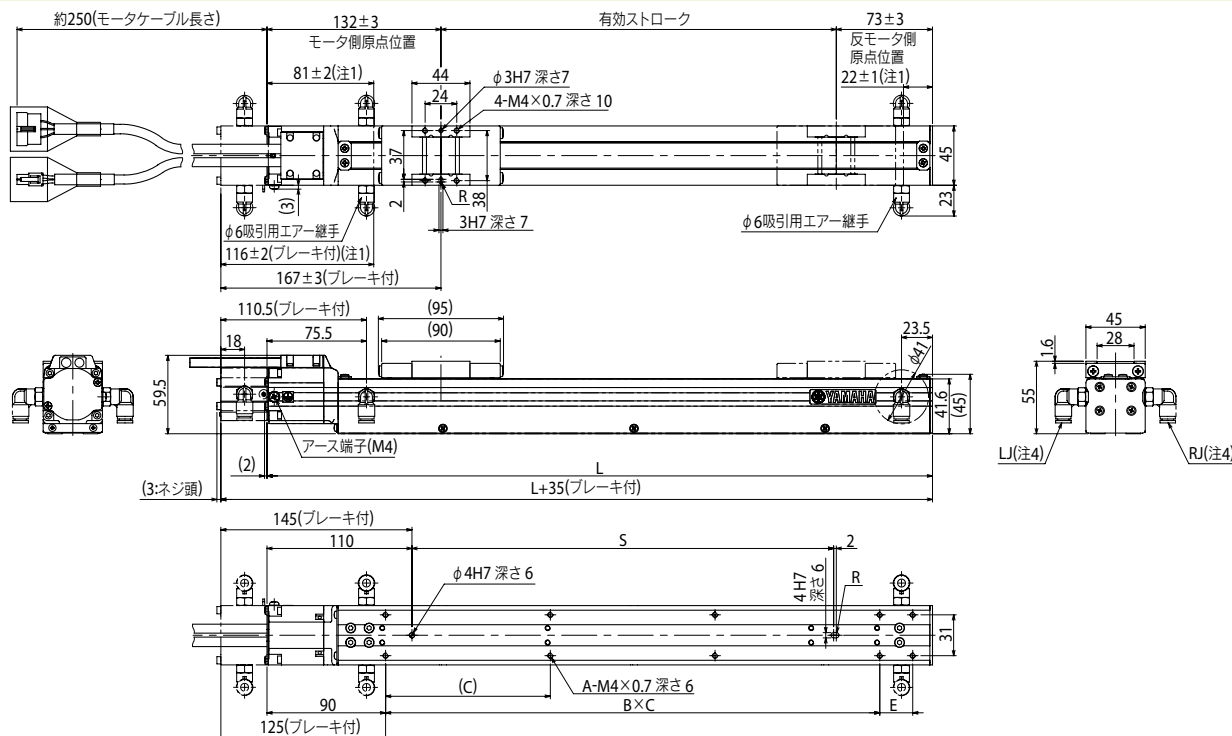
■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
15	19	18

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列 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

C4L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量 (kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別リード12	720							
最高速度 リード6	360							
(mm/sec) リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エア継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

C4LH

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



■ 注文型式

C4LH

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長 ^{※1}
	12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	LJ: 左(標準) RJ: 右	なし: 標準 Z: 反モータ側	50~400 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジション ^{※2}	ドライバ: 電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリー
TS-X	105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	無記入: なし L: LCD付き	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※3}	B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)

SR1-X

コントローラ	05	CE対応	入出力	バッテリー
	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	無記入: 標準 E: CE仕様	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)

RDV-X

ロボットドライバ	2	05
	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下

※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.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600を参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度	720 mm/sec 360 mm/sec 120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4.5 kg 6 kg 6 kg 垂直使用時 1.2 kg 2.4 kg 7.2 kg
定格推力	32 N 64 N 153 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+205 mm 垂直使用時 ストローク+243 mm
本体断面最大外形	W45 mm × H55 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※2}
吸引量エアー ^{※3}	50 Nℓ / min 30 Nℓ / min 15 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブローア使用時。
※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[※]

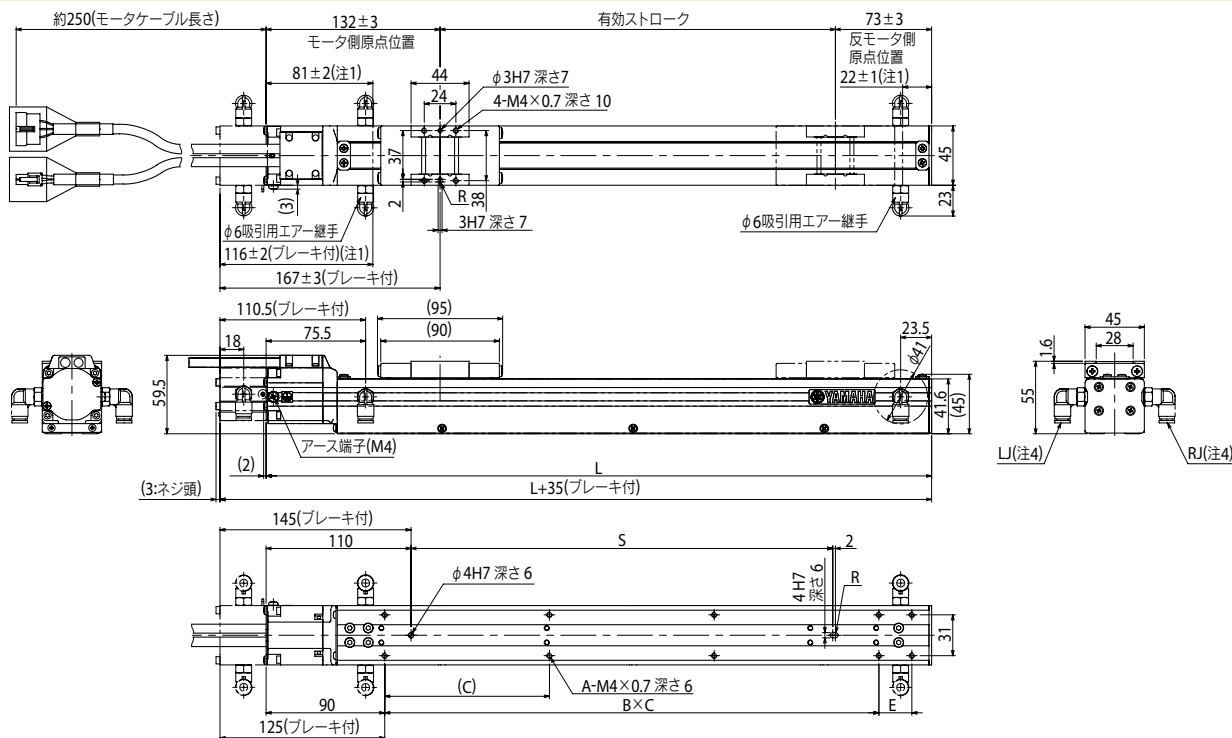
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)				静的許容モーメント (単位: N・m)			
	2kg	A	B	C		2kg	A	B	C		A	C	MY	MP	MR
リット12	2kg	339	90	174	リット12	2kg	136	72	295	リット12	1.2kg	118	15	19	18
リット6	4.5kg	169	37	72	リット6	4.5kg	44	20	111	リット6	2.4kg	52			
リット3	3kg	352	58	133	リット3	3kg	101	41	254	リット3	3kg	38			
リット2	6kg	234	27	62	リット2	6kg	27	10	127	リット2	7.2kg	0			
	3kg	1105	59	142		3kg	110	41	805						
	6kg	520	27	66		6kg	28	10	290						

※ ガイド寿命10,000 km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。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

■ 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
RCX320	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量(kg) ^{※3}	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別リード12	720							
最高速度	リード6	360						
(mm/sec)	リード2	120						

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C5L

●ハイリッド: リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ24V仕様



■注文型式

C5L						ERCD	
ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	ブレーキ ^{※1} 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	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(ハルス列仕様)

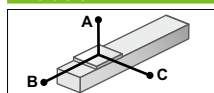
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

■基本仕様

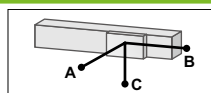
モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度	1000 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 — 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H65 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 1 m, 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※2}
吸引量エアー ^{※3}	80 Nℓ / min 50 Nℓ / min 30 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 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。

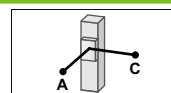
■許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位: mm)		A	B	C
リード20	1kg	1584	324	745
	3kg	699	104	251
リード12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
リード6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89



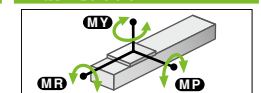
壁面取付使用時 (単位: mm)		A	B	C
リード20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
リード12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
リード6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154



垂直使用時 (単位: mm)		A	C
リード12	1.2kg	246	245
リード6	2.4kg	110	110

※ ガイド寿命10,000 km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。
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

■静的許容モーメント

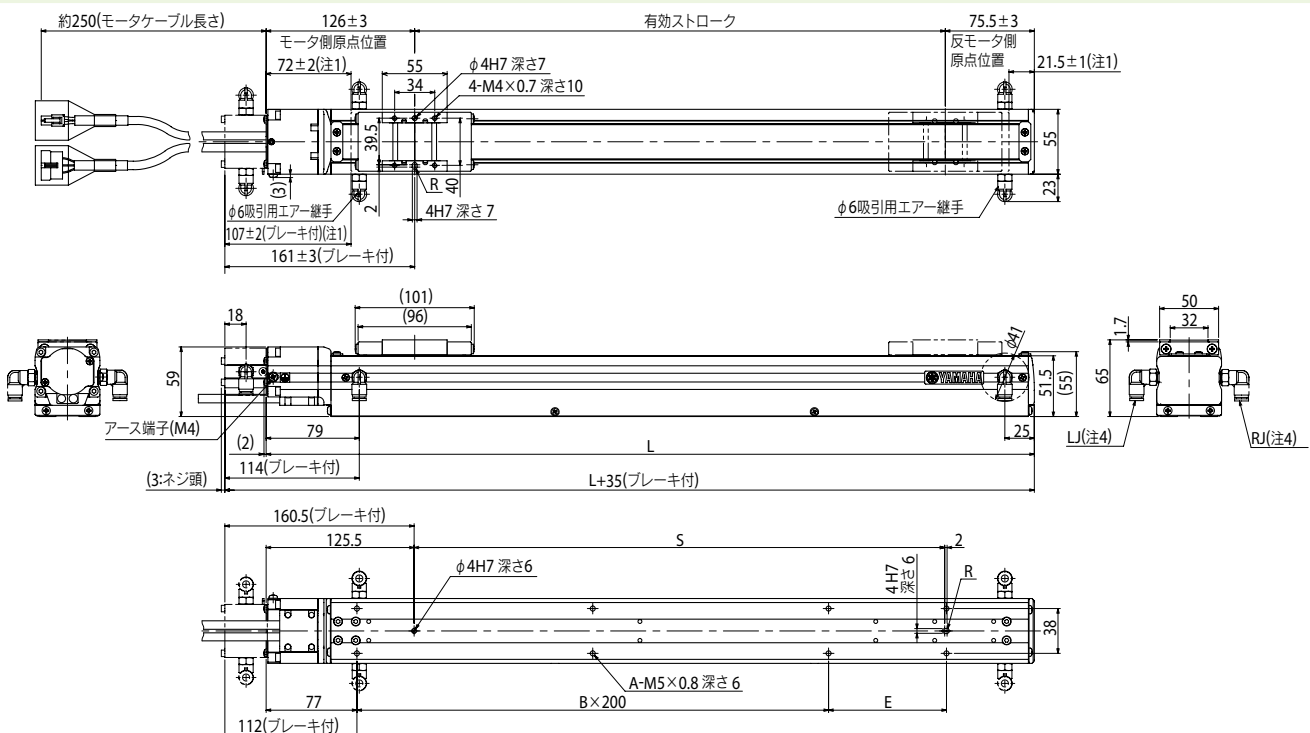


(単位: N・m)		MY	MP	MR
		30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	ハルス列 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

C5L



有効ストローク	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	1	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
本体質量 (kg) ^{※3}	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
リード20	1000															
ストローク別速度設定	—															
最高速度 ^{※5}	800															
リード12	400															
リード6	—															
速度設定	80% 70% 60% 55%															

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付き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。
 注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
 注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

C5LH

●ハイリッド：リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ100V/200V仕様



■注文型式

C5LH

ロボット本体
リード指定
20:20mm
12:12mm
6:6mm

ブレーキ^{※1}
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

原点位置変更
なし:標準
Z:反モータ側

ストローク
50~800
(50mmビッチ)

ケーブル長^{※2}
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m
3K/5K/10K
(耐屈曲)

TSX

ポジション^{※3}
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モニタ
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ボードなし^{※4}

バッテリー
B:有り(アブソ仕様)
N:なし(インクリ仕様)

SR1-X

コントローラ
ドライバ:モータ容量
05:100W以下

05

CE対応
無記入:標準
E:CE仕様

入出力
NP:NPN
PN:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNet™
EP:EtherNet/IP™
PB:PROFIBUS

RDV-X

ロボットドライバ
電源電圧
2:AC200V

05

ドライバ:モータ容量
05:100W以下

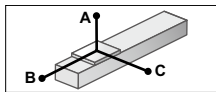
- ※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度	1000 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 — 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmビッチ)
全長	水平使用時 ストローク+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H65 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※2}
吸引量エア ^{※3}	80 Nℓ / min 50 Nℓ / min 30 Nℓ / min

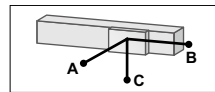
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 吸引プロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量[※]



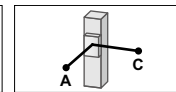
水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
リット20	1099	324	645
リット12	488	104	241
リット6	916	159	398
リット20	436	60	152
リット12	1194	105	294
リット6	624	31	89



壁面取付使用時 (単位:mm)

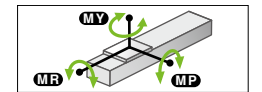
	A	B	C
リット20	602	303	950
リット12	197	87	432
リット6	347	141	800
リット20	119	44	355
リット12	329	87	950
リット6	50	15	385



垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
リット12	240	239
リット6	109	110

■静的許容モーメント



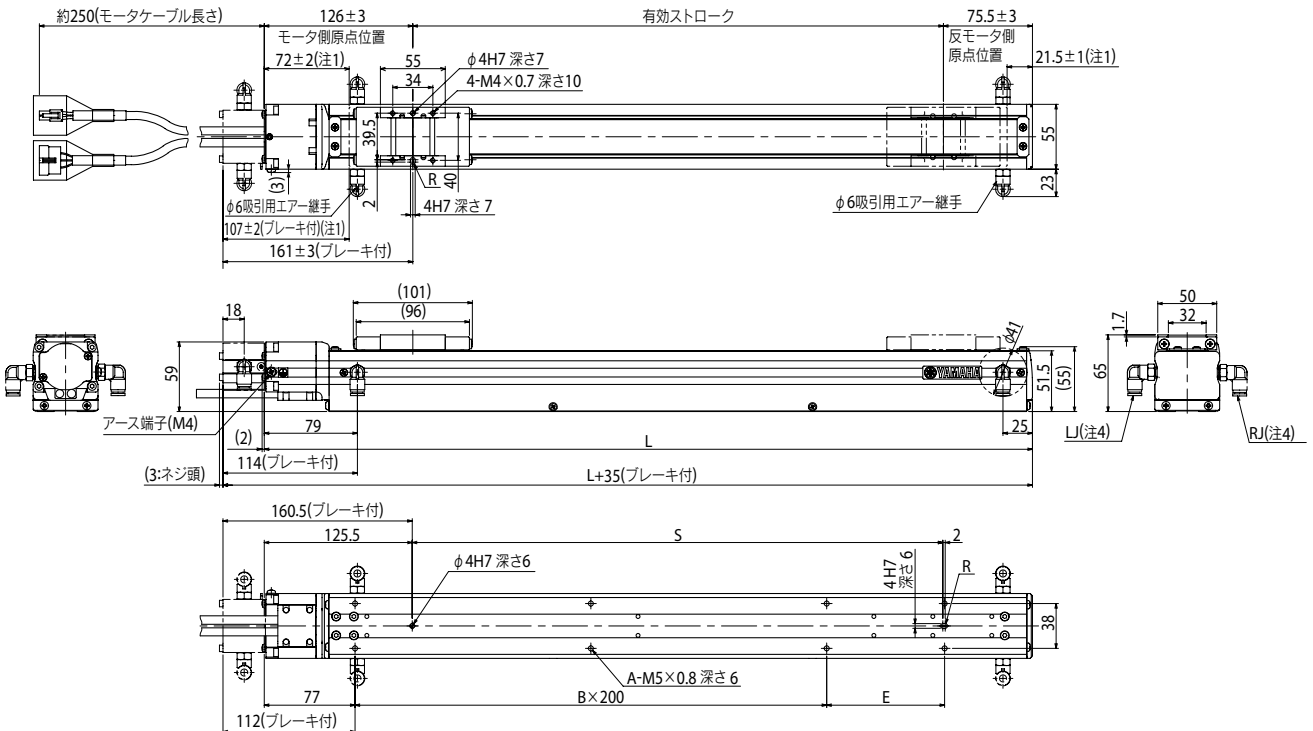
(単位:N・m)

MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C5LH



有効ストローク	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	1	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
本体質量 (kg) ^{※3}	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
リード20	1000															
ストローク別速度設定	—															
最高速度 ^{※5}	800															
リード12	400															
リード6	—															
速度設定	80% 70% 60% 55%															

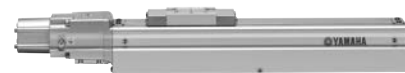
- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エア継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. ストロークが600mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

C6L

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



■ 注文型式

C6L

ロボット本体

リード指定

20: 20mm
12: 12mm
6: 6mm

ブレーキ^{※1}

無記入: ブレーキなし
BK: ブレーキ付き

継手取付方向

L: 左(標準)
R: 右

原点位置変更

なし: 標準
Z: 反モータ側

ストローク

50 ~ 800
(50mm(ピッチ))

ケーブル長^{※2}

3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m
3K/5K/10K
(耐屈曲)

TSX

ポジション^{※3}

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

NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
SW: I/Oボードなし^{※4}

バッテリー

B: 有り(アプソ仕様)
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: DeviceNetTM
PB: PROFIBUS

バッテリー

B: 有り(アプソ仕様)
N: なし(インクリ仕様)

RDV-X

ロボットドライバ

2

電源電圧
2: AC200V

05

ドライバ: モータ容量
05: 100W以下

RBR1

再生装置

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。

※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.692～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.600をご参照ください。

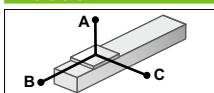
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

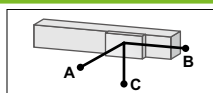
モーター出力 AC	60 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時 4 kg	8 kg	
定格推力	51 N	85 N	170 N
ストローク	50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm	
本体断面最大外形	W65 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3	80 Nℓ / min 50 Nℓ / min 30 Nℓ / min		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 吸引ブロー使用時。
 ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

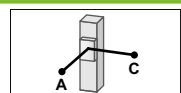
許容オーバーハング量※



水平使用時		(単位: mm)		
		A	B	C
リフト 20	2kg	433	192	293
	6kg	145	59	104
	10kg	110	33	75
リフト 12	3kg	622	125	336
	8kg	271	41	121
	12kg	214	24	76
リフト 6	5kg	692	73	236
	10kg	372	33	109
	30kg	157	0	25

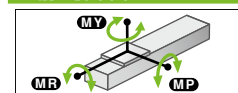


壁面取付使用時		(単位: mm)		
		A	B	C
リード 20	2kg	300	174	361
	6kg	83	44	107
	10kg	43	18	7
リード 12	3kg	291	96	311
	8kg	87	13	111
	12kg	41	0	121
リード 6	5kg	202	45	231
	10kg	70	5	91
	30ka	0	0	



		A	C
リ ー ド 12	1kg	353	351
	2kg	163	164
	4kg	68	70
リ ー ド 6	2kg	169	170
	4kg	71	73
	8kg	21	24

■ 静的許容モーメント

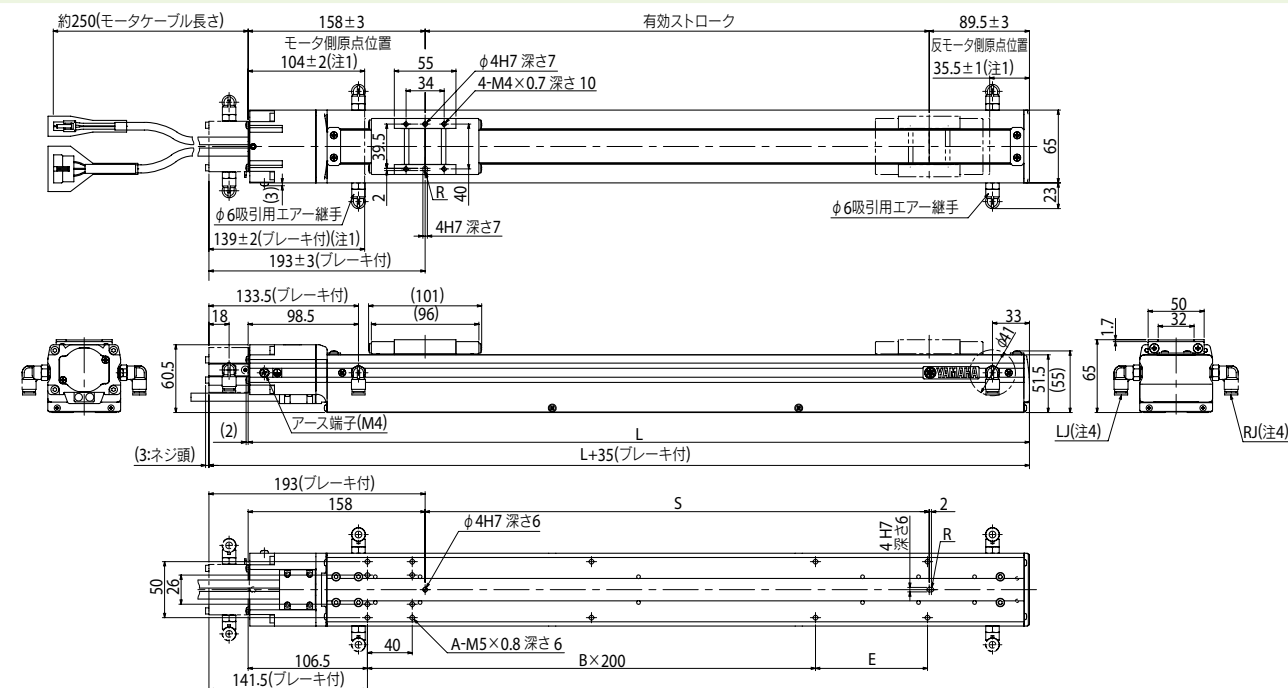


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
35	40	50

■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
RCX320	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース、 リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

C6L

[illegible]

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モータケーブルの最小曲半径はR30です。
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
 注4. $\phi 6$ 管用工用一継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールジョイントの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。



■注文型式

C8					TSX				
ロボット本体	リード指定	ブレーキ ^{※1}	オプション	ストローク	ケーブル長 ^{※2}	ポジション ^{※3}	ドライバー	TSモータ	入出力
	20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	原点位置なし: 標準 変更 Z: 反モータ側	150 ~ 800 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TS-X	電源電圧/モータ容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	無記入: なし L: LCD付き	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※4}
					SR1-X	05	コントローラ	ドライバー	入出力
							05: 100W以下	無記入: 標準 E: CE仕様	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS
					RDV-X	2	05	RBR1	
					ロボットドライバー	電源電圧	ドライバー	モータ容量	回生装置
						2: AC200V	05: 100W以下		

- ※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
 ※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.692～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.600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。

■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg
質量	垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm
	垂直使用時 ストローク+355 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エアー	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min ^{※4}

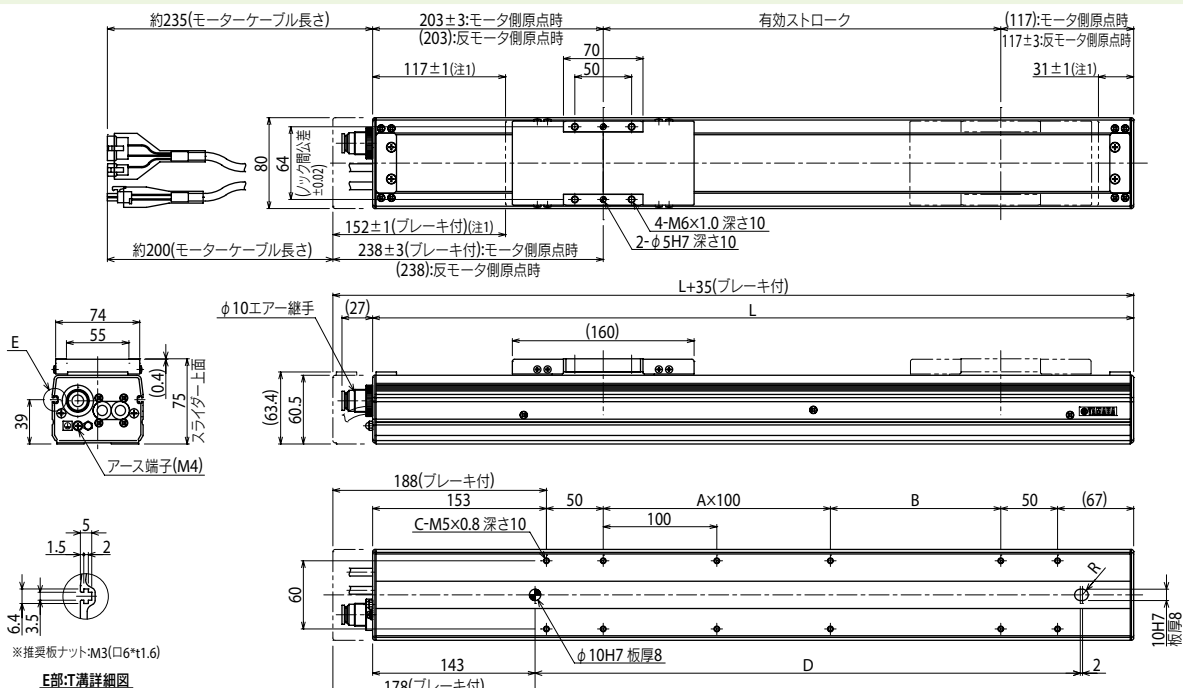
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが600 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)。吸引プロア使用時。
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■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)					静的許容モーメント (単位: N・m)				
	A	B	C			A	B	C			A	B	C		MY	MP	MR		
リード20	5kg 245	85	146	12	5kg 121	71	211	1	1kg 440	442					70	95	110		
	10kg 131	39	69	20	10kg 42	24	88	2	2kg 207	209									
	12kg 115	31	57	12	12kg 29	16	66	3	3kg 130	132									
リード12	5kg 364	92	192	12	5kg 164	78	328	4	4kg 91	92									
	10kg 207	43	92	20	10kg 62	29	158	2	2kg 237	238									
	15kg 144	26	41	12	15kg 26	12	83	3	3kg 106	96									
	20kg 112	18	40	20	20kg 7	4	32	4	4kg 62	62									
リード6	10kg 406	47	124	6	10kg 87	33	353	6	6kg 34	40									
	20kg 225	20	54	12	20kg 18	6	127	4											
	30kg 162	11	31	6	30kg 0	0	0	6											
	40kg 168	7	20	6	40kg 0	0	0	4											

※ ガイド寿命10,000 km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。

C8



※推奨板ナット:M3(φ6×t1.6)

E部:T清詳細図

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
本体質量 (kg) ^{※3}	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
最高速度 ^{※4}	リード20	1000					950					800	700	650
	速度設定	—					95%					80%	70%	65%
	リード12	720					648					540	468	360
	リード6	360					324					270	234	180
	速度設定	—					90%					75%	65%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
 注3. ブ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0.3kg重くなります。
 注4. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

■ 注文型式

C8L					TSX				
ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長 ^{*1}	ポジション ^{*2}	ドライバ	TSモータ	入出力
20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	無記入: プレーキなし BK: プレーキ付き	原点位置なし: 標準 変更 2: 反モータ側	150 ~ 1050 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	電源電圧: モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	無記入: なし L: LCD付き	無記入: なし L: LCD付き	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{*3}	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
SR1-X					05				
コントローラ	ドライバ: モータ容量	CE対応	入出力	バッテリー	05: 100W以下	無記入: 標準 E: CE仕様	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{*3}	B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)	
RDV-X					2				
ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ: モータ容量	入出力	バッテリー	2: AC200V	05: 100W以下	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{*3}	B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)	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.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。

※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

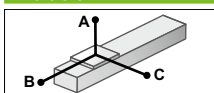
モーター出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度 ^{*1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{*2}	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬	水平使用時 20 kg 40 kg 50 kg
質量	垂直使用時 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+325 mm
	垂直使用時 ストローク+360 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{*3}
吸引量エアー	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min ^{*4}

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。

※2. ストロークが700 mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

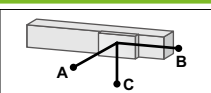
※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。

※4. 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^{*}

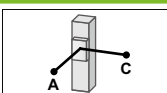
水平使用時 (単位: mm)

		A	B	C
リッド20	5kg	259	122	179
	10kg	149	55	89
	15kg	100	33	56
	20kg	95	22	41
リッド10	10kg	251	61	130
	20kg	127	25	55
	30kg	90	14	31
	40kg	69	8	18
リッド5	20kg	256	29	76
	30kg	188	16	43
	40kg	96	10	28
	50kg	33	6	18



壁面取付使用時 (単位: mm)

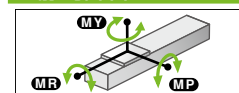
		A	B	C
リッド20	5kg	147	100	220
	10kg	53	32	97
	15kg	17	10	39
	20kg	0	0	0
リッド10	10kg	87	41	197
	20kg	10	4	37
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
リッド5	20kg	24	9	152
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0



垂直使用時 (単位: mm)

		A	C
リッド20	2kg	255	260
	4kg	111	115
	2kg	300	302
	4kg	131	133
リッド10	6kg	75	77
	8kg	47	49
	5kg	113	114
	10kg	37	38
リッド5	15kg	12	12
	16kg	9	9

■ 静的許容モーメント



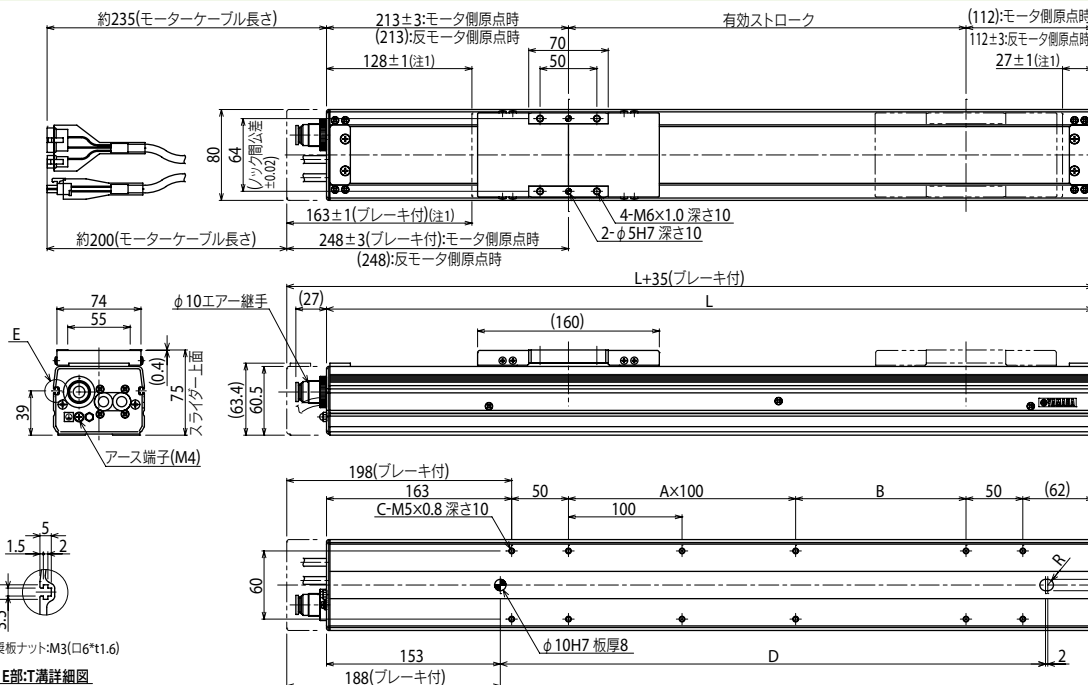
(単位: N・m)

MY	MP	MR
70	95	110

■ 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
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8L



※推奨板ナット:M3(□6×1.6)

E部:T満詳細図

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
L	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180		
本体質量 (kg)※3	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5		
最高速度※4 (mm/sec)	リード20	1000											900								
	速度設定	—											90%								
	リード10	600											510								
	リード5	300											255								
	速度設定	—											85%								

注1. 両端からのメカストツパによる停止位置です。

注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。

注3. 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0.3kg重くなります。

注4. ストロークが700mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

■ 注文型式

C8LH					TSX			
ロボット本体	リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	オプション 原点位置なし: 標準 変更 Z: 反モータ側	ストローク 150 ~ 1050 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ポジションナ ^{※2} ITS-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™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※3}
					SR1-X	05	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
					コントローラ	05	電源電圧 05: 100V以下	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS
					RDV-X	2	05	RBR1
					ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	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.692のロボットケーブル一覧をご覧ください。

※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。

※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W		
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm		
減速機構	ボールネジφ15		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	30 kg	60 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストローク+389 mm		
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}		
吸引量エアー	30 Nℓ/min ~ 90 Nℓ/min ^{※4}		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。

※2. ストロークが650 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)。吸引プロア使用時。

※4. 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)			
リフト	A	B	C	リフト	A	B	C
20	10kg 687	20kg 401	30kg 338	20	10kg 163	20kg 56	30kg 20
10	20kg 622	40kg 472	60kg 375	10	20kg 74	40kg 8	60kg —
5	20kg 1087	40kg 844	60kg 707	5	20kg 89	40kg 15	60kg —
	80kg 594	80kg 594	80kg 594		80kg —	80kg —	80kg —

※ ガイド寿命10,000 km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。

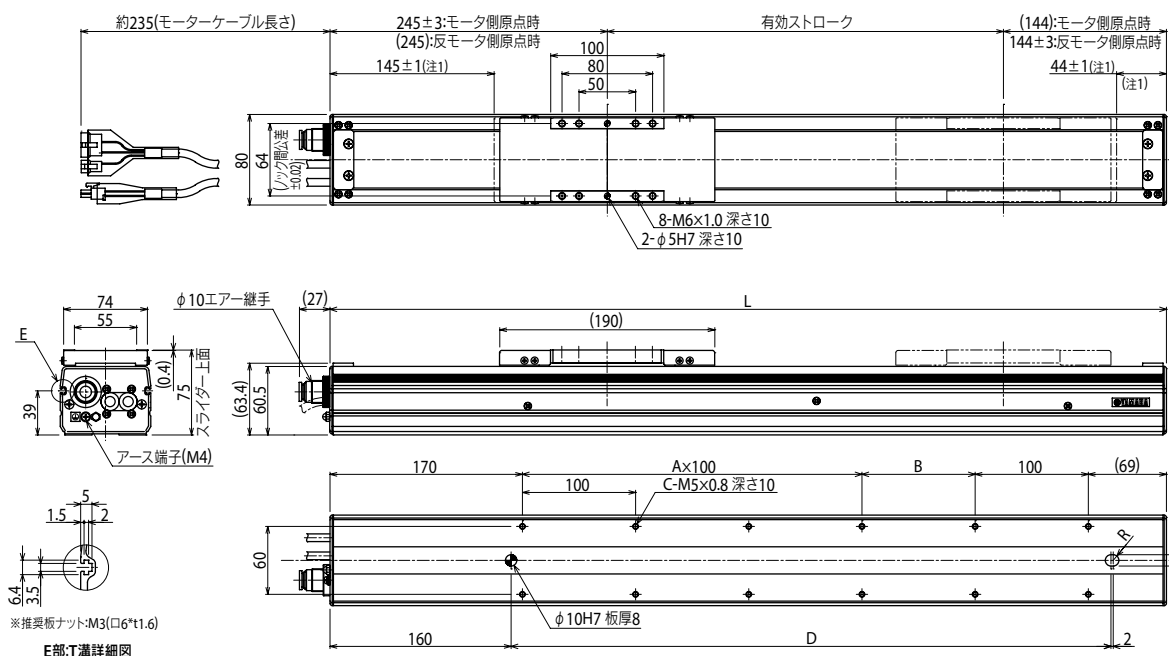
■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
128	163	143

■ 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
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8LH



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	リード20	1000										900	800	700	650	600	550	500	450
	速度設定	—										90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%	45%
	リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240
	リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	105
速度設定	速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	35%

注3. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

C10

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



■ 注文型式

C10					TSX					SR1-X					RDV-X				
ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長 ^{※2}	ポジション ^{※3}	ドライバ	回生装置	TSモータ	コントローラ	05	CE対応	回生装置	出力	ロボットドライバ	2	05	RBR1	回生装置
	20:20mm 10:10mm 5:5mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置なし:標準 変更 Z:反モータ側 ^{※1}	150~1050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ITS-X	電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	無記入:なし R:RGT付き	無記入:なし L:LCD付き	無記入:なし E:CE仕様	05:100W以下	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RGT付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし ^{※4}		電源電圧 2 AC200V	05:100W以下		
														N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS					
														B:有リ(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)					

- ※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
 ※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.692~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.600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。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬	水平使用時 20 kg 40 kg 60 kg
質量	垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+283 mm
	垂直使用時 ストローク+313 mm
本体断面最大外形	W104 mm × H85 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エアー	30 Nℓ /min ~ 90 Nℓ /min ^{※4}

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが750 mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。
 ※4. 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)				
リ ー ド	A	B	C		リ ー ド	A	B	C		リ ー ド	A	C		
5kg	1875	530	510		5kg	496	451	1826		1kg	2461	2492		
10kg	1079	247	242		10kg	218	168	1002		2kg	1213	1244		
20	628	106	107		20	78	27	497		4kg	585	617		
リ ー ド	15kg	765	156	164	リ ー ド	10kg	230	170	1036	リ ー ド	4kg	627	658	
10	30kg	425	62	66	10	20kg	80	29	506	10	8kg	280	312	
10	40kg	350	38	42	10	30kg	30	0	311	10	10kg	210	242	
リ ー ド	30kg	960	63	68	リ ー ド	10kg	234	170	2716	リ ー ド	10kg	213	244	
5	50kg	565	25	28	5	20kg	82	29	1206	5	15kg	119	151	
5	60kg	470	16	17	5	30kg	31	0	711	5	20kg	72	104	

※ ガイド寿命10,000 km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

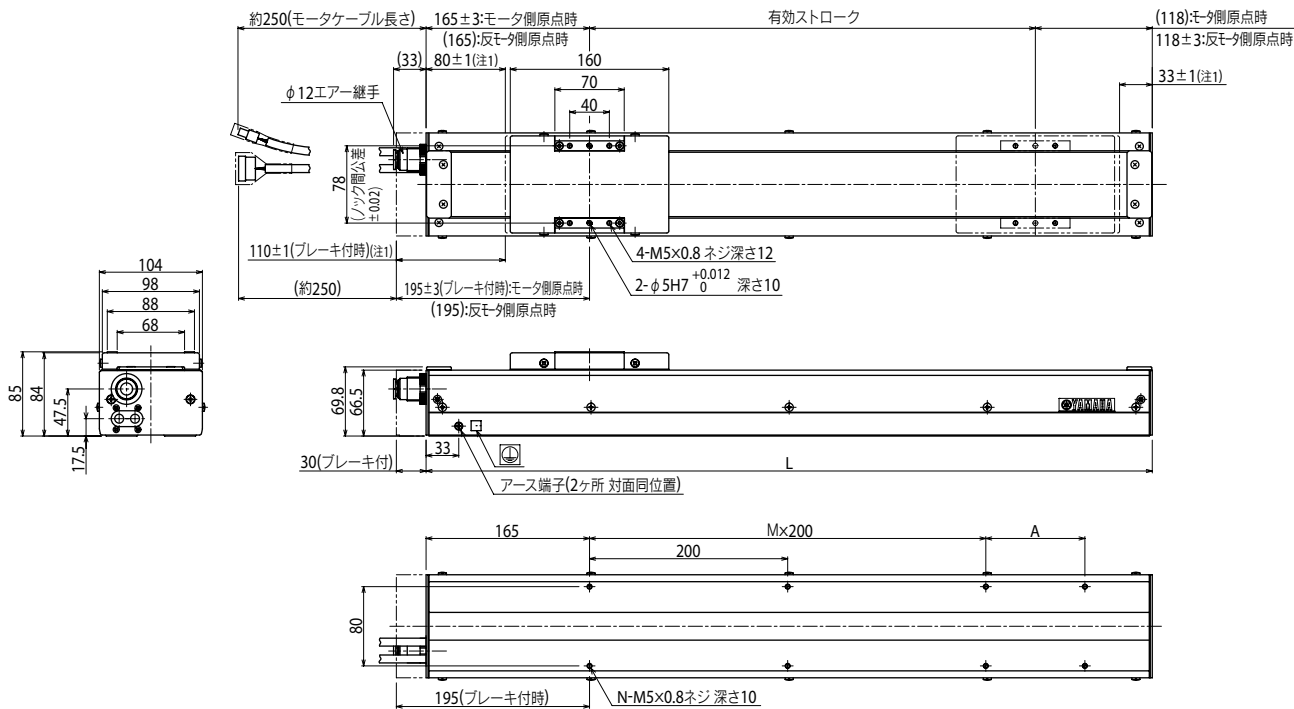
(単位:N・m)			
MY	MP	MR	
119	119	105	

■ 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
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105 [※]	ポイントトレース/
TS-X205 [※]	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

C10



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
本体質量(kg) ^{※3}	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
リード20	1000																		
最高速度 ^{※4}	500																		
リード10	475																		
リード5	237																		
速度設定	95% 95% 75% 75% 60% 60% 50%																		

注4. ストロークが750mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



■ 注文型式

C14					TSX						
ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし 3K:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更 Z:反モータ側	ストローク 150～1050 (50mmピッチ) 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ケーブル長※1 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ポジション※2 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	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	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™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	バッテリー B:有り(アプソ仕様) 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	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
					RDV-X						
					ロボットドライバ	2	電源電圧 2:AC200V	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。

※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。

※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。



□ 注文型式

C17

ロボット本体

リード指定
20: 20mm
10: 10mm

ブレーキ
無記入: フレーキなし
BK: フレーキ付き

オプション
原点位置なし: 標準
変更 区: 反モータ割

ストローク
200 ~ 1250
(50mmピッチ)

ケーブル長^{※1}
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m
3K/5K/10K
(耐屈曲)

TSX

ポジショナ^{※2}
TS-X

220

ドライバ:
電源電圧/モータ容量
220: 200V/400 ~ 600W

回生装置
無記入: なし
R: RGT付き

TSモータ
無記入: なし
L: LCD付き

入出力
N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
EP: EtherNet/IPTM
PT: PROFINET
GW: I/Oボードなし^{※3}

バッテリー
B: 有り(アプソ仕様)
N: なし(インクリ仕様)

SR1-X

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
無記入: なし
R: RGT付き

入出力
N: NPN
P: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNetTM
PB: PROFIBUS

バッテリー
B: 有り(アプソ仕様)
N: なし(インクリ仕様)

RDV-X

ロボットドライバ

電源電圧
2: AC200V

ドライバ: モータ容量
20: 400W以下

回生装置
RBR1(水平)
RBR2(垂直)

※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.692へのロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

※1. 標準口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.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度※2	1000 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
水平使用時	120 kg
垂直使用時	15 kg
定格推力	339 N
ストローク	200 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)
全長	ストローク+395 mm
垂直使用時	ストローク+425 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H114 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3
吸引風量	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min※4

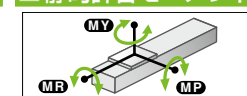
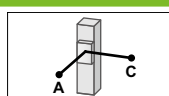
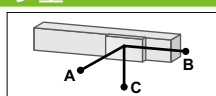
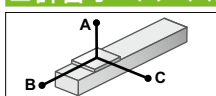
※1 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. ストロークが950 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

※3. 1cfあたり(0.1 μ mベース)、吸引ブローア使用時

※4 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※



		A	B	C
リフト 20	30kg	2660	871	1040
	50kg	1911	508	615
	80kg	1541	303	377
リフト 10	60kg	2443	418	580
	100kg	2000	237	330
	120kg	1841	192	268

壁面取付使用時		(単位: mm)		
		A	B	C
リ ー ド 20	30kg	1017	789	2576
	50kg	583	426	1808
	80kg	338	221	1380
リ ー ド 10	60kg	525	336	2443
	100kg	271	155	2000
	120kg	207	109	1847

		A	C
リ ー ド 20	5kg	3000	3000
	10kg	2443	2443
	15kg	1633	1633
リ ー ド 10	15kg	1728	1728
	25kg	1013	1013
	35kg	707	707

※ ガイド寿命10,000 km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。

■ 静的許容干渉メント

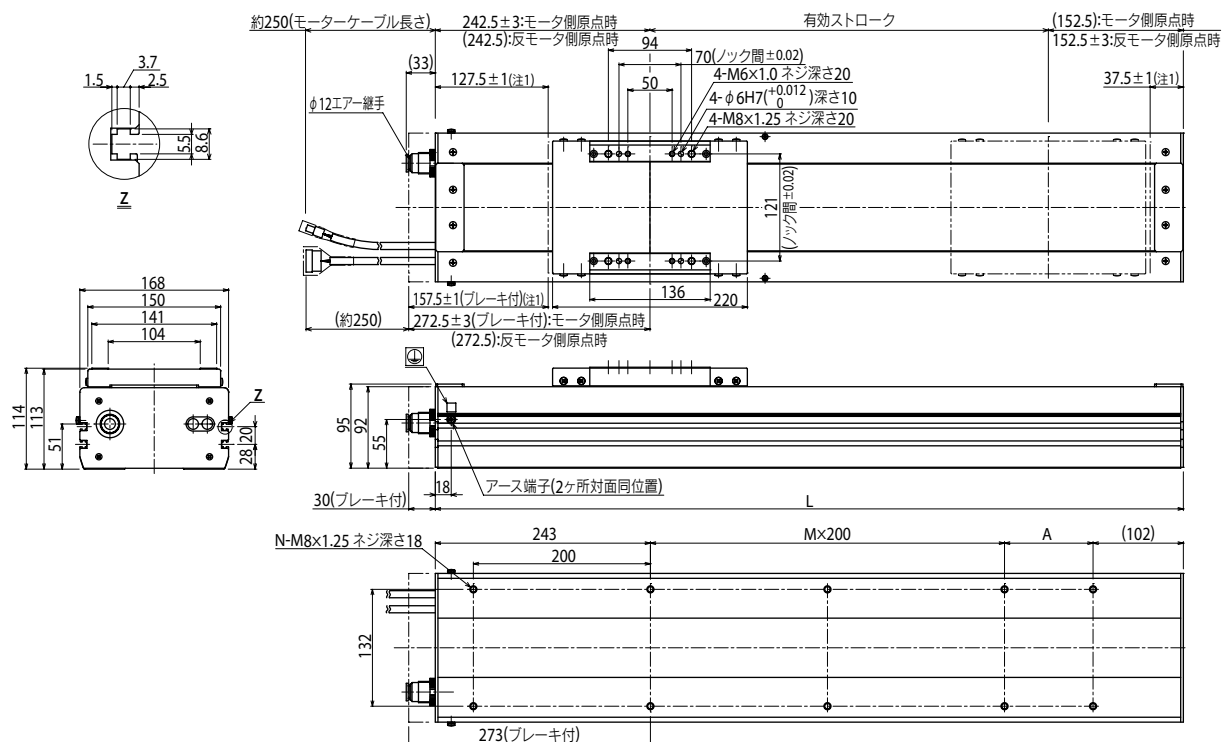
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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※	ポイントトレース リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

※以下の場合には回生装置が必要
・垂直で使用する場合

C17



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
L	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	
本体質量 (kg) ^{※3}	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0	
最高速度 ^{※4} (mm/sec)	リード20	1000															800	800	700	700	600	600	500
	リード10	500															400	400	350	350	300	300	250
	速度設定	—															80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストツパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブ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1.5kg重くなります。

注4. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

C17L

● 原点反モータ側選択可能

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。



■ 注文型式

C17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長 ^{※1}
		無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	原点位置なし: 標準 変更 Z: 反モータ側	1150 ~ 2050 (100mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

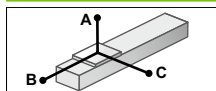
TSX	220	R	TSモニタ	入出力	バッテリー
ポジション ^{※2} TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 ^{※3} 220: 200V/400 ~ 600W	回生装置 R: RGT付き	無記入: なし L: LCD付き	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※4}	B: 有り N: なし(インクリ仕様)
SR1-X	20	R	回生装置	入出力	バッテリー
コントローラ	ドライバ: モータ容量 ^{※3} 20: 400 ~ 600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	R: RG1付き	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	B: 有り(アブソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
RDV-X	2	20	回生装置	入出力	バッテリー
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 ^{※3} 20: 400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)		

※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.692 ~ のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※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。

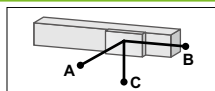
■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 50 kg 垂直使用時 10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1150 mm ~ 2050 mm(100mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+485 mm 垂直使用時 ストローク+515 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H114 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エア	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min ^{※4}

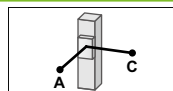
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. ストロークが1850 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 許容オーバーハング量[※]

水平使用時	(単位: mm)	A	B	C
リフト	10kg	4000	2687	3327
	30kg	3045	872	929
	50kg	2602	509	714



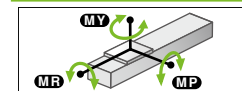
壁面取付使用時	(単位: mm)	A	B	C
リフト	10kg	3436	2605	4000
	30kg	1169	790	3045
	50kg	666	427	2602



垂直使用時	(単位: mm)	A	C
リフト	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	10kg	2579	2579

※ ガイド寿命10,000 km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

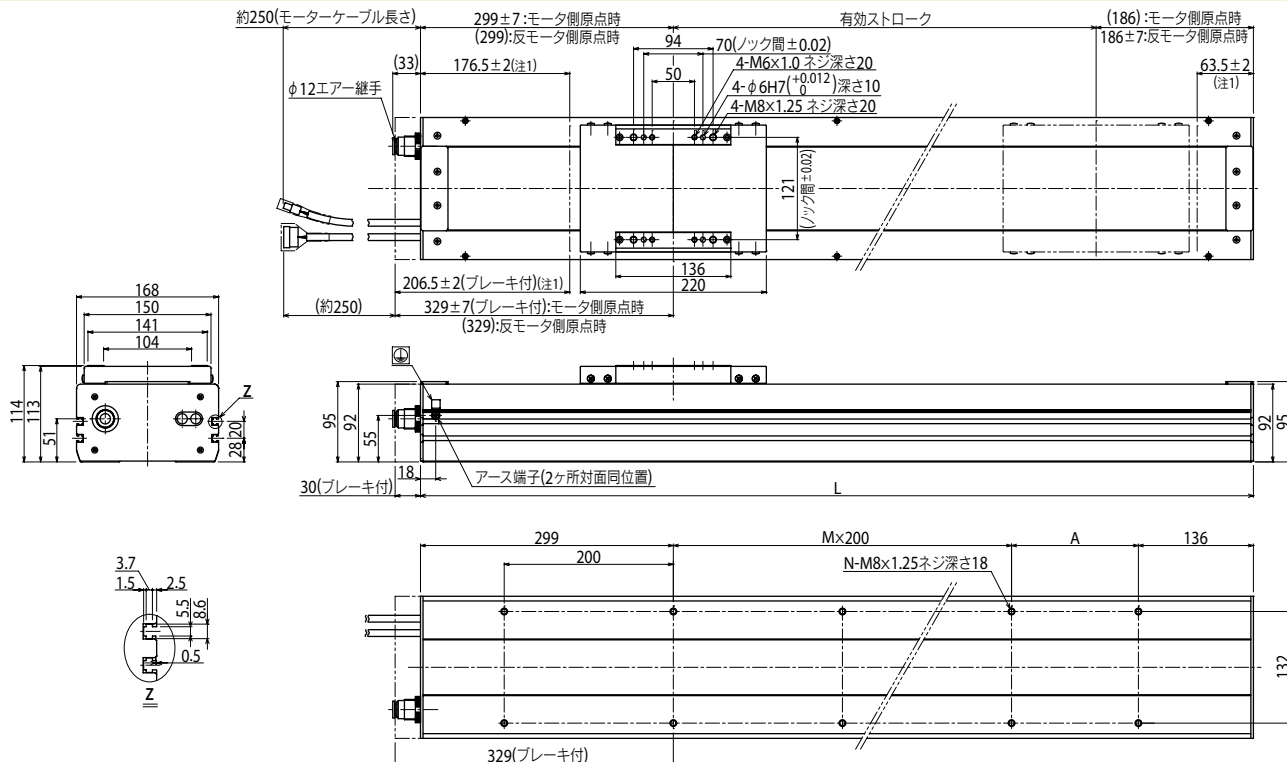


(単位: N・m)	MY	MP	MR
	1032	1034	908

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 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 (水平) RDV-X220-RBR2 (垂直)	パルス列

C17L



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
本体質量(kg) ^{※3}	39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度 ^{※4}	リード50	1000						900	800	
(mm/sec)	速度設定							90%	80%	

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブ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1.5kg重くなります。
注4. ストロークが1850mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



■ 注文型式

C20	TSX	220	SR1-X	20	RDV-X	2	20
ロボット本体	ボジショナ ^{※3} TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 ^{※4} 220:200V/400~600W	コントローラ	ドライバ: モータ容量 ^{※4} 20:400~600W	ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 ^{※4} 20:400W以下
リード指定 ^{※1} 20:20mm 10:10mm	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)		
ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	TSモニタ L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※5}	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS			
オプション 原点位置 変更 なし:標準 Z:反モータ側	バッテリー B:有り(アプン仕様) N:なし(インクリ仕様)	バッテリー B:有り(アプン仕様) N:なし(インクリ仕様)	バッテリー B:有り(アプン仕様) N:なし(インクリ仕様)	バッテリー B:有り(アプン仕様) N:なし(インクリ仕様)			
ストローク 200~1250 (50mmピッチ)							
ケーブル長 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)							

※1. リード10mmはブレーキ付き仕様(垂直仕様)のみで選択できます。

※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.692~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.600をご参照ください。

※4. ボジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。

※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm 10 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 500 mm/sec
最大可搬	水平使用時 120 kg
質量	垂直使用時 25 kg 45 kg
定格推力	510 N 1020 N
ストローク	200 mm~1250 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+441 mm
	垂直使用時 ストローク+471 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H117 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}
吸引量エアー	30 Nℓ/min~90 Nℓ/min ^{※4}

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

※4. 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)	静的許容モーメント (単位:N・m)
リフト	リフト	リフト	MY MP MR
50kg 2602 869 1145	50kg 1144 798 2602	15kg 2711 2711	1101 1103 968
80kg 2193 528 720	80kg 717 456 2193	20kg 2045 2045	
120kg 1841 339 505	120kg 466 267 1841	25kg 1647 1647	
		30kg 1437 1437	
		45kg 939 939	

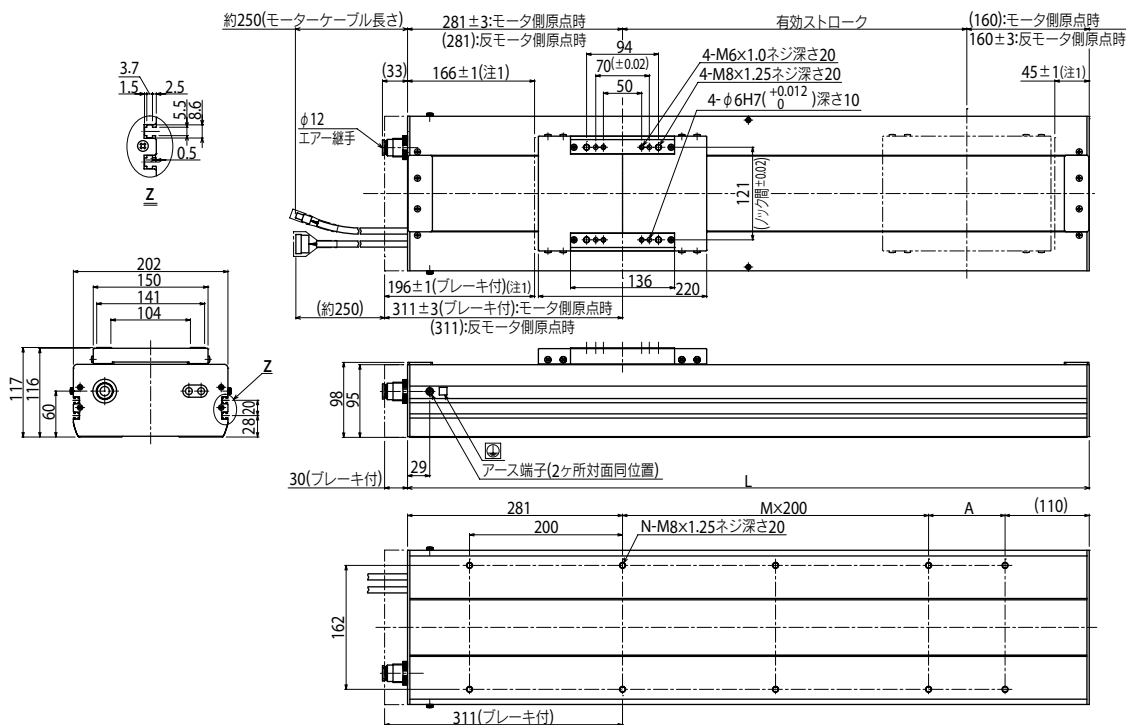
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■ 静的許容モーメント

適用コントローラ	運転方法
SR1-X20*	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X220*	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	

※ 以下の場合には回生装置が必要・垂直で使用する場合は

C20



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
本体質量(kg) ^{※3}	25.0	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	38.0	39.0	40.0	41.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0
最高速度 ^{※4}	リード20							1000									800	800	700	700	600	500
	リード10							500									400	400	350	350	300	250
速度設定								—									80%	80%	70%	70%	60%	50%

注1. 両端からのメカストツパによる停止位置です。

注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。

注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表の値より2.0kg重くなります。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 618

TS-X ▶ 592

RDV-X ▶ 606

SXYxC 2軸

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト

■注文型式

SXYxC - D - - - - - **RCX320-2** - - - - - -

ロボット本体	ケーブル D:ケーブルダクト	組合せ T1	X軸ストローク 15~105cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 30L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アンプ バッテリー
--------	-------------------	-----------	---------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。 **RCX320▶P.626**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.626

■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	C14H	C14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※5	
吸引量エアー	60 Nℓ /min ※6	

※1. フレームの加工（取付穴・タップ穴）は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りの繰り返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

※4. X軸ストロークが850 mm以上の場合、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

※5. 1cfあたり（0.1 μm・使用）、吸引ブロア使用時。

※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

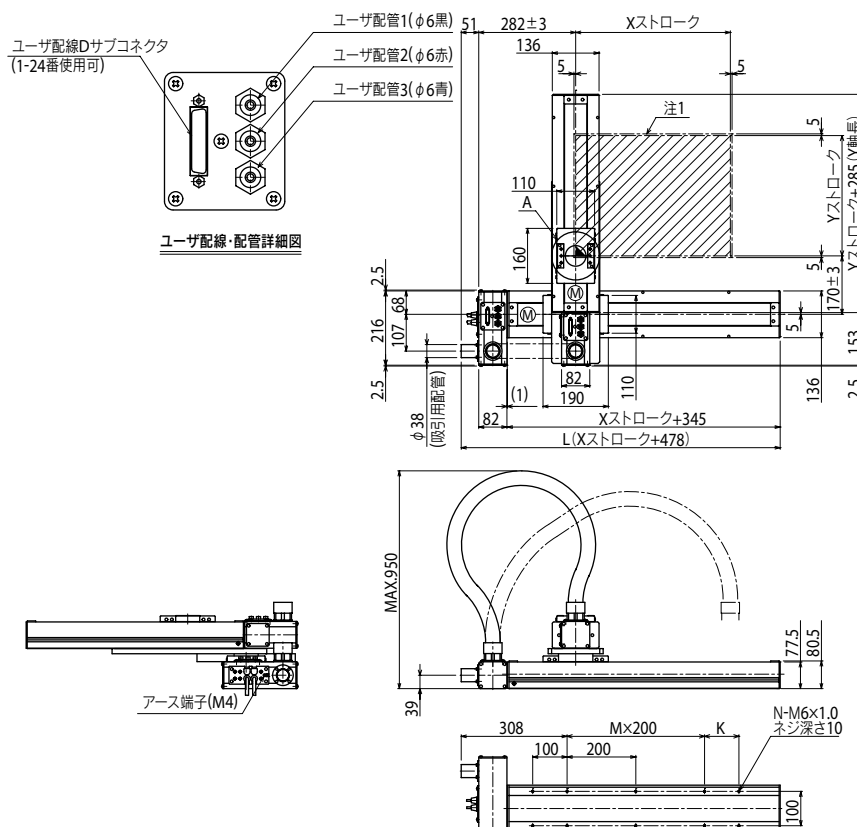
最大可搬質量		(kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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

SXYxC 2軸 T1

[illegible]

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります(危険速度)。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 3軸/Zsc

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト ● Z軸シャフト上下タイプ

■ 注文型式

SXYxC	D					15		RCX340-3							
ロボット本体	ケーブル D: ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸 15~105cm	Y軸 15~65cm	ZR軸 ZSC12 ZSC6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZSC12	Z軸: ZSC6
軸構成 ^{※1}	C14H	C14	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	—
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	—
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	—
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~650 mm	150 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※5}			
吸引量エアー	90 Nℓ/min ^{※6}			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

※4. X軸ストロークが850 mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。

その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

※5. 1cfあたり (0.1 μm/ペース)、吸引プロア使用時。

※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 最大可搬質量

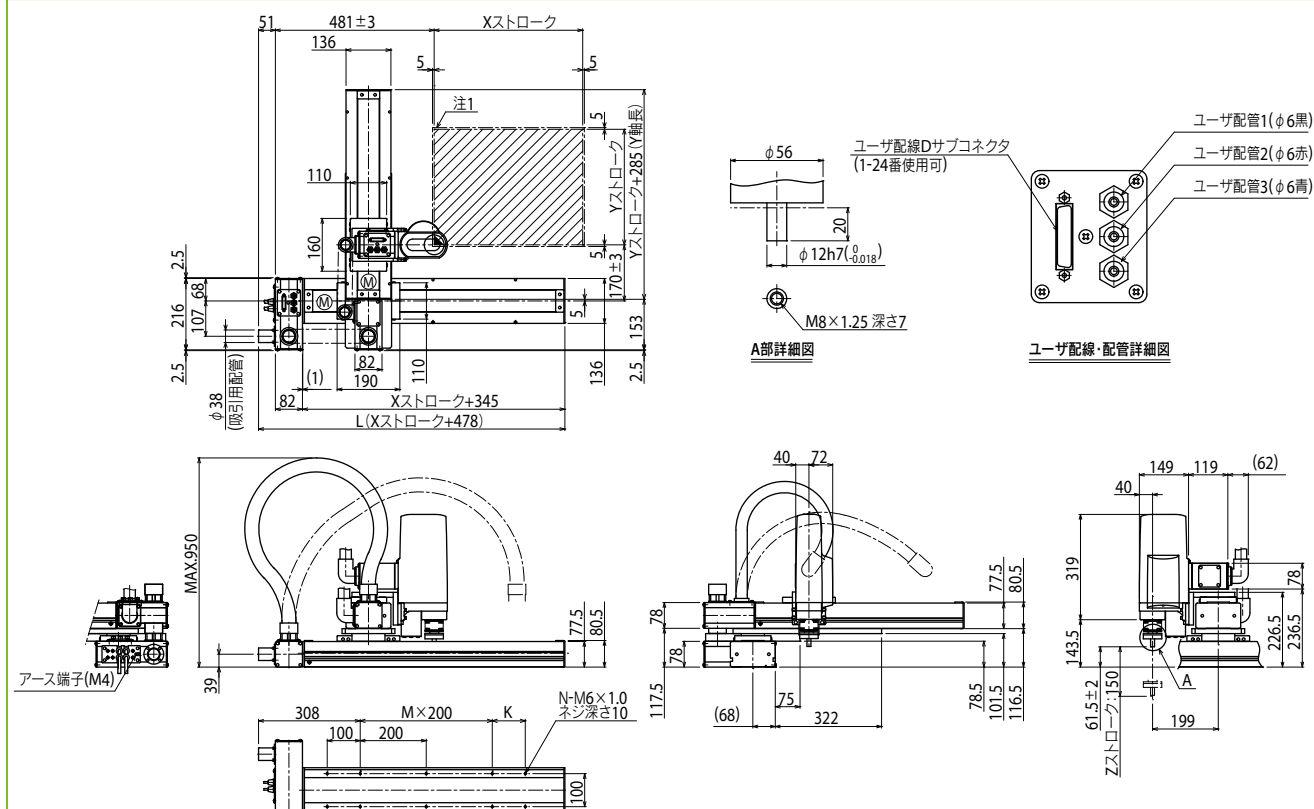
(kg)

Yストローク (mm)	ZSC12	ZSC6
150~650	3	5

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYxC 3軸/ZSC T1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2}	X軸	1000					800	650	550	
(mm/sec)	速度設定	—					80%	65%	55%	

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

T3

SXYxC

4軸/ZRSC

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト ● シャフト上下タイプZR軸一体型

■ 注文型式

SXYxC	D					15		RCX340-4							
ロボット本体	ケーブル D: ケーブルダクト	組合せ IT1 IT3	X軸 15~105cm	Y軸 15~65cm	ZR軸 ZRSC12 ZRSC6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸:ZRSC12	Z軸:ZRSC6	R軸
軸構成※1	C14H	C14	—	—	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	—
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.005 °	—
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度※4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 °/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm	150 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m				
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※5				
吸引量エアー	90 Nℓ /min ※6				

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850 mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 ※5. 1cfあたり (0.1 μm/ペース)、吸引プロア使用時。
 ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

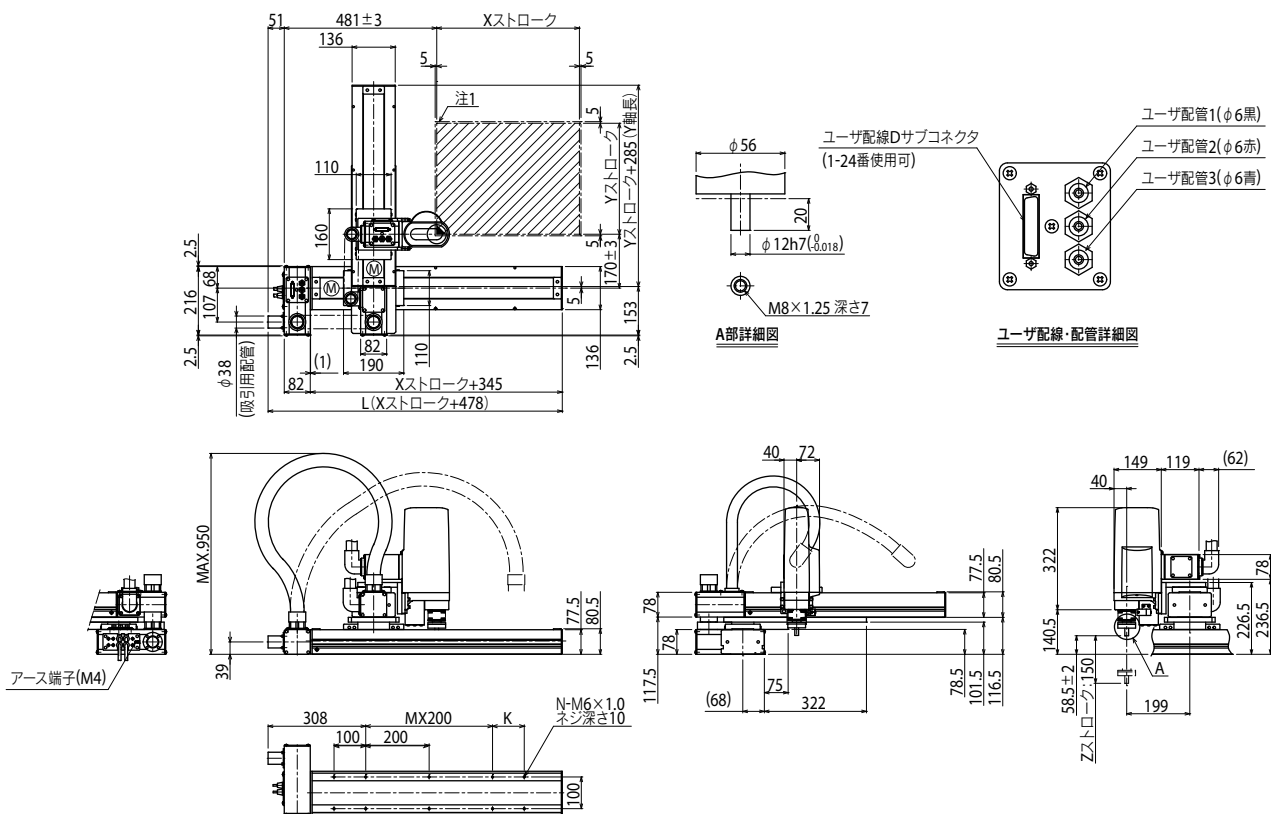
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650		4

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

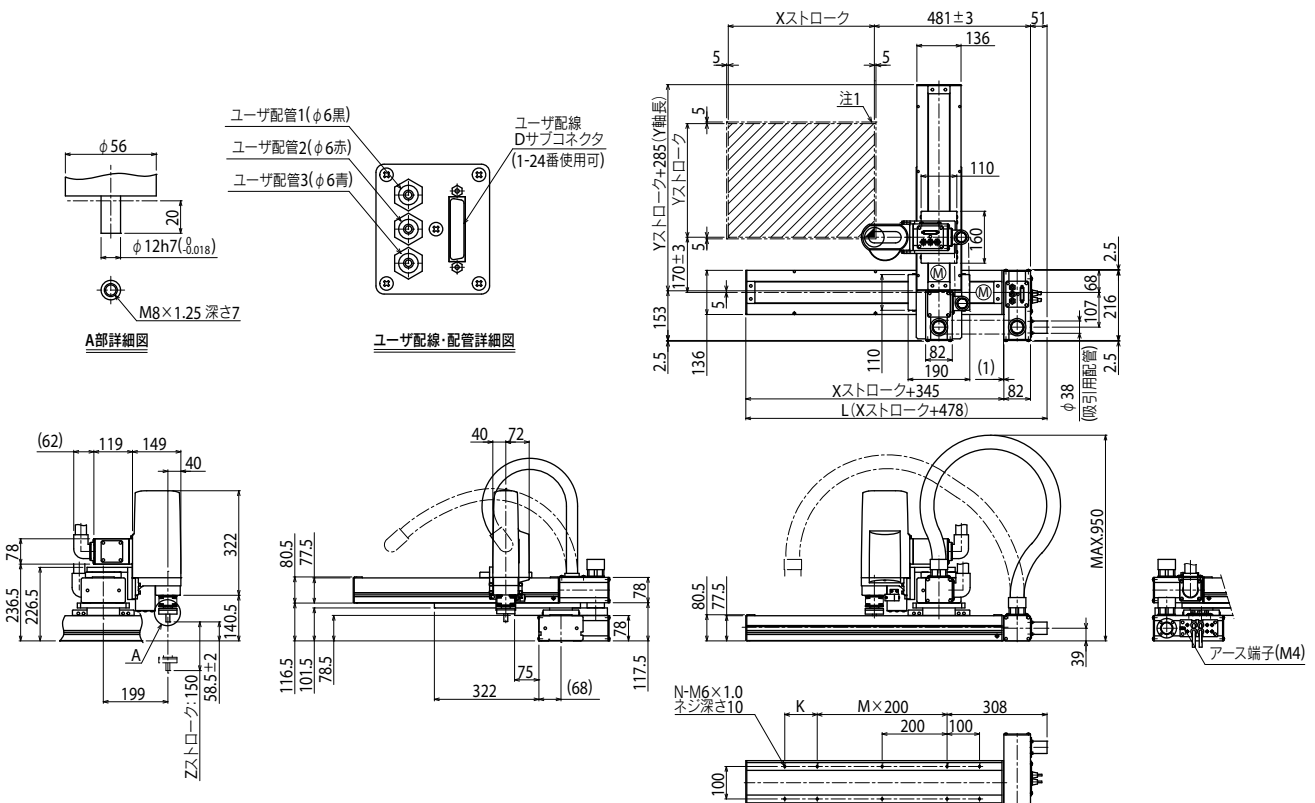
SXYxC 4軸/ZRSC (T1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸	1000						800	650	550
	速度設定	—						80%	65%	55%

注2. X軸ストロークが850mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 4軸/ZRSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 ^{※2} (mm/sec)	X軸	1000						800	650	550
	速度設定	—						80%	65%	55%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

YK180XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

● アーム長 180mm

● 最大可搬質量 1kg

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■ 注文型式

YK180XC - 100

RCX340-4

ロボット本体
Z軸ストローク
100:100mm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

適用コントローラ /
制御軸数

安全規格

オプションA
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アソナバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
動作範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時※2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカリミット(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)※4	6.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 (0.1 μm ベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 上下移動25 mm、水平移動100 mmの往復動作時。

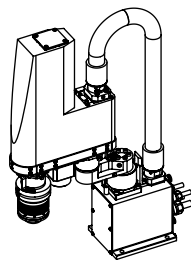
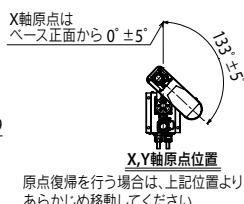
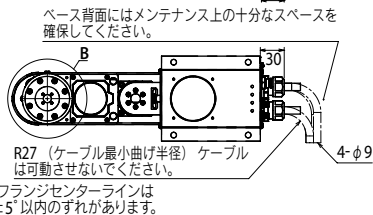
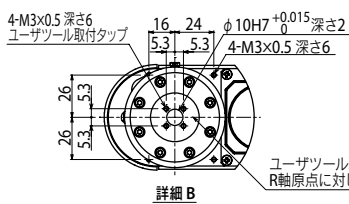
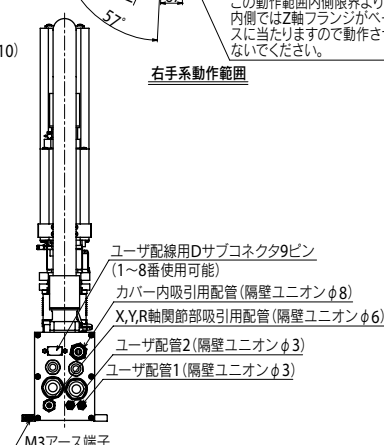
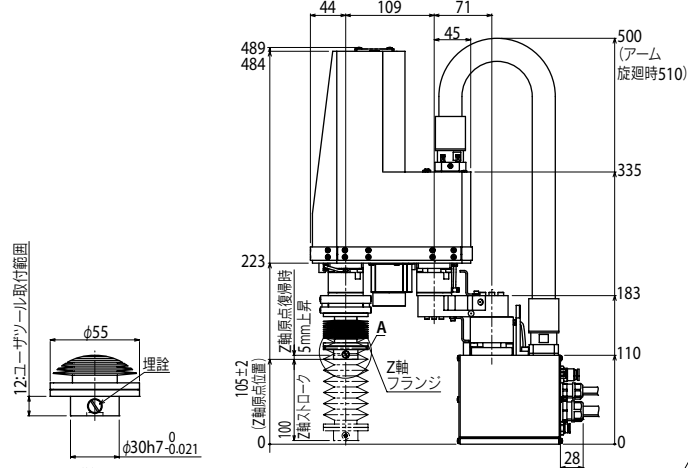
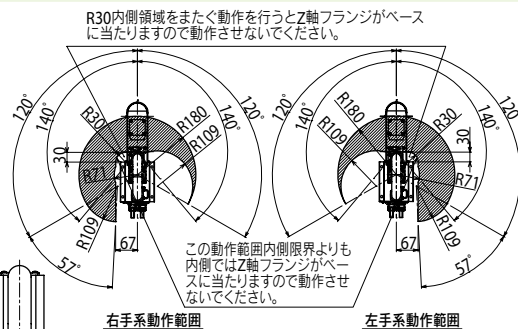
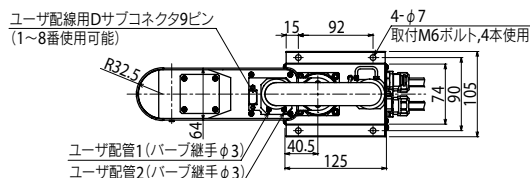
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	500	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

YK180XC



YK220XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

● アーム長 220mm

● 最大可搬質量 1kg

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■ 注文型式

YK220XC - 100

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時※2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3	0.01 kgm ²			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップバ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)※4	6.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です。

※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往復、粗位置決め時。

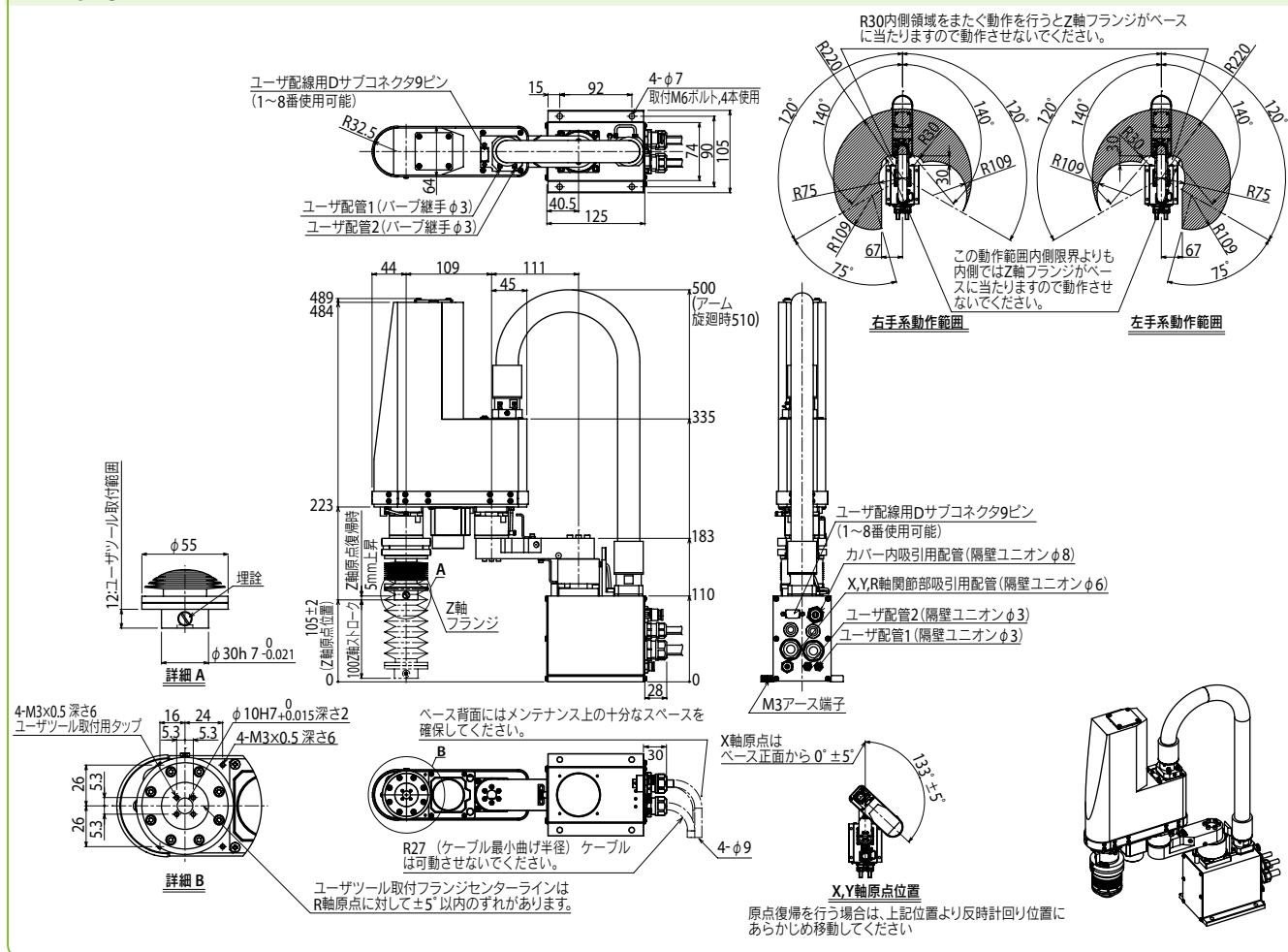
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したことになります。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	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

YK220XC



適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK250XGC

クリーンタイプ: 小型

- アーム長 250mm
- 最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK250XGC-150			S		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ
コントローラ各種設定項目をご指定ください。 RCX340▶P.636												

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	21.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ※4			
吸引量エアー	30 Nℓ / min ※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ESD仕様は特注仕様です。弊社営業までお問い合わせください。

※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 適用コントローラ

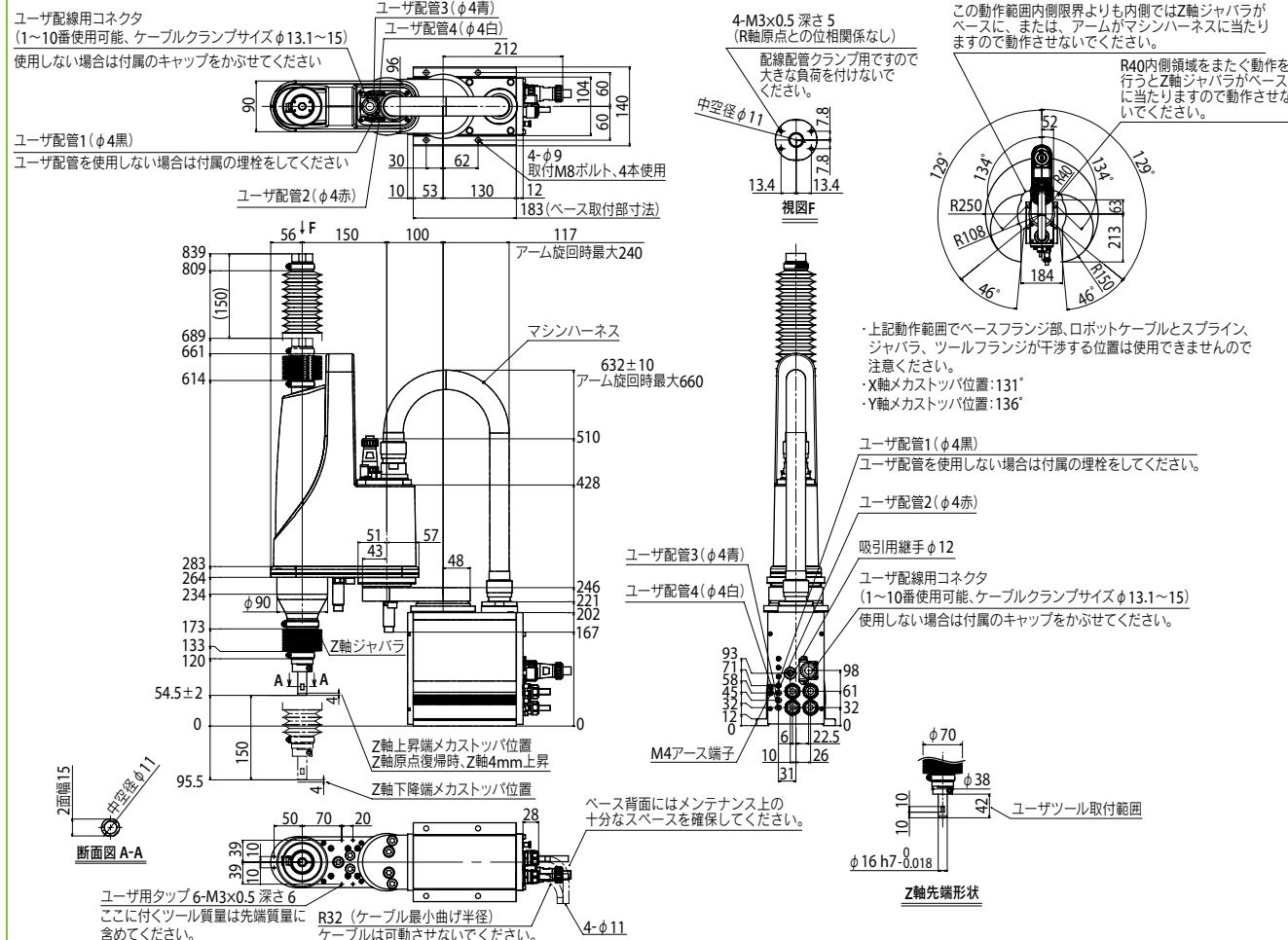
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK250XGC

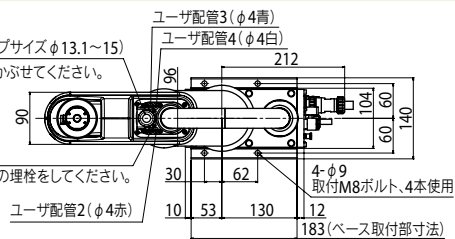


YK250XGC ツールフランジ取付仕様

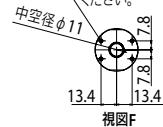
ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1(φ4黒)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

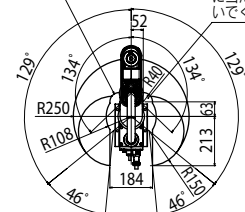


4-M3×0.5 深さ5
(R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので
大きな負荷を付けないで
ください。



この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラが
ベースに、または、アームがマシンハーネスに当たり
ますので動作させないでください。

R40内側領域をまたぐ動作を
行うとZ軸ジャバラがベース
に当たりますので動作させ
ないでください。



・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、
ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので
ご注意ください。
・X軸メカストッパ位置:131°
・Y軸メカストッパ位置:136°

ユーザ配管1(φ4黒)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2(φ4赤)

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管3(φ4青)
ユーザ配管4(φ4白)

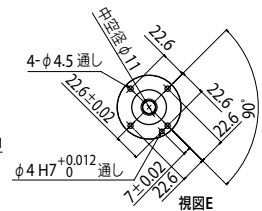
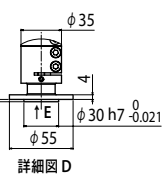


ベース背面にはメンテナンス上の
十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タブ 6-M3×0.5 深さ6
ここに付くツール質量は先端質量に
含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。

4-φ11



YK350XGC

クリーンタイプ: 小型

- アーム長 350mm
- 最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK350XGC-150

S

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	中通しシャフト S: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ
--------	----------------------	-----------------------------	------------------	---	--------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.6 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec	—
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{※2}	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※3}	0.05 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストッパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ^{※4}			
吸引量エア	30 N ℓ / min ^{※5}			

- ※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
 ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時 (相位置決めアーチモーション)。
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 ※4. ESD仕様は特注仕様です。弊社営業までお問い合わせください。
 ※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 適用コントローラ

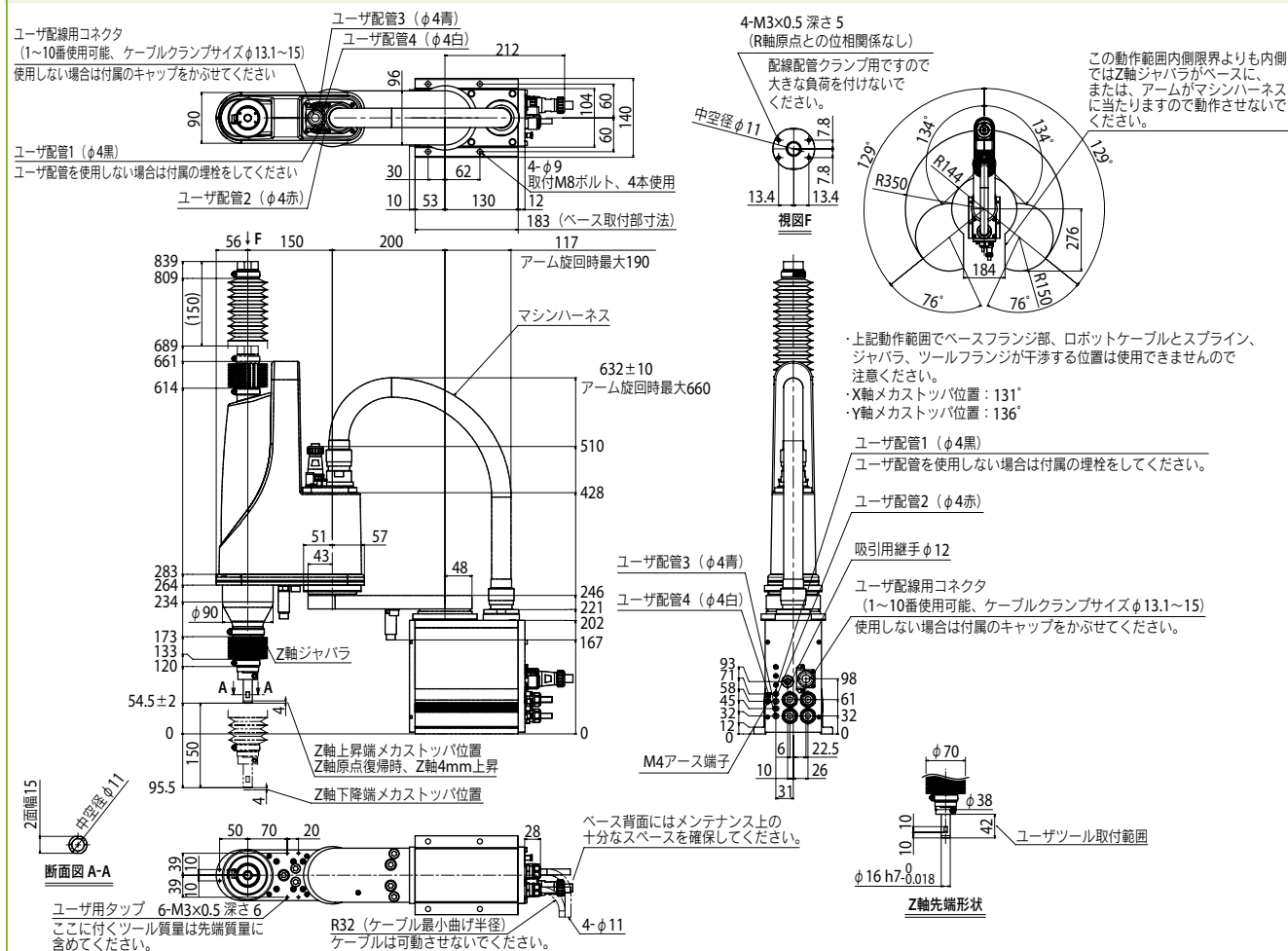
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK350XGC



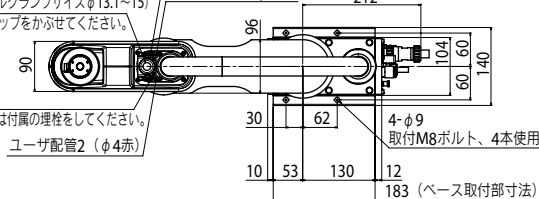
YK400XGC ツールフランジ取付仕様

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

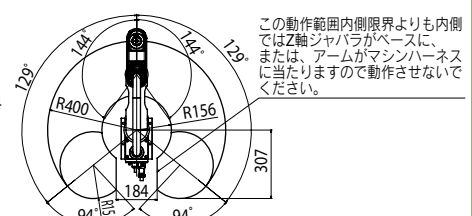
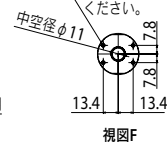
ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)

ユーザ配管3 (φ4青)
ユーザ配管4 (φ4白)



4-M3×0.5 深さ 5
(R軸原点との位相関係なし)
配線配管クランプ用ですので
大きな負荷を付けないで
ください。



この動作範囲内側限界よりも内側
ではZ軸ジャバラがベースに、
または、アームがマシンハーネス
に当たりますので動作させないで
ください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、
ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので
ご注意ください。
・X軸メカストッパ位置: 131°
・Y軸メカストッパ位置: 146°

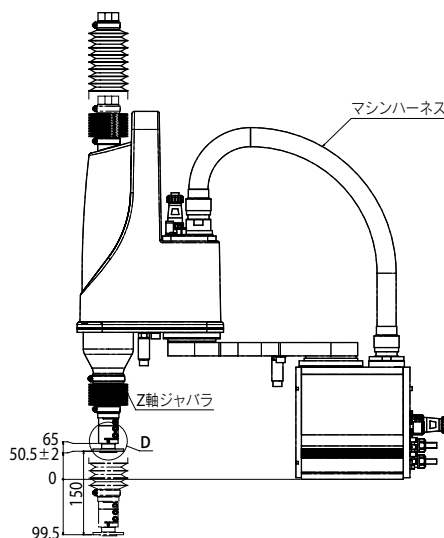
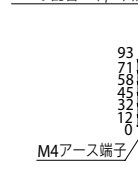
ユーザ配管1 (φ4黒)
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管3 (φ4青)
ユーザ配管4 (φ4白)



ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ 6
ここに付くツール質量は先端質量に
含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)
ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の
十分なスペースを確保してください。

4-φ11



詳細図 D

View E

YK400XEC-4

クリーンタイプ: 小型

● ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 400mm

●最大可搬質量 4kg



注文型式

YK400XEC - 4 - 150

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ブレーキ解除スイッチ	ケーブル長	適用コントローラ / 制御電圧	安全規格	オプションパーツ (OPA等)	アプソバッテリー
			無記入 / なし BS : あり	3L : 3.5m 5L : 5m 7L : 7m 10L : 10m				

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P636**

■ 基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲		±132°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ~ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量			4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2			0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm ²			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)			φ4 × 3 本			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量			18 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア			55 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。

※2 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーク動作時、

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

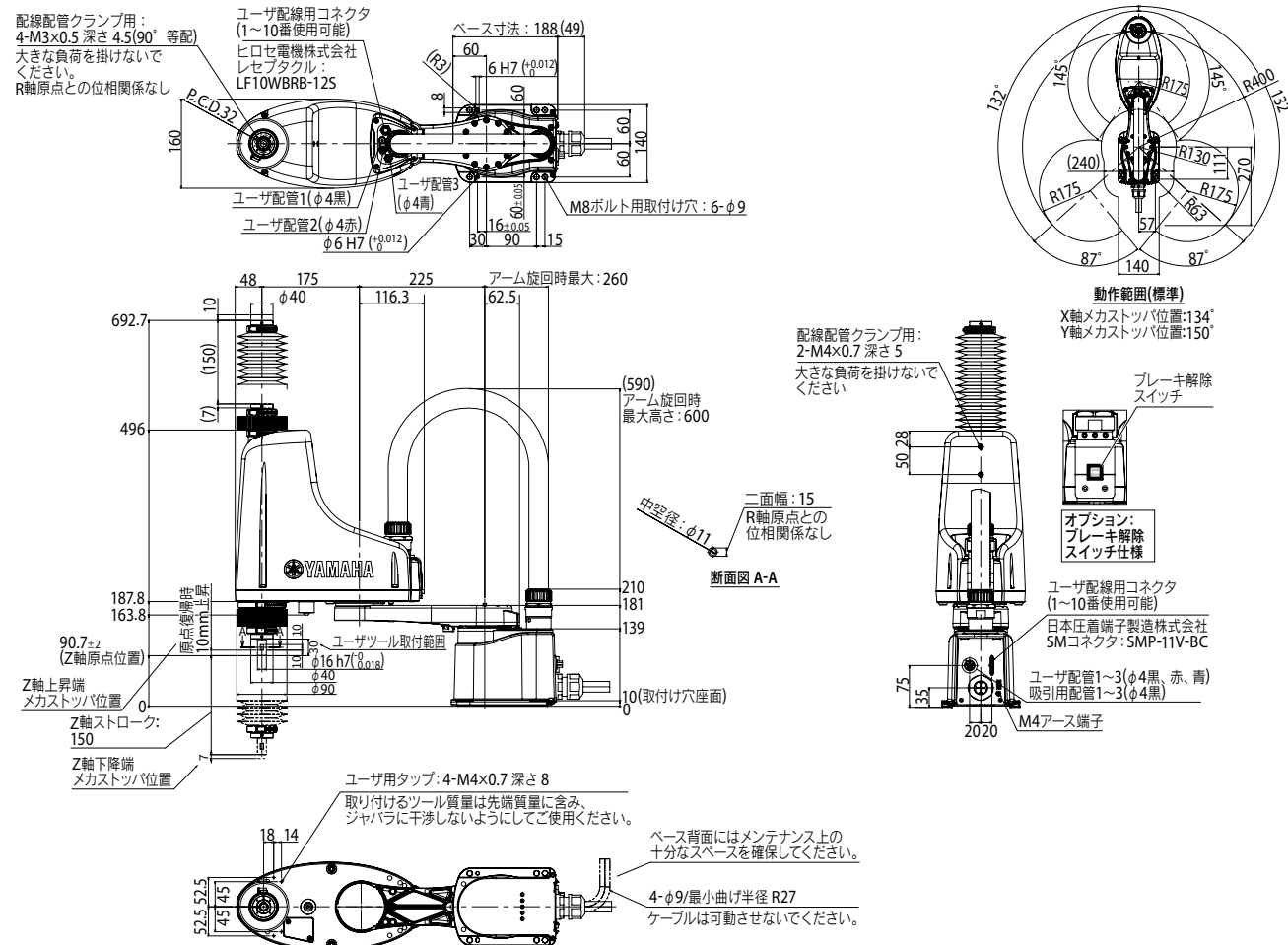
※Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることができます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)を参照ください。

※可動範囲は、X、Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK400XEC-4



YK500XGLC

クリーンタイプ: 中型

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK500XGLC - 150

S

RCX340-4

ロボット本体

Z軸ストローク
150:150mm

ツールフランジ
無記入: なし
F: あり

中通しシャフト
S: あり

ケーブル長
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

適用コントローラ/
制御軸数

安全
規格

オプションA
(OPA)

オプションB
(OPB)

オプションC
(OPC)

オプションD
(OPD)

オプションE
(OPE)

アプ
ン
バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	±129°	±144°	—	±360°
回転範囲	200 W	150 W	50 W	100 W
モータ出力 AC	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
繰り返し位置決め精度※1	5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最高速度	4 kg			
最大可搬質量	0.66 sec			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2	0.05 kgm ²			
R軸許容慣性モーメント※3	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配線	φ4 × 4			
ユーザ配管(外径)	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
動作リミット設定	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
ロボットケーブル長	25 kg			
本体質量	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD※4			
クリーン度	30 N ℓ / min※5			
吸引量エア				

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ESD仕様は特注仕様です。弊社営業までお問い合わせください。

※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

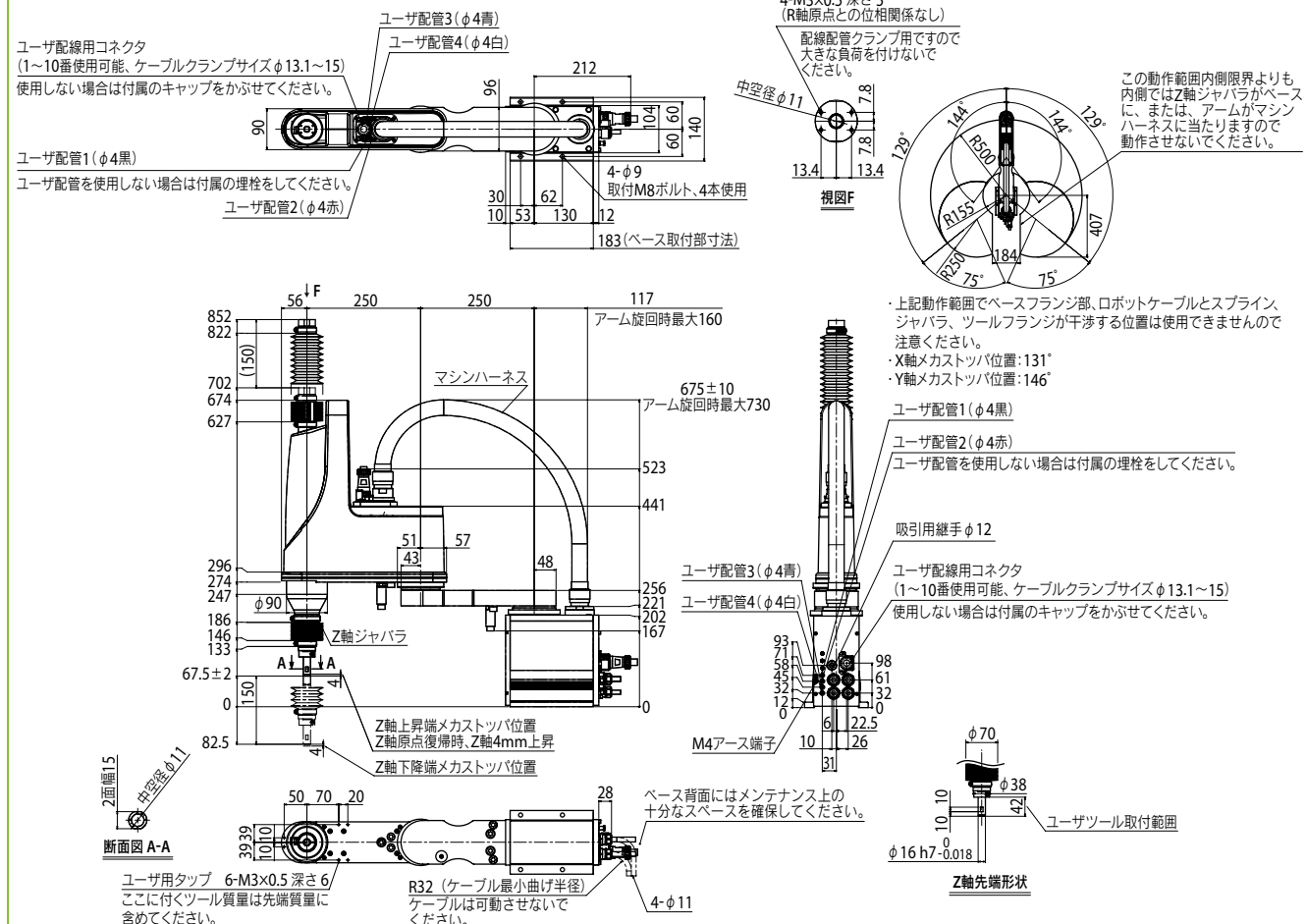
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

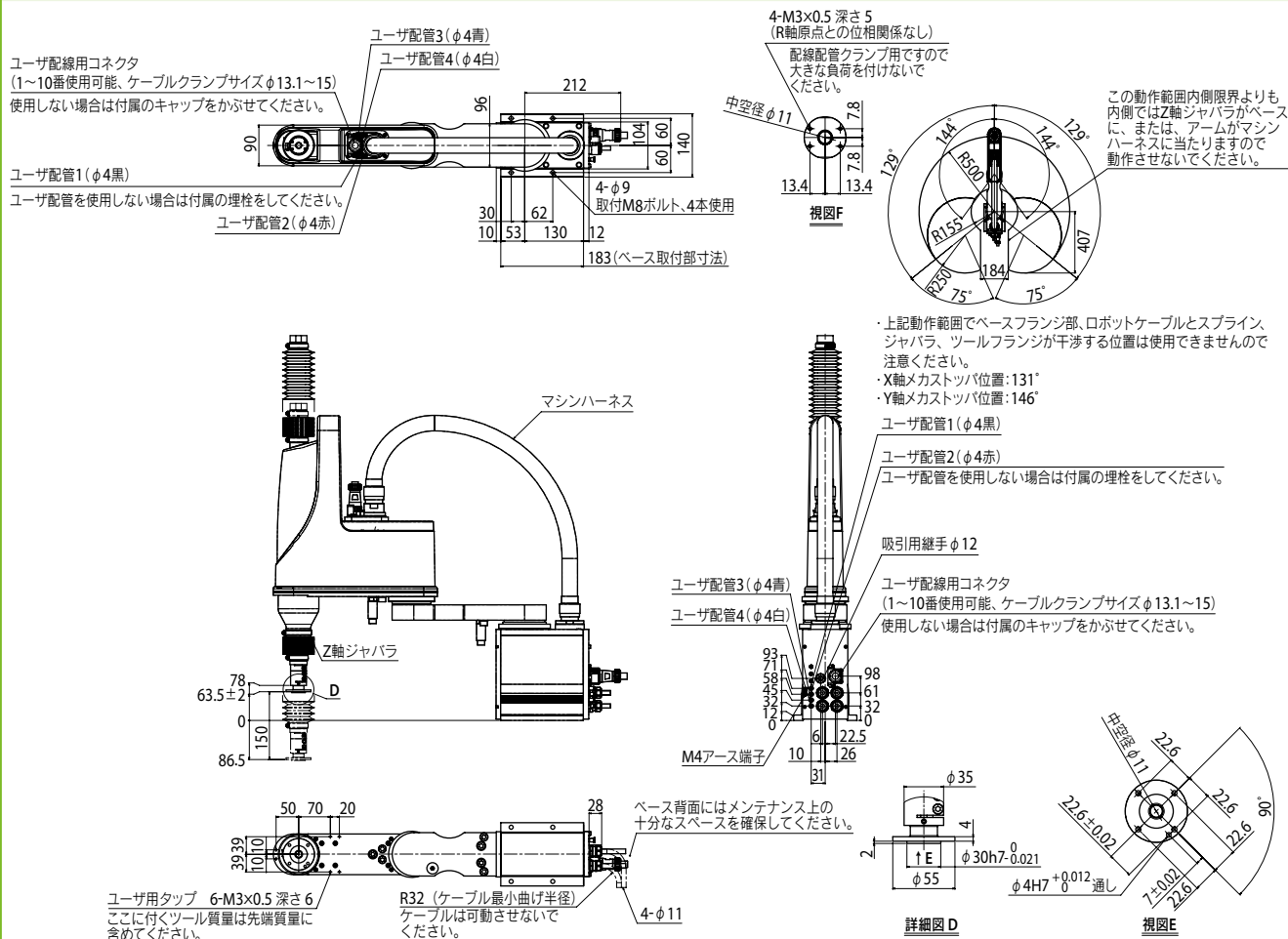
YK500XGLC



適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK500XGLC ツールフランジ取付仕様



YK500XC

クリーンタイプ: 中型

● アーム長 500mm

● 最大可搬質量 10kg

■ 注文型式

YK500XC

ロボット本体
Z軸ストローク
200:200mm
300:300mm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OPA)

オプションB (OPB)

オプションC (OPC)

オプションD (OPD)

オプションE (OPE)

アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
アーム長	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
回転範囲	±120°	±142°	—	±180°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.005°
最高速度	4.9 m/sec	1.7 m/sec	876° / sec	—
最大可搬質量	10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.53 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※2}	0.12 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	31 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}			
吸引量エア	60 Nℓ / min ^{※4}			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※3. 1cfあたり (0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

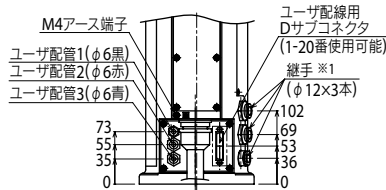
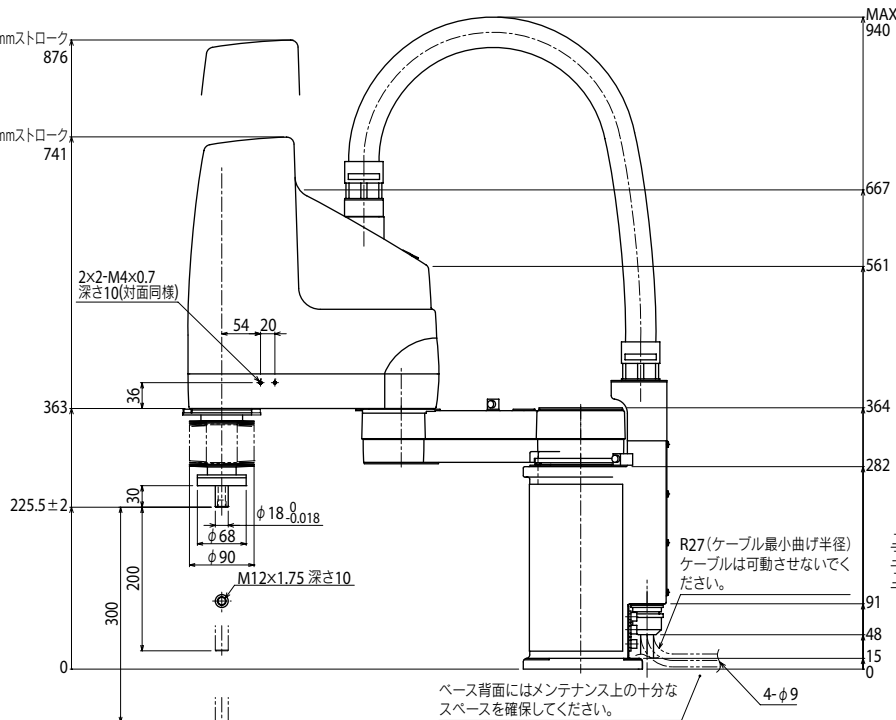
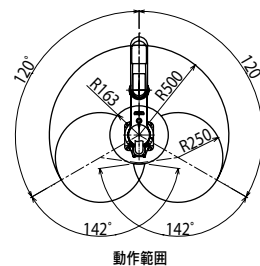
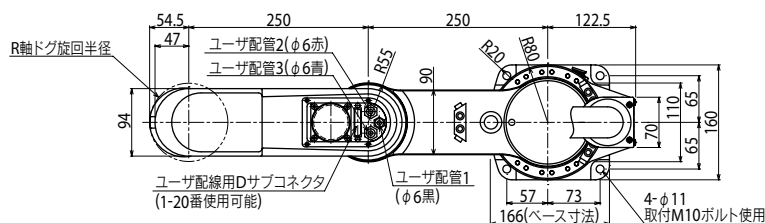
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK500XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK510XEC-10

クリーンタイプ: 中型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 510mm ● 最大可搬質量 10kg

■ 注文型式

YK510XEC - 10 - 200

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アンプバッテリー
--------	--------	---------	-----------------------------	---------------------------------	---	-----------------	------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	235 mm	275 mm	200 mm	—
回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結	タイミングベルト
繰返し位置決め精度※1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度	7.8 m/sec	2 m/sec	2600° /sec	—
最大可搬質量	10kg (通常仕様)	9kg (ツールフランジありの場合)	—	—
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2	—	0.42 sec	—	—
R軸許容慣性モーメント※3	—	0.3 kgm ²	—	—
ユーザ配線	—	0.2 sq × 20 本	—	—
ユーザ配線 (外径)	—	φ6 × 3 本	—	—
動作リミット設定	1.ソフトリミット	2.メカストッパ(X, Y, Z軸)	—	—
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m	—	—
本体質量	—	27 kg	—	—
クリーン度	—	ISO CLASS 4 (ISO14644-1)	—	—
吸引量エア	—	60 Nℓ /min ※4	—	—

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

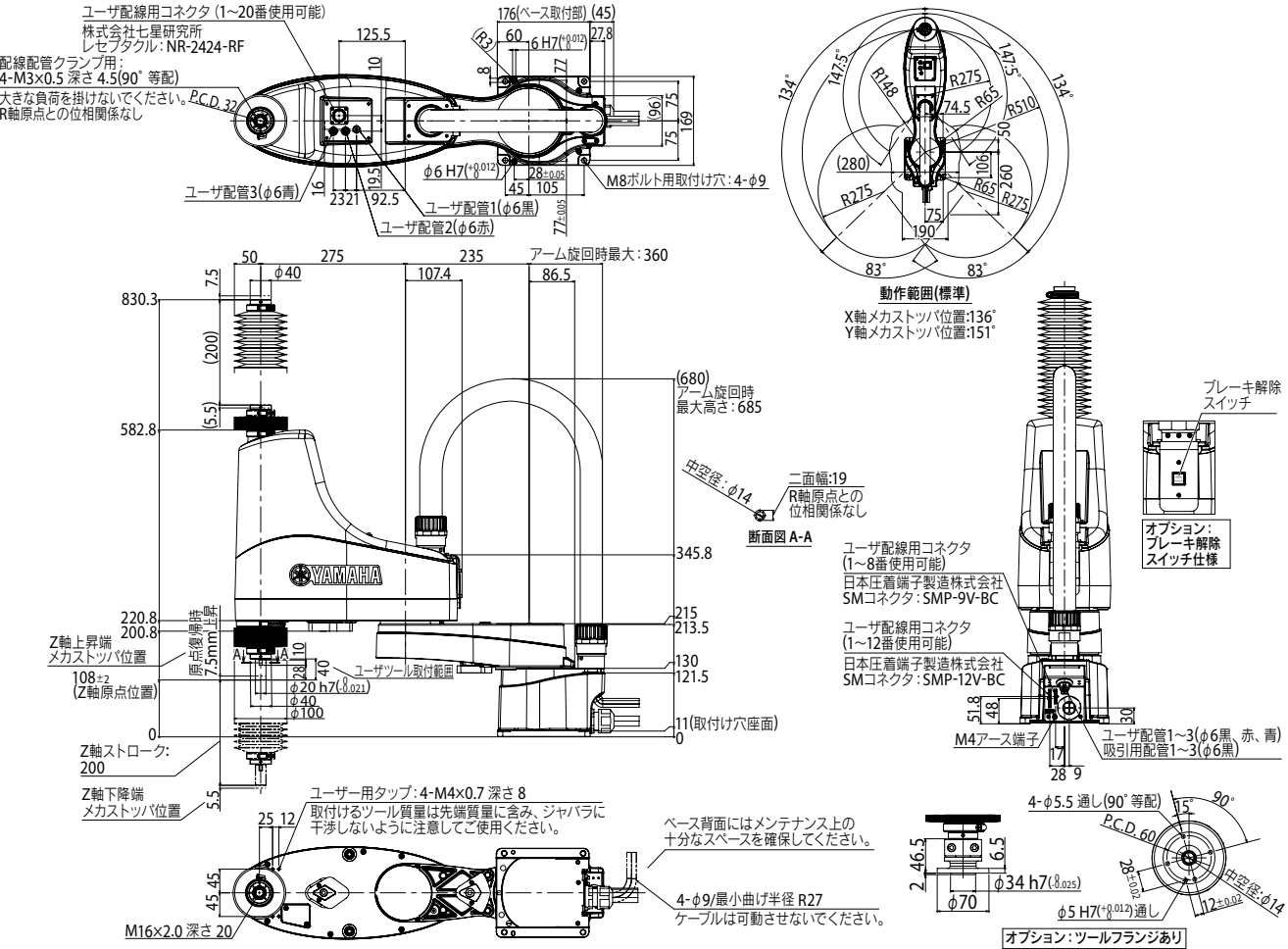
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	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

※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を通じることができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行います。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK510 XEC-10



クリーンタイプ: 中型

●アーム長 600mm

●最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK600XGLC-150

S

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク (150:150mm)	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 7L:7m 9L:9m	適用コントローラ / 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	オプションF (OPF)
--------	------------------------	---------------------------	-----------------	---	--------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。 **RCX340** **P636**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時※2		0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD ※4			
吸引量エア－		30 N ℓ /min ※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。

※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. FSD仕様は特注仕様です。弊社営業までお問い合わせください。

※5 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

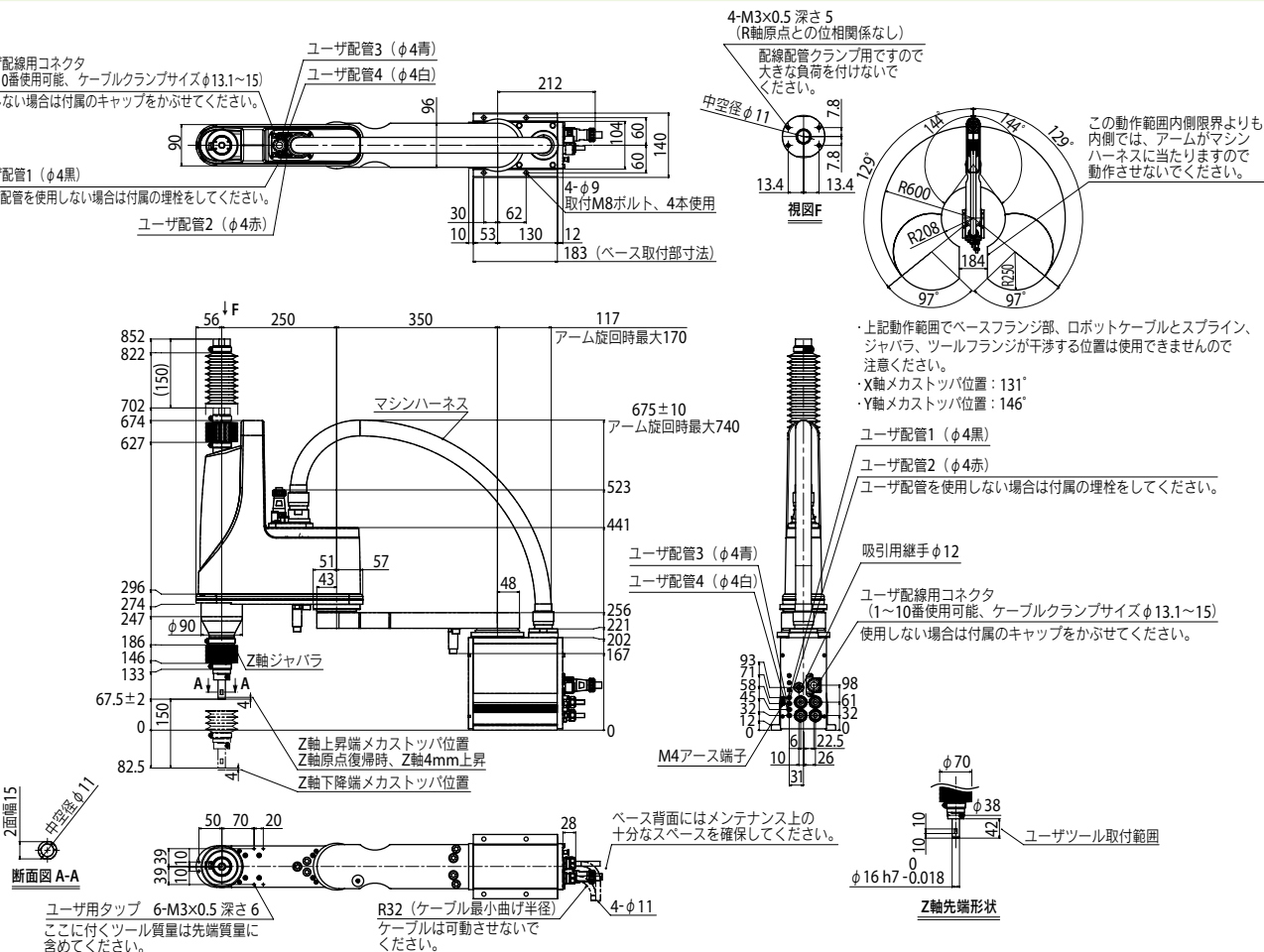
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XGLC

ユーザ配線用コネクタ
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください



適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK600XC

クリーンタイプ: 中型

● アーム長 600mm

● 最大可搬質量 10kg



■ 注文型式

YK600XC

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	-----------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
軸仕様 回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.005°	±0.005°
最高速度	5.6 m/sec	1.7 m/sec	876°/sec	—
最大可搬質量	10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント※2	0.12 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	33 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3			
吸引量エア	60 N l / min※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

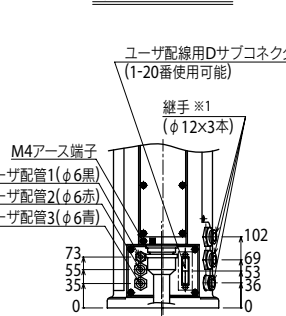
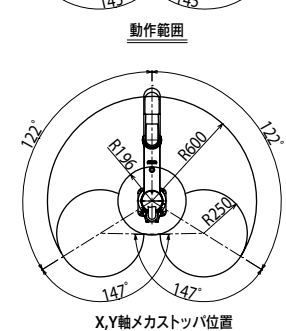
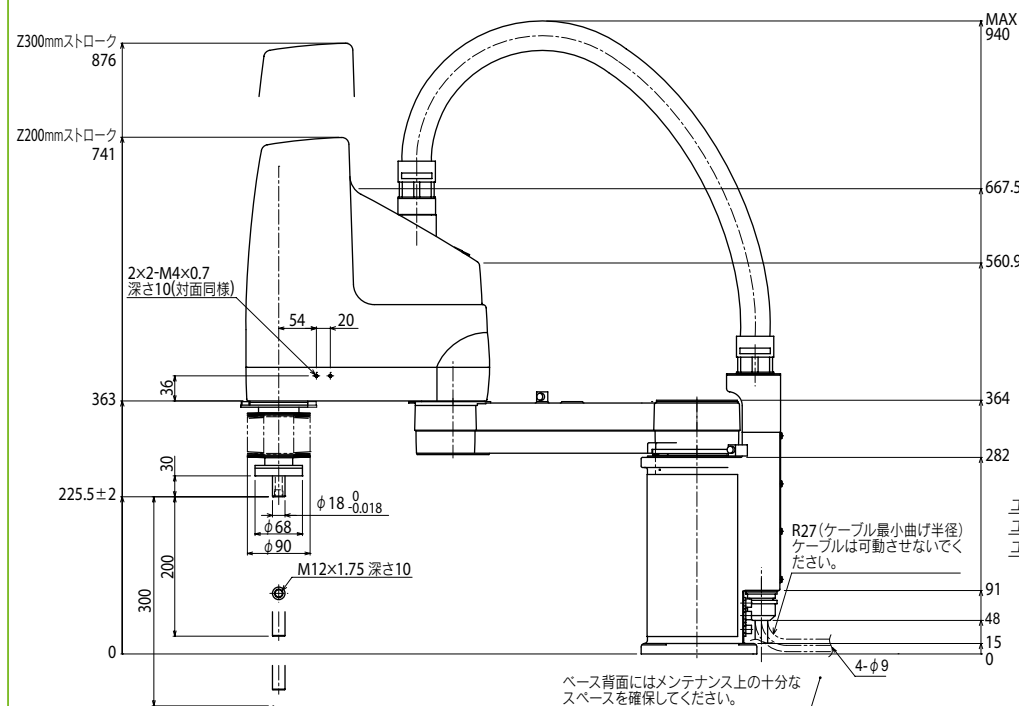
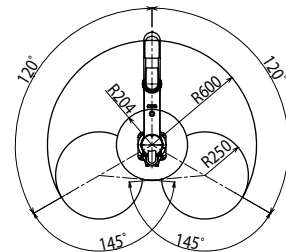
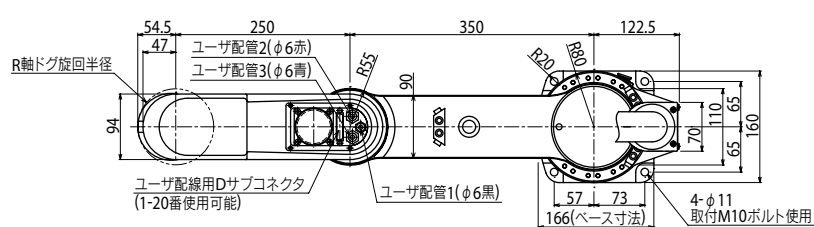
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK600XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK700XC

クリーンタイプ: 大型



- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg

■ 注文型式

YK700XC

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
--------	-----------------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
アーム長	350 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.005°	±0.005°
最高速度	6.7 m/sec	1.7 m/sec	600° / sec	—
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※2}	0.32 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	57 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}			
吸引量エアー	60 Nℓ / min ^{※4}			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
 ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

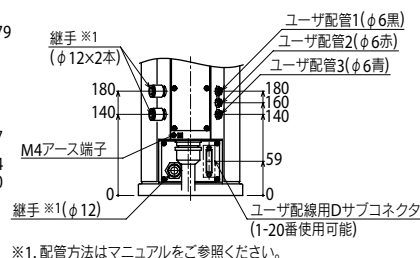
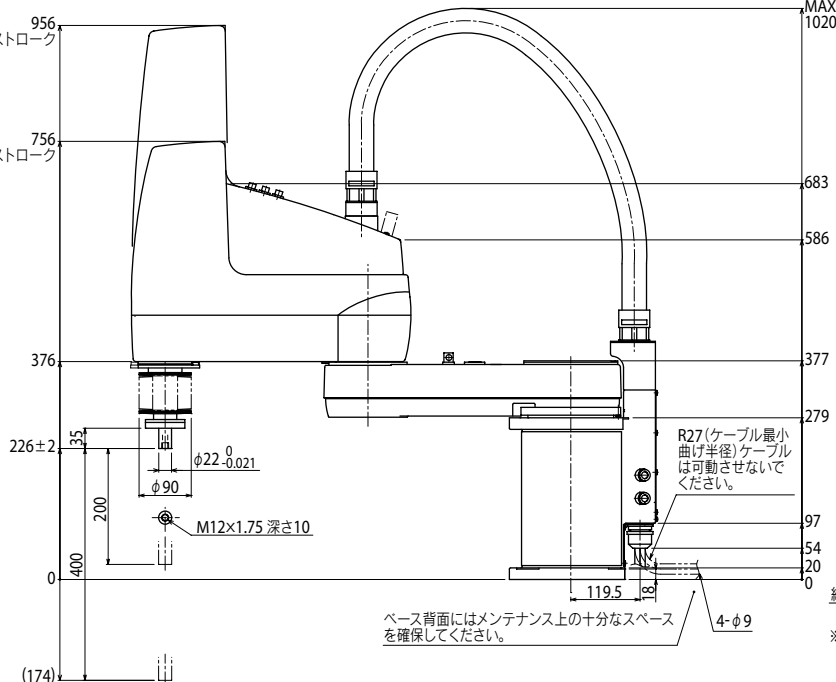
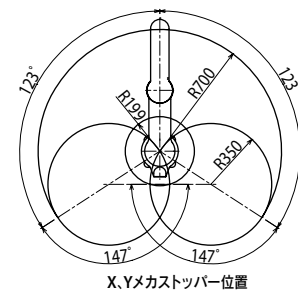
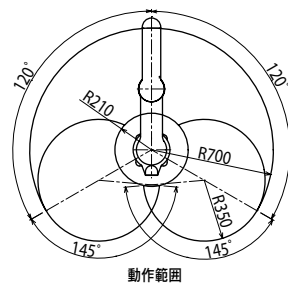
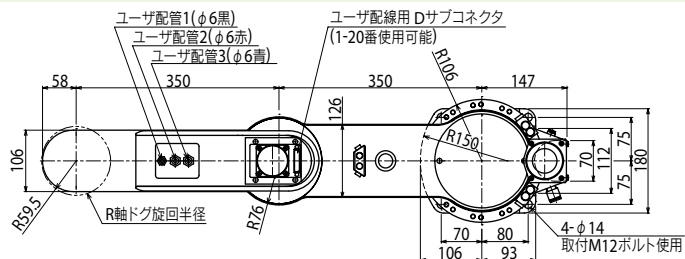
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK700XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK710XEC-10

クリーンタイプ: 大型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 710mm ● 最大可搬質量 10kg

■ 注文型式

YK710XEC - 10 - 200

ロボット本体 - 最大可搬質量 - Z軸ストローク

ツールフランジ 無記入: なし F: あり	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
-----------------------------	---------------------------------	---

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA~E (OPA~E)

アプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.636

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機	直結		タイミングベルト	
	減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様) 9kg (ツールフランジありの場合)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.3 kgm ²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		28 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		60 Nℓ / min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	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

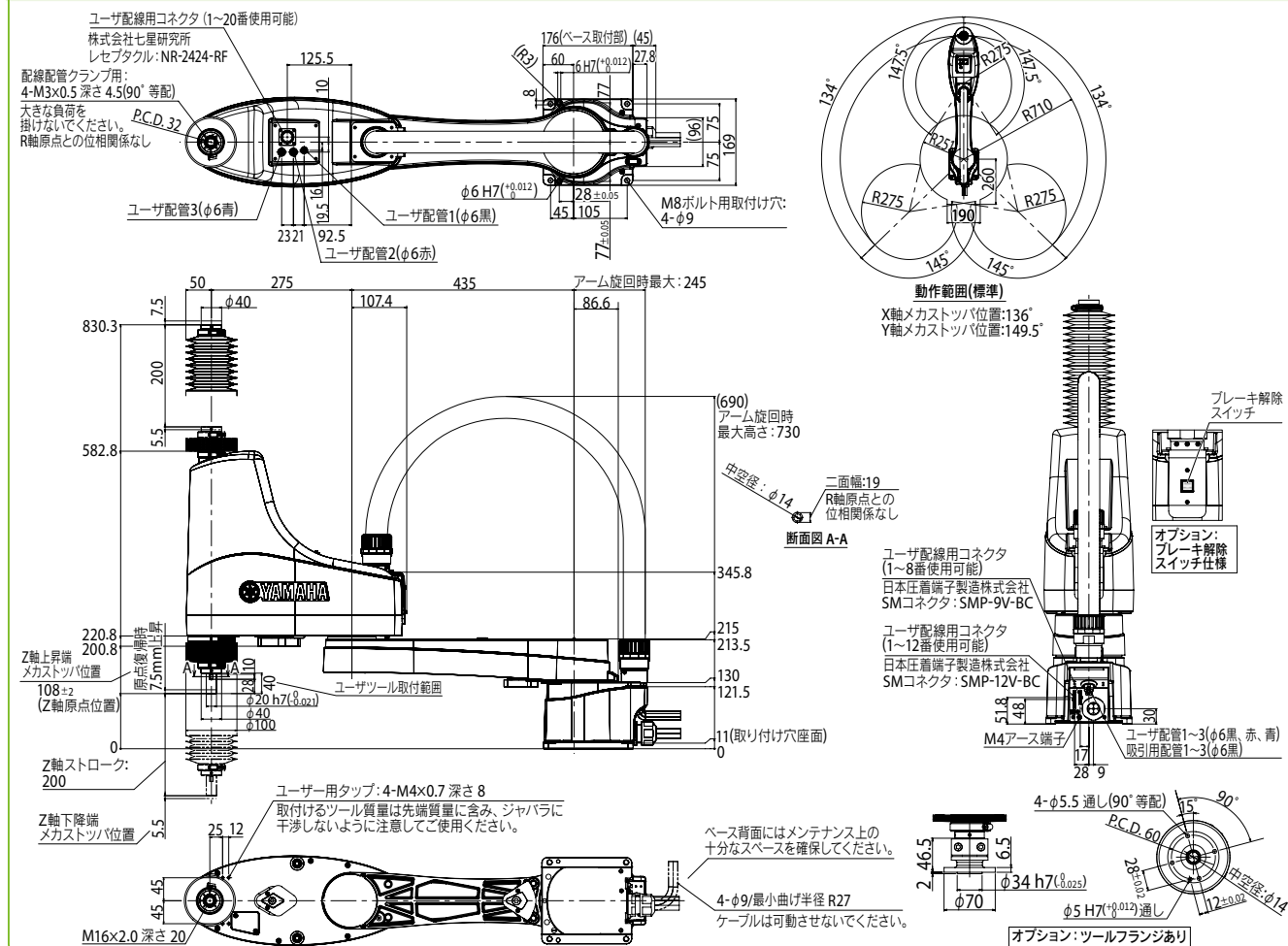
※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を通すことができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK710 XEC-10



YK800XC

クリーンタイプ: 大型

● アーム長 800mm

● 最大可搬質量 20kg



■ 注文型式

YK800XC

—

—

RCX340-4

—

—

—

—

—

—

—

—

—

ロボット本体

Z軸ストローク

200:200mm

400:400mm

ケーブル長

3L:3.5m

5L:5m

10L:10m

適用コントローラ /

制御機能

安全規格

オプションA

(OPA)

オプションB

(OPB)

オプションC

(OPC)

オプションD

(OPD)

オプションE

(OPE)

アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
アーム長	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.005°	±0.005°
最高速度	7.3 m/sec	1.7 m/sec	600° / sec	—
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント ^{※2}	0.32 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	58 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ^{※3}			
吸引量エア	60 N l / min ^{※4}			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

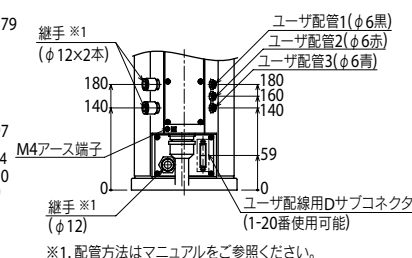
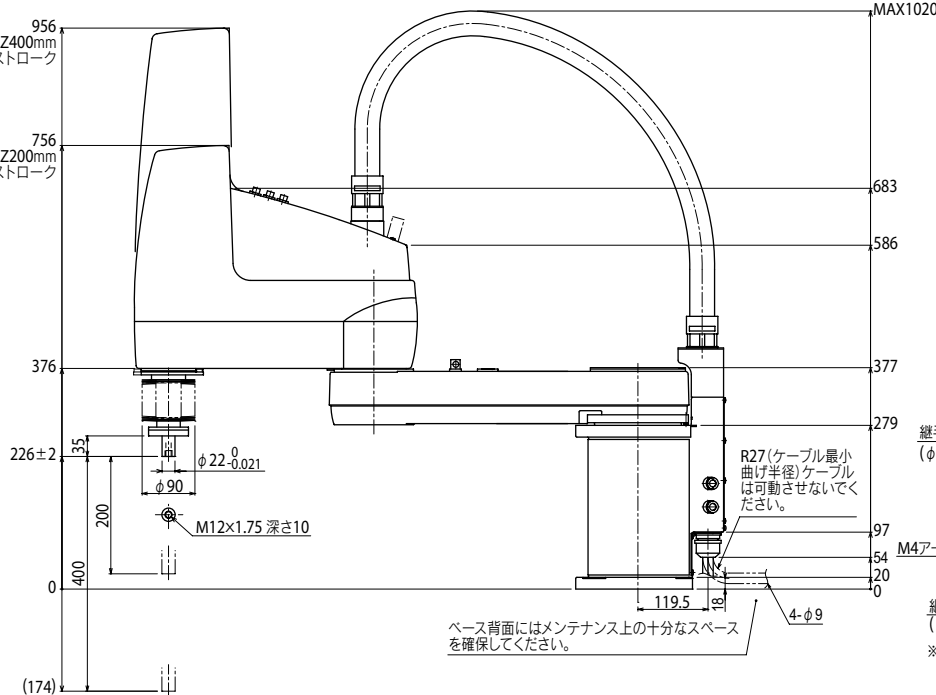
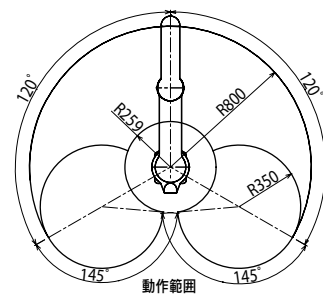
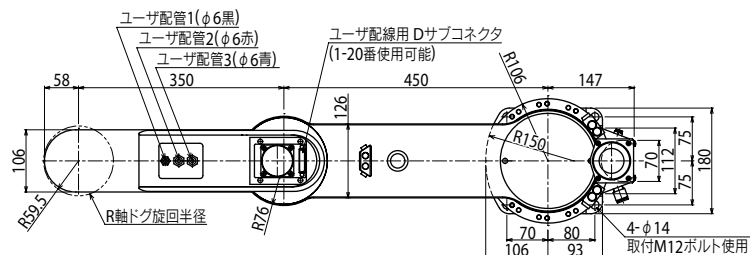
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK800XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ

RCX340 ▶ 636

YK1000XC

クリーンタイプ: 大型

● アーム長 1000mm

● 最大可搬質量 20kg



■ 注文型式

YK1000XC			RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.636**

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	550 mm	450 mm	200 mm/400 mm	—
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.01 mm	±0.005°	±0.005°
最高速度	8.0 m/sec	1.7 m/sec	600°/sec	—
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.60 sec			
R軸許容慣性モーメント※2	0.32 kgm ²			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	59 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3			
吸引量エアー	60 Nℓ/min※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。

※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

YK1000XC

