

# GF14XL

● 原点反马达

※ 需要水平以外的安装姿势时,请咨询本公司。

## 订购型号

### GF14XL - S H - 20

|              |           |             |             |   |                |                        |                |                      |   |
|--------------|-----------|-------------|-------------|---|----------------|------------------------|----------------|----------------------|---|
| <b>机器人主机</b> | <b>机型</b> | <b>安装方向</b> | <b>导程指定</b> | <b>电缆取出方向</b>                           | <b>原点位置变更</b>  | <b>框架结构</b>            | <b>润滑油指定</b>   | <b>行程</b>            | <b>电缆长度</b>                                       |
| S:直接型        | H:水平      |             |             | 未填写:标准(S)<br>U:上侧取出<br>R:右侧取出<br>L:左侧取出 | 无:标准<br>Z:反马达侧 | 未填写:<br>标准(德孔)<br>T:攻丝 | 无:标准<br>GC:洁净型 | 750~2000<br>(50mm间距) | 3L:3.5m<br>5L:5m<br>10L:10m<br>3K/5K/10K<br>(抗弯曲) |

|              |                            |   |                   |   |                          |
|--------------|----------------------------|---|-------------------|---|--------------------------|
| <b>TSX</b>   | <b>定位控制器</b> <sup>2)</sup> | <b>驱动器</b>                                  | <b>TS 监视器</b>     | <b>输入、输出</b>  | <b>电池</b>                |
| TS-X         |                            | 电源电压/马达功率<br>110:100V/200W<br>210:200V/200W | 未填写:无<br>L:配 LCD  | NP:NPN<br>PN:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet<br>EP:EtherNet/IP<br>GW:无 I/O 基板 <sup>3)</sup> | B:有电池(绝对式)<br>N:无电池(增量式) |
| <b>SR1-X</b> | <b>10</b>                  | <b>控制器</b>                                  | <b>驱动器:马达功率</b>   | <b>支持 CE</b>  | <b>输入、输出</b>             |
|              |                            | 10:200W                                     | 未填写:标准<br>E:CE 规格 | N:NPN<br>P:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet<br>PB:Profibus                                   | B:有电池(绝对式)<br>N:无电池(增量式) |
| <b>RDX</b>   | <b>20</b>                  | <b>RBR1</b>                                 | <b>机器人驱动器</b>     | <b>驱动器:马达功率</b>   | <b>再生装置</b>              |
|              |                            |   |                   | 10:200W 以下  |                          |

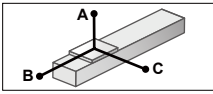
- ※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L),可选择抗弯曲电缆。详情请参阅产品综合手册的机器人电缆一览。
  - ※2. 有关 DIN 导轨的详情,请参阅产品综合手册。
- [购买后的注意事项]
- 变更原点位置时,需要调整,请咨询本公司。
  - 变更电缆取出方向时,所需零件因取出方向不同而异,请咨询本公司。
  - 请仅以水平方向安装规格规格的机器人。

## 基本规格

|                           |                     |
|---------------------------|---------------------|
| 马达输出 AC (W)               | 200                 |
| 重复定位精度 <sup>※1</sup> (mm) | ±0.01               |
| 减速机构                      | 滚珠丝杆 φ15 (C7 级)     |
| 滚珠丝杆导程 (mm)               | 20                  |
| 最高速度 (mm/sec)             | 1200                |
| 最大搬运重量 (kg)               | 45                  |
| 额定推力 (N)                  | 170                 |
| 行程 (mm)                   | 750~2000 (50 间距)    |
| 全长 (mm)                   | 行程+561              |
| 主机截面最大外形 (mm)             | W140×H91.5          |
| 电缆长度 (m)                  | 标准:3.5 / 选配:5, 10   |
| 线性导轨形式                    | 4 列圆弧式×2 导轨         |
| 位置检测器                     | 旋转变压器 <sup>※2</sup> |
| 分辨率 (脉冲/旋转)               | 20480               |

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 位置检测器(旋转变压器)为增量式和绝对式通用规格。控制器侧具有备份功能时为绝对式规格。

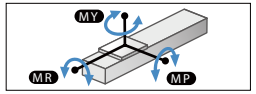
## 容许外伸量<sup>※</sup>



|               |      |      |      |      |
|---------------|------|------|------|------|
| 水平使用时 (单位:mm) |      | A    | B    | C    |
| 导程            | 10kg | 3550 | 1340 | 1210 |
|               | 20kg | 2075 | 685  | 633  |
|               | 45kg | 1280 | 326  | 308  |

- ※ 导轨寿命 10,000km 时,滑块上方中心至搬运重心的距离。
- ※ 计算寿命时的行程为 1000mm。

## 静态容许力矩

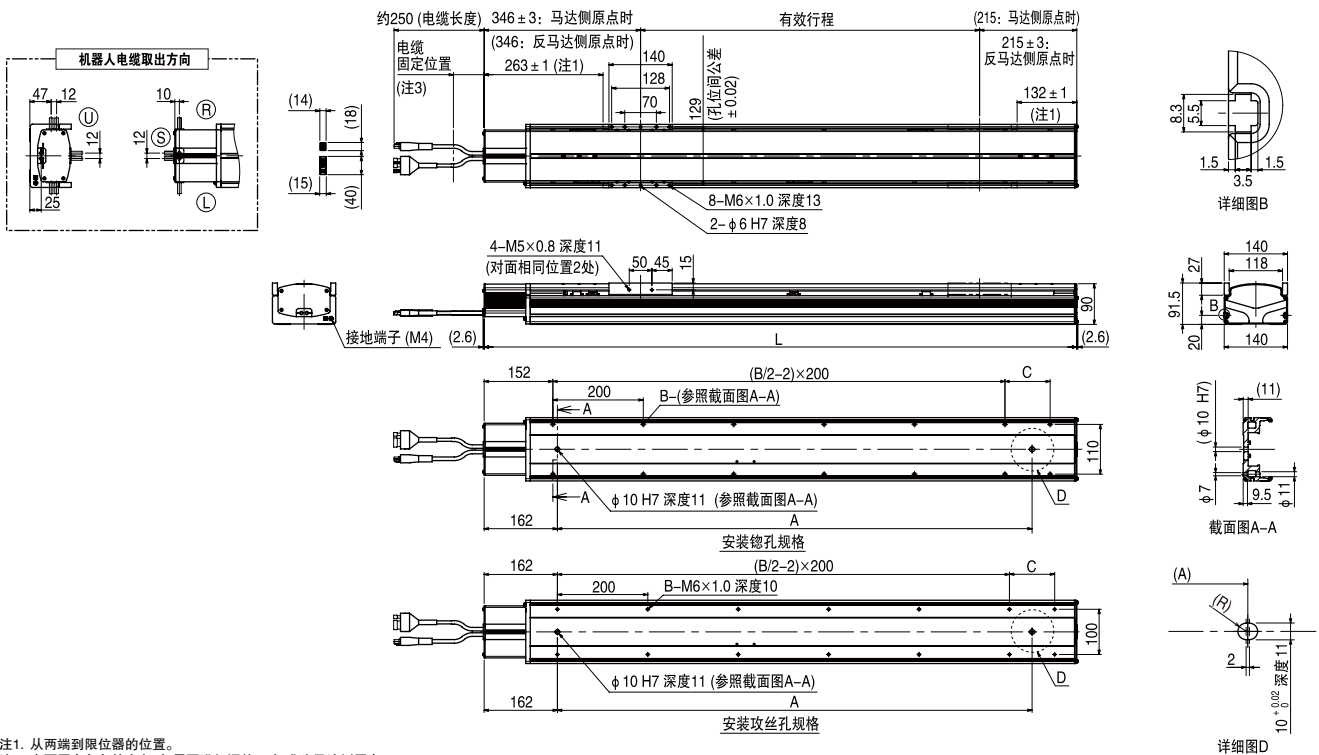


|          |     |     |
|----------|-----|-----|
| (单位:N·m) |     |     |
| MY       | MP  | MR  |
| 551      | 552 | 485 |

## 适用控制器

| 控制器         | 运行方法              |
|-------------|-------------------|
| SR1-X10     | 程序/点位跟踪/远程命令/联机命令 |
| RCX221/222  |                   |
| RCX240/340  |                   |
| TS-X110     | 点位跟踪/远程命令         |
| TS-X210     |                   |
| RDX-10-RBR1 | 脉冲列               |

## GF14XL



- 注1. 从两端到限位器的位置。
- 注2. 变更原点回归的方向时,需要调整。(标准为马达侧原点。)
- 注3. 请在主机端面的 100mm 以内,用扎带等固定电缆,避免施加负载。
- 注4. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。
- 注5. 对于安装螺孔规格,主机安装应使用螺杆长度为 20mm 以上的内六角螺栓 (M6×1.0)。对于安装攻丝规格,主机安装推荐使用螺杆长度不超过台架厚度+10mm 的内六角螺栓 (M6×1.0)。

| 有效行程      | 750  | 800  | 850  | 900  | 950  | 1000 | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 |
|-----------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| L         | 1311 | 1361 | 1411 | 1461 | 1511 | 1561 | 1611 | 1661 | 1711 | 1761 | 1811 | 1861 | 1911 | 1961 | 2011 | 2061 | 2111 | 2161 | 2211 | 2261 | 2311 | 2361 | 2411 | 2461 | 2511 | 2561 |
| A         | 1050 | 1100 | 1150 | 1200 | 1250 | 1300 | 1350 | 1400 | 1450 | 1500 | 1550 | 1600 | 1650 | 1700 | 1750 | 1800 | 1850 | 1900 | 1950 | 2000 | 2050 | 2100 | 2150 | 2200 | 2250 | 2300 |
| B         | 14   | 14   | 14   | 16   | 16   | 16   | 16   | 18   | 18   | 18   | 18   | 20   | 20   | 20   | 20   | 22   | 22   | 22   | 22   | 24   | 24   | 24   | 24   | 26   | 26   | 26   |
| C         | 100  | 150  | 200  | 50   | 100  | 150  | 200  | 50   | 100  | 150  | 200  | 50   | 100  | 150  | 200  | 50   | 100  | 150  | 200  | 50   | 100  | 150  | 200  | 50   | 100  | 150  |
| 主机重量 (kg) | 22.5 | 23.2 | 23.8 | 24.5 | 25.2 | 25.9 | 26.5 | 27.2 | 27.9 | 28.6 | 29.2 | 29.9 | 30.6 | 31.3 | 31.9 | 32.6 | 33.3 | 33.9 | 34.6 | 35.3 | 36.0 | 36.6 | 37.3 | 38.0 | 38.7 | 39.3 |