

# GF17XL

● 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

GF17XL- S H - 20

<b>机器人主机</b>	<b>机型</b> S: 直接型	<b>安装方向</b> H: 水平	<b>导轨指定</b>	<b>电缆取出方向</b> 未填写: 标准(S) U: 上侧取出 R: 右侧取出 L: 左侧取出	<b>原点位置变更</b> 无: 标准 Z: 反马达侧	<b>框架结构</b> 未填写: 标准(钻孔) T: 攻丝	<b>润滑油指定</b> 无: 标准 GC: 洁净型	<b>行程</b> 850~2500 (50mm 间距)	<b>电缆长度<sup>1)</sup></b> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (抗弯曲)	<b>TSX</b> 定位控制器 <sup>2)</sup> TS-X	<b>220</b> 驱动器: 电源电压/马达功率 220: 200V/400~600W	<b>再生装置</b> 未填写: 无 R: 配 RG1	<b>TS 监视器</b> 未填写: 无 L: 配 LCD	<b>输入、输出</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet EP: EtherNet/IP GW: 无 I/O 基板 <sup>3)</sup>	<b>电池</b> B: 有电池 (绝对式) N: 无电池 (增量式)
										<b>SR1-X</b> 控制器	<b>20</b> 驱动器: 马达功率 20: 400~600W	<b>支持 CE</b> 未填写: 标准 E: CE 规格	<b>再生装置</b> 未填写: 无 R: 配 RG1	<b>输入、输出</b> N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus	<b>电池</b> B: 有电池 (绝对式) N: 无电池 (增量式)
										<b>RDX</b> 机器人驱动器	<b>20</b> 驱动器: 马达功率 20: 600W 以下	<b>RBR1</b> 再生装置			

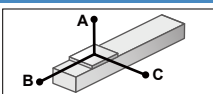
- ※ 1. 标准机器人电缆为固定用电线 (3L/5L/10L), 可选择抗弯曲电缆。  
详情请参阅产品综合手册的机器人电缆一览。  
※ 2. 有关 DIN 导轨的详情, 请参阅产品综合手册的说明。  
※ 3. 低于最高速度 750 mm/sec 动作时, 无需再生装置。
- [ 购买后的注意事项 ]
- 变更原点位置时, 需要调整, 请咨询本公司。
  - 变更电缆取出方向时, 所需零件因取出方向不同而异, 请咨询本公司。
  - 请仅以水平方向安装水平安装规格的机器人。

## ■ 基本规格

马达输出 AC (W)	400
重复定位精度 <sup>※1)</sup> (mm)	±0.01
减速机构	滚珠丝杆 φ20 (C7 级)
滚珠丝杆行程 (mm)	20
最高速度 (mm/sec)	1200 <sup>※2)</sup>
最大搬运重量 (kg)	90
额定推力 (N)	339
行程 (mm)	850~2500 (50 间距)
全长 (mm)	行程 + 686
主机截面最大外形 (mm)	W168×H105.5
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>※3)</sup>
分辨率 (脉冲/旋转)	20480

- ※ 1. 单方向的重复定位精度。  
※ 2. 超过最高速度 750mm/sec 动作时, 需要再生装置。  
※ 3. 位置检测器 (旋转变压器) 为增量式和绝对式通用规格。  
检测器侧具有备份功能时为绝对式规格。

## ■ 容许外伸量<sup>※</sup>

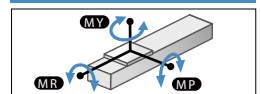


水平使用时 (单位: mm)

行程	A	B	C
30kg	4050	1090	1405
50kg	2755	650	835
90kg	1610	345	450

- ※ 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



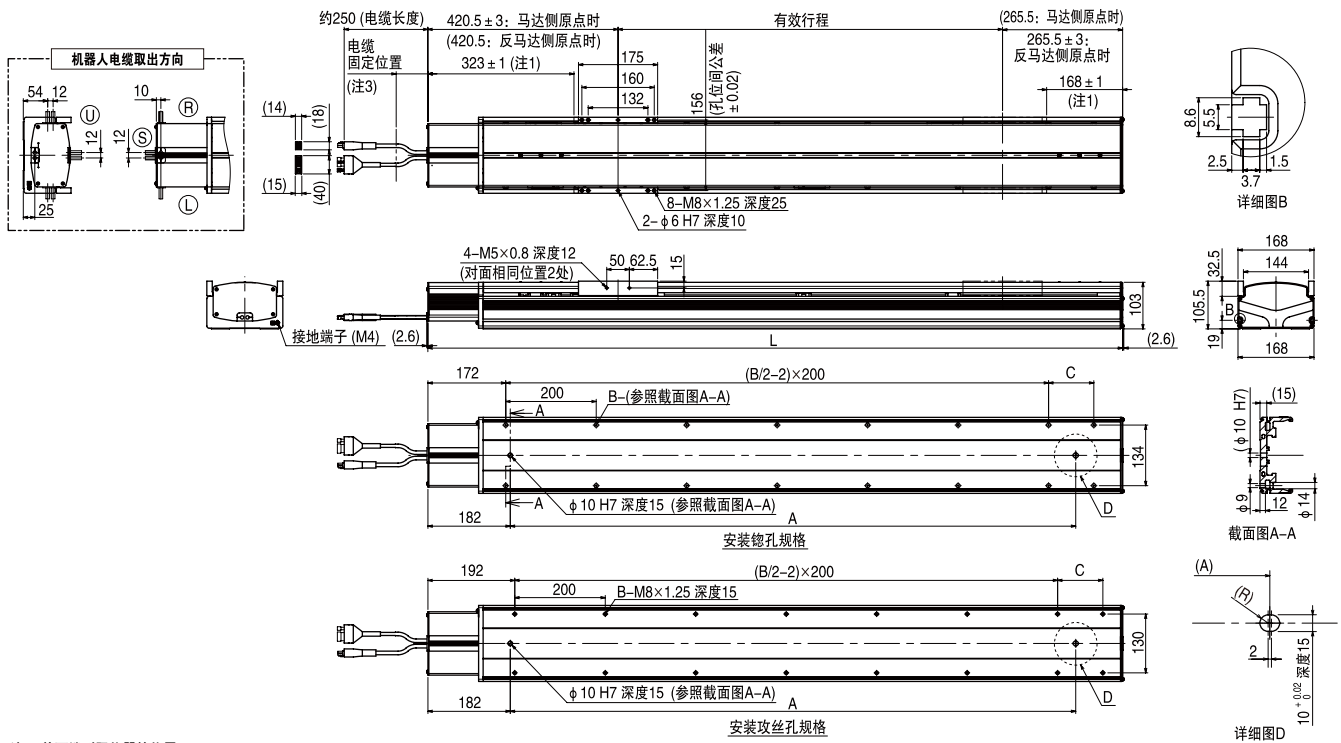
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X20 <sup>※</sup> RCX221/222 RCX240/340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机命令
TS-X220	点位跟踪/ 远程命令
RDX-20-RBR1	脉冲列

- ※ 超过最高速度 750 mm/sec 动作时, 需要再生装置。

## GF17XL



- 注 1. 从两端到限位器的位置。  
注 2. 变更原点复归的方向时, 需要调整。(标准为马达侧原点。)  
注 3. 请在主机端面的 100mm 以内, 用孔带等固定电缆, 避免施加负载。  
注 4. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。  
注 5. 对于安装孔规格, 主机安装应使用螺杆长度为 45mm 以上的内六角螺栓 (M8×1.25)。  
对于安装攻丝规格, 主机安装推荐使用杆长不超过台架厚度 + 15mm 的内六角螺栓 (M8×1.25)。

有效行程	850	900	950	1000	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	2350	2400	2450	2500
L	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086	3136	3186
A	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900
B	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
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	200	50	100	150	200	50	100	150
主机重量 (kg)	37.4	39.1	40.8	42.5	44.2	45.9	47.6	49.3	51.0	52.7	54.4	56.1	57.8	59.5	61.2	62.9	64.6	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2	79.9	81.6	83.3	85.0	86.7	88.4	90.1	91.8	93.5