

# N18D

## 双载规格

### 订购型号

**N18D-20** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX222HP** [ ] **R** [ ] [ ] [ ]

机器人主机 - 导轨指定 - 安装方向 - 导线槽规格 - 选配件 - 行程 - 电缆长度 - 适用控制器<sup>※1</sup> - 支持CE标准 - 再生装置 - 输入输出选择1 - 输入输出选择2

H: 水平安装  
W: 壁挂安装

S: 标准导线槽规格  
M: 选配导线槽规格

润滑油  
指定

无: 标准  
GC: 洁净型

250~2250  
(100mm 间距)

3L: 3.5m (标准)  
5L: 5m  
10L: 10m

RCX222HP  
DRCX-2020  
SR1-X (2台)<sup>※2</sup>  
TS-X (2台)<sup>※2</sup>  
RDX (2台)<sup>※2</sup>

未填写: 标准  
E: CE 规格

R: RG2 (RCX222HP)

N: NPN<sup>※3</sup>  
P: PNP  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet  
PB: Profibus  
EN: Ethernet<sup>※3</sup>  
YC: YC-Link<sup>※4</sup>

未填写: 无  
N1: OPDI024/16 (NPN)<sup>※3</sup>  
P1: OPDI024/17 (PNP)  
EN: Ethernet<sup>※3&5</sup>

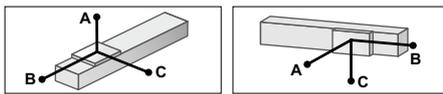
※1. 有关 RCX222HP 以外控制器的选配件, 请参阅各控制器的订购型号 (DRCX: P.387、SR1-X: P.377、TS-X: P.355、RDX: P.365)。  
 ※2. 使用 SR1-X、TS-X、RDX 时, 需要 2 台。  
 ※3. CE 规格时, 不能选择 NPN 和 Ethernet。  
 ※4. 只适用 YC-Link 的主轴 (Master) 设定。  
 ※5. 输入输出选择 1 的情况下, 只有选择 CC 或 DN 或 PB 时, 输入输出选择 2 可选择 EN。

### 基本规格

马达输出 AC (W)	400
反复定位精度 <sup>※1</sup> (mm)	±0.01
减速机构	滚珠螺杆 φ20 (C7 级)
滚珠螺杆导距 (mm)	20
最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	1200
最大搬运重量 (kg)	80
额定推力 (N)	339
行程 (mm)	250~2250 (100 间距)
全长 (mm)	行程+362
主机截面最大外形 (mm)	W180×H115
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)	16384

※1. 单方向的反复定位精度。  
 ※2. 移动距离较短时, 有时不能达到最高速度。  
 ※3. 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。

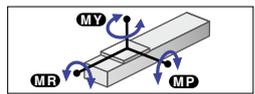
### 允许突出量<sup>※</sup>



水平使用 (单位: mm)				墙面安装使用时 (单位: mm)			
导距	A	B	C	导距	A	B	C
20	30kg 3045	1629	1902	20	30kg 1928	1553	3045
	50kg 2602	961	1150		50kg 1157	885	2602
	80kg 2193	586	716		80kg 707	509	2193

※ 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方中心至搬运重心的距离。

### 允许静态力矩



(单位: N·m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

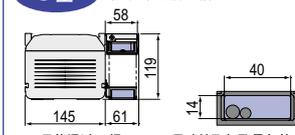
### 适用控制器

控制器	运行方法
RCX222HP-R	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令
DRCX-2020-R	迹点定位/遥控命令/在线命令
SR1-X-20-R <sup>※</sup>	迹点定位
TS-X220-R <sup>※</sup>	迹点定位
RDX-20-RBR1 <sup>※</sup>	脉冲列

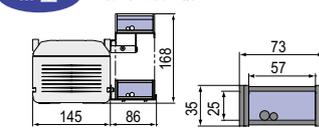
※ 使用 SR1-X、TS-X、RDX 时, 需要 2 台。

### 用户用导线槽

**S 型** 标准导线槽规格



**M 型** 选配导线槽规格



※ 只能通过 3 根 φ6×4 尺寸的聚氨酯导气管。

用户用选配电缆部

### N18D 安装方法: 水平/标准导线槽规格



视图 K

截面 E-E

导线槽截面图

F 部详细图

所用内六角螺栓 M8×1.25 的杆长为 40mm 以上。

用户用接地端子 (M4)

有效行程

有效行程 (250: 载体间最小距离)

181±3 (注1)

78 (注2)

190

150

98

2-φ6H7 深度 10

8-M8×1.25 深度 25

190

150

98

2-φ6H7 深度 10

8-M8×1.25 深度 25

113

149

106

D<sup>+0.02</sup>

2-φ10H7 深度 15 (参照截面 E-E) (注5)

C-φ9 深度 30 (参照截面 E-E) (注3)

B×200

200

7

2.5

3.7

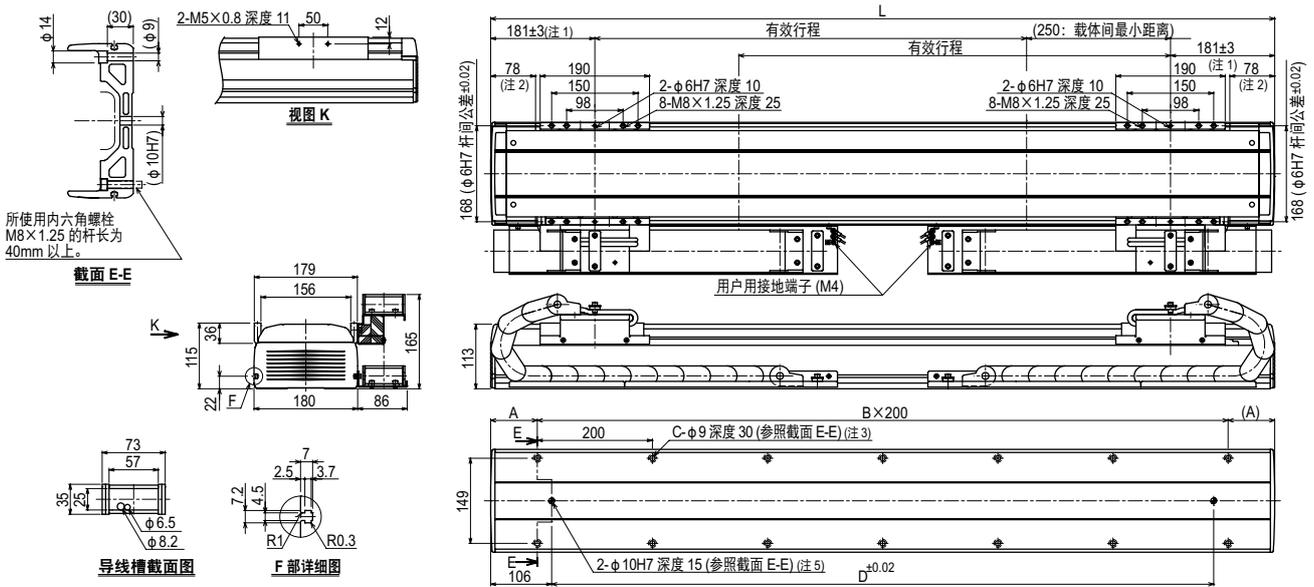
R1

R0.3

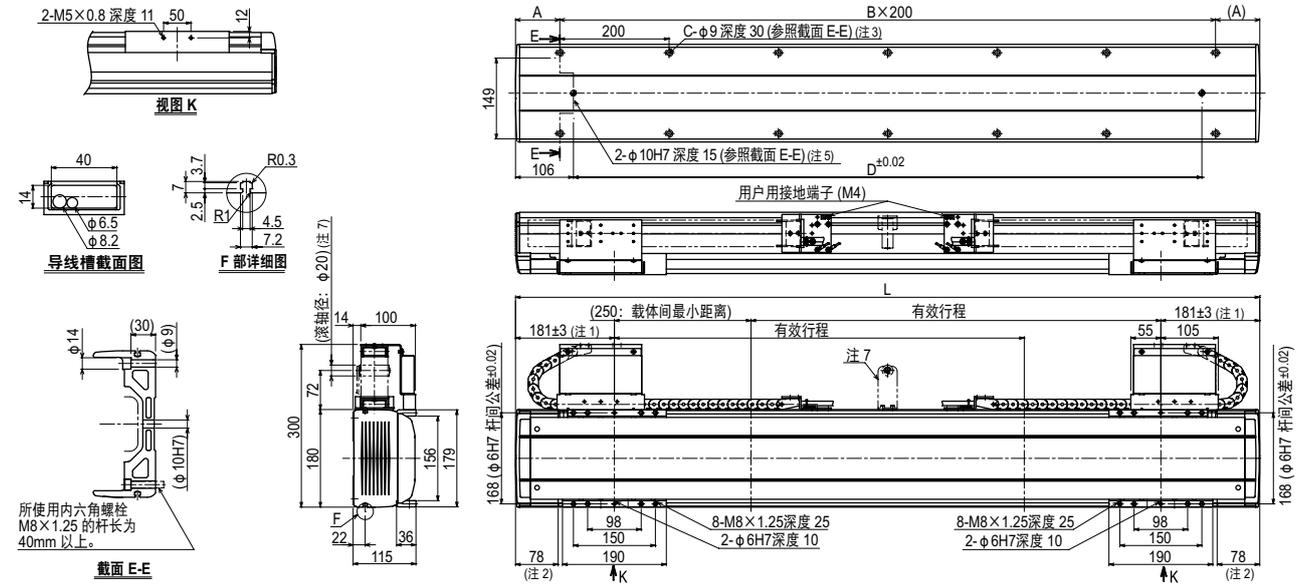
注1. 原点复位时工作台滑动的位置。  
 注2. 从两端到限位器的位置。  
 注3. 使用 φ9 安装时, 主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。  
 注4. 标准电缆规格不能同时通过 3 根 φ6×4 尺寸的聚氨酯导气管。  
 注5. 使用 φ10H7 孔时, 应避免螺栓进入图示深度以上。  
 注6. 垂直、悬挂型规格请另行咨询。  
 注7. 2050 行程以上的机器人, 附带防止导线槽下垂的滚轴。  
 注8. 标准导线槽规格的重量。选配导线槽规格比下表所示的主机重量重 1kg。

有效行程	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
主机重量 (kg) <sup>※8</sup>	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74

N18D 安装方法: 水平/选配导线槽规格



N18D 安装方法: 壁挂/标准导线槽规格



N18D 安装方法: 壁挂/选配导线槽规格

