

F10

- ハイリッド: リード30
- 原点反モータ側選択可能: リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

注文型式

F10	ロボット本体	リード指定 30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	ブレーキ ^{※1} 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側 ^{※2}	クリス指定 なし: 標準 GC: クリソ	ストローク リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ボジション ^{※4} TSX・TS-X	ドライブ: 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: LLD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM EP: EtherNet/IP TM PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※5}	バッテリー B: 有り(アプ) N: なし(インクリ)		
									SR1-X 05	コントローラ	ドライブ: 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: RGT付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプ) N: なし(インクリ)		
									RDV-X 2	ロボットドライブ	電源電圧 2: AC200V		05	ドライブ: モータ容量 05: 100W以下		RBR1	回生装置

- ※1. リード30mm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. 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。
- ※3. 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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.634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。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 15 kg 20 kg 40 kg 60 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm ^{※3} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+260 mm 垂直使用時 ストローク+290 mm
本体断面最大外形	W110 mm × H71 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
レニアガイド形式	4列サーキュラーク×1レール
位置検出器	レゾルバ ^{※4}
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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. 1050mmを超えるストロークはハイリッド(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

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)			
リッド	質量	A	B	リッド	質量	A	B	リッド	質量	A	B
30	5kg	491	273	215	5kg	206	209	480	1kg	600	600
30	15kg	223	61	63	15kg	45	0	177	2kg	649	691
20	5kg	937	282	259	5kg	250	213	905	4kg	306	347
20	10kg	487	121	116	10kg	99	51	438	4kg	338	380
20	20kg	236	40	44	20kg	21	0	149	8kg	142	183
10	15kg	389	71	74	10kg	105	53	550	10kg	102	144
10	30kg	179	17	20	20kg	22	0	230	10kg	105	146
10	40kg	106	0	0	30kg	0	0	0	15kg	51	93
5	30kg	419	19	20	10kg	107	54	1410	20kg	25	66
5	50kg	0	0	0	20kg	22	0	540			
5	60kg	0	0	0	30kg	0	0	0			

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

静的許容モーメント

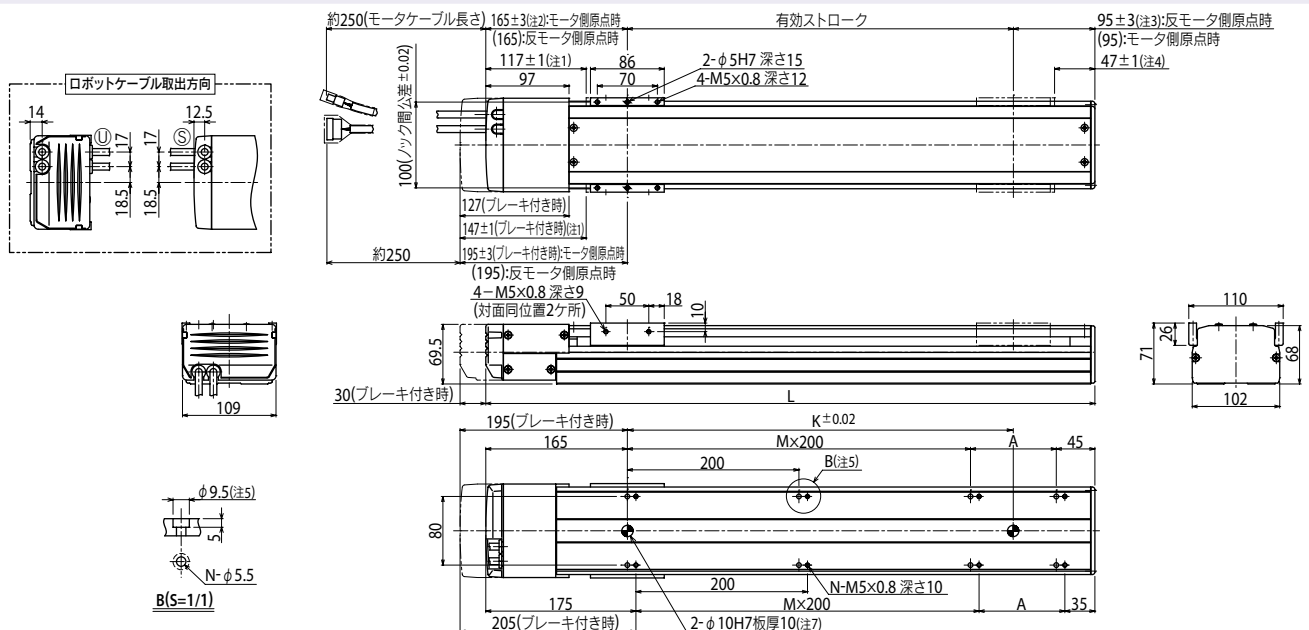
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
131	131	115

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	
RCX221/222	
RCX340	
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

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

F10



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリッド(リード30)の場合、167.5±4になります。
- 注3. ハイリッド(リード30)の場合、95±4になります。
- 注4. ハイリッド(リード30)の場合、44.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャー等のご使用はできません。
- 注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注7. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
- 注8. 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0.6kg重くなります。

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	1100 ^{※10}	1150 ^{※10}	1200 ^{※10}	1250 ^{※10}	
L	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	
A	200	50	100	150	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	5	5	6	6	
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	
K	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
本体質量(kg) ^{※8}	5.5	5.7	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	10.0	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.3	12.7	13.1	13.5	
最高速度 ^{※9} (mm/sec)	リード30	1800											1440	1170	900	810								
	リード20	1200											960	780	600	540								
	リード10	600											480	390	300	270								
	リード5	300											240	195	150	135								
速度設定													80%	65%	50%	45%								

- 注9. 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10. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。