

# F17

- ハイリード：リード40
- 原点反モータ側選択可能

※ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法：全長+20mm)



## ■注文型式

**F17** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

**ロボット本体** - **リード指定** (40:40mm, 20:20mm, 10:10mm) - **ブレーキ<sup>※1</sup>** (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<sup>※2</sup>, R:右取出, L:左取出) - **原点位置変更** (なし:標準, Z:反モータ側) - **グリス指定** (なし:標準, GC:クリーン) - **ストローク** (リード20・10: 200~1250 (50mmピッチ), リード40: 200~1450 (50mmピッチ)) - **ケーブル長<sup>※3</sup>** (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m, 3K/5K/10K (耐屈曲))

**TSX 220** - **ポジション<sup>※4</sup>** (TSX:TS-X) - **ドライバ** (電源電圧/モータ容量: 220/200V/400~600W) - **回生装置<sup>※5</sup>** (無記入:なし, R:RG1付き) - **TSモータ** (無記入:なし, L:LCD付き) - **入力** (NP:NPN, PN:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, EP:EtherNet/IP™, PT:PROFINET, GW:I/Oボードなし<sup>※6</sup>) - **バッテリー** (B:有り(アクリ), N:なし(インクリ))

**SR1-X 20** - **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<sup>※5</sup>** (無記入:なし, R:RG1付き) - **入力** (N:NPN, P:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, PB:PROFIBUS) - **バッテリー** (B:有り(アクリ), N:なし(インクリ))

**RDV-X 2 20** - **ロボットドライバ** (電源電圧: 2 AC200V) - **ドライバ/モータ容量** (20:600W以下) - **回生装置<sup>※5</sup>** (RBR1(水平), RBR2(垂直))

## ■基本仕様

モーター出力 AC	400 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	ボールネジφ20		
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec	1000 mm/sec (1200 <sup>※3</sup> )	600 mm/sec
最大可搬 水平使用時	40 kg	80 kg	120 kg
質量 垂直使用時	—	15 kg	35 kg
定格推力	169 N	339 N	678 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm <sup>※4</sup> (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+365 mm	
	垂直使用時	ストローク+395 mm	
本体断面最大外形	W168 mm × H100 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
リニアガイド形式	4列サーキュラー/アーチx2レール		
位置検出器	レゾナルバ <sup>※5</sup>		
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800mm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. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。
- ※4. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。
- ※5. 位置検出器(レゾナルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

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)				
	A	B	C	A	B	C		
リ 10kg	3540	2753	1999	リ 10kg	2022	2670	3501	
リ 20kg	2541	1357	1181	リ 20kg	1202	1283	2483	
リ 40kg	2639	661	736	リ 40kg	752	587	2516	
リ 30kg	2647	894	989	リ 30kg	987	820	2578	
リ 50kg	1770	521	588	リ 50kg	574	447	1685	
リ 20	80kg	1391	312	362	リ 20	80kg	342	237
リ 1	60kg	2443	430	572	リ 1	60kg	535	355
リ 100kg	2000	243	326	リ 100kg	283	169	2000	
リ 10	120kg	1841	197	264	リ 10	120kg	220	123

※ 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

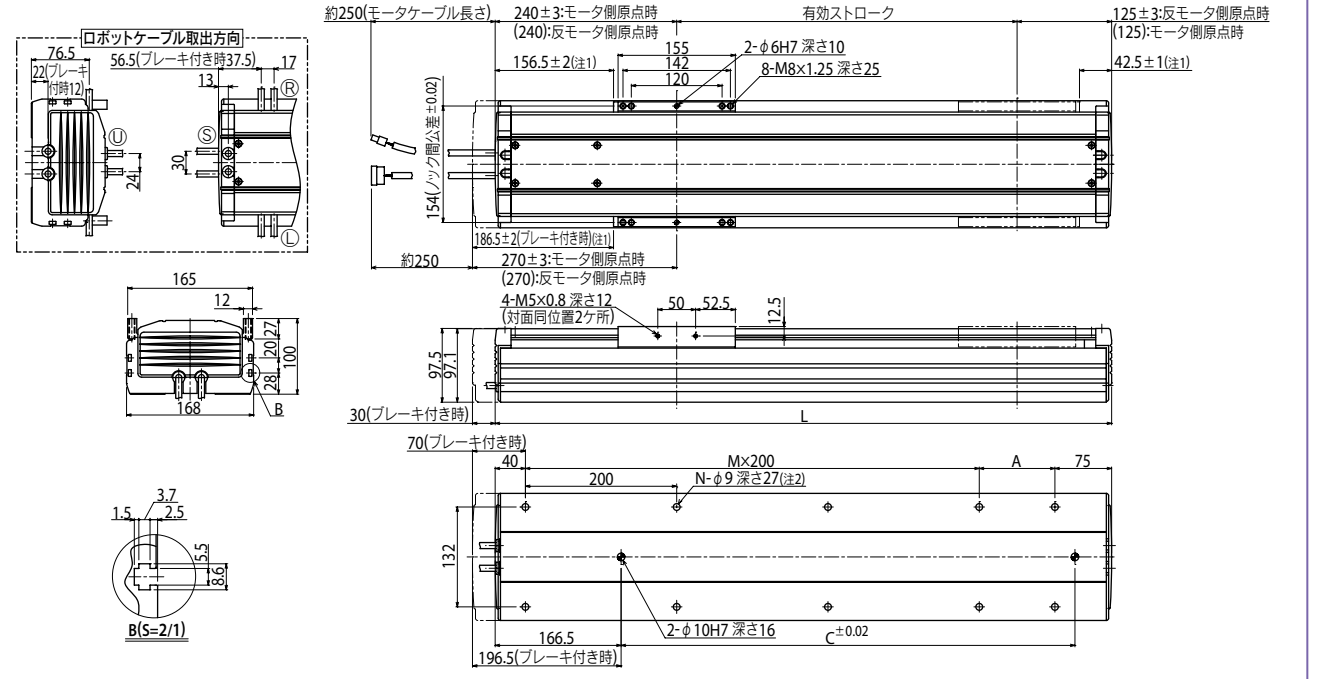
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>※</sup>	プログラム/ポイントトレース
RCX320	ポイントコマンド/オンライン命令
RCX221/222	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	リモートコマンド
TS-X220 <sup>※</sup>	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)	パルス列

- ※以下の場合は回生装置が必要
- ・垂直で使用する場合
- ・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
- ・水平使用でハイリード(40)の場合

## F17



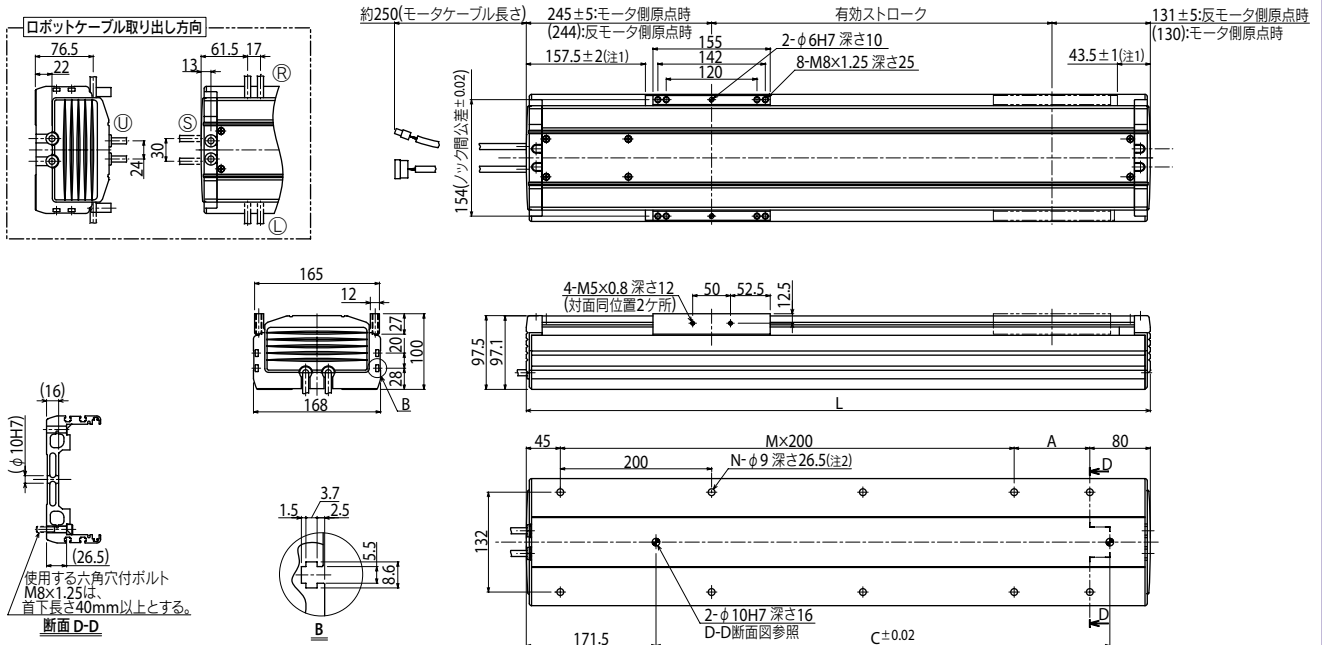
- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。注3. モータケーブルの最小曲半径はR50です。
- 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルU取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法:全長+20mm)

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	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	14.5	15.3	16.2	17.0	17.8	18.6	19.5	20.3	21.1	21.9	22.8	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.5	29.4	30.2	31.0	31.8	
最高速度 <sup>※6</sup>	リ 20	1000 (1200 <sup>※7</sup> )										960	840	720	600	480	420	360	300	240	240	240	
速度設定	リ 10	—										80%	70%	60%	50%	40%	—	—	—	—	—	—	—

- 注6. ストロークが800mm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7. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。

- 垂直多関節ロボット
- リニアモーター
- 単軸ロボット
- モータレス直線駆動
- 小型単軸ロボットの
- 単軸ロボット
- リニア単軸ロボットの
- 直交ロボット
- スクラップロボットの
- ヒック&スロウ
- CLEAN
- コントローラ
- 各種情報
- タイマ
- タイマ
- CFタイマ
- Nタイマ
- B/タイマ

F17 ハイリードタイプ: リード40



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

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	1300	1350	1400	1450
L	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825
A	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
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量 (kg)	14.7	15.5	16.4	17.2	18.0	18.8	19.7	20.5	21.3	22.1	23.0	23.8	24.6	25.4	26.3	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8	33.6	34.4	35.2
最高速度 <sup>※4</sup> リード40 (mm/sec)	2400													1920	1680	1440	1200	960	840	720						
速度設定	-													80%	70%	60%	50%	40%	35%	30%						

注4. ストロークが800mm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。