

F20N



■ 注文型式

F20N - 20

ロボット本体	リード指定	原点位置変更 なし: L側(標準) Z: R側	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 1150-2050 (100mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	-------------------------------	-----------------------------	----------------------------------	---

TSX

ポジション ^{※2} TSX: TS-X	220	回生装置 なし	TSモータ なし: LCD付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: IOボードなし ^{※3}	バッテリー N: なし(インクリ) B: あり(アプン)
----------------------------------	-----	------------	--------------------	---	------------------------------------

220

ドライバー 電源電圧/モータ容量 220: 200V/400~600W	回生装置 R: RGT付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: IOボードなし ^{※3}	バッテリー N: なし(インクリ) B: あり(アプン)
---	------------------	---	------------------------------------

SR1-X

コントローラ	20	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 無記入: なし R: RG付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: あり(アプン) N: なし(インクリ)
--------	----	----------------------------	----------------------------	--	------------------------------------

20

ドライバー: モータ容量 20: 400~600W	回生装置 無記入: なし R: RG付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: あり(アプン) N: なし(インクリ)
------------------------------	----------------------------	--	------------------------------------

RDV-X

ロボットドライバ	2	電源電圧 2: AC200V
----------	---	-------------------

20

ドライバー: モータ容量 20: 600W以下

RBR1

回生装置

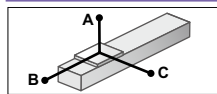
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.04 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1000 mm/sec (1200 mm/sec ^{※2})
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	1150 mm~2050 mm (100 mmピッチ)
全長	ストローク+420 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H120 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列サーキュラーク×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※3}
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. SR1-X、TS-X使用で、最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。
- ※3. 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。

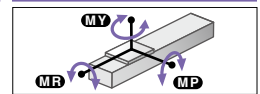
■ 許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位: mm)		A	B	C
リ ド 20	20kg	3397	2332	2683
	40kg	2795	1144	1361
	60kg	2443	749	914
	80kg	2193	551	695

※ 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



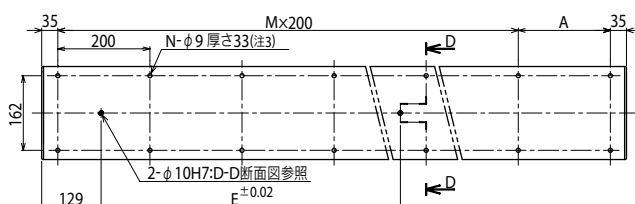
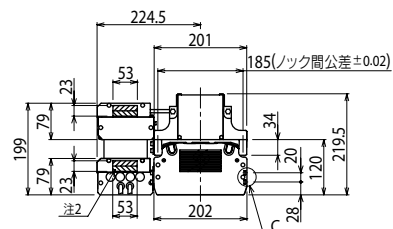
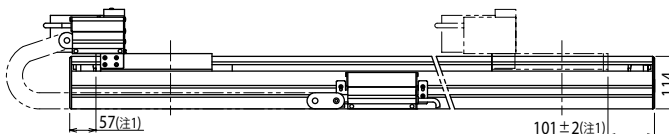
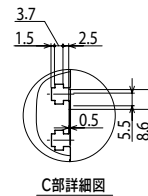
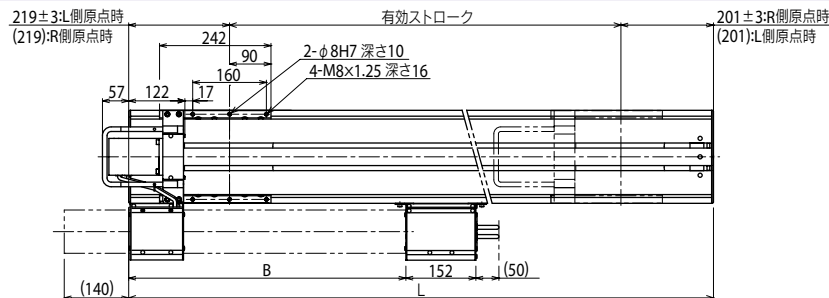
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1196	1199	1052

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 [*] RCX320 RCX221/222 RCX340	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
TS-X220 [*]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

F20N



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
B	602	648	694	740	786	832	878	924	970	1016
E	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
本体質量 (kg)	54.0	56.2	58.4	60.6	62.9	65.1	67.3	69.6	71.8	74.0

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 斜線部はユーザー用のケーブル取り出し口です。
- 注3. 取り付けの際、本体内部にフッシャ等のご使用はできません。
- 注4. 出荷時はL側原点仕様となります。