

F8

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



■ 注文型式

F8

ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	ブレーキ ^{※1} 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	原点位置変更 なし: 標準 反: 反モータ側	クリス指定 なし: 標準 G: クリーン	ストローク 150 ~ 800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	---	------------------------------	----------------------------	---------------------------------	---

- ※1. リード20mm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. 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へのロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. 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。

TSX

ポジションナ ^{※3} TSX: TS-X	ドライバ; 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TSモニタ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oホードなし ^{※4}	バッテリー B: 有り(アプン) N: なし(インクリ)
-----------------------------------	---	------------------------------	--	------------------------------------

SR1-X

05	コントローラ	ドライバ; モータ容量 05: 100W以下	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプン) N: なし(インクリ)
----	--------	---------------------------	----------------------------	--	------------------------------------

RDV-X

2	05	RBR1	
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ; モータ容量 05: 100W以下	回生装置

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1200 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬 水平使用時	12 kg 20 kg 40 kg
質量 垂直使用時	— 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長 水平使用時	ストローク+286 mm
垂直使用時	ストローク+316 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H65 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ク×1レール
位置検出器	レゾルパ ^{※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. ストロークが550mmを超えるとき、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. 位置検出器(レゾルパ)は、インクリ仕様、アプン仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプン仕様となります。

■ 許容オーバーハング量[※]

リード	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)		
	5kg	10kg	20kg	A	B	C	A	B	C
20	197	100	85	104	37	27	447	214	138
12	364	203	139	171	69	33	98	99	69
6	403	214	140	94	25	0	244	245	113
	113	6	20	36	9	0	46	46	69
		8	20	6	0	0			
		8	20	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。

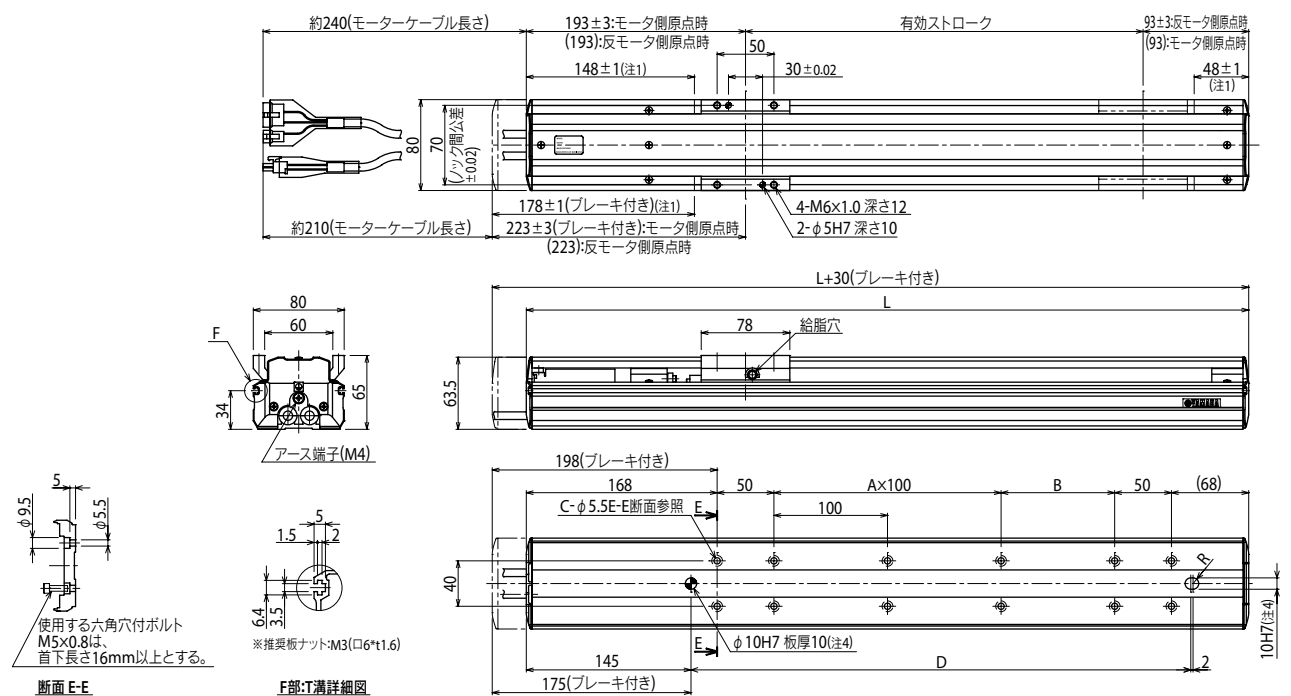
■ 静的許容モーメント

(単位: N·m)		
MY	MP	MR
70	95	110

■ 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/ポインタトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	ポインタトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX221/222	ポインタトレース/リモートコマンド
RCX340	ポインタトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポインタトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポインタトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

F8



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
本体質量(kg) ^{※5}	3.6	3.9	4.2	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
リード20	1200													
最高速度 ^{※6}	720													
リード12	360													
リード6	—													
速度設定	90% 75% 65% 60% 50%													

- 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、本体内部にフタ等の使用はできません。
- 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注4. 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5. 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0.3kg重くなります。

注6. ストロークが550mmを超えるとき、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。

適用コントローラ **SR1-X ▶ 652 TS-X ▶ 626 RDV-X ▶ 640**