



垂直多関節ロボット  
YA



ユニコンパネモーター  
LCM



単軸ロボット  
CX



モータレス単軸  
Robonty

# 単軸ロボット FLIP-X SERIES

小型単軸ロボット  
TRANSERO

単軸ロボット  
FLIP-X

ユニコン単軸ロボット  
PHASER

面交ロボット  
XY-X

スカラロボット  
YK-X

ヒック&ブレンス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

Tタイプ

Fタイプ

GFタイプ

Nタイプ

B/Rタイプ

## CONTENTS

- FLIP-X 仕様一覧表……………296
- 注文型式説明……………298
- 注文型式用語説明……………299

### Tタイプ フレームレス構造モデル

- T4L……………300
- T4LH……………301
- T5L……………302
- T5LH……………303
- T6L……………304
- T9……………305
- T9H……………306

### Fタイプ/GFタイプ 高剛性フレーム付きモデル

- F8……………307
- F8L……………308
- F8LH……………310
- F10……………311
- F10H……………312
- F14……………314
- F14H……………315
- GF14XL……………316
- F17……………317
- F17L……………319
- GF17XL……………320
- F20……………321
- F20N……………323

### Nタイプ ナット回転型モデル

- N15……………324
- N15D……………326
- N18……………328
- N18D……………330

### Bタイプ タイミングベルト駆動モデル

- B10……………332
- B14……………334
- B14H……………336

### Rタイプ 回転軸モデル

- R5……………338
- R10……………339
- R20……………340

# FLIP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し位置決め精度 (mm)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		ストローク (mm) と 最高速度 (mm/sec)																			
					水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Tタイプ	T4L/T4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																			
				6	6	2.4	360																			
				2	6	7.2	120																			
	T5L/T5LH	30	±0.02	20	3	-	1200																			
				12	5	1.2	800																			
				6	9	2.4	400																			
	T6L	60	±0.02	20	10	-	1333																			
				12	12	4	800																			
				6	30	8	400																			
	T9	100	±0.01	30	15	-	1800																			
				20	30	4	1200																			
				10	55	10	600																			
	T9H	200	±0.01	5	80	20	300																			
				30	25	-	1800																			
				20	40	8	1200																			
Fタイプ	F8	100	±0.02	20	12	-	1200																			
				12	20	4	720																			
				6	40	8	360																			
F8L	100	±0.01	30	7	-	1800																				
			20	20	4	1200																				
			10	40	8	600																				
F8LH	100	±0.01	5	50	16	300																				
			20	30	-	1200																				
			10	60	-	600																				
F10	100	±0.01	5	80	-	300																				
			30	15	-	1800																				
			20	20	4	1200																				
F10H	200	±0.01	10	40	10	600																				
			5	60	20	300																				
			30	25	-	1800																				
F14	100	±0.01	20	40	8	1200																				
			10	80	20	600																				
			5	100	30	300																				
F14H	200	±0.01	30	15	-	1800																				
			20	30	4	1200																				
			10	55	10	600																				
F17	400	±0.01	5	80	20	300																				
			30	25	-	1800																				
			20	40	8	1200																				
F17L	600	±0.02	10	80	20	600																				
			5	100	30	300																				
			40	40	-	2400																				
F20	600	±0.01	20	80	15	1200																				
			10	120	35	600																				
			40	60	-	2400																				
F20N	400	±0.04	20	120	25	1200																				
			10	-	45	600																				
			40	-	45	2400																				
GFタイプ	GF14XL	200	±0.01	20	45	-																				
	GF17XL	400	±0.01	20	90	-																				
Nタイプ	N15	400	±0.01	20	50	-																				
	N15D	400	±0.01	20	50	-	1200																			
	N18	400	±0.01	20	80	-																				
	N18D	400	±0.01	20	80	-																				
Bタイプ	B10	100	±0.04	-	10	-																				
	B14	100	±0.04	-	20	-																				
	B14H	200	±0.04	-	30	-																				

タイプ	モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し位置決め精度 (sec)	減速比	最高速度 (°/sec)	掲載ページ
Rタイプ	R5	50	±30	1/50	360	P338
	R10	100	±30	1/50	360	P339
	R20	200	±30	1/50	360	P340

### ▲ご使用上の注意点

- 取扱いについて  
「FLIP-Xシリーズユーザーズマニュアル」の内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。
- 設置許容周囲温度  
0~45℃

																				掲載ページ				
1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500~1600	1650	1700	1750	1800	1850~2000	2050	2150	2250	2350	2400~2500	2550	2650~3050			
																						T4L : <b>P300</b> T4LH : <b>P301</b>		
																							T5L : <b>P302</b> T5LH : <b>P303</b>	
																							<b>P304</b>	
810																							<b>P305</b>	
540																								
270																								
135																								
810																							<b>P306</b>	
540																								
270																								
135																								
																							<b>P307</b>	
720																							<b>P308</b>	
480																								
240																								
120																								
420																								
210																							<b>P310</b>	
105																								
810																								
540																								
270																								
135																								
																							<b>P311</b>	
																							<b>P312</b>	
810																							<b>P314</b>	
540																								
270																								
135																								
810																							<b>P315</b>	
540																								
270																								
135																								
1440		1200		960		840		720															<b>P317</b>	
720		600		480																				
360		300		240																				
		2200		1900		1500		1200		900	800												<b>P319</b>	
1440		1200		960		840		720															<b>P321</b>	
720		600		480																				
360		300		240																				
									1200														<b>P323</b>	
			1200																				<b>P316</b>	
								1200															<b>P320</b>	
		1200																					<b>P324</b>	
																							<b>P326</b>	
				1200																			<b>P328</b>	
																							<b>P330</b>	
		1200																					<b>P332</b>	
		1875																					<b>P334</b>	
			1875																				<b>P336</b>	
				1875																				

- 垂直多関節ロボット
- YA
- ユニバーサルロボット
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーダルな単軸
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSERVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- ユニバーサルロボット
- PHASER
- 面交ロボット
- XY-X
- スカラロボット
- YK-X
- ピック&プレイス
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- Tタイプ
- Fタイプ
- Gタイプ
- Nタイプ
- B/Rタイプ

# 注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットFLIP-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分の型式をつなげて表記します。

## 〈例〉

### ●メカ ▶ F8

- ・リード ▶ 20mm
- ・ブレーキ ▶ 有り
- ・原点位置 ▶ 反モータ側
- ・グリス ▶ 標準
- ・ストローク ▶ 500mm
- ・ケーブル長 ▶ 3.5m

### ●コントローラ ▶ SR1-X

- ・CE対応 ▶ 不要
- ・回生装置 ▶ 不要
- ・入出力選択 ▶ NPN
- ・バッテリー ▶ 付き

### ●注文型式

# F8-20-BK-Z-500-3L-SR1-X05-N-B

メカ部分

コントローラ部分

本ページでは、メカ部分の注文型式の詳細を説明します。

コントローラ部分の注文型式については、各コントローラページでご確認ください。

SR1-X ▶ [P.652](#)、TS-X ▶ [P.626](#)、RDV-X ▶ [P.640](#)

## メカ部分

### ●Tタイプ/Fタイプ (F8/F8L/F8LH)

①ロボット本体	③リード指定	④ブレーキ	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
T4L F8 T4LH F8L T5L F8LH T5LH T6L T9 T9H	30 30mm 20 20mm 12 12mm 10 10mm 6 6mm 5 5mm 2 2mm	無記入 プレーキなし BK プレーキ付き	原点位置 なし 標準 変更 Z 反モータ側	グリス なし 標準 指定 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Fタイプ (F8/F8L/F8LH 以外)

①ロボット本体	③リード指定	④ブレーキ	⑥ケーブル取出方向	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
F10 F20 F10H F20N F14 F14H F17 F17L	50 50mm 40 40mm 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	無記入 プレーキなし BK プレーキ付き	無記入 標準(S) U 上取出 R 右取出 L 左取出	原点位置 なし 標準 変更 Z 反モータ側	グリス なし 標準 指定 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●GFタイプ

①ロボット本体	②モデル	⑤取付方向	③リード指定	⑥ケーブル取出方向	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
GF14XL GF17XL	S ストレート モデル	H 水平	20 20mm	無記入 標準(S) U 上取出 R 右取出 L 左取出	原点位置変更 なし 標準 Z 反モータ側	フレーム 無記入 標準 (座グリ) T タップ	グリス指定 なし 標準 GC クリーン	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Nタイプ (シングルキャリア)

①ロボット本体	③リード指定	⑦ケーブルベア取出方向	⑧ケーブルベア仕様	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
N15 N18	20 20mm	RH 水平右取出 LH 水平左取出 RW 壁掛右取出 LW 壁掛左取出	S 標準ケーブルベア M オプションケーブルベア	原点位置変更 なし 標準 Z L側	グリス指定 なし 標準 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Nタイプ (ダブルキャリア)

①ロボット本体	③リード指定	⑤取付方向	⑧ケーブルベア仕様	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
N15D N18D	20 20mm	H 水平取付 W 壁掛取付	S 標準ケーブルベア M オプションケーブルベア	グリス指定 なし 標準 GC クリーン			3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

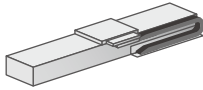
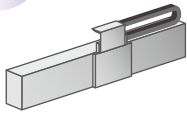
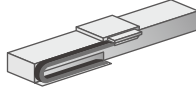
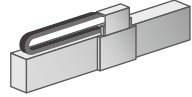
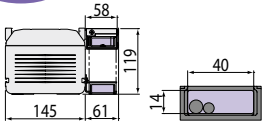
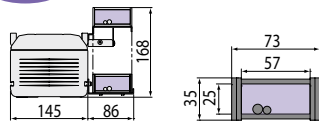
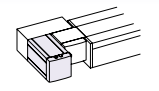
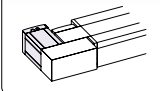
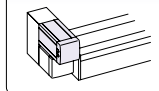
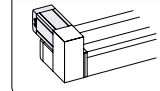
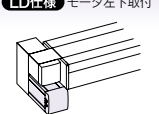
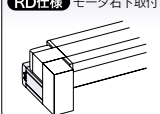
### ●Bタイプ

①ロボット本体	⑨モータ取付方向	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
B10 B14 B14H	L モータ左水平 R モータ右水平 LU モータ左上 RU モータ右上 LD モータ左下 RD モータ右下	グリス指定 なし 標準 GC クリーン			3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Rタイプ

①ロボット本体	⑥ケーブル取出方向	⑫ケーブル長
R5 R10 R20	無記入 標準(S) B 横取出	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

# 注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②モデル	ストレートモデルのみ(GFタイプ)
③リード指定	ボールネジリードを選択してください。
④ブレーキ	ブレーキの有無が選択できます。 水平仕様: ブレーキなし 垂直仕様: ブレーキ付き
⑤取付方向	ロボットの取り付けの向きを選択してください(水平/壁掛け)。
⑥ケーブル取出方向	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルを取り出す方向を選択できます。
⑦ケーブルベア取出方向	ロボットの取り付け向き(水平/壁掛け)と、ケーブルベアの取り出し方向を選択してください。  <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p><b>RH</b> 水平右取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>RW</b> 壁掛右取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LH</b> 水平左取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LW</b> 壁掛左取出</p>  </div> </div> <p>※ 設置は必ずケーブルベア取り出し方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは不具合の原因になりますので御注意ください。 なお取り付け方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。</p>
⑧ケーブルベア仕様	お客様の配線処理用のケーブルベアのサイズを選択してください。  <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p><b>Sタイプ</b> 標準ケーブルベア仕様</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>Mタイプ</b> オプションケーブルベア仕様</p>  </div> </div> <p>※ φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。</p> <p style="text-align: right;">■ ユーザー用オプションケーブル部</p>
⑨モータ取付方向	モータの取付方向を選択してください。  <div style="display: grid; grid-template-columns: repeat(2, 1fr); gap: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p><b>L仕様</b> モータ左水平取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>R仕様</b> モータ右水平取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LU仕様</b> モータ左上取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>RU仕様</b> モータ右上取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LD仕様</b> モータ左下取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>RD仕様</b> モータ右下取付</p>  </div> </div>
⑩オプション	<b>原点位置変更:</b> 原点の位置を変更できます。
	<b>フレーム:</b> フレームを固定するための穴を選択できます。(座グリ/タップ)
	<b>グリス指定:</b> クリーングリスを選択できます。
⑪ストローク	ロボットの動作範囲のストロークを選択してください。
⑫ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 3L : 3.5m (標準) 5L : 5m 10L : 10m 1K : 1m (T4L, T5Lのみ選択可能 耐屈曲ケーブル) 3K : 3.5m (耐屈曲ケーブル) 5K : 5m (耐屈曲ケーブル) 10K : 10m (耐屈曲ケーブル)

垂直多関節ロボット YA  
 ジョイントレスモデル LCM  
 単軸ロボット CX  
 モーターレス単軸 Robonity  
 小型単軸ロボット TRANSERO  
 単軸ロボット FLIP-X  
 ジョイントレス単軸 PHASER  
 直交ロボット XY-X  
 スカラロボット YK-X  
 ヒック&スチール YP-X  
 クリーン CLEAN  
 コントローラ CONTROLLER  
 各種情報 INFORMATION  
 タイプ Tタイプ  
 タイプ Fタイプ  
 GFタイプ GFタイプ  
 Nタイプ Nタイプ  
 Bタイプ Bタイプ

# T4L

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ24V仕様



## ■ 注文型式

<b>T4L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	ブレーキ 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 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク 50~400 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。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。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm    6 mm    2 mm
最高速度	720 mm/sec    360 mm/sec    120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4.5 kg    6 kg    6 kg 垂直使用時 1.2 kg    2.4 kg    7.2 kg
定格推力	32 N    64 N    153 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+198 mm 垂直使用時 ストローク+236 mm
本体断面最大外形	W45 mm × H53 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	16384 バルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 位置検出器(レゾルバ)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)	A	B	C	リード12	2kg	433	87	180
					4.5kg	223	33	75
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	リード12	2kg	149	54	376
					4.5kg	50	1	148
垂直使用時 (単位:mm)	A	C	リード6	3kg	515	58	135	
				6kg	340	26	62	
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	C	リード6	3kg	107	24	380	
				6kg	31	0	195	
垂直使用時 (単位:mm)	A	C	リード6	3kg	1585	58	142	
				6kg	755	27	66	
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	C	リード2	3kg	113	24	1180	
				6kg	32	0	440	
垂直使用時 (単位:mm)	A	C	リード2	3kg	125	125		
				6kg	56	57		
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	C	リード2	3kg	41	42		
				6kg	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。  
 ※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

## ■ 静的許容モーメント

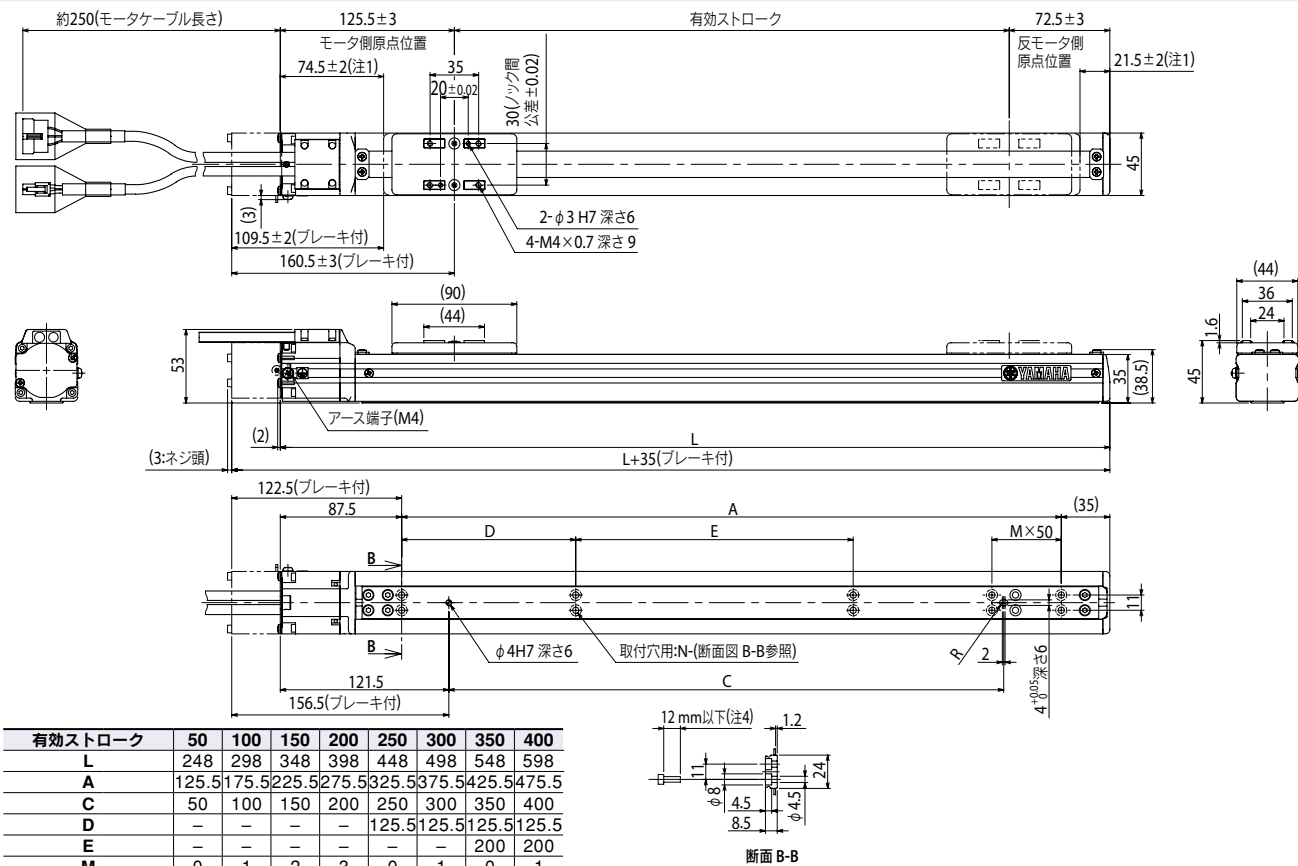
MY	MP	MR
15	19	18

(単位:N・m)

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列/ 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

## T4L



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。  
 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。  
 注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

# T4LH

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



## ■ 注文型式

### T4LH

ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	ブレーキ 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 GC:クリン	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------------------	---------------------------------	----------------------------	--------------------------	------------------------------	--

### TSX

ボジション <sup>※2</sup> (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モータ 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:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプン) N:なし(インクリ)
-----------------------------------	---	----------------------------	--	----------------------------------

### SR1-X

コントローラ	05	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

ロボットドライバ	2	05	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下
----------	---	----	------------------	-------------------------

※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

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm    6 mm    2 mm
最高速度	720 mm/sec    360 mm/sec    120 mm/sec
最大可搬	水平使用時 4.5 kg    6 kg    6 kg 垂直使用時 1.2 kg    2.4 kg    7.2 kg
定格推力	32 N    64 N    153 N
ストローク	50 mm ~ 400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+198 mm 垂直使用時 ストローク+236 mm
本体断面最大外形	W45 mm × H53 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	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</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. 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<sup>※</sup>

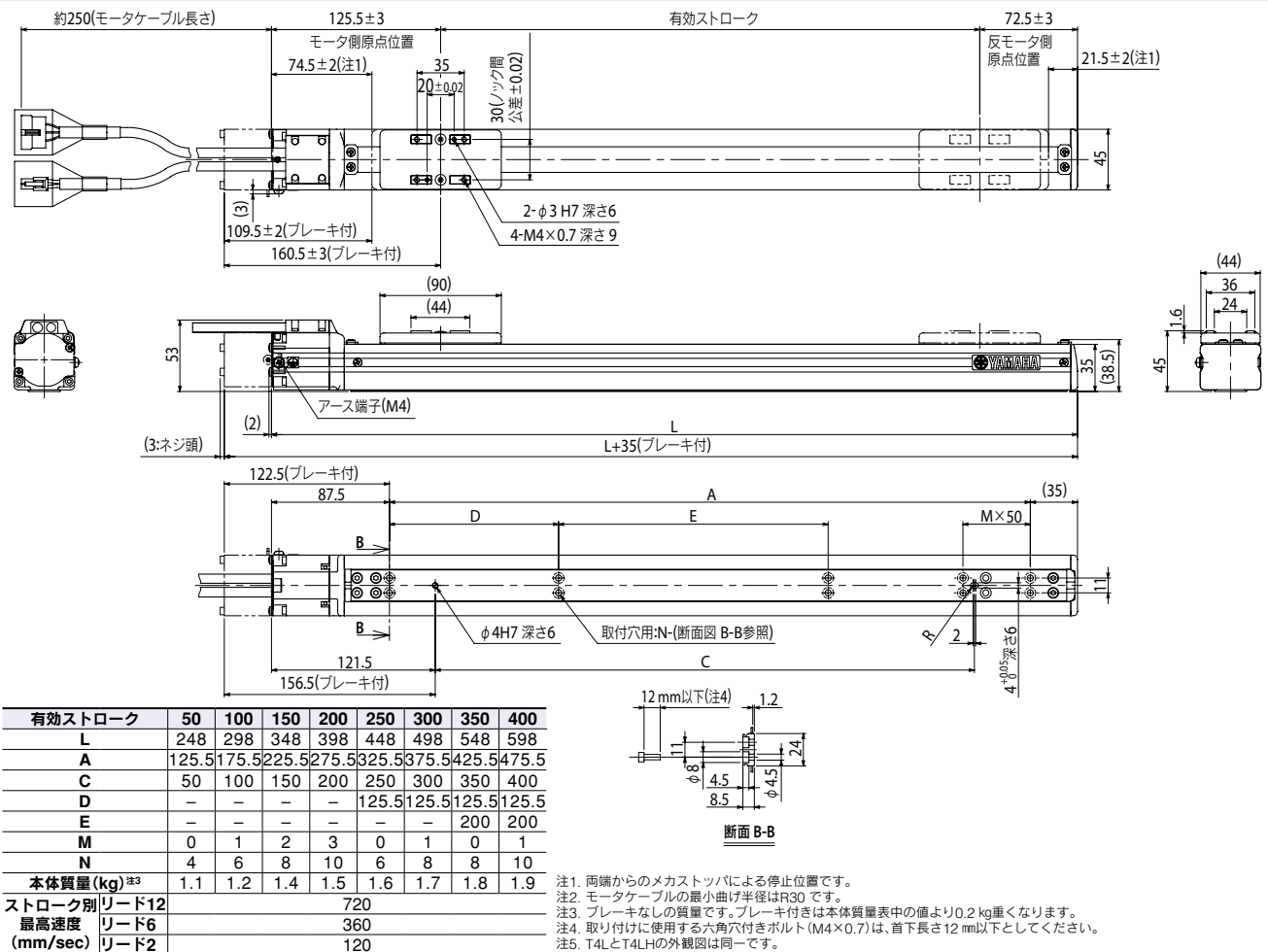
水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)				垂直使用時 (単位:mm)			静的許容モーメント (単位:N・m)			
	A	B	C		A	B	C		A	C	MY	MP	MR	
リット12	2kg	341	90	174	2kg	140	73	300	1.2kg	122	121	15	19	18
リット12	4.5kg	172	37	72	4.5kg	47	22	119						
リット6	3kg	355	58	134	3kg	105	42	260	2.4kg	56	57			
リット6	6kg	235	27	62	6kg	31	11	135						
リット2	3kg	1105	59	142	3kg	113	42	810	3kg	41	42			
リット2	6kg	520	27	66	6kg	32	11	305	7.2kg	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。  
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

## ■ 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	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
RCX221/222	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
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-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## T4LH



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12mm以下としてください。  
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

# T5L

- ハイリッド：リード20
- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ24V仕様



## ■注文型式

<b>T5L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク 50~800 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※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. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。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。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H52 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 バルス/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600mm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>

リッド	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)	
	A	B	C	A	B	C	A	C
リッド20	1kg 600	323	683	1kg 600	291	600	1.2kg 242	240
	3kg 675	103	247	3kg 215	73	589		
リッド12	2kg 1170	159	406	2kg 368	127	1082	2.4kg 113	113
	5kg 555	59	155	5kg 127	30	449		
リッド6	3kg 1498	104	294	3kg 263	73	970		
	9kg 628	31	89	9kg 54	0	400		

※ 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。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

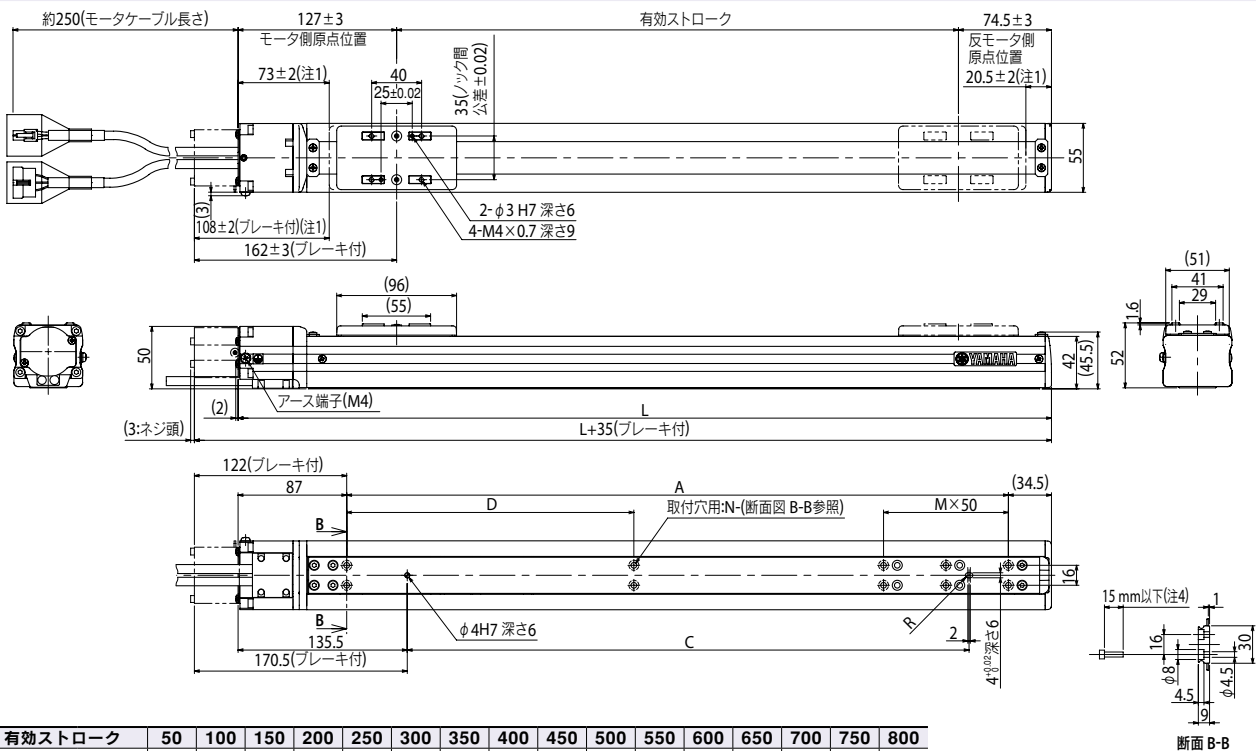
## ■静的許容モーメント

MY	MP	MR
30	34	40

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列/ 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

## T5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	-	-	-	-	-	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード 20	1200														
	リード 12	800														
	リード 6	400														
速度設定	—															
	80%	70%	60%	55%												

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。  
 注5. ストロークが600mm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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。  
 注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。



# T5LH

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ100V/200V仕様



## 注文型式

### T5LH

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 GC:グリーン	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	---	----------------------------	---------------------------	------------------------------	--

### TSX

ボジション <sup>※3</sup> TSX・TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105・100V/100W以下 205・200V/100W以下	TSモータ 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:IOボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
---------------------------------	--	----------------------------	--	----------------------------------

### SR1-X

05 コントローラ	ドライバー: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™ EP:PROFINET PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
--------------	--------------------------	--------------------------	--	----------------------------------

### RDV-X

2 05 ロボットドライバ	電源電圧 2.AC200V	ドライバー:モータ容量 05:100W以下		
---------------------	------------------	--------------------------	--	--

- ※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。
- ※3. 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	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 ー 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H52 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	2列コシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</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600mm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<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	A	C	
リード20	1kg 967	324	598	1kg 551	304	925	1.2kg 240	239	
	3kg 429	104	226	3kg 185	89	378	2.4kg 109	110	
リード12	2kg 916	159	398	2kg 347	141	800			
	5kg 436	60	152	5kg 119	44	355			
リード6	3kg 1194	105	294	3kg 259	87	950			
	9kg 624	31	89	9kg 50	15	385			

- ※ 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。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

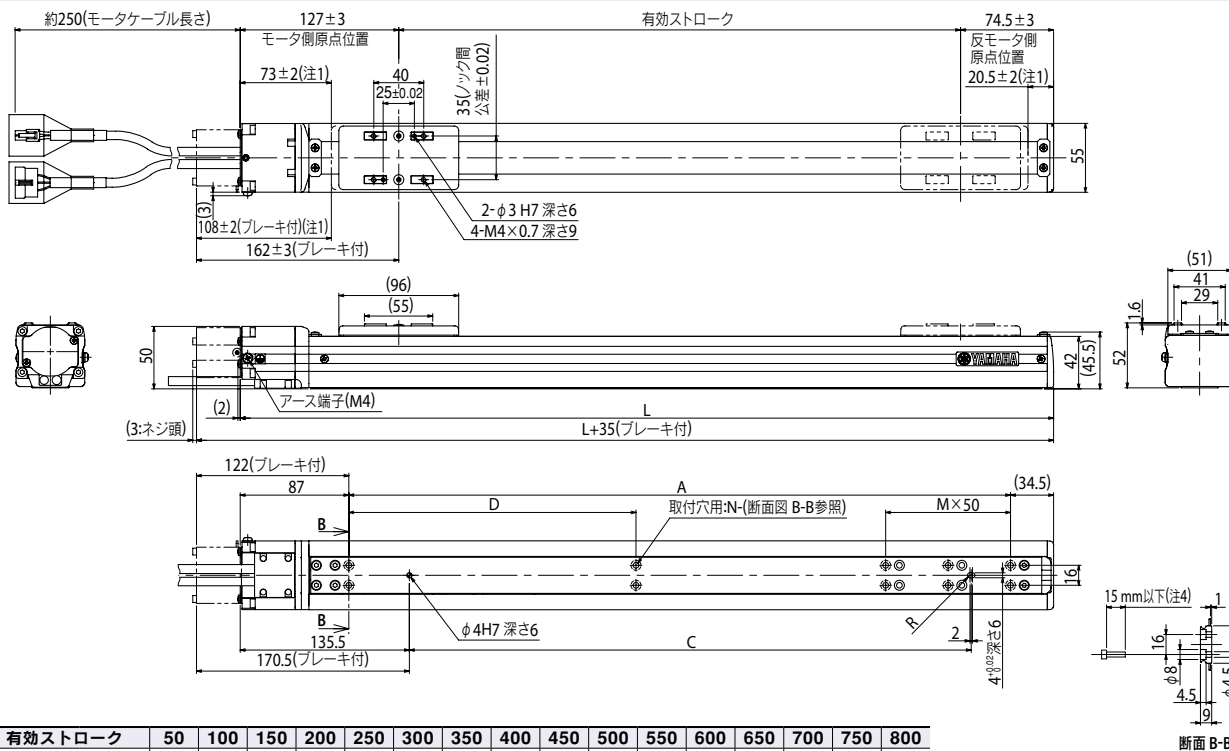
## 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
	30	34	40

## 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
RXC320	ポイントトレース/リモートコマンド/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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## T5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800				
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5				
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880				
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800				
D	ー	ー	ー	ー	ー	ー	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230				
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9				
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24				
本体質量(kg) <sup>注3</sup>	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2				
ストローク別	リード20	1200																		
最高速度 <sup>※5</sup>	リード12	800																		
	リード6	400																		
速度設定		ー																		
																	80%	70%	60%	55%

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. ストロークが600mm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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
- 注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

# T6L

- ハイリード: リード20
- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ100V/200V仕様



## ■注文型式

### T6L

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 50~800 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	---	----------------------------	---------------------------	------------------------------	--

### TSX

ポジション <sup>※3</sup> TSX:TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105~100V/100W以下 205~200V/100W以下	TSモータ 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ボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)
---------------------------------	--	----------------------------	---	----------------------------------

### SR1-X

05 コントローラ	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)
--------------	--------------------------	--------------------------	---	----------------------------------

### RDV-X

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

- ※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~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。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg 12 kg 30 kg 垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	51 N 85 N 170 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+247.5 mm 垂直使用時 ストローク+285.5 mm
本体断面最大外形	W65 mm × H56 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	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</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600mm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(レゾルバ)は、イングリ仕様、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<sup>※</sup>

リ 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)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
20	2kg 319	6kg 98	10kg 64	2kg 234	6kg 61	10kg 30	2kg 355	4kg 70	8kg 23
12	3kg 624	6kg 273	10kg 216	3kg 293	6kg 89	10kg 43	2kg 171	4kg 73	8kg 23
6	5kg 694	10kg 374	30kg 159	5kg 204	10kg 72	30kg 0	5kg 352	10kg 172	30kg 26

- ※ 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心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

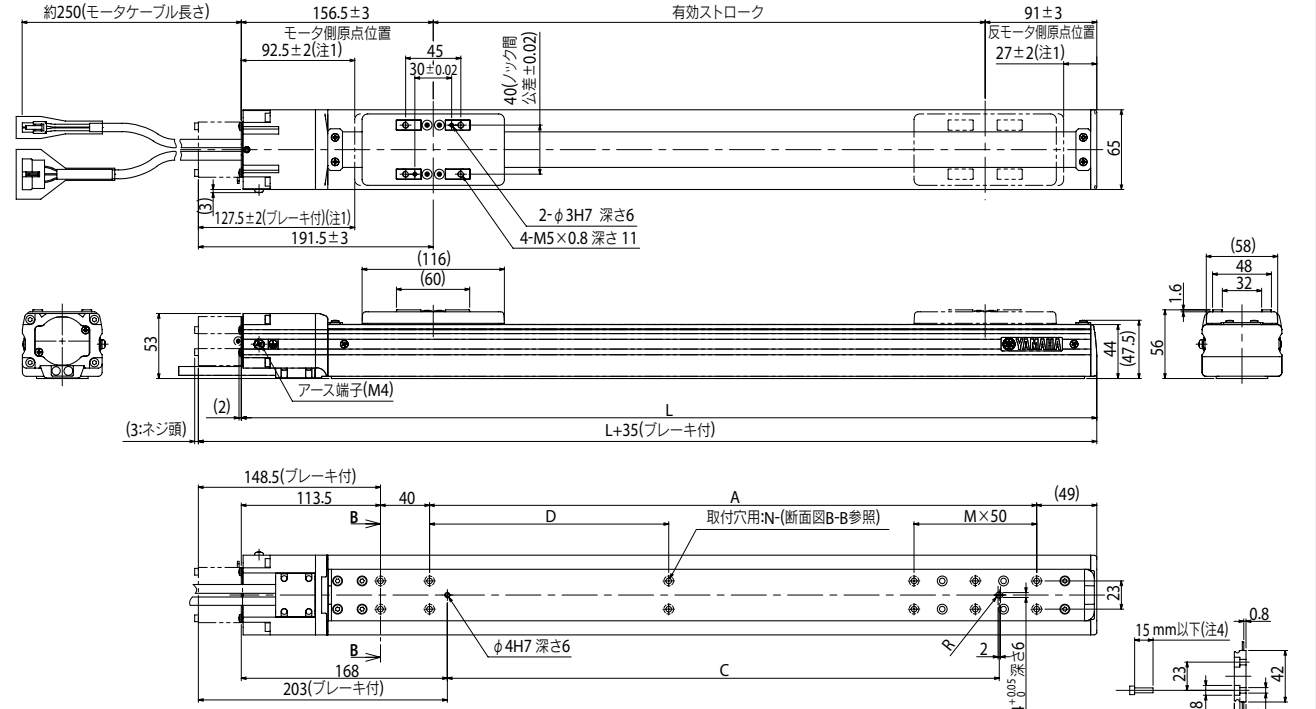
## ■静的許容モーメント

MY	MP	MR
35	40	50

## ■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	ポイントトレース/リモートコマンド/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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## T6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	—	—	—	—	—	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	6	8	10	12	14	16	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード20	1333														
	リード12	800														
	リード6	400														
速度設定	—															

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. ストロークが600mm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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

# T9

- ハイリード：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

<b>T9</b>	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 Z:反モータ側 <sup>※2</sup>	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	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 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ポジション <sup>※4</sup> 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	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	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 <sup>TM</sup> EP:EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)	
								<b>SR1-X</b>	<b>05</b>	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	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
								<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	<b>05</b>	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b>	回生装置

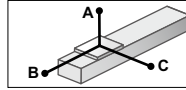
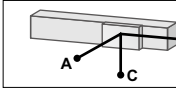
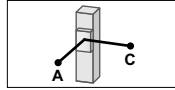
- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬	水平使用時 15 kg 30 kg 55 kg 80 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 <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+259 mm 垂直使用時 ストローク+289 mm
本体断面最大外形	W94 mm × H98 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 レールバ <sup>※4</sup>
位置検出器	
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. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レールバ)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<sup>※</sup>

リ 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)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
30	5kg: 864	501	383	5kg: 348	384	776	1kg: 600	600	600
20	15kg: 491	156	140	15kg: 87	40	306	2kg: 1098	1098	1098
10	5kg: 1292	505	462	5kg: 416	388	1186	4kg: 545	545	545
5	15kg: 572	158	151	15kg: 92	42	386	4kg: 594	594	594
30	30kg: 455	73	75	30kg: 0	0	61	8kg: 280	280	280
20	20kg: 617	119	127	20kg: 193	132	910	10kg: 217	217	217
10	40kg: 422	53	59	40kg: 53	0	400	10kg: 221	221	221
10	55kg: 420	36	40	55kg: 0	0	109	15kg: 135	135	135
5	50kg: 722	42	47	50kg: 197	133	2360	20kg: 92	92	92
5	60kg: 657	33	37	60kg: 54	0	985			
5	80kg: 577	23	25	80kg: 0	0	427			

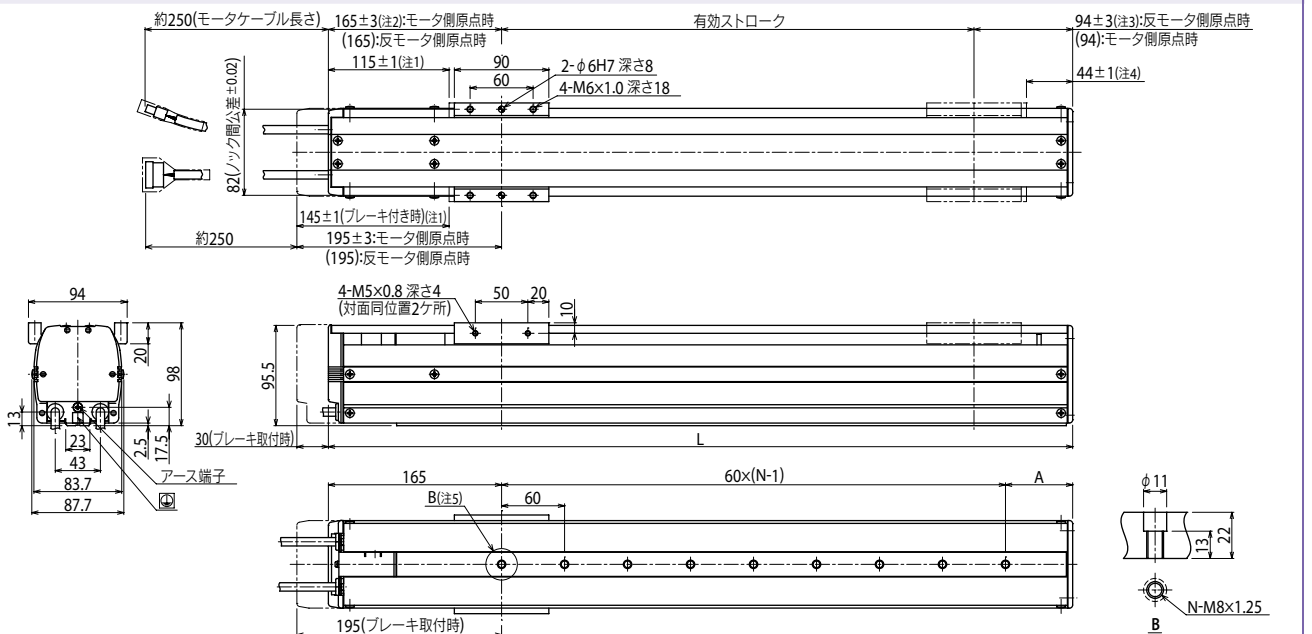
  

静的許容モーメント (単位:N・m)			
MY	MP	MR	
86	133	117	

※ 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。

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

## T9



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。  
 注3. ハイリード(リード30)の場合、94±4になります。  
 注4. ハイリード(リード30)の場合、41.5±1になります。  
 注5. 本体取付の際、φ11サグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。  
 注6. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
 注7. 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0.5kg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 <sup>※8</sup>	1150 <sup>※8</sup>	1200 <sup>※8</sup>	1250 <sup>※8</sup>		
L	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509		
A	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84		
N	4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22		
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3		
最高速度 <sup>※8</sup> (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8. ストロークが700mm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。  
 注9. 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。

# T9H

- ハイリード:リード30
- 原点反モータ側選択可能:リード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

### T9H

ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 <sup>※2</sup>	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	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 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	---	--	--------------------------	--	--

### TSX

ポジション <sup>※4</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモニタ 無記入:なし L: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 <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
---------------------------------	---	---------------------------	----------------------------	--	----------------------------------

### SR1-X

コントローラ	ドライブ:モータ容量 10:200W	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:PROFINET PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
--------	-----------------------	--------------------------	--------------------------	--	----------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライブ:モータ容量 10:200W以下	RBR1	回生装置
----------	------------------	-------------------------	------	------

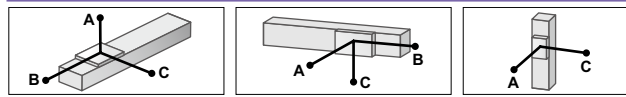
- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード10mm・リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	200 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φ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 8 kg 20 kg 30 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+273 mm 垂直使用時 ストローク+303 mm
本体断面最大外形	W94 mm × H98 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	レゾルバ <sup>※4</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700mm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. 1050mmを超えるストロークはハイリード(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。

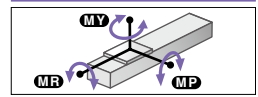
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リード	質量	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)				
		A	B	C	A	B	C	A	B	C		
30	10kg	415	286	183	10kg	140	120	323	4kg	515	515	
	20kg	270	105	93	20kg	41	0	123	6kg	334	334	
	30kg	667	244	225	30kg	170	128	549	8kg	244	244	
20	10kg	330	112	107	10kg	46	0	182	10kg	217	217	
	20kg	162	42	47	20kg	0	0	0	15kg	133	133	
	30kg	392	75	81	30kg	52	0	335	20kg	90	90	
10	10kg	297	40	44	10kg	24	0	235	15kg	135	135	
	20kg	265	21	24	20kg	0	0	108	20kg	92	92	
	30kg	477	22	37	30kg	0	0	505	30kg	49	49	
5	10kg	412	22	25	5	20kg	54	0	710			
	20kg	362	16	18	5	25kg	25	0	505			
	30kg	362	16	18	5	30kg	0	0	355			

※ 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



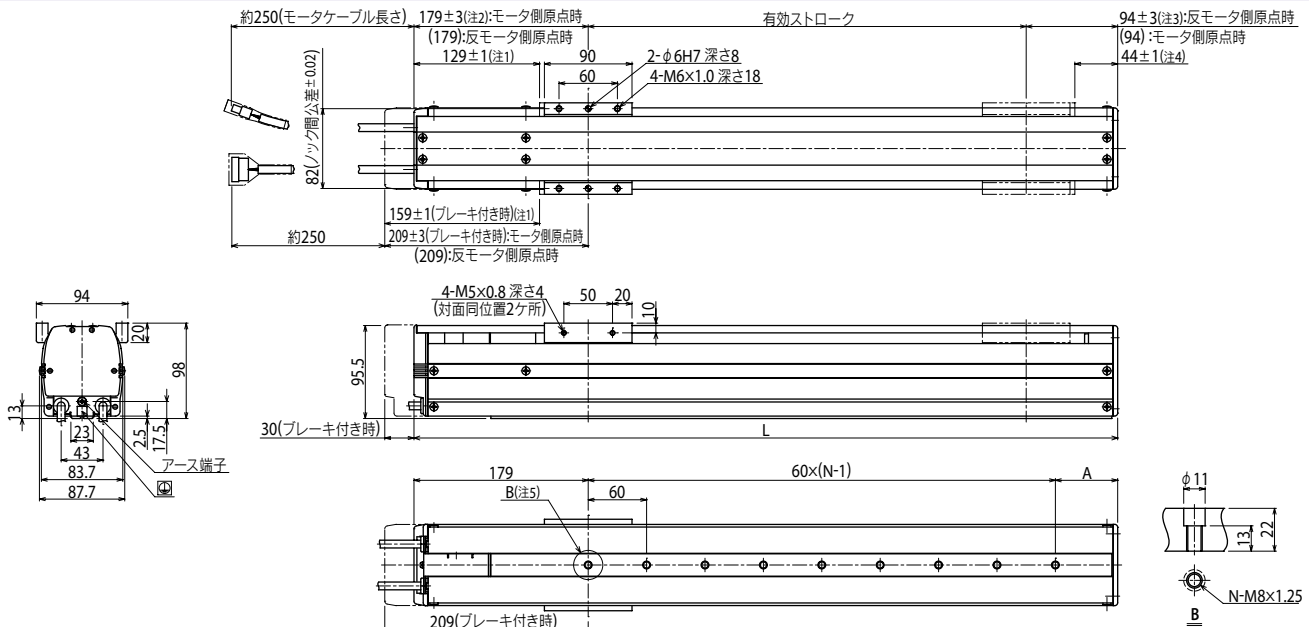
	MY	MP	MR
(単位:N・m)	86	133	117

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 <sup>※</sup>	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	ポイントトレース/リモートコマンド/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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X110 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

## T9H



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、181.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、94±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、41.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ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. プ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0.5kg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 <sup>※9</sup>	1150 <sup>※9</sup>	1200 <sup>※9</sup>	1250 <sup>※9</sup>
L	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	1373	1423	1473	1523
A	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N	4	5	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	21	22
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1
最高速度 <sup>※8</sup> (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8. ストロークが700mm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。
- 注9. 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。

# 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

<b>F8</b>						
ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 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 GC: クリーン	ストローク 150~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

<b>TSX</b>			
ポジションナ <sup>※3</sup> TSX: TS-X	ドライバ: モータ容量 電圧/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ボードなし <sup>※4</sup>

<b>SR1-X</b>	<b>05</b>		
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

<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	<b>05</b>	<b>RBR1</b>
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

※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。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg 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	レゾルバ <sup>※3</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	A	C	
リード20	5kg 197	76	120	5kg 104	67	174	1kg 447	448	
	10kg 100	32	54	10kg 37	23	72	2kg 214	216	
	12kg 85	25	43	12kg 27	15	55	3kg 137	138	
リード12	5kg 364	89	188	5kg 171	81	340	4kg 98	99	
	10kg 203	39	87	10kg 69	32	172	2kg 244	245	
	15kg 139	22	51	15kg 33	15	100	4kg 113	113	
	20kg 103	14	33	20kg 15	6	55	6kg 69	69	
リード6	10kg 403	43	113	10kg 94	36	369	8kg 46	46	
	20kg 214	16	43	20kg 25	9	157			
	30kg 140	6	20	30kg 0	0	14			
	40kg 113	0	8	40kg 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。

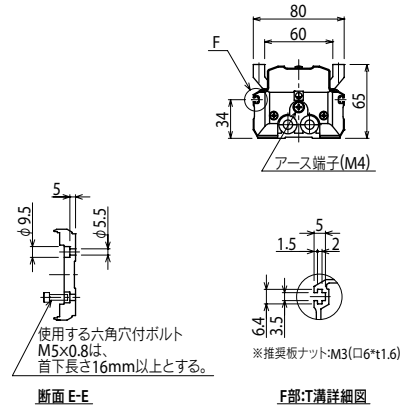
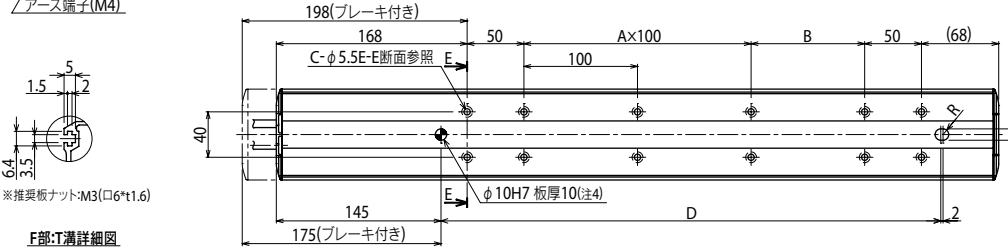
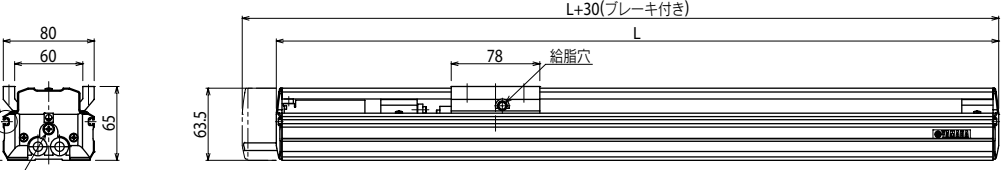
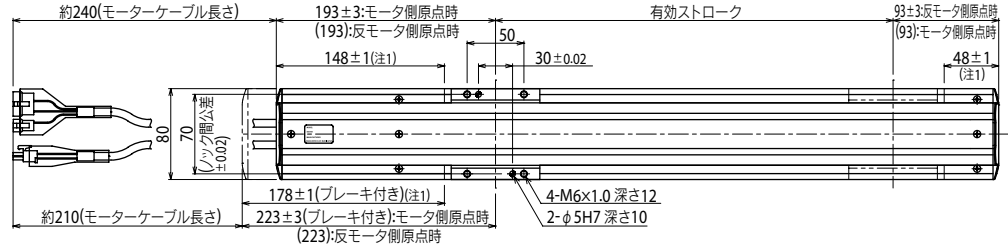
## ■静的許容モーメント

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

## F8

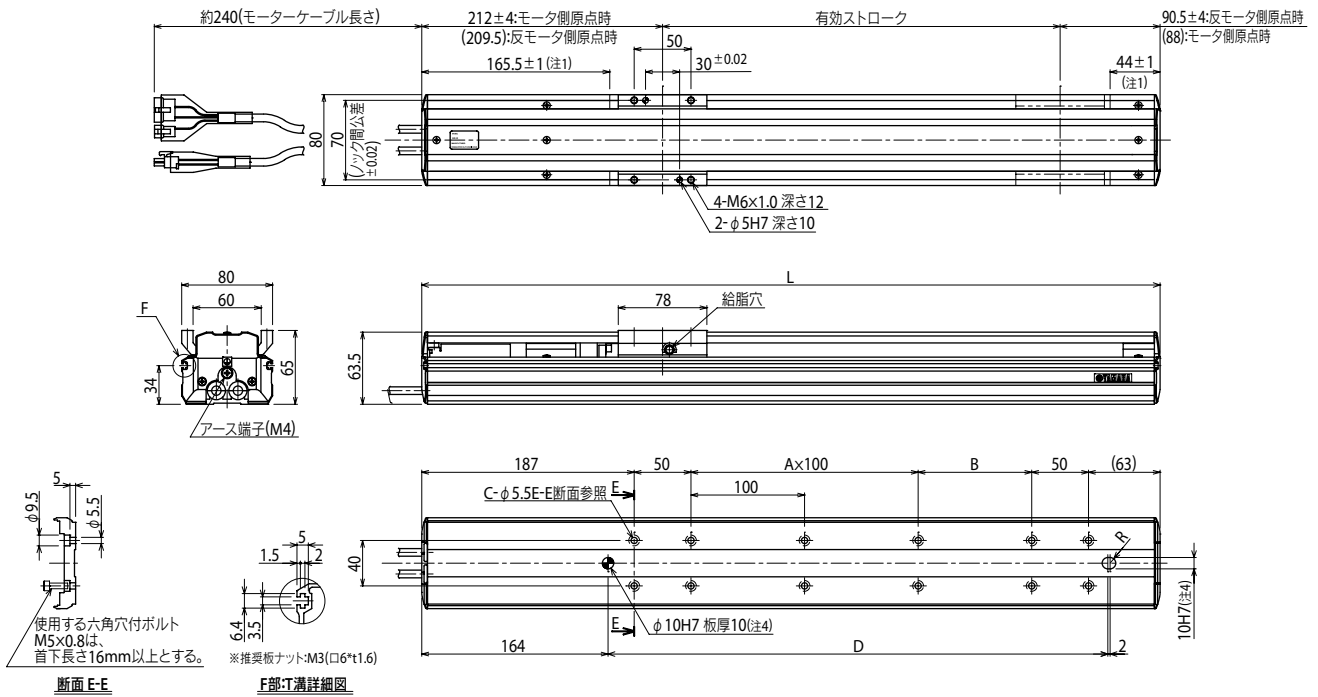


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	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 <sup>※6</sup>														
リード12	720													
リード6	360													
速度設定	—													
	90% 75% 65% 60% 50%													

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。



F8L ハイリードタイプ: リード30



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																																																								
L	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350																																																								
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9																																																								
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100																																																								
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26																																																								
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140																																																								
本体質量 (kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5																																																								
最高速度 <sup>※5</sup>	リード30											1800																																																															
(mm/sec)	—											1530								1350								1170								1080								990								900								810								720							
速度設定	—											85%								75%								65%								60%								55%								50%								45%								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等のご使用はできません。  
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. ストロークが650mm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。

# F8LH

● 原点反モータ側選択可能

## ■ 注文型式

<b>F8LH</b>	ロボット本体	リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーフ	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ボジション <sup>※2</sup> TSX: TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TSモータ 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ボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
	<b>SR1-X</b>	05	コントローラ	ドライバー: 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(アプソ) N: なし(インクリ)					
	<b>RDV-X</b>	2	05	2: AC200V	05: 100W以下	<b>RBR1</b>	回生装置					

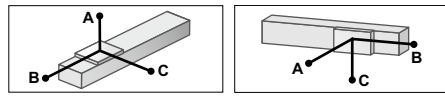
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 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φ15		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量   水平使用時	30 kg	60 kg	80 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
ストローク	150 mm~1050 mm(50 mmピッチ)		
全長   水平使用時	ストローク+368 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	レゾルバ <sup>※3</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600mm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。

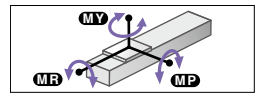
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リード	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)				
	A	B	C	A	B	C		
10	10kg	573	256	176	10kg	147	215	515
	20kg	334	116	81	20kg	53	75	255
	30kg	279	70	50	30kg	20	29	160
20	20kg	629	137	111	20kg	80	99	545
	40kg	479	57	47	40kg	15	19	270
	60kg	382	30	25	60kg	—	—	—
10	20kg	1094	148	127	20kg	96	112	1005
	40kg	851	63	54	40kg	22	26	604
	60kg	714	34	29	60kg	—	—	—
5	40kg	601	20	17	80kg	—	—	—

※ 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

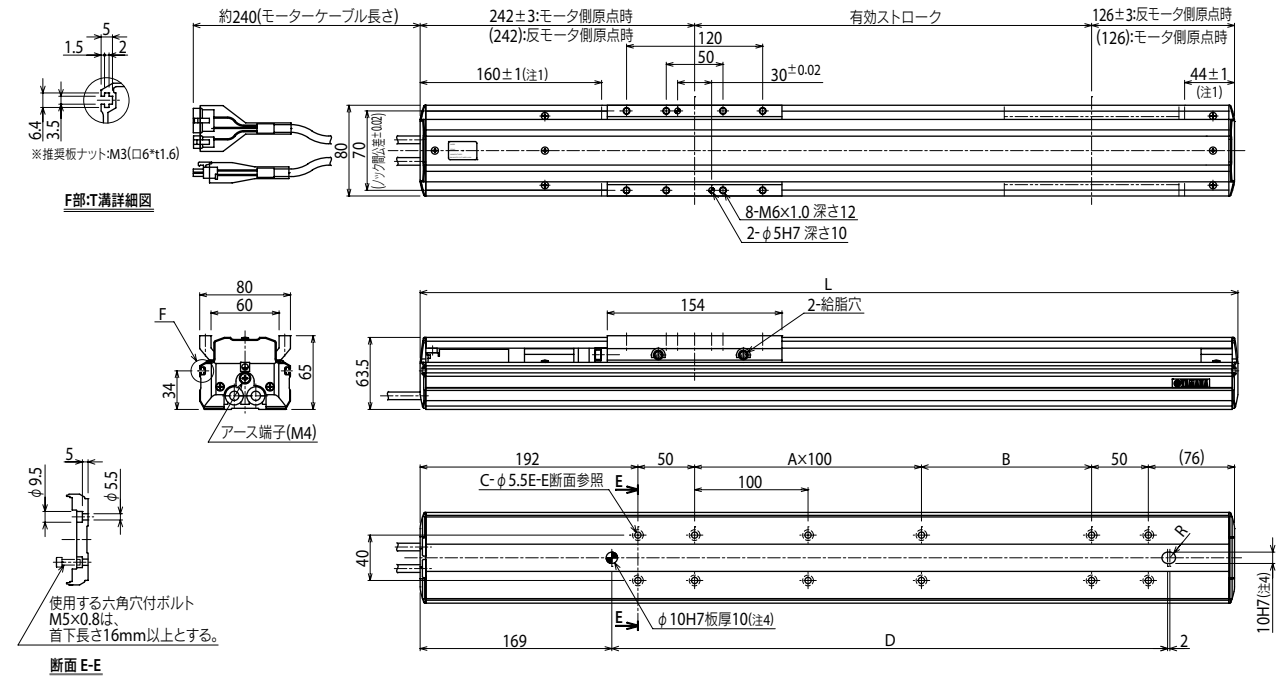


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
128	163	143

## ■ 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/リモトコマンド/オンライン命令
RCX320	ポイントトレース/リモトコマンド/オンライン命令
RCX221/222	ポイントトレース/リモトコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモトコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモトコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモトコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## F8LH



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	
L	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	
D	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	
本体質量 (kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3	
最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード20	1200									1020	900	780	720	660	600	540	480	420	
	リード10	600									510	450	390	360	330	300	270	240	210	
	リード5	300									255	225	195	180	165	150	135	120	105	
速度設定	—									85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%		

注1. 両端からのメカストツバ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ー等のご使用はできません。  
 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. ストロークが600mm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。



# 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				TSX				SR1-X				RDV-X				
ロボット本体	リード指定 30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	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	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側 <sup>※2</sup>	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 <sup>※3</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ボジション <sup>※4</sup> 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 <sup>TM</sup> EP: EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B: 有り(アプ) N: なし(インクリ)			
								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 <sup>TM</sup> PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプ) N: なし(インクリ)			
								ロボットドライブ	電源電圧 2: AC200V		ドライブ: モータ容量 05: 100W以下	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 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup>	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 <sup>※3</sup> (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列サーキュラーアクス×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</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<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)					
リッド	5kg	A	B	C	リッド	5kg	A	B	C	リッド	1kg	A	C
30	15kg	491	273	215	30	15kg	206	209	480	30	2kg	649	691
20	5kg	937	282	259	20	5kg	250	213	905	20	4kg	306	347
10	10kg	487	121	116	10	10kg	99	51	438	10	4kg	338	380
5	20kg	236	40	44	5	20kg	21	0	149	5	8kg	142	183
	15kg	389	71	74	5	10kg	105	53	550	5	10kg	102	144
	30kg	179	17	20	5	20kg	22	0	230	5	10kg	105	146
	40kg	106	0	0	5	30kg	0	0	0	5	15kg	51	93
	30kg	419	19	20	5	10kg	107	54	1410	5	20kg	25	66
	50kg	0	0	0	5	20kg	22	0	540				
	60kg	0	0	0	5	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

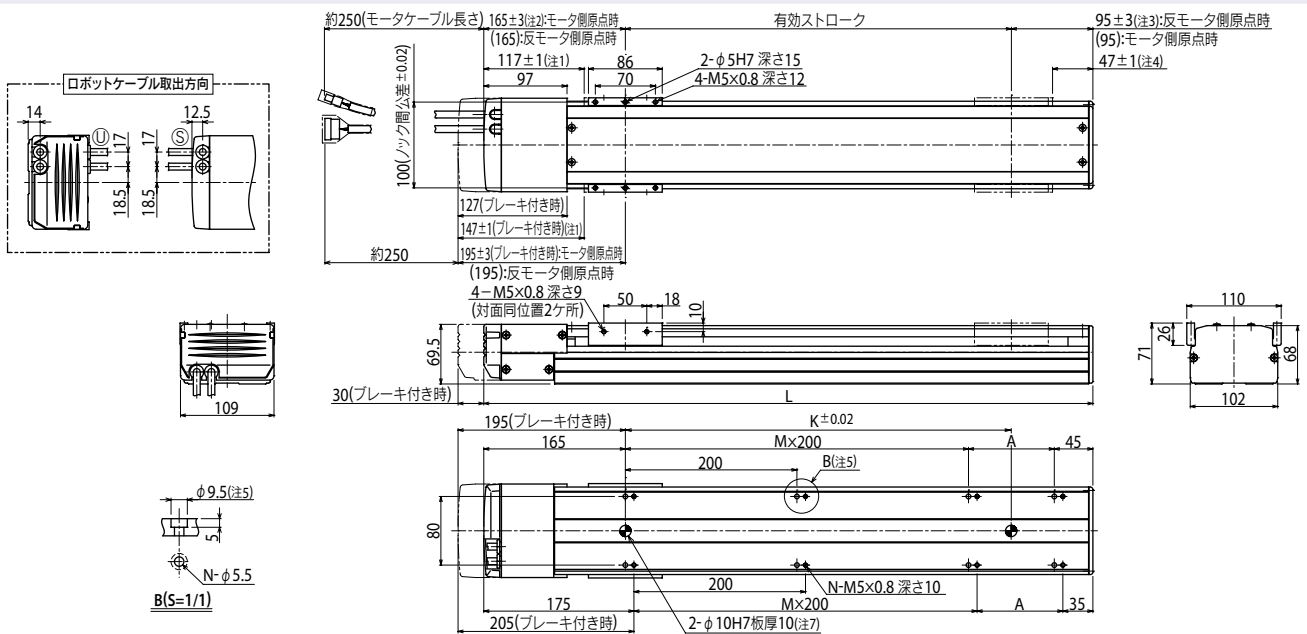
(単位: N・m)			
MY	MP	MR	
131	131	115	

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 <sup>※</sup>	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 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205 <sup>※</sup>	
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時に移動ストロークが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. モーター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 <sup>※10</sup>	1150 <sup>※10</sup>	1200 <sup>※10</sup>	1250 <sup>※10</sup>	
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) <sup>※8</sup>	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 <sup>※9</sup> (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。

# F10H

- 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

## ■注文型式

<b>F10H</b>	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	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	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・5: 150~1000 (60mmピッチ) リード30: 150~1000 (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)	<b>TSX</b>	ボタショナ <sup>※4</sup> TSX・TS-X	ドライバ: 電源電圧・モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	回生装置 無記入:なし R:RG7付き	TSモータ 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ボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アップリ) N:なし(インクリ)
									<b>SR1-X</b>	コントローラ	ドライバ:モータ容量 10:200W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG7付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFINET	バッテリー B:有り(アップリ) N:なし(インクリ)
									<b>RDV-X</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V		ドライバ:モータ容量 10:200W以下	<b>RBR1</b>	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	200 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φ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 — 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
ストローク	150 mm~1000 mm
全長	水平使用時 ストローク+355 mm 垂直使用時 ストローク+385 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
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーチ × 1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</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600mm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。移動距離が短い場合、可搬質量によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※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<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		A	C	
リード10	10kg	1181	681	219	10kg	193	570	1062	4kg	1650	1650
リード20	20kg	772	298	99	20kg	65	187	549	6kg	1104	1104
リード30	10kg	1961	685	232	10kg	198	570	1786	8kg	832	832
リード20	20kg	949	301	103	20kg	65	187	732	10kg	927	927
リード10	40kg	432	109	38	40kg	0	0	0	15kg	614	614
リード30	30kg	1615	239	84	20kg	100	283	1981	20kg	458	458
リード20	50kg	1131	112	39	25kg	66	187	1546	15kg	752	752
リード10	80kg	812	40	14	30kg	43	123	1223	20kg	560	560
リード30	60kg	3091	112	39	20kg	134	379	7629	30kg	369	369
リード20	80kg	2330	64	23	25kg	93	264	5987			
リード5	100kg	1733	36	12	30kg	66	187	4841			

- ※ ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

## ■静的許容モーメント

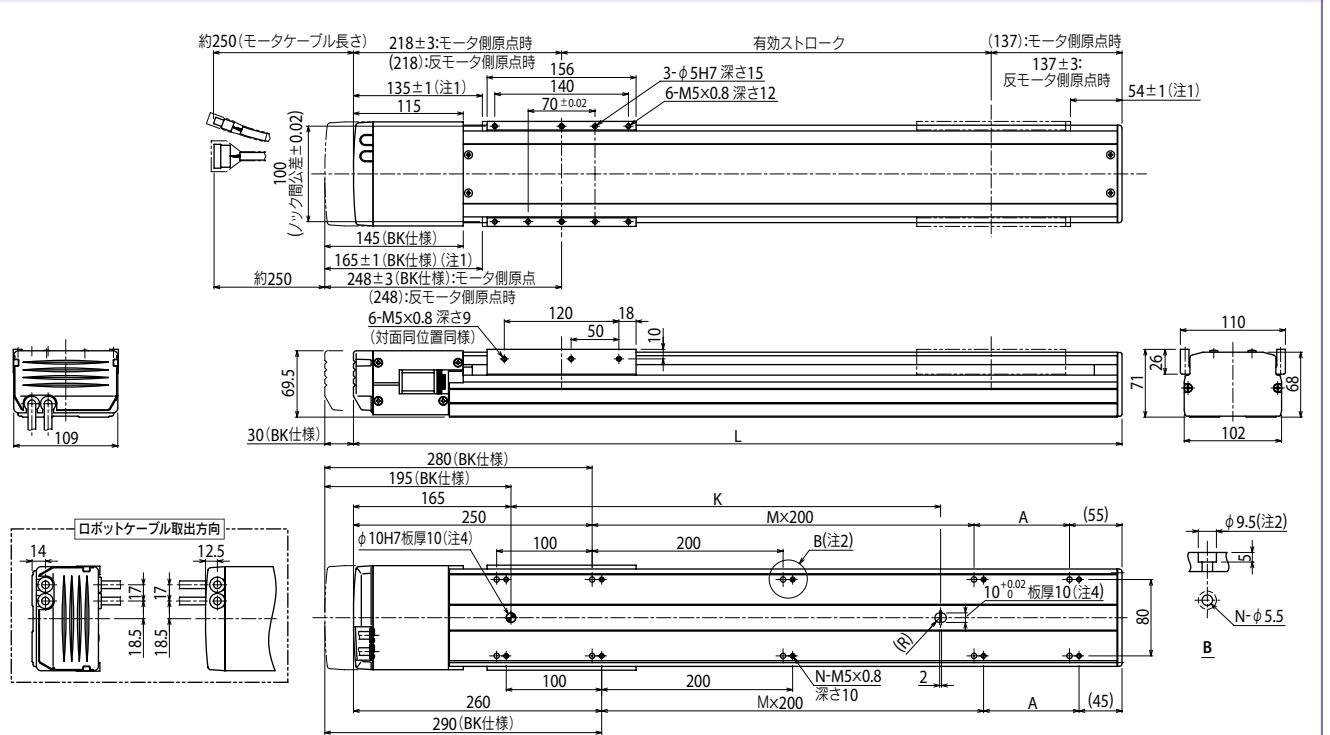
MY	MP	MR
348	348	160

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 <sup>※</sup> RCX320 RCX221/222 RCX340	プログラム/ ポイントトレス/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X110 <sup>※</sup> TS-X210 <sup>※</sup>	ポイントトレス/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

- ※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

## F10H

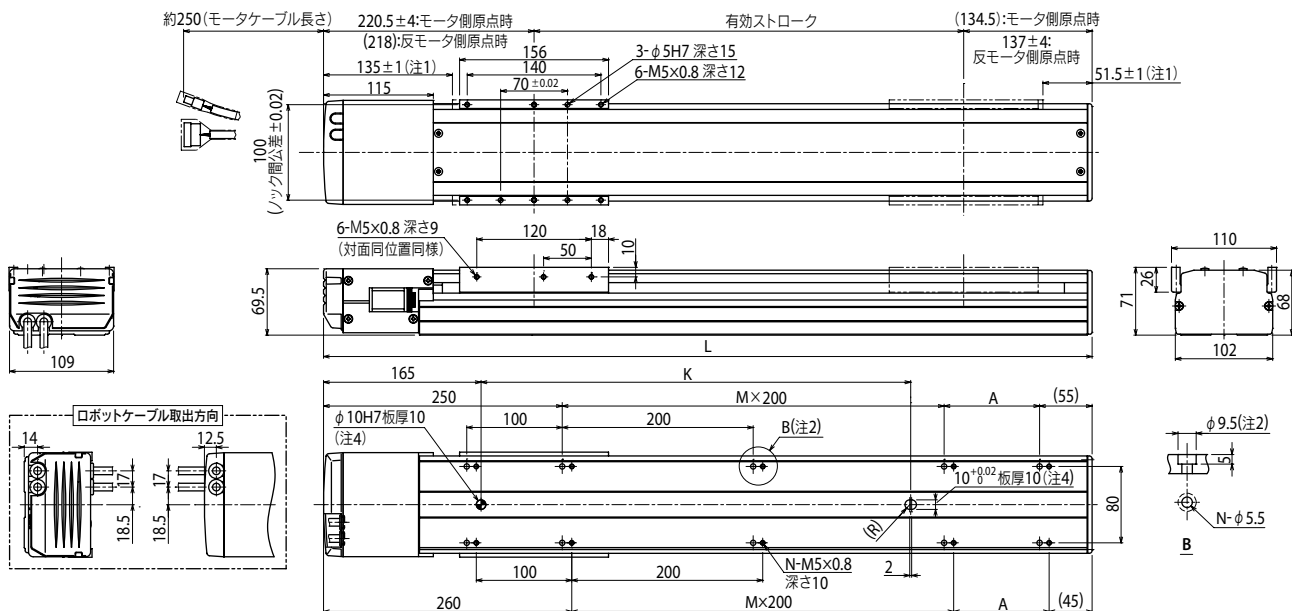


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4	
最高速度(mm/sec) <sup>※6</sup>	リード30	1800	1440	1260	1080	960	840	720	600	480	420	360	300	240	210	180	150	120	105
速度設定		80%	70%	60%	50%														

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 本体取付の際、φ9.5サグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
- 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. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはプレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

注6. ストロークが600mm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。

F10H ハイリードタイプ: リード30



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
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
本体質量 (kg)	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4
最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	リード30	1800																
	リード20	1200																
	リード10	600																
	リード5	300																
	速度設定	—																
											80%	70%	60%	50%	40%	35%		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 本体取付の際、φ9.5サグリ穴に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。  
 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. ストロークが600mm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。

# F14

- ハイリード: リード30
- 原点反モータ側選択可能

※ 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

### F14

ロボット本体	リード指定	ブレーキ <sup>※1</sup>	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長 <sup>※2</sup>
	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	なし: 標準 Z: 反モータ側	なし: 標準 GC: グリーン	リード20: 10・5: 150 ~ 1050 (50mmピッチ) リード30: 150 ~ 1250 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

### TSX

ポジションナ <sup>※3</sup>	ドライバ:	回生装置	TSモータ	入出力	バッテリー
TSX: TS-X	電源電圧/千VA容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	無記入: なし R: RGT付き	無記入: なし L: LCD付き	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※4</sup>	B: 有り(アプリア) N: なし(インクリ)

### SR1-X

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

### RDV-X

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

- ※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. 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。
- ※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。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 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φ15
ボールネジリード	30 mm / 20 mm / 10 mm / 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	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 / 30 kg / 55 kg / 80 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 <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時: ストローク+255 mm 垂直使用時: ストローク+285 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H83 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×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</sup>
分解能	16384 ハルス/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. 1050mmを超えるストロークはハイリード(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、アプリア仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプリア仕様となります。

## ■ 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	
リード 5kg	1756	1364	863	5kg	951	969	1286
30 15kg	1236	467	438	15kg	408	277	803
リード 5kg	2153	1366	980	5kg	1066	974	1578
15kg	1193	465	430	15kg	402	276	775
20 30kg	1266	245	294	20 30kg	219	105	678
リード 20kg	1132	353	361	20kg	312	189	690
40kg	872	183	218	40kg	140	57	402
10 55kg	946	140	184	10 55kg	92	0	345
リード 50kg	1575	158	222	50kg	246	107	1095
60kg	1493	135	194	60kg	167	64	798
5 80kg	1466	107	159	5 80kg	88	20	508

※ 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

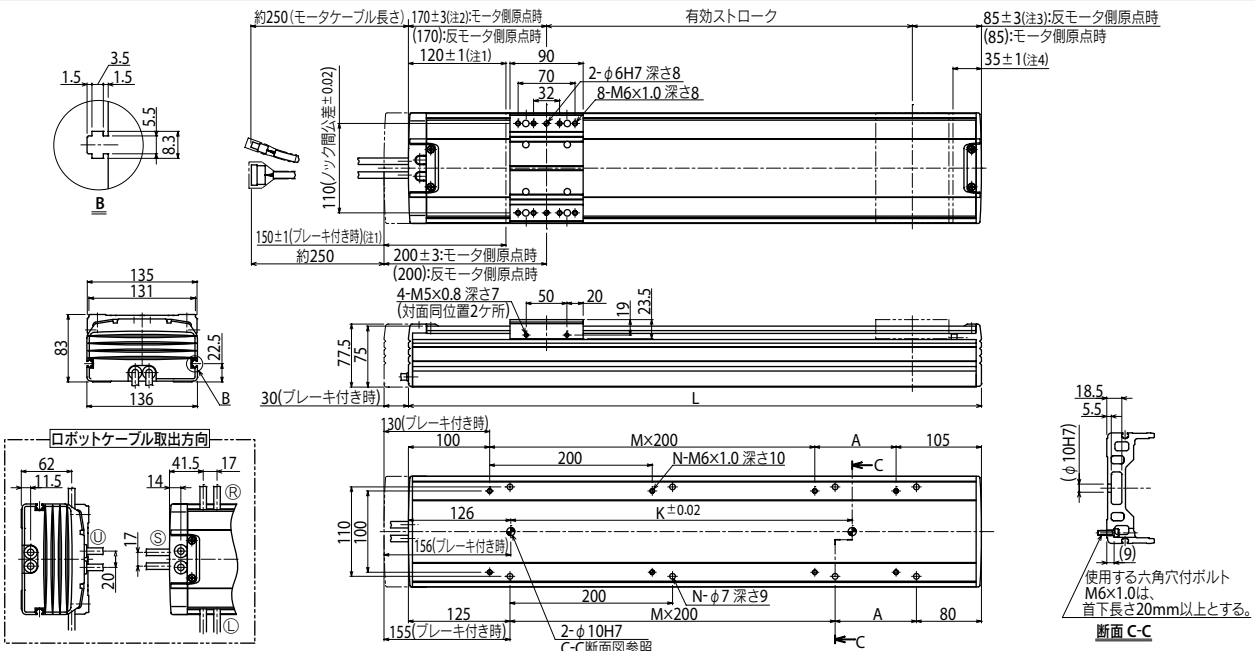
MY	MP	MR
232	233	204

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 <sup>※</sup>	プログラム/ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	
RCX221/222	
RCX340	
TS-X105 <sup>※</sup>	ポイントレース/リモートコマンド
TS-X205 <sup>※</sup>	
RDV-X205-RBR1	パルス列

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

## F14



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、172.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、85±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
- 注5. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注6. 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0.7kg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 <sup>※8</sup>	1150 <sup>※8</sup>	1200 <sup>※8</sup>	1250 <sup>※8</sup>
L	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
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	240	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.6	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4
最高速度 <sup>※7</sup> (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7. ストロークが700mm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。
- 注8. 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。

# F14H

- 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

### F14H

ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	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 R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 2:反モータ側 <sup>※2</sup>	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	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 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	---	--	--	---------------------------	--	--

### TSX

ポジション <sup>※4</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 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:IOボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー N:なし(インクリ)
---------------------------------	---	---------------------------	----------------------------	--	---------------------

### SR1-X

コントローラ	10	ドライバ:モータ容量 10:200W	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™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプシ) N:なし(インクリ)
--------	----	-----------------------	--------------------------	---------------------------	---	----------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	2	10	RBR1	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	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. 標準口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	200 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φ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
ストローク	150 mm~1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm 垂直使用時 ストローク+350 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H83 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 <sup>※4</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700mm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)。その時は下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。
- ※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、アプシ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプシ仕様となります。

## 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			
リード10	10kg 2152	1673	934	10kg 975	1219	1625	リード5	4kg 2400	2016
リード20	25kg 1847	691	533	25kg 482	426	1257	リード10	6kg 1699	1364
リード30	10kg 2265	1674	961	10kg 999	1220	1711	リード20	8kg 1301	1051
リード5	20kg 1402	855	537	20kg 515	558	987	リード30	10kg 1370	1106
リード10	40kg 1047	445	324	40kg 263	227	635	リード10	15kg 906	732
リード20	30kg 1953	583	485	30kg 419	338	1282	リード20	20kg 678	548
リード30	50kg 1655	365	328	50kg 240	162	934	リード30	20kg 767	619
リード5	80kg 1720	242	238	80kg 134	62	756	リード5	25kg 612	494
リード10	60kg 2443	311	317	60kg 209	117	1398	リード10	30kg 503	407
リード20	80kg 2193	242	253	80kg 135	62	1120			
リード30	100kg 2000	202	214	100kg 90	29	900			

※ 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

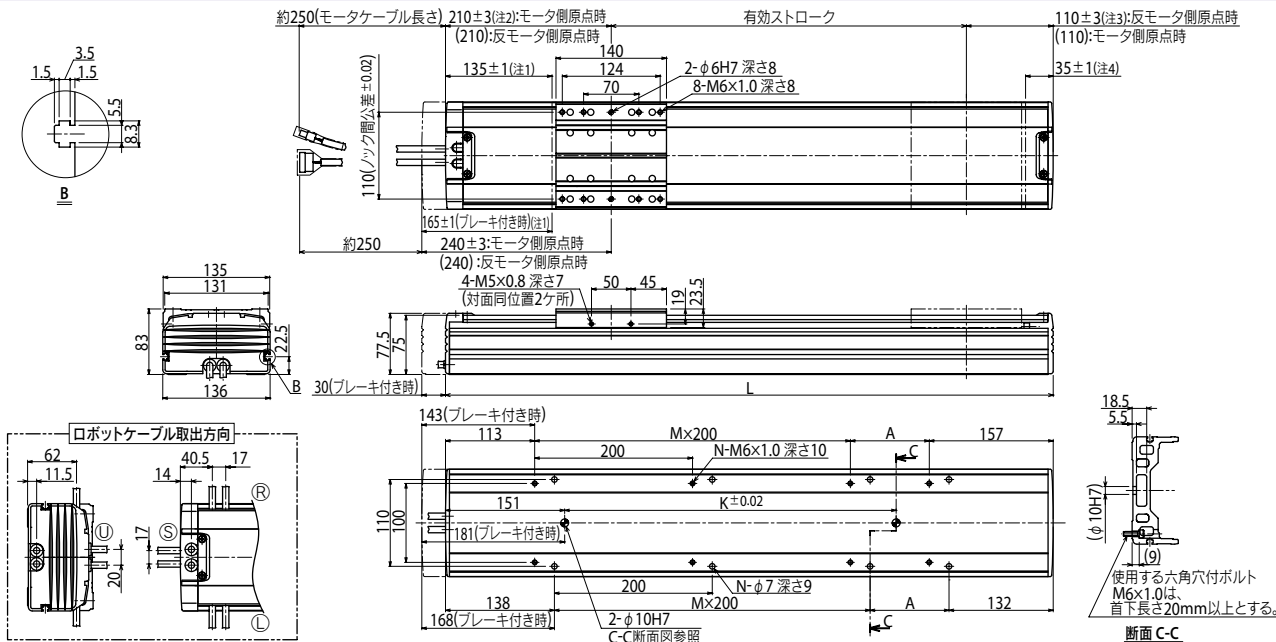
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
551	552	485

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 <sup>※</sup>	プログラム/ポイントトレース/
RXC320	ポイントトレース/
RCX221/222	リモートコマンド/
RCX340	オンライン命令
TS-X110 <sup>※</sup>	ポイントトレース/
TS-X210 <sup>※</sup>	リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

## F14H



- 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、212.5±4になります。
- 注3. ハイリッド(リード30)の場合、110±4になります。
- 注4. ハイリッド(リード30)の場合、32.5±1になります。
- 注5. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注6. 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0.7kg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	1150 <sup>※6</sup>	1200 <sup>※6</sup>	1250 <sup>※6</sup>
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
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	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
本体質量(kg) <sup>※6</sup>	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.7	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4	21.1	21.7
最高速度 <sup>※7</sup> (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7. ストロークが700mm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。
- 注8. 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。

# GF14XL

● 原点反モータ側選択可能

※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

## ■ 注文型式

**GF14XL - S H - 20**

ロボット本体	モデル S: ストレート モデル	取付方向 H: 水平	リード指定	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	フレーム 無記入: 標準 (座グリ) T: タップ	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 750~2000 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------	---------------	-------	--	------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------	---

<b>TSX</b> ボジショナ <sup>※2</sup> (TSX: TS-X)	ドライバ: 電源電圧・モータ容量 110: 100V/200W 210: 200V/200W	TSモータ 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ボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
<b>SR1-X</b> コントローラ	ドライバ: モータ容量 10: 200W	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(アプソ) N: なし(インクリ)
<b>RDV-X</b> ロボットドライブ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: 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は選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

### 【ご購入後の注意】

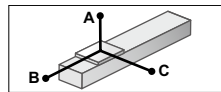
- ・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
- ・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
- ・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 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φ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec
最大可搬質量	45 kg
定格推力	170 N
ストローク	750 mm~2000 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+561 mm
本体断面最大外形	W140 mm × H91.5 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×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	20480 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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。

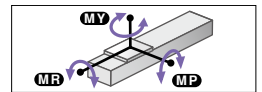
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



水平使用時 (単位: mm)	
リ	A B C
10kg	3550 1340 1210
20kg	2075 685 633
20	45kg 1280 326 308

※ ガイド寿命10,000 km 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。  
※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

## ■ 静的許容モーメント

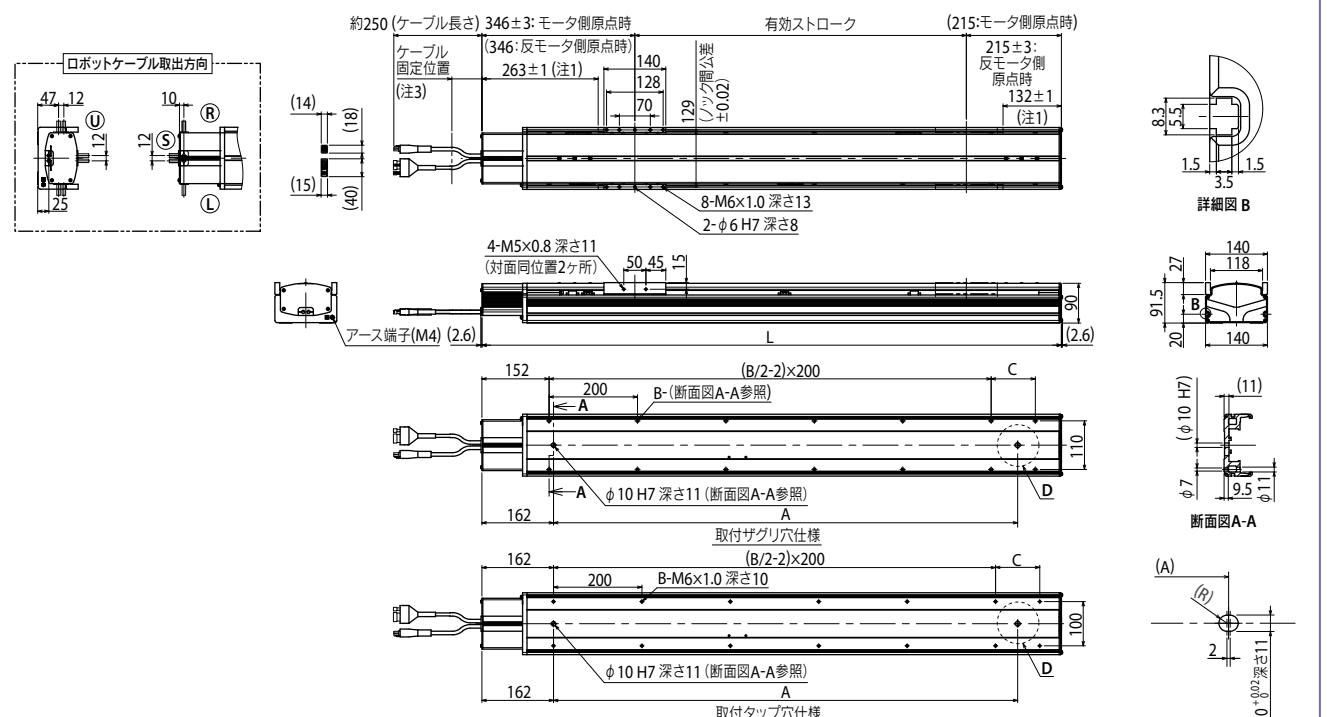


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
551	552	485

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 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-X110 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

## GF14XL



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等にて固定してください。
- 注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
- 注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6×1.0)は、首下長さ: 20 mm 以上としてください。取付タップ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6×1.0)は、首下長さ: 架台の厚さ+10 mm 以下を推奨します。

有効ストローク	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561
A	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
B	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
C	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	150
本体質量 (kg)	22.5	23.2	23.8	24.5	25.2	25.9	26.5	27.2	27.9	28.6	29.2	29.9	30.6	31.3	31.9	32.6	33.3	33.9	34.6	35.3	36.0	36.6	37.3	38.0	38.7	39.3

# 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** - ボジション<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: RGT付き, TSモータ: 無記入: なし, L: LCD付き

**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: RGT付き

**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)

**出力** - 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(アプリ), N: なし(インクリ)

## ■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、アプシ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプシ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位: mm)	A			B			C		
	リ	ト	10	リ	ト	10	リ	ト	10
10kg	3540	2753	1999	2022	2670	3501	3000	3000	3000
20kg	2541	1357	1181	1202	1283	2483	2447	2447	2447
40kg	2639	661	736	752	587	2516	1650	1650	1650
30kg	2647	894	989	987	820	2578	1782	1782	1782
50kg	1770	521	588	574	447	1685	1054	1054	1054
80kg	1391	312	362	342	237	1263	742	742	742
60kg	2443	430	572	535	355	2443	—	—	—
100kg	2000	243	326	283	169	2000	—	—	—
120kg	1841	197	264	220	123	1841	—	—	—

※ 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

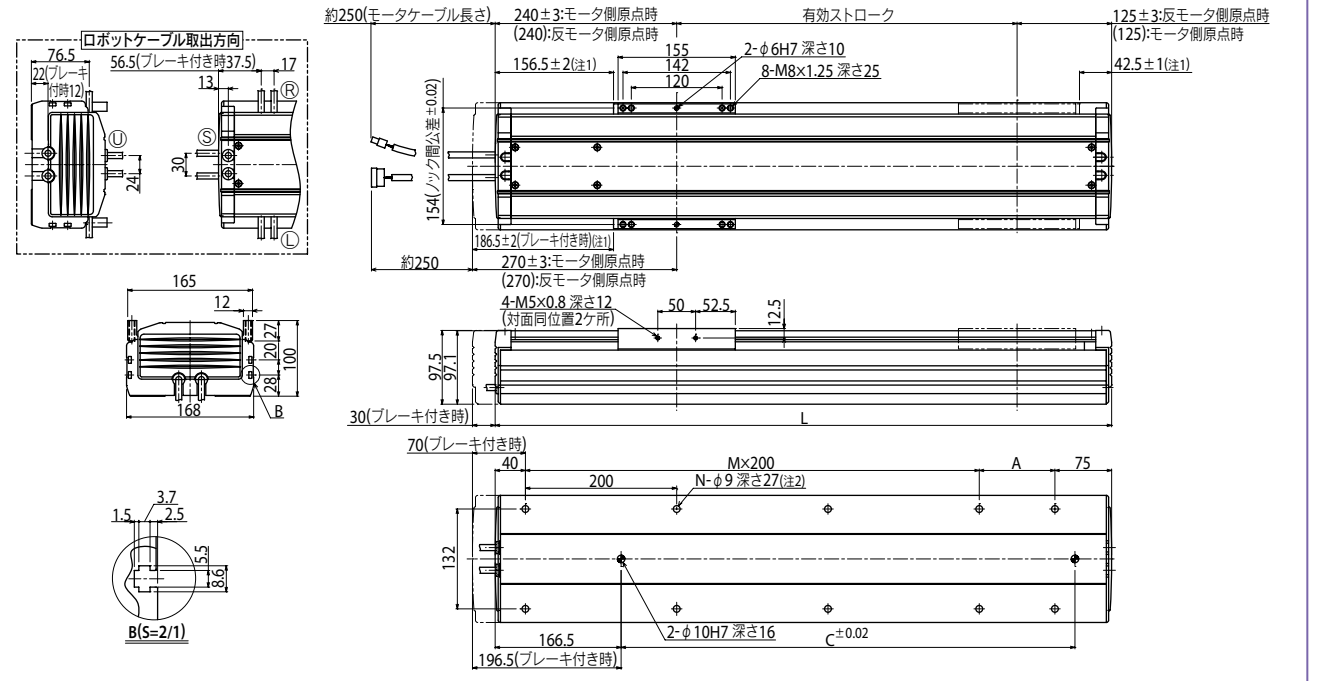
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■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/オフライン命令
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



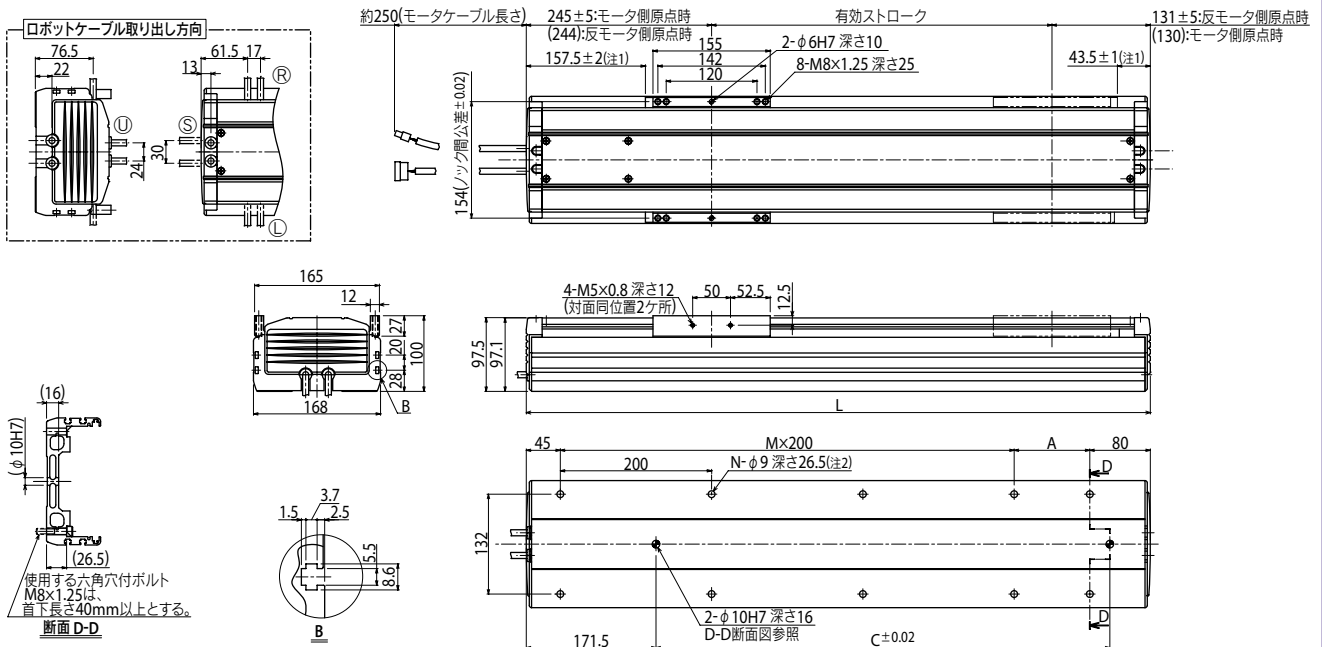
- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。注3. モータケーブルの最小曲半径はR50です。
- 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルU取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法:全長+20mm)

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>	リード20	1000 (1200 <sup>※7</sup> )										960	840	720	600	480	420	360	300	240	240	240	
速度設定	リード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
- 単軸ロボット
- リニア単軸ロボット
- 直交ロボット
- スクラップロボット
- ピッキングロボット
- クリーン
- 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。



# F17L

● 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

### F17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ 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>※1</sup> R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 E:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 1100~2050 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	---------------------------------	--	----------------------------	---------------------------	---------------------------------	--

### TSX 220 R

ポジション <sup>※3</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 <sup>※4</sup> 220/200V/400~600W	回生装置 R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> EP:EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)
---------------------------------	--	-----------------	----------------------------	--	-----------------------------------

### SR1-X 20 R

コントローラ	ドライバ、モータ容量 <sup>※4</sup> 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RGT付き	出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプリア) 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 <sup>※4</sup> 20:600W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)
----------	------------------	---------------------------------------	------------------------------

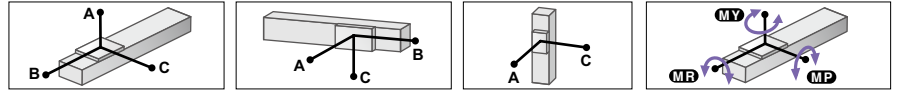
- ※1. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	2200 mm/sec
最大可搬 水平使用時	50 kg
質量 垂直使用時	10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1100 mm~2050 mm (50 mmピッチ)
全長 水平使用時	ストローク+475 mm
垂直使用時	ストローク+505 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ク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</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1200mm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. 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。

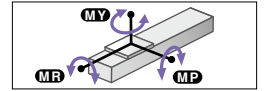
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リフト	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	A	B	C
10kg	4000	2755	2608	2720	2681	4000	1200	1200	1200
30kg	3045	895	1175	1185	821	3045	3000	3000	3000
50kg	2602	523	715	680	449	2602	2650	2650	2650

※ 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

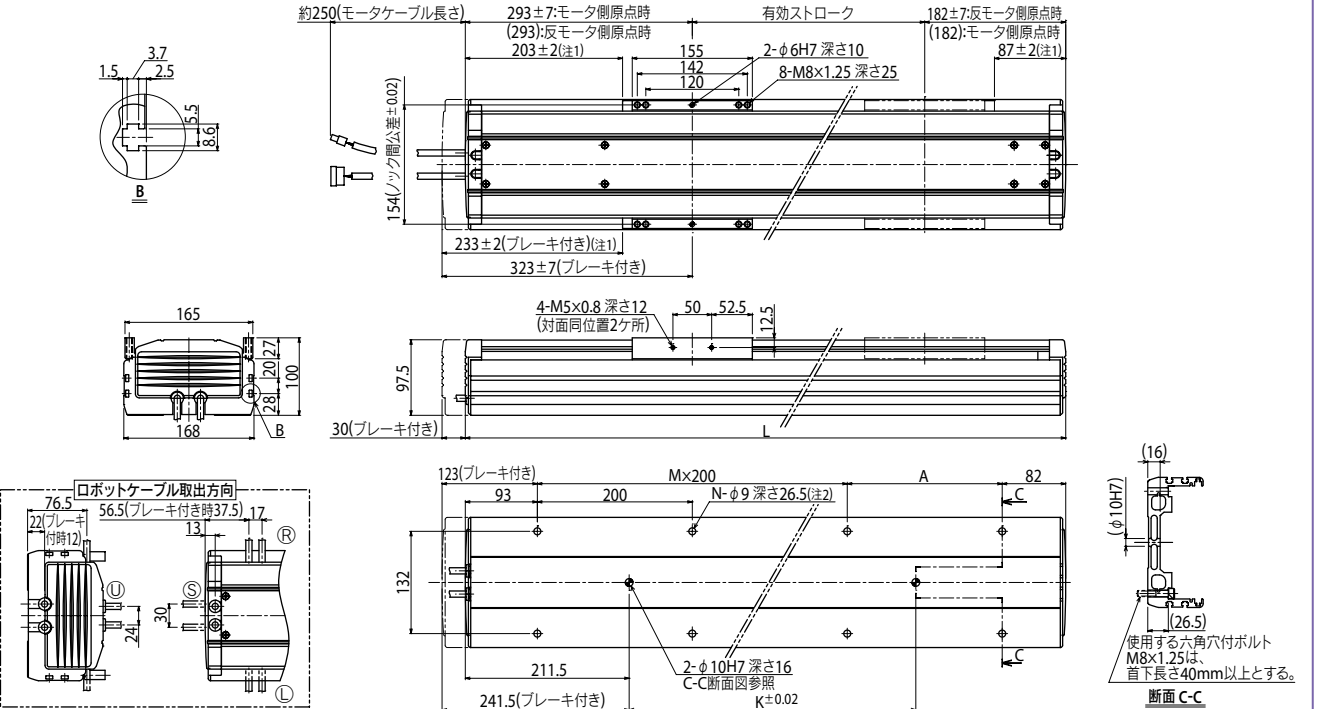


MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R	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-R	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

## F17L



- 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. ブレーキなしの仕様です。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4. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルフル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	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
L	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11
N	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
K	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量(kg) <sup>※3</sup>	34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42	42.9	43.8	44.7	45.6	46.5	47.3	48.2	49.1	50	50.9
最高速度 <sup>※5</sup> リード50 (mm/sec) 速度設定	2200				1900				1500					1200				900		800
						86%				68%					54%				40%	36%

注5. ストロークが1200mm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。

# GF17XL

● 原点反モータ側選択可能



※ 2300 mm を超えるストロークは 10 day delivery 対象外となります。納期については別途ご相談ください。  
 ※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

## ■ 注文型式

**GF17XL-S H-20**

ロボット本体	モデル S: ストロート モデル	取付方向 H: 水平	リード指定	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	フレーム 無記入: 標準 (度グリ) T: タップ	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 850~2500 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>1)</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------	---------------	-------	--	------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------	---

<b>TSX 220</b>	ポジショナ <sup>2)</sup> TSX: TS-X	ドライバ: モータ容量 220: 200V/400~600W	回生装置 無記入: なし R: RGT付 L: LCD付	TSモータ 無記入: なし L: LCD付	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> EP: EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT: PROFIBUS GW: IOボードなし <sup>3)</sup>	バッテリー B: 有り(アプ) N: なし(インク)
<b>SR1-X 20</b>	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 無記入: なし R: RG付	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプ) N: なし(インク)
<b>RDV-X 2</b>	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	RBR1	

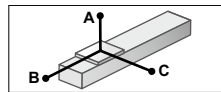
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
  - ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
  - ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。
  - ※4. 最高速度750 mm/sec以下で動かす場合は、回生装置は不要です。
- [ご購入後の注意]
- ・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
  - ・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
  - ・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1)</sup>	±0.01 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	1200 mm/sec <sup>※2)</sup>
最大可搬質量	90 kg
定格推力	339 N
ストローク	850 mm~2500 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+686 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H105.5 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×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3)</sup>
分解能	20480 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 最高速度750 mm/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。
- ※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。

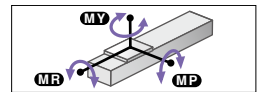
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



水平使用時 (単位: mm)				
リ	A	B	C	
30kg	4050	1090	1405	
50kg	2755	650	835	
20	90kg	1610	345	450

※ ガイド寿命10,000 km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。  
 ※ 寿命計算時のストロークは1000 mmです。

## ■ 静的許容モーメント



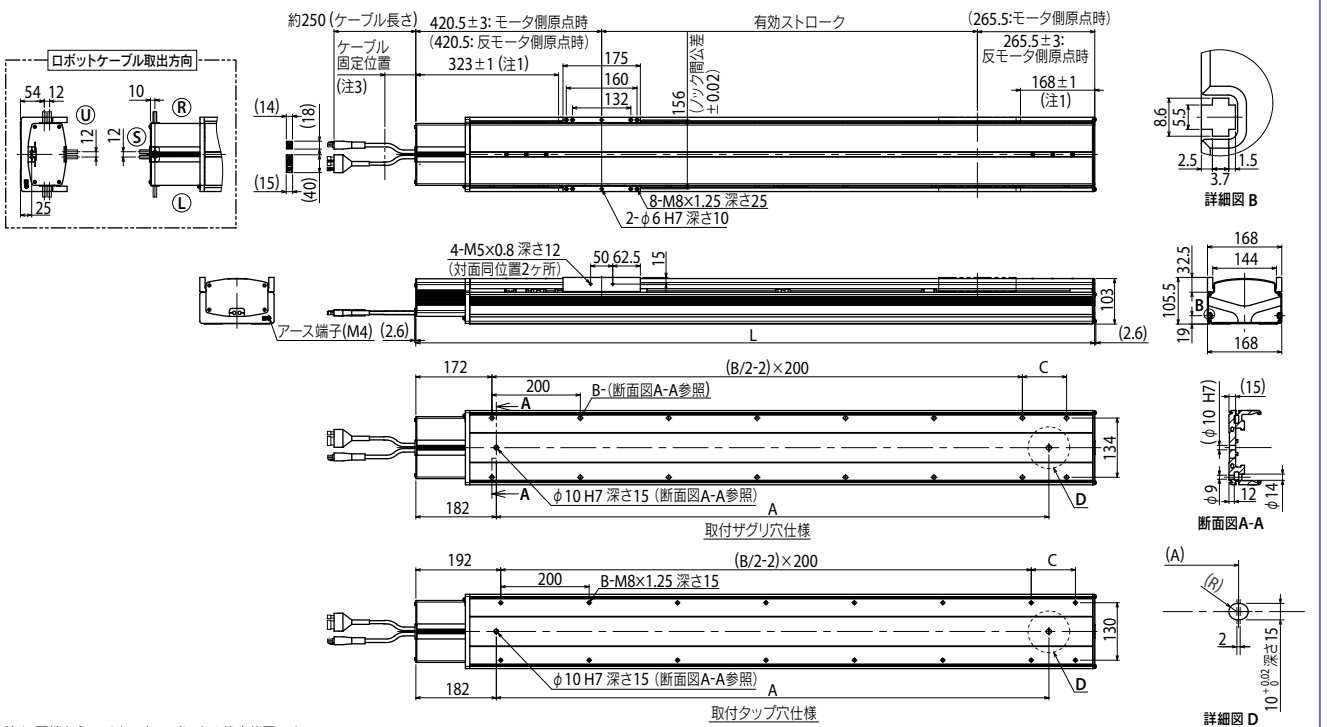
(単位: N·m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>※</sup> 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750 mm/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。

## GF17XL



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm以内で結束バンド等に固定してください。
- 注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
- 注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M8×1.25)は、首下長: 45 mm以上としてください。取付タップ穴仕様で使用する六角穴付きボルト(M8×1.25)は、首下長: 架台の厚さ+15 mm以下を推奨します。

有効ストローク	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
L	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086	3136	3186	
A	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	
B	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	
C	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	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
本体質量 (kg)	37.4	38.4	39.4	40.3	41.3	42.3	43.2	44.2	45.2	46.1	47.1	48.1	49.0	50.0	51.0	51.9	52.9	53.9	54.8	55.8	56.8	57.7	58.7	59.7	60.6	61.6	62.6	63.5	64.5	65.5	66.4	67.4	68.4	69.3	

# F20

- ハイリッド:リード40
- 原点反モーサ側選択可能



※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

<b>F20</b>	ロボット本体	リード指定 40:40mm 20:20mm 10:10mm	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*2 R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モーサ側	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*3 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	<b>220</b>	ポジション*4 TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量*5 220:200V/400~600W	回生装置*6 無記入:なし R:RG1付き	TSモニタ :LCD付き	出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOポートなし*7	バッテリー B:有り(アプリ) N:なし(インクリ)
									<b>SR1-X</b>	<b>20</b>	コントローラ	ドライバ:モータ容量*5 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置*6 無記入:なし R:RG1付き	出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプリ) N:なし(インクリ)
									<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量*5 20:600W以下	回生装置*6 RBR1(水平) RBR2(垂直)		

- ※1. リード10mmの場合はブレーキなし仕様(水平仕様)を選択できません。リード40mm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. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※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. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※6. ハイリッド(リード40)の場合は回生装置が必要です。
- ※7. 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	600 W
繰り返し位置決め精度*1	±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*2	2400 mm/sec 1000 mm/sec (1200*3) 600 mm/sec
最大可搬 水平使用時	60 kg
質量 垂直使用時	25 kg 45 kg
定格推力	255 N 510 N 1020 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm*3 (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 +427 mm 垂直使用時 +417 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H115 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×2レール
位置検出器	レゾルバ*5
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ッド(リード40)のみの対応となります。
- ※5. 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)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リ	10kg	4000	4000	3571	4000	4000	15kg	2635	
ト	20kg	3397	2235	2018	2164	3397	20kg	2000	
40	60kg	2443	718	1000	648	2443	25kg	1621	
リ	50kg	2602	869	1097	799	2602	リ	20kg	
ト	80kg	2193	528	708	458	2193	ト	30kg	
20	120kg	1841	339	468	268	1841	ト	45kg	

\*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

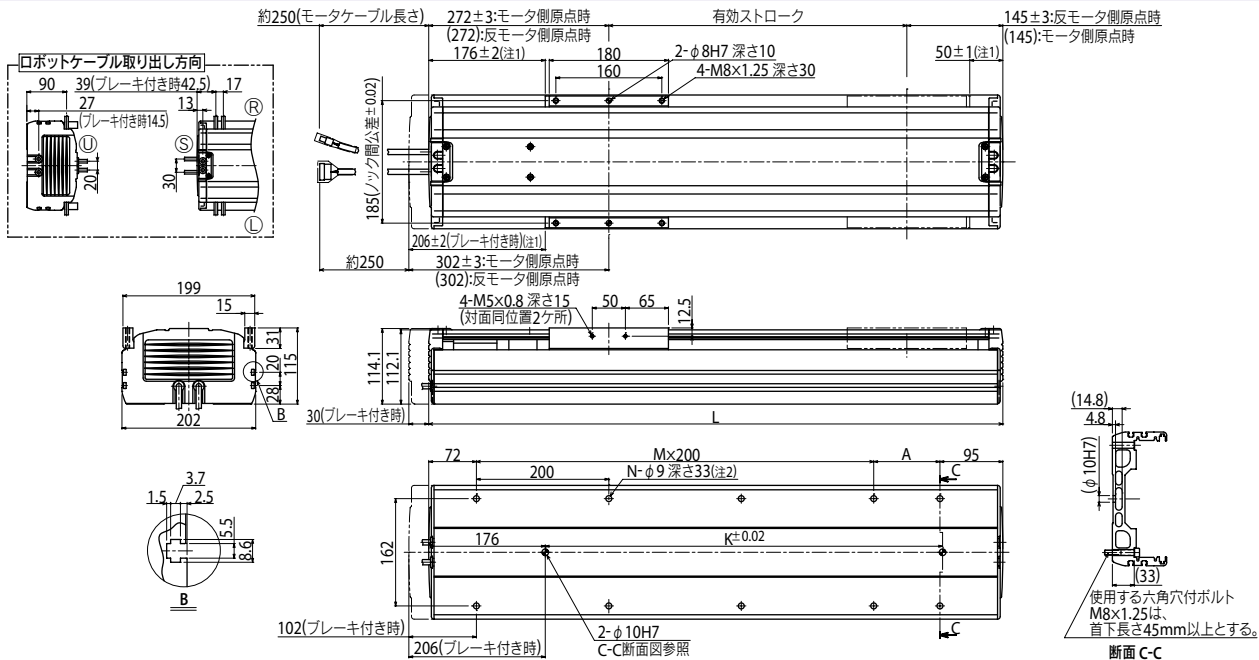
	(単位:N・m)		
	MY	MP	MR
	1196	1199	1052

## 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(水平) 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
- ・水平使用でハイリッド(40)の場合

## F20



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1.5kg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上取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)

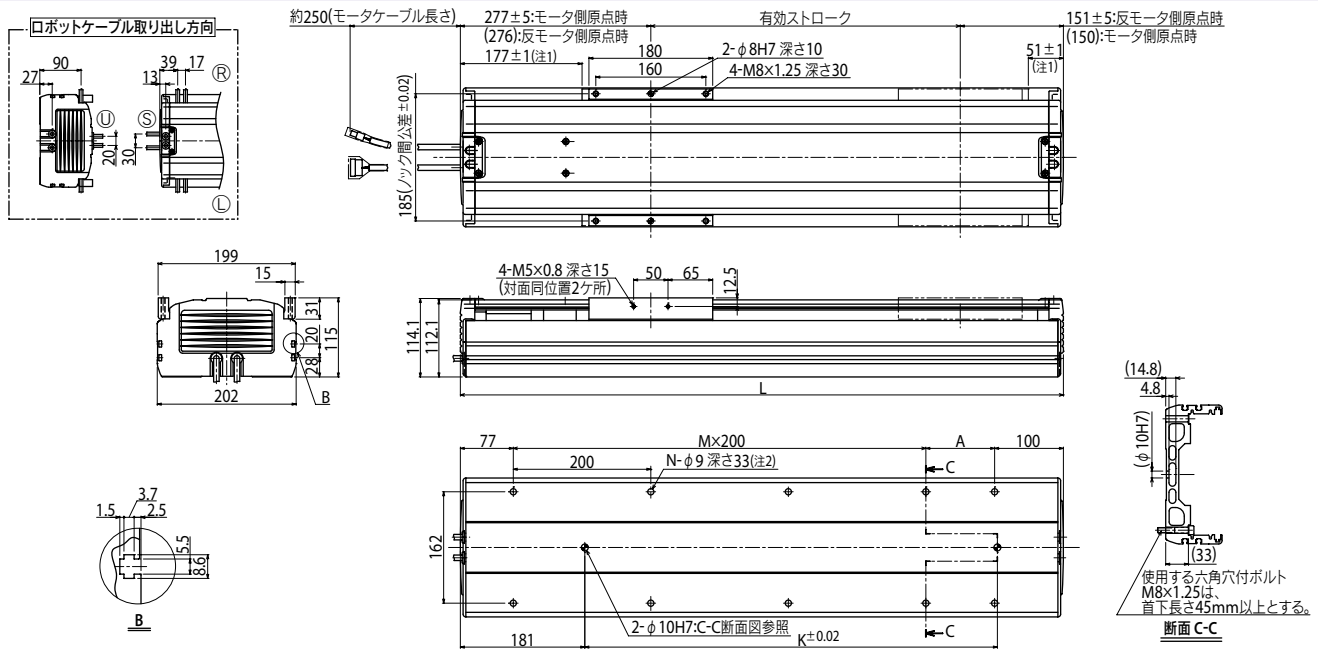
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517	1567	1617	1667
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	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
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
本体質量(kg)*4	21.0	22.0	22.9	23.8	24.8	25.7	26.6	27.5	28.5	29.4	30.3	31.2	32.1	33.0	34.0	34.9	35.8	36.7	37.7	38.6	39.5	40.4
最高速度*5 (mm/sec)	リード20 600	1000 (1200*7)										960	840	720	600	480	420	360	300	240		
速度設定		-										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
- モーター直結
- 小型単軸ロボット
- 単軸ロボット
- リニア単軸ロボット
- 面交ロボット
- スクラップロボット
- ピック&ソール
- クリーン
- コントローラ
- 各種情報
- タイム
- タイム
- CFタイム
- Nタイム
- B/タイム

## F20 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. モーター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	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877
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
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量 (kg)	21.2	22.2	23.1	24.0	25.0	25.9	26.8	27.7	28.7	29.6	30.5	31.4	32.3	33.2	34.2	35.1	36.0	36.9	37.9	38.8	39.7	40.6	41.5	42.4	43.3	44.2
最高速度 <sup>※4</sup> リード40 (mm/sec) 速度設定	2400												1920		1680		1440		1200		960		840		720	
	-												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。  
注5. 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。

# 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 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	-----------------------------	---------------------------	----------------------------------	--

<b>TSX</b>	<b>220</b>	位置シフト <sup>※2</sup> TSX:TS-X	ドライバー 電源電圧/モータ容量 220:200V/400~600W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 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:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプン) N:なし(インクリ)
------------	------------	---------------------------------	--	---------------------------	----------------------------	--	----------------------------------

<b>SR1-X</b>	<b>20</b>	コントローラ	ドライバー:モータ容量 20:400~600W	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:有り(アプン) N:なし(インクリ)
--------------	-----------	--------	----------------------------	--------------------------	--------------------------	--	----------------------------------

<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	<b>20</b>	ドライバー:モータ容量 20:600W以下	<b>RBR1</b>	回生装置
--------------	----------	----------	------------------	-----------	--------------------------	-------------	------

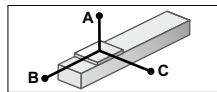
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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 <sup>※2</sup> )
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 <sup>※3</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. 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。

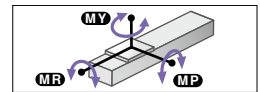
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



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



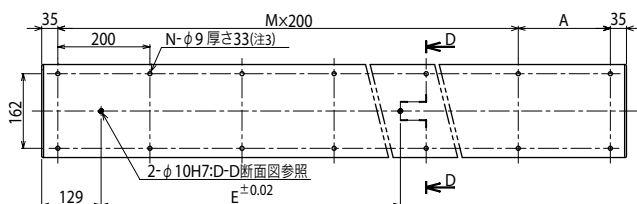
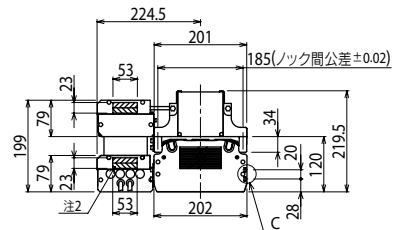
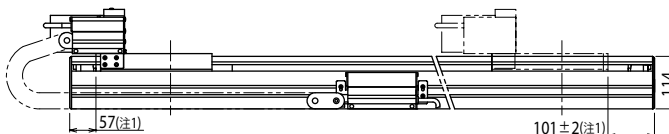
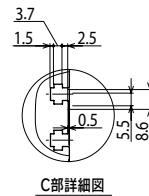
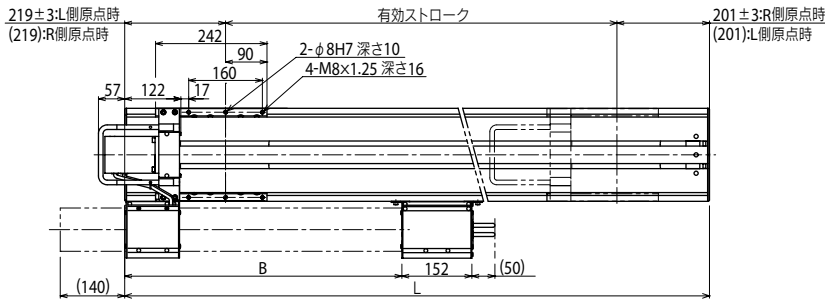
(単位:N·m)		
MY	MP	MR
1196	1199	1052

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>*</sup> 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 <sup>*</sup>	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。

# N15



## ■ 注文型式

### N15 - 20

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア 取出方向 <sup>※1</sup> RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	ケーブルベア仕様 S: 標準 ケーブルベア仕様 M: オプション ケーブルベア仕様	原点位置変更 なし: R側(標準) Z: L側 壁掛 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 500~2000 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	--	---	--	-----------------------------	---------------------------------	---

<b>TSX</b> ポジション <sup>※3</sup> TSX: TS-X	<b>220</b> ドライバ: モータ容量 電源電圧/モータ容量 220/200V/400~600W	<b>R</b> 回生装置 R: RGT付き なし: LCD付き	TSモータ 無記入: なし なし: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oポートなし <sup>※4</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
<b>SR1-X</b> 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 R: RGT付き なし: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFINET	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
<b>RDV-X</b> 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		

- ※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.299をご覧ください。
- ※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~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。

## ■ 基本仕様

モータ出力 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φ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm~2000 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 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列サーキュラーアーク×2レール 位置検出器 レゾルバ <sup>※3</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. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。
- ※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<sup>※</sup>

リ ド	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
10kg	3048	2322	1259	1258	1823	2449
30kg	1489	841	500	428	545	1039
50kg	1278	544	344	248	289	749

※ ガイド寿命10,000km時のスライド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
691	692	608

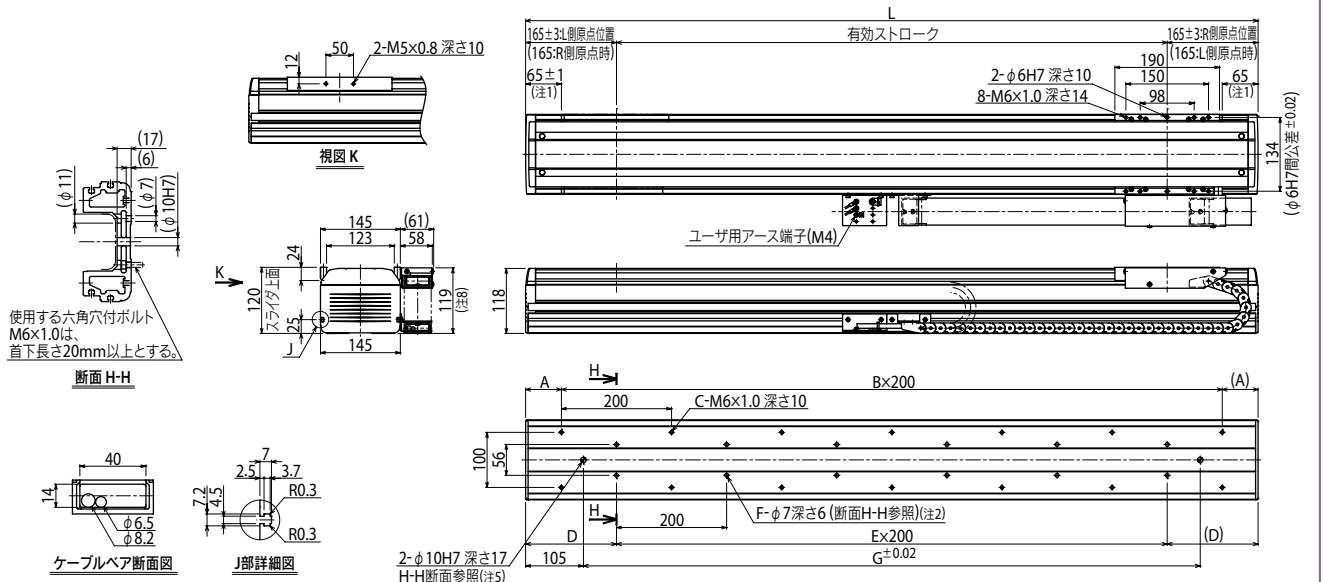
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R 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-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

## ■ ユーザー用ケーブルベア

タイプ	標準ケーブルベア仕様	Mタイプ	オプションケーブルベア仕様
標準ケーブルベア仕様	φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。		
オプションケーブルベア仕様			ユーザー用オプションケーブル部

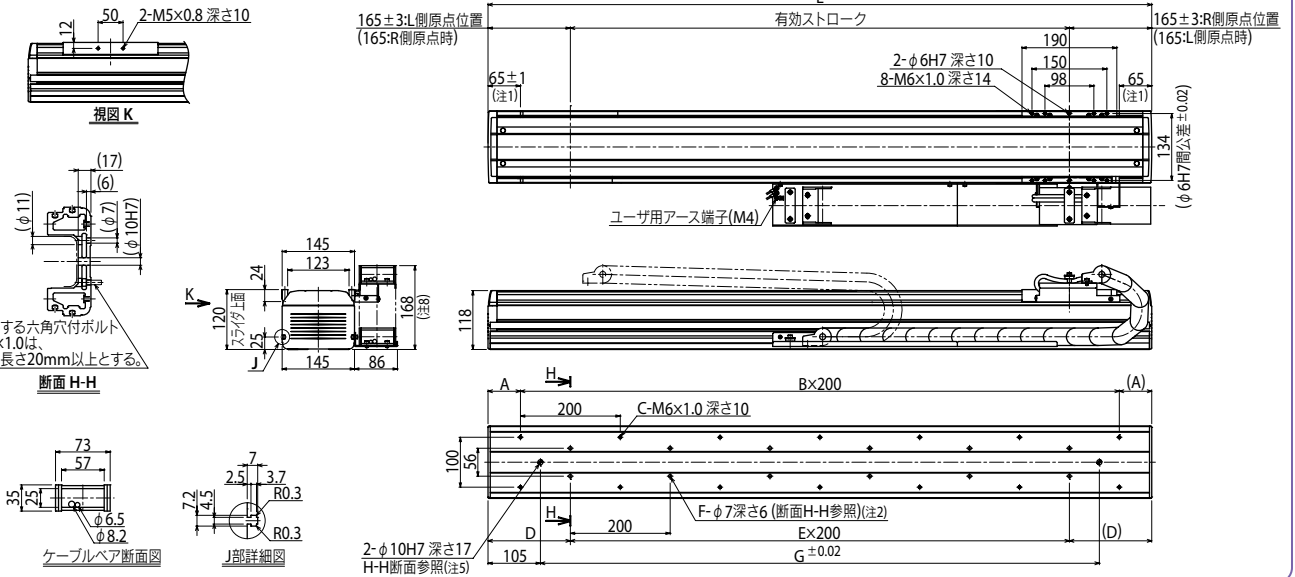
## N15 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH



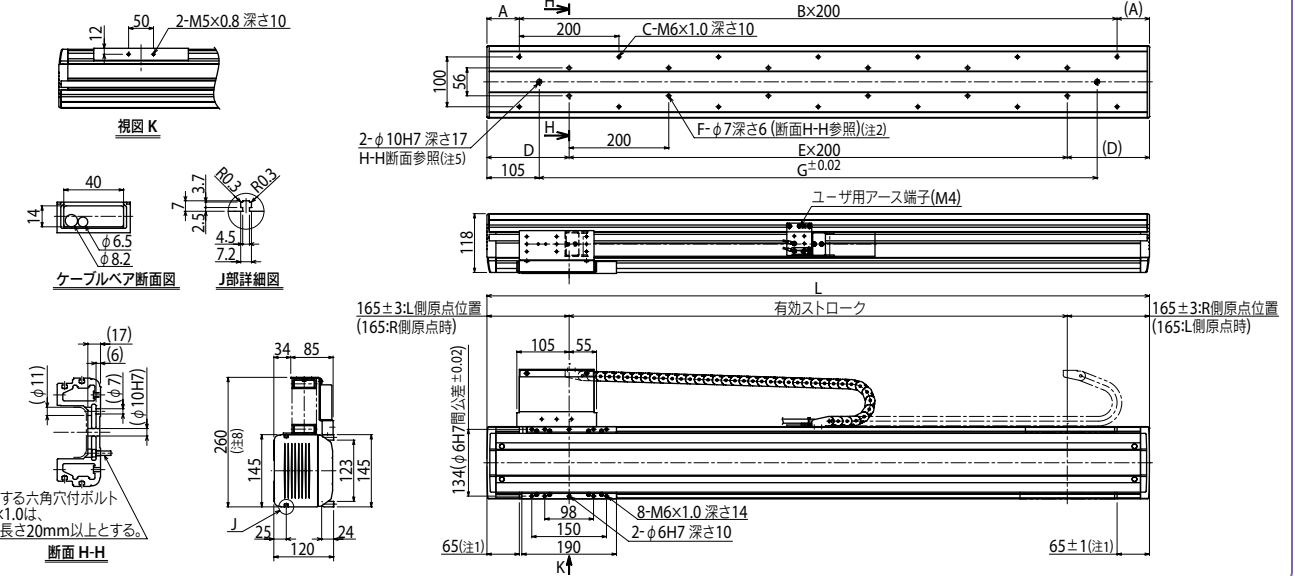
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー/スプリングワッシャー等のご使用はできません。
- 注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛はL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
- 注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
- 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
- 注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
- 注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	115	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	19	20	22	23	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40

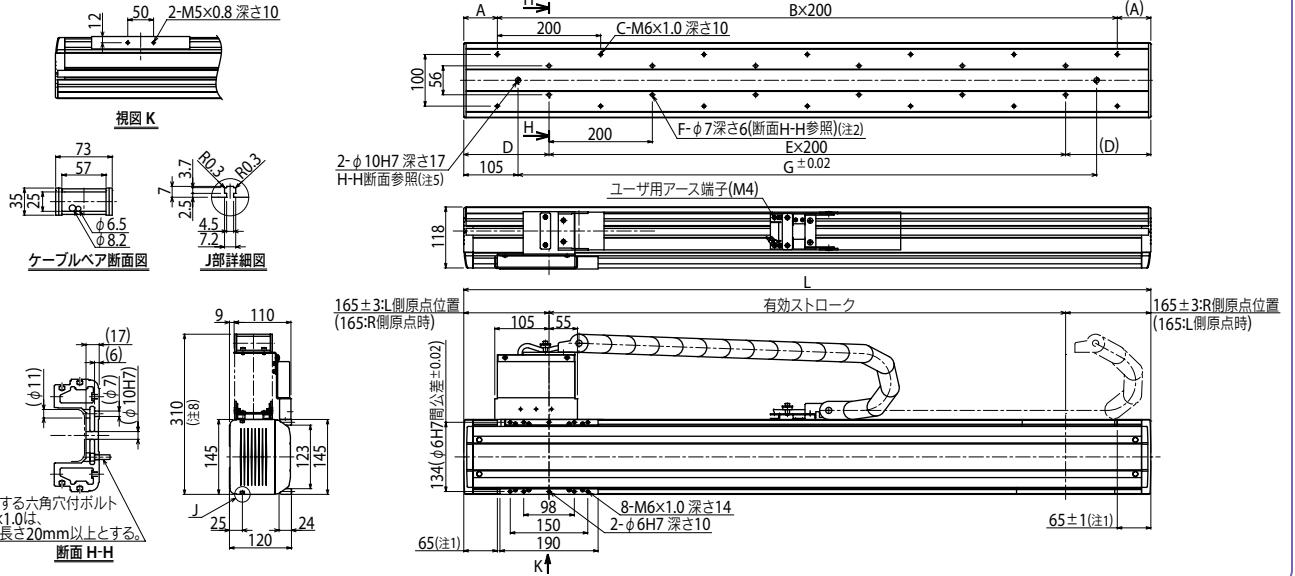
N15 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様 **RH**



N15 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様 **RW**



N15 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様 **RW**



垂直型開口ロボット  
YA  
LGM  
CX  
Robinity  
TRANSERO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
Tタイプ  
Fタイプ  
GFタイプ  
Nタイプ  
BRタイプ

# N15D

●ダブルキャリア仕様

## ■注文型式

<b>N15D - 20</b>						
ロボット本体	リード指定	取付方向	ケーブルペア仕様	オプション	ストローク	ケーブル長
H:水平取付 W:壁掛取付		H:水平取付 S:標準ケーブルペア仕様 M:オプションケーブルペア仕様	S:標準ケーブルペア仕様 M:オプションケーブルペア仕様	グリッド指定 なし:標準 GC:クリーン	250~1750(100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) <sup>※3</sup>
						適用コントローラ <sup>※1</sup>
						RCX320 RCX222HP SR1-X(2台) <sup>※2</sup> TS-X(2台) <sup>※2</sup> RDV-X(2台) <sup>※2</sup>

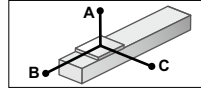
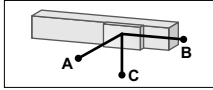
※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。  
 ※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。  
 ※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320/RCX222HPの場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

## ■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm~1750 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 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列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。  
 ※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。

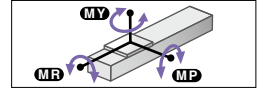
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)					
リ	10kg	A	B	C	リ	10kg	A	B	C
20	3048	2322	1259		20	1258	1823	2449	
	30kg	1489	841	500		30kg	428	545	1039
	50kg	1278	544	344		50kg	248	289	749

※ 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



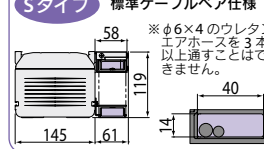
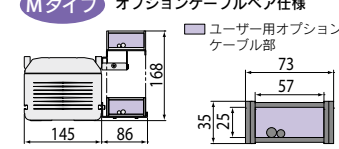
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
691	692	608

## ■適用コントローラ

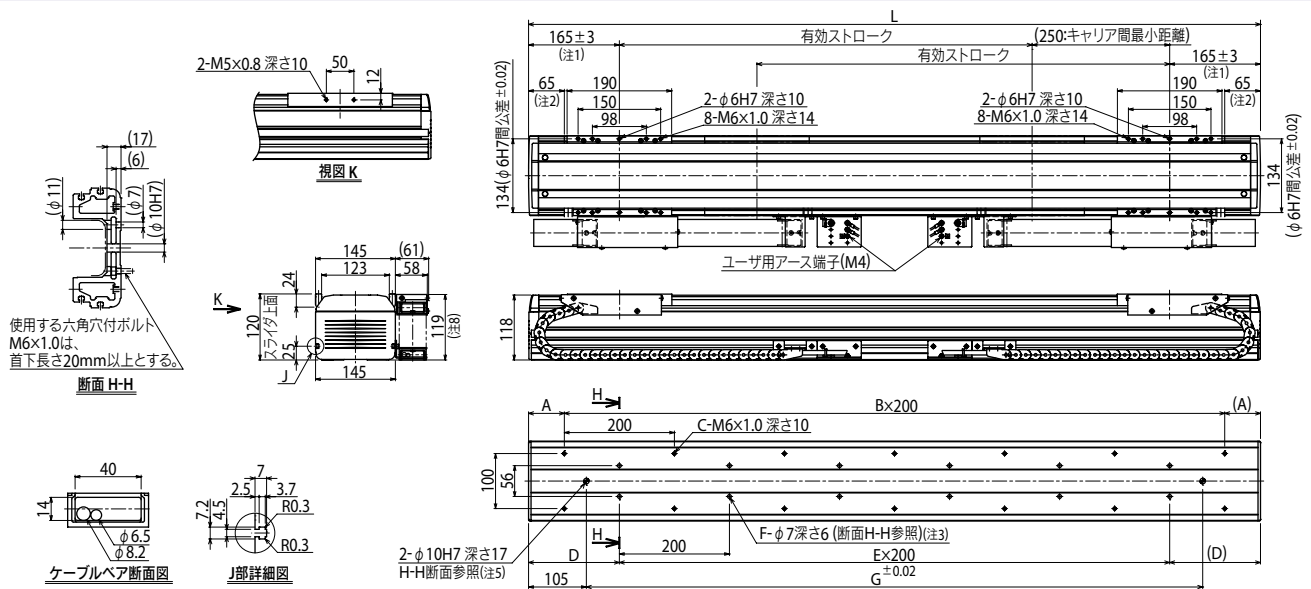
コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-R	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
SR1-X20-R <sup>*</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X220-R <sup>*</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X20-RBR1 <sup>*</sup>	パルス列

※ SR-1、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

## ■ユーザー用ケーブルペア

Sタイプ	標準ケーブルペア仕様	Mタイプ	オプションケーブルペア仕様
	標準ケーブルペア仕様		オプションケーブルペア仕様

## N15D 取付方法: 水平/標準ケーブルペア仕様



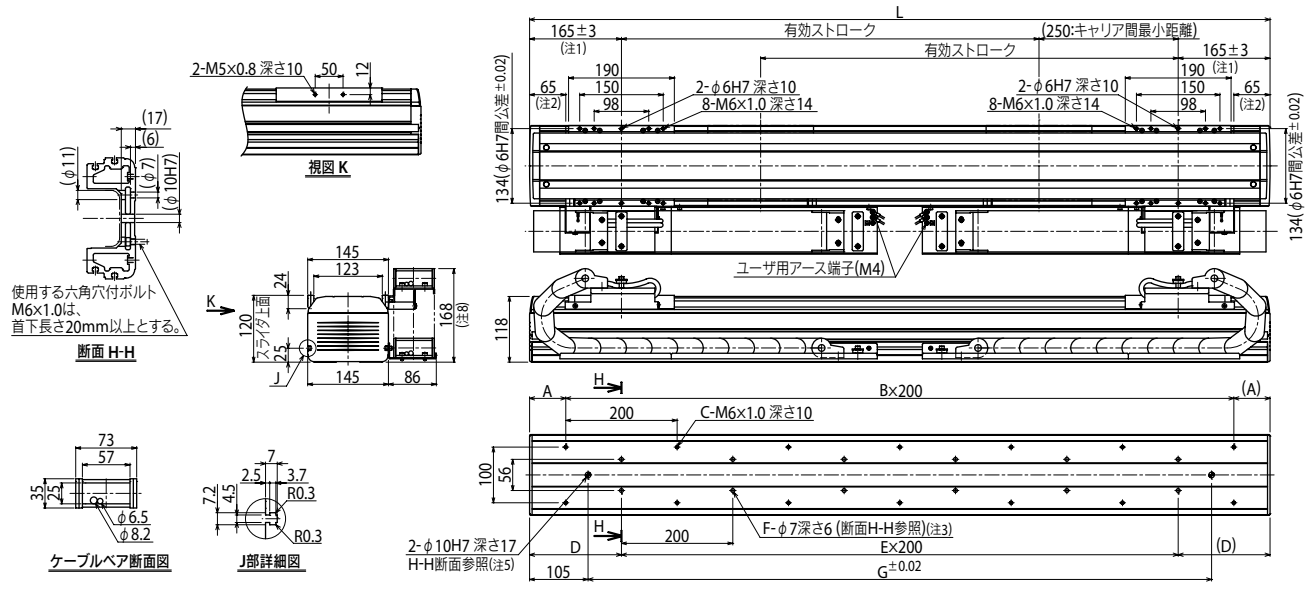
注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。  
 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注3. φ7を使用する取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. 標準ケーブルペア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。  
 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。  
 注7. 標準ケーブルペア仕様の質量です。オプションケーブルペア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。  
 注8. ストロークや動作条件によりケーブルペアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40	42	43	45	46

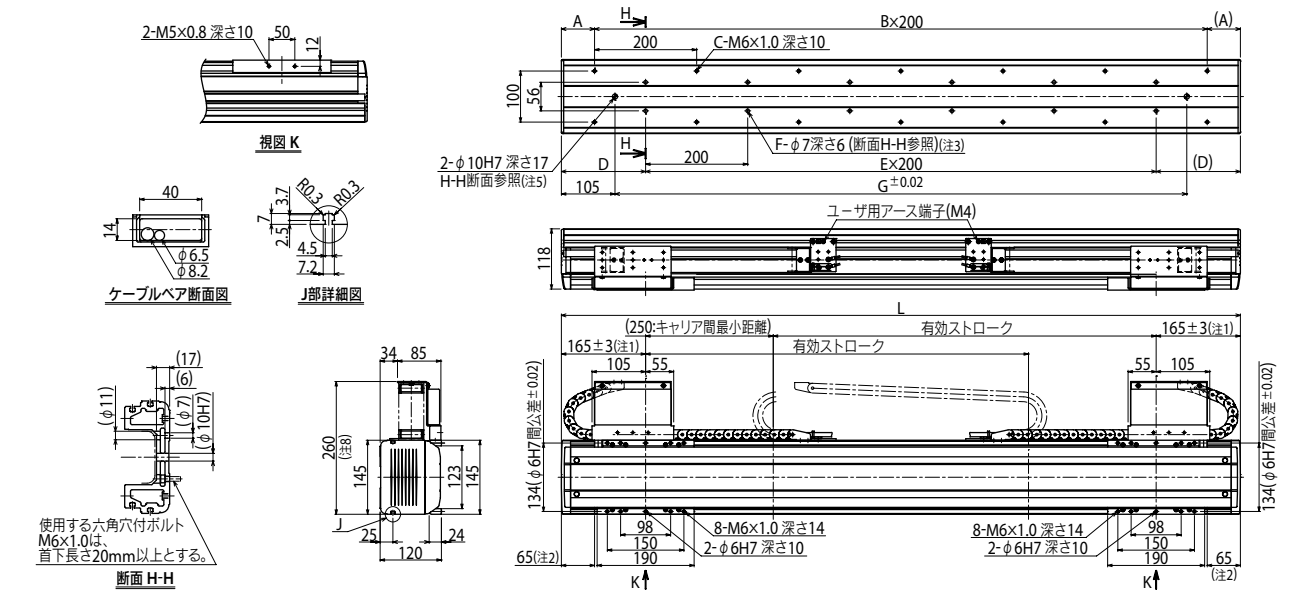


面交ロボット  
YA  
LCM  
CX  
Robonity  
TRANSERO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
Tマイン  
Fマイン  
GFマイン  
Nマイン  
Bマイン

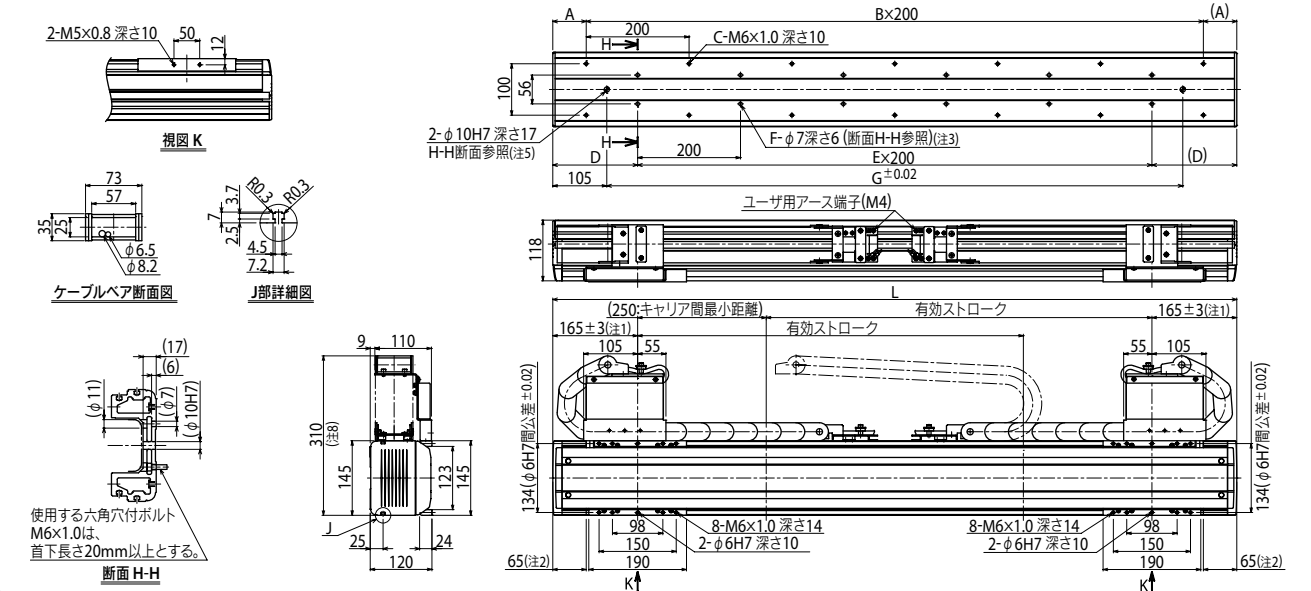
N15D 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様



N15D 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様



N15D 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様



# N18



## ■ 注文型式

### N18 - 20

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア 取出方向 <sup>※1</sup> RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	ケーブルベア仕様 S: 標準 ケーブルベア仕様 M: オプション ケーブルベア仕様	原点位置変更 水平 なし: R側(標準) Z: L側 壁掛 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 500~2500 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	--	---	--	-----------------------------	---------------------------------	---

<b>TSX</b>	<b>220</b>	<b>R</b>		
ポジション <sup>※3</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 R: RGT1付き	TSモータ 無記入: なし L: LDCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> EP: EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT: PROFINET GW: I/Oポートなし <sup>※4</sup>
<b>SR1-X</b>	<b>20</b>	<b>R</b>		
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 R: RG1付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> PB: PROFIBUS
<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	<b>20</b>	<b>RBR1</b>	
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	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)

- ※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.299をご覧ください。
- ※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~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。

## ■ 基本仕様

モータ出力 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	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm~2500 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 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×2レール 位置検出器 レゾルバ <sup>※3</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. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。
- ※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<sup>※</sup>

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)				
	A	B	C		A	B	C		
	リ ド	30kg	3045		1629	1902	リ ド	30kg	1928
	50kg	2602	961	1150		50kg	1157	885	2602
	80kg	2193	586	716		80kg	707	509	2193

※ 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。

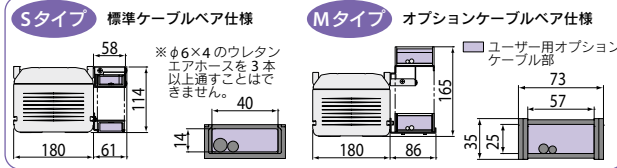
## ■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

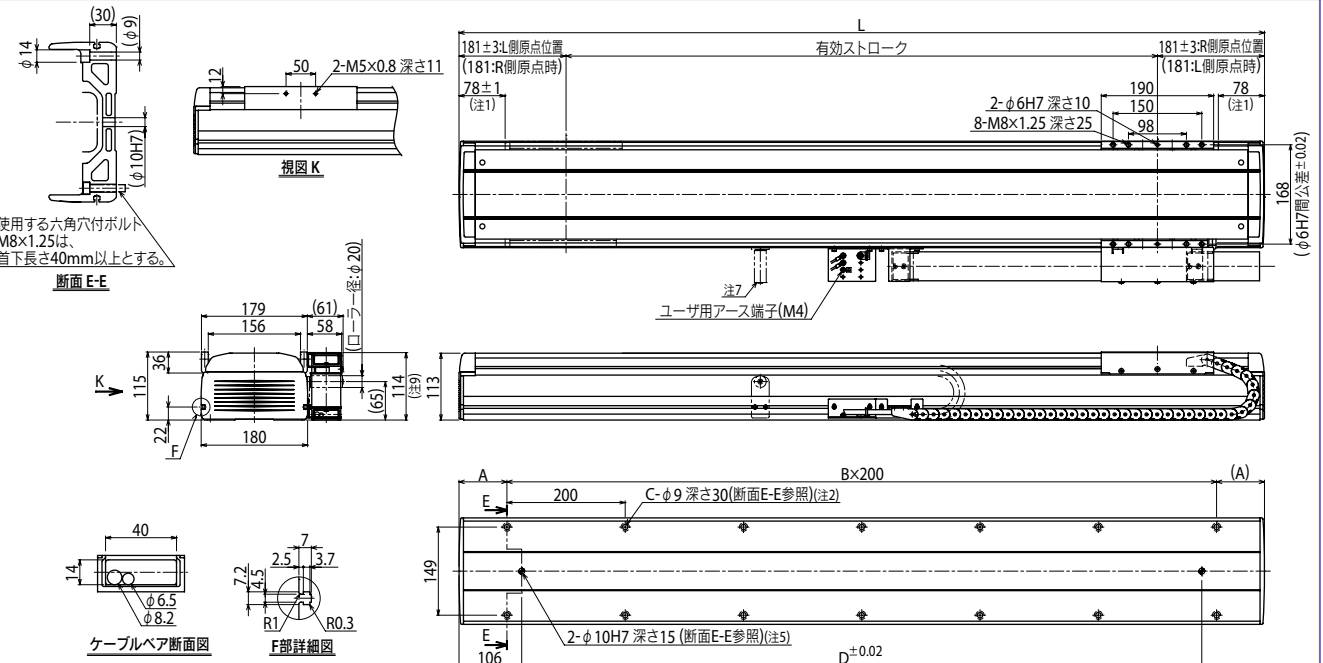
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX221/222 RCX340	プログラム/ ポイントトレス/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレス/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

## ■ ユーザー用ケーブルベア



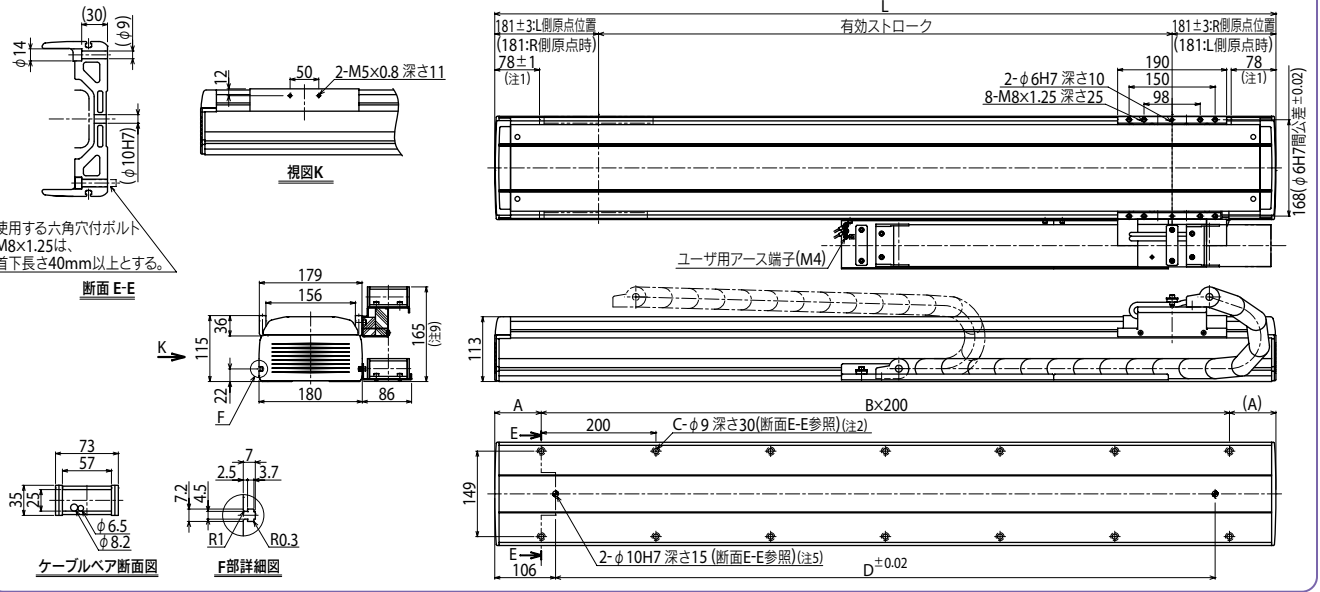
## N18 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH



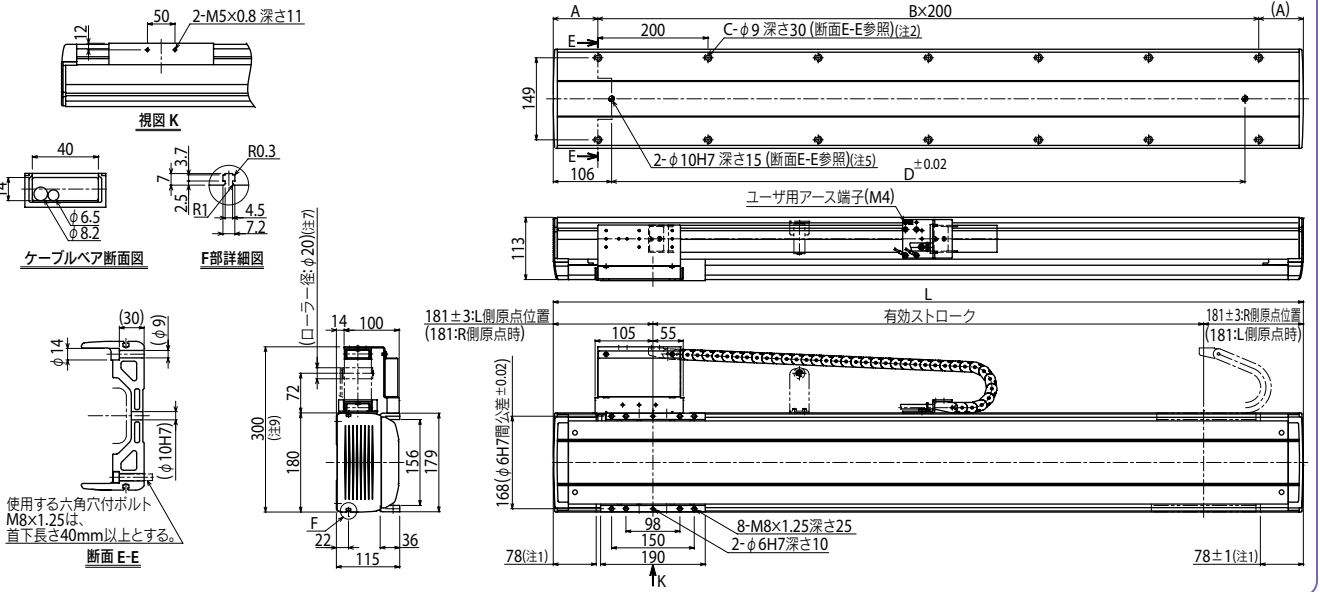
有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	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
本体質量(kg) <sup>※9</sup>	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66

注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半後が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

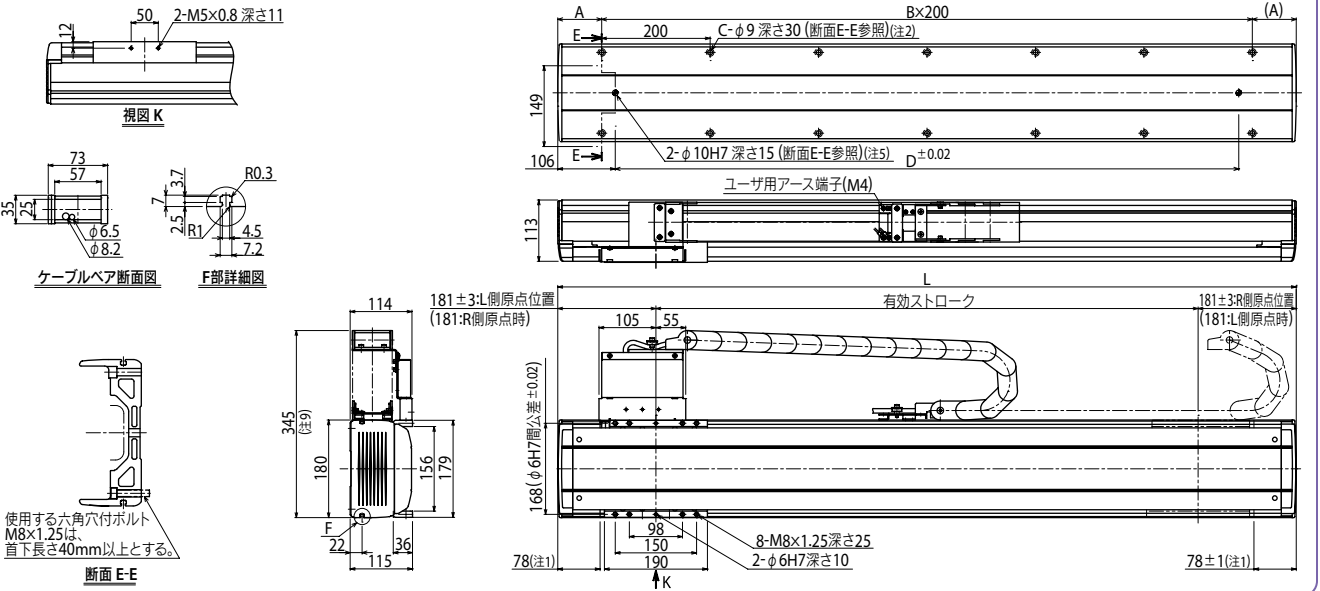
N18 取付方法: 水平/オプションケーブルペア仕様 **(RH)**



N18 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルペア仕様 **(RW)**



N18 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルペア仕様 **(RW)**



垂直型開口ロボット  
YA  
ユニバーサルモーター  
LCM  
単軸ロボット  
CX  
モーター内蔵  
Robinity  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
単軸ロボット  
FLIP-X  
ユニバーサルロボット  
PHASER  
垂直型開口ロボット  
XY-X  
スチールロボット  
YK-X  
ヒック&スレーブ  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
タイマ  
タイマ  
Gタイマ  
Nタイマ  
Bタイマ

# N18D

●ダブルキャリア仕様

## ■注文型式

<b>N18D - 20</b>							
ロボット本体	リード指定	取付方向 H:水平取付 W:壁掛取付	ケーブルベア仕様 S:標準ケーブルベア仕様 M:オプションケーブルベア仕様	オプション なし:標準 G:クリーン	ストローク 250~2250(100mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) <sup>※3</sup>	適用コントローラ <sup>※1</sup> RCX320 RCX222HP SR1-X(2台) <sup>※2</sup> TS-X(2台) <sup>※2</sup> RDV-X(2台) <sup>※2</sup>

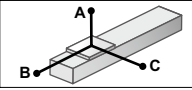
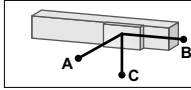
※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。  
 ※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。  
 ※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320/RCX222HPの場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

## ■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm~2250 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 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×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。  
 ※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。

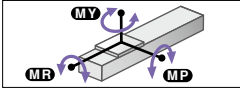
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)			
リ	A	B	C	リ	A	B	C
30kg	3045	1629	1902	30kg	1928	1553	3045
50kg	2602	961	1150	50kg	1157	885	2602
80kg	2193	586	716	80kg	707	509	2193

※ 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



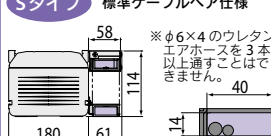
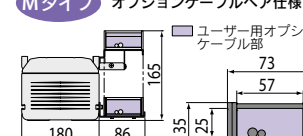
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	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
RCX222HP-R	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
SR1-X20-R <sup>*</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X220-R <sup>*</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X20-RBR1 <sup>*</sup>	パルス列

※ SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

## ■ユーザー用ケーブルベア

スタイ	標準ケーブルベア仕様	Mタイプ	オプションケーブルベア仕様
			ユーザー用オプションケーブル部

## N18D 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様



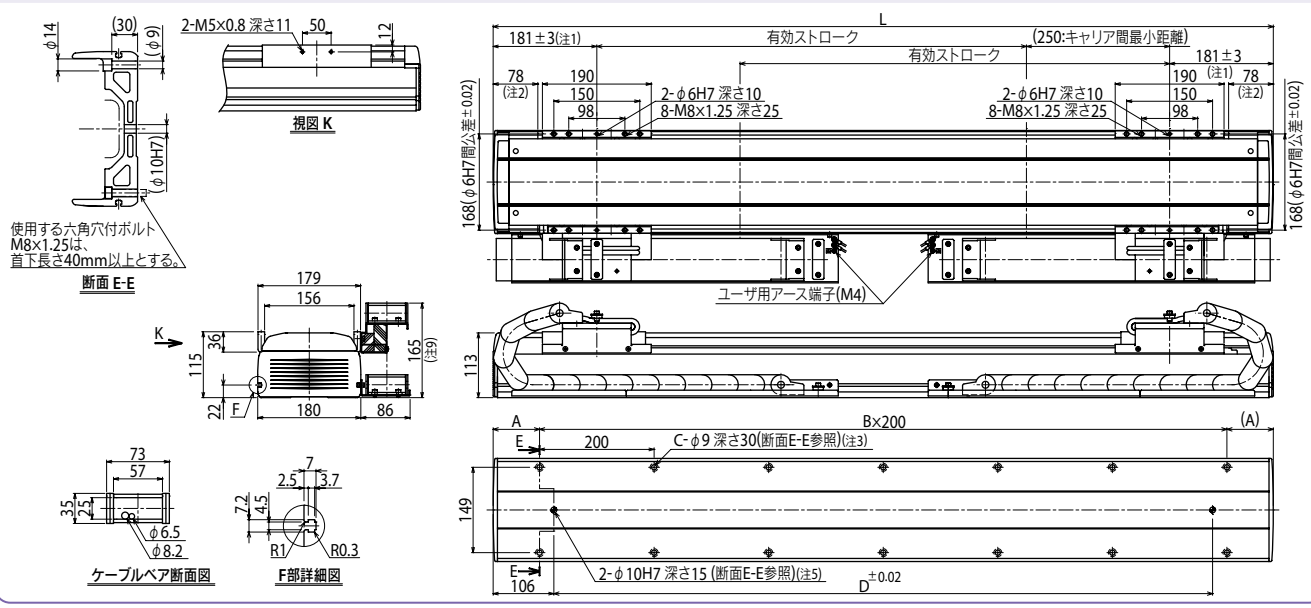
注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。  
 注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注3. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。  
 注4. 標準ケーブル仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。  
 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。  
 注7. 2050ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きまます。  
 注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。

有効ストローク	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
本体質量(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

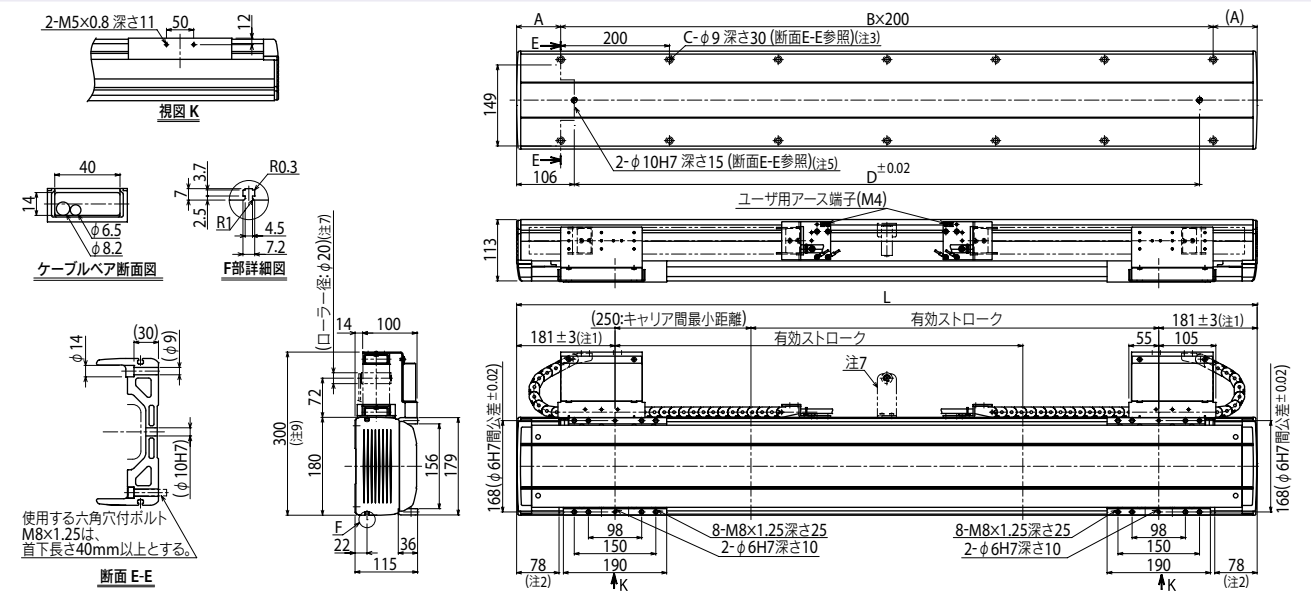
注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

面交ロボット  
YA  
LCM  
CX  
Robonity  
TRANSERO  
FLIP-X  
PHASER  
XY-X  
YK-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
Tタイ  
Tタイ  
GTタイ  
Nタイ  
Bタイ

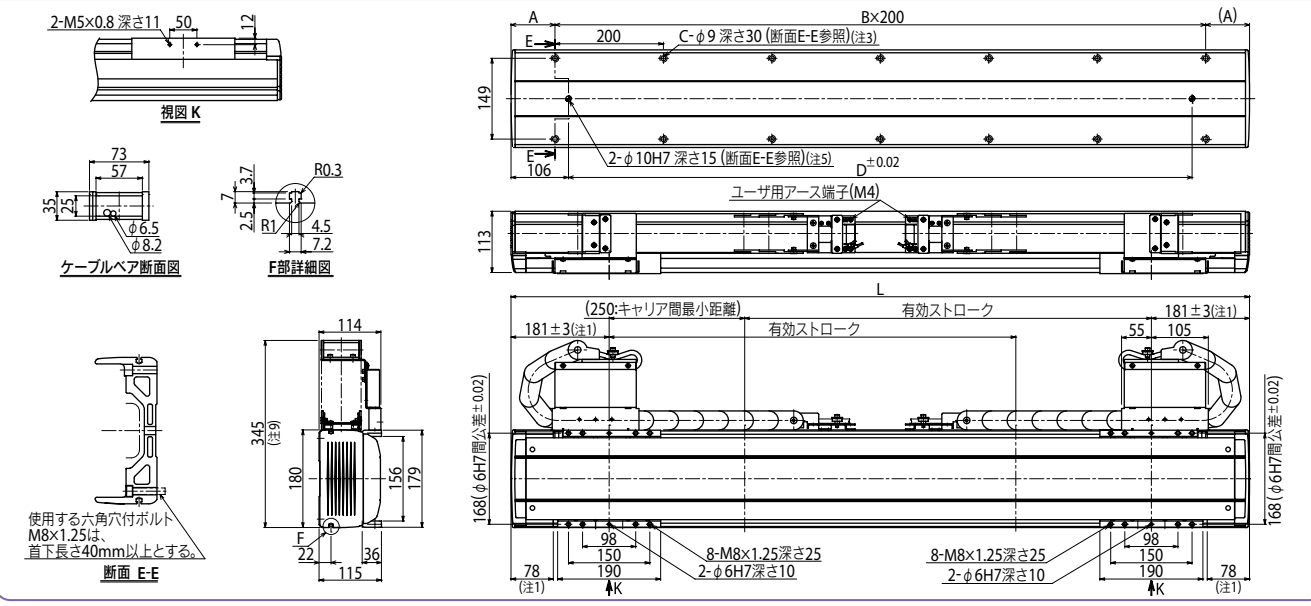
N18D 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様



N18D 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様



N18D 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様



# B10

## ■ 注文型式

### B10

ロボット本体	モータ取付方向 L: モータ左水平 R: モータ右水平 LU: モータ左上 RU: モータ右上 LD: モータ左下 RD: モータ右下
オプション	なし: 標準 G: クリーン
ストローク	150~2550 (50mmピッチ)
ケーブル長 <sup>※1</sup>	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

### TSX

ポジション <sup>※2</sup> TSX: TS-X	ドライバー: 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: PROFIBUS GW: I/Oポートなし <sup>※3</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
----------------------------------	--	------------------------------	--	------------------------------------

### SR1-X

コントローラ	05	ドライバー: 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™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
--------	----	----------------------------	----------------------------	--	------------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバー	2	電源電圧 2: AC200V	05	ドライバー: モータ容量 05: 100W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

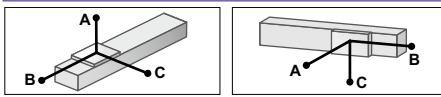
モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec
最大可搬質量	10 kg
ストローク	150 mm~2550 mm(50 mmピッチ)
全長	モータ L仕様/R仕様 ストローク+397.5 mm 取付方向 L仕様以外仕様 ストローク+310 mm
本体断面最大外形	W100 mm × H81 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 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。

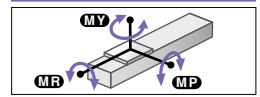
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	
3kg	1800	1392	1084	3kg	1144	1005	1734
5kg	1574	826	696	5kg	724	576	1199
8kg	1221	509	474	8kg	493	333	918
10kg	1171	403	407	10kg	414	254	869

※ 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心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



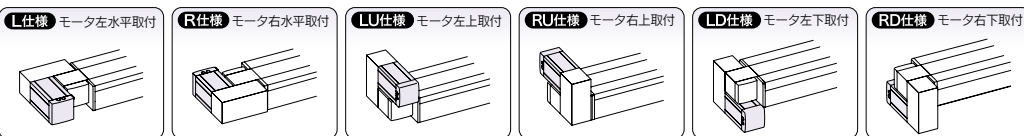
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
188	188	165

## ■ 適用コントローラ

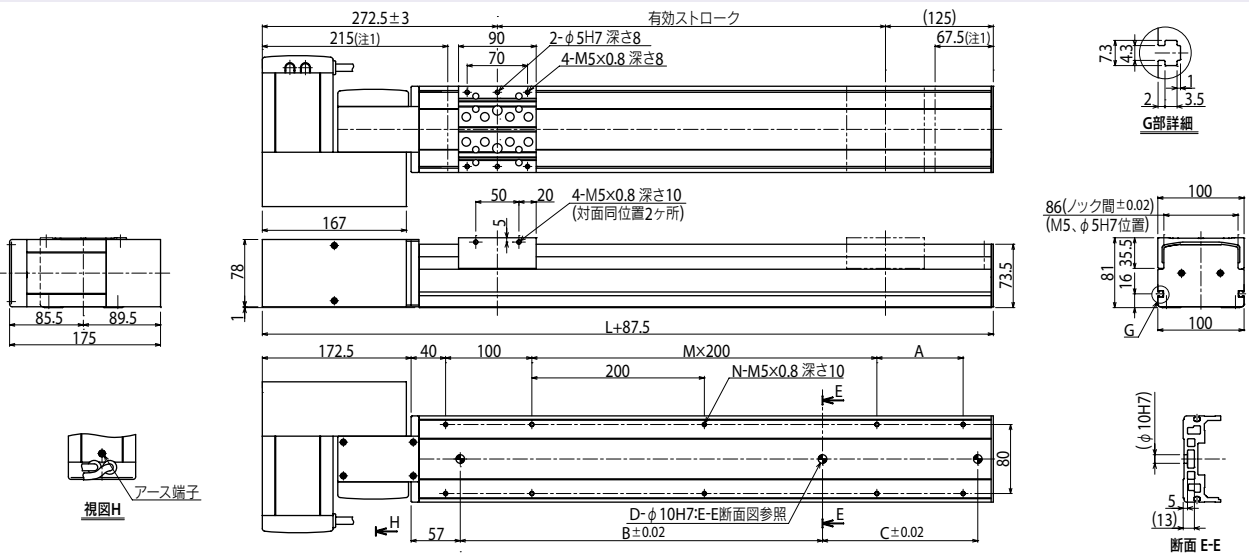
コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	
RCX221/222	
RCX340	
TS-X105	ポイントレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

## ■ モータ取付方向

モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



## B10 R仕様(モータ右水平取付け)



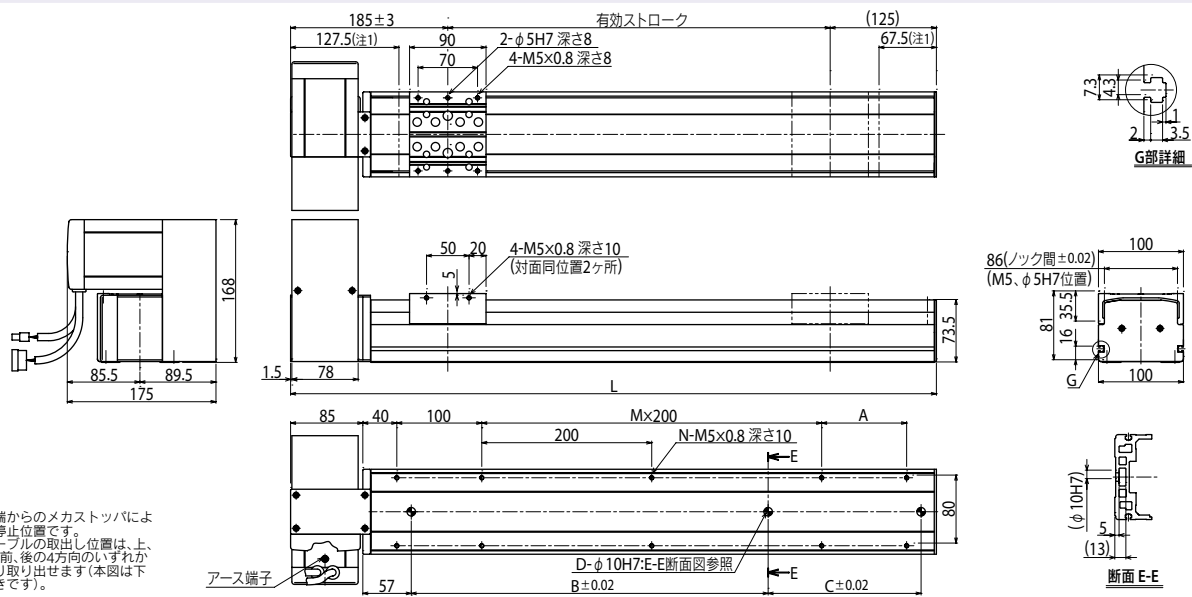
有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
L	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320
C	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
M	—	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
本体質量(kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

有効ストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
L	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860
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
B	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
C	—	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
M	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	11	11	11	11	11	11	12	12	12
N	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	28	30	30	30
本体質量(kg)	17.3	17.7	18.0	18.4	18.8	19.2	19.6	20.0	20.4	20.8	21.2	21.6	22.0	22.4	22.8	23.2	23.6	24.0	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

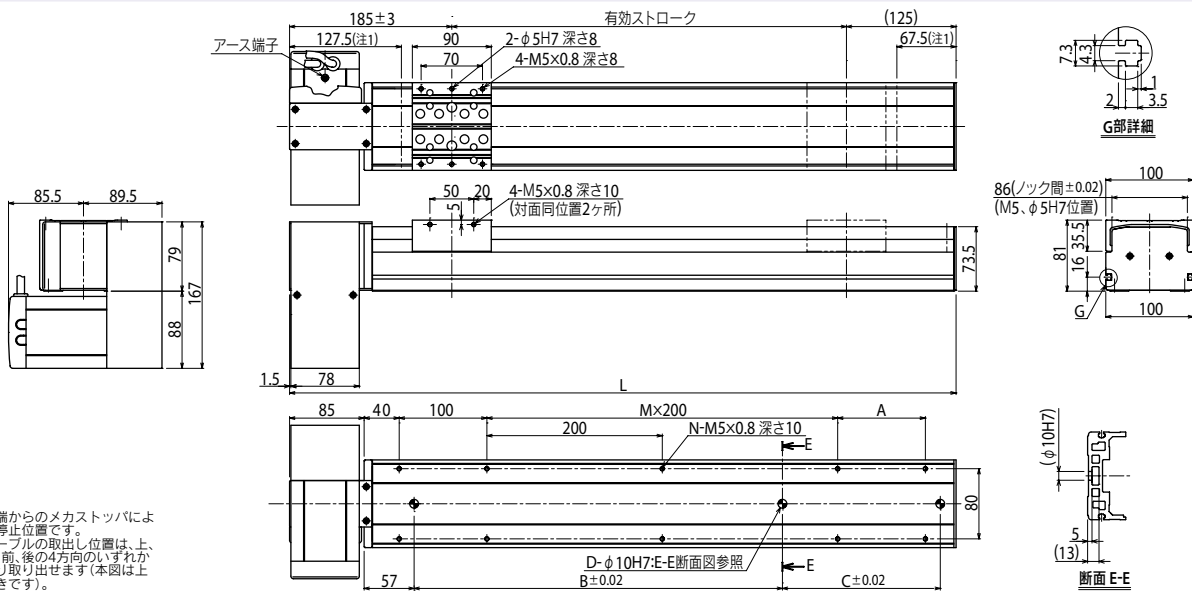
直交ロケット  
YA  
ユニバーサルモーター  
LCM  
単軸ロケット  
CX  
モータレス直軸  
Robonty  
小型単軸ロケット  
TRANSERO  
単軸ロケット  
FLIP-X  
ユニバーサルロケット  
PHASER  
直交ロケット  
XY-X  
スカラーロケット  
YK-X  
ヒック&スレーブ  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER  
各種情報  
Tタイプ  
Fタイプ  
GFタイプ  
Nタイプ  
Bタイプ

B10 RU仕様(モータ右上取付け)



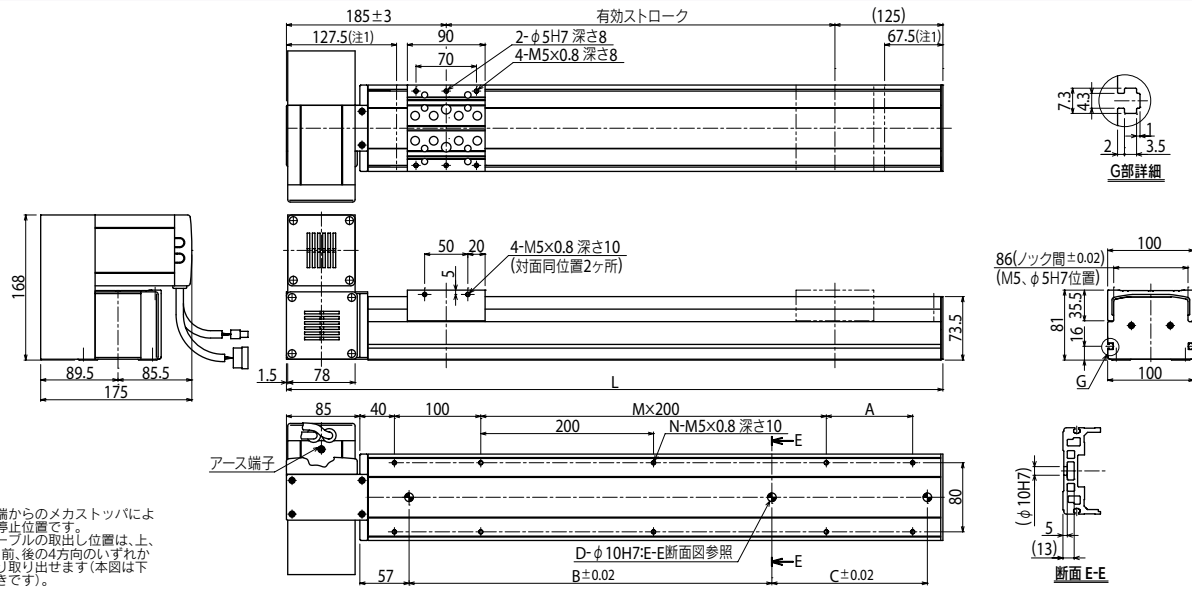
注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

B10 RD仕様(モータ右下取付け)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は上向きです)。

B10 LU仕様(モータ左上取付け)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

# B14



## ■ 注文型式

**B14** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

**ロボット本体**   **モータ取付方向**   **オプション**   **ストローク**   **ケーブル長\***   **TSX**   **TSX:TS-X**   **ポジショナ\*\***   **ドライバー**   **TSモータ**   **入出力**   **バッテリー**

L:モータ左水平   R:モータ右水平   LU:モータ左上   RU:モータ右上   LD:モータ左下   RD:モータ右下

なし/標準   グリス指定   GC:クリーン

150~3050 (50mmピッチ)

3L:3.5m   5L:5m   10L:10m   3K/5K/10K (耐屈曲)

電源電圧/モータ容量  
105:100V/100W以下  
205:200V/100W以下

無記入:なし   L:LCD付き

NP:NPN   PN:PNP   CC:CC-Link   DN:DeviceNet™   EP:EtherNet/IP™   PT:PROFINET   GW:I/Oボードなし\*\*

B:有り(アプソ)   N:なし(インクリ)

**SR1-X**   **05**   **コントローラ**   **ドライバー:モータ容量**   **CE対応**   **入出力**   **バッテリー**

05:100W以下

無記入:標準   E:CE仕様

N:NPN   P:PNP   CC:CC-Link   DN:DeviceNet™   EP:EtherNet/IP™   PB:PROFIBUS

B:有り(アプソ)   N:なし(インクリ)

**RDV-X**   **2**   **05**   **RBR1**   **ロボットドライバー**   **電源電圧**   **ドライバー:モータ容量**   **回生装置**

2:AC200V

05:100W以下

※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	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec
最大可搬質量	20 kg
ストローク	150 mm~3050 mm(100 mmピッチ)
モータ取付方向	L仕様/R仕様
上記以外仕様	ストローク+425.5 mm
本体断面最大外形	W146 mm × H94 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×2レール
位置検出器	レゾルバ**2
分解能	16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 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)		
	A	B	C
5kg	2159	1228	943
10kg	1389	623	548
20kg	1102	320	348

\* 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心までの距離です。

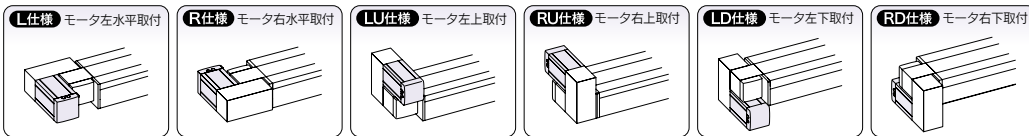
## ■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
226	227	199

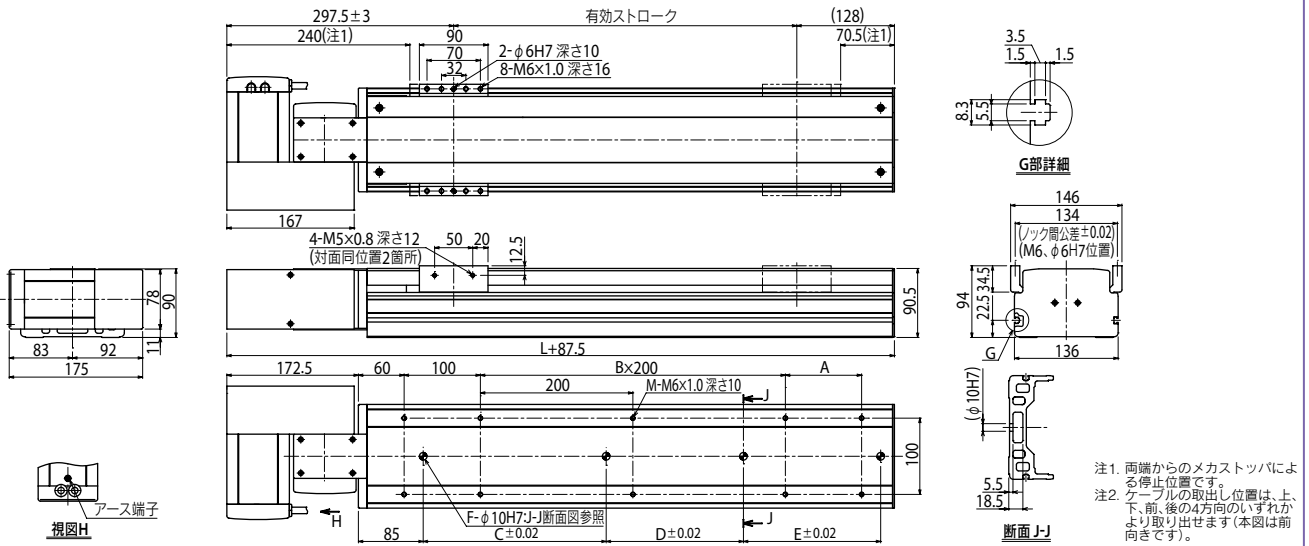
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/
RCX320	ポイントトレース/
RCX221/222	リモートコマンド/
RCX340	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## ■ モータ取付方向   モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



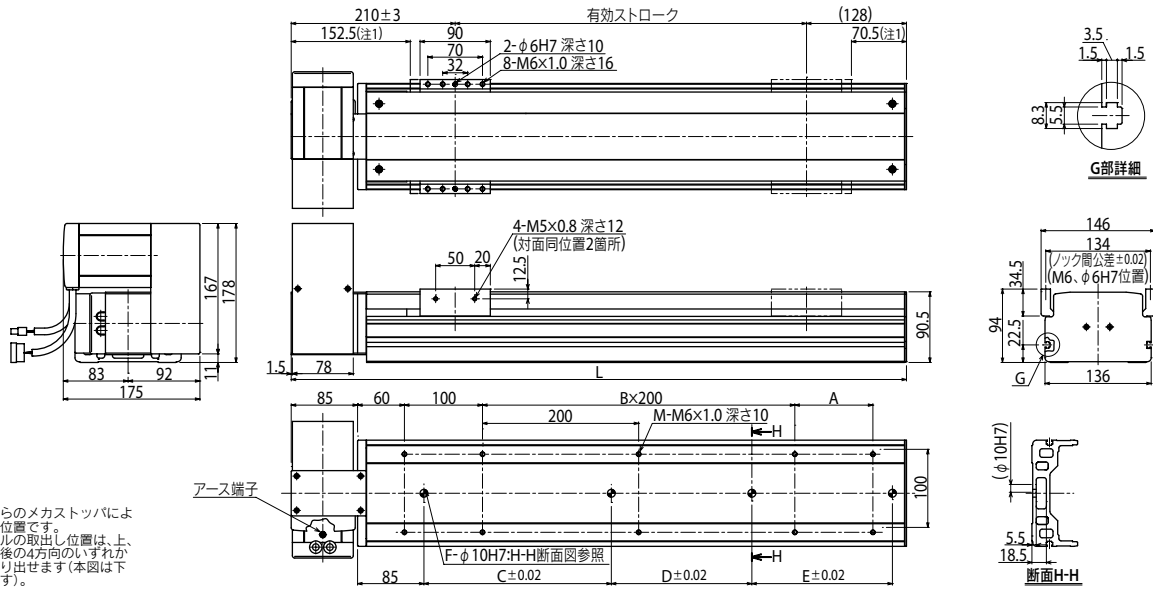
## B14 R仕様(モータ右水平取付け)



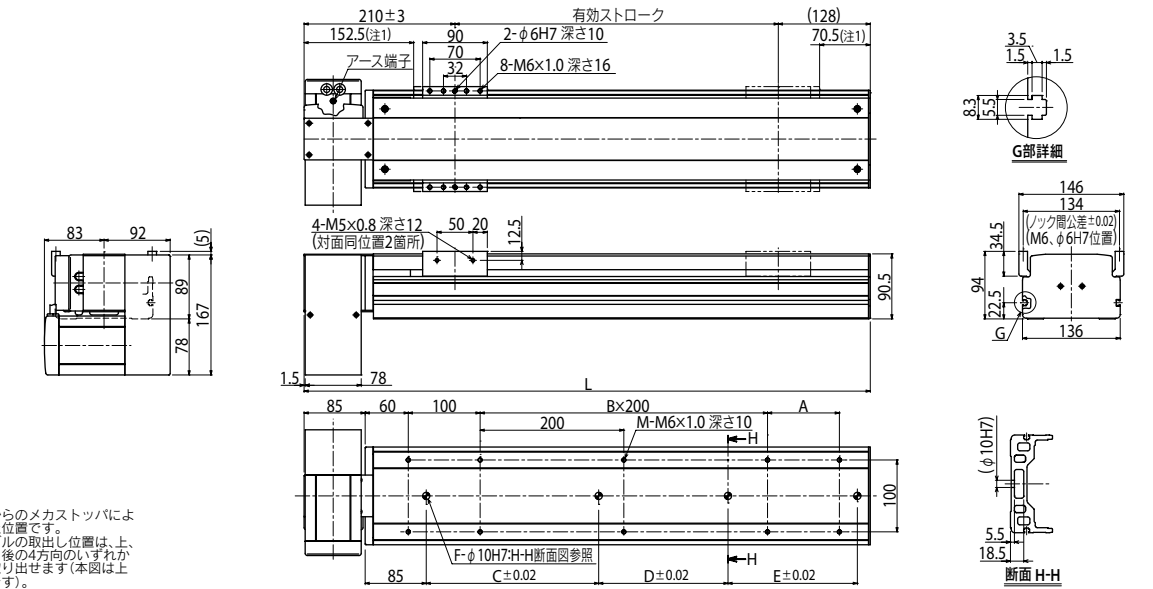
有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938
M	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
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	150	200	50
B	1	1	1	1	1	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
C	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
本体質量(kg)	9.6	10.2	10.8	11.4	12	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.0	16.6	17.2	17.8	18.4	19	19.5	20.2	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1	23.7	24.2	24.8	25.4	26	26.6
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	3438
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	38
A	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	150	200	50	100	100
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30.1	30.7	31.3	31.9	32.4	33	33.6	34.2	34.8	35.4	35.9	36.5	37.1	37.7	38.3	38.9	39.4	40	40.6	41.2	41.8	42.4	43.0	43.6	



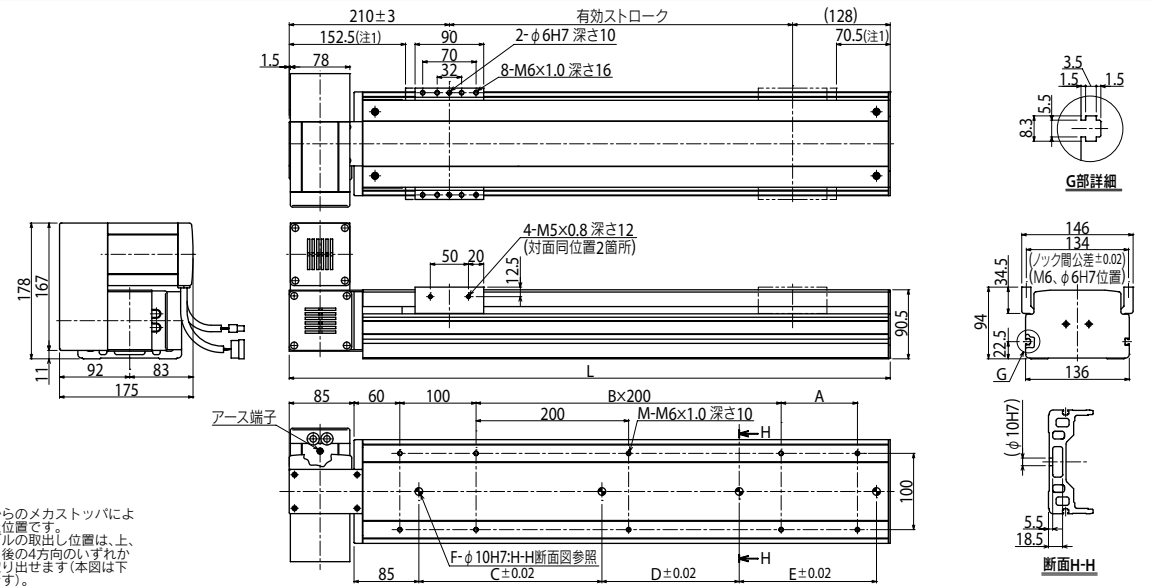
B14 RU仕様(モータ右上取付け)



B14 RD仕様(モータ右下取付け)



B14 LU仕様(モータ左上取付け)

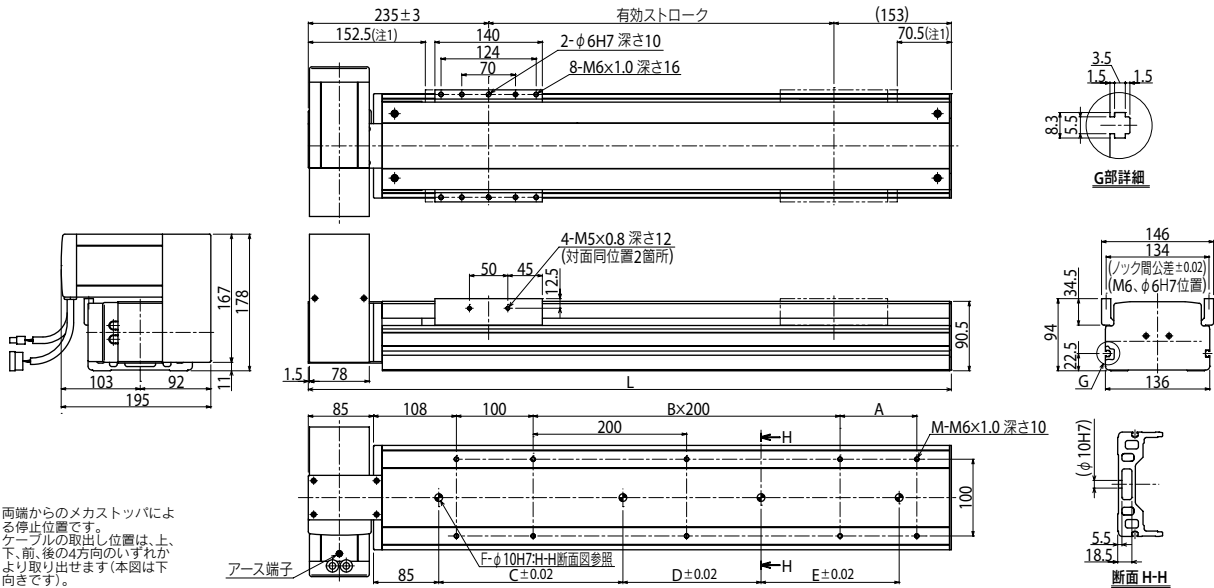


面取型開口ロボット  
YA  
ユニコンバインモーター  
LCM  
単軸ロボット  
CX  
モーターレス単軸  
Robotity  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
単軸ロボット  
FLIP-X  
ユニコンバインモーター  
PHASER  
面取型ロボット  
XY-X  
スカラーロボット  
YK-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
タイプ  
タイプ  
Gタイプ  
タイプ  
タイプ



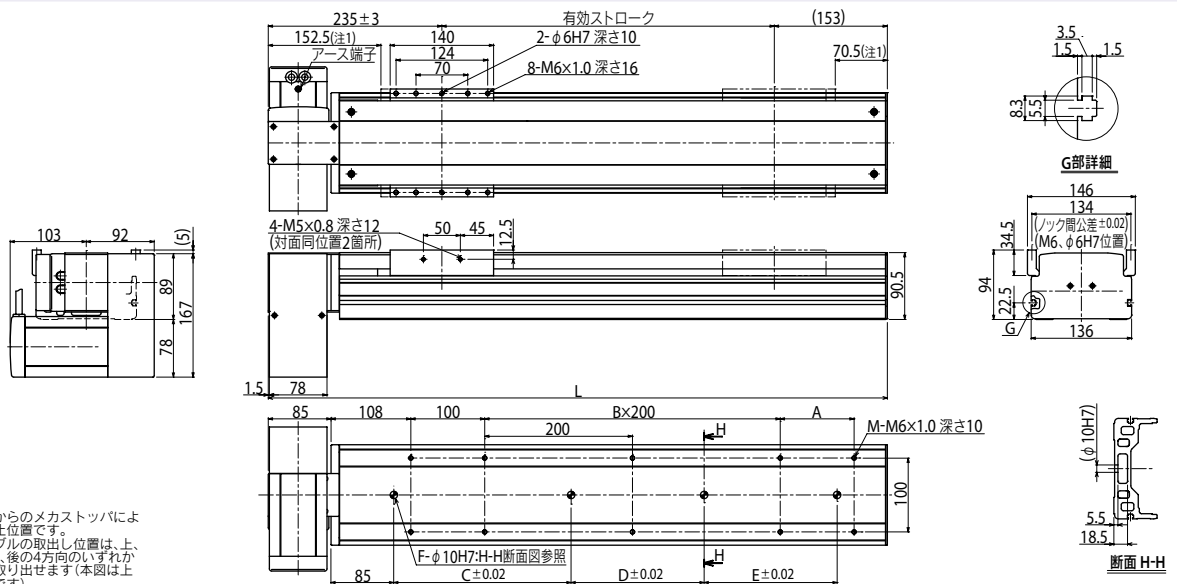
面交型開口ロボット
YA
ユニコマンドモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス型
Robonty
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコマンドロボット
PHASER
面交ロボット
XY-X
スカラーロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コンローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ
タイプ

B14H RU仕様(モータ右上取付け)



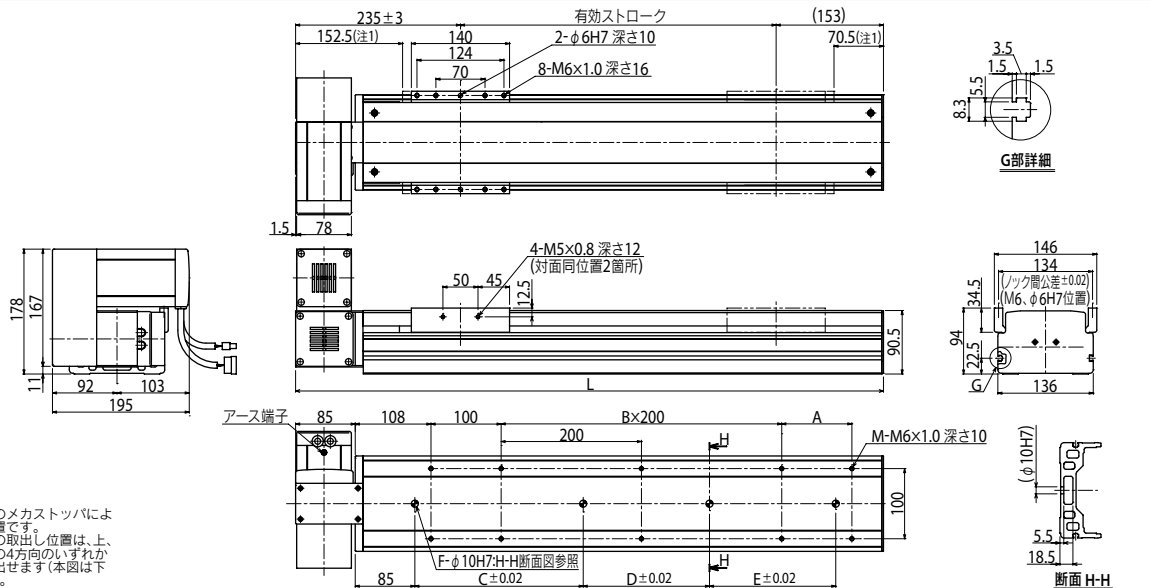
注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

B14H RD仕様(モータ右下取付け)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は上向きです)。

B14H LU仕様(モータ左上取付け)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

# R5



## ■ 注文型式

R5	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) B:横取出	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX ポジションナ <sup>※2</sup> [TSX:TS-X]	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S:100V/100W以下 20S:200V/100W以下	TSモータ 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ボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) 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(アプソ) N:なし(インクリ)
	RDV-X	2	05	RBR1	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	回生装置

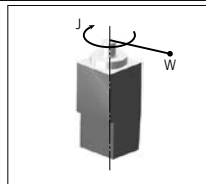
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.12 kgm <sup>2</sup> [1.2 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	5.29 Nm [0.54 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360°
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## ■ 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	0.12	0.24	0.36	0.48	0.60	0.72	0.84	0.96	1.08	1.20



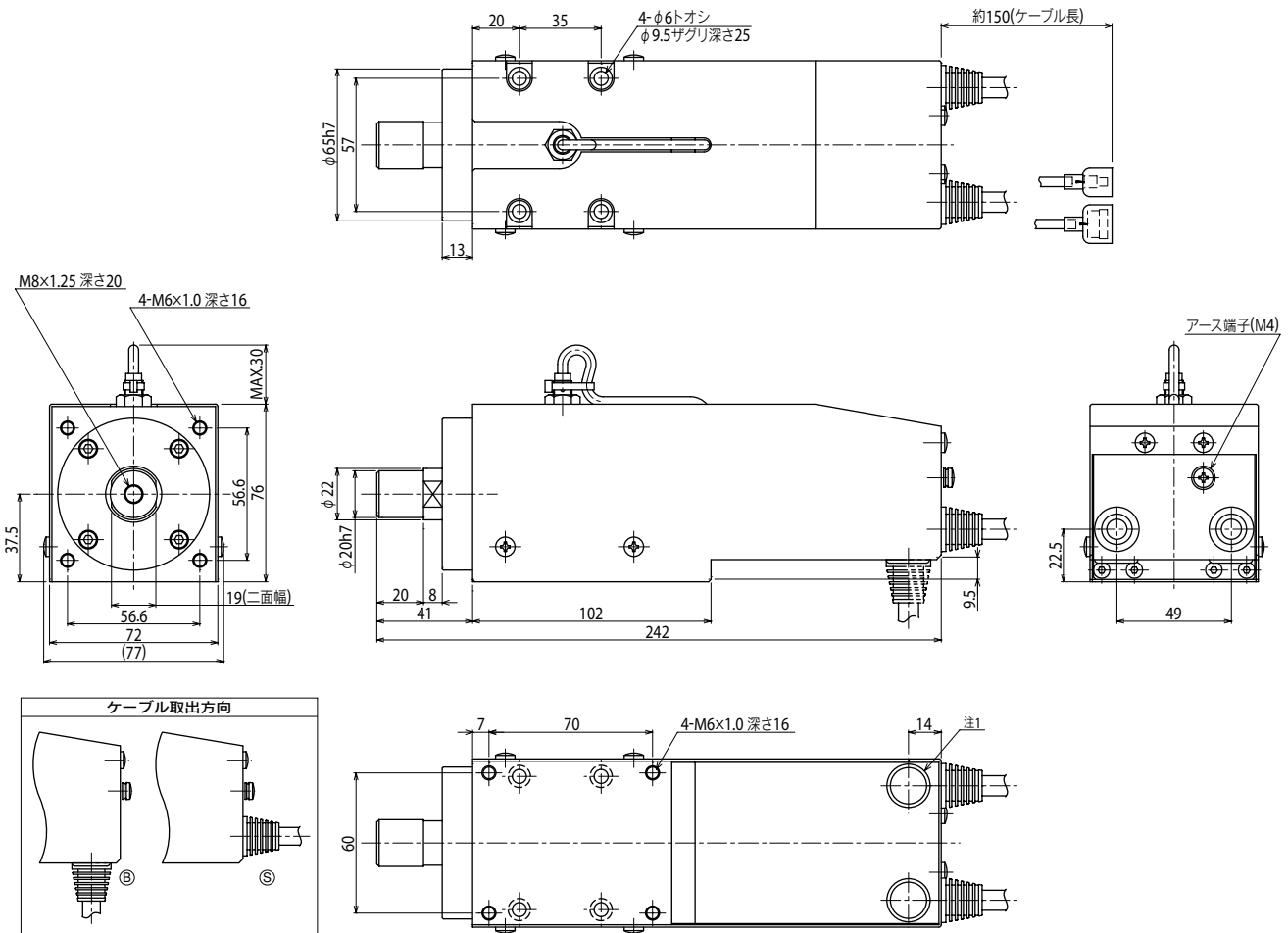
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例: Wが3kgでJが0.48kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 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-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## R5



本体質量 (kg) 3.0 注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

# R10



## ■ 注文型式

### R10

ロボット本体	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) B:横取出	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------	--

- ※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。

### TSX

ボジショナ <sup>※2</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S:100V/100W以下 20S:200V/100W以下	TSモータ 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:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) 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(アプソ) N:なし(インクリ)
----	--------	-------------------------	--------------------------	---	----------------------------------

### RDV-X

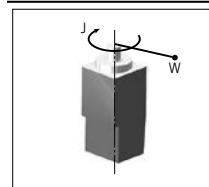
2	05	RBR1	
ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	回生装置

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm <sup>2</sup> [3.71 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360°
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## ■ 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	0.25	0.49	0.74	0.99	1.24	1.48	1.73	1.98	2.23	2.47
質量パラメーター W (kg)	11	12	13	14	15					
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71					



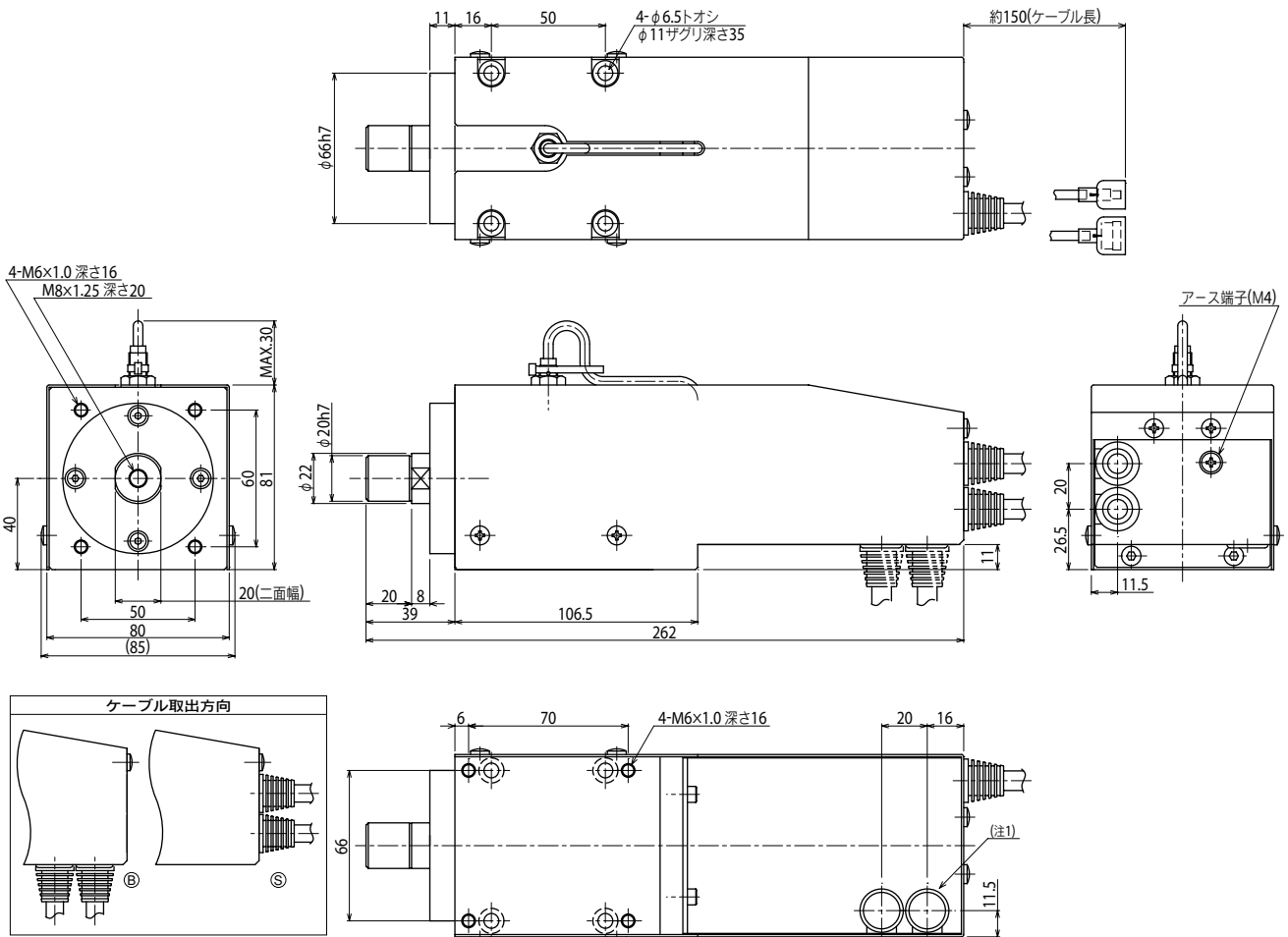
※ R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.99kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 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-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## R10



本体質量 (kg)	3.5
-----------	-----

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

# R20



## ■ 注文型式

<b>R20</b>	ロボット本体	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) B:横取出	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ボジショナ <sup>※2</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	TSモータ 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ボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
	<b>SR1-X</b>	<b>10</b>	コントローラ	ドライバ:モータ容量 10:200W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(アプソ) N:なし(インクリ)		
	<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	<b>10</b>	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	<b>RBR1</b>	回生装置	

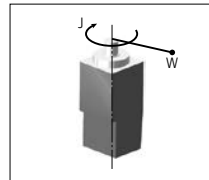
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 °/sec
最大許容慣性モーメント	1.83 kgm <sup>2</sup> [18.7 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	21.46 Nm [2.19 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## ■ 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	0.93	1.8	2.8	3.7	4.6	5.6	6.5	7.4	8.4	9.3
質量パラメーター W (kg)	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください。(例: Wが3kgでJが3.7kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 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-X110 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746をご参照ください。

## R20

5-M8x1.25 深さ20(P.C.D.20)

MAX.30

80

101

50

80

100 (105)

4-M6x1.0 深さ15

φ98<sup>0</sup><sub>-0.2</sub>

φ75<sup>h8</sup>

φ38

φ35<sup>h7</sup>

30

50

60

111.5

275

16

約150(ケーブル長)

4-φ6.5トオリ  
φ11ザグリ深さ40

ケーブル取出方向

20

65

4-M6x1.0 深さ20

80

22

16

(注1)

アース端子(M4)

22

11

本体質量 (kg) 5.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。