F10H

● 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

■注文型式

F10H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	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※3
	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	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5： 150～1000 (50mmピッチ) リード30： 150～1000 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	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※5	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

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
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

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	10：200W以下	

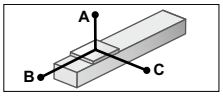
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.596～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.500をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

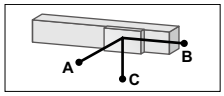
■基本仕様

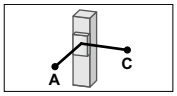
モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	–	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1000 mm			
全長	水平使用時	ストローク+355 mm			
	垂直使用時	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ク × 1レール			
位置検出器		レゾルバ※3			
分解能		16384 パルス/回転			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 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時があります。
※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※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード30	10kg	1181	681	219
	20kg	772	298	99
リード20	10kg	1961	685	232
	20kg	949	301	103
	40kg	432	109	38
リード10	30kg	1615	239	84
	50kg	1131	112	39
	80kg	812	40	14
リード5	60kg	3091	112	39
	80kg	2330	64	23
	100kg	1733	36	12

壁面取付使用時 (単位：mm)

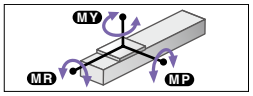
		A	B	C
リード30	10kg	193	570	1062
	20kg	65	187	549
リード20	10kg	198	570	1786
	20kg	65	187	732
	40kg	0	0	0
リード10	20kg	100	283	1981
	25kg	66	187	1546
	30kg	43	123	1223
リード5	20kg	134	379	7629
	25kg	93	264	5987
	30kg	66	187	4841

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	1650	1650
	6kg	1104	1104
	8kg	832	832
リード10	10kg	927	927
	15kg	614	614
	20kg	458	458
リード5	15kg	752	752
	20kg	560	560
	30kg	369	369

※ 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



(単位：N・m)

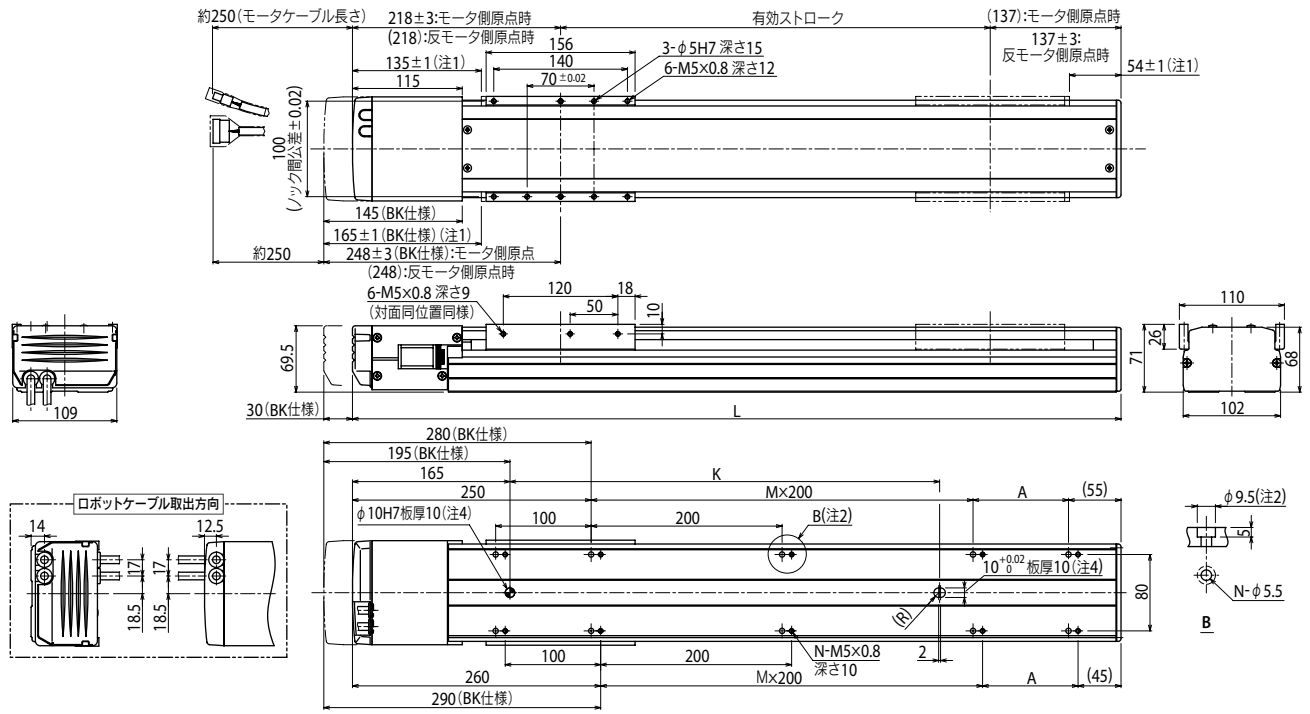
MY	MP	MR
348	348	160

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX221/222 RCX240/340	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

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

F10H

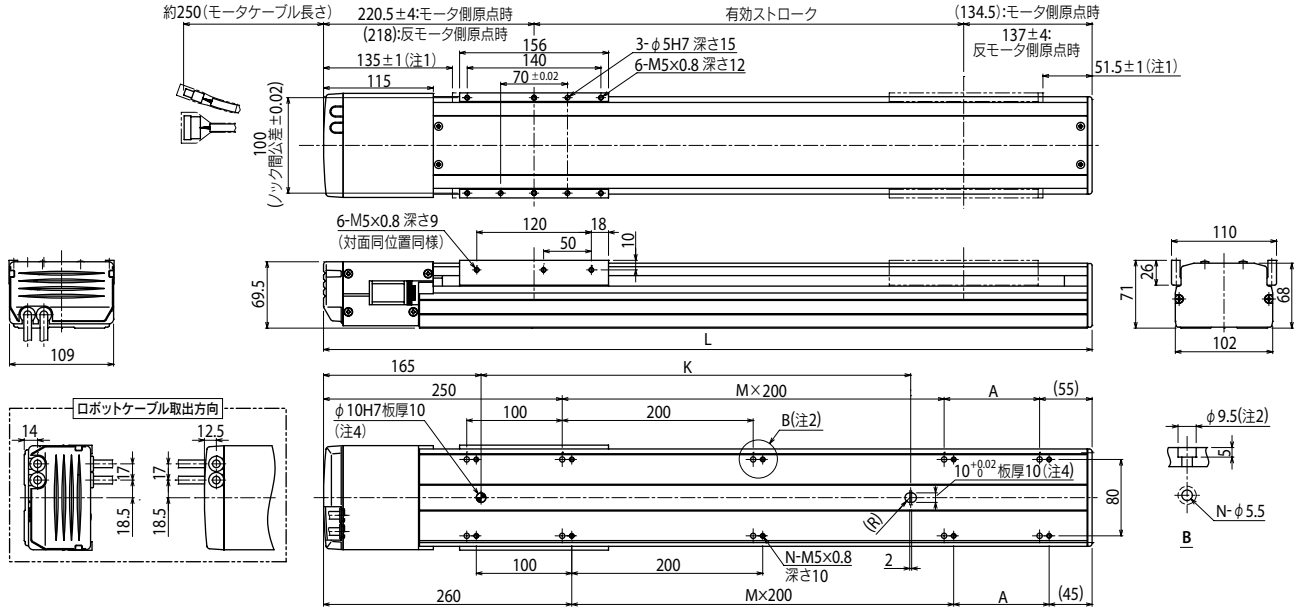


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	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)注5	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)注6 リード30	1800										1440	1260	1080	900		720		630
最高速度(mm/sec)注6 リード20	1200										960	840	720	600		480		420
最高速度(mm/sec)注6 リード10	600										480	420	360	300		240		210
最高速度(mm/sec)注6 リード5	300										240	210	180	150		120		105
最高速度(mm/sec)注6 速度設定	—										80%	70%	60%	50%		40%		35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 本体取付の際、φ9.5ザ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. 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。

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	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)	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[注5](mm/sec) リード30	1800										1440	1260	1080	900		720		630
最高速度[注5](mm/sec) リード20	1200										960	840	720	600		480		420
最高速度[注5](mm/sec) リード10	600										480	420	360	300		240		210
最高速度[注5](mm/sec) リード5	300										240	210	180	150		120		105
最高速度[注5](mm/sec) 速度設定	—										80%	70%	60%	50%		40%		35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 本体取付の際、φ9.5ザ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。