

# 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 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 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 ~ 1050 (50mmピッチ) リード30: 150 ~ 1250 (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

ポジション <sup>※3</sup> TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	回生装置 無記入: なし R: RGT付き L: LCD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>※4</sup>	バッテリー B: 有り(アプリア) N: なし(インクリ)
-----------------------------	--	---	------------------------------	--	-------------------------------------

### SR1-X

コントローラ	ドライバー: 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: RG付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプリア) N: なし(インクリ)
--------	----------------------------	----------------------------	----------------------------	--	-------------------------------------

### RDV-X

ロボットドライブ	電源電圧 2: AC200V	ドライバー: 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. 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。
- ※3. DINレールについてはP.500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.62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		A	B	C	
リード30	5kg	1756	1364	863	5kg	951	969	1286	1kg	600	600	
15kg	1236	467	438	15kg	408	277	803	2kg	1200	1200		
10kg	2153	1366	980	10kg	1066	974	1578	4kg	1154	895		
5kg	1193	465	430	5kg	402	276	775	8kg	1232	956		
リード20	30kg	1266	245	294	20	30kg	219	105	678	8kg	634	492
20kg	1132	353	361	20kg	312	189	690	10kg	499	387		
15kg	872	183	218	15kg	140	57	402	10kg	587	456		
10kg	946	140	184	10kg	55kg	92	0	15kg	383	297		
5kg	1575	158	222	5kg	30kg	246	107	10kg	383	297		
60kg	1493	135	194	60kg	167	64	798	20kg	281	218		
80kg	1466	107	159	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

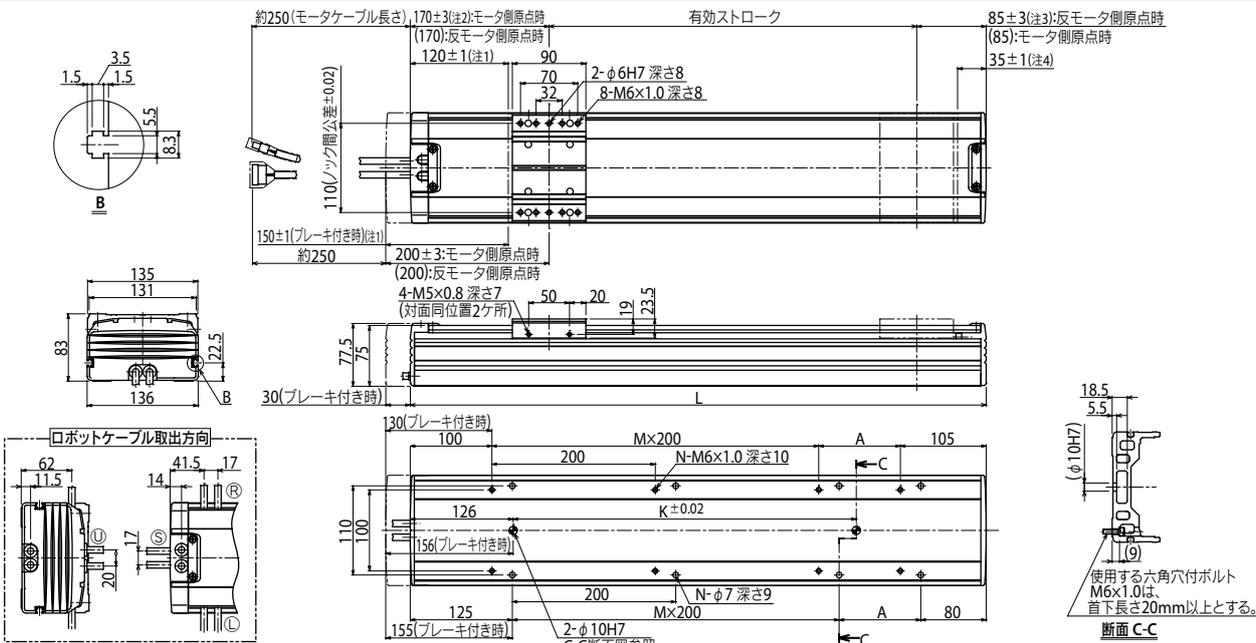
MY	MP	MR
232	233	204

## ■ 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/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX221/222	
RCX240/340	
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	ハルス列

※ 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。

## F14



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。	注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
注2. ハイリード(リード30)の場合、172.5±4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3. ハイリード(リード30)の場合、85±4になります。	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>※6</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																						
	リード20	1200																						
	リード10	600																						
	リード5	300																						
速度設定	-																							

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。