

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 ^{※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 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 ^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ポジションナ ^{※3} 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	回生装置 無記入:なし R:RG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 ^{※4}	バッテリー B:有り(アプリア) 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	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	2	05	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. 標準口ポ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.692~の口ポ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.600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。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 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 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 ^{※3} (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 ^{※4}
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
リード30	5kg 1756	1364	863	5kg 951	969	1286
15kg	1236	467	438	15kg 408	277	803
リード20	5kg 2153	1366	980	5kg 1066	974	1578
15kg	1193	465	430	15kg 402	276	775
30kg	1266	245	294	20 30kg 219	105	678
20kg	1132	353	361	20 20kg 312	189	690
40kg	872	183	218	40kg 140	57	402
10 55kg	946	140	184	10 55kg 92	0	345
50kg	1575	158	222	10 30kg 246	107	1095
60kg	1493	135	194	40kg 167	64	798
5 80kg	1466	107	159	5 60kg 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

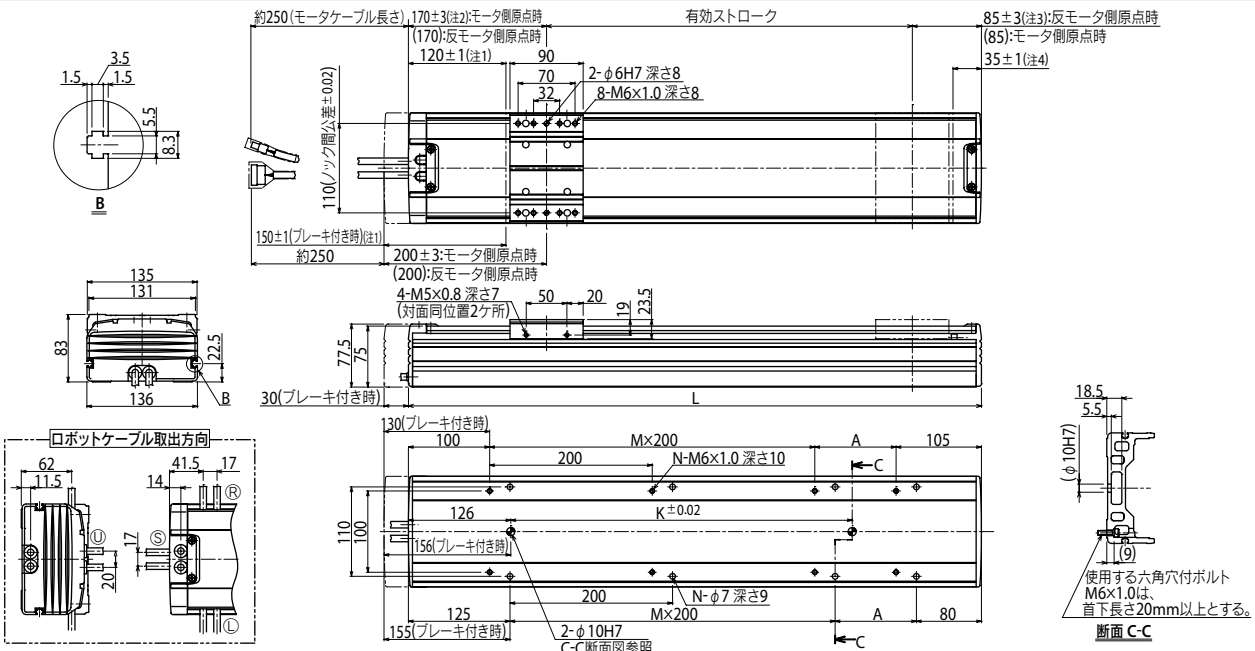
	MY	MP	MR
232	232	233	204

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 [※]	プログラム/ポインタトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	
RCX340	
TS-X105 [※]	ポインタトレース/リモートコマンド
TS-X205 [※]	
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 ^{※8}	1150 ^{※8}	1200 ^{※8}	1250 ^{※8}
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	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	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) ^{※6}	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 ^{※7} (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。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。