

F14H

- 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

F14H

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 2:反モータ側 ^{※2}	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 ^{※3} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	---	--	--	---------------------------	--	--

TSX

ポジション ^{※4} 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 ^{※5}	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:PROFINET	バッテリー B:有り(アプ) 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への口ポ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.600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。

基本仕様

モーター出力 AC	200 W
繰返し位置決め精度 ^{※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 ~ 1250 mm ^{※3} (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列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※4}
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. 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[※]

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	C	
リフト30	10kg 2152	1673	934	10kg 975	1219	1625	4kg 2400	2016	
リフト20	25kg 1847	691	533	20kg 515	558	987	6kg 1699	1364	
リフト10	10kg 2265	1674	961	10kg 999	1220	1711	8kg 1301	1051	
リフト5	20kg 1402	855	537	20kg 419	338	1282	10kg 1370	1106	
リフト20	40kg 1047	445	324	20kg 263	227	635	15kg 906	732	
リフト10	30kg 1953	583	485	30kg 249	338	1282	20kg 678	548	
リフト5	50kg 1655	365	328	50kg 419	338	934	20kg 767	619	
リフト10	80kg 1720	242	238	80kg 134	62	756	25kg 612	494	
リフト5	60kg 2443	311	317	60kg 209	117	1398	30kg 503	407	
リフト20	80kg 2193	242	253	80kg 135	62	1120			
リフト5	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

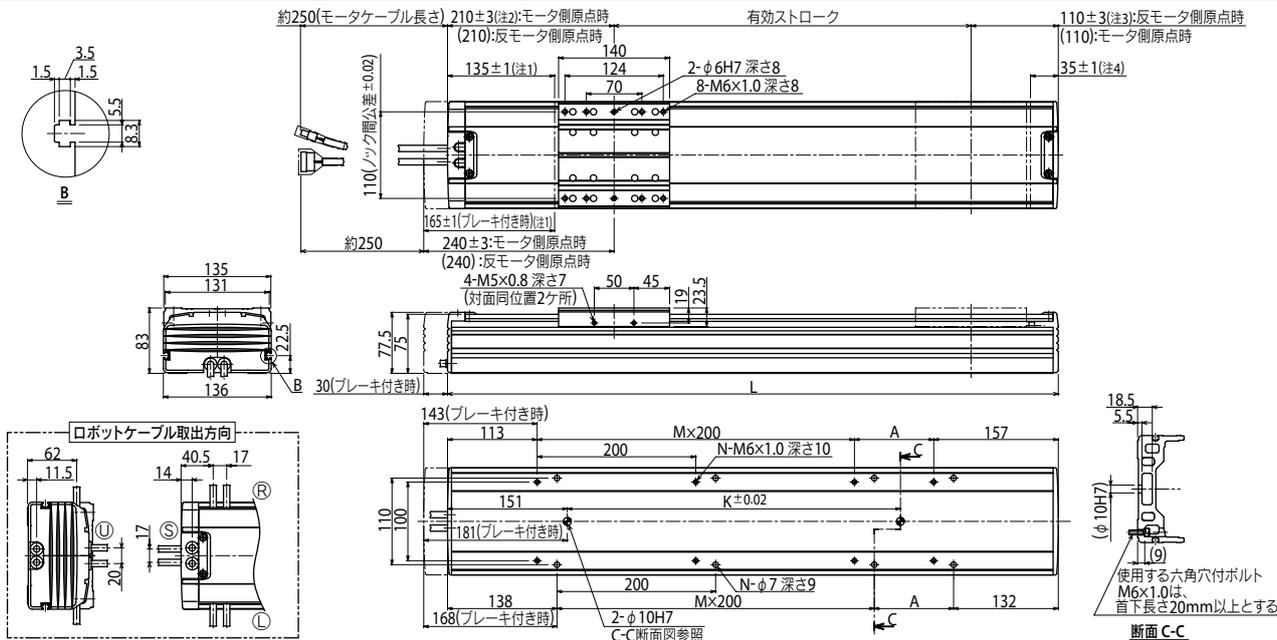
単位:N・m	MY	MP	MR
	551	552	485

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 [※]	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	
RCX340	
TS-X110 [※]	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210 [※]	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. ハイリード(リード30)の場合、212.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、110±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 ^{※6}	1200 ^{※6}	1250 ^{※6}
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) ^{※6}	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 ^{※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(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。