

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^{※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^{※3} 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m, 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX 220 ボジション^{※4}: TSX-TS-X, ドライバ: 電源電圧/モータ容量: 220:200V/400~600W, 回生装置^{※5}: 無記入:なし, R:RG1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^{※5}: 無記入:なし, R:RG1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^{※5}: RBR1(水平), RBR2(垂直)

出力 入力: NP:NPN, PN:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, EP:EtherNet/IP™, PT:PROFINET, GW:I/Oボードなし^{※6}

バッテリー B:有り(アプリ), N:なし(インクリ)

- ※1. 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.692~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.600をご参照ください。
- ※5. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
- ※6. 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	400 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
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec	1000 mm/sec (1200 ^{※3})
最大可搬質量	40 kg	80 kg
質量	15 kg	35 kg
定格推力	169 N	339 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm ^{※4} (50 mmピッチ)	
全長	水平使用時 +375 mm	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クX2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ード(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[※]

水平使用時 (単位: mm)

リット	A	B	C
10kg	3540	2753	1999
20kg	2541	1357	1181
40kg	2639	661	736
30kg	2647	894	989
50kg	1770	521	588
80kg	1431	312	362
60kg	2443	430	572
100kg	2000	243	326
120kg	1841	197	264

壁面取付使用時 (単位: mm)

リット	A	B	C
10kg	2022	2670	3501
20kg	1202	1283	2483
40kg	752	587	2516
30kg	987	820	2578
50kg	574	447	1685
80kg	342	237	1263
60kg	535	355	2443
100kg	283	169	2000
120kg	220	123	1841

垂直使用時 (単位: mm)

リット	A	C
5kg	3000	3000
10kg	2447	2447
15kg	1782	1782
25kg	1054	1054
35kg	742	742

静的許容モーメント (単位: N・m)

	MY	MP	MR
	1032	1034	908

※ 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。

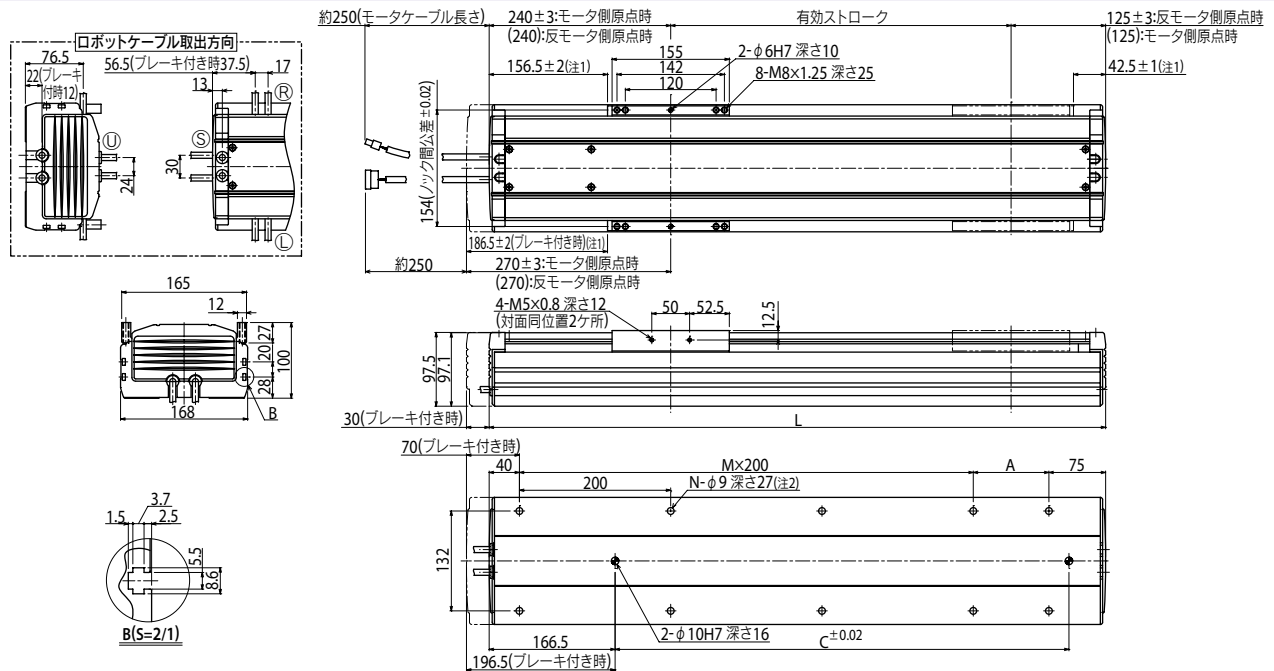
■静的許容モーメント

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

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 [※]	プログラム/ポートドレッシング/リモートコマンド/オンライン編集
RCX320	ポートドレッシング/リモートコマンド
RCX340	ポートドレッシング/リモートコマンド
TS-X220 [※]	ポートドレッシング/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

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)

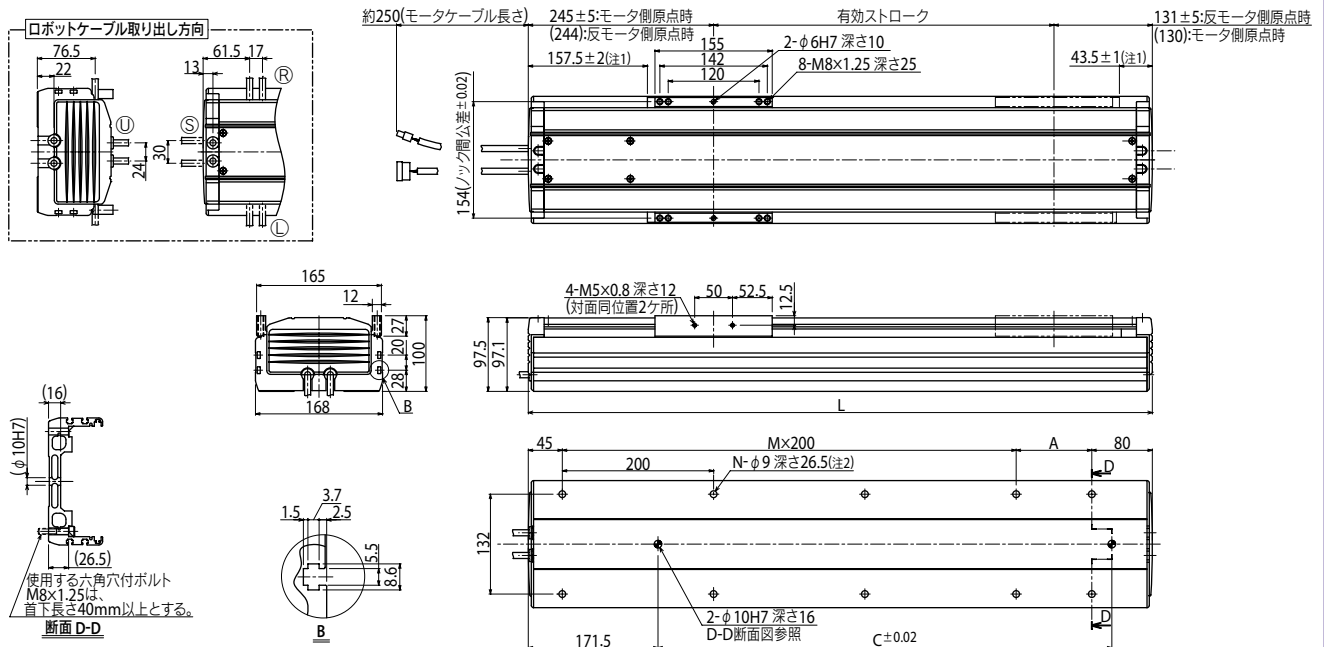
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	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) ^{※4}	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 ^{※6}	リード20	1000 (1200 ^{※7})										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。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- 各種情報
- タイマ
- タイマ
- CFタイマ
- Nタイマ
- B/R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 ^{※4} 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。