

F20

- 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

F20	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)	ケーブル長さ ^{※3} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	220	ポジション ^{※4} TSX:TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 ^{※5} 220:200V/400~600W	回生装置 ^{※6} 無記入:なし R:RG1付き	TSモニタ :LCD付き	出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOポートなし ^{※7}	バッテリー B:有り(アクリ) N:なし(インクリ)
	SR1-X	20	コントローラ	ドライバー:モータ容量 ^{※5} 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 ^{※6} 無記入:なし R:RG1付き	出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アクリ) N:なし(インクリ)								
	RDV-X	2	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバー:モータ容量 ^{※5} 20:600W以下	回生装置 ^{※6} RBR1(水平) RBR2(垂直)										

- ※1. リード10mmの場合はブレーキなし仕様(水平仕様)を選択できません。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が可能です。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. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※6. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
- ※7. 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	600 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 10 mm
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1000 mm/sec (1200 ^{※3}) 600 mm/sec
最大可搬質量	60 kg 120 kg 45 kg
定格推力	255 N 510 N 1020 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm ^{※4} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 +427 mm 垂直使用時 +417 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H115 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列サーキュラークラック×2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	壁面取付使用時 (単位:mm)	A B C
リ 10kg	4000 4000 3450	リ 10kg	3571 4000 4000
リ 20kg	3397 2235 2073	リ 20kg	2118 2164 3397
リ 40kg	2443 718 977	リ 40kg	1000 648 2443
リ 50kg	2602 869 1083	リ 50kg	1097 799 2602
リ 80kg	2193 528 703	リ 80kg	708 458 2193
リ 120kg	1841 339 505	リ 120kg	468 268 1841
リ 15kg	2635 2635	リ 15kg	2635 2635
リ 20kg	2000 2000	リ 20kg	2000 2000
リ 25kg	1621 1621	リ 25kg	1621 1621
リ 30kg	1446 1446	リ 30kg	1446 1446
リ 45kg	951 951	リ 45kg	951 951

※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

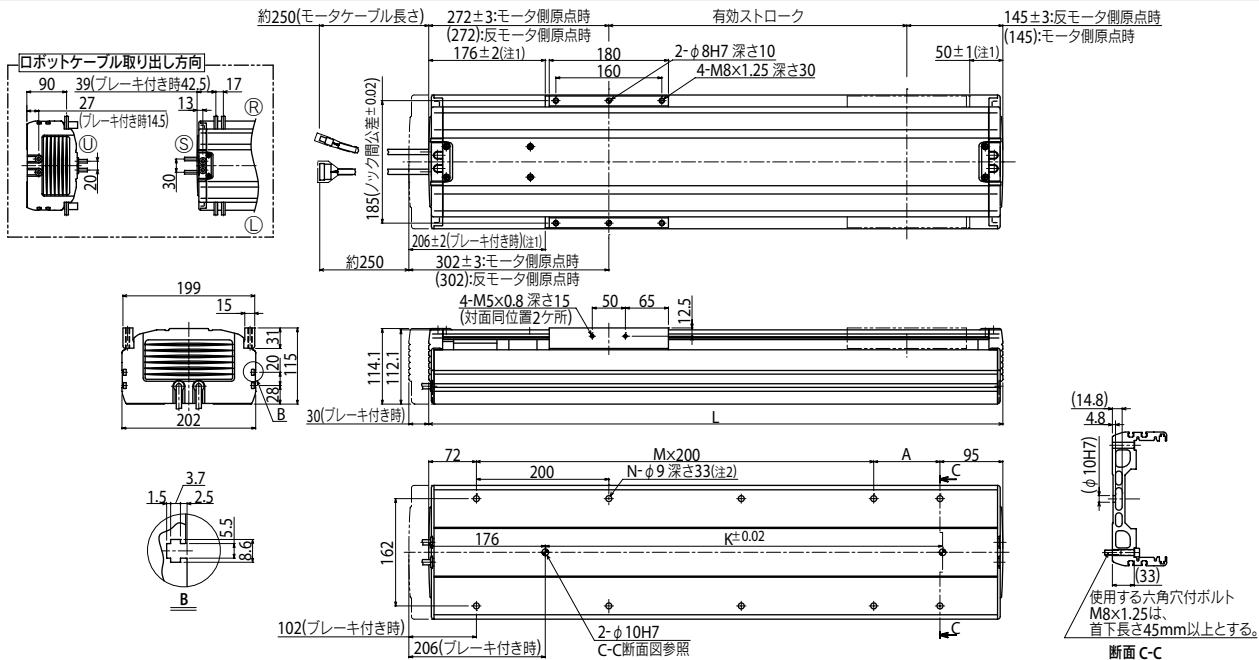
	MY	MP	MR
	1196	1199	1052

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 [※] RCX320 RCX340 RCX380	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-X220 [※]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

- ※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

F20



注1. 両端からのメカストップ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1.5kg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上取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)

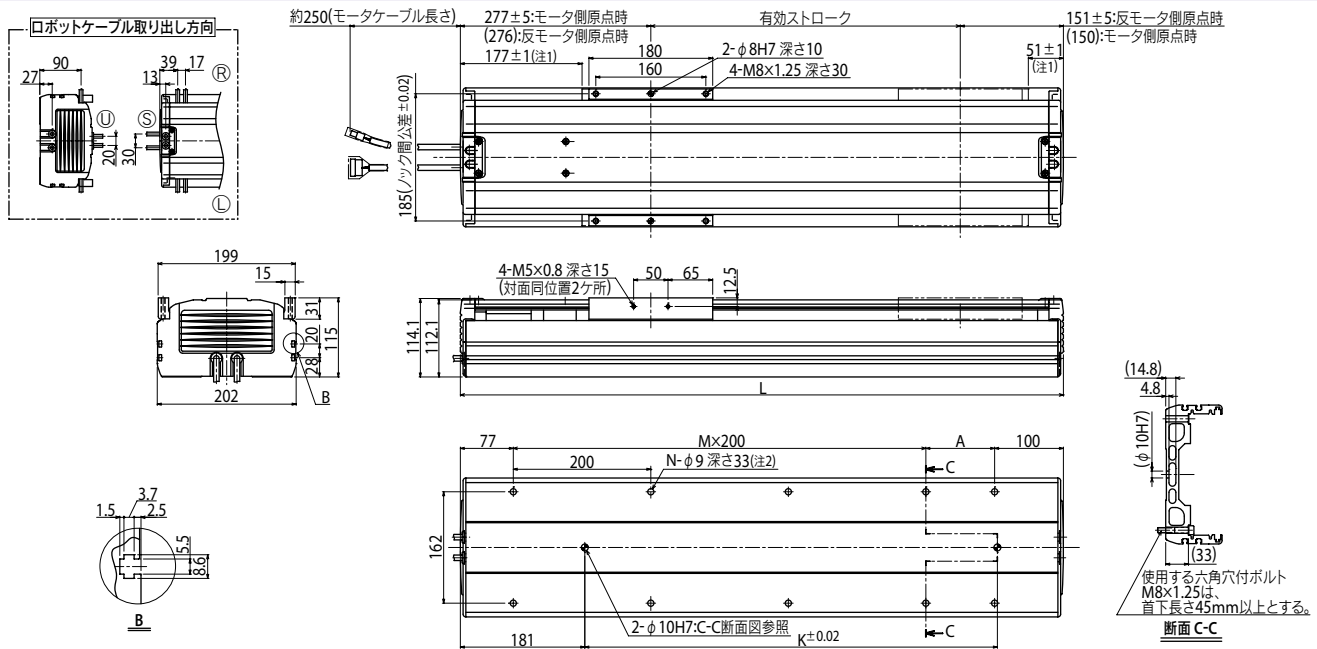
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517	1567	1617	1667
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	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
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
本体質量(kg) ^{※4}	21.0	22.0	22.9	23.8	24.8	25.7	26.6	27.5	28.5	29.4	30.3	31.2	32.1	33.0	34.0	34.9	35.8	36.7	37.7	38.6	39.5	40.4
最高速度 ^{※6} (mm/sec)	リード20 リード10	1000 (1200 ^{※7})										960	840	720	600	480	420	360	300	240	240	240
速度設定		-										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
- INFORMATION
- タイム
- タイム
- CFタイム
- Nタイム
- B/タイム

F20 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	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877
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
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量 (kg)	21.2	22.2	23.1	24.0	25.0	25.9	26.8	27.7	28.7	29.6	30.5	31.4	32.3	33.2	34.2	35.1	36.0	36.9	37.9	38.8	39.7	40.6	41.5	42.4	43.3	44.2
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。
注5. 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。