

# F8

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ側選択可能



## ■注文型式

**F8** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

<b>ロボット本体</b>	<b>リード指定</b> 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	<b>ブレーキ<sup>※1</sup></b> 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	<b>原点位置変更</b> なし: 標準 反: 反モータ側	<b>クリス指定</b> なし: 標準 GC: クリーン	<b>ストローク</b> 150 ~ 800 (50mmピッチ)	<b>ケーブル長<sup>※2</sup></b> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
---------------	--	---	-------------------------------------	------------------------------------	--	---

**TSX** [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

<b>ポジションナ<sup>※3</sup></b> TSX: TS-X	<b>ドライバ:</b> 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	<b>TSモータ</b> 無記入: なし L: LCD付き	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oホートなし <sup>※4</sup>	<b>バッテリー</b> B: 有り(アプン) N: なし(インクリ)
---	--	-------------------------------------	---	---

**SR1-X** **05** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

<b>コントローラ</b>	<b>ドライバ: モータ容量</b> 05: 100W以下	<b>CE対応</b> 無記入: 標準 E: CE仕様	<b>入出力</b> N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	<b>バッテリー</b> B: 有り(アプン) N: なし(インクリ)
---------------	----------------------------------	-----------------------------------	---	---

**RDV-X** **2** - **05** - **RBR1**

<b>ロボットドライバ</b>	<b>電源電圧</b> 2: AC200V	<b>ドライバ: モータ容量</b> 05: 100W以下	<b>回生装置</b>
-----------------	--------------------------	----------------------------------	-------------

- ※1. リード20mm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.692~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.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

<b>モーター出力 AC</b>	100 W
<b>繰り返し位置決め精度<sup>※1</sup></b>	±0.02 mm
<b>減速機構</b>	ボールネジφ12
<b>ボールネジリード</b>	20 mm    12 mm    6 mm
<b>最高速度<sup>※2</sup></b>	1200 mm/sec    720 mm/sec    360 mm/sec
<b>最大可搬</b>	水平使用時    12 kg    20 kg    40 kg
<b>質量</b>	垂直使用時    —    4 kg    8 kg
<b>定格推力</b>	84 N    141 N    283 N
<b>ストローク</b>	150 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
<b>全長</b>	水平使用時    ストローク+286 mm
	垂直使用時    ストローク+316 mm
<b>本体断面最大外形</b>	W80 mm × H65 mm
<b>ケーブル長</b>	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
<b>リニアガイド形式</b>	4列サーキュラーアーク×1レール
<b>位置検出器</b>	レゾルバ <sup>※3</sup>
<b>分解能</b>	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550mm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. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプン仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプン仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リード	5kg	10kg	12kg	15kg	20kg	30kg	40kg
20	197	100	85	25	13	6	2
12	364	203	139	43	22	14	8
6	403	214	140	13	6	2	0

リード	5kg	10kg	12kg	15kg	20kg	30kg	40kg
20	104	37	27	15	15	9	0
12	171	81	69	32	15	6	0
6	94	36	25	15	9	0	0

リード	1kg	2kg	3kg	4kg	6kg	8kg
20	447	214	137	98	69	46
12	244	113	69	46	24	16
6	113	69	46	24	16	9

	MY	MP	MR
	70	95	110

※ 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。

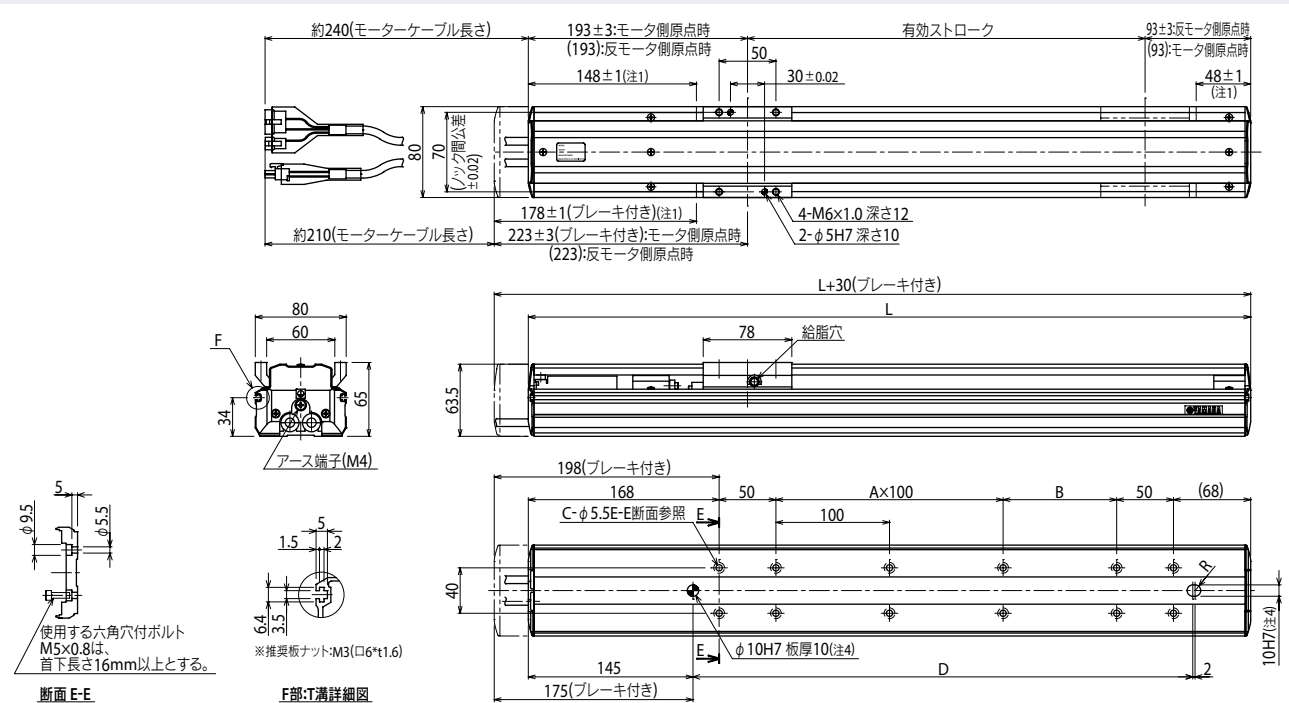
## ■静的許容モーメント

	MY	MP	MR
	70	95	110

## ■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/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## F8



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
<b>L</b>	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
<b>A</b>	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
<b>B</b>	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
<b>C</b>	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
<b>D</b>	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
<b>本体質量(kg)<sup>※5</sup></b>	3.6	3.9	4.2	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
<b>リード20</b>	1200													
<b>最高速度<sup>※6</sup></b>	720													
<b>リード12</b>	360													
<b>リード6</b>	—													
<b>速度設定</b>	90%    75%    65%    60%    50%													

- 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、本体内部にフジヤ等のご使用はできません。
- 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
- 注5. 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0.3kg重くなります。

注6. ストロークが550mm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。