

# 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

<b>F8</b>	ロボット本体	リード指定	ブレーキ <sup>※1</sup>	原点位置変更	クリス指定	ストローク	ケーブル長 <sup>※2</sup>
	20:20mm 12:12mm 6:6mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	なし:標準 反:反モータ側	なし:標準 G:クリス	150~800 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	

<b>TSX</b>	ポジショナ <sup>※3</sup>	ドライバ;	TSモニタ	入出力	バッテリー
	TS-X	電圧/電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	無記入:なし L:LCD付き	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:有り(アプン) N:なし(インクリ)

<b>SR1-X</b>	05	コントローラ	ドライバ;モータ容量	CE対応	入出力	バッテリー
			05:100W以下	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アプン) N:なし(インクリ)

<b>RDV-X</b>	2	05	RBR1
ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ;モータ容量	回生装置
	2:AC200V	05:100W以下	

- ※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.596~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.500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。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg
質量	垂直使用時 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+286 mm
	垂直使用時 ストローク+316 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H65 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×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
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>

水平使用時 (単位:mm)	A B C			壁面取付使用時 (単位:mm)	A B C			垂直使用時 (単位:mm)	A C		
	5kg	197	76		120	5kg	104		67	174	1kg
リード20	10kg	100	32	54	10kg	37	23	72	2kg	214	216
	12kg	85	25	43	12kg	27	15	55	3kg	137	138
リード12	5kg	364	89	188	5kg	171	81	340	4kg	98	99
	10kg	203	39	87	10kg	69	32	172	2kg	244	245
リード6	15kg	139	22	51	15kg	33	15	100	4kg	113	113
	20kg	103	14	33	20kg	15	6	55	6kg	69	69
リード6	10kg	403	43	113	10kg	94	36	369	8kg	46	46
	20kg	214	16	43	20kg	25	9	157			
	30kg	140	6	20	30kg	0	0	14			
	40kg	113	0	8	40kg	0	0	0			

※ 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。

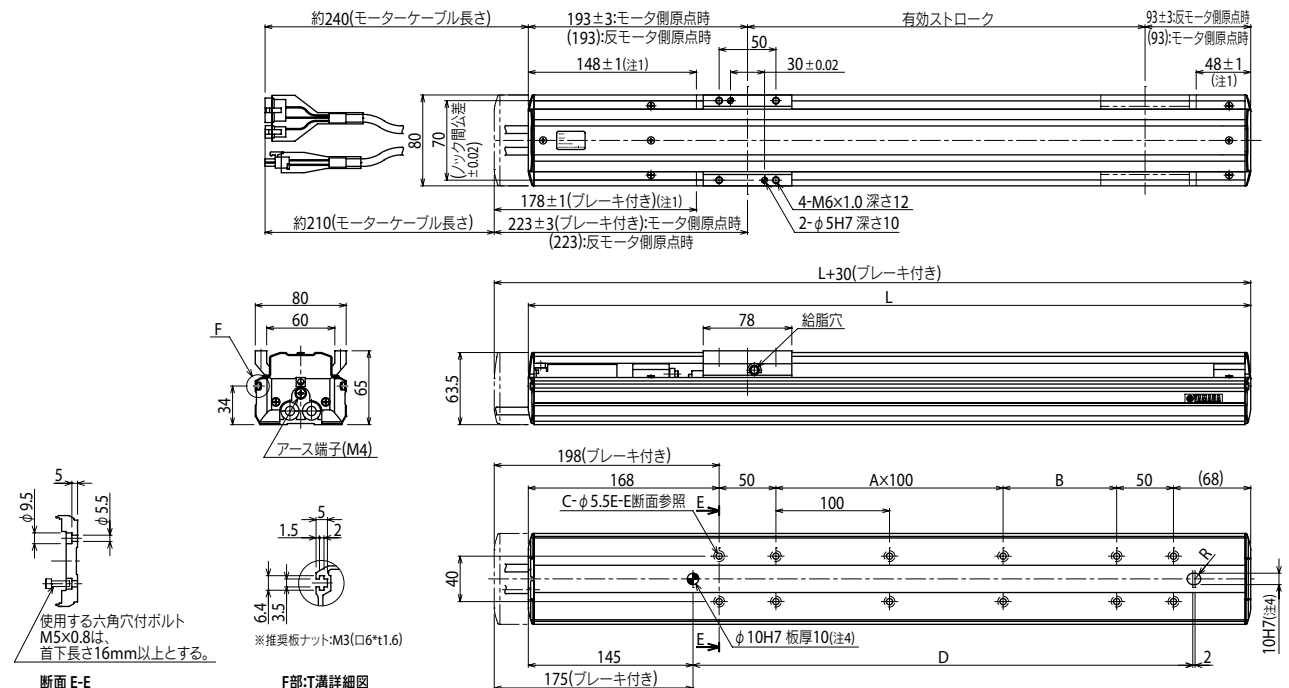
## ■静的許容モーメント

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
RCX221/222	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX240/340	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
L	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	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
最高速度 <sup>※6</sup> (mm/sec)	リード20	1200												
	リード12	720												
	リード6	360												
速度設定		—												
		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、本体内部にフッシャ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。