

# F8L

- ハイリード:リード30
- 原点反モータ側選択可能

## ■注文型式

### F8L

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>
30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	無記入:ブレーキなし B:ブレーキ付き	なし:標準 E:反モータ側	なし:標準 E:クリス	150~1050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	

### TSX

ポジション <sup>※3</sup> [TSX:TS-X]	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモニタ 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:I/Oボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
-----------------------------------	---	----------------------------	---	----------------------------------

### SR1-X

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

### RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	05:100W以下	RBR1 回生装置
----------	------------------	-----------	--------------

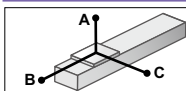
- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

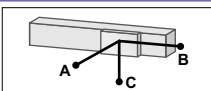
モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm / 20 mm / 10 mm / 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec / 1200 mm/sec / 600 mm/sec / 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 7 kg / 20 kg / 40 kg / 50 kg 垂直使用時 — / 4 kg / 8 kg / 16 kg
定格推力	56 N / 84 N / 169 N / 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+300 mm / ストローク+292 mm 垂直使用時 — / ストローク+322 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650mmを超えると、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。

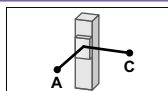
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リード	A	B	C
30	5kg 112	80	80
30	7kg 78	43	49
20	5kg 211	108	147
20	10kg 116	45	69
20	15kg 76	24	39
20	20kg 58	14	26
10	10kg 251	56	122
10	20kg 121	20	46
10	30kg 74	8	20
10	40kg 35	0	6
5	20kg 249	23	62
5	30kg 170	10	29
5	40kg 138	4	12
5	50kg 51	0	0

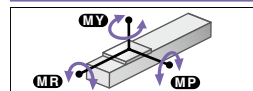


リード	A	B	C
30	5kg 55	57	77
30	7kg 21	19	34
20	5kg 119	89	176
20	10kg 38	26	69
20	15kg 7	0	16
20	20kg 0	0	0
10	10kg 85	39	202
10	20kg 7	0	30
10	30kg 0	0	0
10	40kg 0	0	0
5	20kg 19	7	140
5	30kg 0	0	0
5	40kg 0	0	0
5	50kg 0	0	0



リード	A	C
20	2kg 236	240
20	4kg 106	110
20	2kg 310	311
10	4kg 141	143
10	6kg 85	86
10	8kg 57	58
5	5kg 123	124
5	10kg 47	48
5	15kg 22	22
5	16kg 19	19

## ■静的許容モーメント

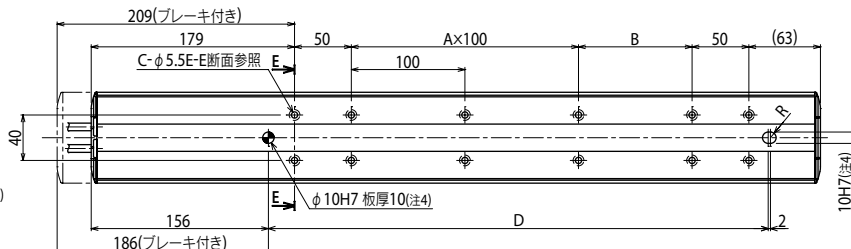
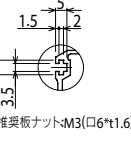
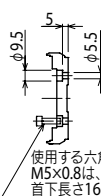
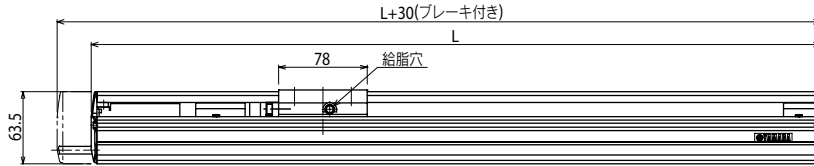
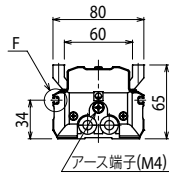
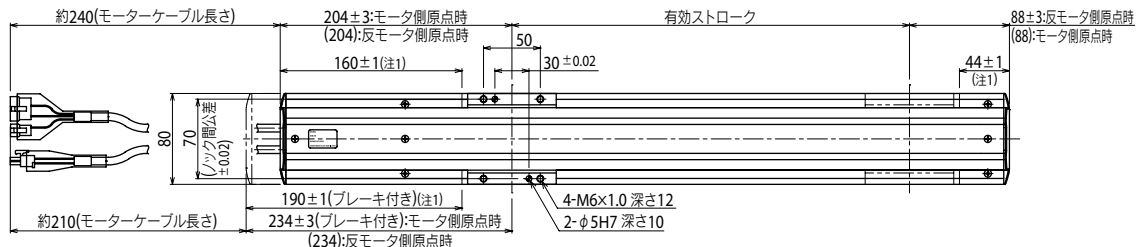


	MY	MP	MR
	70	95	110

## ■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

## F8L

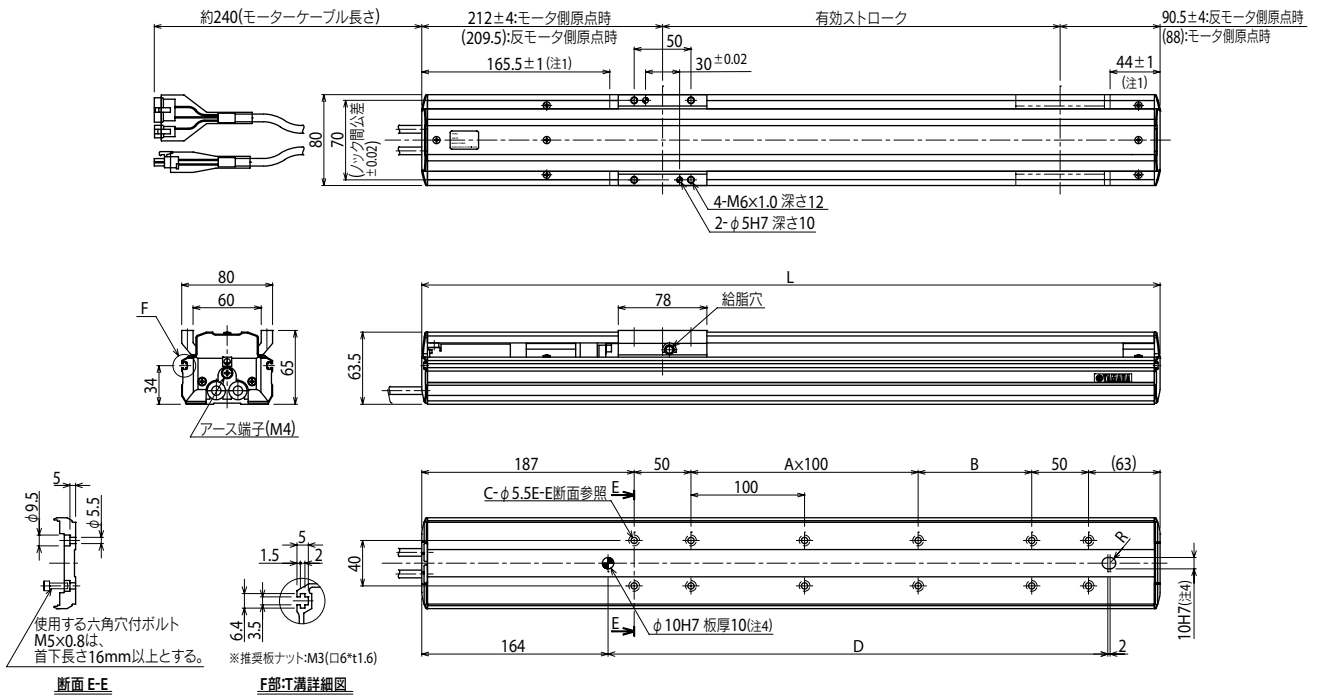


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	
最高速度 <sup>※6</sup> (mm/sec)	リード20	1200																		
	リード10	600																		
リード5	300																			
速度設定	—																			
	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40%																			

- 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、本体内部にフッシー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650mmを超えると、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。

F8L ハイリードタイプ: リード30



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		
L	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350		
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9		
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100		
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26		
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140		
本体質量 (kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5		
最高速度 <sup>※5</sup> リード30 (mm/sec)	1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810	720		
速度設定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	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. ストロークが650mm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。