

# F8L

- ハイリッド: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 BK:ブレーキ付き	なし:標準 E:反モータ側	なし:標準 E:反モータ側	なし:標準 GC:クリン	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>	ドライバー:電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリー
TS-X	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ボードなし <sup>※4</sup>	B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)

### SR1-X

コントローラ	ドライバー:モータ容量	CE対応	入出力	バッテリー
05	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(アプソ) N:なし(インクリ)

### RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧	05	RBR1
2	2:AC200V	ドライバー:モータ容量	回生装置
		05:100W以下	

- ※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.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>	±0.01 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 垂直使用時 ストローク+292 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>

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	7kg	10kg		5kg	7kg	10kg		2kg	4kg	6kg
リード30	112	80	80	55	57	77	236	240	110	311	
リード20	78	43	49	21	19	34	106	110	85	86	
リード10	211	108	147	5k	119	89	310	311	57	58	
リード5	116	45	69	10kg	38	26	141	143	8k	8k	
	76	24	39	15kg	7	0	85	86	5kg	123	
	20g	58	14	20kg	0	0	47	48	10kg	47	
	10kg	251	56	30kg	0	0	22	22	15kg	22	
	20kg	121	20	40kg	0	0	19	19	16kg	19	
	30kg	74	8	50kg	0	0					
	40kg	35	0								
	20g	249	23								
	30kg	170	10								
	40kg	138	4								
	50kg	51	0								

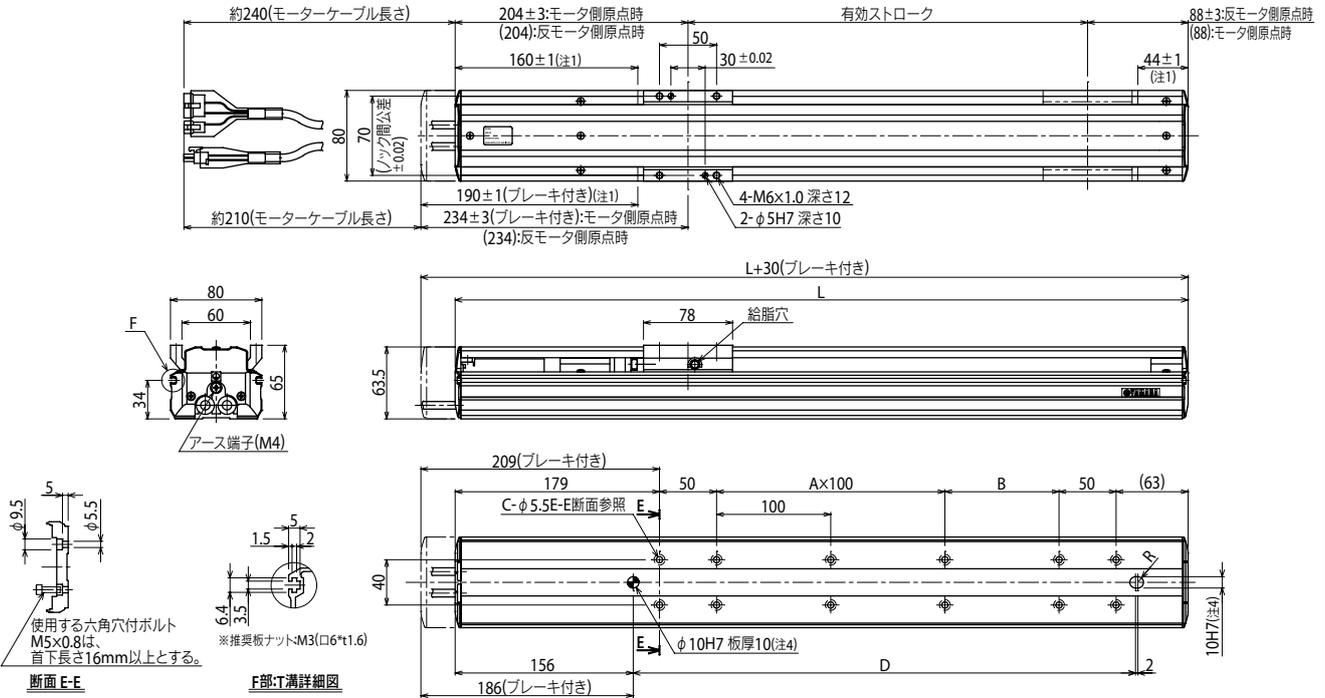
## ■ 静的許容モーメント

静的許容モーメント (単位:N・m)		
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	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## F8L

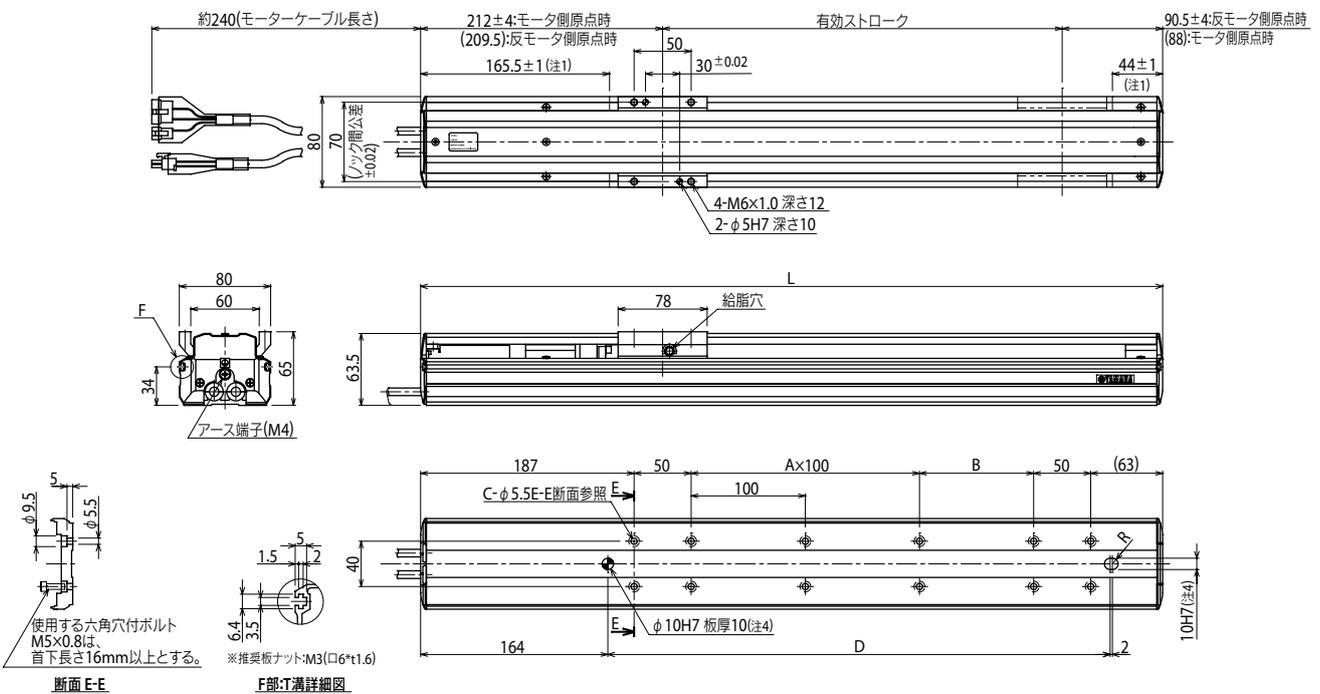


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	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>	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200	1200
速度設定	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。本体内部にフック等のご使用はできません。
- 注2. 取り付けの際、本体内部にフック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、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。