F8LH

● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

F8LH - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
	20:20mm 10:10mm 5:5mm	なし:標準 Z:反モータ側	なし:標準 GC:グリーン	150～1050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX: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※3	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X - 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
	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(アブソ) N:なし(インクリ)

RDV-X - 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	

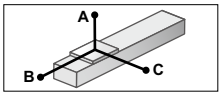
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

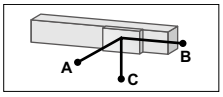
■基本仕様

モーター出力 AC		100 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		ボールネジφ15	
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	30 kg	60 kg	80 kg
定格推力		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+368 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※3	
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600mm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)

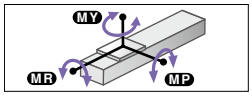
		A	B	C
リード20	10kg	573	256	176
	20kg	334	116	81
	30kg	279	70	50
リード10	20kg	629	137	111
	40kg	479	57	47
	60kg	382	30	25
リード5	20kg	1094	148	127
	40kg	851	63	54
	60kg	714	34	29
	80kg	601	20	17

壁面取付使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	10kg	147	215	515
	20kg	53	75	255
	30kg	20	29	160
リード10	20kg	80	99	545
	40kg	15	19	270
	60kg	—	—	—
リード5	20kg	96	112	1005
	40kg	22	26	604
	60kg	—	—	—
	80kg	—	—	—

※ 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



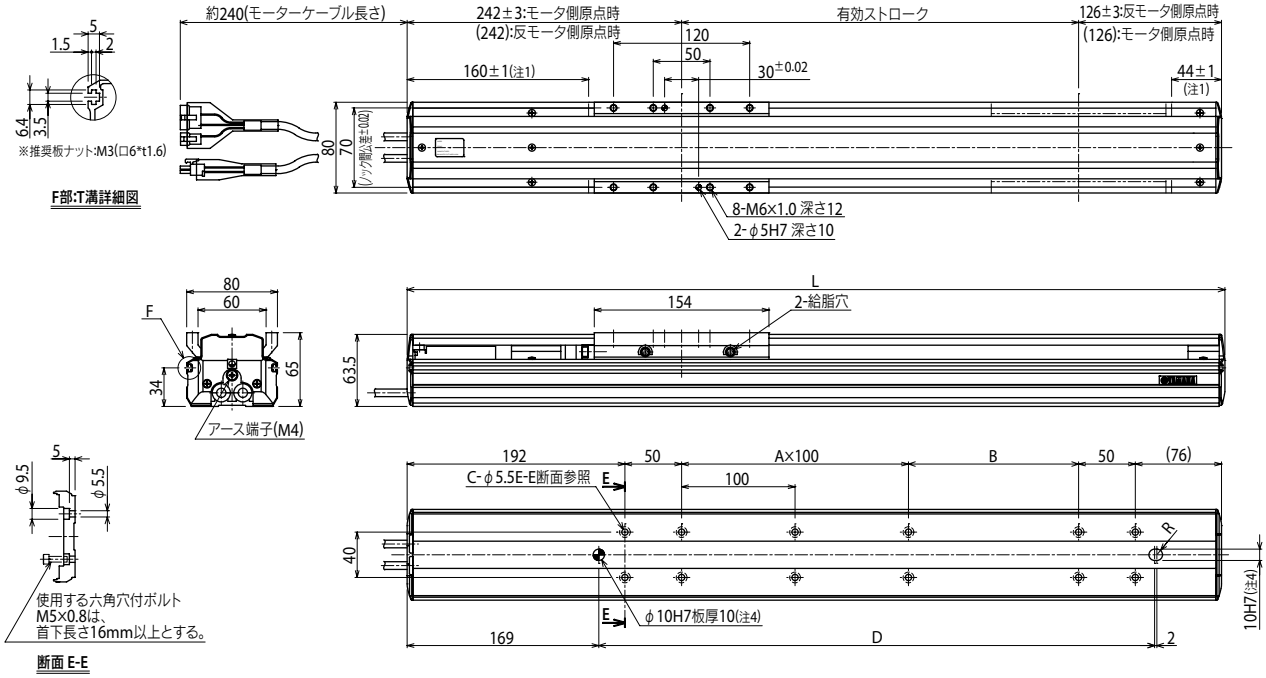
(単位:N・m)

MY	MP	MR
128	163	143

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	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-X105 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

F8LH



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	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度注5 (mm/sec) リード20	1200										1020	900	780	720	660	600	540	480	420
最高速度注5 (mm/sec) リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240	210
最高速度注5 (mm/sec) リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120	105
最高速度注5 (mm/sec) 速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

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600mm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。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606