

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 - [] - [] - [] - [] - [] - []

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

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

ポジションナ^{※3} 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モータ 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ホートなし ^{※4}	バッテリー B: 有り(アプン) 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 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(アプン) N: なし(インクリ)
---------------	----------------------------------	-----------------------------------	---	---

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

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

- ※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

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度^{※1}	±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^{※2}	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 ^{※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[※]

リード	5kg	10kg	12kg	15kg	20kg	30kg	40kg
20	197	100	85	25	13	6	2
12	364	203	139	43	21	14	8
6	403	214	140	6	20	113	0

リード	5kg	10kg	12kg	15kg	20kg	30kg	40kg
20	104	37	27	15	6	0	0
12	171	69	33	15	6	0	0
6	194	94	25	9	157	0	0

リード	1kg	2kg	3kg	4kg	6kg	8kg
20	447	214	137	98	69	46
12	448	216	138	99	70	47
6	449	217	139	100	71	48

	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。

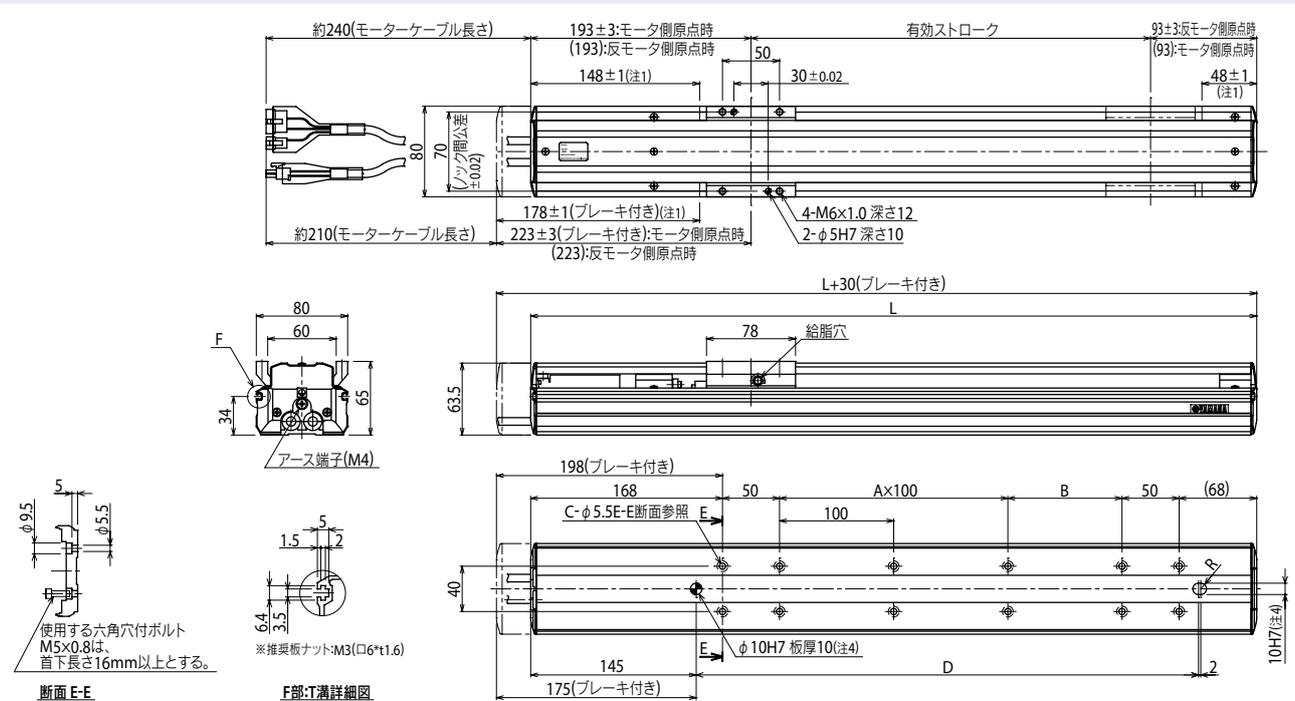
■静的許容モーメント

	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
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) ^{※5}	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
リード20	1200													
最高速度 ^{※6}	720													
リード12	360													
リード6	—													
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。

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。

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 ^{※1}	原点位置変更	クリス指定	ストローク	ケーブル長 ^{※2}
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 ^{※3} 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 ^{※4}	バッテリー B:有り(アプン) 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(アプン) 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 ^{※1}	±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 ^{※2}	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+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 ^{※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[※]

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
リード30	5kg 112	80 80	80 80	5kg 55	57 77	77 77
	7kg 78	43 49	49 49	7kg 21	19 34	34 34
	5kg 211	108 147	147 147	5kg 119	89 176	176 176
リード20	10kg 116	45 69	69 69	10kg 38	26 69	69 69
	15kg 76	24 39	39 39	15kg 7	0 16	16 16
	20kg 58	14 26	26 26	20kg 0	0 0	0 0
リード10	10kg 251	56 122	122 122	10kg 85	39 202	202 202
	20kg 121	20 46	46 46	20kg 7	0 30	30 30
	30kg 74	8 20	20 20	30kg 0	0 0	0 0
	40kg 35	0 6	6 6	40kg 0	0 0	0 0
リード5	20kg 249	23 62	62 62	20kg 19	7 140	140 140
	30kg 170	10 29	29 29	30kg 0	0 0	0 0
	40kg 138	4 12	12 12	40kg 0	0 0	0 0
	50kg 51	0 0	0 0	50kg 0	0 0	0 0

※ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

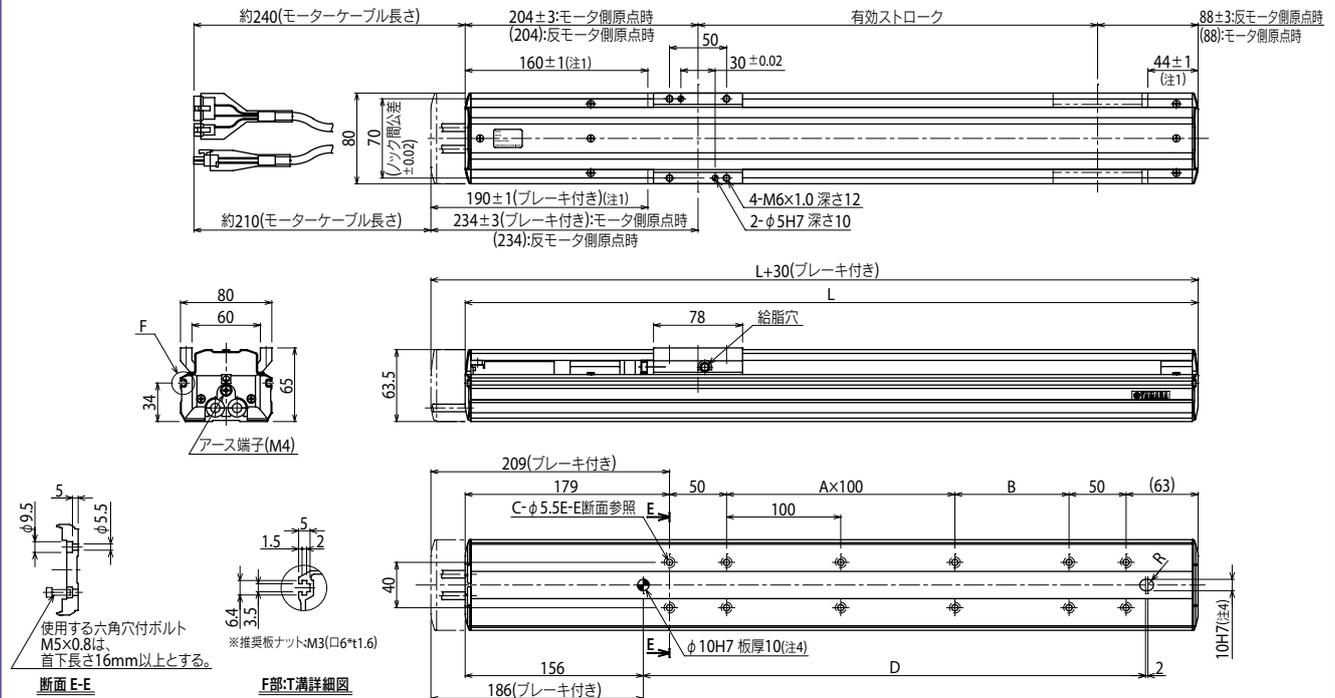
■静的許容モーメント

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
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

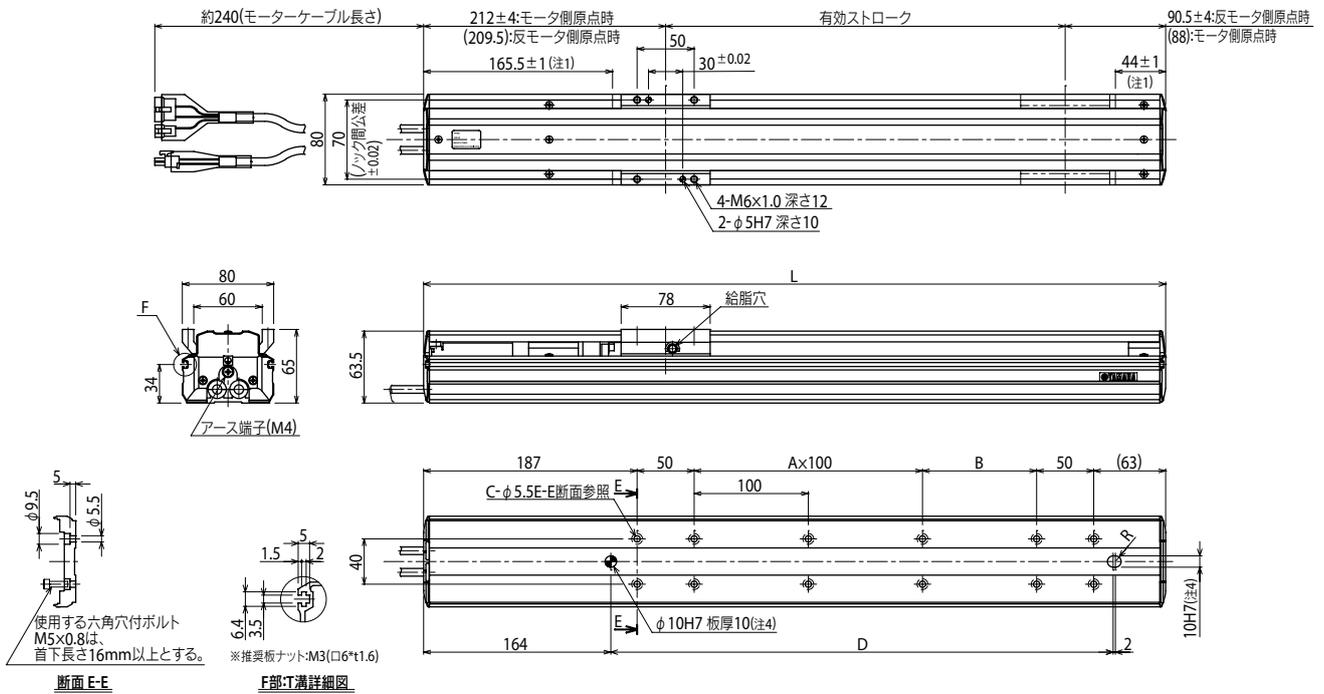


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	
C	8	8	10	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) ^{※5}	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 ^{※6} (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 ^{※5}	リード30 1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810	720	
(mm/sec)	—											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。

F10

- ハイリード：リード30
- 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

注文型式

F10	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ ^{※1} 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側 ^{※2}	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	ボジション ^{※4} TSX・TS-X	ドライブ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	TSモータ 無記入:なし L:L・LDC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 ^{※5}	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)	
									SR1-X	05	コントローラ	ドライブ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)
									RDV-X	2	05	ロボットドライブ	電源電圧 2:AC200V	ドライブ:モータ容量 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. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 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。
- ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※5. 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	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 ^{※2}	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 15 kg 20 kg 40 kg 60 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm ^{※3} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+260 mm 垂直使用時 ストローク+290 mm
本体断面最大外形	W110 mm × H71 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 レゾルバ ^{※4}
位置検出器	レゾルバ ^{※4}
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700mm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. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプリア仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプリア仕様となります。

許容オーバーハング量[※]

水平使用時 (単位:mm)		壁面取付使用時 (単位:mm)		垂直使用時 (単位:mm)		静的許容モーメント (単位:N・m)		
リード	A B C	リード	A B C	リード	A C	MY	MP	MR
30	5kg 491 273 215	30	5kg 206 209 480	30	1kg 600 600	131	131	115
20	15kg 223 61 63	20	15kg 45 0 177	20	2kg 649 691			
10	5kg 937 282 259	10	5kg 250 213 905	10	4kg 306 347			
5	10kg 487 121 116	5	10kg 99 51 438	5	4kg 338 380			
	20kg 236 40 44		20kg 21 0 149		8kg 142 183			
	15kg 389 71 74		10kg 105 53 550		10kg 102 144			
	30kg 179 17 20		20kg 22 0 230		10kg 105 146			
	40kg 106 0 0		30kg 0 0 0		15kg 51 93			
	30kg 419 19 20		10kg 107 54 1410		20kg 25 66			
	50kg 0 0 0		20kg 22 0 540					
	60kg 0 0 0		30kg 0 0 0					

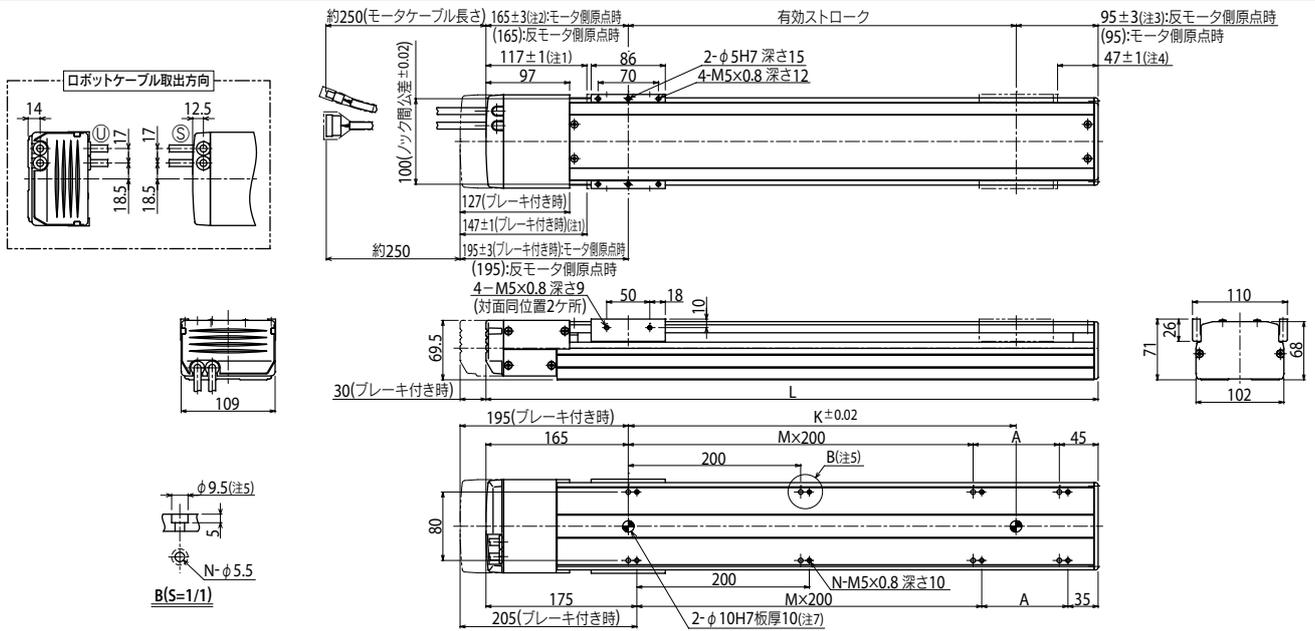
※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

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
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

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

F10

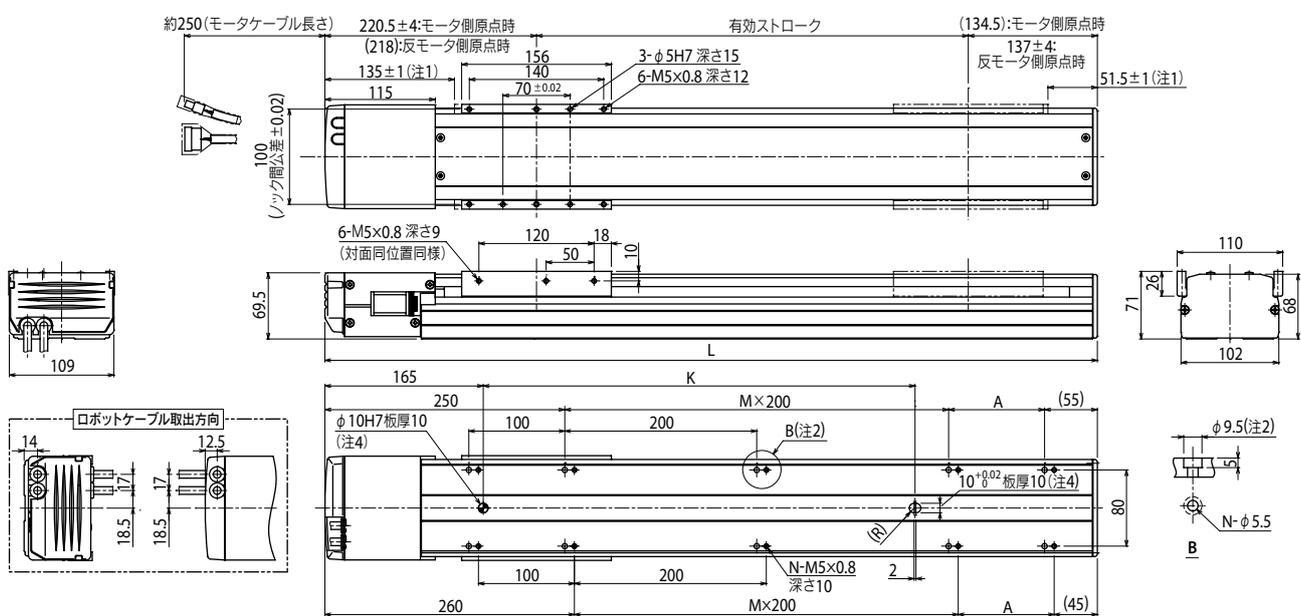


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、95±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、44.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
- 注6. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注7. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
- 注8. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.6kg重くなります。

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	1100 ^{※10}	1150 ^{※10}	1200 ^{※10}	1250 ^{※10}
L	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
K	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
本体質量(kg) ^{※8}	5.5	5.7	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	10.0	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.3	12.7	13.1	13.5
最高速度 ^{※9} (mm/sec)	リード30	1800											1440	1170				900	810				
	リード20	1200											960	780				600	540				
	リード10	600											480	390				300	270				
	リード5	300											240	195				150	135				
速度設定														80%	65%			50%	45%				

- 注9. ストロークが700mm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。
- 注10. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

F10H 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
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
本体質量 (kg)	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4
最高速度 ^{注5} (mm/sec)	リード30	1800																
	リード20	1200																
	リード10	600																
	リード5	300																
	速度設定	—																
											1440	1260	1080	900	720	630		
											960	840	720	600	480	420		
											480	420	360	300	240	210		
											240	210	180	150	120	105		
											80%	70%	60%	50%	40%	35%		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 本体取付の際、φ9.5サグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
 注3. モータケーブルの最小曲半径は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。

F14

- ハイリード: リード30
- 原点反モータ側選択可能

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



■ 注文型式

F14 - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 リード指定: 30:30mm, 20:20mm, 10:10mm, 5:5mm

ブレーキ 無記入:ブレーキなし, BK:ブレーキ付き

ケーブル取出方向 無記入:標準(S), U:上取出, R:右取出, L:左取出

原点位置変更 なし:標準, Z:反モータ側

グリス指定 なし:標準, GC:クリーン

ストローク リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ), リード30: 150~1250 (50mmピッチ)

ケーブル長 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m, 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX ポジショナ^{※3} (TSX:TS-X), ドライバ: 電源電圧/モータ容量 (10S:100V/100W以下, 20S:200V/100W以下), 回生装置 (無記入:なし, R:RGT付き), TSモータ (無記入:なし, L:LCD付き)

SR1-X 05 コントローラ (05:100W以下), 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), 回生装置 (無記入:なし, R:RGT付き)

RDV-X 2 05 ロボットドライバ (2:AC200V), ドライバ: モータ容量 (05:100W以下), 回生装置

入出力 N:P:NPN, PN:P:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, EP:EtherNet/IP™, PT:PROFINET, GW:I/Oボードなし^{※4}

バッテリー B:有り(アプリア), N:なし(インクリ)

- ※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 ^{※1}	±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 ^{※2}	1800 mm/sec / 1200 mm/sec / 600 mm/sec / 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時: 15 kg / 30 kg / 55 kg / 80 kg 垂直使用時: 4 kg / 10 kg / 20 kg
定格推力	56 N / 84 N / 169 N / 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm ^{※3} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時: ストローク+255 mm 垂直使用時: ストローク+285 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H83 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×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※4}
分解能	16384 ハルス/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700mm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. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 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[※]

水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
リッド	質量	A	B	リッド	質量	A	B	リッド	質量	A	C
30	5kg	1756	1364	863	5kg	951	969	1286	1kg	600	600
30	15kg	1236	467	438	15kg	408	277	803	2kg	1200	1200
20	5kg	2153	1366	980	5kg	1066	974	1578	4kg	1154	895
20	15kg	1193	465	430	15kg	402	276	775	8kg	634	492
20	30kg	1266	245	294	30kg	219	105	678	10kg	499	387
10	20kg	1132	353	361	20kg	312	189	690	10kg	587	456
10	40kg	872	183	218	40kg	140	57	402	15kg	383	297
10	55kg	946	140	184	55kg	92	0	345	20kg	281	218
5	50kg	1575	158	222	30kg	246	107	1095			
5	60kg	1493	135	194	40kg	167	64	798			
5	80kg	1466	107	159	60kg	88	20	508			

※ 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

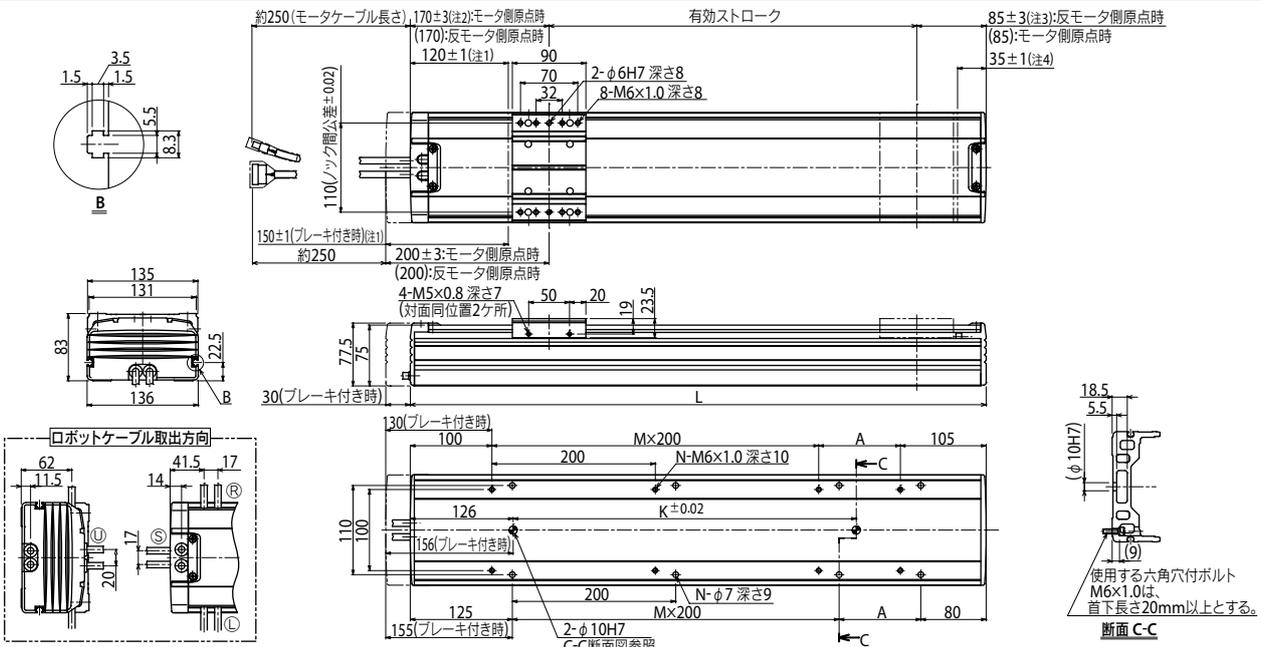
	MY	MP	MR
(単位: N・m)	232	233	204

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

※ 垂直使用時に移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

F14



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、172.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、85±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
- 注5. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注6. 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0.7kg重くなります。

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	1100	1150	1200	1250
L	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
K	240	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140
本体質量 (kg) ^{※6}	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.6	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4
最高速度 ^{※7} (mm/sec)	リード30	1800													1440	1170	900	810					
	リード20	1200													960	780	600	540					
	リード10	600													480	390	300	270					
	リード5	300													240	195	150	135					
速度設定															80%	65%	50%	45%					

- 注7. ストロークが700mm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。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。
- 注8. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

GF14XL

● 原点反モータ側選択可能

※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

■ 注文型式

GF14XL - S H - 20

ロボット本体	モデル S: ストレート モデル	取付方向 H: 水平	リード指定	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	フレーム 無記入: 標準 (座グリ) T: タップ	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 750~2000 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------	---------------	-------	--	------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------	---

TSX ボジショナ ^{※2} [TSX: TS-X]	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110: 100V/200W 210: 200V/200W	TSモータ 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ポートなし ^{※3}	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 10: 200W	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 ロボットドライブ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	RBR1 回生装置	

- ※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。

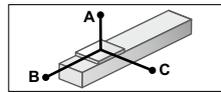
[ご購入後の注意]
 ・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
 ・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
 ・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 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
最高速度	1200 mm/sec
最大可搬質量	45 kg
定格推力	170 N
ストローク	750 mm~2000 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+561 mm
本体断面最大外形	W140 mm × H91.5 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×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※2}
分解能	20480 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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。

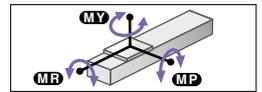
■ 許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位: mm)	
リ	A B C
10kg	3550 1340 1210
20kg	2075 685 633
20	45kg 1280 326 308

※ ガイド寿命10,000 km 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。
 ※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

■ 静的許容モーメント

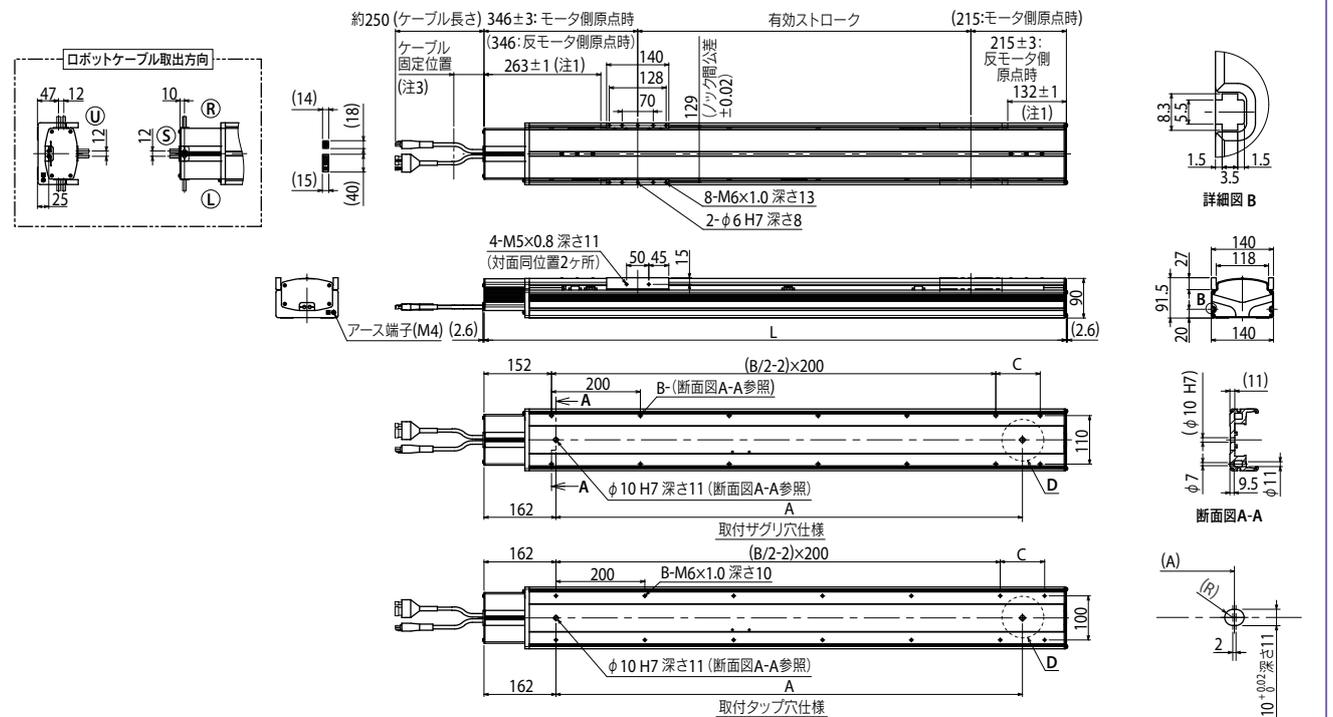


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
551	552	485

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 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-X110 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

GF14XL

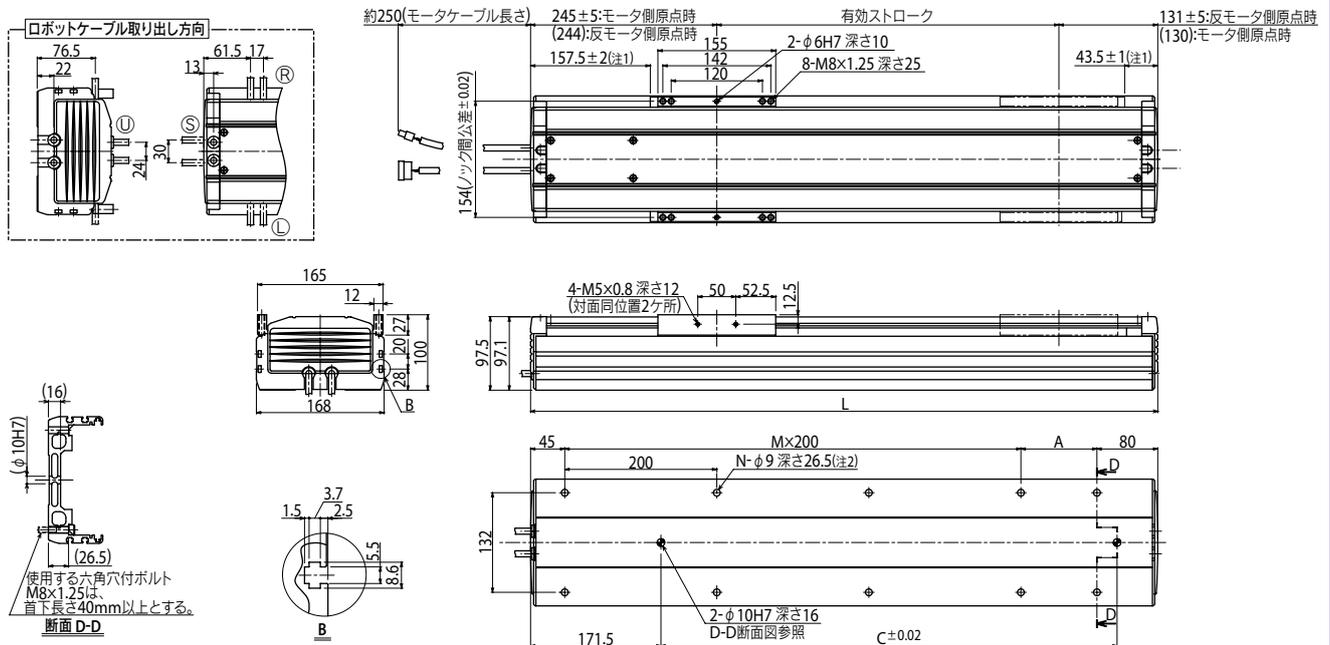


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等にて固定してください。
- 注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
- 注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6×1.0)は、首下長さ: 20 mm 以上としてください。取付タップ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6×1.0)は、首下長さ: 架台の厚さ+10 mm 以下を推奨します。

有効ストローク	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561
A	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
B	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
本体質量 (kg)	22.5	23.2	23.8	24.5	25.2	25.9	26.5	27.2	27.9	28.6	29.2	29.9	30.6	31.3	31.9	32.6	33.3	33.9	34.6	35.3	36.0	36.6	37.3	38.0	38.7	39.3

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- 各種情報
- タイマ
- タイマ
- CFタイマ
- Nタイマ
- B/Rタイマ

F17 ハイリードタイプ: リード40



注1. 両端からのメカストップ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、スプリングワッシャ等のご使用はできません。注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	
本体質量 (kg)	14.7	15.5	16.4	17.2	18.0	18.8	19.7	20.5	21.3	22.1	23.0	23.8	24.6	25.4	26.3	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8	33.6	34.4	35.2
最高速度 ^{※4} リード40 (mm/sec) 速度設定	2400													1920	1680	1440	1200	960	840	720						
	-													80%	70%	60%	50%	40%	35%	30%						

注4. ストロークが800mmを越えるとき、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。

F17L

● 原点反モータ側選択可能



※ ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法:全長+20mm)

■ 注文型式

F17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出*1 R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 1100~2050 (50mmピッチ)	ケーブル長*2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	---------------------------------	--	----------------------------	---------------------------	---------------------------------	--

TSX	220	R		
ポジション*3 TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量*4 220/200V/400~600W	回生装置 R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*5

SR1-X	20	R		
コントローラ	ドライバ:モータ容量*4 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RGT付き	出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS

RDV-X	2	20		
ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量*4 20:600W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)	

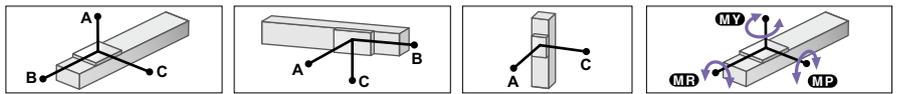
- ※1. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※4. ポジション、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度*2	2200 mm/sec
最大可搬 水平使用時	50 kg
質量 垂直使用時	10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1100 mm ~ 2050 mm (50 mmピッチ)
全長 水平使用時	ストローク+475 mm
垂直使用時	ストローク+505 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H100 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×2レール
位置検出器	レゾルバ*3
分解能	16384 ハルス/回転

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが1200mmを越えるとき、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*



リフト	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
10kg	4000	2755	2608	2720	2681	4000	2kg	1200	1200
30kg	3045	895	1175	1185	821	3045	5kg	3000	3000
50kg	2602	523	715	680	449	2602	10kg	2650	2650

* 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。

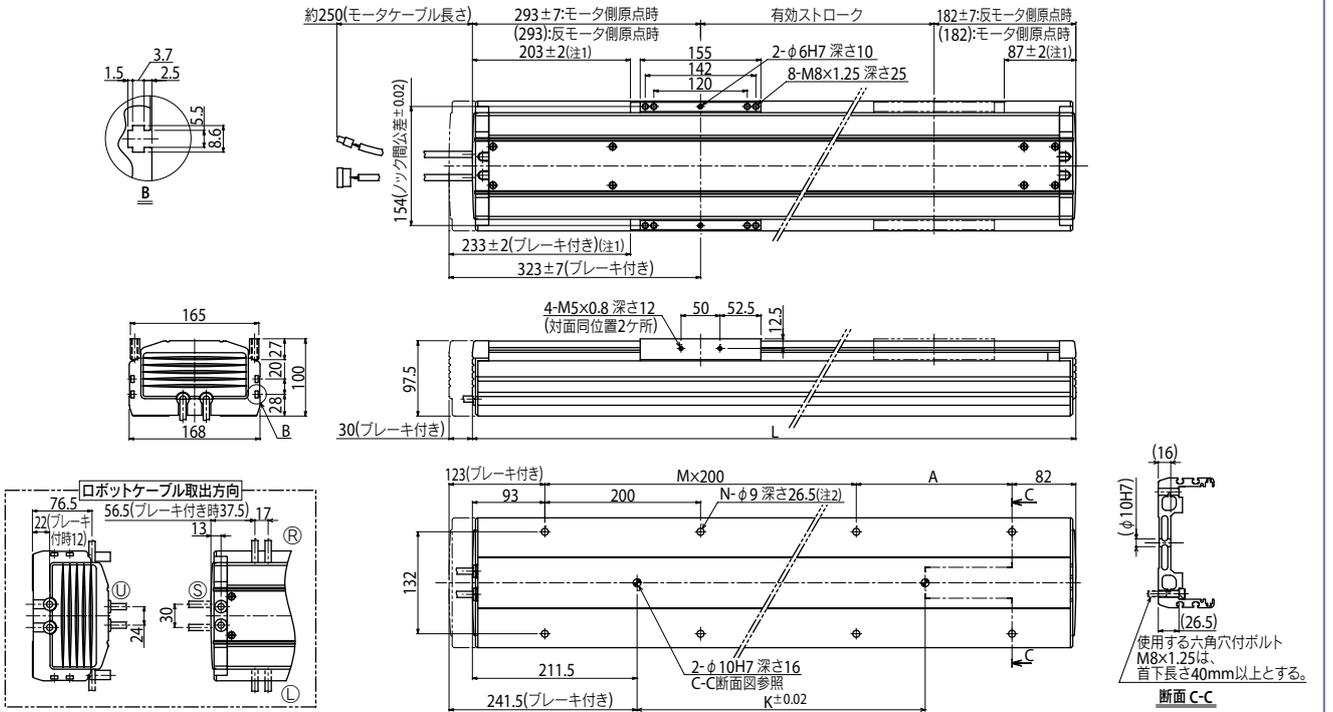
■ 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
	1032	1034	908

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R 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-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	ハルス列

F17L



- 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、スプリングワッシャ等のご使用はできません。
- 注3. 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1.2kg重くなります。
- 注4. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルフル取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法:全長+20mm)

有効ストローク	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
L	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11
N	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
K	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量(kg)*3	34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42	42.9	43.8	44.7	45.6	46.5	47.3	48.2	49.1	50	50.9
最高速度*5 リード50 (mm/sec) 速度設定	2200				1900				1500					1200				900		800

注5. ストロークが1200mmを越えるとき、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。

GF17XL

● 原点反モーテ側選択可能



※ 2300 mm を超えるストロークは 10 day delivery 対象外となります。納期については別途ご相談ください。
 ※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

■ 注文型式

GF17XL- S H - 20

ロボット本体	モデル S: ストレート H: 水平	取付方向 H: 水平	リッド指定	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モーテ側	フレーム 無記入: 標準 (度グリ) T: タップ	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 850~2500 (50mmピッチ)	ケーブル長 ¹⁾ 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------	---------------	-------	--	------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------	---

TSX	220	R ^{※4}			
ポジション ^{※2} (TSX: TS-X)	ドライバ: 電源電圧・モータ容量 220: 200V/400~600W	回生装置 無記入: なし R: RG1付	TSモータ 無記入: なし L: LCD付	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM EP: EtherNet/IP TM PT: PROFINET GW: I/Oポートなし ^{※3}	バッテリー B: 有り(アクリル) N: なし(インク)
SR1-X	20		R ^{※4}		
コントローラ	ドライバ: モータ容量 20: 400~600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 無記入: なし R: RG1付	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFINET	バッテリー B: 有り(アクリル) N: なし(インク)
RDV-X	2	20		RBR1	
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	回生装置		

- ※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。
- ※4. 最高速度750 mm/sec 以下で動かす場合は、回生装置は不要です。

【ご購入後の注意】

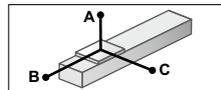
- ・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
- ・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
- ・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec ^{※2}
最大可搬質量	90 kg
定格推力	339 N
ストローク	850 mm~2500 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+686 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H105.5 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×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※3}
分解能	20480 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
- ※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。

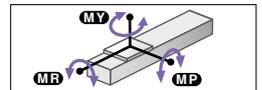
■ 許容オーバーハング量[※]



水平使用時 (単位: mm)				
リ	A	B	C	
30kg	4050	1090	1405	
50kg	2755	650	835	
20	90kg	1610	345	450

※ ガイド寿命10,000 km 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。
 ※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

■ 静的許容モーメント



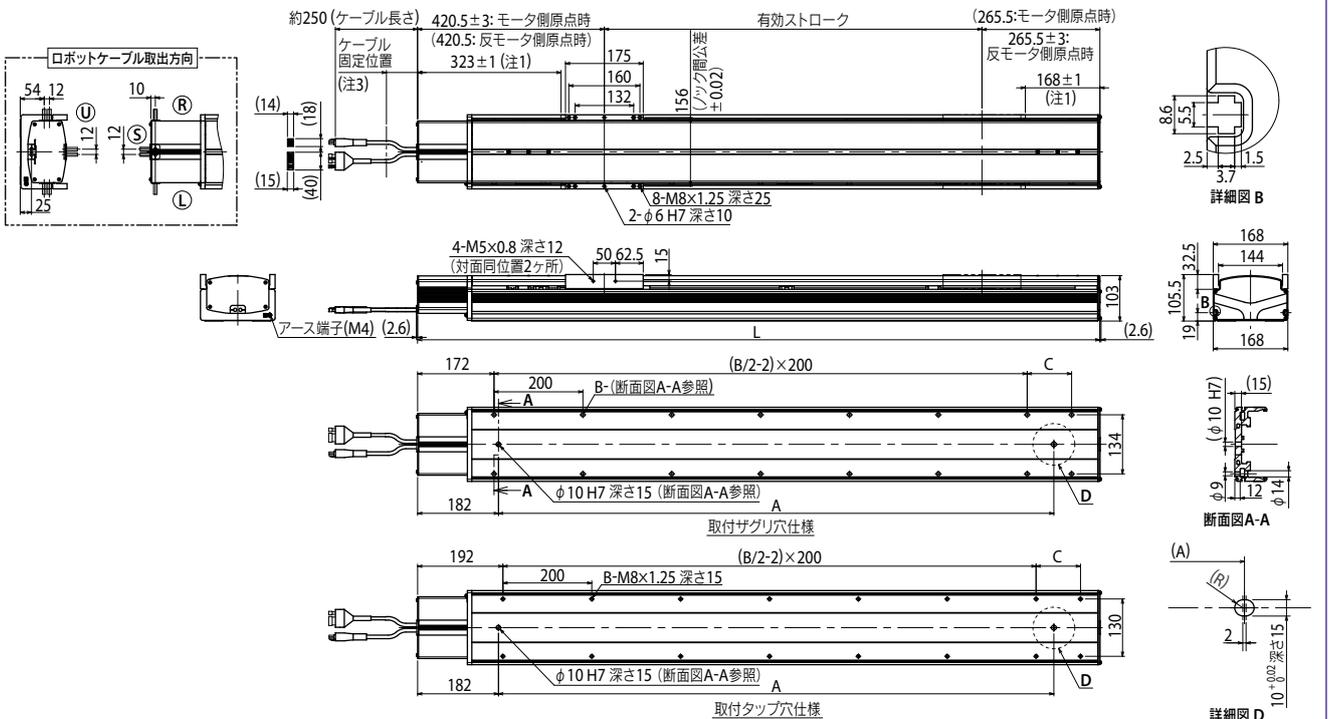
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 [*] 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-X220 [*]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

GF17XL



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモーテ側原点となります。)
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等に固定してください。
- 注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
- 注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト (M8×1.25) は、首下長: 45 mm以上としてください。取付タップ仕様で使用する六角穴付きボルト (M8×1.25) は、首下長: 架台の厚さ+15 mm以下を推奨します。

有効ストローク	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	
L	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086	3136	3186	
A	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	
B	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
本体質量 (kg)	37.4	38.4	39.4	40.3	41.3	42.3	43.2	44.2	45.2	46.1	47.1	48.1	49.0	50.0	51.0	51.9	52.9	53.9	54.8	55.8	56.8	57.7	58.7	59.7	60.6	61.6	62.6	63.5	64.5	65.5	66.4	67.4	68.4	69.3	

F20

- ハイリード：リード40
- 原点反モータ側選択可能



※ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法：全長+20mm)

注文型式

F20	ロボット本体	リード指定 40:40mm 20:20mm 10:10mm	ブレーキ ^{※1} 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出 ^{※2} R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク リード20・10: 200~1250 (50mmピッチ) リード40: 200~1450 (50mmピッチ)	ケーブル長さ ^{※3} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	TSX	220	ポジション ^{※4} TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 ^{※5} 220:200V/400~600W	回生装置 ^{※6} 無記入:なし R:RG1付き	TSモニタ :LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOポートなし ^{※7}	バッテリー B:有り(アクリ) N:なし(インクリ)
	SR1-X	20	コントローラ	ドライバ:モータ容量 ^{※5} 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 ^{※6} 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アクリ) N:なし(インクリ)								
	RDV-X	2	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 ^{※5} 20:600W以下	回生装置 ^{※6} RBR1(水平) RBR2(垂直)										

- ※1. リード10mmの場合はブレーキなし仕様(水平仕様)を選択できません。リード40mm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. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※3. 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が可能です。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。
- ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※5. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※6. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
- ※7. 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	600 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最高速度 ^{※2}	2400 mm/sec 1000 mm/sec (1200 ^{※3}) 600 mm/sec
最大可搬質量	60 kg 120 kg 45 kg
定格推力	255 N 510 N 1020 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm ^{※4} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 +427 mm 垂直使用時 +417 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H115 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列サーキュラークラック×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※5}
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800mmを越えるとき、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. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。
- ※4. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。
- ※5. 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)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リ	10kg	4000	4000	3571	4000	4000	15kg	2635	
ト	20kg	3397	2235	2018	2164	3397	20kg	2000	
40	60kg	2443	718	977	1000	648	2443	20	
リ	50kg	2602	869	1083	1097	799	2602	リ	
ト	80kg	2193	528	703	708	458	2193	ト	
20	120kg	1841	339	505	468	268	1841	20	

※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

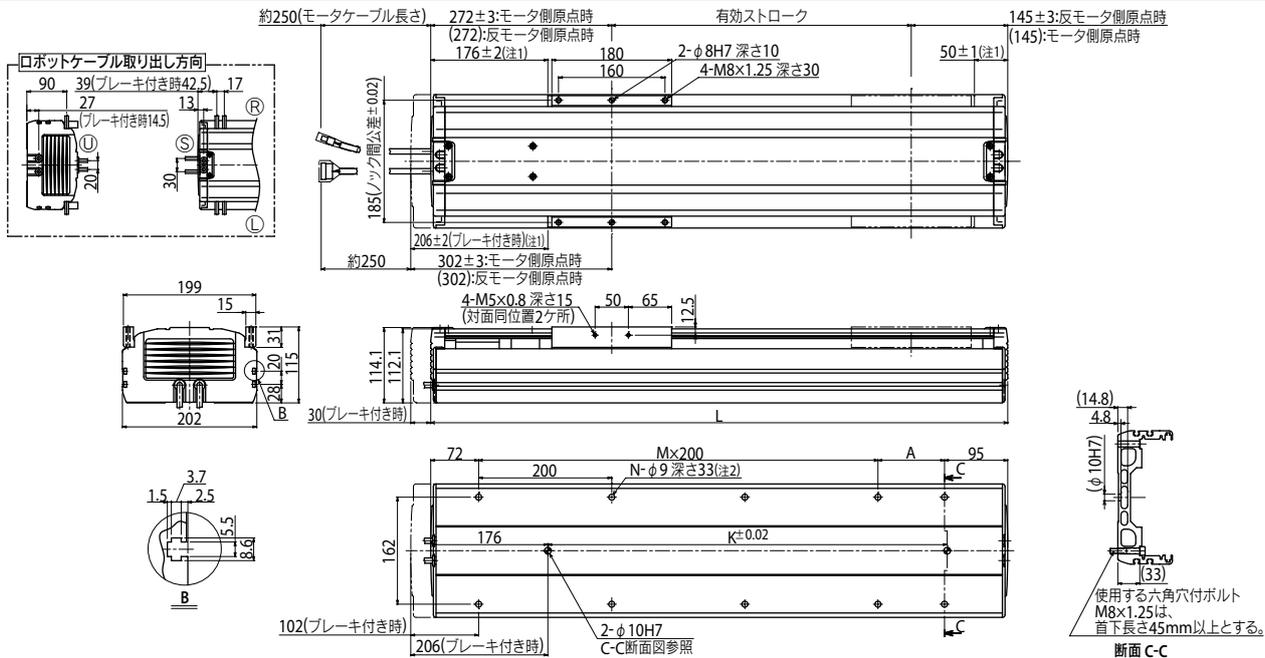
	(単位:N・m)		
	MY	MP	MR
	1196	1199	1052

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 [※] RCX320 RCX340 RCX380	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-X220 [※]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

- ※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合
・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
・水平使用でハイリード(40)の場合

F20



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、スプリングワッシャ等のご使用はできません。 注3. モータケーブルの最小曲半径はR50です。

注4. 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1.5kg重くなります。 注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法：全長+20mm)

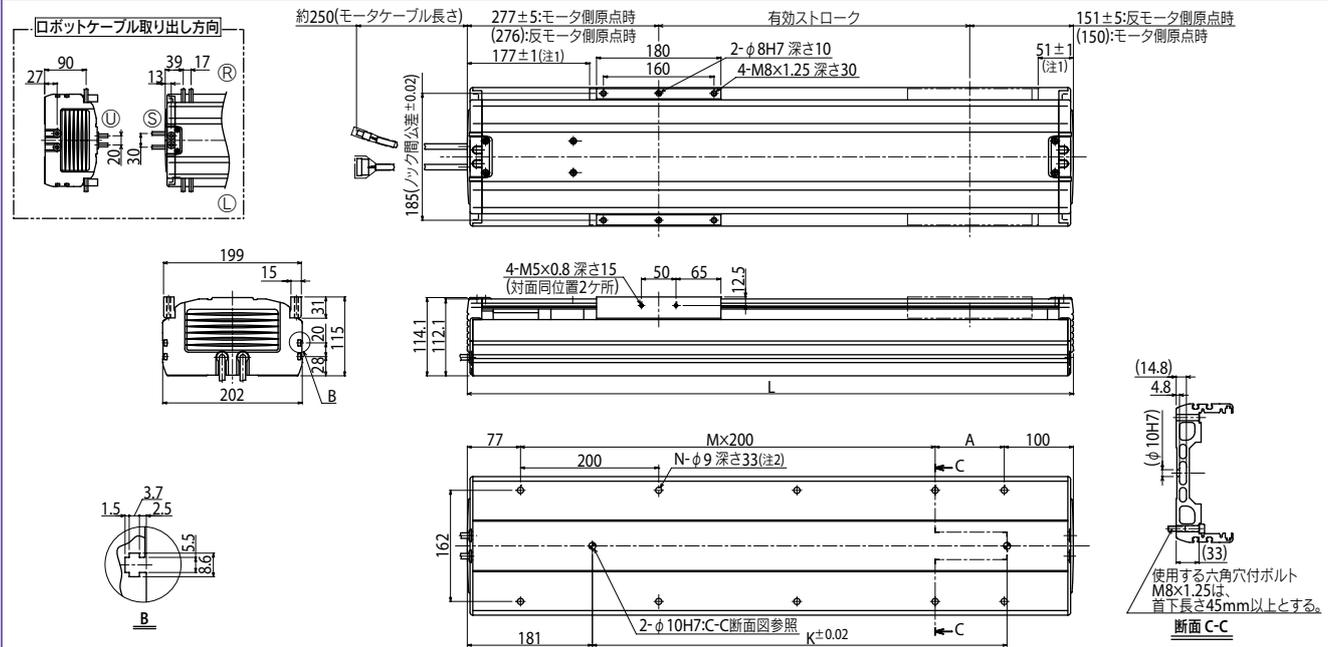
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
L	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517	1567	1617	1667	
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	
本体質量(kg) ^{※4}	21.0	22.0	22.9	23.8	24.8	25.7	26.6	27.5	28.5	29.4	30.3	31.2	32.1	33.0	34.0	34.9	35.8	36.7	37.7	38.6	39.5	40.4	
最高速度 ^{※6} (mm/sec)	リード20	1000 (1200 ^{※7})											960	840	720	600	480	420	360	300	240		
速度設定	リード10	-											80%	70%	60%	50%	40%						

注6. ストロークが800mmを越えるとき、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。

注7. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- タイム
- タイム
- CFタイム
- Nタイム
- B/タイム

F20 ハイリードタイプ: リード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、スプリングワッシャ等のご使用はできません。 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量 (kg)	21.2	22.2	23.1	24.0	25.0	25.9	26.8	27.7	28.7	29.6	30.5	31.4	32.3	33.2	34.2	35.1	36.0	36.9	37.9	38.8	39.7	40.6	41.5	42.4	43.3	44.2
最高速度 ^{※4} リード40 (mm/sec) 速度設定	2400												1920		1680		1440		1200		960		840		720	
	-												80%		70%		60%		50%		40%		35%		30%	

注4. ストロークが800mmを越えるとき、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。
注5. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。

F20N



■ 注文型式

F20N - 20

ロボット本体	リード指定	原点位置変更 なし:L側(標準) Z:R側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 1150-2050 (100mmピッチ)	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	-----------------------------	---------------------------	----------------------------------	--

TSX

ポジション^{※2}
TSX:TS-X

220

ドライバ:
電源電圧/モータ容量
220:200V/400~600W

回生装置
R:RGT付き

TSモータ
L:LCD付き

入出力

NP:NPN
PN:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNet™
EP:EtherNet/IP™
PT:PROFINET
GW:IOボードなし^{※3}

バッテリー

B:有り(アプン)
N:なし(インクリ)

SR1-X

コントローラ

20

ドライバ:モータ容量
20:400~600W

CE対応
無記入:標準
E:CE仕様

回生装置
無記入:なし
R:RG付き

入出力

N:NPN
P:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNet™
EP:EtherNet/IP™
PB:PROFIBUS

バッテリー

B:有り(アプン)
N:なし(インクリ)

RDV-X

ロボットドライバ

2

電源電圧
2:AC200V

20

ドライバ:モータ容量
20:600W以下

RBR1

回生装置

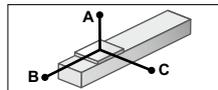
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.04 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1000 mm/sec (1200 mm/sec ^{※2})
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	1150 mm~2050 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+420 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H120 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列サーキュラアーク×2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. SR1-X、TS-X使用で、最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。
- ※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[※]

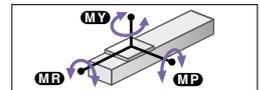


水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	3397	2332	2683
40kg	2795	1144	1361
60kg	2443	749	914
80kg	2193	551	695

※ 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)

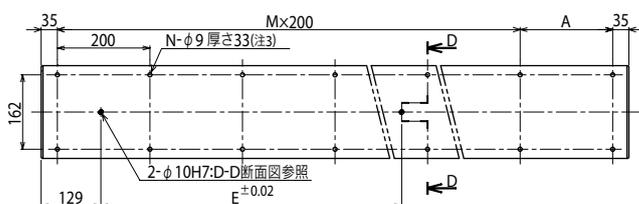
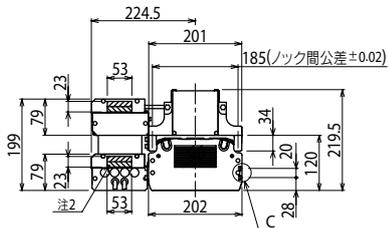
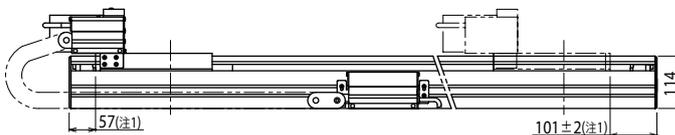
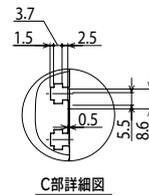
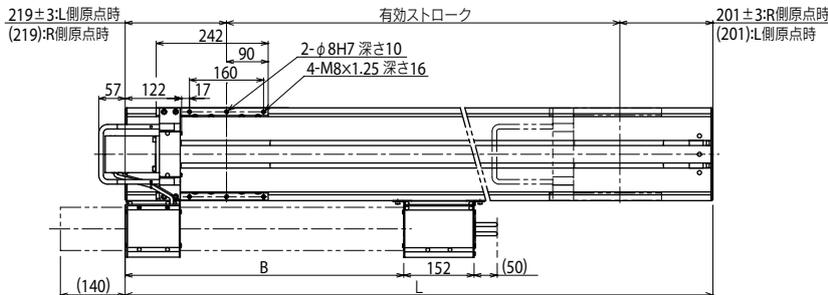
MY	MP	MR
1196	1199	1052

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 [※]	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	
RCX340	
TS-X220 [※]	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

F20N



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
B	602	648	694	740	786	832	878	924	970	1016
E	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
本体質量 (kg)	54.0	56.2	58.4	60.6	62.9	65.1	67.3	69.6	71.8	74.0

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 斜線部はユーザー用のケーブル取り出し口です。
- 注3. 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4. 出荷時はL側原点仕様となります。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606