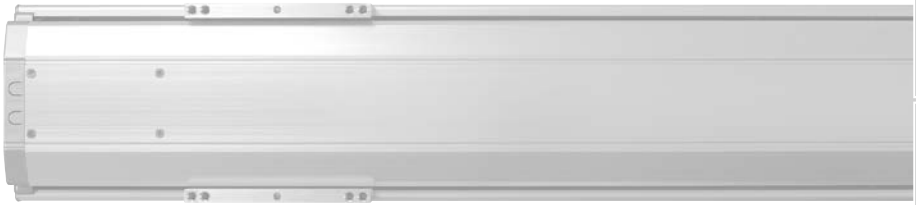


単軸ロボット
FLIP-X
SERIES

CONTENTS

■ FLIP-X 仕様一覧表 ……290
■ 注文型式説明……292
■ 注文型式用語説明……293

Tタイプ　フレームレス構造モデル
T4L……294
T4LH……295
T5L……296
T5LH……297
T6L……298
T9……299
T9H……300

Fタイプ/GFタイプ　高剛性フレーム付きモデル
F8……301
F8L……302
F8LH……304
F10……305
F10H……306
F14……308
F14H……309
GF14XL……310
F17……311
F17L……313
GF17XL……314
F20……315
F20N……317

Nタイプ　ナット回転型モデル
N15……318
N15D……320
N18……322
N18D……324

Bタイプ　タイミングベルト駆動モデル
B10……326
B14……328
B14H……330

Rタイプ　回転軸モデル
R5……332
R10……333
R20……334

FLIP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	モータ出力(W)	繰り返し位置決め精度(mm)	リード(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																			
							50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Tタイプ	T4L/T4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																			
				6	6	2.4	360																			
				2	6	7.2	120																			
	T5L/T5LH	30	±0.02	20	3	–	1200												960	840	720	660				
				12	5	1.2	800												640	560	480	440				
				6	9	2.4	400												320	280	240	220				
	T6L	60	±0.02	20	10	–	1333												1133	1000	866	800				
				12	12	4	800												680	600	520	480				
				6	30	8	400												340	300	260	240				
	T9	100	±0.01	30	15	–			1800												1440		1170		900	
				20	30	4			1200												960		780		600	
				10	55	10			600												480		390		300	
				5	80	20			300												240		195		150	
	T9H	200	±0.01	30	25	–			1800												1440		1170		900	
				20	40	8			1200												960		780		600	
				10	80	20			600												480		390		300	
				5	100	30			300												240		195		150	
Fタイプ	F8	100	±0.02	20	12	–			1200									1080	900	780	720	600				
				12	20	4			720									648	540	468	432	360				
				6	40	8			360									324	270	234	216	180				
	F8L	100	±0.01	30	7	–			1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810
				20	20	4			1200											1020	900	780	720	660	600	540
				10	40	8			600											510	450	390	360	330	300	270
				5	50	16			300											255	225	195	180	165	150	135
	F8LH	100	±0.01	20	30	–			1200										1020	900	780	720	660	600	540	480
				10	60	–			600										510	450	390	360	330	300	270	240
				5	80	–			300										255	225	195	180	165	150	135	120
	F10	100	±0.01	30	15	–			1800												1440		1170		900	
				20	20	4			1200												960		780		600	
				10	40	10			600												480		390		300	
				5	60	20			300												240		195		150	
	F10H	200	±0.01	30	25	–			1800										1440	1260	1080		900		720	630
				20	40	8			1200										960	840	720		600		480	420
				10	80	20			600										480	420	360		300		240	210
				5	100	30			300										240	210	180		150		120	105
	F14	100	±0.01	30	15	–			1800												1440		1170		900	
				20	30	4			1200												960		780		600	
				10	55	10			600												480		390		300	
				5	80	20			300												240		195		150	
	F14H	200	±0.01	30	25	–			1800												1440		1170		900	
				20	40	8			1200												960		780		600	
				10	80	20			600												480		390		300	
				5	100	30			300												240		195		150	
	F17	400	±0.01	40	40	–				2400													1920		1680	
				20	80	15				1200													960		840	
				10	120	35				600													480		420	
	F17L	600	±0.02	50	50	10																				
	F20	600	±0.01	40	60	–				2400													1920		1680	
				20	120	25				1200													960		840	
				10	–	45				600													480		420	
	F20N	400	±0.04	20	80	–																				
GFタイプ	GF14XL	200	±0.01	20	45	–																				
	GF17XL	400	±0.01	20	90	–																				
Nタイプ	N15	400	±0.01	20	50	–																				
	N15D	400	±0.01	20	50	–																				1200
	N18	400	±0.01	20	80	–																				
	N18D	400	±0.01	20	80	–																				
Bタイプ	B10	100	±0.04	–	10	–																				
	B14	100	±0.04	–	20	–																				
	B14H	200	±0.04	–	30	–																				

タイプ	モデル名	モータ出力(W)	繰り返し位置決め精度(sec)	減速比	最高速度(°/sec)	掲載ページ
Rタイプ	R5	50	±30	1/50	360	P.332
	R10	100	±30	1/50	360	P.333
	R20	200	±30	1/50	360	P.334

⚠ご使用上の注意点

■取扱いについて
「FLIP-Xシリーズユーザーズマニュアル」の内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。

■設置許容周囲温度
0～45℃

1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500～1600	1650	1700	1750	1800	1850～2000	2050	2150	2250	2350	2400～2500	2550	2650～3050	掲載ページ
																						T4L ：P.294 T4LH：P.295
																						T5L ：P.296 T5LH：P.297
																						P.298
810																						P.299
540																						
270																						
135																						
810																						P.300
540																						
270																						
135																						
																						P.301
720																						P.302
480																						
240																						
120																						
420																						P.304
210																						
105																						
810																						P.305
540																						
270																						
135																						
																						P.306
810																						P.308
540																						
270																						
135																						
810																						P.309
540																						
270																						
135																						
1440		1200		960		840		720														P.311
720		600		480																		
360		300		240																		
	2200				1900				1500			1200		900	800							P.313
1440		1200		960		840		720														P.315
720		600		480																		
360		300		240																		
		1200																				P.317
1200																						P.310
1200																						P.314
1200																						P.318
																						P.320
1200																						P.322
1200																						P.324
1875																						P.326
1875																						P.328
1875																						P.330

注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットFLIP-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分の型式をつなげて表記します。

〈例〉

● メカ ▶ F8
- リード ▷ 20mm
- ブレーキ ▷ 有り
- 原点位置 ▷ 反モータ側
- グリス ▷ 標準
- ストローク ▷ 500mm
- ケーブル長 ▷ 3.5m

● コントローラ ▶ SR1-X
- CE対応 ▷ 不要
- 回生装置 ▷ 不要
- 入出力選択 ▷ NPN
- バッテリ ▷ 付き

● 注文型式

F8-20-BK-Z-500-3L-SR1-X05-N-B

メカ部分　　コントローラ部分

本ページでは、メカ部分の注文型式の詳細を説明します。
コントローラ部分の注文型式については、各コントローラページでご確認ください。 SR1-X ▶ P.618、TS-X ▶ P.592、RDV-X ▶ P.606

メカ部分

● Tタイプ/Fタイプ（F8/F8L/F8LH）

①ロボット本体
- T4L F8
- T4LH F8L
- T5L F8LH
- T5LH
- T6L
- T9
- T9H

③リード指定
- 30 30mm
- 20 20mm
- 12 12mm
- 10 10mm
- 6 6mm
- 5 5mm
- 2 2mm

④ブレーキ
- 無記入 ブレーキなし
- BK ブレーキ付き

⑩オプション
- 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

⑪ストローク

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

● Fタイプ（F8/F8L/F8LH 以外）

①ロボット本体
- F10 F20
- F10H F20N
- F14
- F14H
- F17
- F17L

③リード指定
- 50 50mm
- 40 40mm
- 30 30mm
- 20 20mm
- 10 10mm
- 5 5mm

④ブレーキ
- 無記入 ブレーキなし
- BK ブレーキ付き

⑥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

⑩オプション
- 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

⑪ストローク

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

● GF タイプ

①ロボット本体
- GF14XL
- GF17XL

②モデル
- S ストレートモデル

⑤取付方向
- H 水平

③リード指定
- 20 20mm

⑥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

⑩オプション
- 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
- グリス指定: なし 標準 / GC クリーン

⑪ストローク

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

● Nタイプ（シングルキャリア）

①ロボット本体
- N15
- N18

③リード指定
- 20 20mm

⑦ケーブルベア取出方向
- RH 水平右取出
- LH 水平左取出
- RW 壁掛右取出
- LW 壁掛左取出

⑧ケーブルベア仕様
- S 標準ケーブルベア
- M オプションケーブルベア

⑩オプション
- 原点位置変更: なし 標準 / Z L側
- グリス指定: なし 標準 / GC クリーン

⑪ストローク

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

● Nタイプ（ダブルキャリア）

①ロボット本体
- N15D
- N18D

③リード指定
- 20 20mm

⑤取付方向
- H 水平取付
- W 壁掛取付

⑧ケーブルベア仕様
- S 標準ケーブルベア
- M オプションケーブルベア

⑩オプション
- グリス指定: なし 標準 / GC クリーン

⑪ストローク

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

● Bタイプ

①ロボット本体
- B10
- B14
- B14H

⑨モータ取付方向
- L モータ左水平
- R モータ右水平
- LU モータ左上
- RU モータ右上
- LD モータ左下
- RD モータ右下

⑩オプション
- グリス指定: なし 標準 / GC クリーン

⑪ストローク

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

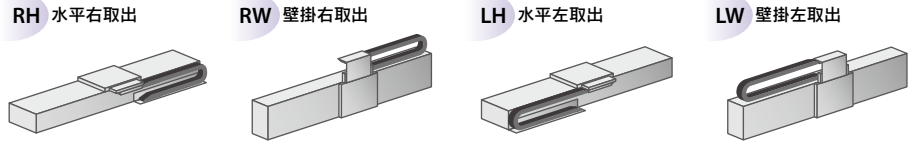
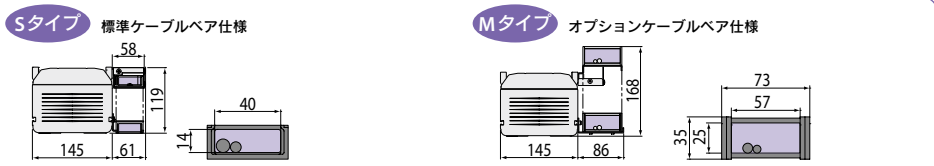
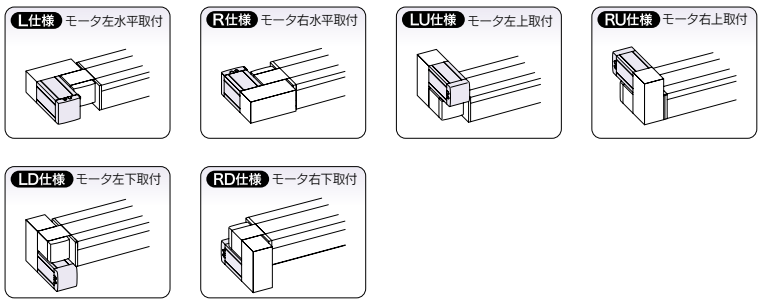
● Rタイプ

①ロボット本体
- R5
- R10
- R20

⑥ケーブル取出方向
- 無記入 標準(S)
- B 横取出

⑫ケーブル長
- 3L 3.5m
- 5L 5m
- 10L 10m
- 3K 3.5m
- 5K 5m
- 10K 10m

注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②モデル	ストレートモデルのみ(GFタイプ)
③リード指定	ボールネジリードを選択してください。
④ブレーキ	ブレーキの有無が選択できます。 **水平仕様:** ブレーキなし **垂直仕様:** ブレーキ付き
⑤取付方向	ロボットの取り付けの向きを選択してください(水平/壁掛け)。
⑥ケーブル取出方向	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルを取り出す方向を選択できます。
⑦ケーブルベア取出方向	ロボットの取り付け向き(水平/壁掛け)と、ケーブルベアの取り出し方向を選択してください。  ※ 設置は必ずケーブルベア取り出し方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは 不具合の原因になりますので 御注意ください。 なお取り付け方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。
⑧ケーブルベア仕様	お客様の配線処理用のケーブルベアのサイズを選択してください。  ※φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。 ユーザー用オプションケーブル部
⑨モータ取付方向	モータの取付方向を選択してください。 
⑩オプション	**原点位置変更:** 原点の位置を変更できます。
	フレーム: フレームを固定するための穴を選択できます。(座グリ/タップ)
	グリス指定: クリーングリスを選択できます。
⑪ストローク	ロボットの動作範囲のストロークを選択してください。
⑫ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 3L :3.5m(標準) 5L :5m 10L:10m 1K :1m (T4L, T5Lのみ選択可能 耐屈曲ケーブル) 3K :3.5m(耐屈曲ケーブル) 5K :5m (耐屈曲ケーブル) 10K:10m(耐屈曲ケーブル)

T4L

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様

■注文型式

T4L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - ERCD - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	12:12mm 6:6mm 2:2mm	無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	なし:標準 Z:反モータ側	なし:標準 GC:クリーン	50～400 (50mmピッチ)	1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m		CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

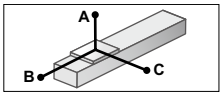
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

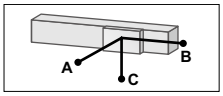
■基本仕様

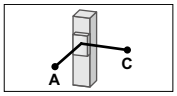
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+198 mm		
	垂直使用時	ストローク+236 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H53 mm		
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※2		
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. 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12	2kg	433	87	180
	4.5kg	223	33	75
リード6	3kg	515	58	135
	6kg	340	26	62
リード2	3kg	1585	58	142
	6kg	755	27	66

壁面取付使用時 (単位:mm)

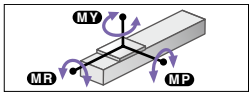
		A	B	C
リード12	2kg	149	54	376
	4.5kg	50	1	148
リード6	3kg	107	24	380
	6kg	31	0	195
リード2	3kg	113	24	1180
	6kg	32	0	440

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード12	1.2kg	125	125
リード6	2.4kg	56	57
リード2	3kg	41	42
	7.2kg	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。
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

■静的許容モーメント



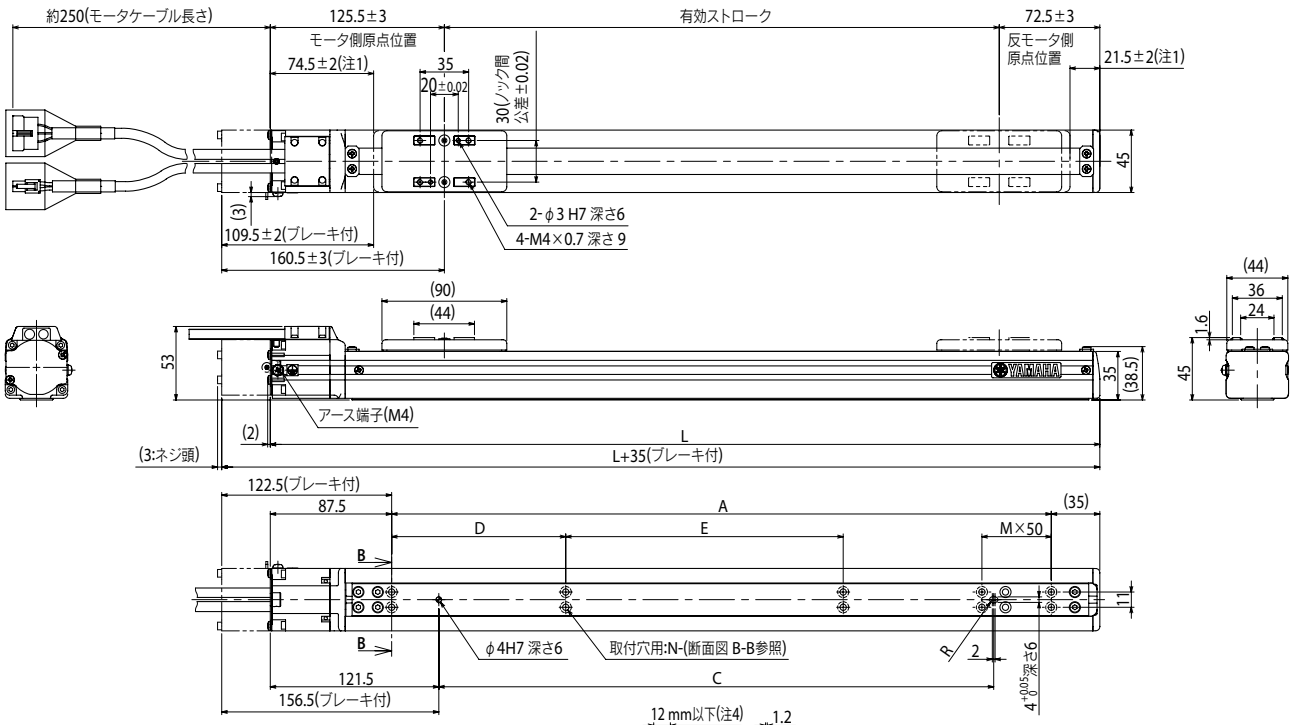
(単位:N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列/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

T4L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	–	–	–	–	125.5	125.5	125.5	125.5
E	–	–	–	–	–	–	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
本体質量(kg)注3	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	720							
リード6	360							
リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 612

T4LH

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ100V/200V仕様

■注文型式

T4LH - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～400 (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

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

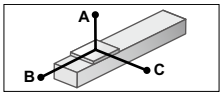
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

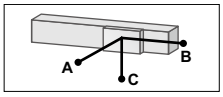
■基本仕様

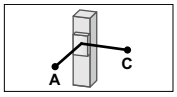
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+198 mm		
	垂直使用時	ストローク+236 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H53 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		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※2		
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. 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12	2kg	341	90	174
	4.5kg	172	37	72
リード6	3kg	355	58	134
	6kg	235	27	62
リード2	3kg	1105	59	142
	6kg	520	27	66

壁面取付使用時 (単位：mm)

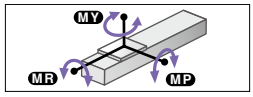
		A	B	C
リード12	2kg	140	73	300
	4.5kg	47	22	119
リード6	3kg	105	42	260
	6kg	31	11	135
リード2	3kg	113	42	810
	6kg	32	11	305

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	122	121
リード6	2.4kg	56	57
リード2	3kg	41	42
	7.2kg	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。
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

■静的許容モーメント



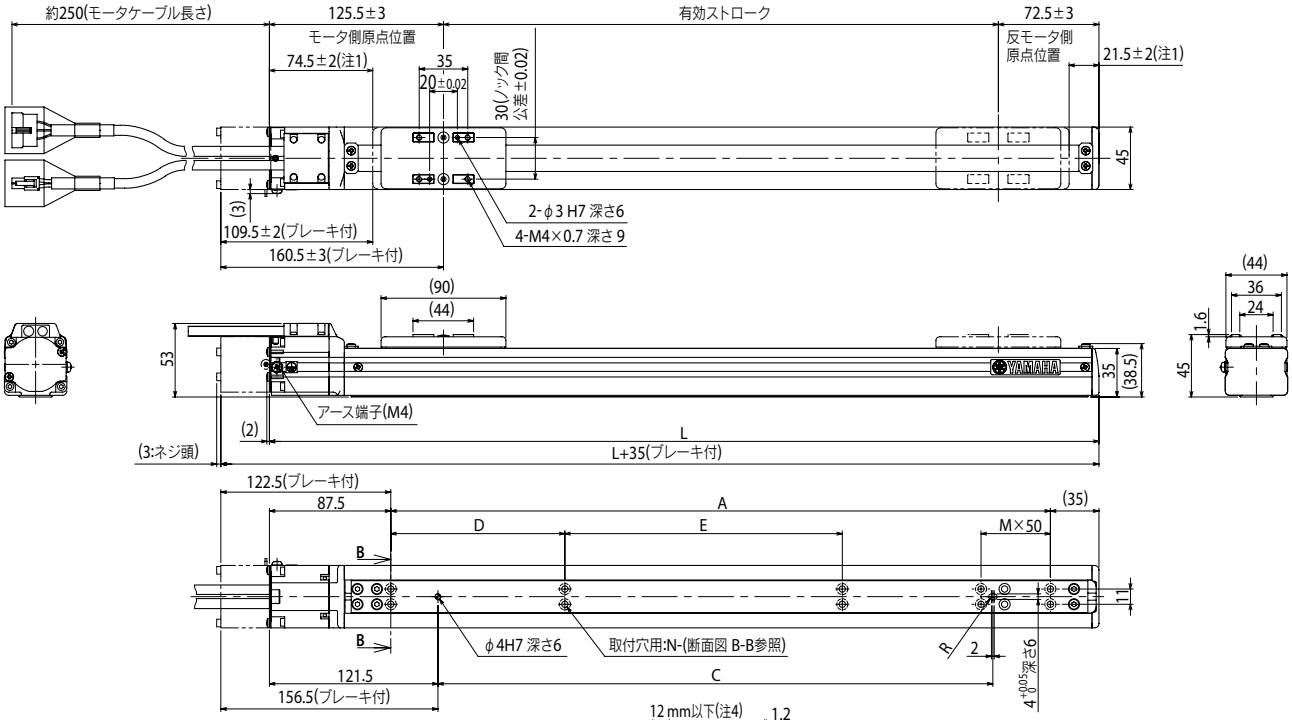
(単位：N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

■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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205	パルス列

T4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	–	–	–	–	125.5	125.5	125.5	125.5
E	–	–	–	–	–	–	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
本体質量(kg)注3	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	720							
リード6	360							
リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

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

T5L

●ハイリード：リード20　●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ24V仕様

■注文型式

T5L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - ERCD - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	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 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m		CN1：I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2：ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

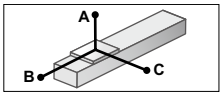
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

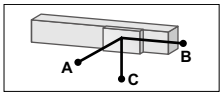
■基本仕様

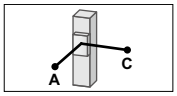
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	—	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H52 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：1 m, 5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×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	1kg	600	323	683
	3kg	675	103	247
リード12	2kg	1170	159	406
	5kg	555	59	155
リード6	3kg	1498	104	294
	9kg	628	31	89

壁面取付使用時　(単位：mm)

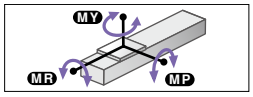
		A	B	C
リード20	1kg	600	291	600
	3kg	215	73	589
リード12	2kg	368	127	1082
	5kg	127	30	449
リード6	3kg	263	73	970
	9kg	54	0	400

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	242	240
リード6	2.4kg	113	113

※ 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。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■静的許容モーメント



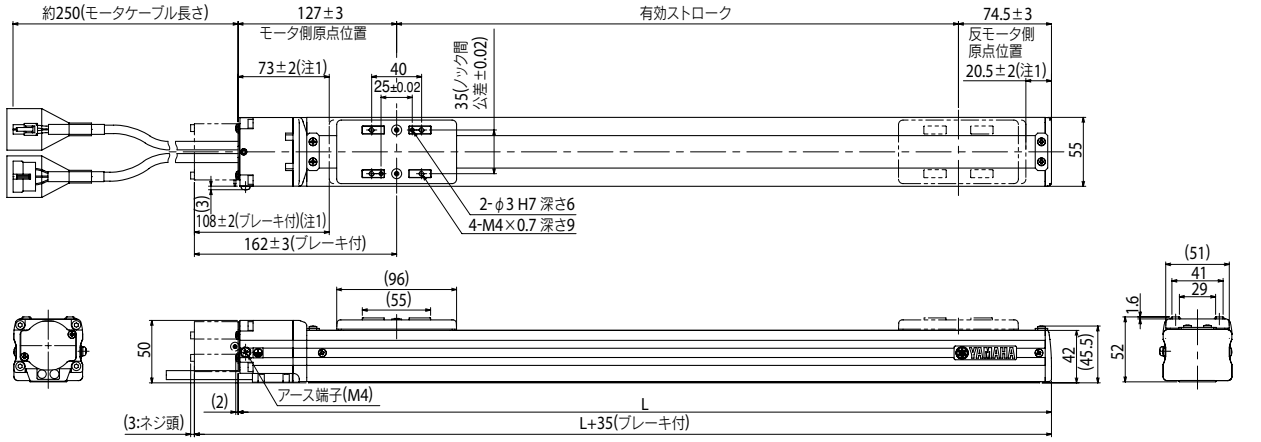
(単位：N・m)

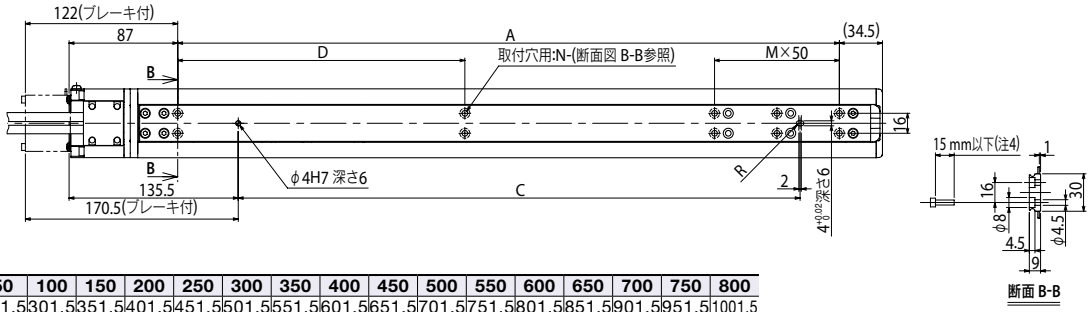
MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列/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

T5L





有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D		—	—	—	—	—	—	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M		0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N		4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量 (kg) 注3		1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別最高速度注5 (mm/sec)	リード20	1200												960	840	720	660
	リード12	800												640	560	480	440
	リード6	400												320	280	240	220
	速度設定	—												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ　ERCD ▶ 612

T5LH

●ハイリード：リード20　●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ100V/200V仕様

■注文型式

T5LH - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	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 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	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※4	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**

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

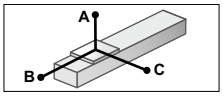
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

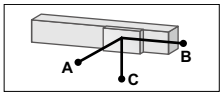
■基本仕様

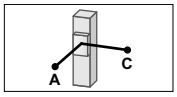
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	—	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H52 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		2列ゴシックアーチ×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	1kg	967	324	598
	3kg	429	104	226
リード12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
リード6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89

壁面取付使用時　(単位：mm)

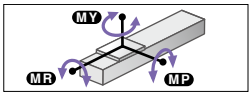
		A	B	C
リード20	1kg	551	304	925
	3kg	185	89	378
リード12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
リード6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	240	239
リード6	2.4kg	109	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。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■静的許容モーメント



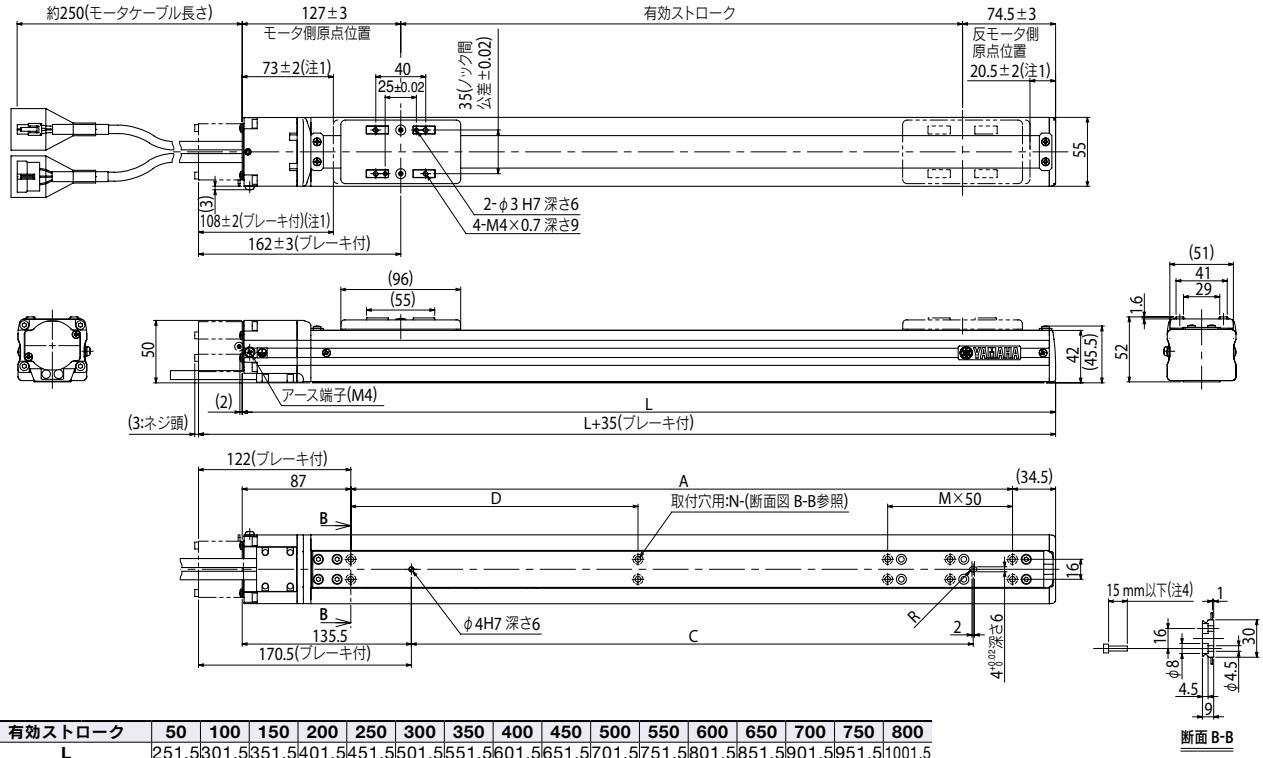
(単位：N・m)

MY	MP	MR
30	34	40

■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	パルス列

T5LH



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A		130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D		—	—	—	—	—	—	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M		0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N		4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量 (kg) 注3		1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別最高速度注5 (mm/sec)	リード 20	1200												960	840	720	660
	リード 12	800												640	560	480	440
	リード 6	400												320	280	240	220
	速度設定	—												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

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

T6L

●ハイリード：リード20　●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ100V/200V仕様

■注文型式

T6L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] -

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	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 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

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

ポジショナ※3	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※4	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	

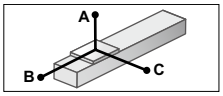
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

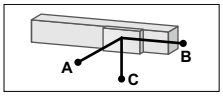
■基本仕様

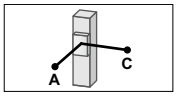
モーター出力 AC		60 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時	―	4 kg	8 kg
定格推力		51 N	85 N	170 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H56 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		2列ゴシックアーチ×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	2kg	319	184	234
	6kg	98	37	77
	10kg	64	0	55
リード12	3kg	624	125	335
	8kg	273	41	121
	12kg	216	24	77
リード6	5kg	694	73	236
	10kg	374	33	109
	30kg	159	0	25

壁面取付使用時　(単位：mm)

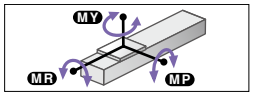
		A	B	C
リード20	2kg	234	152	265
	6kg	61	13	71
	10kg	30	0	42
リード12	3kg	293	96	510
	8kg	89	14	210
	12kg	43	0	130
リード6	5kg	204	45	530
	10kg	72	0	245
	30kg	0	0	0

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	355	352
	2kg	165	165
	4kg	70	72
リード6	2kg	171	172
	4kg	73	74
	8kg	23	26

※ 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。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■静的許容モーメント



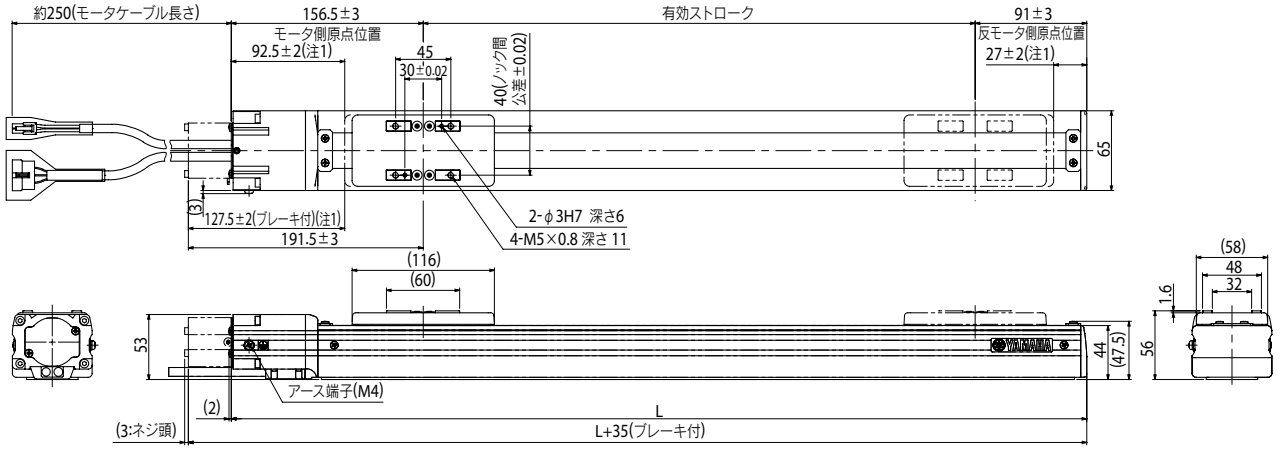
(単位：N・m)

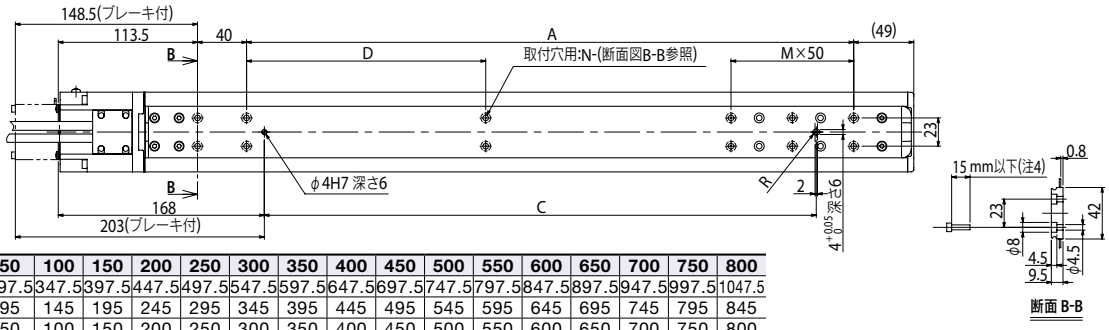
MY	MP	MR
35	40	50

■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

T6L





有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A		95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845
C		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D		–	–	–	–	–	–	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195
M		0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N		6	8	10	12	14	16	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
本体質量 (kg)※3		2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
ストローク別最高速度※5 (mm/sec)	リード20	1333												1133	1000	866	800
	リード12	800												680	600	520	480
	リード6	400												340	300	260	240
	速度設定	―												85%	75%	65%	60%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
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)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作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

T9

●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

T9 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	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 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5：150～1050（50mmピッチ） リード30：150～1250（50mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	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 R：RGT付き	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※5	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	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	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	

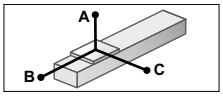
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

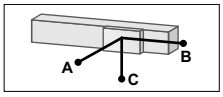
■基本仕様

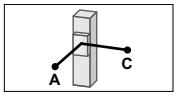
モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	15 kg	30 kg	55 kg	80 kg
	垂直使用時	—	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3（50 mmピッチ）			
全長	水平使用時	ストローク+259 mm			
	垂直使用時	ストローク+289 mm			
本体断面最大外形		W94 mm × H98 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※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を越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30	5kg	864	501	383
	15kg	491	156	140
リード20	5kg	1292	505	462
	15kg	572	158	151
	30kg	455	73	75
リード10	20kg	617	119	127
	40kg	422	53	59
	55kg	420	36	40
リード5	50kg	722	42	47
	60kg	657	33	37
	80kg	577	23	25

壁面取付使用時（単位：mm）

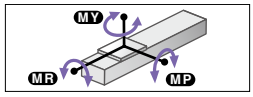
		A	B	C
リード30	5kg	348	384	776
	15kg	87	40	306
リード20	5kg	416	388	1186
	15kg	92	42	386
	30kg	0	0	61
リード10	10kg	193	132	910
	20kg	53	0	400
	30kg	0	0	109
リード5	10kg	197	133	2360
	20kg	54	0	985
	30kg	0	0	427

垂直使用時（単位：mm）

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	1098	1098
	4kg	545	545
リード10	4kg	594	594
	8kg	280	280
	10kg	217	217
	10kg	221	221
リード5	15kg	135	135
	20kg	92	92

※ 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）

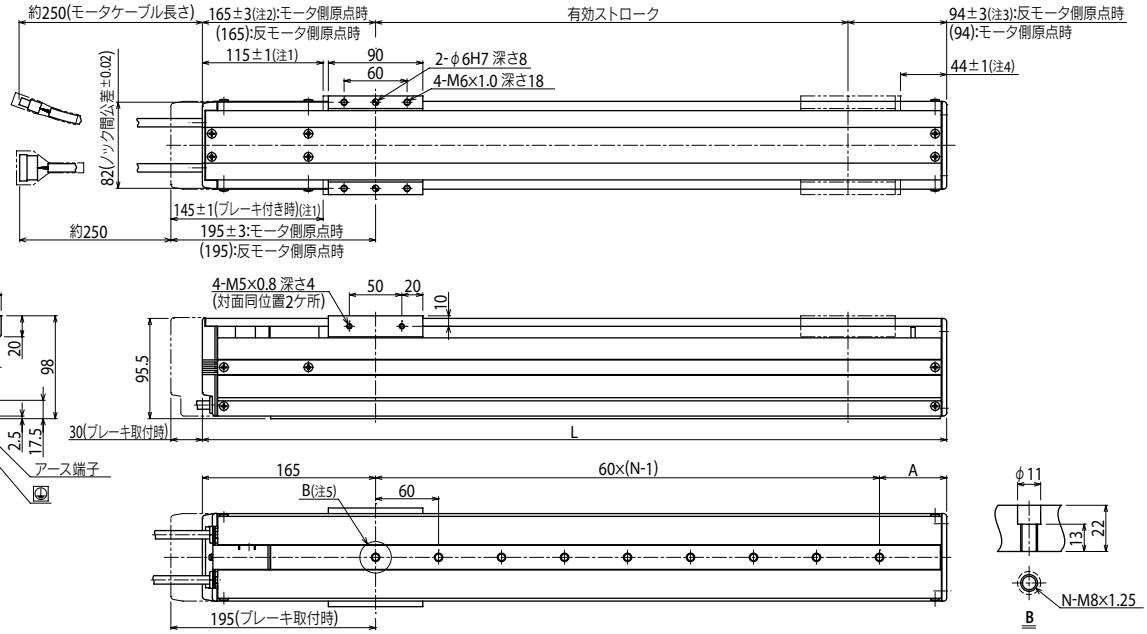
MY	MP	MR
86	133	117

■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

※ 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。

T9



注1. 両端からのメカストッパ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、94±4になります。
注4. ハイリード（リード30）の場合、41.5±1になります。
注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注7. 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0.5kg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※9	1150※9	1200※9	1250※9
L		409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
A		64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N		4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22
本体質量(kg)注7		5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3
最高速度注8 (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8. 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9. 1050mmを越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。

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

T9H

●ハイリード：リード30
●原点反モータ側選択可能：リード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

T9H - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	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 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5：150～1050（50mmピッチ） リード30：150～1250（50mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	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※5	B：有り（アブソ） N：なし（インクリ）

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	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** - **10** - **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	10：200W以下	

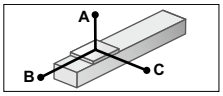
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. リード10mm・リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

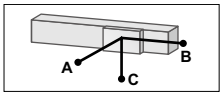
■基本仕様

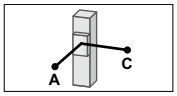
モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	ー	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3（50 mmピッチ）			
全長	水平使用時	ストローク+273 mm			
	垂直使用時	ストローク+303 mm			
本体断面最大外形		W94 mm × H98 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※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を越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30	10kg	415	286	183
	20kg	270	105	93
リード20	10kg	667	244	225
	20kg	330	112	107
	40kg	162	42	47
リード10	30kg	392	75	81
	50kg	297	40	44
	80kg	265	21	24
リード5	60kg	477	22	37
	80kg	412	22	25
	100kg	362	16	18

壁面取付使用時（単位：mm）

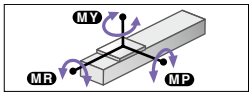
		A	B	C
リード30	10kg	140	120	323
	20kg	41	0	123
リード20	10kg	170	128	549
	20kg	46	0	182
	40kg	0	0	0
リード10	20kg	52	0	335
	25kg	24	0	235
	30kg	0	0	108
リード5	20kg	54	0	710
	25kg	25	0	505
	30kg	0	0	355

垂直使用時（単位：mm）

		A	C
リード20	4kg	515	515
	6kg	334	334
	8kg	244	244
リード10	10kg	217	217
	15kg	133	133
	20kg	90	90
	15kg	135	135
	20kg	92	92
リード5	30kg	49	49

※ 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）

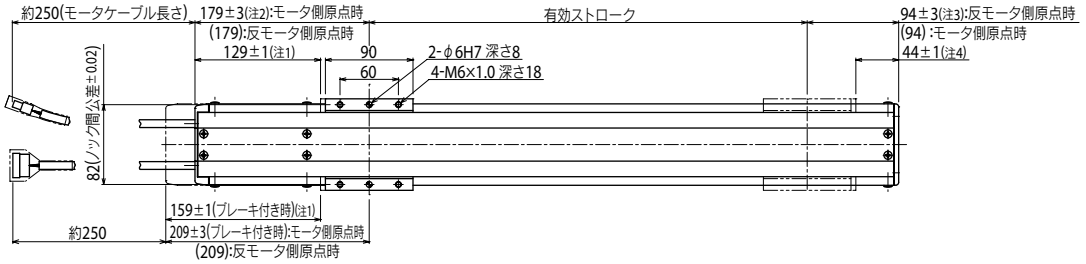
MY	MP	MR
86	133	117

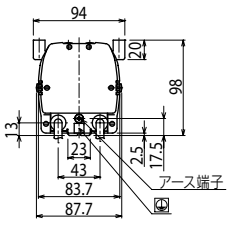
■適用コントローラ

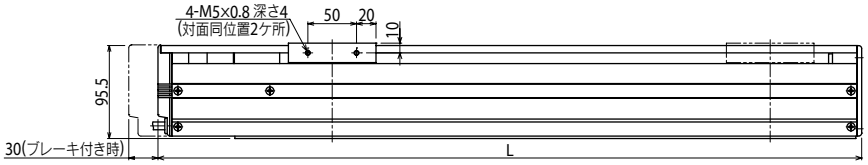
コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X110※ TS-X210※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

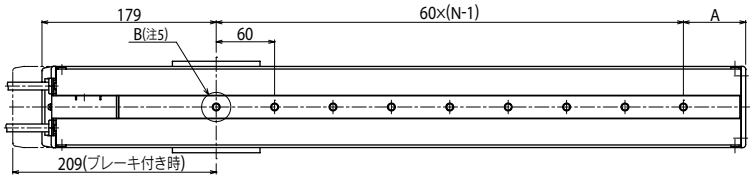
※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

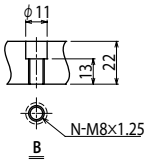
T9H











注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード（リード30）の場合、181.5±4になります。
注3. ハイリード（リード30）の場合、94±4になります。
注4. ハイリード（リード30）の場合、41.5±1になります。
注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注7. 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0.5kg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※9	1150※9	1200※9	1250※9
L		423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	1373	1423	1473	1523
A		64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N		4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22
本体質量(kg)注7		5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1
最高速度注8 (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	ー												80%		65%		50%		45%				

注8. 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9. 1050mmを越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。

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

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	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	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 Z：反モータ側	なし：標準 GC：グリーン	150～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

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

ポジショナ※3	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※4	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	

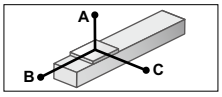
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

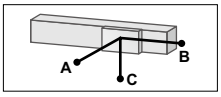
■基本仕様

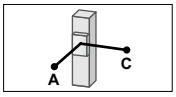
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	12 kg	20 kg	40 kg
	垂直使用時	―	4 kg	8 kg
定格推力		84 N	141 N	283 N
ストローク		150 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+286 mm		
	垂直使用時	ストローク+316 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × 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	5kg	197	76	120
	10kg	100	32	54
	12kg	85	25	43
リード12	5kg	364	89	188
	10kg	203	39	87
	15kg	139	22	51
	20kg	103	14	33
リード6	10kg	403	43	113
	20kg	214	16	43
	30kg	140	6	20
	40kg	113	0	8

壁面取付使用時　（単位：mm）

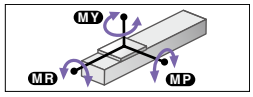
		A	B	C
リード20	5kg	104	67	174
	10kg	37	23	72
	12kg	27	15	55
リード12	5kg	171	81	340
	10kg	69	32	172
	15kg	33	15	100
	20kg	15	6	55
リード6	10kg	94	36	369
	20kg	25	9	157
	30kg	0	0	14
	40kg	0	0	0

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード12	1kg	447	448
	2kg	214	216
	3kg	137	138
	4kg	98	99
リード6	2kg	244	245
	4kg	113	113
	6kg	69	69
	8kg	46	46

※ 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



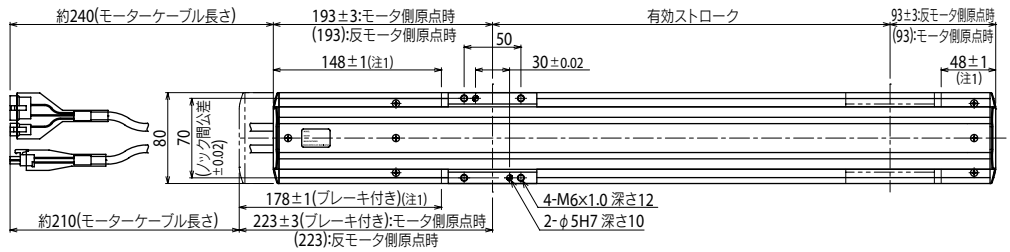
（単位：N・m）

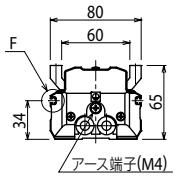
MY	MP	MR
70	95	110

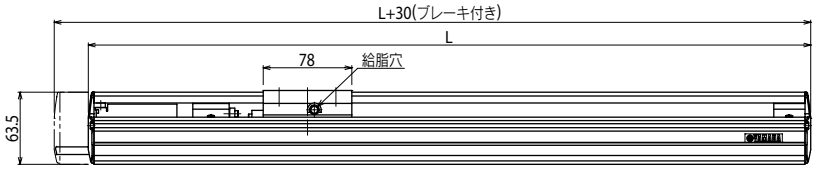
■適用コントローラ

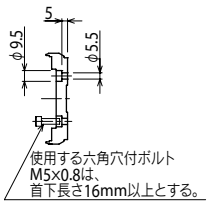
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

F8

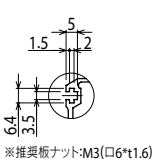




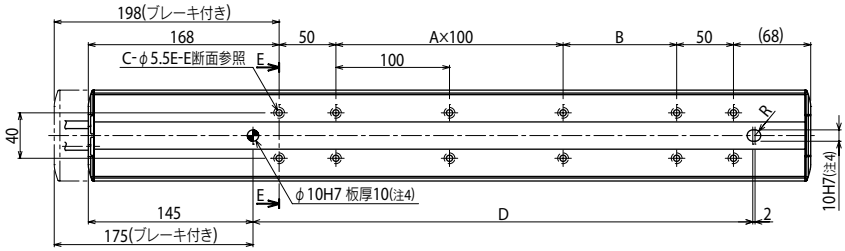




断面 E-E



F部:T溝詳細図



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)注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
最高速度注6 (mm/sec)	リード20	1200									1080	900	780	720	600
	リード12	720									648	540	468	432	360
	リード6	360									324	270	234	216	180
	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. 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。

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

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 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **TSX** □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	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 BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

ポジショナ※3	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※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

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
SR1-X	**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(アブソ) N：なし(インクリ)

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
RDV-X	**2**	**05**	**RBR1**
	2：AC200V	05：100W以下	

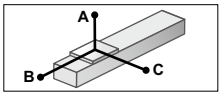
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

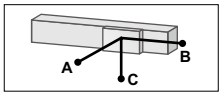
■基本仕様

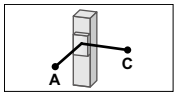
モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	7 kg	20 kg	40 kg	50 kg
	垂直使用時	―	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm (50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+300 mm	ストローク+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※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30	5kg	112	80	80
	7kg	78	43	49
リード20	5kg	211	108	147
	10kg	116	45	69
	15kg	76	24	39
	20kg	58	14	26
リード10	10kg	251	56	122
	20kg	121	20	46
	30kg	74	8	20
	40kg	35	0	6
リード5	20kg	249	23	62
	30kg	170	10	29
	40kg	138	4	12
	50kg	51	0	0

壁面取付使用時 (単位：mm)

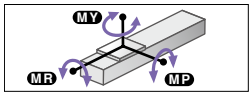
		A	B	C
リード30	5kg	55	57	77
	7kg	21	19	34
リード20	5kg	119	89	176
	10kg	38	26	69
	15kg	7	0	16
	20kg	0	0	0
リード10	10kg	85	39	202
	20kg	7	0	30
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
リード5	20kg	19	7	140
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

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

※ 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



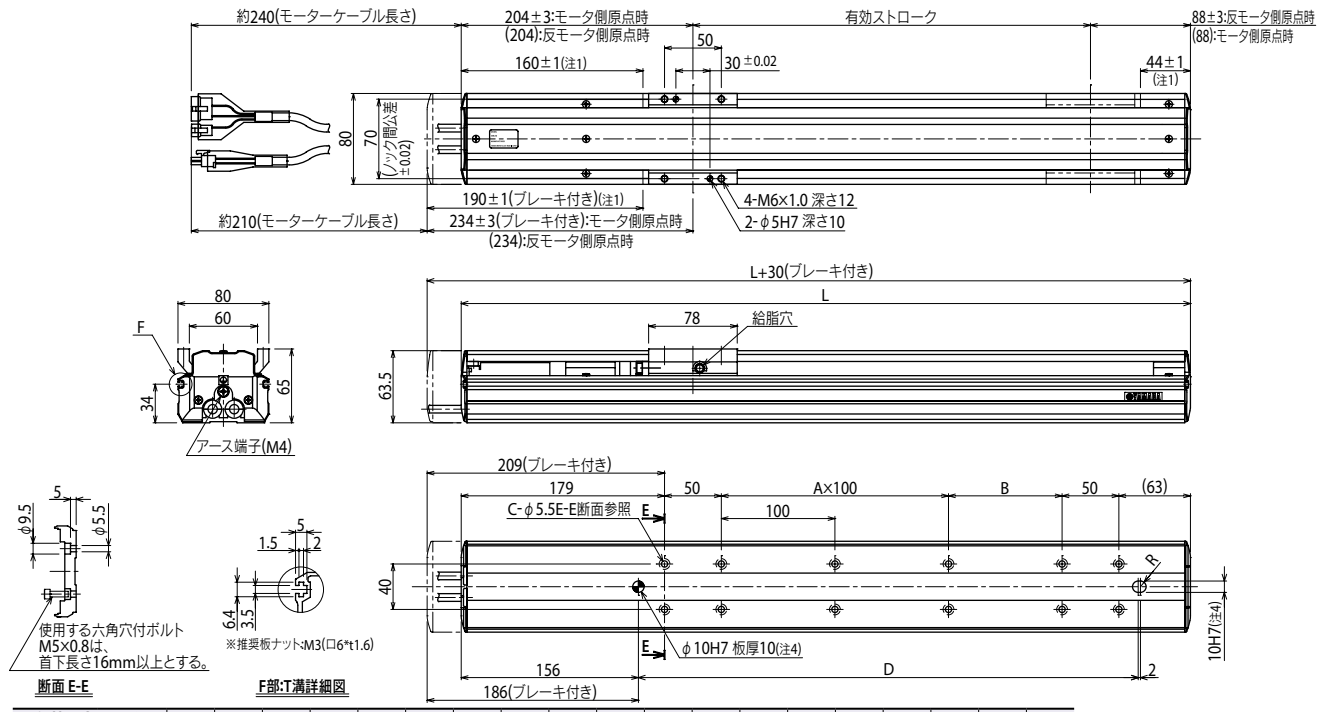
(単位：N・m)

MY	MP	MR
70	95	110

■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

F8L



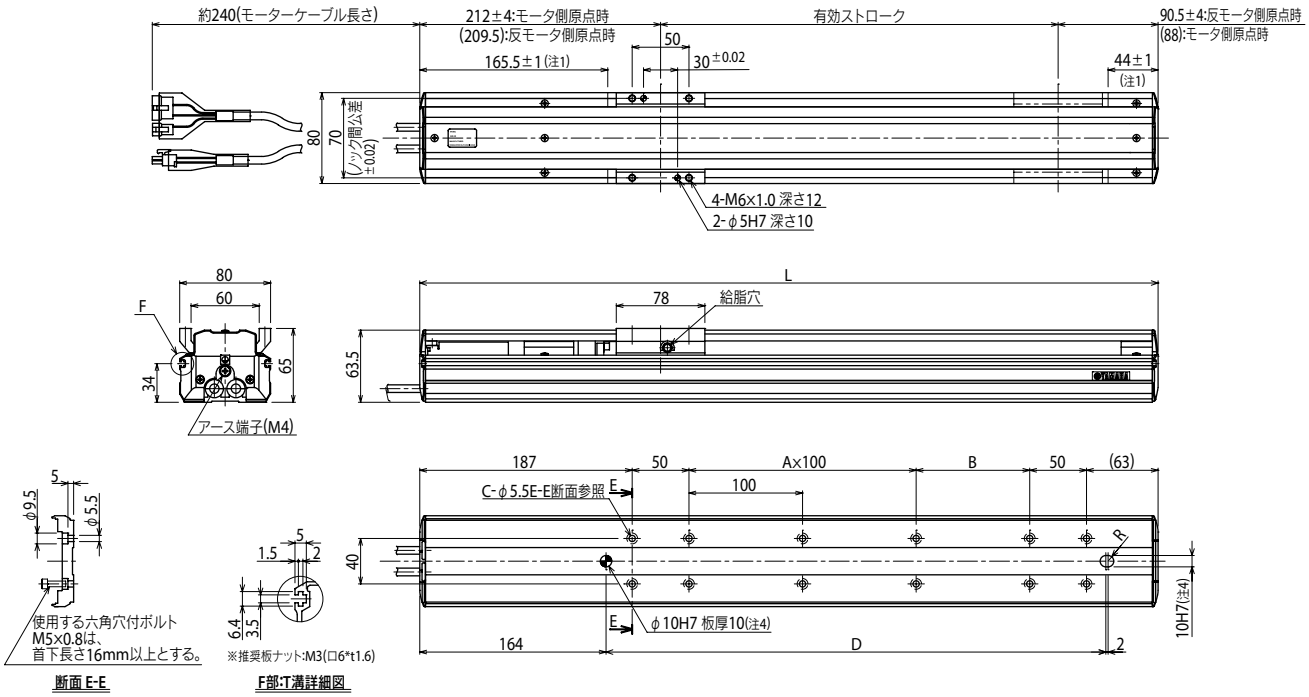
有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	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)注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
最高速度注6 (mm/sec) リード20	1200											1020	900	780	720	660	600	540	480
最高速度注6 (mm/sec) リード10	600											510	450	390	360	330	300	270	240
最高速度注6 (mm/sec) リード5	300											255	225	195	180	165	150	135	120
最高速度注6 (mm/sec) 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. 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

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
最高速度注5 (mm/sec) リード30	1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810	720
最高速度注5 (mm/sec) 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。

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

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	

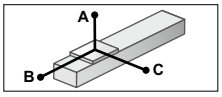
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

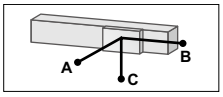
■基本仕様

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)

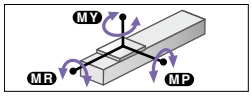
		A	B	C
リード20	10kg	573	256	176
	20kg	334	116	81
	30kg	279	70	50
リード10	20kg	629	137	111
	40kg	479	57	47
	60kg	382	30	25
リード5	20kg	1094	148	127
	40kg	851	63	54
	60kg	714	34	29
	80kg	601	20	17

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



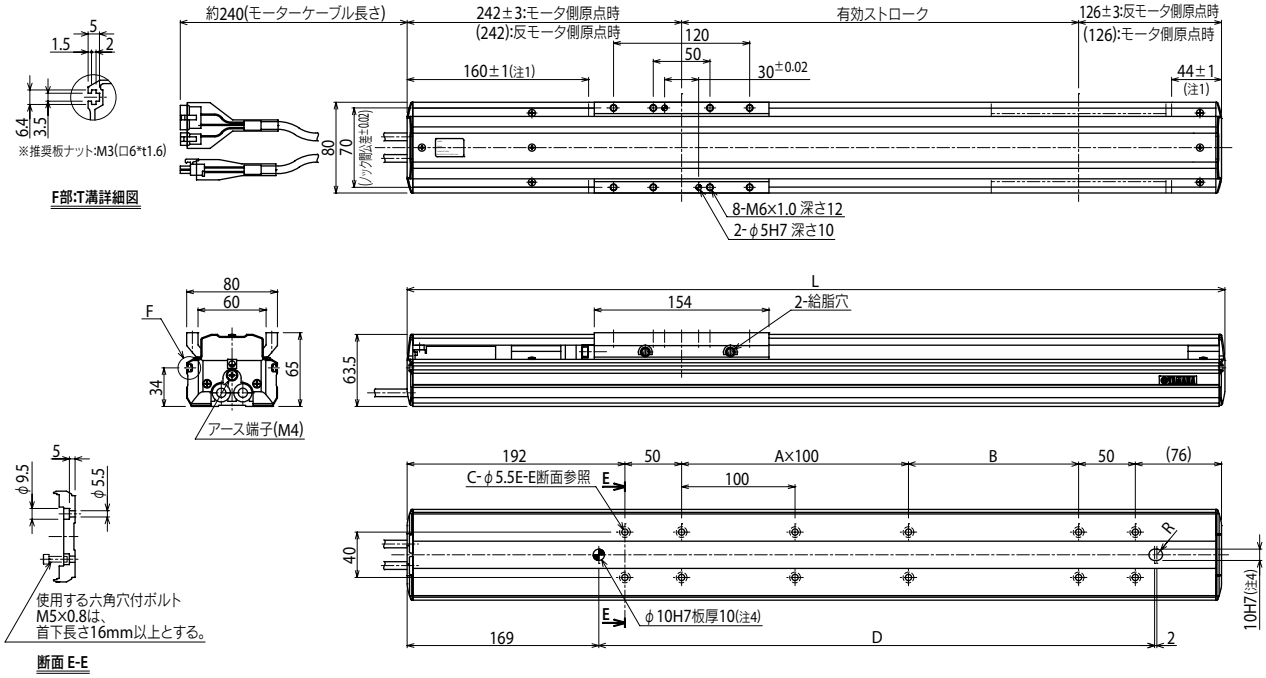
(単位:N・m)

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

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
- 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※3：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K(耐屈曲)

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

- ポジショナ※4：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
- 回生装置：無記入：なし / R：RGT付き
- 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※5
- バッテリ：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：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：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：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- 回生装置

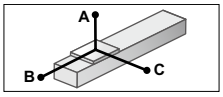
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

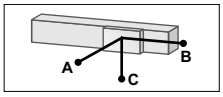
■基本仕様

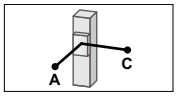
モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	15 kg	20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用時	―	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3(50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+260 mm			
	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			
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を越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30	5kg	491	273	215
	15kg	223	61	63
リード20	5kg	937	282	259
	10kg	487	121	116
	20kg	236	40	44
リード10	15kg	389	71	74
	30kg	179	17	20
	40kg	106	0	0
リード5	30kg	419	19	20
	50kg	0	0	0
	60kg	0	0	0

壁面取付使用時 (単位：mm)

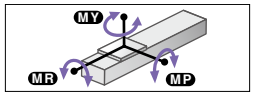
		A	B	C
リード30	5kg	206	209	480
	15kg	45	0	177
リード20	5kg	250	213	905
	10kg	99	51	438
	20kg	21	0	149
リード10	10kg	105	53	550
	20kg	22	0	230
	30kg	0	0	0
リード5	10kg	107	54	1410
	20kg	22	0	540
	30kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	649	691
	4kg	306	347
リード10	4kg	338	380
	8kg	142	183
	10kg	102	144
リード5	10kg	105	146
	15kg	51	93
	20kg	25	66

※ 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)

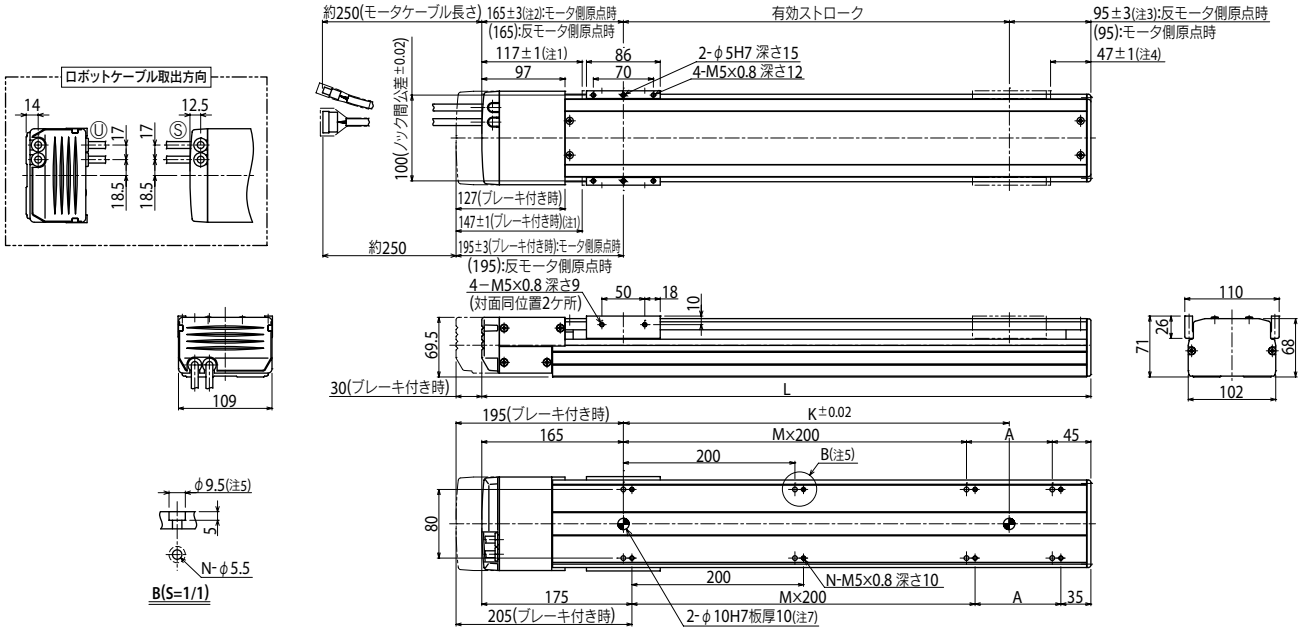
MY	MP	MR
131	131	115

■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

※ 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パ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. 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0.6kg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を越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。

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

F10H

●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

■注文型式

F10H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

- 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
- グリス指定：なし：標準 / GC：クリーン
- ストローク：リード20・10・5：150～1000(50mmピッチ) / リード30：150～1000(50mmピッチ)
- ケーブル長※3：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □
- ポジショナ※4：TSX：TS-X
- ドライバ：電源電圧/モータ容量：110：100V/200W / 210：200V/200W
- 回生装置：無記入：なし / R：RGT付き
- 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※5
- バッテリ：B：有り(アブソ) / N：なし(インクリ)

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □
- 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
- 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：B：有り(アブソ) / N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**
- ロボットドライバ
- 電源電圧：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：10：200W以下
- 回生装置

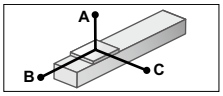
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

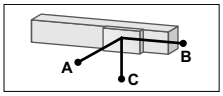
■基本仕様

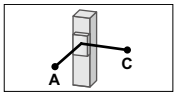
モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	–	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1000 mm (50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+355 mm			
	垂直使用時	ストローク+385 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			
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。移動距離が短い場合、可搬質量によっては最高速度に達しない時があります。
※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)

		A	B	C
リード30	20kg	1181	681	219
	20kg	772	298	99
リード20	10kg	1961	685	232
	20kg	949	301	103
	40kg	432	109	38
リード10	30kg	1615	239	84
	50kg	1131	112	39
	80kg	812	40	14
リード5	60kg	3091	112	39
	80kg	2330	64	23
	100kg	1733	36	12

壁面取付使用時 (単位：mm)

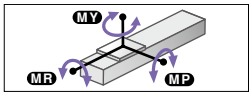
		A	B	C
リード30	10kg	193	570	1062
	20kg	65	187	549
リード20	10kg	198	570	1786
	20kg	65	187	732
	40kg	0	0	0
リード10	20kg	100	283	1981
	25kg	66	187	1546
	30kg	43	123	1223
リード5	20kg	134	379	7629
	25kg	93	264	5987
	30kg	66	187	4841

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	1650	1650
	6kg	1104	1104
	8kg	832	832
リード10	10kg	927	927
	15kg	614	614
	20kg	458	458
リード5	15kg	752	752
	20kg	560	560
	30kg	369	369

※ 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。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

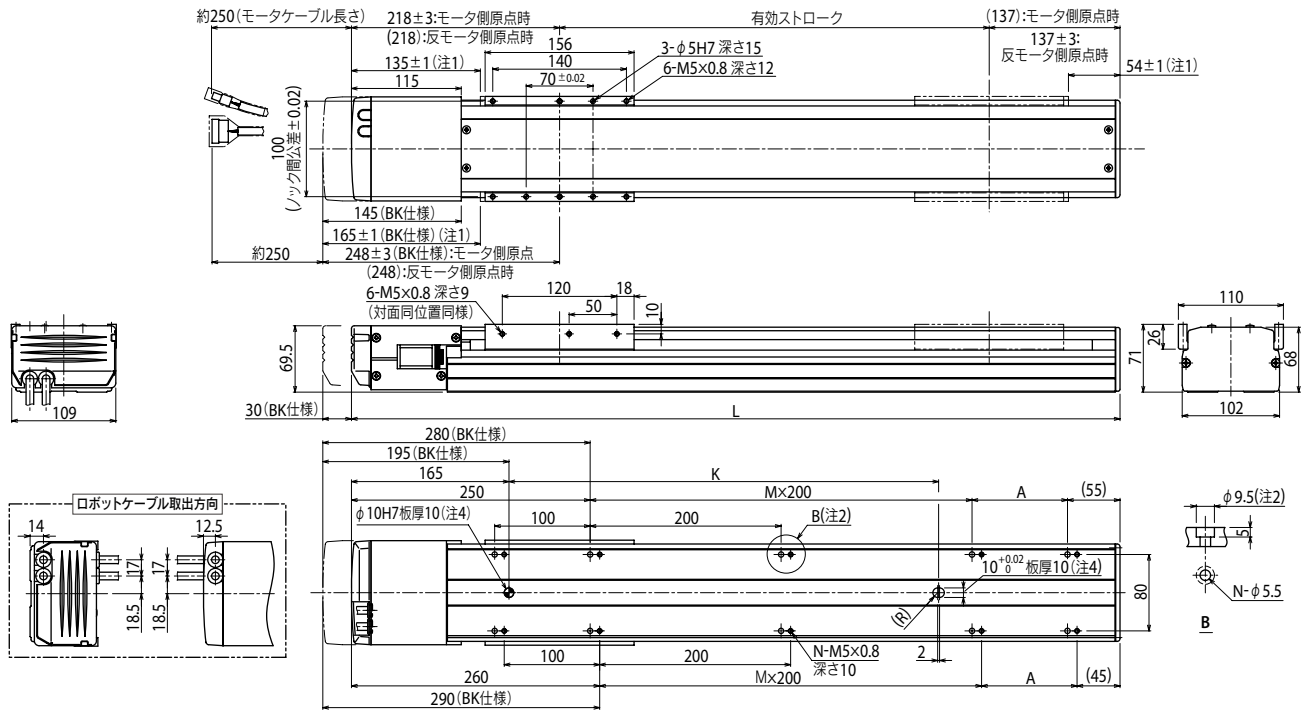
MY	MP	MR
348	348	160

■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-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

F10H



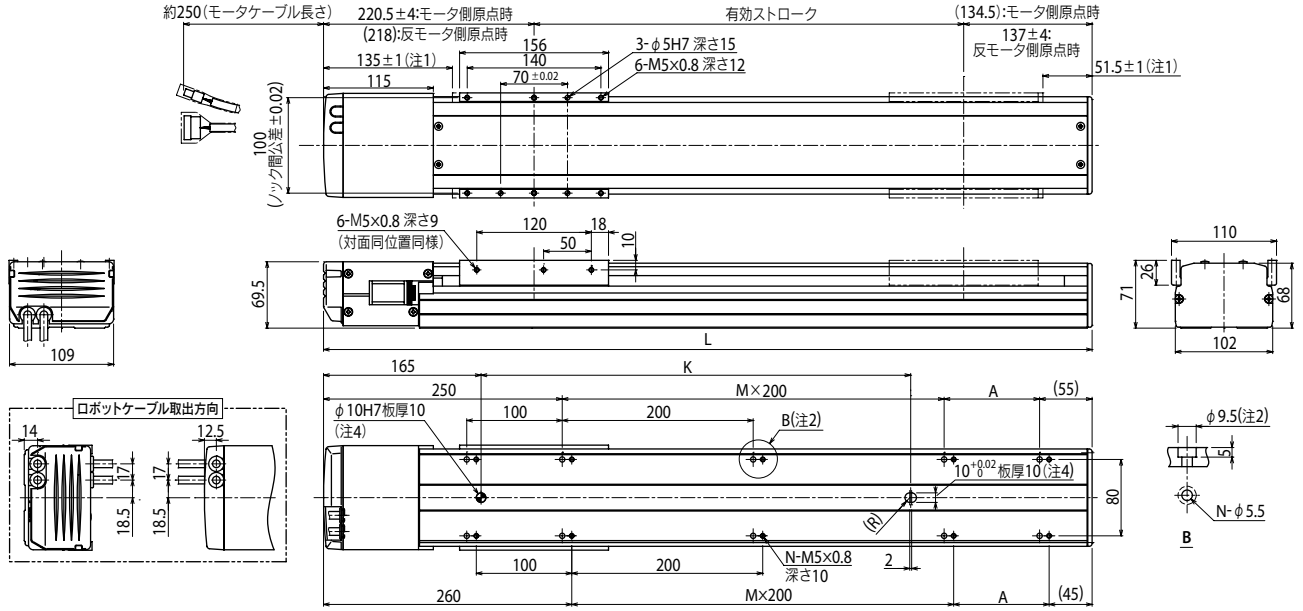
有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	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)注5	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6 (mm/sec) リード30	1800										1440	1260	1080	900		720		630
リード20	1200										960	840	720	600		480		420
リード10	600										480	420	360	300		240		210
リード5	300										240	210	180	150		120		105
速度設定	—										80%	70%	60%	50%		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. 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3. モータ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0.5kg重くなります。

注6. 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

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	12	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										1440	1260	1080	900		720		630
	リード20	1200										960	840	720	600		480		420
	リード10	600										480	420	360	300		240		210
	リード5	300										240	210	180	150		120		105
	速度設定	—										80%	70%	60%	50%		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. 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3. モータ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

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	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	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 BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5：150～1050(50mmピッチ) リード30：150～1250(50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	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 R：RGT付き	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※4	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	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	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	

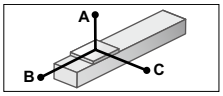
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

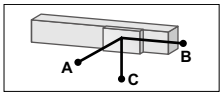
■基本仕様

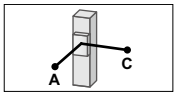
モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	15 kg	30 kg	55 kg	80 kg
	垂直使用時	―	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3(50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+255 mm			
	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 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を越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30	5kg	1756	1364	863
	15kg	1236	467	438
リード20	5kg	2153	1366	980
	15kg	1193	465	430
	30kg	1266	245	294
リード10	20kg	1132	353	361
	40kg	872	183	218
	55kg	946	140	184
リード5	50kg	1575	158	222
	60kg	1493	135	194
	80kg	1466	107	159

壁面取付使用時 (単位：mm)

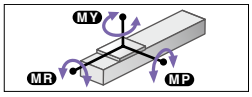
		A	B	C
リード30	5kg	951	969	1286
	15kg	408	277	803
リード20	5kg	1066	974	1578
	15kg	402	276	775
	30kg	219	105	678
リード10	20kg	312	189	690
	40kg	140	57	402
	55kg	92	0	345
リード5	30kg	246	107	1095
	40kg	167	64	798
	60kg	88	20	508

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	1200	1200
	4kg	1154	895
リード10	4kg	1232	956
	8kg	634	492
	10kg	499	387
リード5	10kg	587	456
	15kg	383	297
	20kg	281	218

※ 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)

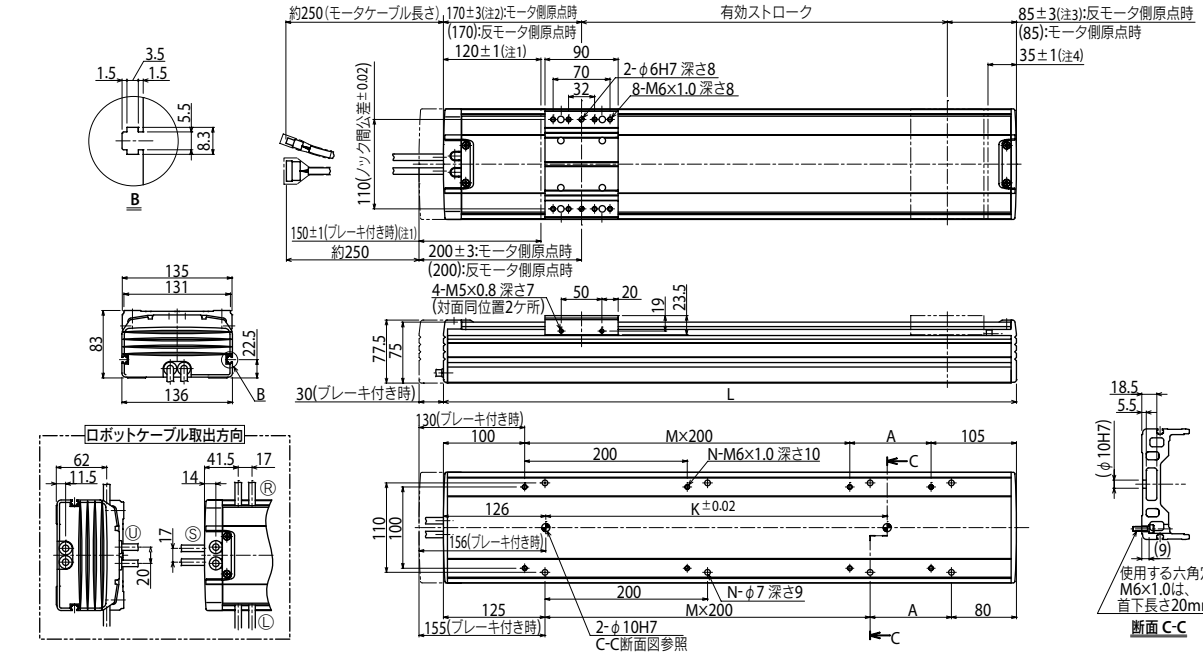
MY	MP	MR
232	233	204

■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

※ 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。

F14



注1. 両端からのメカストッパ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※8	1150※8	1200※8	1250※8
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	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		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(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8. 1050mmを越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。

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

F14H

●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

F14H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5：150～1050(50mmピッチ) リード30：150～1250(50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	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※5	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	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** - **10** - **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	10：200W以下	

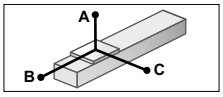
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

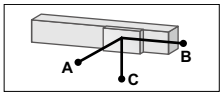
■基本仕様

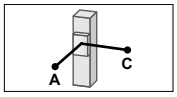
モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	―	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3(50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+320 mm			
	垂直使用時	ストローク+350 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 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)。その時は下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。
※3. 1050mmを越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30	10kg	2152	1673	934
	25kg	1847	691	533
リード20	10kg	2265	1674	961
	20kg	1402	855	537
	40kg	1047	445	324
リード10	30kg	1953	583	485
	50kg	1655	365	328
	80kg	1720	242	238
リード5	60kg	2443	311	317
	80kg	2193	242	253
	100kg	2000	202	214

壁面取付使用時 (単位：mm)

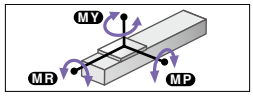
		A	B	C
リード30	10kg	975	1219	1625
	25kg	482	426	1257
リード20	10kg	999	1220	1711
	20kg	515	558	987
	40kg	263	227	635
リード10	30kg	419	338	1282
	50kg	240	162	934
	80kg	134	62	756
リード5	60kg	209	117	1398
	80kg	135	62	1120
	100kg	90	29	900

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	2400	2016
	6kg	1699	1364
	8kg	1301	1051
リード10	10kg	1370	1106
	15kg	906	732
	20kg	678	548
リード5	20kg	767	619
	25kg	612	494
	30kg	503	407

※ 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)

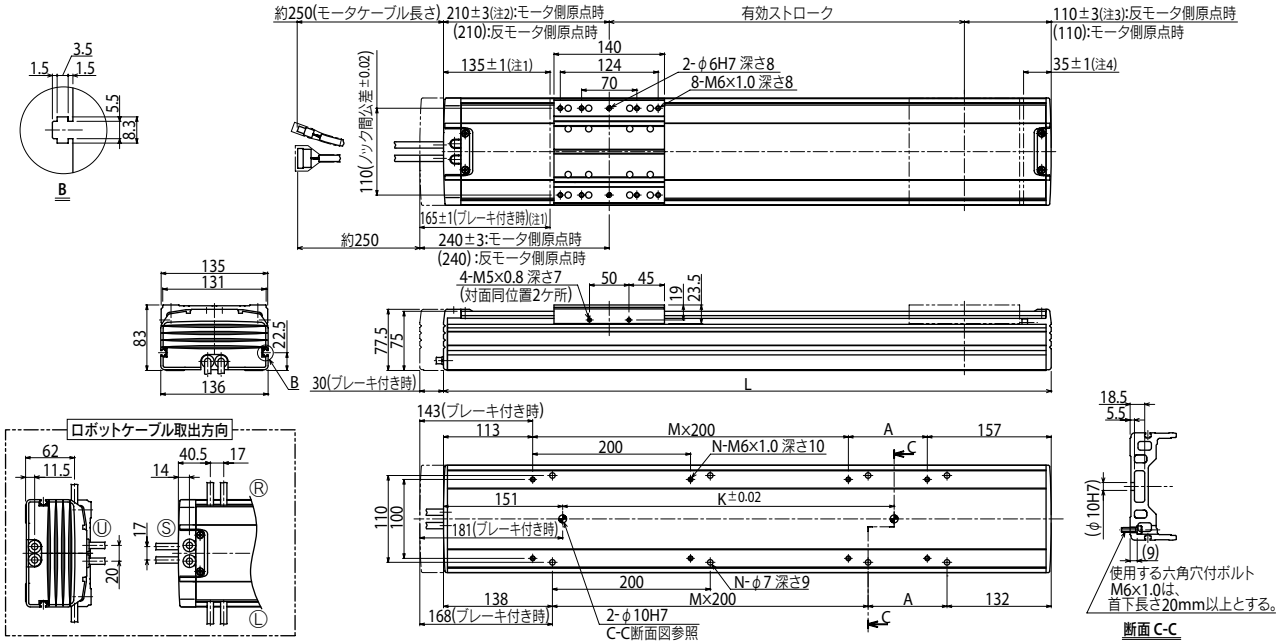
MY	MP	MR
551	552	485

■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-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

F14H



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード(リード30)の場合、212.5±4になります。
注3. ハイリード(リード30)の場合、110±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※8	1150※8	1200※8	1250※8
L		470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
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		240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
本体質量(kg)注6		7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.7	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4	21.1	21.7
最高速度注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(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8. 1050mmを越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。

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

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: GF14XL
- モデル: S:ストレートモデル
- 取付方向: H:水平
- リード指定: 20
- 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
- グリス指定: 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 □ - □ - □ - □

- ポジショナ※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※3
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

SR1-X 10 - □ - □ - □

- 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: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

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。

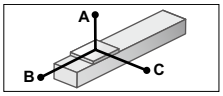
[ご購入後の注意]
・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■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※

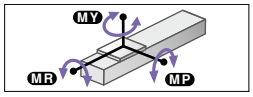


水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	10kg	3550	1340	1210
	20kg	2075	685	633
	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



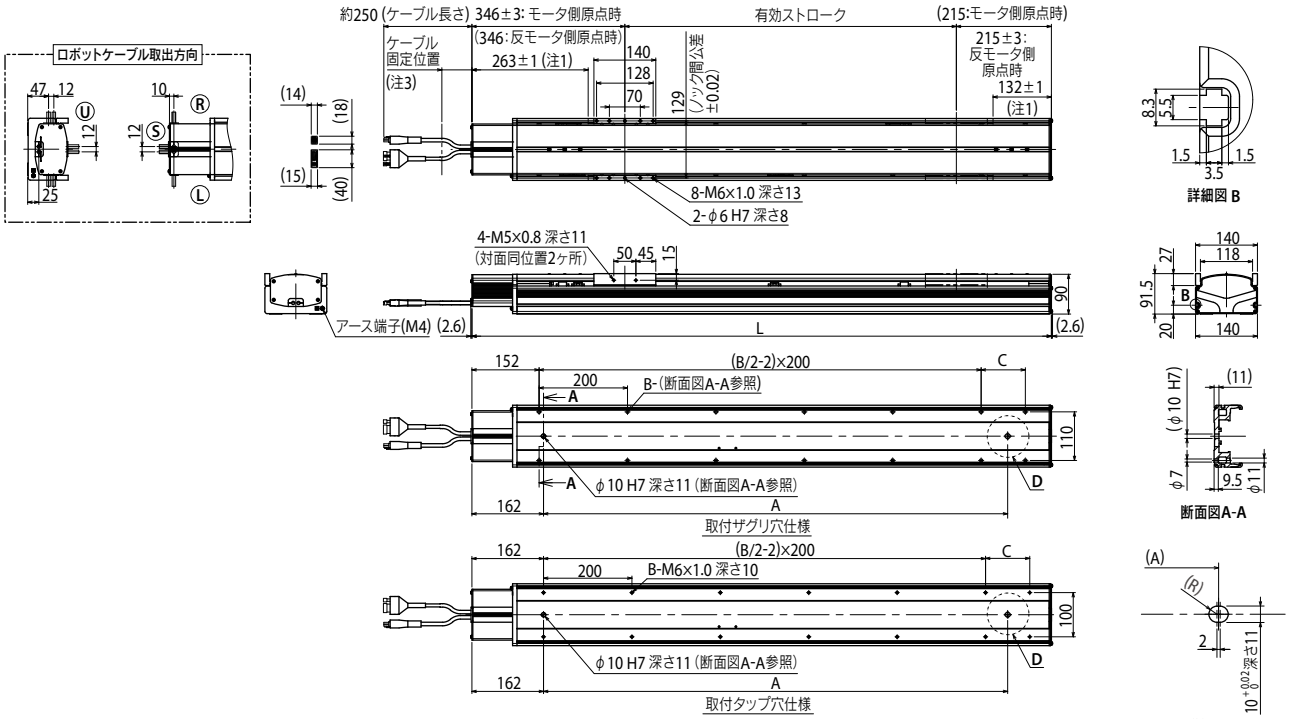
(単位:N・m)

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(M6x1.0)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(M6x1.0)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	18	20	20	20	20	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

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

F17

●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

F17 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	40：40mm 20：20mm 10：10mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出※2 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10：200～1250（50mmピッチ） リード40：200～1450（50mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置※5	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	220				
	220：200V/400～600W	無記入：なし R：RGT付き	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※6	B：有り（アブソ） N：なし（インクリ）

SR1-X

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置※5	入出力	バッテリ
	20				
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	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

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※5
	2		
	2：AC200V	20：600W以下	RBR1（水平） RBR2（垂直）

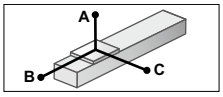
※1. リード40mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出（U）は特注となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ハイリード（リード40）の場合は回生装置が必要です。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

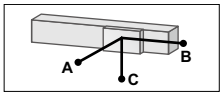
■基本仕様

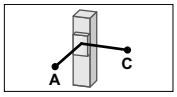
モーター出力 AC		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ20		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1000 mm/sec（1200※3）	600 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	40 kg	80 kg	120 kg
	垂直使用時	―	15 kg	35 kg
定格推力		169 N	339 N	678 N
ストローク		200 mm～1450 mm※4（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+375 mm	ストローク+365 mm	
	垂直使用時	―	ストローク+395 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※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）

		A	B	C
リード40	10kg	3540	2753	1999
	20kg	2541	1357	1181
	40kg	2639	661	736
リード20	30kg	2647	894	989
	50kg	1770	521	588
	80kg	1391	312	362
リード10	60kg	2443	430	572
	100kg	2000	243	326
	120kg	1841	197	264

壁面取付使用時　（単位：mm）

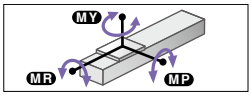
		A	B	C
リード40	10kg	2022	2670	3501
	20kg	1202	1283	2483
	40kg	752	587	2516
リード20	30kg	987	820	2578
	50kg	574	447	1685
	80kg	342	237	1263
リード10	60kg	535	355	2443
	100kg	283	169	2000
	120kg	220	123	1841

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード20	5kg	3000	3000
	10kg	2447	2447
	15kg	1650	1650
リード10	15kg	1782	1782
	25kg	1054	1054
	35kg	742	742

※ 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）

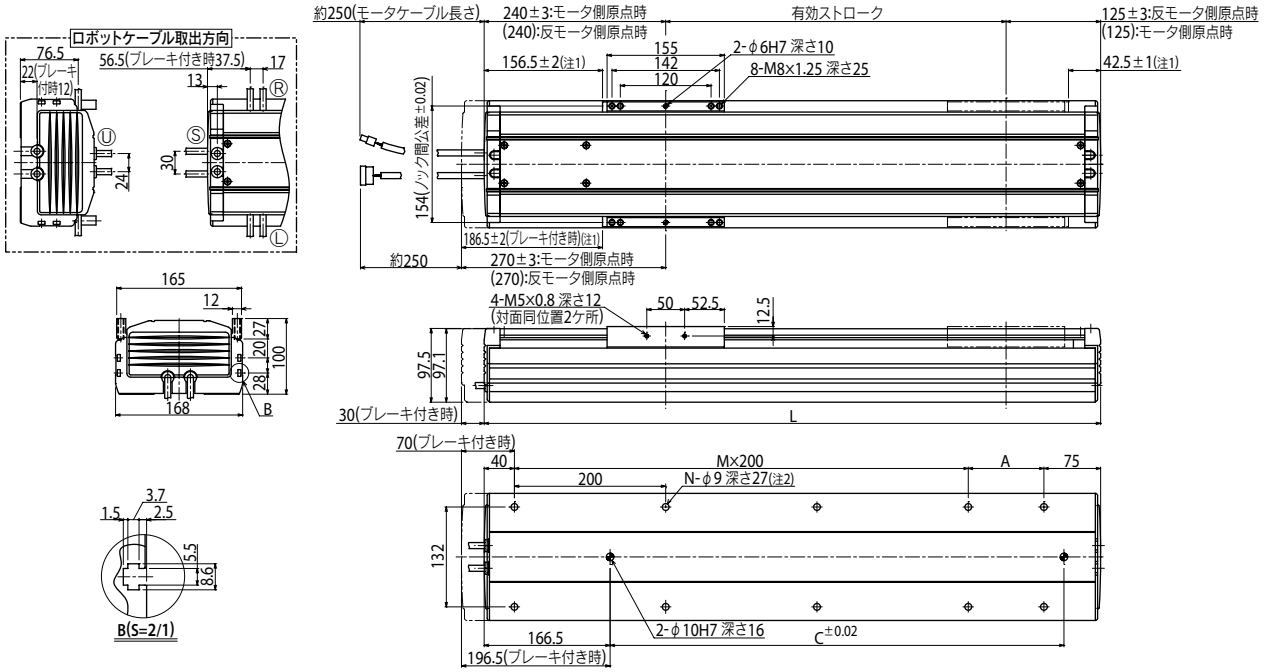
MY	MP	MR
1032	1034	908

■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（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

F17



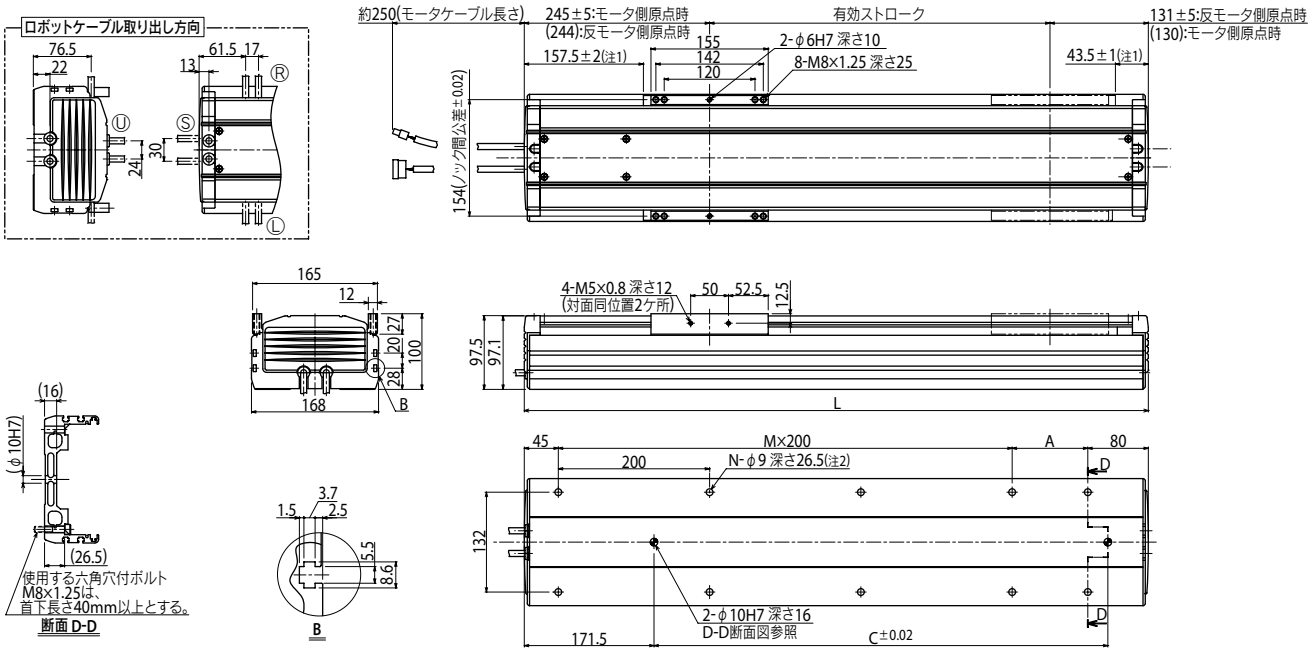
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。　注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。　注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。　注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルU取り出しについては別途お問い合わせください。（外形寸法：全長+20mm）

有効ストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
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
C		240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
本体質量(kg)注4		14.5	15.3	16.2	17.0	17.8	18.6	19.5	20.3	21.1	21.9	22.8	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.5	29.4	30.2	31.0	31.8
最高速度(mm/sec)注6	リード20	1000（1200注7）													960		840		720		600		480
	リード10	600													480		420		360		300		240
	速度設定	―													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。

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

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	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
最高速度注4 (mm/sec)	リード40	2400													1920		1680		1440		1200		960		840		720
	速度設定	ー													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。

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

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 - ケーブル取出方向 - 原点位置変更 - グリス指定 - ストローク - ケーブル長※2

- 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
- グリス指定: 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 - [ ] - [ ] - [ ]

- ポジショナ※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※5
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

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:RG1付き
- 入出力: N:NPN / P:PNP / CC:CC-Link / DN:DeviceNet™ / PB:PROFIBUS
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

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)

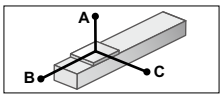
※1. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブル(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

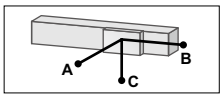
■基本仕様

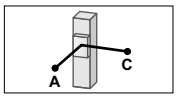
モーター出力 AC		600 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm
減速機構		ボールネジφ25
ボールネジリード		50 mm
最高速度※2		2200 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	50 kg
	垂直使用時	10 kg
定格推力		204 N
ストローク		1100 mm～2050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時	ストローク+475 mm
	垂直使用時	ストローク+505 mm
本体断面最大外形		W168 mm × H100 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器		レゾルバ※3
分解能		16384 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※







水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード50	10kg	4000	2755	2608
	30kg	3045	895	1175
	50kg	2602	523	715

壁面取付使用時 (単位:mm)

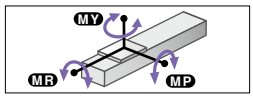
		A	B	C
リード50	10kg	2720	2681	4000
	30kg	1185	821	3045
	50kg	680	449	2602

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード50	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	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



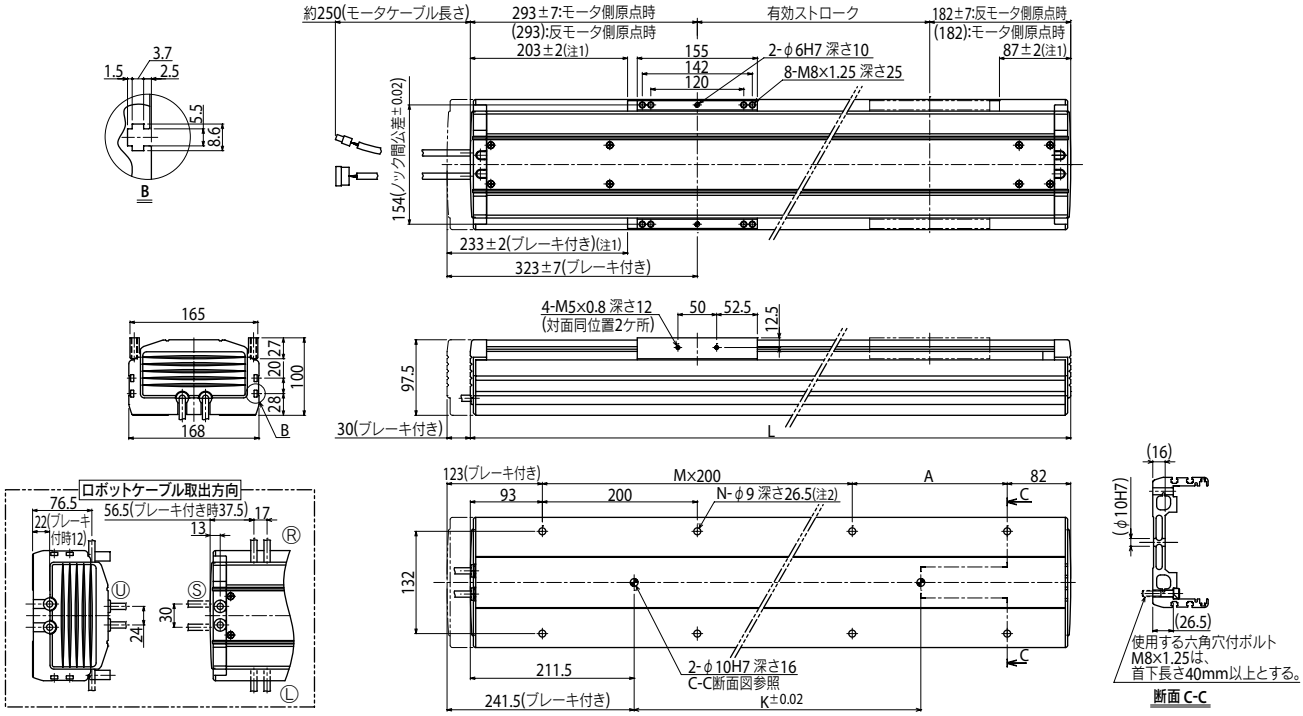
(単位:N・m)

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-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)	パルス列

F17L



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、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U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)注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
最高速度注5 (mm/sec)	リード50	2200			1900				1500				1200				900				800
	速度設定	—			86%				68%				54%				40%				36%

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。

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

GF17XL

●原点反モータ側選択可能

※ 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: GF17XL
- モデル: S:ストレートモデル
- 取付方向: H:水平
- リード指定: 20
- 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
- グリス指定: 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 - □ - □ - □

- ポジショナ※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:RGT付き
- 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※3
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

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付き
- 入出力: N:NPN / P:PNP / CC:CC-Link / DN:DeviceNet™ / PB:PROFIBUS
- バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ)

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。

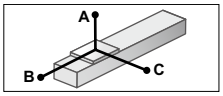
[ご購入後の注意]
・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■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※

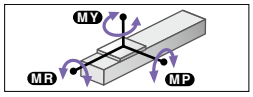


水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	30kg	4050	1090	1405
	50kg	2755	650	835
	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)

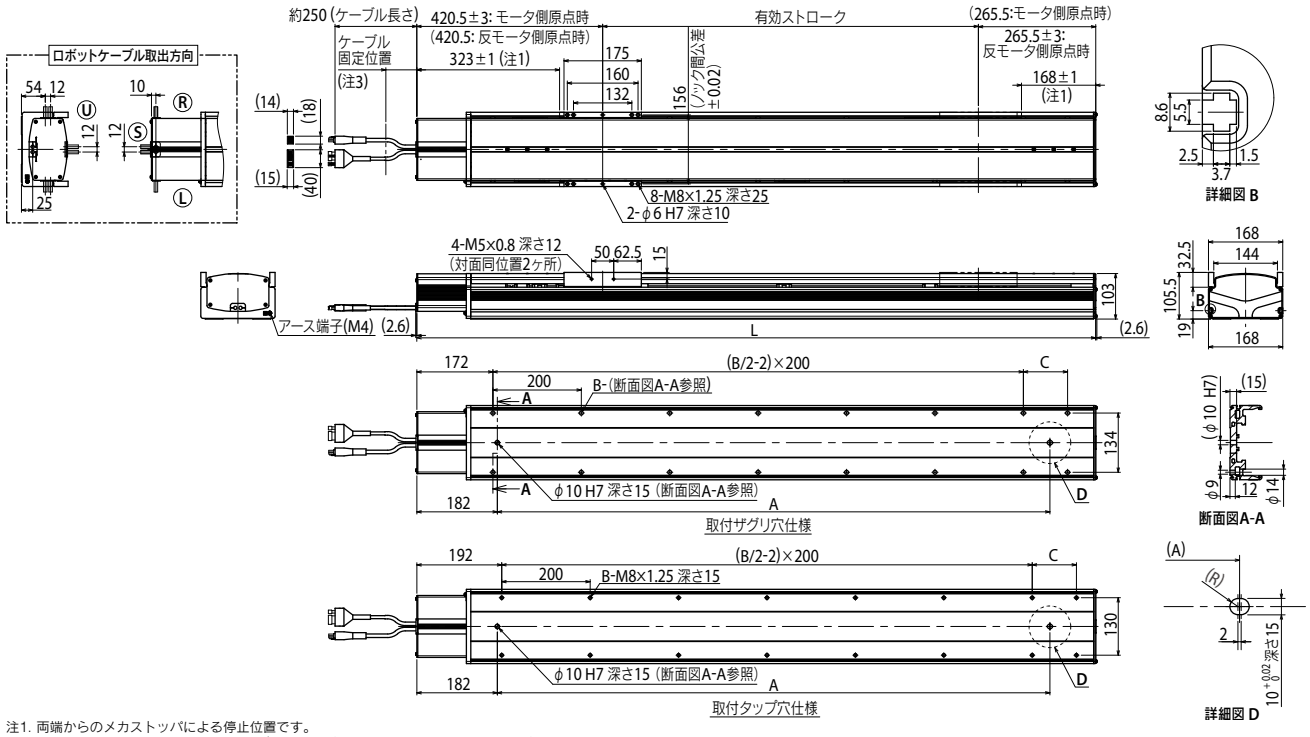
MY	MP	MR
1032	1034	908

■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(M8x1.25)は、首下長さ: 45 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(M8x1.25)は、首下長さ: 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	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	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
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

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

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※3：3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m / 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - 220 - □ - □ - □ - □
- ポジショナ※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：RGT付き
- 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※7
- バッテリ：B：有り(アブソ) / 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：B：有り(アブソ) / N：なし(インクリ)

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※5：20：600W以下
- 回生装置※6：RBR1(水平) / RBR2(垂直)

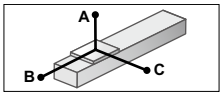
※1. リード10mmの場合はブレーキなし仕様(水平仕様)を選択できません。
リード40mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※6. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

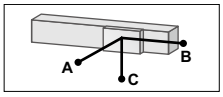
■基本仕様

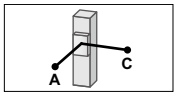
モーター出力 AC		600 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ20		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1000 mm/sec (1200※3)	600 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	60 kg	120 kg	—
	垂直使用時	—	25 kg	45 kg
定格推力		255 N	510 N	1020 N
ストローク		200 mm～1450 mm※4(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+427 mm	ストローク+417 mm	—
	垂直使用時	—	ストローク+447 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列サーキュラーアーク×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)

		A	B	C
リード40	10kg	4000	4000	3450
	20kg	3397	2235	2073
	60kg	2443	718	977
リード20	50kg	2602	869	1083
	80kg	2193	528	703
	120kg	1841	339	505

壁面取付使用時 (単位：mm)

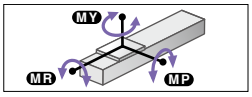
		A	B	C
リード40	10kg	3571	4000	4000
	20kg	2118	2164	3397
	60kg	1000	648	2443
リード20	50kg	1097	799	2602
	80kg	708	458	2193
	120kg	468	268	1841

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	15kg	2635	2635
	20kg	2000	2000
	25kg	1621	1621
リード10	20kg	2188	2188
	30kg	1446	1446
	45kg	951	951

※ 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)

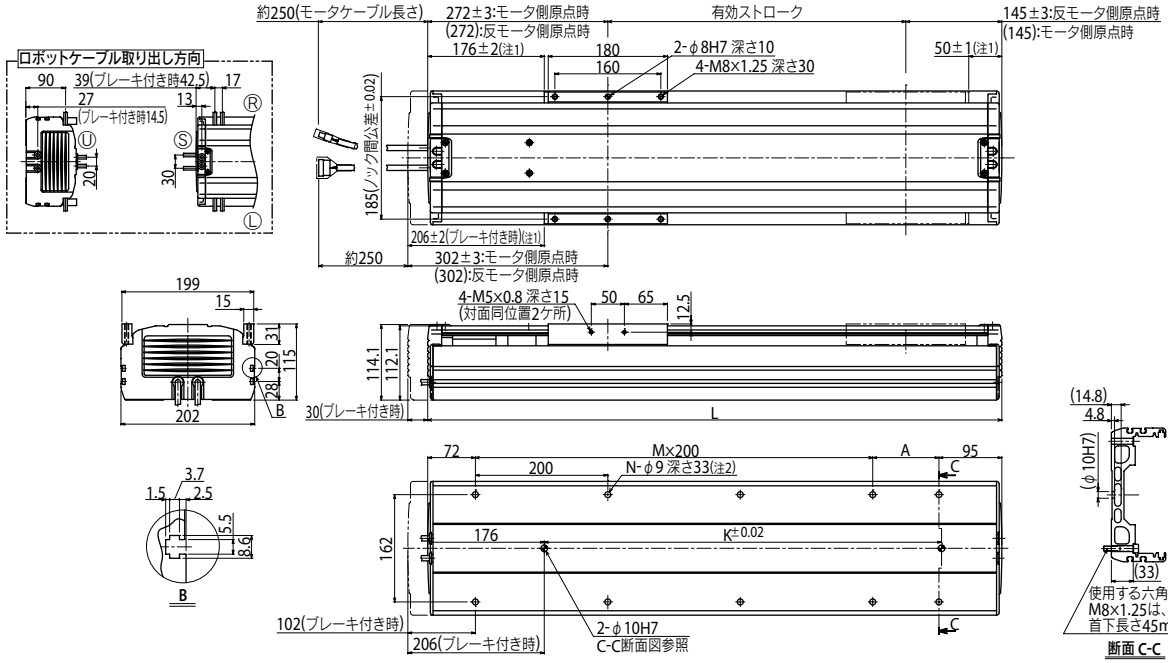
MY	MP	MR
1196	1199	1052

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 RCX340	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。
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(U)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)

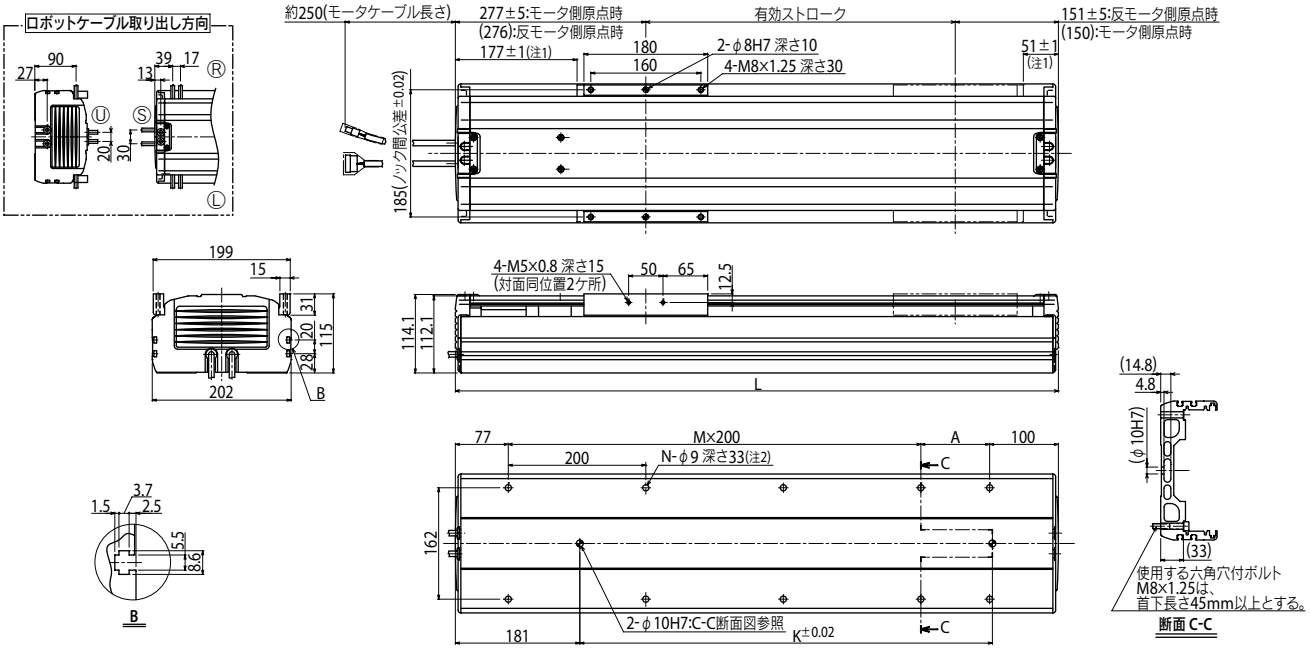
有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517	1567	1617	1667
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	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
リード10	600													480		420		360		300		240
速度設定	—													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。

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

F20

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	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[注4] (mm/sec) リード40	2400													1920		1680		1440		1200		960		840		720
最高速度[注4] (mm/sec) 速度設定	—													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。

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

F20N

■注文型式

F20N - 20 - □ - □ - □ - □

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
F20N	20	なし:L側(標準) Z:R側	なし:標準 GC:クリーン	1150~2050 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - 220 - □ - □ - □ - □

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX:TS-X	220:200V/400～600W	無記入:なし R:RGT付き	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 - 20 - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20:400～600W	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG1付き	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 - 20 - 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	20:600W以下	

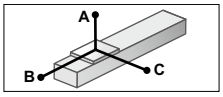
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■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列サーキュラーアーク×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※

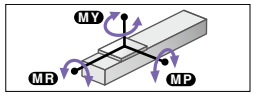


水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	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)

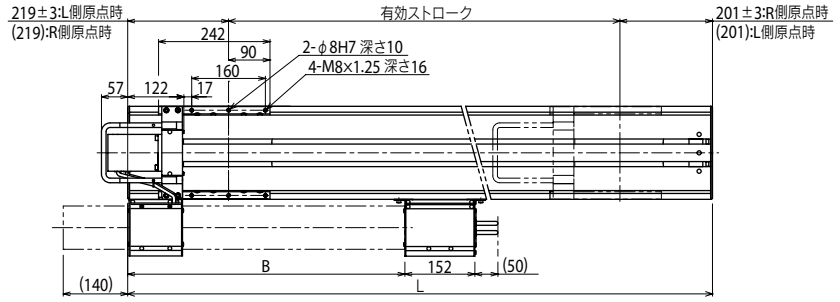
MY	MP	MR
1196	1199	1052

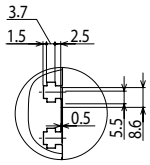
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ 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

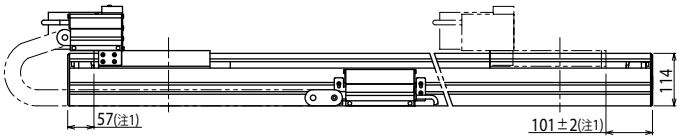
※ 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

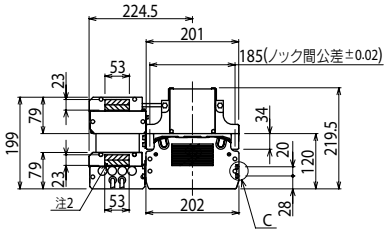
F20N

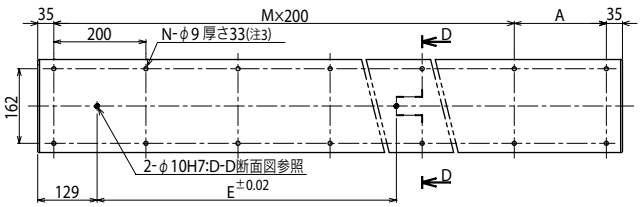


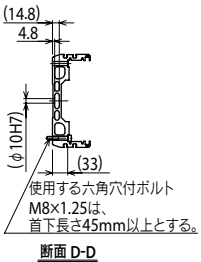


C部詳細図

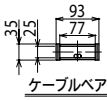








断面 D-D



ケーブルベア断面図

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、本体内部にワ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

N15

■注文型式

N15 - 20 - □ - □ - □ - □ - □ - □

- ロボット本体
- リード指定
- ケーブルベア取出方向※1：RH:水平右取出／LH:水平左取出／RW:壁掛右取出／LW:壁掛左取出
- ケーブルベア仕様：S:標準ケーブルベア仕様／M:オプションケーブルベア仕様
- 原点位置変更：水平 なし:R側(標準) Z:L側／壁掛 なし:L側(標準) Z:R側
- グリス指定：なし:標準 GC:クリーン
- ストローク：500～2000(100mm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 - □ - □ - □

- ポジショナ※3：TSX:TS-X
- 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：B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X - 20 - □ - R - □ - □

- 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：R:RG1付き
- 入出力：N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
- バッテリ：B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

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

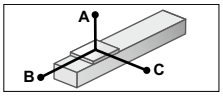
※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.293をご覧ください。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

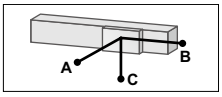
■基本仕様

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φ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm～2000 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 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列サーキュラーアーク×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. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※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)

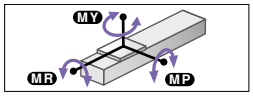
		A	B	C
リード20	10kg	3048	2322	1259
	30kg	1489	841	500
	50kg	1278	544	344

壁面取付使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	10kg	1258	1823	2449
	30kg	428	545	1039
	50kg	248	289	749

※ 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



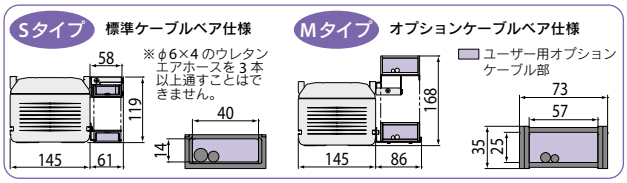
(単位:N・m)

MY	MP	MR
691	692	608

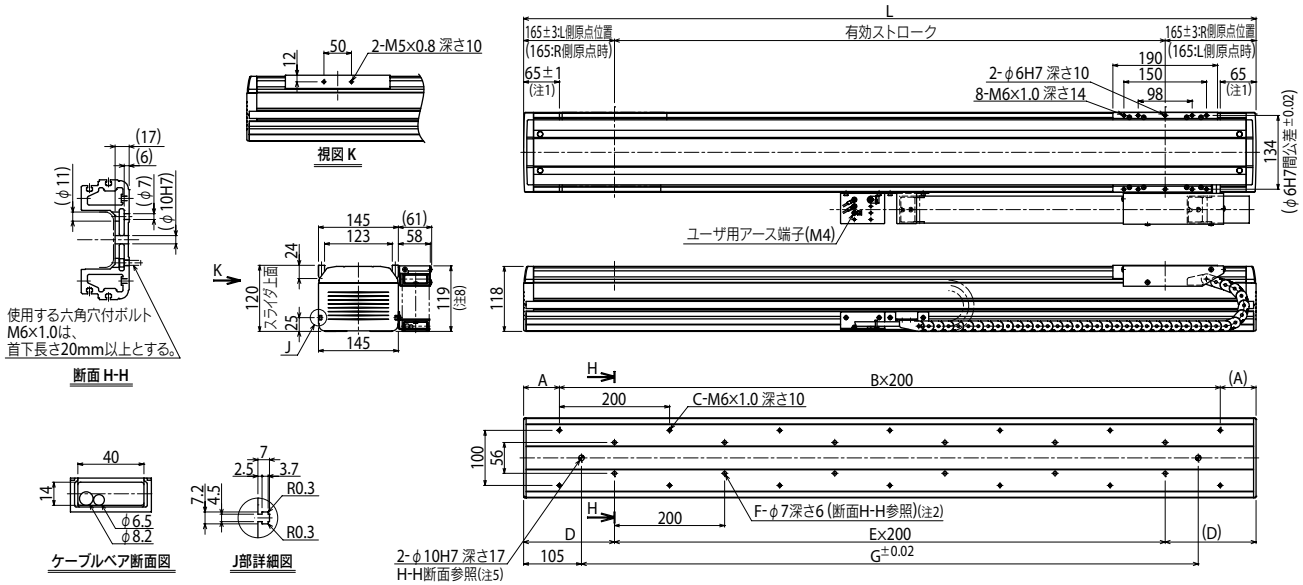
■適用コントローラ

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	パルス列

■ユーザー用ケーブルベア



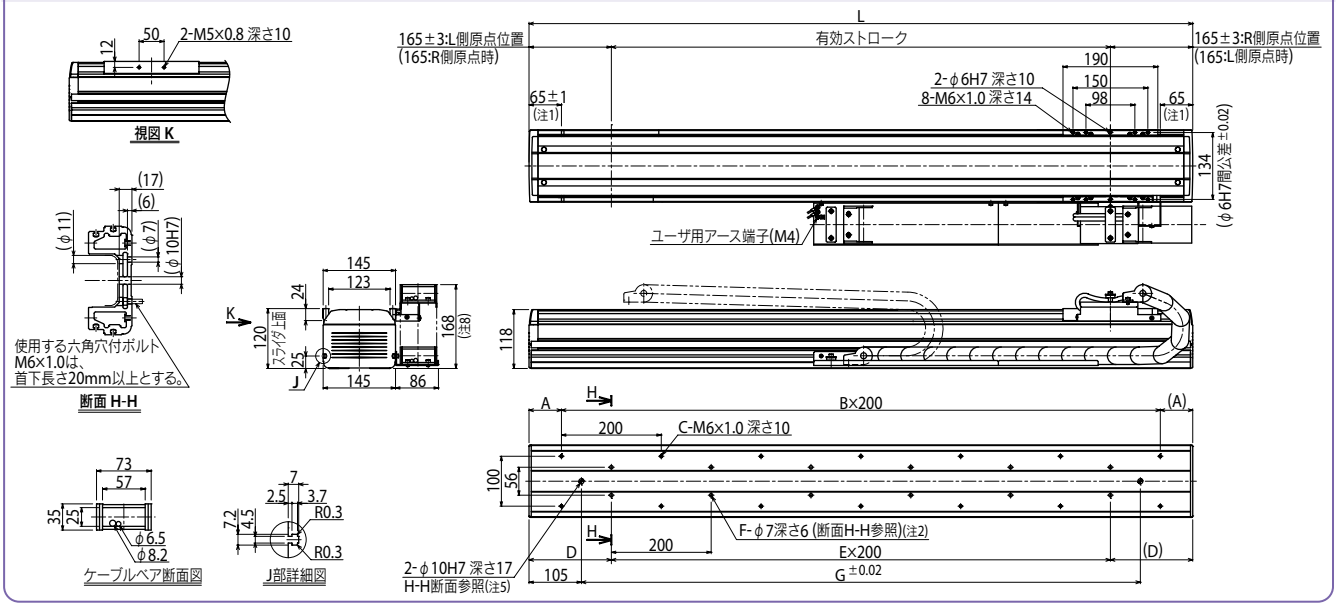
N15 取付方法:水平／標準ケーブルベア仕様 RH



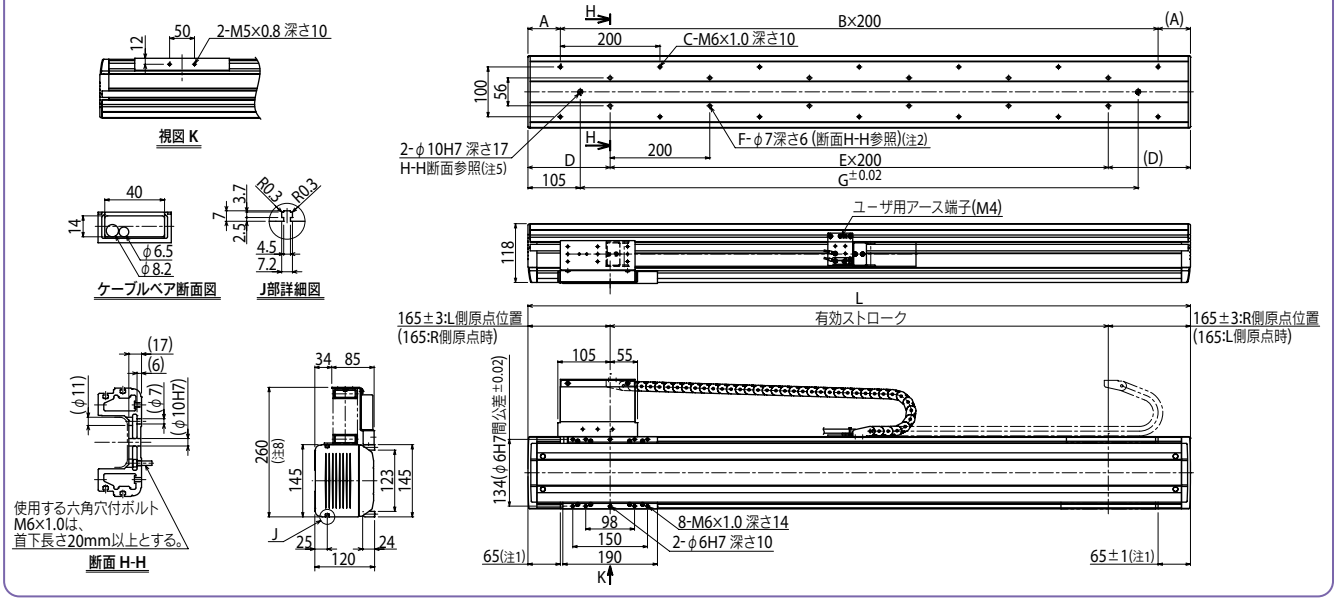
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛けはL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg)注7	19	20	22	23	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40

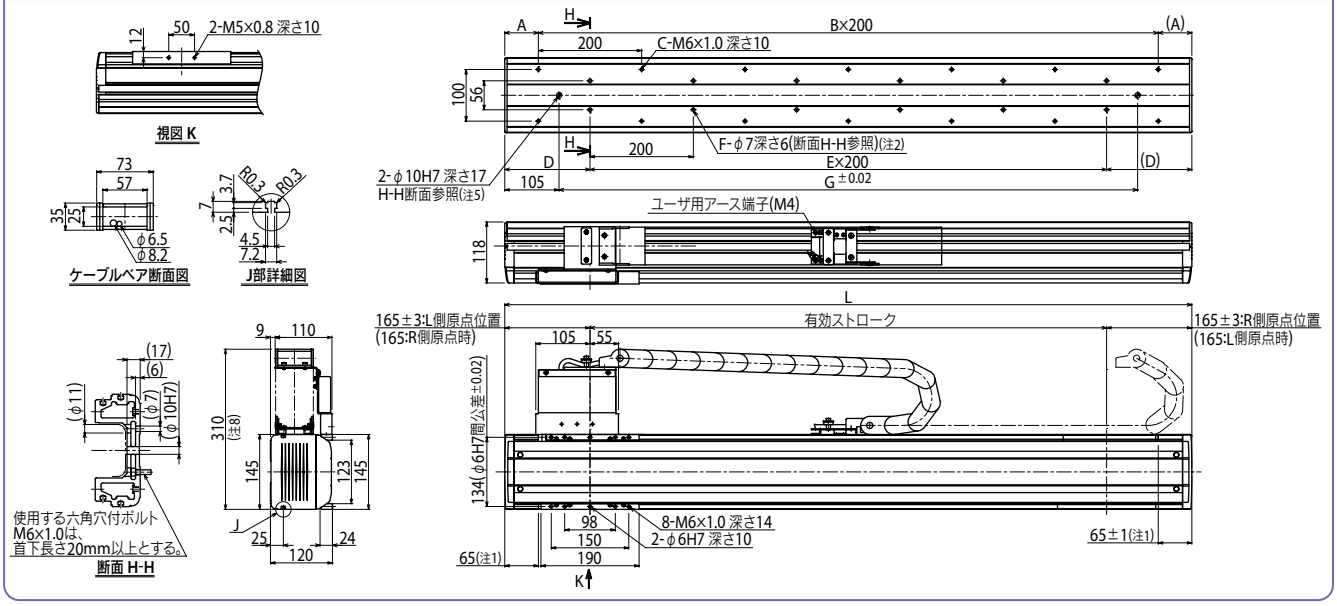
N15 取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様 RH



N15 取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様 RW



N15 取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様 RW



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

N15D

●ダブルキャリア仕様

■注文型式

N15D - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	取付方向	ケーブルベア仕様	オプション	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ※1
N15D	20	H：水平取付 W：壁掛取付	S：標準ケーブルベア仕様 M：オプションケーブルベア仕様	グリス指定：なし：標準 GC：クリーン	250～1750（100mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）※3	RCX320 SR1-X（2台）※2 TS-X（2台）※2 RDV-X（2台）※2

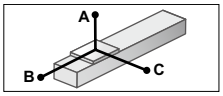
※1. コントローラの選択オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320の場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

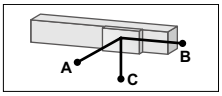
■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 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※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm～1750 mm（100 mmピッチ）
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 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列サーキュラーアーク×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. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※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）

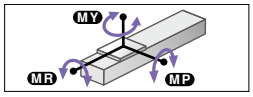
		A	B	C
リード20	10kg	3048	2322	1259
	30kg	1489	841	500
	50kg	1278	544	344

壁面取付使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード20	10kg	1258	1823	2449
	30kg	428	545	1039
	50kg	248	289	749

※ 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

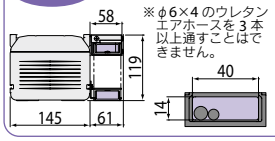


（単位：N・m）

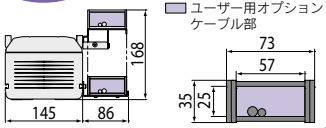
MY	MP	MR
691	692	608

■ユーザー用ケーブルベア

Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様

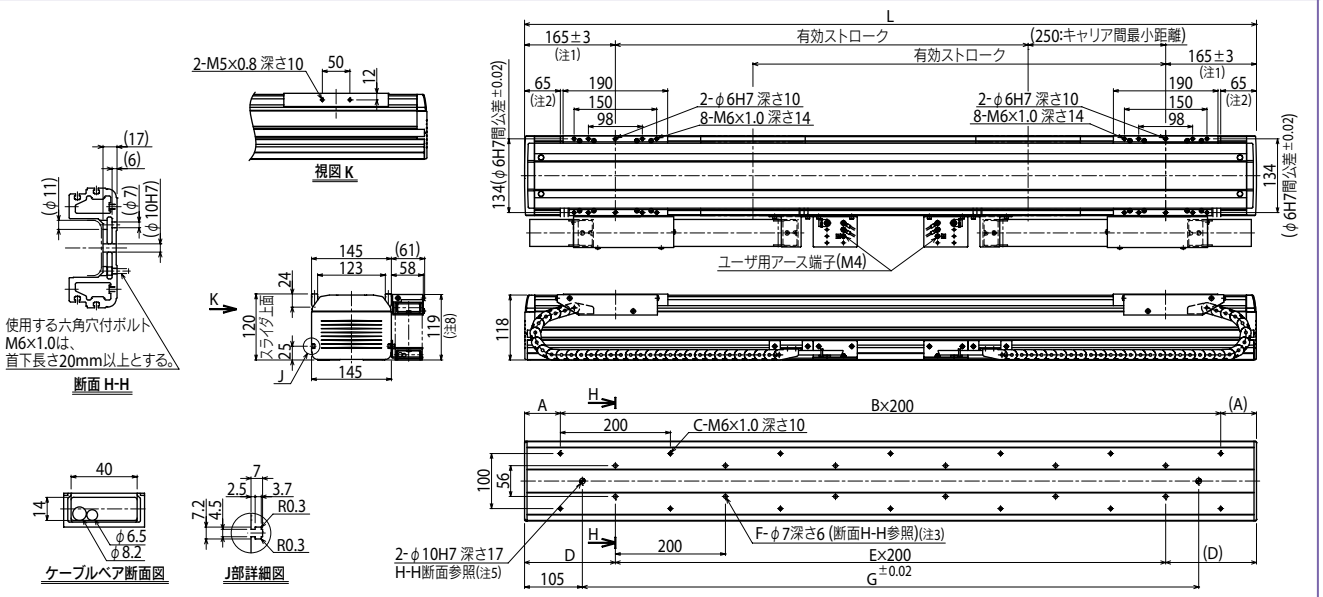


■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	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
SR1-X20-R※	
TS-X220-R※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X20-RBR1※	パルス列

※ SR-1、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

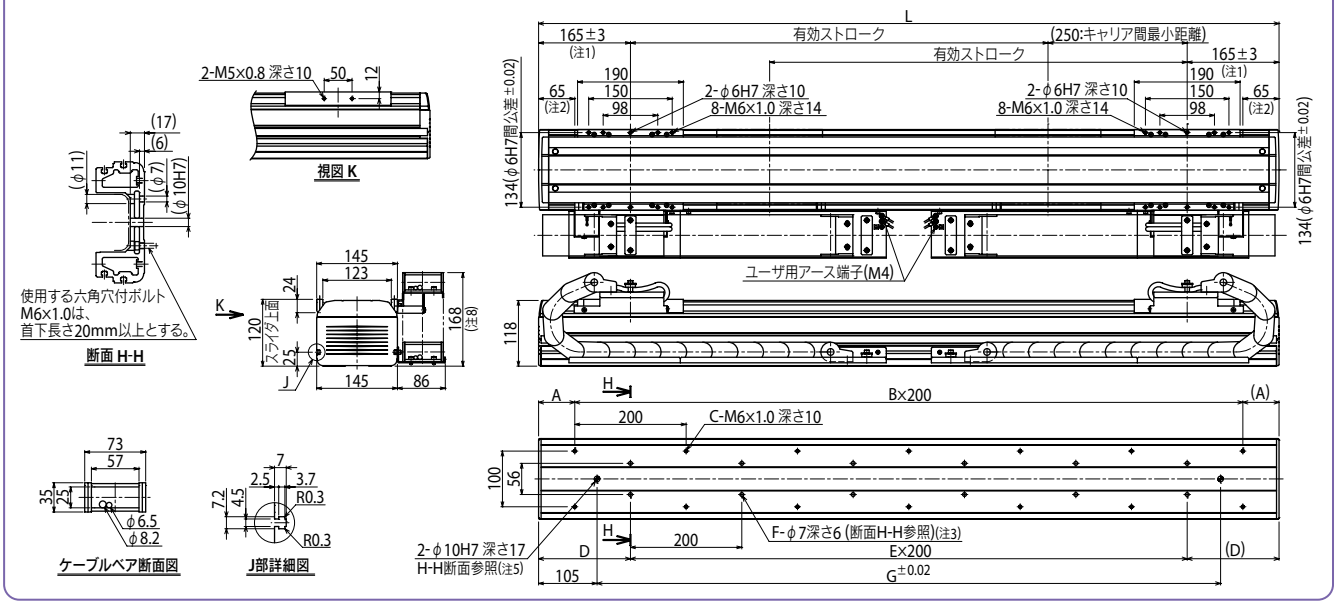
N15D 取付方法：水平／標準ケーブルベア仕様



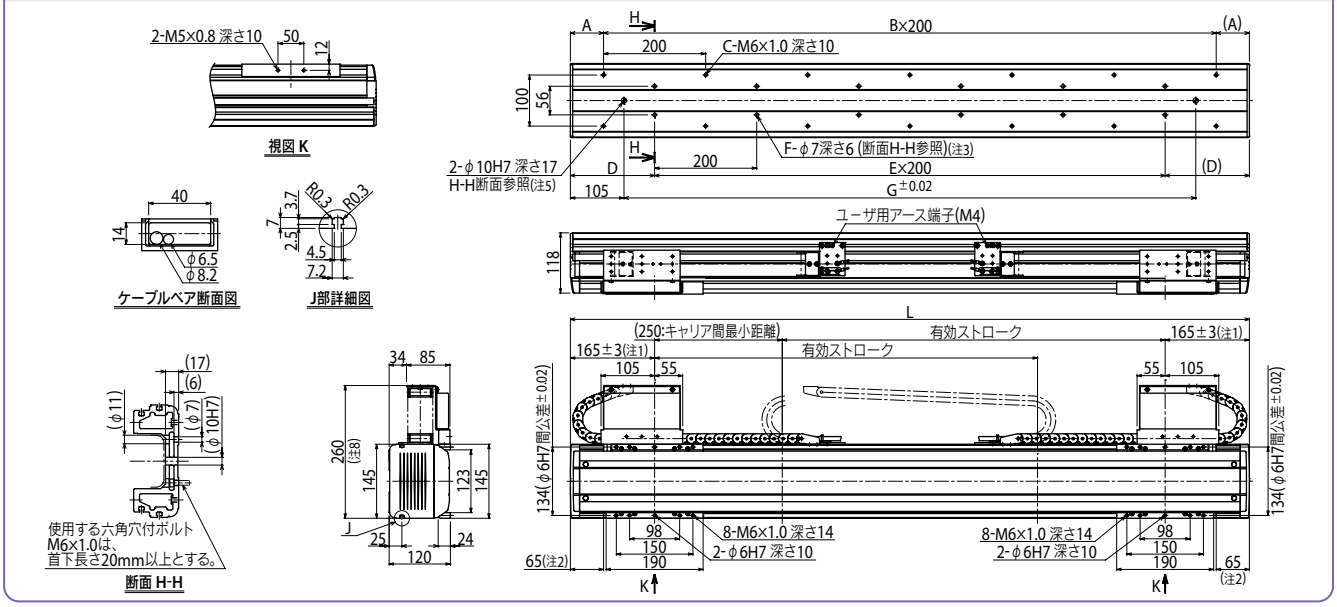
注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg)注7	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40	42	43	45	46

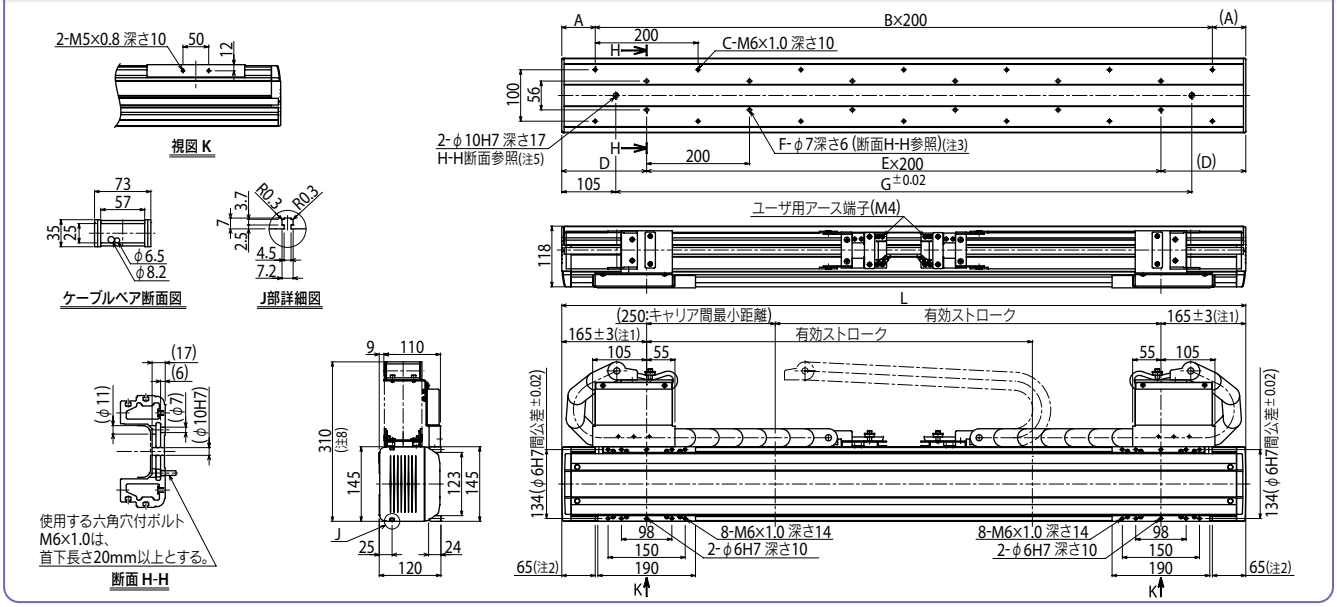
N15D 取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様



N15D 取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様



N15D 取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様



適用コントローラ RCX320 ▶ 626 SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

N18

■注文型式

N18 - 20 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア取出方向※1	ケーブルベア仕様	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
N18	20	RH：水平右取出 LH：水平左取出 RW：壁掛右取出 LW：壁掛左取出	S：標準ケーブルベア仕様 M：オプションケーブルベア仕様	水平：なし：R側(標準) Z：L側 壁掛：なし：L側(標準) Z：R側	なし：標準 GC：クリーン	500～2500 (100mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - 220 - R - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	220：200V/400～600W	R：RGT付き	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※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - 20 - □ - R - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
SR1-X	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	R：RG1付き	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 - 20 - 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
RDV-X	2：AC200V	20：600W以下	RBR1

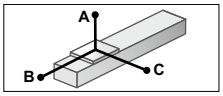
※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.293をご覧ください。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

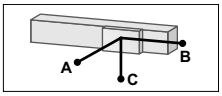
■基本仕様

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※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm～2500 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 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. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※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)

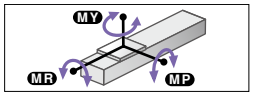
		A	B	C
リード20	30kg	3045	1629	1902
	50kg	2602	961	1150
	80kg	2193	586	716

壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	30kg	1928	1553	3045
	50kg	1157	885	2602
	80kg	707	509	2193

※ 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



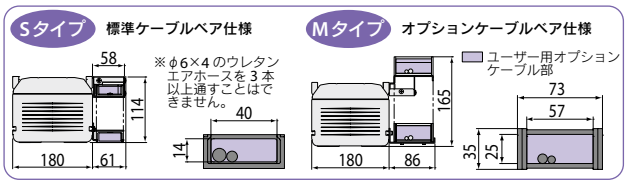
(単位：N・m)

MY	MP	MR
1161	1163	1021

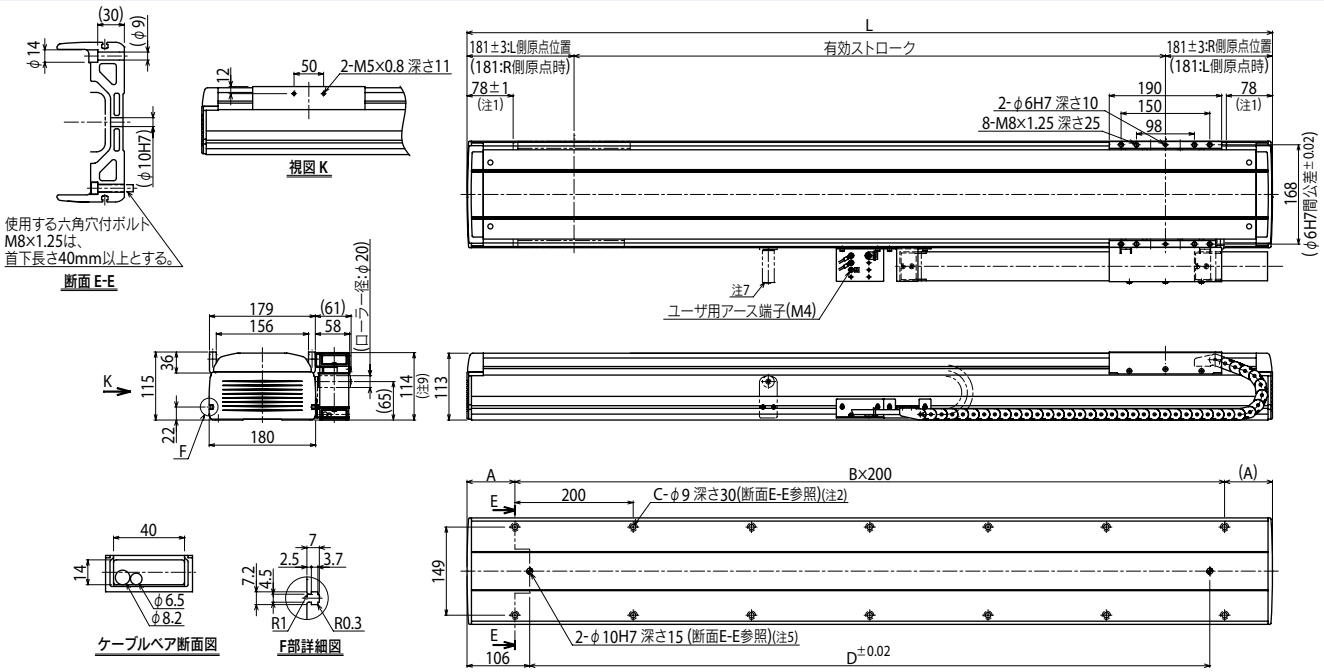
■適用コントローラ

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	パルス列

■ユーザー用ケーブルベア



N18 取付方法：水平／標準ケーブルベア仕様 RH

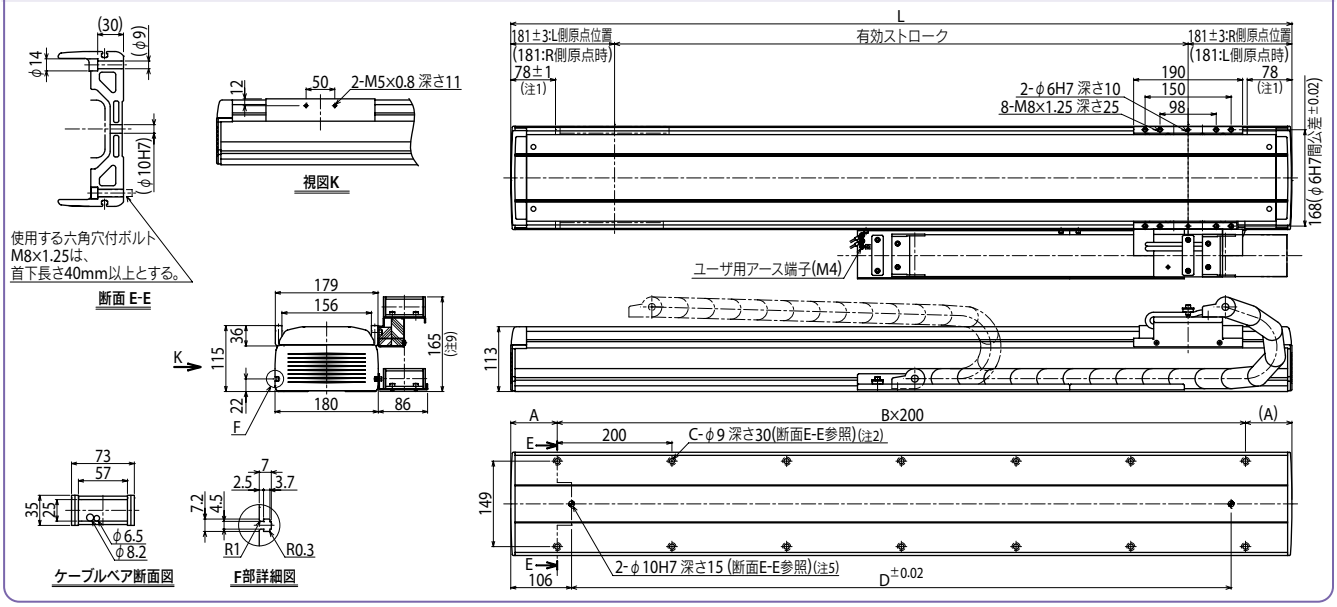


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛けはL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
注4. 本図の標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 2100ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。

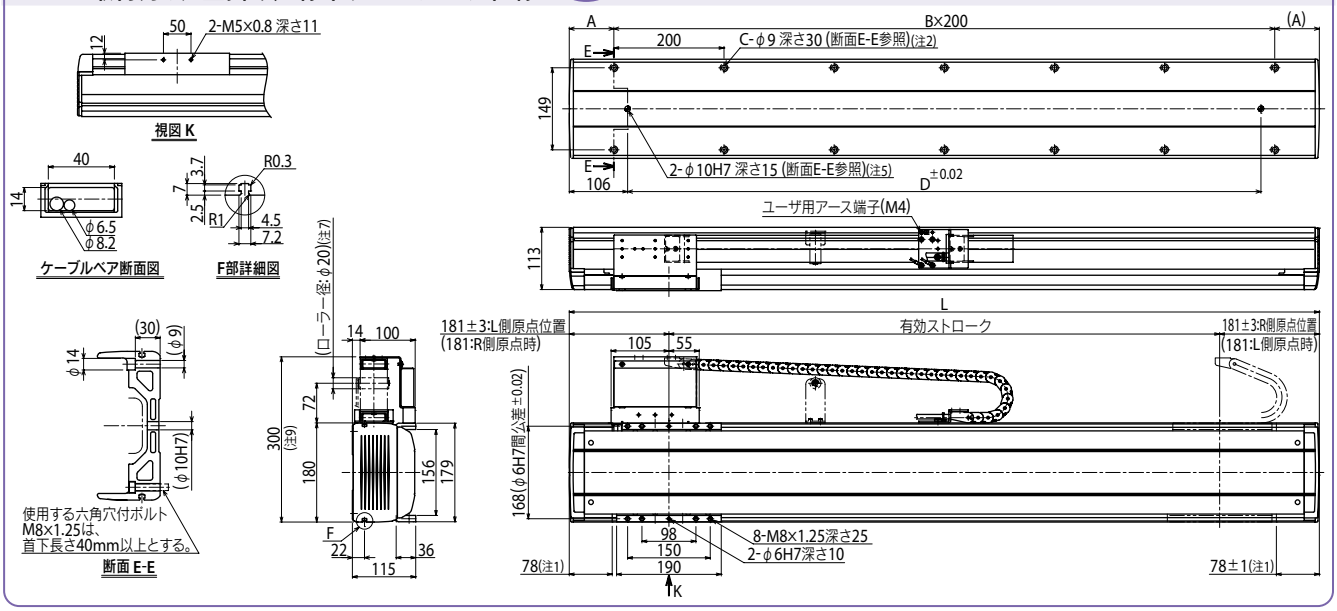
有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg)注8	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66

注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

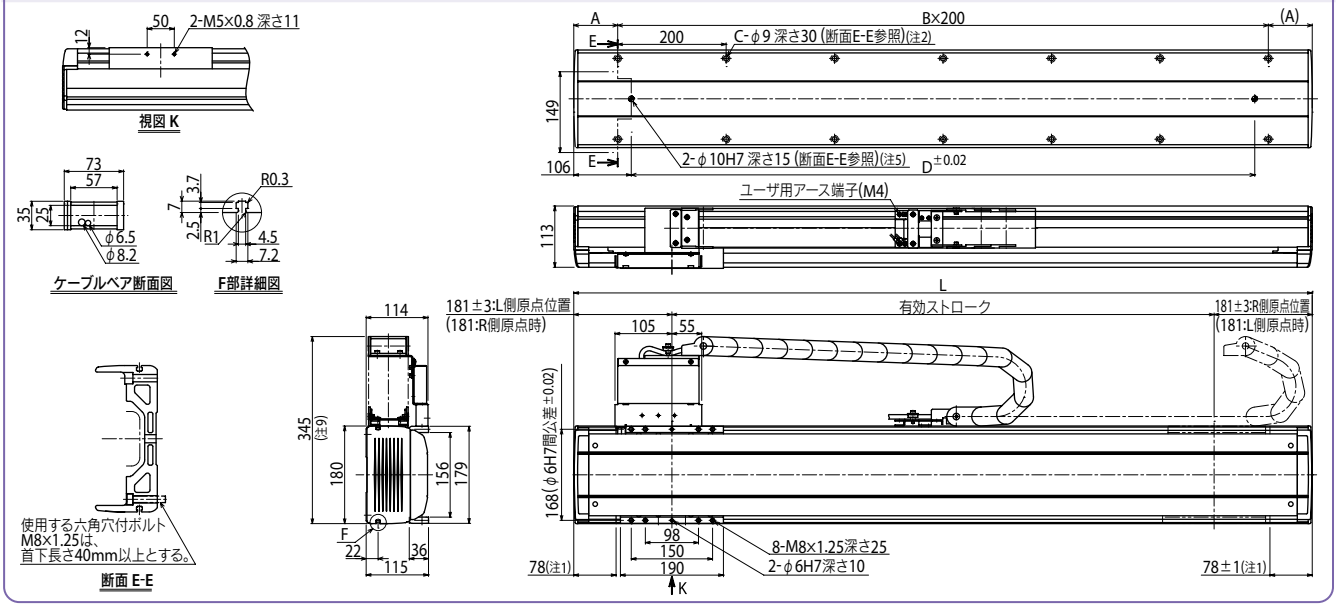
N18　取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様 RH



N18　取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様 RW



N18　取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様 RW



N18D

●ダブルキャリア仕様

■注文型式

N18D - 20 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	取付方向	ケーブルベア仕様	オプション	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ※1
N18D	20	H:水平取付 W:壁掛取付	S:標準ケーブルベア仕様 M:オプションケーブルベア仕様	グリス指定:なし:標準 GC:クリーン	250～2250(100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※3	RCX320 SR1-X(2台)※2 TS-X(2台)※2 RDV-X(2台)※2

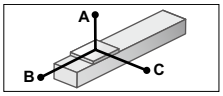
※1. コントローラの選択オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320の場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

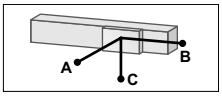
■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 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※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm～2250 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 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. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※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)

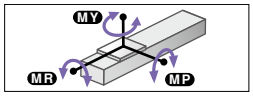
リード20	A	B	C
30kg	3045	1629	1902
50kg	2602	961	1150
80kg	2193	586	716

壁面取付使用時 (単位:mm)

リード20	A	B	C
30kg	1928	1553	3045
50kg	1157	885	2602
80kg	707	509	2193

※ 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
1161	1163	1021

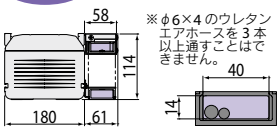
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	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
SR1-X20-R※	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X220-R※	
RDV-X20-RBR1※	パルス列

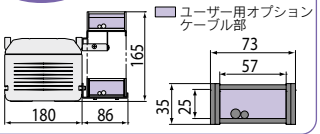
※ SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

■ユーザー用ケーブルベア

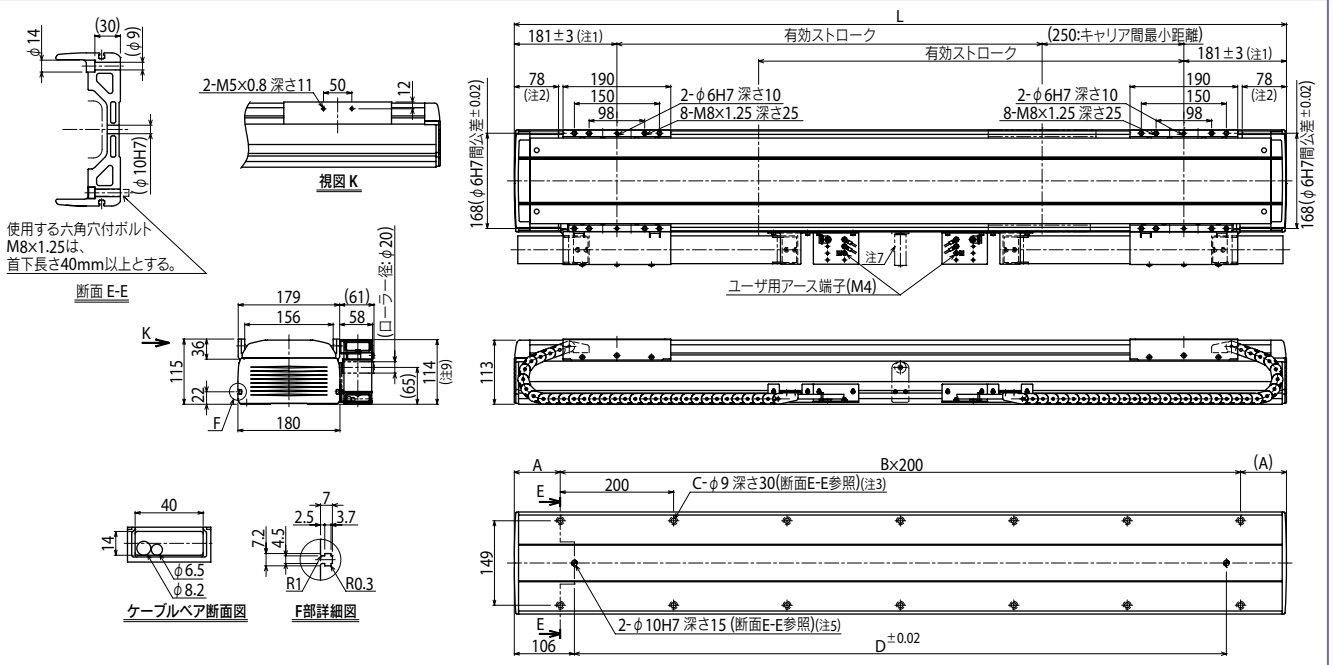
Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様



N18D 取付方法:水平／標準ケーブルベア仕様

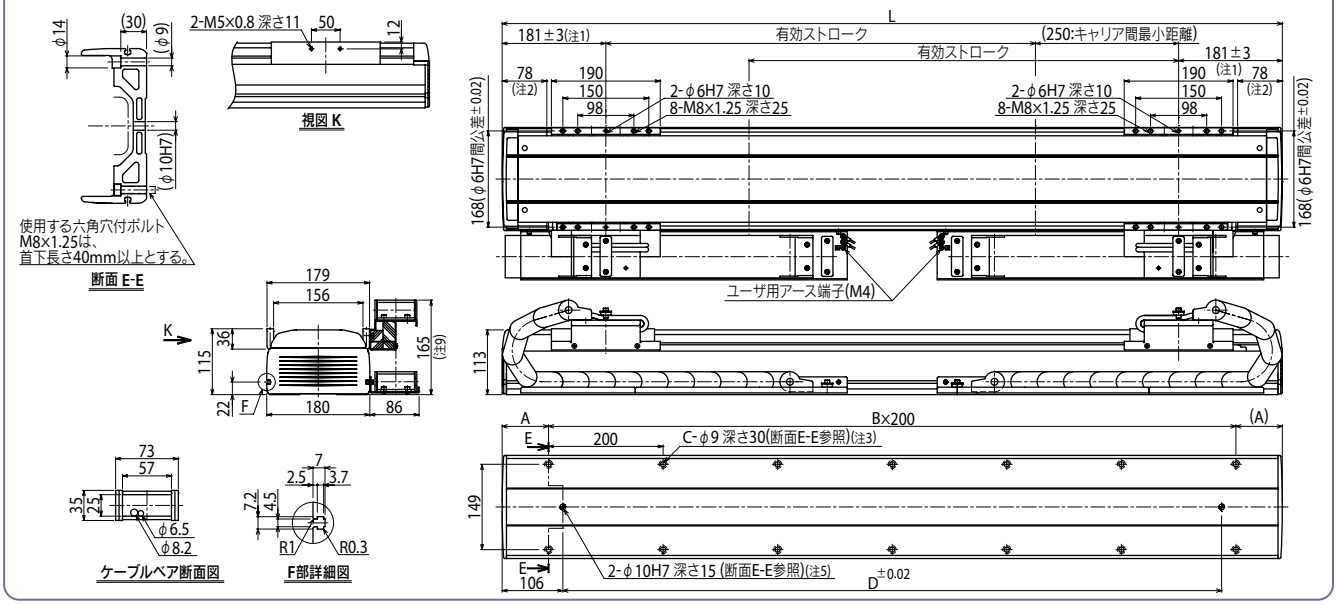


注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注4. 標準ケーブル仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 2050ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

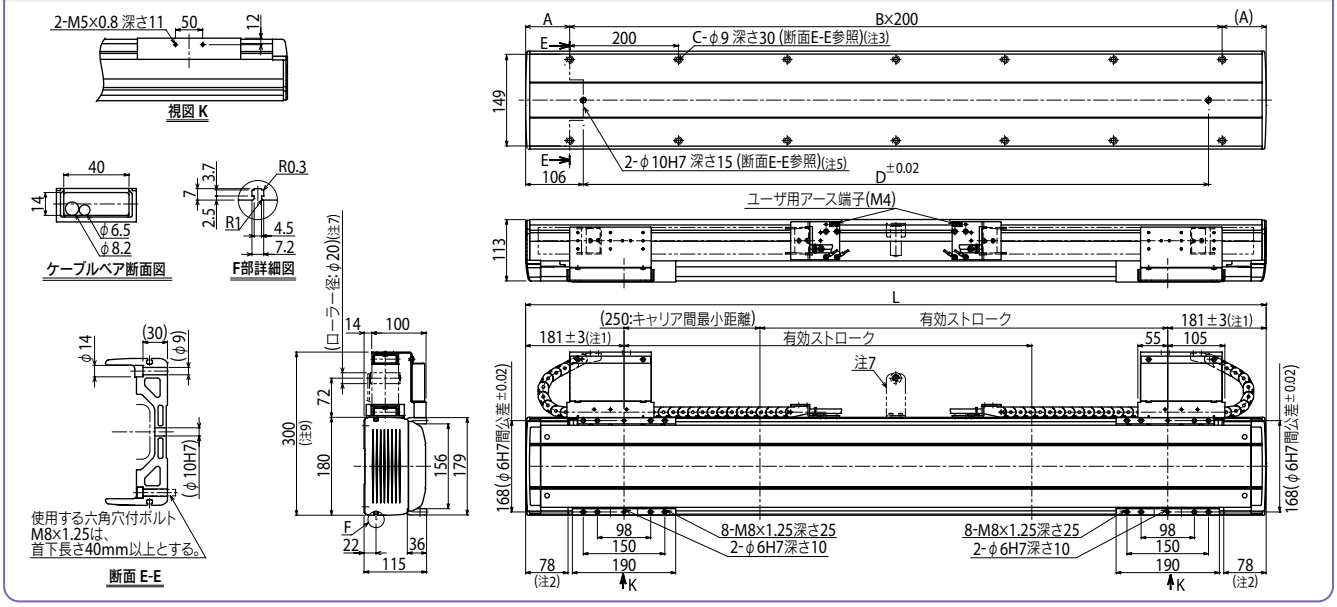
有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg)注8	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74

適用コントローラ RCX320 ▶ 626 SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606

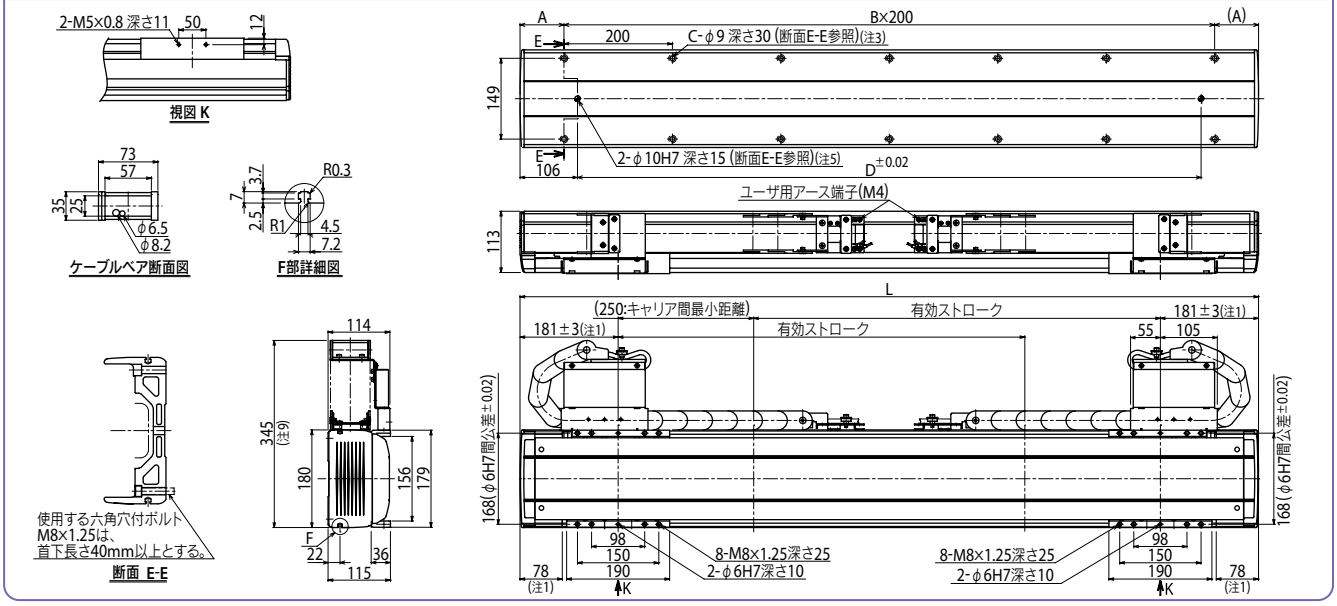
N18D　取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様



N18D　取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様



N18D　取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様



適用コントローラ　RCX320 ▶ 626　SR1-X ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

B10

■注文型式

B10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] -

ロボット本体

モータ取付方向
L：モータ左水平
R：モータ右水平
LU：モータ左上
RU：モータ右上
LD：モータ左下
RD：モータ右下

オプション	
グリス指定	なし：標準
	GC：クリーン

ストローク
150～2550 (50mmピッチ)

ケーブル長※1
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m
3K/5K/10K (耐屈曲)

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

ポジショナ※2
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※3

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ
SR1-X

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
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
RDV-X

電源電圧
2：AC200V

ドライバ：モータ容量
05：100W以下

回生装置
RBR1

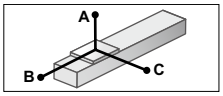
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

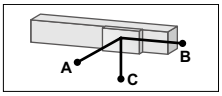
■基本仕様

モータ出力 AC		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード25 mm相当
最高速度		1875 mm/sec
最大可搬質量		10 kg
ストローク		150 mm～2550 mm(50 mmピッチ)
全長	モータ取付方向 L仕様/R仕様	ストローク+397.5 mm
	モータ取付方向 上記以外仕様	ストローク+310 mm
本体断面最大外形		W100 mm × H81 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※2
分解能		16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
※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)

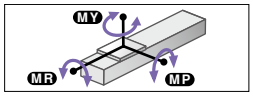
	A	B	C
3kg	1800	1392	1084
5kg	1574	826	696
8kg	1221	509	474
10kg	1171	403	407

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1144	1005	1734
5kg	724	576	1199
8kg	493	333	918
10kg	414	254	869

※ 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)

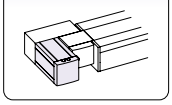
MY	MP	MR
188	188	165

■適用コントローラ

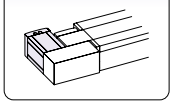
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

■モータ取付方向　モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。

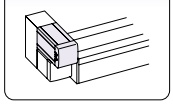
L仕様 モータ左水平取付



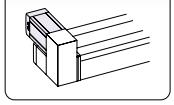
R仕様 モータ右水平取付



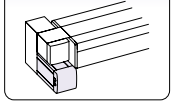
LU仕様 モータ左上取付



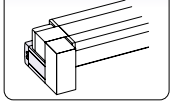
RU仕様 モータ右上取付



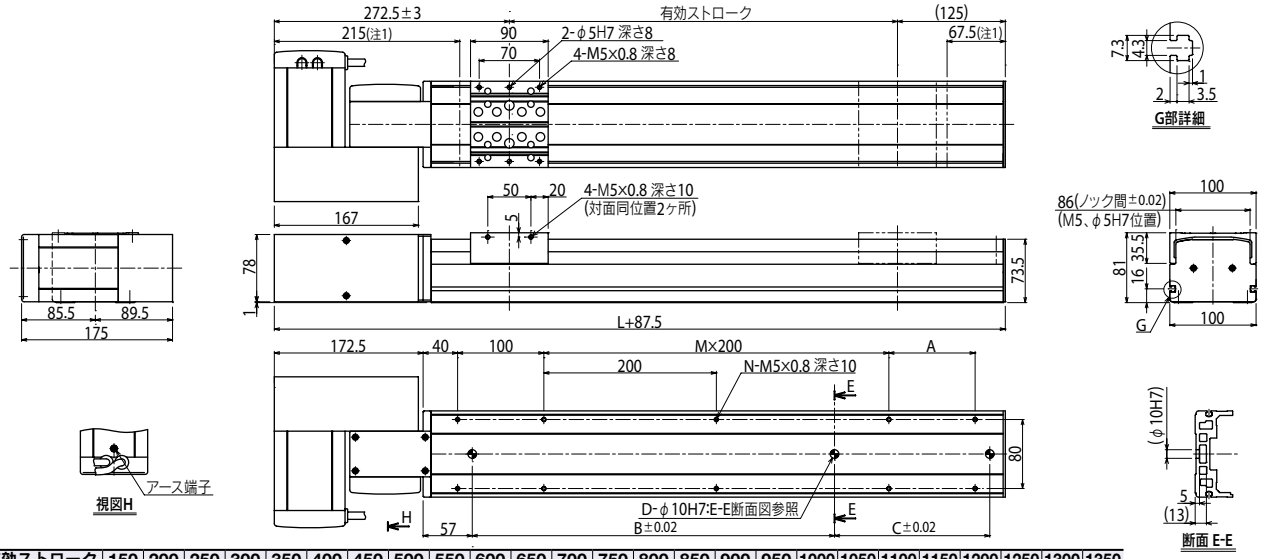
LD仕様 モータ左下取付



RD仕様 モータ右下取付



B10　R仕様(モータ右水平取付け)



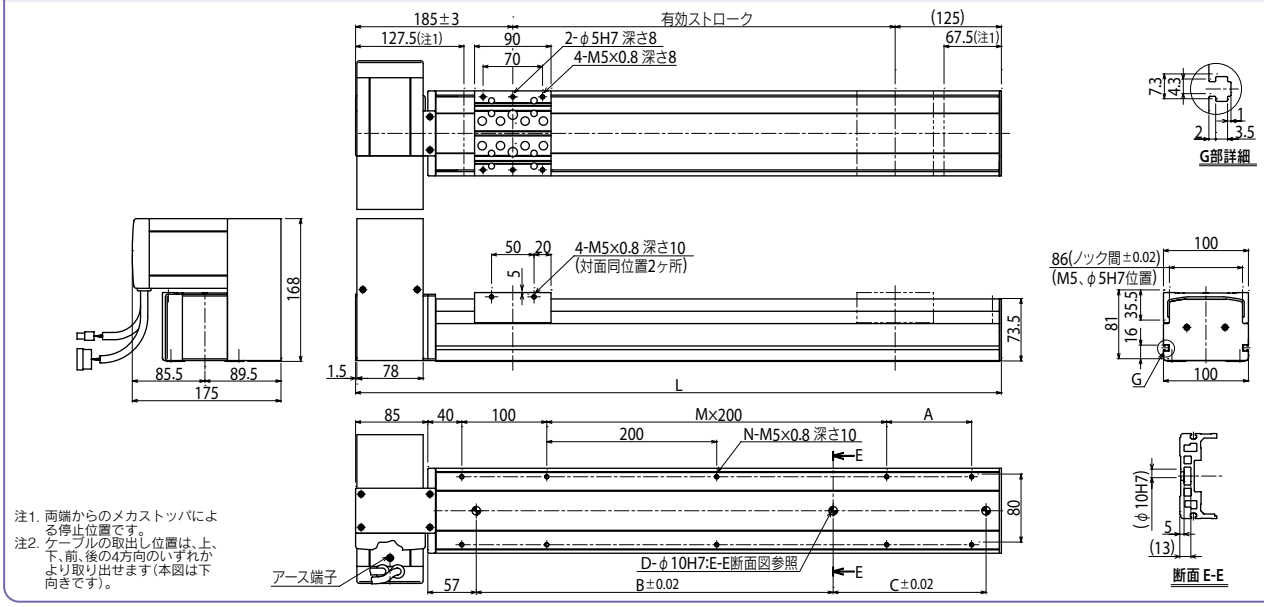
有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
L	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320
C	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
M	—	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
本体質量(kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

有効ストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
L	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860
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
B	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
C	—	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
M	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12
N	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30
本体質量(kg)	17.3	17.7	18.0	18.4	18.8	19.2	19.6	20.0	20.4	20.8	21.2	21.6	22.0	22.4	22.8	23.2	23.6	24.0	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

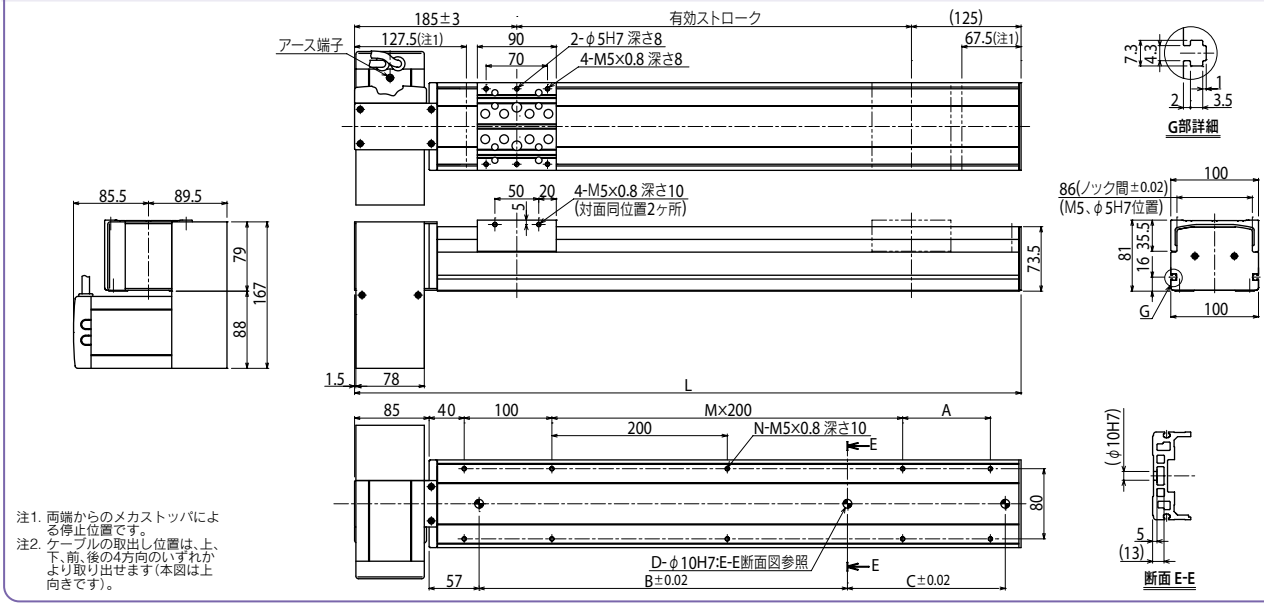
適用コントローラ　SR1-X ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

B10　RU仕様（モータ右上取付け）



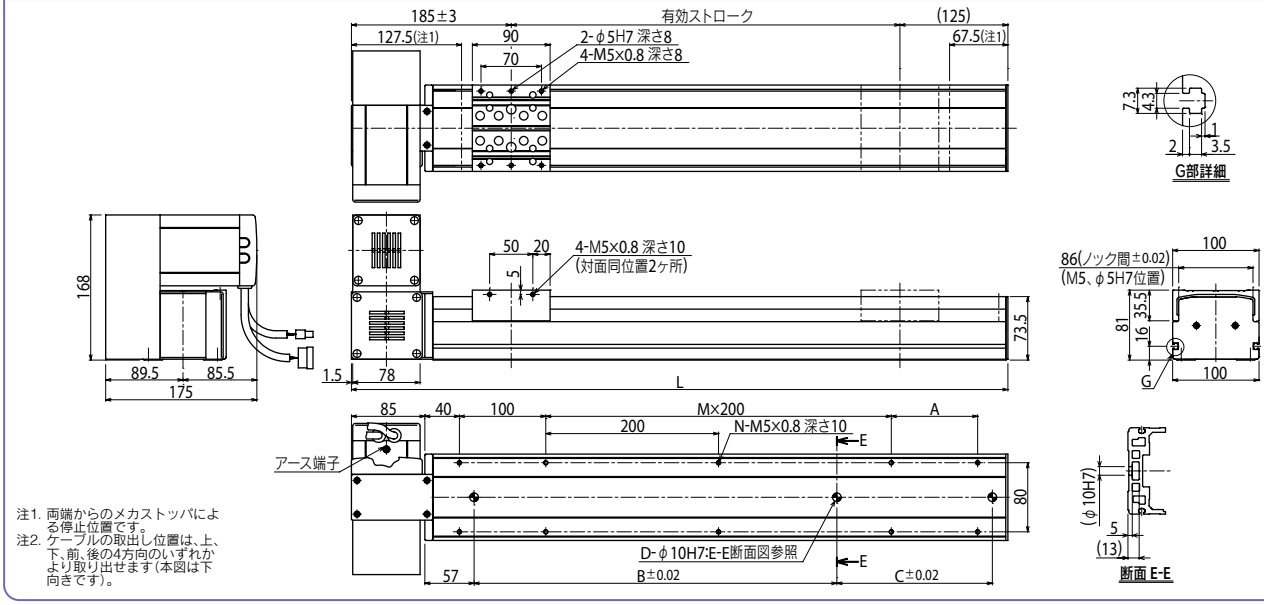
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

B10　RD仕様（モータ右下取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は上向きです）。

B10　LU仕様（モータ左上取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

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

B14

■注文型式

B14 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

- ロボット本体
- モータ取付方向：L：モータ左水平／R：モータ右水平／LU：モータ左上／RU：モータ右上／LD：モータ左下／RD：モータ右下
- オプション：グリス指定 なし：標準／GC：クリーン
- ストローク：150～3050（50mmピッチ）
- ケーブル長※1：3L：3.5m／5L：5m／10L：10m／3K/5K/10K（耐屈曲）

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

- ポジショナ※2：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※3
- バッテリ：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：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：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：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- 回生装置

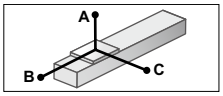
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

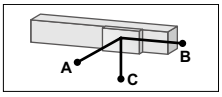
■基本仕様

モータ出力 AC		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード25 mm相当
最高速度		1875 mm/sec
最大可搬質量		20 kg
ストローク		150 mm～3050 mm（50 mmピッチ）
全長	モータ取付方向 L仕様/R仕様	ストローク+425.5 mm
	モータ取付方向 上記以外仕様	ストローク+338 mm
本体断面最大外形		W146 mm × H94 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		16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
※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）

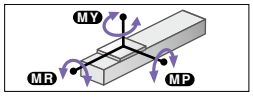
	A	B	C
5kg	2159	1228	943
10kg	1389	623	548
20kg	1102	320	348

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
5kg	1064	816	1468
10kg	564	377	888
20kg	305	156	615

※ 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



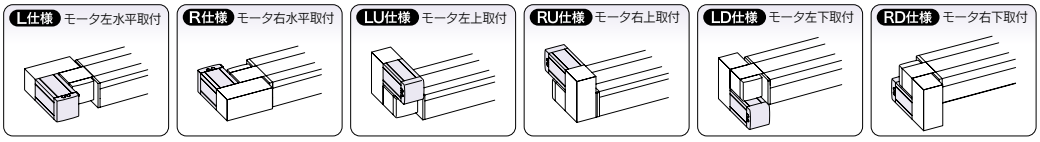
（単位：N・m）

MY	MP	MR
226	227	199

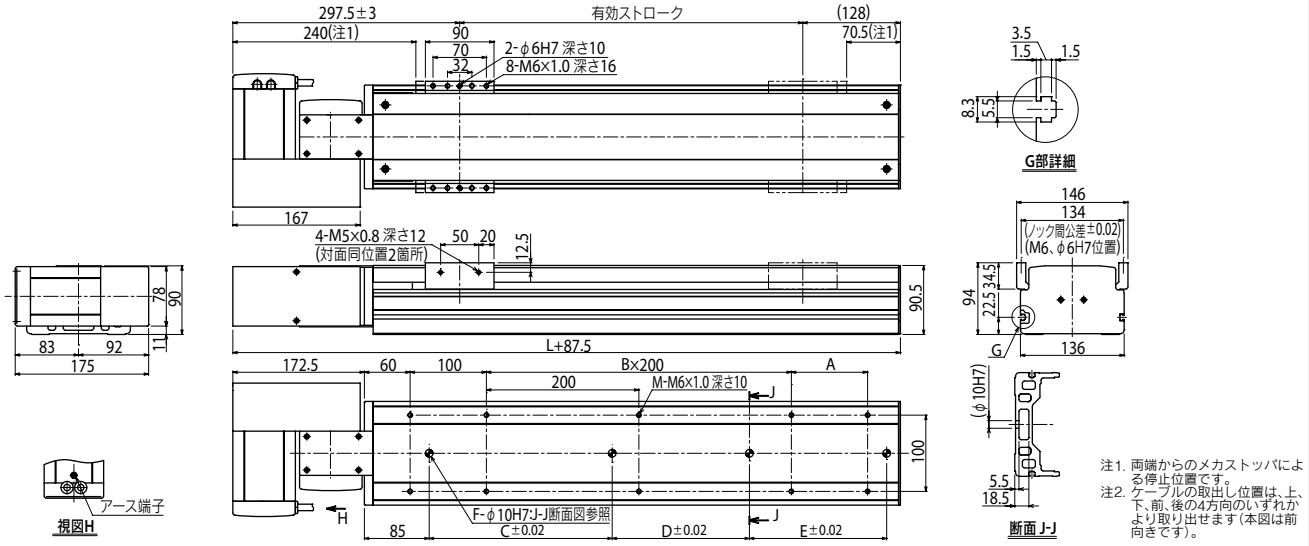
■適用コントローラ

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

■モータ取付方向　モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



B14　R仕様（モータ右水平取付け）



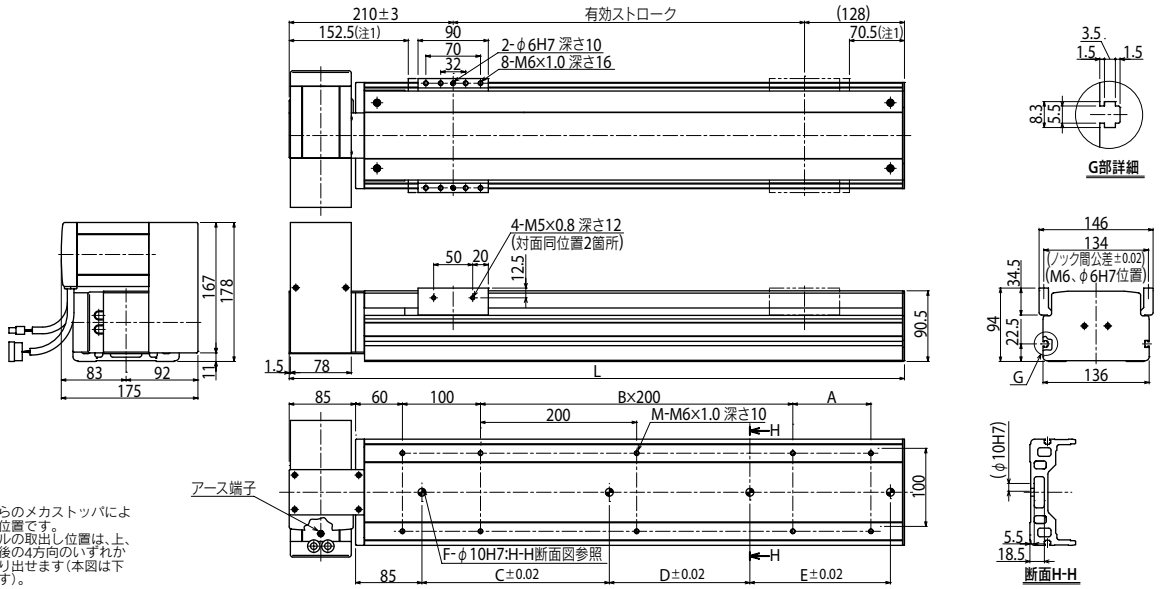
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は前向きです）。

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	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938
M	6	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	20	20	22
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	150	200	50
B	1	1	1	1	1	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
C	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	240	420	420	420	600
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	9.6	10.2	10.8	11.4	12	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.0	16.6	17.2	17.8	18.4	19	19.5	20.2	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1	23.7	24.2	24.8	25.4	26	26.6

有効ストローク	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	2950	3000	3050
L	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
A	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
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(kg)	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30.1	30.7	31.3	31.9	32.4	33	33.6	34.2	34.8	35.4	35.9	36.5	37.1	37.7	38.3	38.9	39.4	40	40.6	41.2	41.8	42.4	43.0	43.6

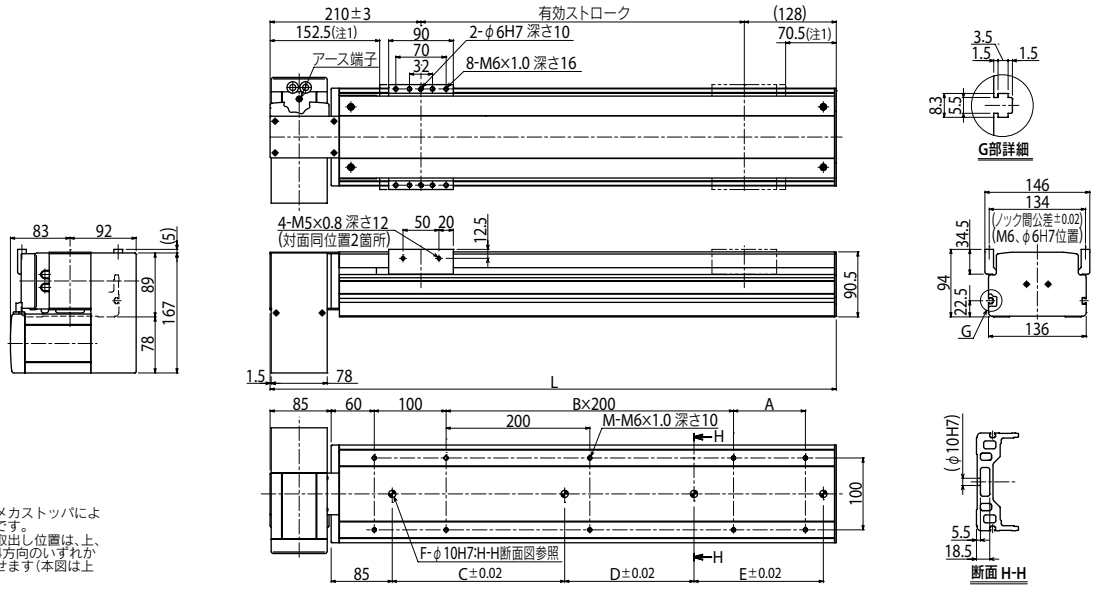
適用コントローラ　SR1-X ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

B14　RU仕様（モータ右上取付け）



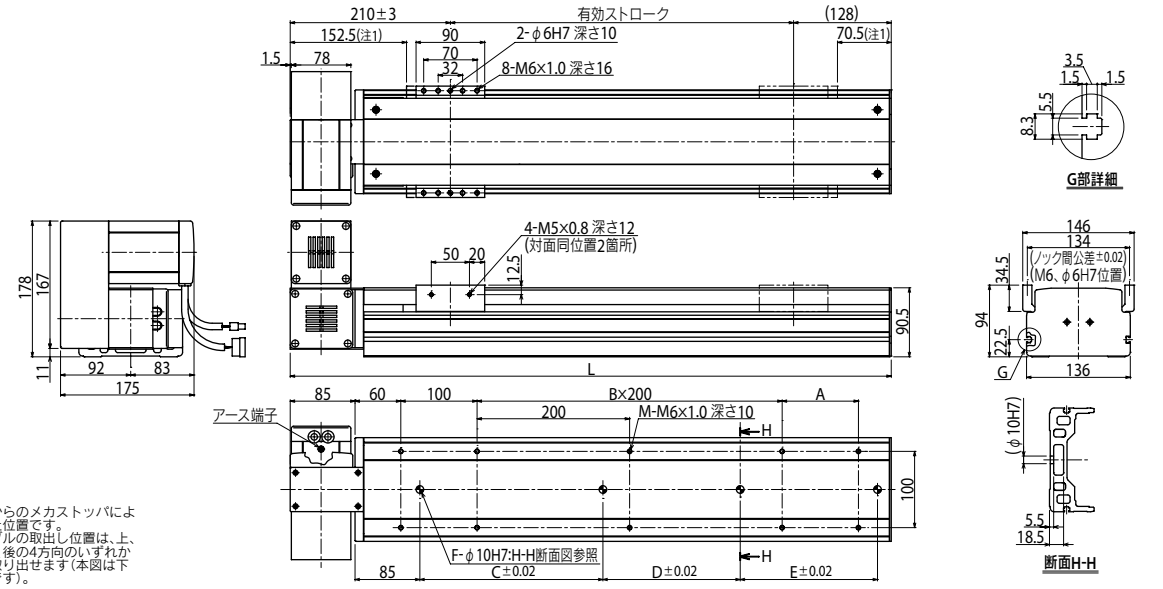
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

B14　RD仕様（モータ右下取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は上向きです）。

B14　LU仕様（モータ左上取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

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

B14H

注文型式

B14H - □ - □ - □ - □ - **TSX** □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	L：モータ左水平 R：モータ右水平 LU：モータ左上 RU：モータ右上 LD：モータ左下 RD：モータ右下	グリス指定 なし：標準 GC：グリーン	150～3050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
ポジショナ※2 TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	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	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
コントローラ	ドライバ：モータ容量 05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	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	10	RBR1
ロボットドライバ	電源電圧 2：AC200V	ドライバ：モータ容量 10：200W以下	回生装置

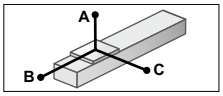
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

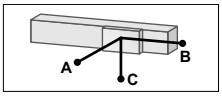
基本仕様

モータ出力 AC		200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード25 mm相当
最高速度		1250 mm/sec (1875 mm/sec※2)
最大可搬質量		30 kg
ストローク		150 mm～3050 mm (50 mmピッチ)
全長	モータ取付方向 L仕様/R仕様	ストローク+475.5 mm
	モータ取付方向 上記以外仕様	ストローク+388 mm
本体断面最大外形		W146 mm × H94 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 パルス/回転

※原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
※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1250mm/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)

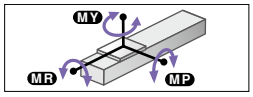
	A	B	C
5kg	3000	3000	1941
10kg	2742	1697	1064
20kg	2158	867	651
30kg	1708	590	466

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	2074	2585	3000
10kg	1087	1236	2071
20kg	604	561	1512
30kg	397	336	1106

※ 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)

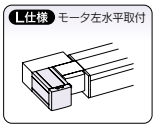
MY	MP	MR
610	555	488

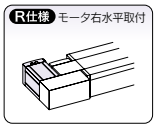
適用コントローラ

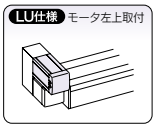
コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105※	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205※	
RDV-X210-RBR1	パルス列

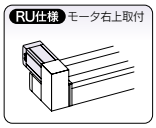
※ 最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。

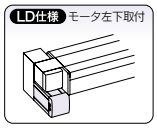
モータ取付方向　モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。

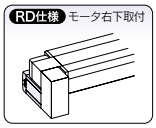




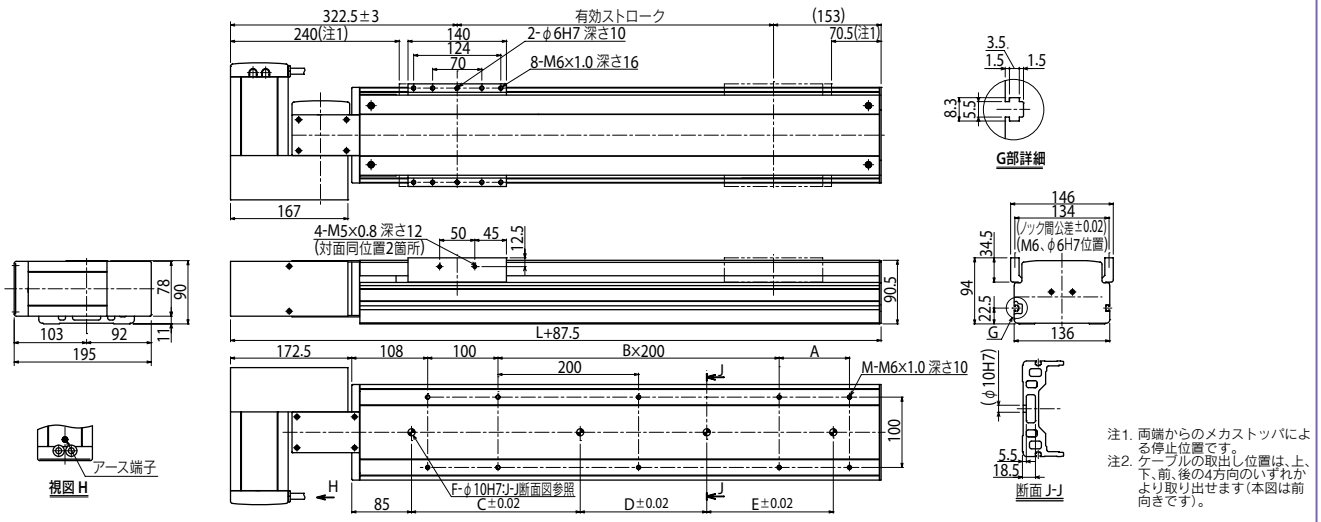








B14H　R仕様(モータ右水平取付け)



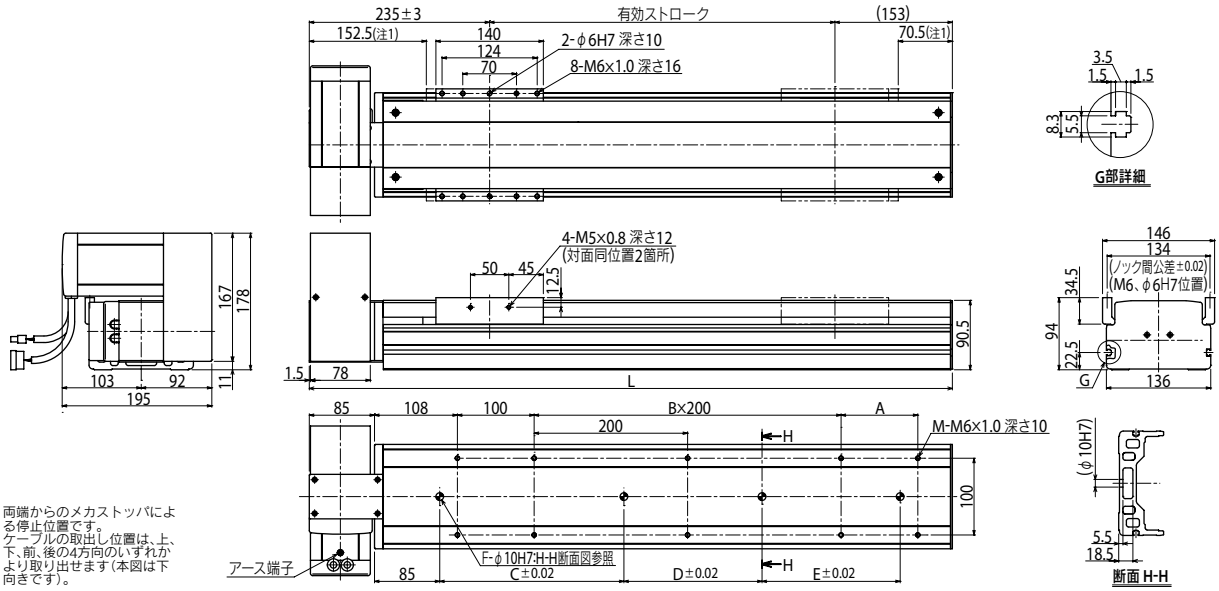
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

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	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988
M	6	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	20	20	22
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	150	200	50
B	1	1	1	1	1	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
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	240	420	420	420	600	600
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	10.9	11.5	12.1	12.7	13.2	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.7	17.4	17.9	18.5	19.1	19.7	20.2	20.9	22.0	22.1	22.6	23.3	23.8	24.4	24.9	25.6	26.1	26.8	27.3	27.9

有効ストローク	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	2950	3000	3050
L	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	3438
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
A	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
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	960
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(kg)	28.4	29.1	29.6	30.3	30.8	31.4	31.9	32.6	33.1	33.8	34.3	35.0	35.5	36.1	36.6	37.3	37.8	38.5	39.0	39.6	40.1	40.8	41.3	42.0	42.5	43.1	43.6	44.3	45.4

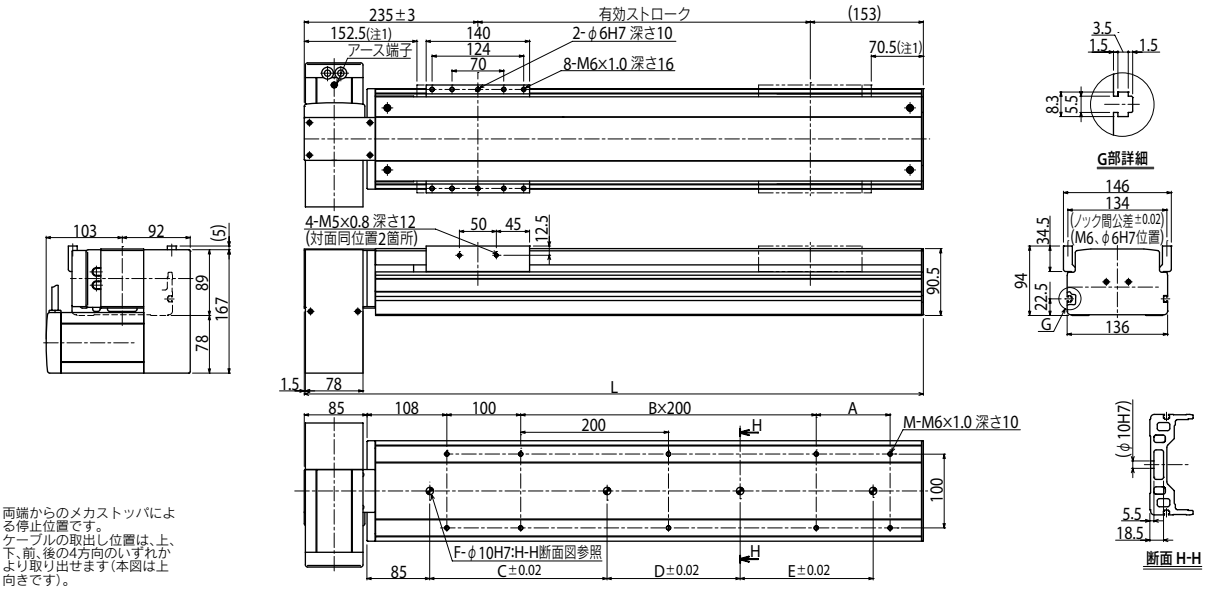
適用コントローラ　SR1-X ▶ 618　TS-X ▶ 592　RDV-X ▶ 606

B14H　RU仕様（モータ右上取付け）



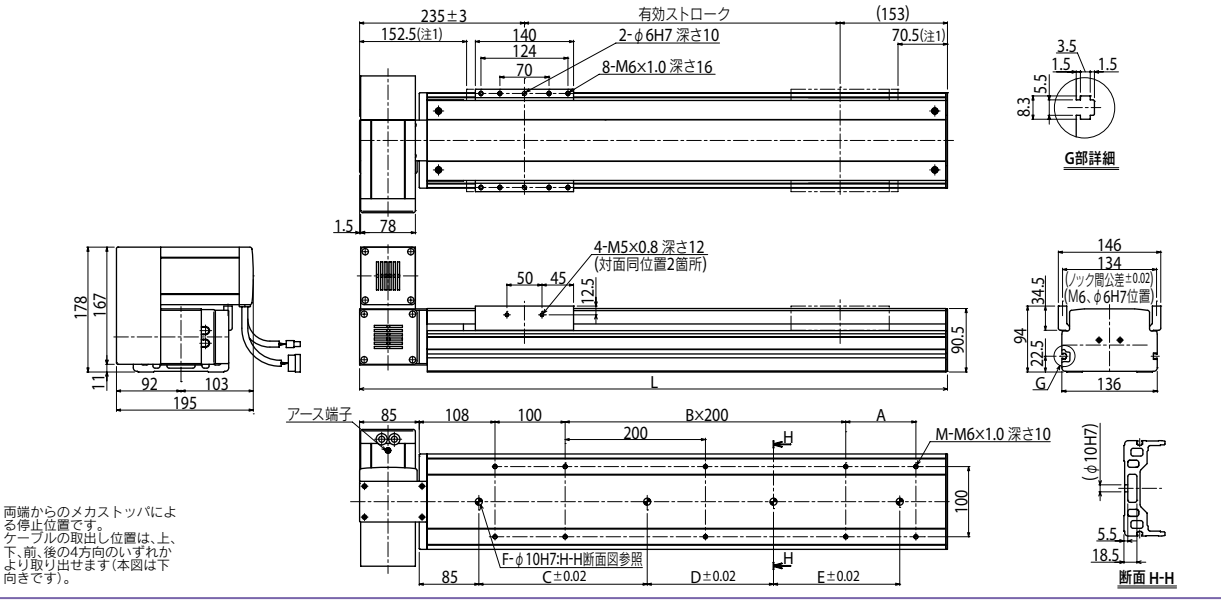
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

B14H　RD仕様（モータ右下取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は上向きです）。

B14H　LU仕様（モータ左上取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

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

R5

注文型式

R5 - [ ] - [ ]

- ロボット本体
- ケーブル取出方向：無記入：標準(S)／B：横取出
- ケーブル長※1：3L：3.5m／5L：5m／10L：10m／3K/5K/10K（耐屈曲）

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

- ポジショナ※2：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※3
- バッテリ：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：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：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：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：05：100W以下
- 回生装置

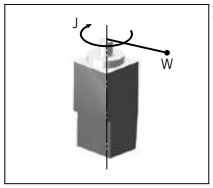
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モータ出力 AC	50 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 ° /sec
最大許容慣性モーメント	0.12 kgm^2 [1.2 kgfcms^2]
定格トルク	5.29 Nm [0.54 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

許容慣性モーメント

質量パラメーターW (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメントJ (kgfcms^2)	0.12	0.24	0.36	0.48	0.60	0.72	0.84	0.96	1.08	1.20



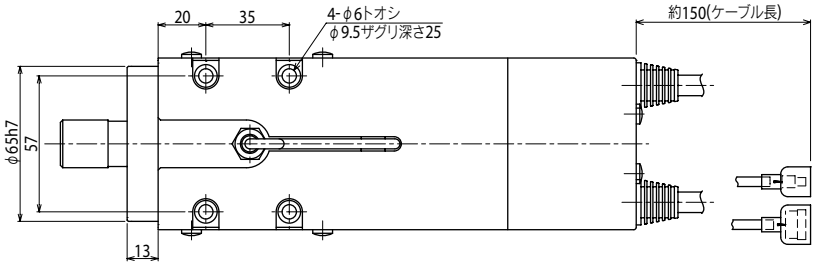
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが0.48kgfcms^{2}のとき、入力する値は4kg)。
上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

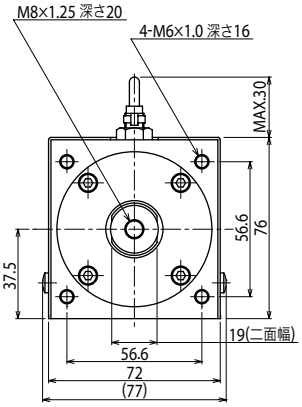
※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.713をご参照ください。

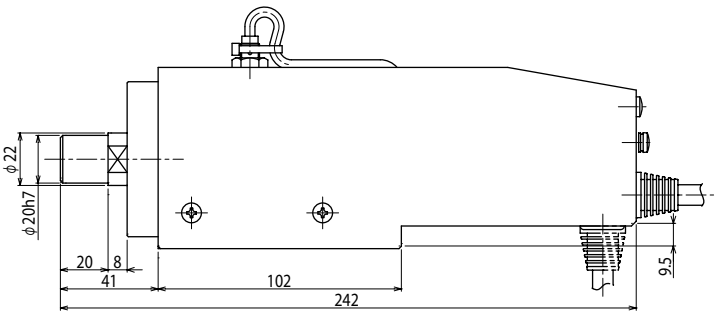
適用コントローラ

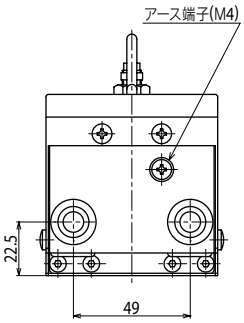
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

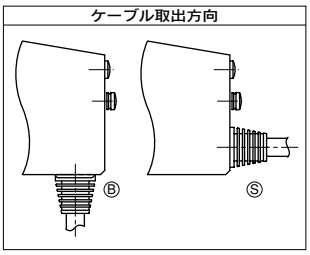
R5

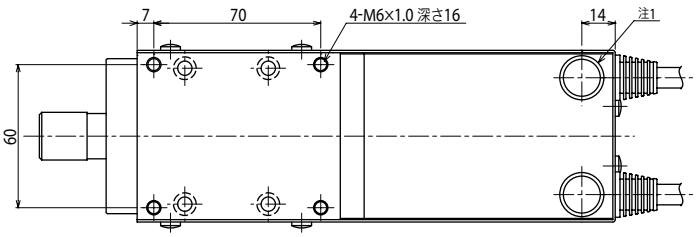












本体質量(kg)	3.0

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

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

R10

注文型式

R10 - [ ] - [ ]

ロボット本体

ケーブル取出方向
- 無記入：標準(S)
- B：横取出

ケーブル長※1
- 3L：3.5m
- 5L：5m
- 10L：10m
- 3K/5K/10K（耐屈曲）

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

ポジショナ※2
- 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※3

バッテリ
- 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
- 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
- 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
- 2: AC200V

ドライバ：モータ容量
- 05：100W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。

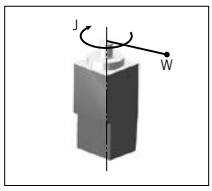
基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 ° /sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm² [3.71 kgfcms²]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

許容慣性モーメント

質量パラメーターW (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	0.25	0.49	0.74	0.99	1.24	1.48	1.73	1.98	2.23	2.47

質量パラメーターW (kg)	11	12	13	14	15
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71



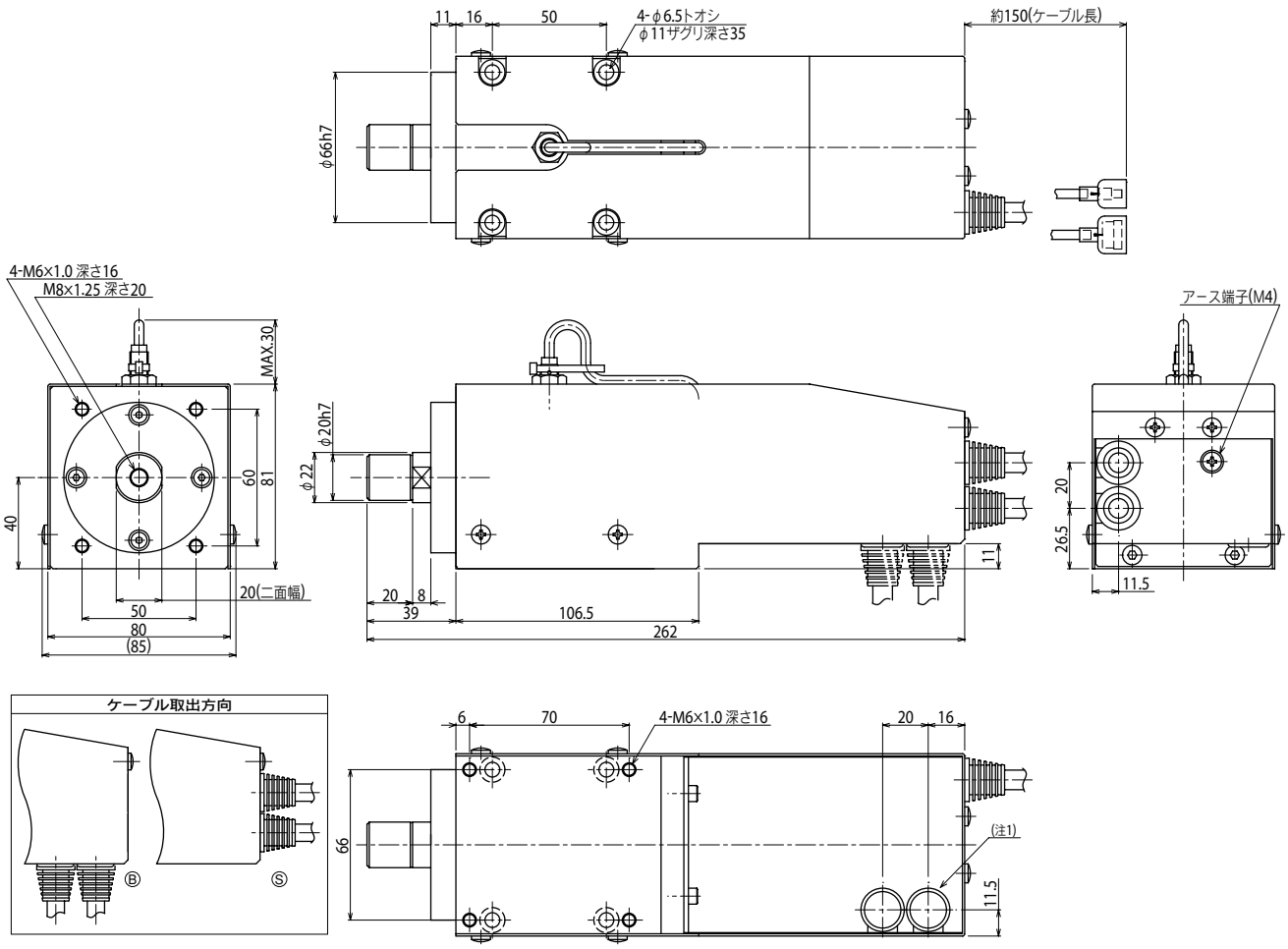
※R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが0.99kgfcms²のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.713をご参照ください。

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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

R10



本体質量(kg)	3.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

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

R20

注文型式

R20 - [ ] - [ ]

- ロボット本体
- ケーブル取出方向：無記入：標準(S)／B：横取出
- ケーブル長※1：3L：3.5m／5L：5m／10L：10m／3K/5K/10K（耐屈曲）

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

- ポジショナ※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※3
- バッテリ：B：有り(アブソ)／N：なし(インクリ)

SR1-X **10** - [ ] - [ ] - [ ]

- コントローラ
- ドライバ：モータ容量：10：200W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：B：有り(アブソ)／N：なし(インクリ)

RDV-X **2** **10** - **RBR1**

- ロボットドライバ
- 電源電圧：2：AC200V
- ドライバ：モータ容量：10：200W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。

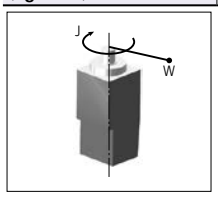
基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 ° /sec
最大許容慣性モーメント	1.83 kgm² [18.7 kgfcms²]
定格トルク	21.46 Nm [2.19 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

許容慣性モーメント

質量パラメーターW (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	0.93	1.8	2.8	3.7	4.6	5.6	6.5	7.4	8.4	9.3

質量パラメーターW (kg)	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



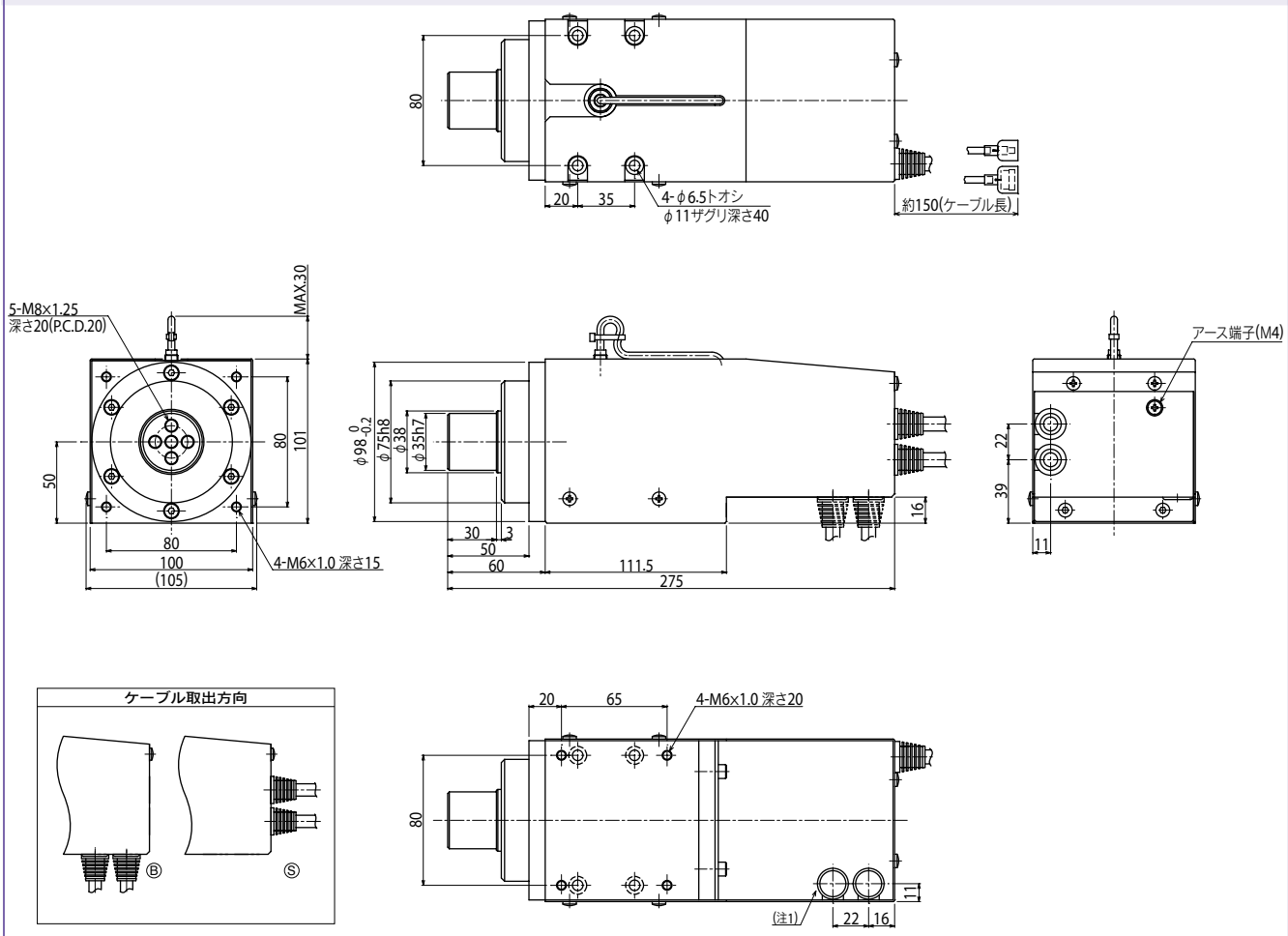
※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが3.7kgfcms²のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.713をご参照ください。

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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210	
RDV-X210-RBR1	パルス列

R20



本体質量(kg)	5.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

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