MF15/MF15D

● 壁掛仕様対応

※ 1キャリアあたりの質量が20kgを超える時は特殊パラメーター対応となります。

■注文型式

シングルキャリア仕様

MF15 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	取付方法/ケーブルベア取出方向	ユーザー用オプションケーブルベア※2	原点位置変更	グリス変更	ストローク	ケーブル長※3
MF15:インクリメンタル仕様	RH:水平右取出	無記入:なし	水平 無記入:L側(標準) Z:R側	無記入:標準	水平 100～4000 (100mmピッチ)	3L:3.5m
MF15A:セミアブソ仕様※1	LH:水平左取出	S:Sタイプ	壁掛 無記入:R側(標準) Z:L側	GC:クリーン	壁掛 100～2000 (100mmピッチ)	5L:5m
	RW:壁掛右取出	M:Mタイプ				10L:10m
	LW:壁掛左取出	L:Lタイプ				3K/5K/10K (耐屈曲)※4

TSP - □ - □ - □

ポジショナ※5	ドライバ:電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力
TS-P	110:100V/200W	無記入:なし	NP:NPN
	210:200V/200W	L:LCD付き	PN:PNP
			CC:CC-Link
			DN:DeviceNet™
			EP:EtherNet/IP™
			GW:I/Oボードなし※6

SR1-P - **10** - □ - □

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	入出力
	10:200W	無記入:標準	N:NPN
		E:CE仕様	P:PNP
			CC:CC-Link
			DN:DeviceNet™
			PB:PROFIBUS

RDV-P※1 - **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. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
※2. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
※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. SR1-P、TS-P、RDV-P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。
※5. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※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。
※ ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.703をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

MF15D - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	取付方法	ユーザー用オプションケーブルベア※2	グリス変更	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ
MF15D:インクリメンタル仕様	H:水平取付	無記入:なし	無記入:標準	水平 100～3800 (100mmピッチ)	3L:3.5m	RCX320
MF15AD:セミアブソ仕様※1	W:壁掛取付	S:Sタイプ	GC:クリーン	壁掛 100～1800 (100mmピッチ)	5L:5m	SR1-P (2台)
		M:Mタイプ			10L:10m	TS-P (2台)
		L:Lタイプ			3K/5K/10K (耐屈曲)※4	RDV-P (2台)

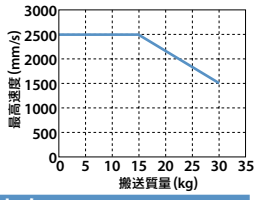
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■基本仕様※

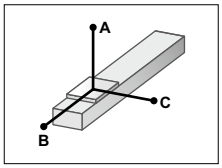
機種		MF15	MF15D
駆動方式		フラット型コア付きリニアモータ	
繰り返し位置決め精度		±5 μm	
スケール		磁気式 / 分解能1 μm	
最高速度※2		2500 mm/sec	
定格推力		54 N	
最大可搬質量※1		30 kg	
ストローク	水平	100 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～3800 mm (100 mmピッチ)
	壁掛	100 mm～2000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～1800 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形		W100 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長		ストローク+260 mm	ストローク+460 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

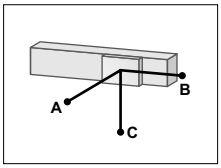
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1.1キャリアあたりの質量になります。質量が15kgを超える時は特殊パラメーター対応となります。弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
15以下	2500
20	2200
25	1800
30	1500



■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

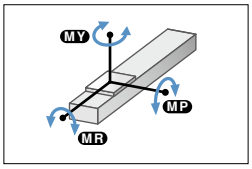
	A	B	C
5kg	3000	3000	915
10kg	2604	1542	481
15kg	2368	1051	340
20kg	1820	600	260
25kg	1470	450	175
30kg	1250	310	145

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	865	1880	3060
10kg	410	905	2115
15kg	255	575	1910
20kg	170	410	1780
25kg	120	295	1660
30kg	90	215	1440

※ 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)

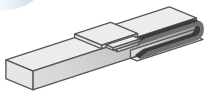
MY	MP	MR
290	291	256

■適用コントローラ

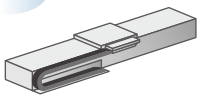
コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320 RCX340	
TS-P110	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-P210	
RDV-P210-RBR1	パルス列

■ケーブルベア取出方向

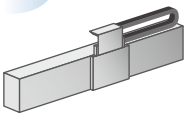
RH 水平右取出



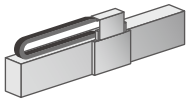
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



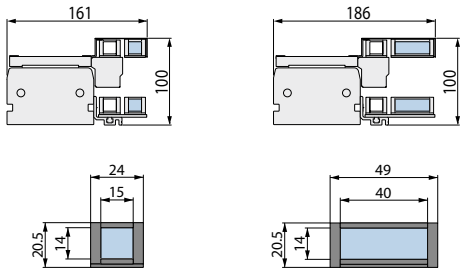
LW 壁掛左取出



※ 設置は必ずケーブルベア取出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。なお取付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。

■ユーザ用オプションケーブルベア

Sタイプ



Mタイプ

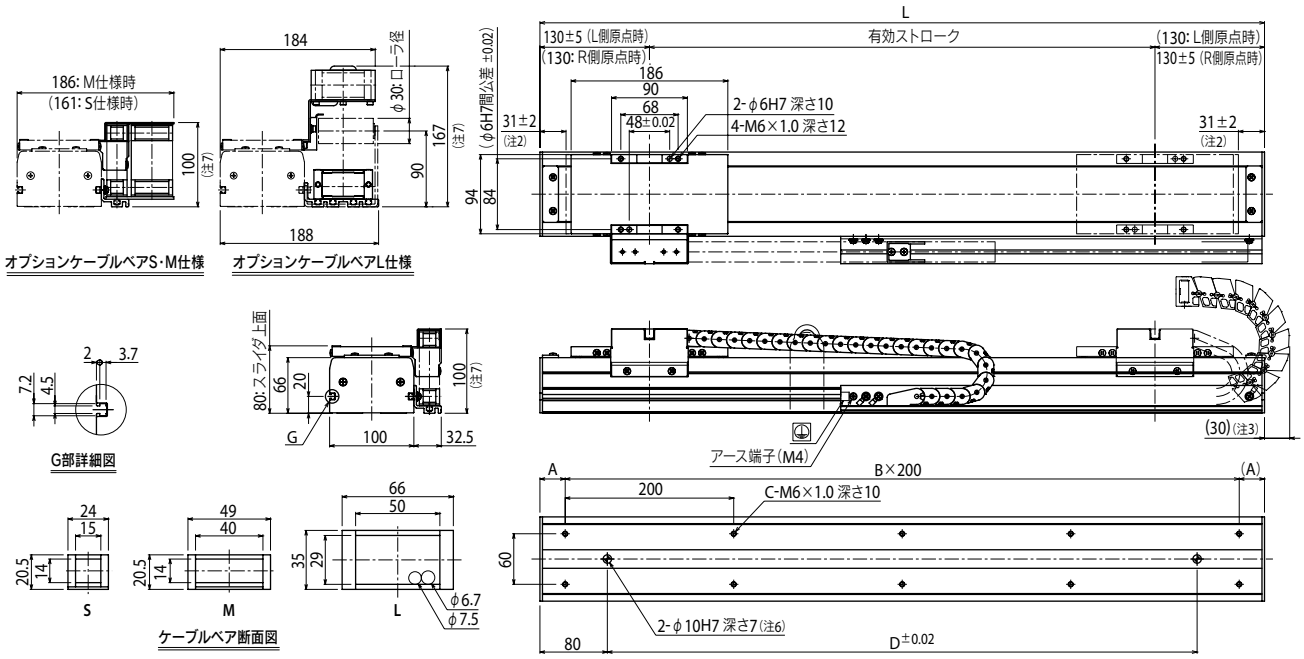
Lタイプ

配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1
M: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2
L: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

ユーザー用オプションケーブル部

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

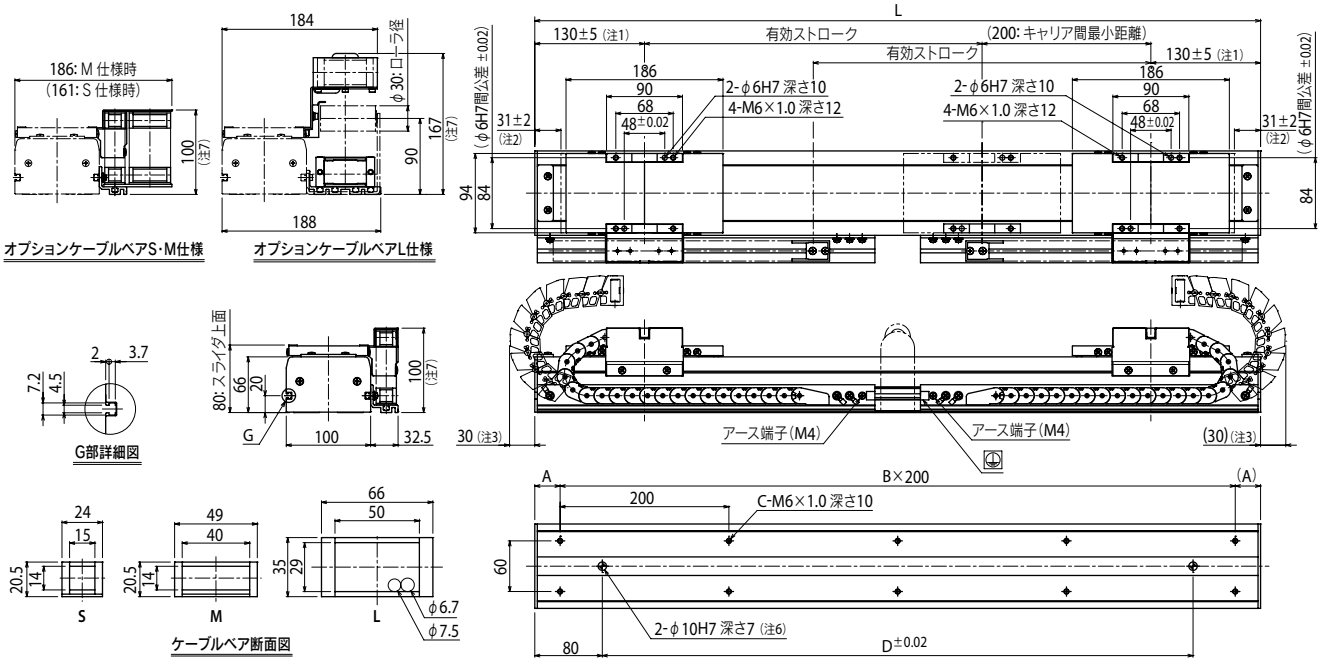
MF15 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. 2100ストローク以上はL仕様のみの対応となります。
注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注6. 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。モータが破損します。
注7. 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も高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.4	34.4	35.8	36.8	37.8	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8	44.8	45.8

MF15D ダブルキャリア水平仕様 H

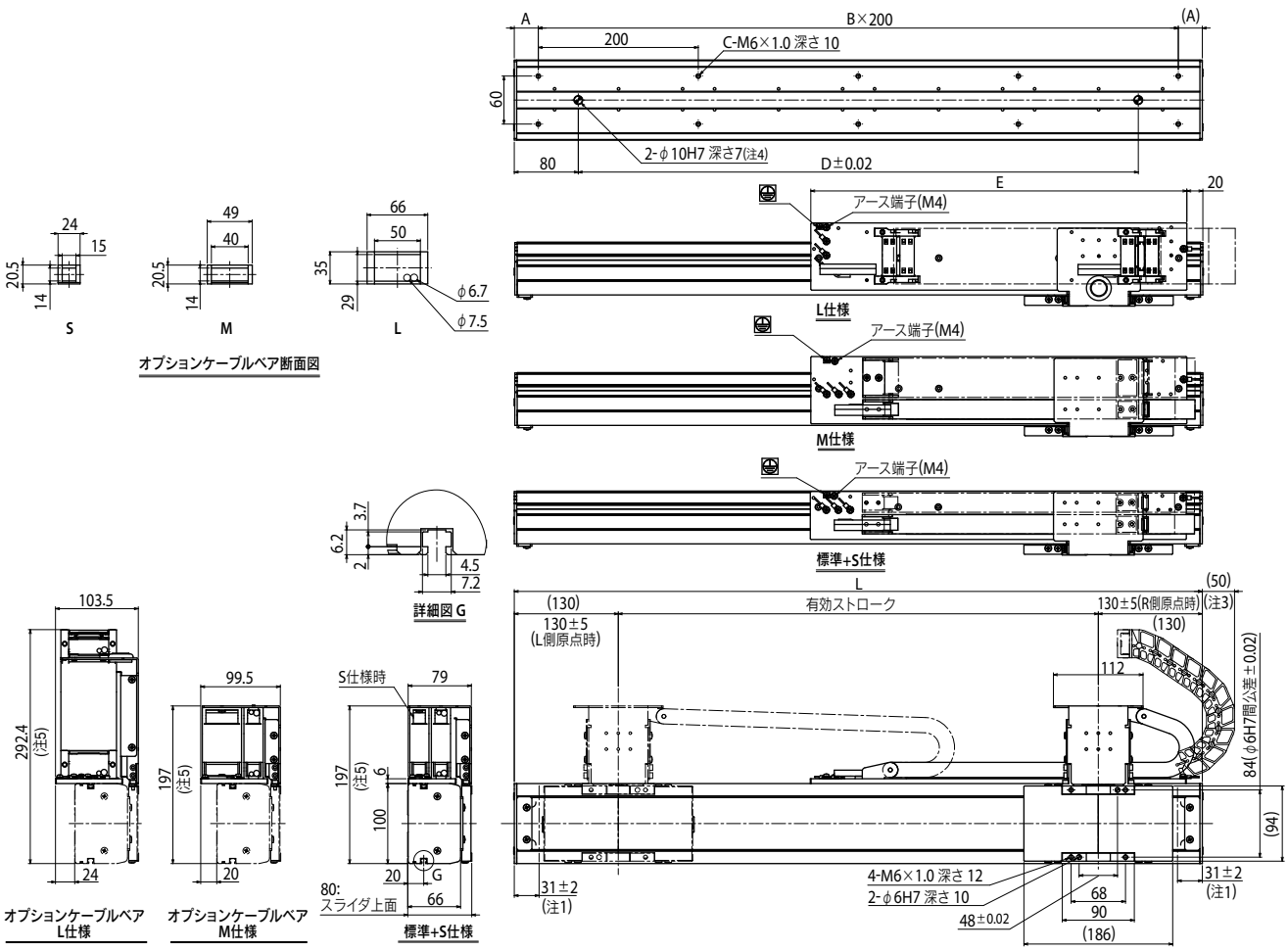


注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. 2100ストローク以上はL仕様のみの対応となります。
注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり、図面に示した寸法よりも高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	10.3	11.5	12.6	13.7	14.8	16.0	17.1	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6	31.7	32.8	34.0	35.1	36.2	37.4	38.5	39.6	41.0	42.2	43.3	44.4	45.5	46.7	47.8	48.9	50.0	51.2	52.3

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

MF15 シングルキャリア壁掛仕様 RW

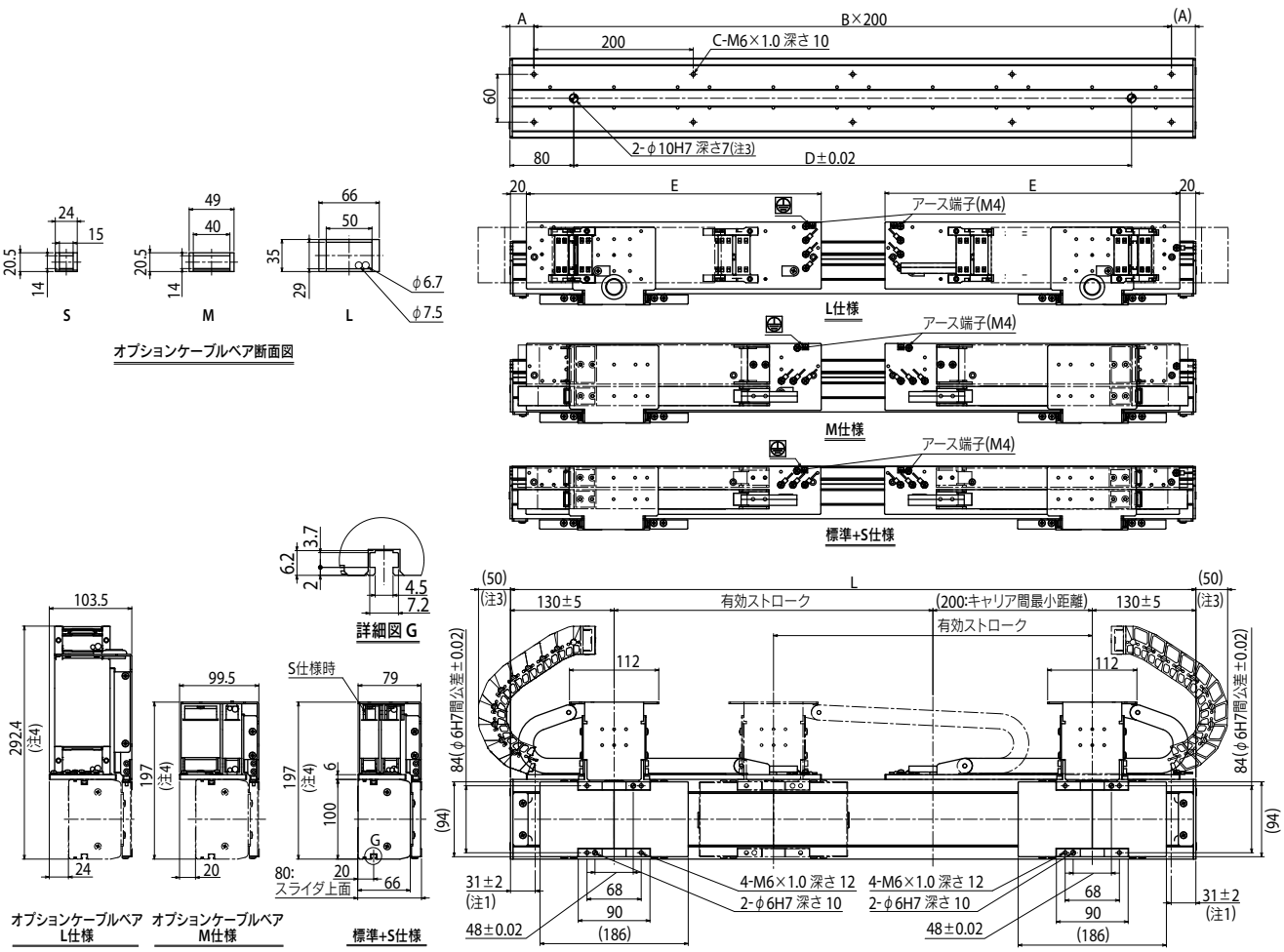


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR 側原点です。パラメータでL 側原点への変更も可能です。
注3. オプションケーブルベアL 仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注5. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170
本体質量(kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4

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

MF15D ダブルキャリア壁掛仕様 W



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. オプションケーブルベアL 仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注3. 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。モータが破損します。
注4. 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	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
本体質量(kg)	10.3	11.5	12.6	13.7	14.8	16.0	17.1	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.2	28.3	29.5

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