

MF75/MF75D

※1キャリアあたりの質量が75kg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

MF75						TSP	220	R		
ロボット本体 MF75:インクリメンタル仕様 MF75A:セミアブソ仕様※1	取付方法/ ケーブルベア取出方向 RH:水平右取出 LH:水平左取出	原点位置変更 水平 無記入:L側(標準) Z:R側	クリス変更 無記入:標準 GC:クリーン	ストローク 1000~4000 (100mmピッチ)	ケーブル長※2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)※3	ポジションナ※4 TS-P	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220:200V/400~ 600W	回生装置 R:RGU-2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™ GW:I/Oボードなし※5
						SR1-P	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:RGU-2付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
						RDV-P	2		25	RBR2
						ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V		ドライバ:モータ容量 25:750W以下	回生装置

※1. セミアブソ仕様についてはP.67をご参照ください。RDV-Pはインクリメンタル仕様のみです。
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
 詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
 ※3. 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。
 RCX221HP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。
 ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合は選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。
 ※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.742をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

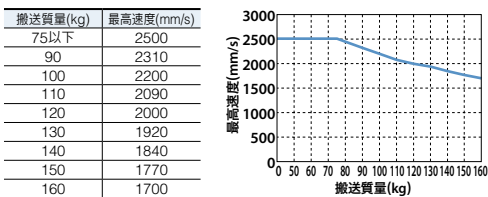
MF75D	H				
ロボット本体 MF75D:インクリメンタル仕様 MF75AD:セミアブソ仕様※1	取付方法 H:水平取付	クリス変更 無記入:標準 GC:クリーン	ストローク 680~3680 (100mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)※3	適用コントローラ RCX320 RCX221HP SR1-P (2台) TS-P (2台) RDV-P (2台)

※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

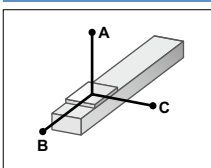
■ 基本仕様※

機種	MF75	MF75D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
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	260 N	
最大可搬質量※1	160 kg	
ストローク	1000 mm~4000 mm (100 mmピッチ)	680 mm~3680 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	W210 mm × H100 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+360 mm	ストローク+680 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(プレーキ付)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となります。質量が75kg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



■ 許容オーバーハング量※

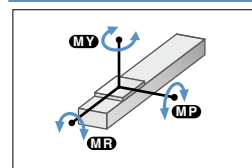


水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	3397	2841	1840
40kg	2795	1389	964
60kg	2200	530	450
80kg	1800	175	150
100kg	1500	130	110
120kg	1250	100	80
140kg	1100	80	65
160kg	950	60	50

※ 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
830	831	730

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム
RCX320-R	ポイントトレース
RCX221HP-R	リモートコマンド
RCX340	オンライン命令
TS-P220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-P225-RBR2	パルス列

■ ケーブルベア取出方向

RH 水平右取出

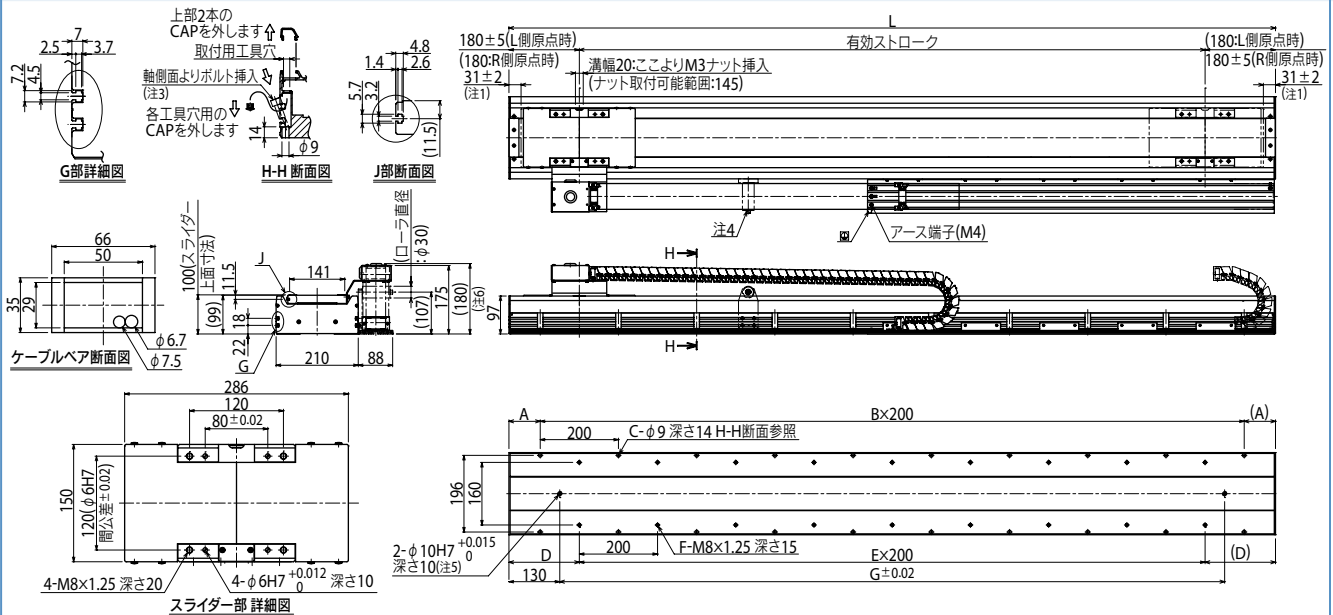
LH 水平左取出

※ 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
 さい。なお取付方向が上記標準以外の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。

■ ケーブルベア

配線・配管の目安 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

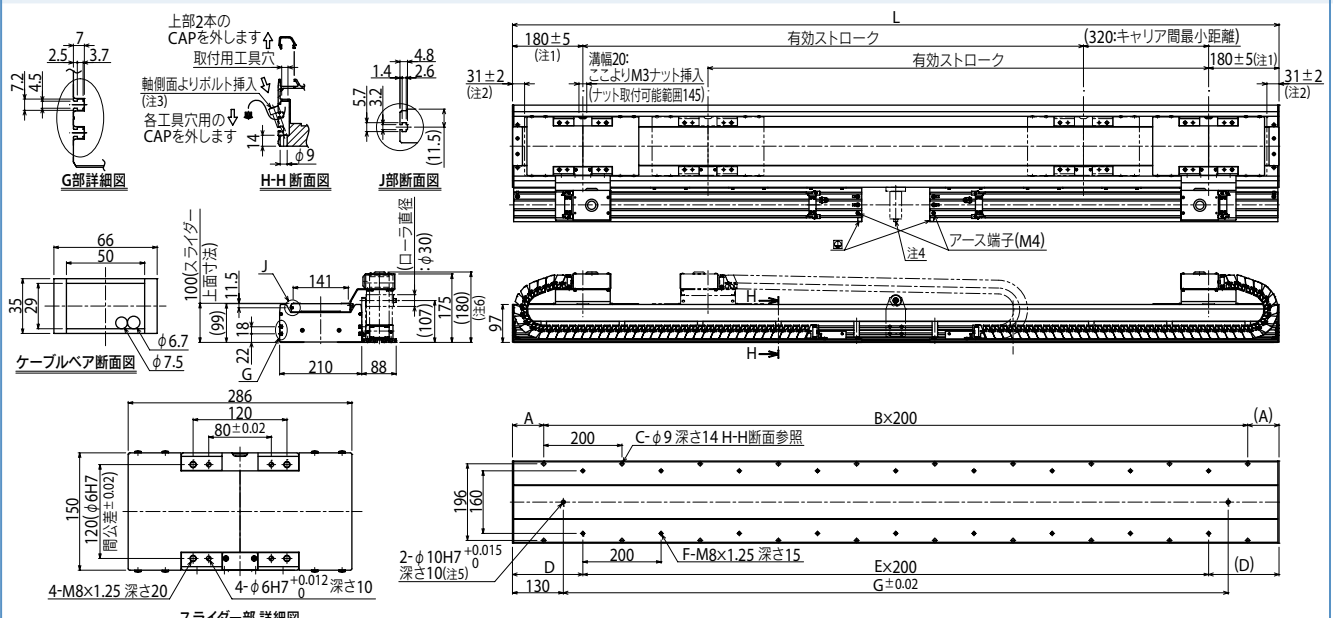
MF75 シングルキャリア水平仕様 **RH**



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. 出荷時はL側原点(本図どおり)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
 注3. 本体取り付けのM8六角穴付ボルトは、首下長さ30mm以上はご使用になれません。
 注4. 3000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。モータが破損します。
 注6. 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	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	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	4360
A	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80
B	5	5	7	7	7	7	9	9	9	9	11	11	11	11	13	13	13	13	15	15	15	15	17	17	17	17	19	19	19	19	21
C	12	12	16	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44
D	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180
E	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
F	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30	30	30	30	34	34	34	34	38	38	38	38	42	42	42
G	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)	46	49	51	54	56	59	61	64	66	69	71	74	76	79	81	84	86	89	91	94	96	99	101	104	106	109	111	114	116	119	121

MF75D 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プによる停止位置です。
 注3. 本体取り付けのM8六角穴付ボルトは、首下長さ30mm以上はご使用になれません。
 注4. 3080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。モータが破損します。
 注6. 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	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680
L	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	4360
A	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80
B	5	5	7	7	7	7	9	9	9	9	11	11	11	11	13	13	13	13	15	15	15	15	17	17	17	17	19	19	19	19	21
C	12	12	16	16	16	16	20	20	20	24	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44
D	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180
E	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20
F	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30	30	30	30	34	34	34	34	38	38	38	38	42	42	42
G	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)	57	60	62	65	67	70	73	75	78	81	83	86	88	91	94	96	99	101	104	107	109	112	114	117	120	122	125	127	130	133	135