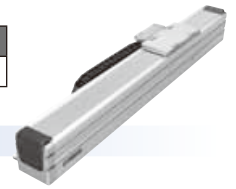


# MR16H/MR16HD

販売終了予定  
2011年12月末



## ■ 注文型式

### シングルキャリア仕様

**MR16H**

<b>ロボット本体</b> MR16H:インクリメンタル仕様 MR16HA:セミアプソ仕様*	<b>取付方法</b> 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	<b>ユーザーオプションケーブルベア</b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ	<b>原点位置変更</b> なし:L側(標準) Z:R側 なし:R側(標準) Z:L側	<b>グリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン**2	<b>ストローク</b> 100~1500 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長**3</b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>SR1-P</b> コントローラ	<b>10</b> ドライバ:モータ容量 10:200W	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus
--	---	--	---	--------------------------------------	--	--	------------------------	------------------------------------	---------------------------------	---

<b>RDP</b> ロボットドライバ	<b>10</b> ドライバ:モータ容量 10:200W以下	<b>RBR1</b> 回生装置
------------------------	--------------------------------------	---------------------

### ダブルキャリア仕様

**MR16HD**

<b>ロボット本体</b> MR16HD:インクリメンタル仕様 MR16HAD:セミアプソ仕様**1	<b>取付方法</b> H:水平取付 W:壁掛取付	<b>ユーザーオプションケーブルベア</b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ	<b>オプション</b> グリス 指定 なし:標準 GC:クリーン**2	<b>ストローク</b> 100~1300 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長</b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)**4	<b>RCX221</b> 適用コントローラ RCX221 SR1-P (2台) RDP (2台)	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>回生装置</b> 無記入:なし R:RBR1(RDP)	<b>入出力選択1</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet	<b>入出力選択2</b> 無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet
--	---------------------------------	--	---	--	--	---	---------------------------------	--------------------------------------	---	--

\*1. セミアプソ仕様は、SR1-P、RCX221にて対応可能となります。セミアプソ仕様についてはP.19をご参照ください。RDPはインクリメンタル仕様のみです。  
\*2. クリーングリス仕様は特注対応となります。ご希望の際は別途ご相談願います。  
\*3. 標準ロボットケーブルは固定ケーブルです(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.434~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
\*4. SR1-P、RDP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。RCX221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。  
\*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.442をご参照ください。

## ■ 基本仕様\*

機種	MR16H	MR16HD
駆動方式/軸径	シャフトモータ/φ16	
繰り返し位置決め精度(μm)	±5以下	
スケール(μm)	磁気式:分解能1	
最高速度(mm/sec)	2500**1	
定格推力(N)	37	
最大可搬質量**2(kg)	9	
ストローク(mm)	100~1500 (100ピッチ)	100~1300 (100ピッチ)
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール	
本体断面最大外形(mm)	W80×H100 (ケーブルベア部を除く)	
全長(mm)	ストローク+338	ストローク+588
ケーブル長(m)	標準:3.5 / オプション:5,10	

\* PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。  
\* セミアプ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. 運転条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
\*2. 1キャリアあたりの質量になります。

## ■ 許容オーバーハング量\*

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1800	1800	272
5kg	2901	2391	162
7kg	2541	1726	114
9kg	2846	1366	88

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	208	1800	1800
5kg	94	1171	1745
7kg	45	0	1130
9kg	18	0	840

\* 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
189	190	113

## ■ 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
RCX221	リモートコマンド オンライン命令
RDP-10-RBR1	パルス列

## ■ 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

**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や各仕様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要求に対しては、特注にて対応させていただき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

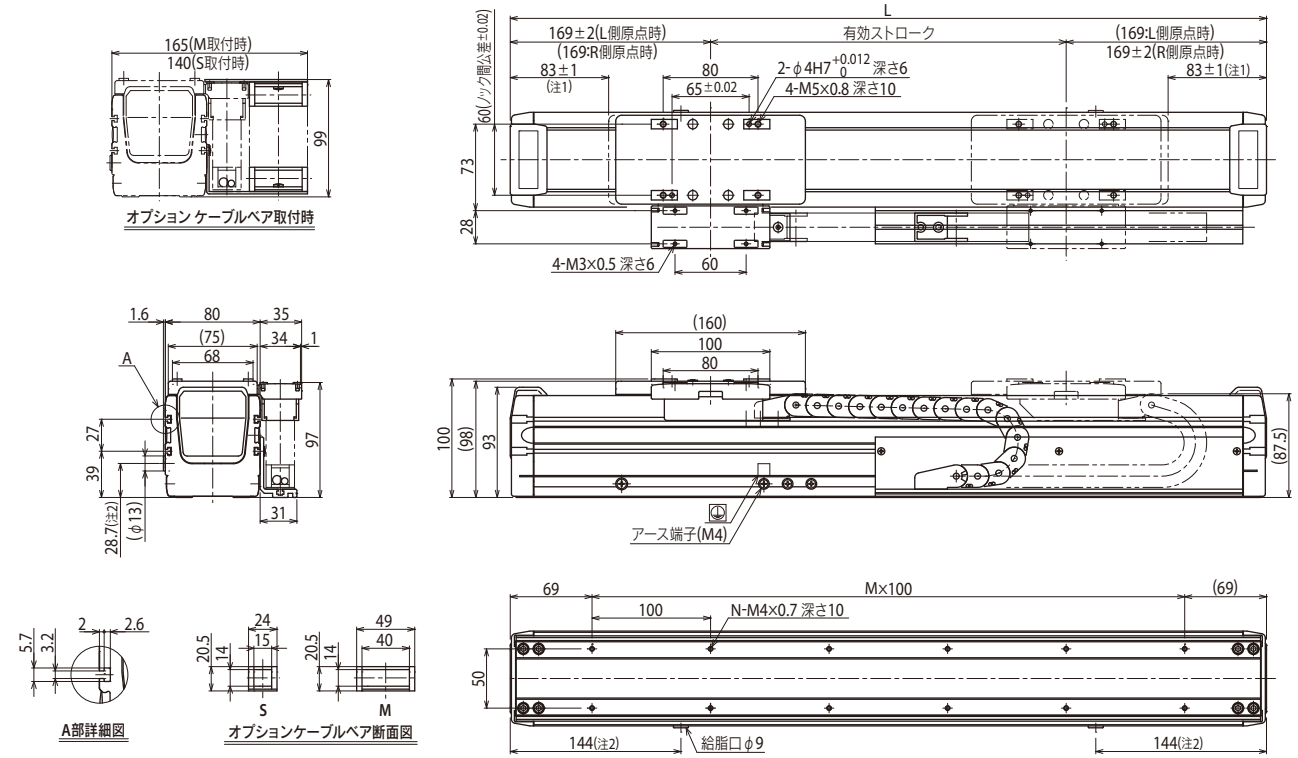
**Sタイプ**

**Mタイプ**

■ ユーザー用オプションケーブル部

\* オプションケーブル内に配線ケーブルやエアホースを納める場合、容積率30%以内で使用し、内部でケーブルやエアホースがクロスしないように一列に並べて使用してください。

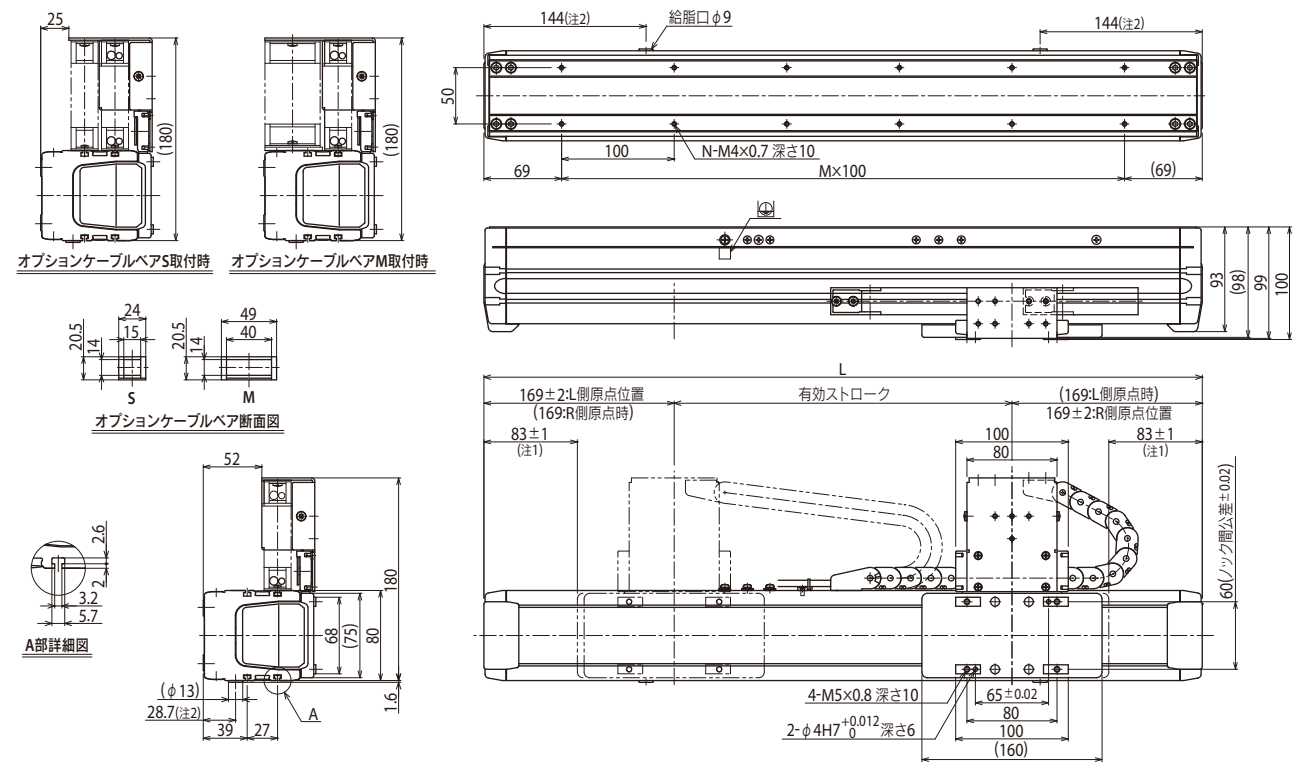
## MR16H シングルキャリア水平仕様 **RH**



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
L	438	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg)	7.1	8.0	9.0	9.9	10.8	11.8	12.7	13.6	14.6	15.5	16.4	17.3	18.3	19.2	20.2

注1. 両端からメカストップまでの位置です。  
注2. 給脂用の穴位置です。  
※ 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。

## MR16H シングルキャリア壁掛仕様 **RW**



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
L	438	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg)	7.1	8.0	9.0	9.9	10.8	11.8	12.7	13.6	14.6	15.5	16.4	17.3	18.3	19.2	20.2

注1. 両端からメカストップまでの位置です。  
注2. 給脂用の穴位置です。  
※ 出荷時はR側原点(上図)です。パラメータでL側原点への変更も可能です。

# MR16H/MR16HD

アプリケーション  
TRANSEURO

小型制御ロボットの  
FLIP-X

単軸ロボットの  
PHASER

2軸制御ロボットの  
XY-X

面交ロボットの  
YK-X

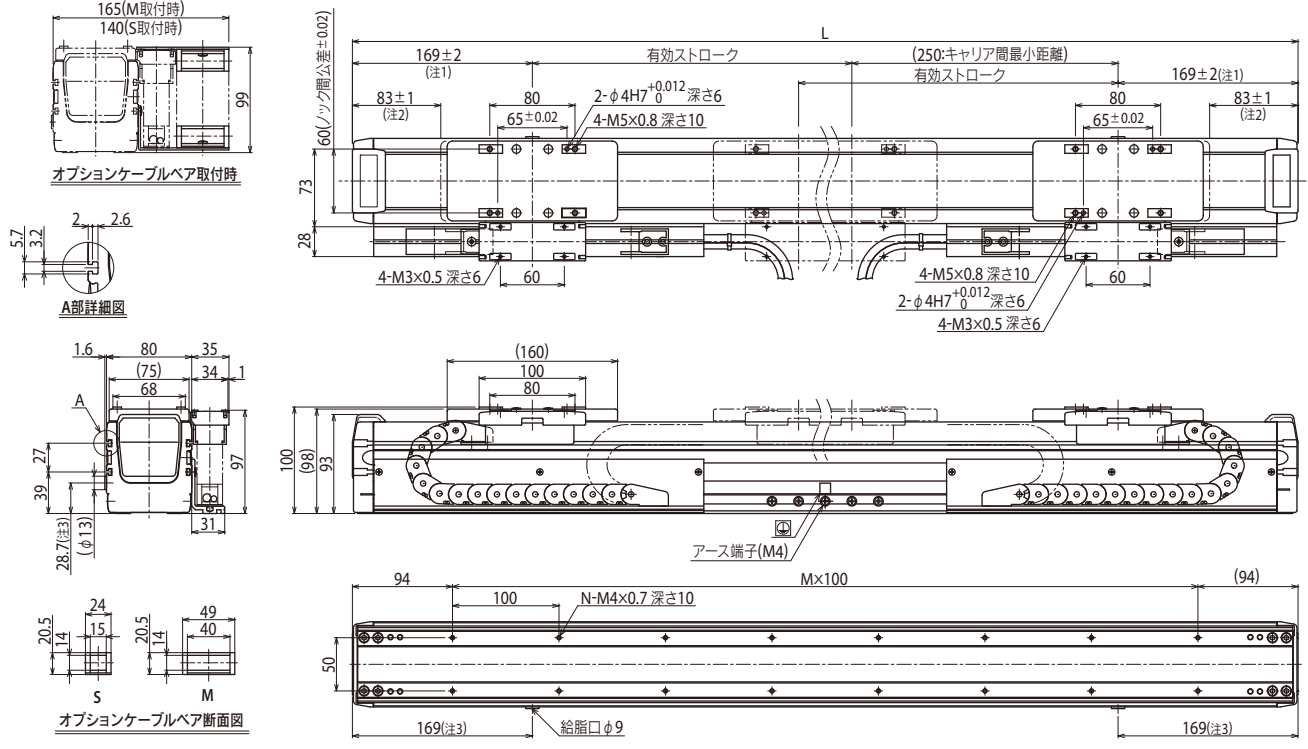
スクリーンロボットの  
YP-X

ヒック&ジャンプ  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER INFORMATION

MFタナ  
MRタナ

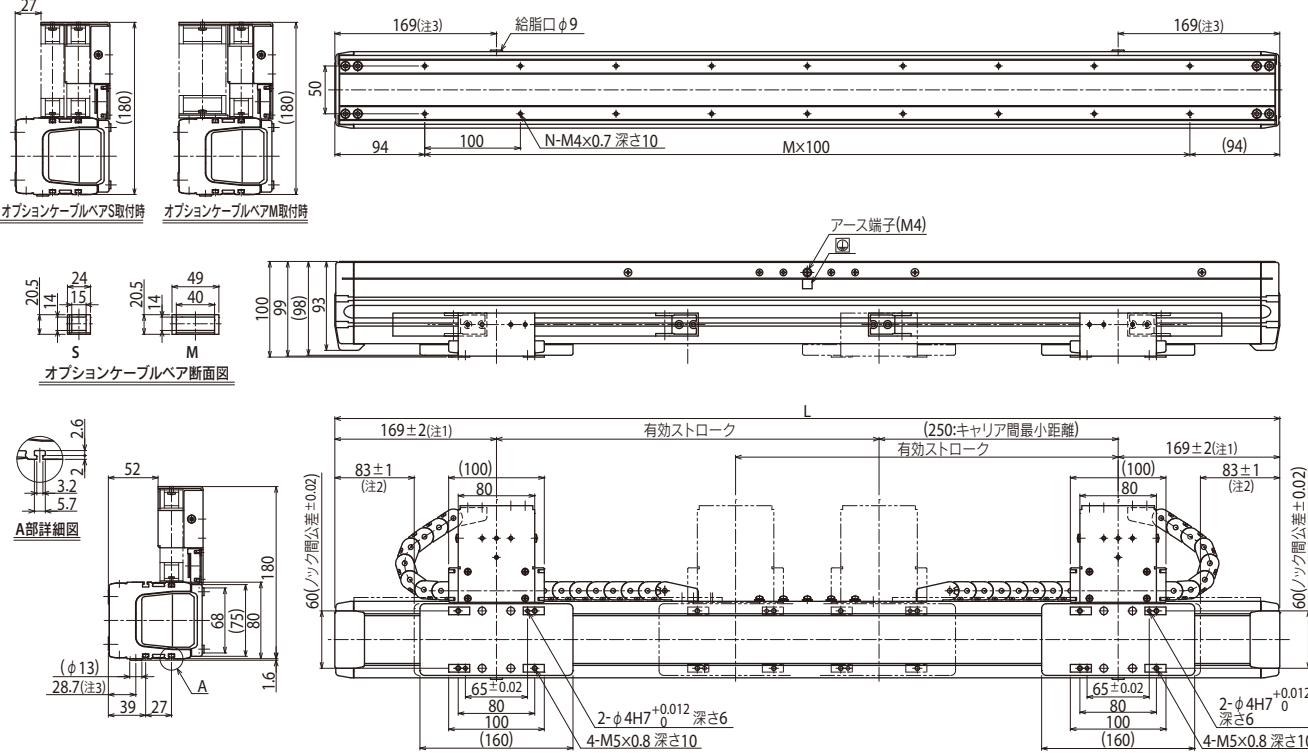
## MR16HD ダブルキャリア水平仕様 **H**



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888
M	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg)	10.9	11.8	12.7	13.7	14.6	15.3	16.3	17.4	18.3	19.2	20.2	21.1	22.1

注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。  
注2. 両端からメカストップまでの位置です。  
注3. 給脂用の穴位置です。

## MR16HD ダブルキャリア壁掛仕様 **W**



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
L	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888
M	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg)	10.9	11.8	12.7	13.7	14.6	15.3	16.3	17.4	18.3	19.2	20.2	21.1	22.1

注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。  
注2. 両端からメカストップまでの位置です。  
注3. 給脂用の穴位置です。