

MR25/MR25D

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

MR25

ロボット本体 MR25:インクリメンタル仕様 MR25A:セミアブソ仕様*	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	ユーザ用オプションケーブルベア 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ	原点位置変更 なし:L側(標準) Z:R側 なし:R側(標準) Z:L側	グリス変更 無記入:標準 GC:クリーン	ストローク 100~2000 (100mmピッチ)	ケーブル長* 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	SR1-P コントローラ	10 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
--	---	--	---	-----------------------------------	--	--	------------------------	------------------------------------	---------------------------------	---

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

ダブルキャリア仕様

MR25D

ロボット本体 MR25D:インクリメンタル仕様 MR25AD:セミアブソ仕様*	取付方法 H:水平取付 W:壁掛取付	ユーザ用オプションケーブルベア 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ	オプション グリス 指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 100~1700 (100mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)*3	RCX221 適用コントローラ RCX221 SR1-P(2台) RDP(2台)	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	R 回生装置 R:RG2	入出力選択1 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet	入出力選択2 無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet
--	---------------------------------	--	--	--	---	---	---------------------------------	---------------------------	---	--

*1. セミアブソ仕様は、SR1-P、RCX221にて対応可能となります。セミアブソ仕様については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. 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.434~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
*3. 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	MR25	MR25D
駆動方式/軸径	シャフトモータ / φ25	
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)	90	
最大可搬質量*2(kg)	23	
ストローク(mm)	100~2000 (100ピッチ)	100~1700 (100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(mm)	W145×H120 (ケーブルベア部を除く)	
全長(mm)	ストローク+350	ストローク+650
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. 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)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
5kg	3000	3000	1286	1288	2650	2556
10kg	2478	1745	749	703	1202	1886
17kg	1943	1056	426	394	606	1444
23kg	2248	801	379	279	385	1409

* 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
306	306	269

■ 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-R	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。

MR25/MR25D

アプリケーション
アプリケーション

TRANSEURO
小型車載ロボット

FLIP-X
単軌道ロボット

PHASER
2D単軌道ロボット

XY-X
面内ロボット

YK-X
スカイロボット

YP-X
ヒック&クライス

CLEAN
クリーン

CONTROLLER
コントローラ

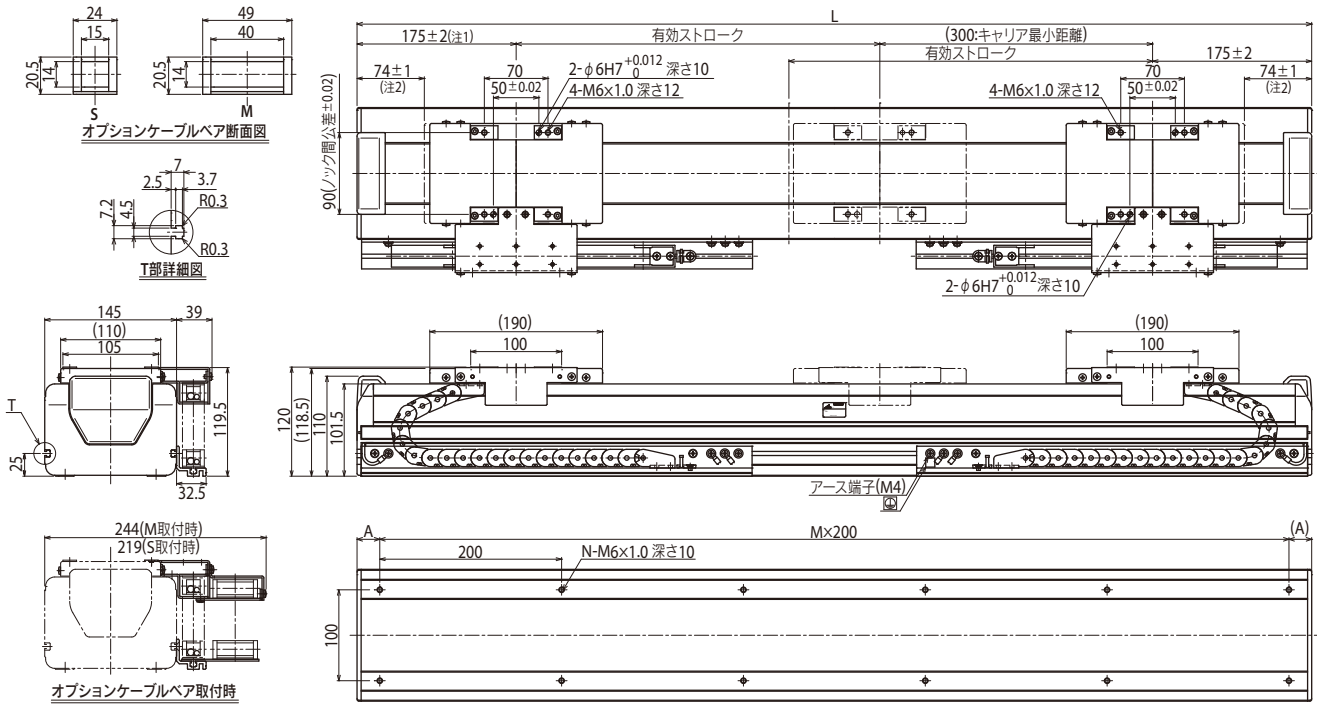
INFORMATION
各種情報

MFT
MFT

MR
MR

MR25D ダブルキャリア水平仕様

H

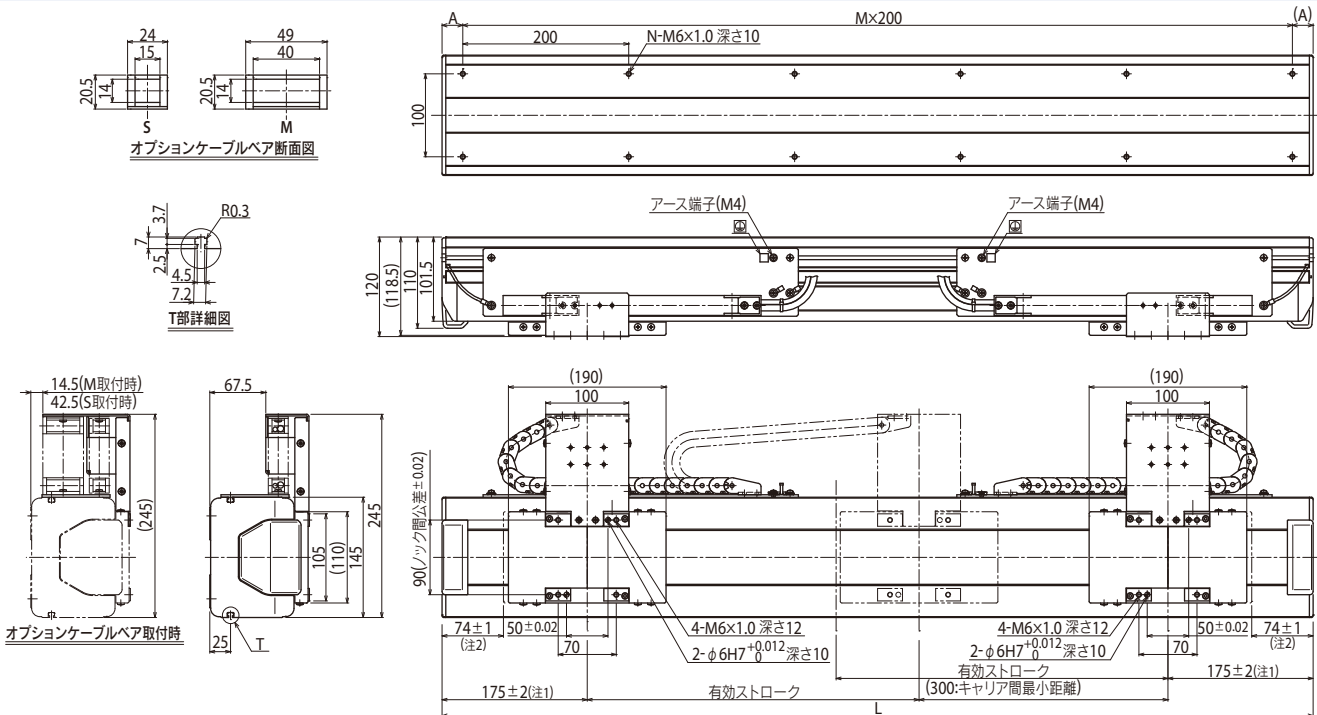


注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からメカストッパまでの位置です。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700
L	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350
A	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
本体質量 (kg)	21.3	23.2	25.1	27.0	28.9	30.8	32.7	34.6	36.5	38.4	40.3	42.2	44.1	46.0	47.9	49.8	51.7

MR25D ダブルキャリア壁掛仕様

W



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パまでの位置です。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700
L	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350
A	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
本体質量 (kg)	21.3	23.2	25.1	27.0	28.9	30.8	32.7	34.6	36.5	38.4	40.3	42.2	44.1	46.0	47.9	49.8	51.7