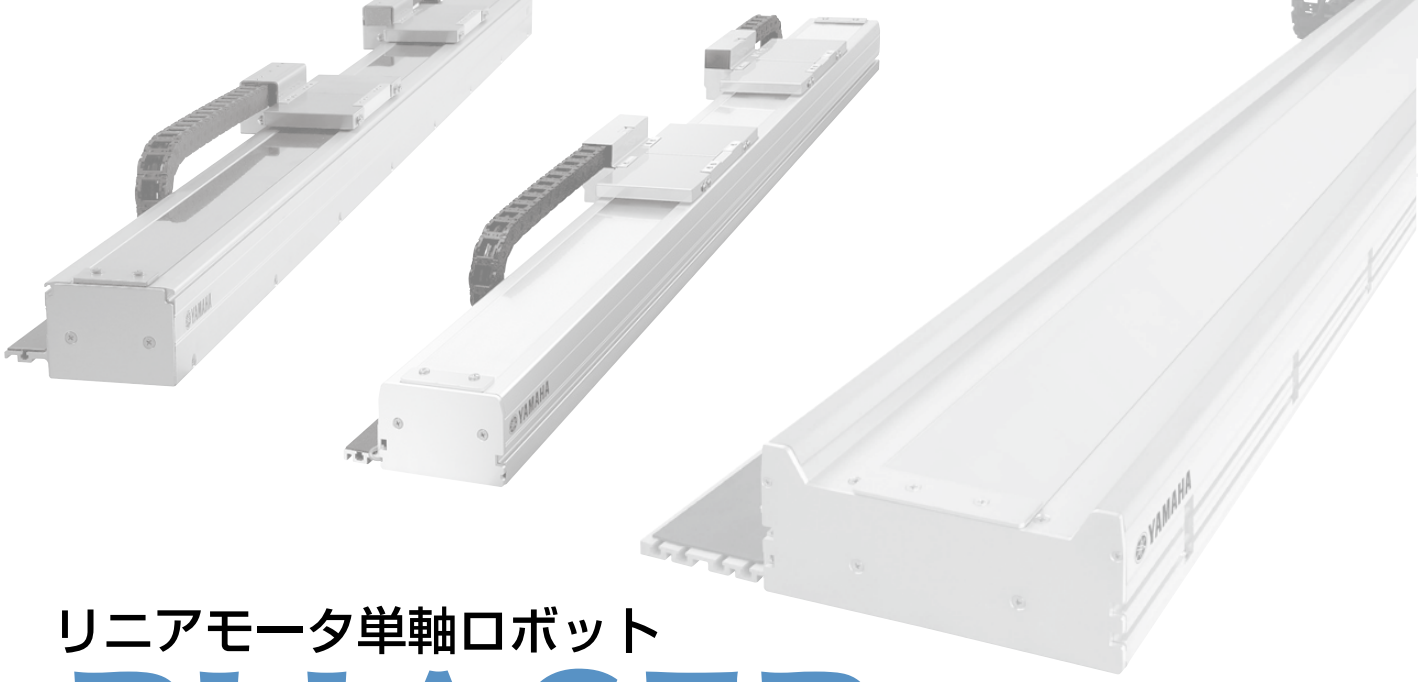


リニアモータ単軸ロボット

PHASER SERIES

CONTENTS

■ PHASER 仕様一覧表 ……268
■ 注文型式説明……268
■ 注文型式用語説明 ……269

MFタイプ

MF7/MF7D ……270
MF15/MF15D ……276
MF20/MF20D ……280
MF30/MF30D ……283
MF75/MF75D ……286

PHASER 仕様一覧表

タイプ	サイズ(mm) ※1	型式	キャリア	最大可搬質量(kg)	最高速度 (mm/sec)	ストローク(mm)	ページ
MFタイプ フラット型コア付き リニアモータ仕様	W85 × H80	MF7	シングル	10(7)※2	2500	100～4000 (水平) 100～2000 (壁掛)	P.270
		MF7D	ダブル			100～3800 (水平) 100～1800 (壁掛)	P.270
	W100 × H80	MF15	シングル	30(15)※2		100～4000 (水平) 100～2000 (壁掛)	P.276
		MF15D	ダブル			100～3800 (水平) 100～1800 (壁掛)	P.276
	W150 × H80	MF20	シングル	40(20)※2		150～4050	P.280
		MF20D	ダブル			150～3850	P.280
		MF30	シングル	60(30)※2		100～4000	P.283
		MF30D	ダブル			150～3750	P.283
	W210 × H100	MF75	シングル	160(75)※2		1000～4000	P.286
		MF75D	ダブル			680～3680	P.286

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。　※2. 最高速度で使用する場合は( )内の質量となります。

⚠ ご使用上の注意点

■ 取扱いについて
- ご使用にあたりましては「PHASERシリーズユーザーズマニュアル」をよく読み、内容を十分理解し、取扱上の注意事項は必ず厳守してください。
- 本製品を落下させたり、叩いたりすると破損することがあります。取扱いには十分ご注意ください。
- 本製品は絶対に分解しないでください。異物の混入等による精度劣化の原因となります。
- 本製品には磁気式リニアスケールを採用しています。リニアスケールを破損することがありますので、ロボット本体へは強磁界を発生するものを近付けないようご注意ください。

■ 設置環境と場所について
下記の場所には設置しないでください。
- 周囲温度が0℃～40℃の範囲外の場所。
- 結露が生じたり、腐食性ガスや可燃性ガスが発生する場所。
- 鉄粉等の誘電性のある粉体、塵埃、水分、塩分、有機溶剤が発生、飛散する場所。
- 直射日光、輻射熱が当たる場所。
- 強電界、強磁界等の発生する場所。
- ノイズ発生源の周辺場所。
- 振動や衝撃が伝わる場所。
- 点検や清掃ができない場所。

■ 安全上の注意
- 本製品のモータ部には、高性能希土類磁石を使用しています。そのため磁気反応型機器や心臓ペースメーカー等の医療機器をロボット本体に近付けると誤動作する可能性があります。ロボットを取り扱う際は、それらの機器をロボット本体に近付けないようご注意ください。

注文型式説明

ヤマハリニア単軸ロボットPHASER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 ▶ MF20
- 取付方法/ケーブルベア取出方向 ▷ RH
- ユーザー用オプションケーブルベア ▷ Sタイプ
- 原点位置 ▷ 変更(R側)
- グリス ▷ 標準
- ストローク ▷ 550mm
- ケーブル長 ▷ 3.5m

● コントローラ ▶ SR1-P
- 回生装置 ▷ 要
- 入出力選択 ▷ NPN

● 注文型式

MF20-RH-S-Z-550-3L-SR1-P10-R-N

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-P▶P.618、TS-P▶P.592、RDV-P▶P.606

メカ部分

● シングルキャリア

□-□-□-□-□-□-□

①ロボット本体	
MF7	MF7A
MF15	MF15A
MF20	MF20A
MF30	MF30A
MF75	MF75A

②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

④ユーザー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
L	Lタイプ

⑤原点位置変更	
無記入	L側
Z	R側

⑥グリス変更	
無記入	標準
GC	クリーン

⑧ケーブル長	
3L	3.5m
5L	5m
10L	10m
3K	3.5m
5K	5m
10K	10m

● ダブルキャリア

□-□-□-□-□-□

①ロボット本体	
MF7D	MF7AD
MF15D	MF15AD
MF20D	MF20AD
MF30D	MF30AD
MF75D	MF75AD

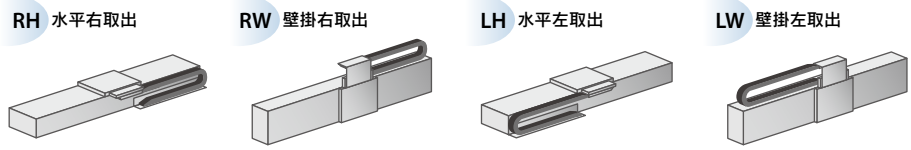
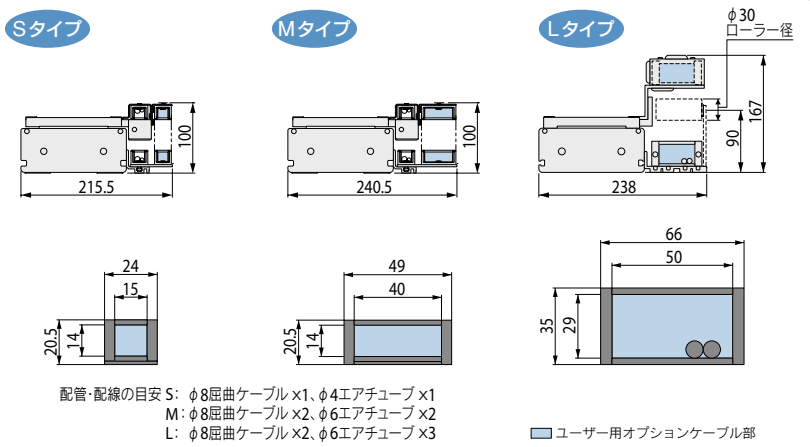
③取付方法	
H	水平取付
W	壁掛取付

④ユーザー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
L	Lタイプ

⑥グリス変更	
無記入	標準
GC	クリーン

⑧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。 インクリメンタル仕様、セミアブソ仕様の2種類から選択できます。
②取付方法/ ケーブルベア取出方向	ロボット本体の取付方法及び、ケーブルベアの取出方向を選択してください。  ※ 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。
③取付方法	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)。
④ユーザー用オプション ケーブルベア	お客様の配線処理用のケーブルベアが必要な場合は、ご指定ください。 **【MFタイプ】**(MF20の場合) 
⑤原点位置変更	原点の位置を変更できます。
⑥グリス変更	クリーングリスを選択できます。
⑦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。
⑧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 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)

MF7/MF7D

●フラットタイプ対応
●壁掛仕様対応

※1キャリアあたりの質量が7kg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

MF7 -

ロボット本体
MF7:インクリメンタル仕様
MF7A: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
FRH:水平右取出(フラット)
FLH:水平左取出(フラット)
RW:壁掛右取出
LW:壁掛左取出

ユーザー用オプションケーブルベア※2
無記入:なし
S:Sタイプ
M:Mタイプ
L:Lタイプ

原点位置変更	
水平	無記入:L側(標準)
	Z:R側
壁掛	無記入: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※3	
水平	100～4000(100mmピッチ)
壁掛	100～2000(100mmピッチ)

ケーブル長※4
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m
3K/5K/10K(耐屈曲)※5

TSP

ポジショナ※6
TS-P

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™
GW:I/Oボードなし※7

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

RDV-P※1

ロボットドライバ

2

電源電圧
2:AC200V

10 - **RBR1**

ドライバ:モータ容量	回生装置
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。尚、フラットタイプはL仕様を選択できません。
※3. フラットタイプは2000ストロークまでの対応となります。
※4. 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。
※5. 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。
※6. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※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。
※ 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

MF7D -

ロボット本体
MF7D:インクリメンタル仕様
MF7AD:セミアブソ仕様※1

取付方法
H:水平取付
FH:水平取付(フラット)
W:壁掛取付

ユーザー用オプションケーブルベア※2
無記入:なし
S:Sタイプ
M:Mタイプ
L:Lタイプ

グリス変更
無記入:標準
GC:クリーン

ストローク※3	
水平	100～3800(100mmピッチ)
壁掛	100～1800(100mmピッチ)

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

適用コントローラ
RCX320
SR1-P(2台)
TS-P(2台)
RDV-P(2台)

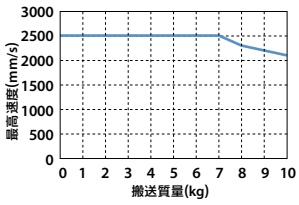
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■基本仕様※

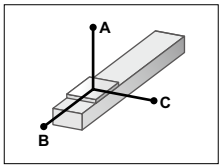
機種		MF7	MF7D
駆動方式		フラット型コア付きリニアモータ	
繰り返し位置決め精度		±5 μm	
スケール		磁気式 / 分解能1 μm	
最高速度※2		2500 mm/sec	
定格推力		37 N	
最大可搬質量	水平	10 kg※1	
	壁掛	7 kg	
ストローク	水平	100 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～3800 mm (100 mmピッチ)
	壁掛	100 mm～2000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～1800 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール	
本体断面最大外形		W85 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長		ストローク+280 mm	ストローク+480 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

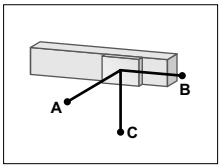
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1.1キャリアあたりの質量になります。質量が7kgを超える時は特殊パラメーター対応となります。弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
7以下	2500
8	2300
9	2200
10	2100



■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

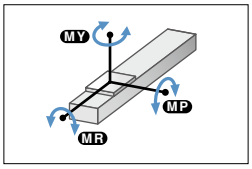
	A	B	C
1kg	3000	3000	680
3kg	3000	1350	215
5kg	2900	830	125
7kg	2400	580	85
9kg	2200	460	60
10kg	2100	410	55

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
1kg	700	3000	3000
3kg	195	1260	3000
5kg	90	630	2480
7kg	50	360	1680

※ 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)

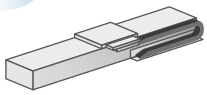
MY	MP	MR
156	156	194

■適用コントローラ

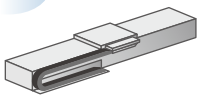
コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320 RCX340	
TS-P110	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-P210	
RDV-P210-RBR1	パルス列

■ケーブルベア取出方向

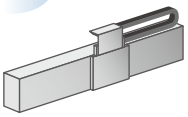
RH 水平右取出



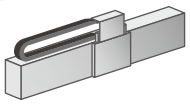
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



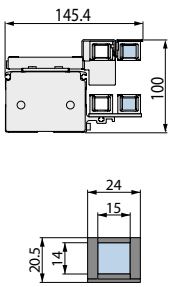
LW 壁掛左取出



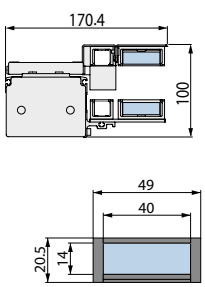
※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

■ユーザ用オプションケーブルベア

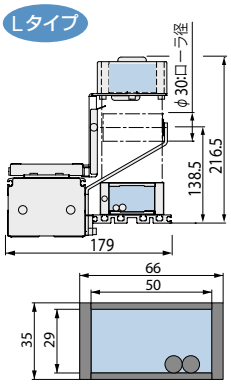
Sタイプ



Mタイプ



Lタイプ

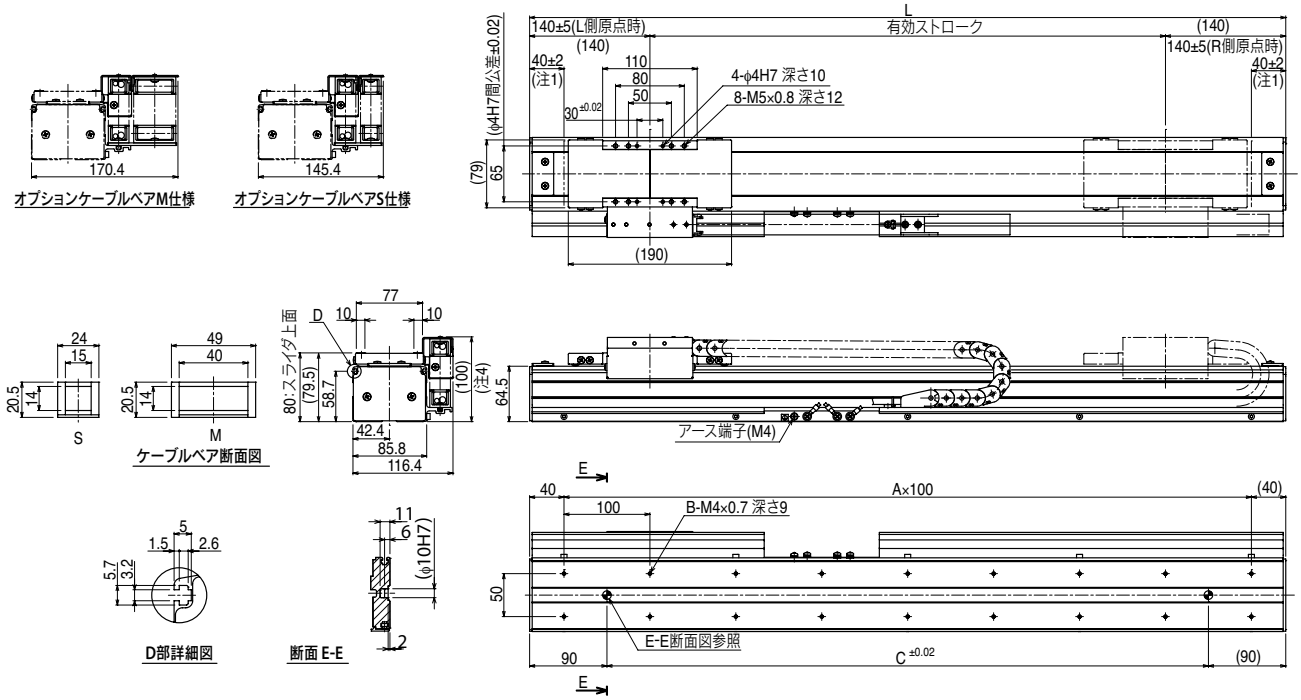


配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1
M: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2
L: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

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

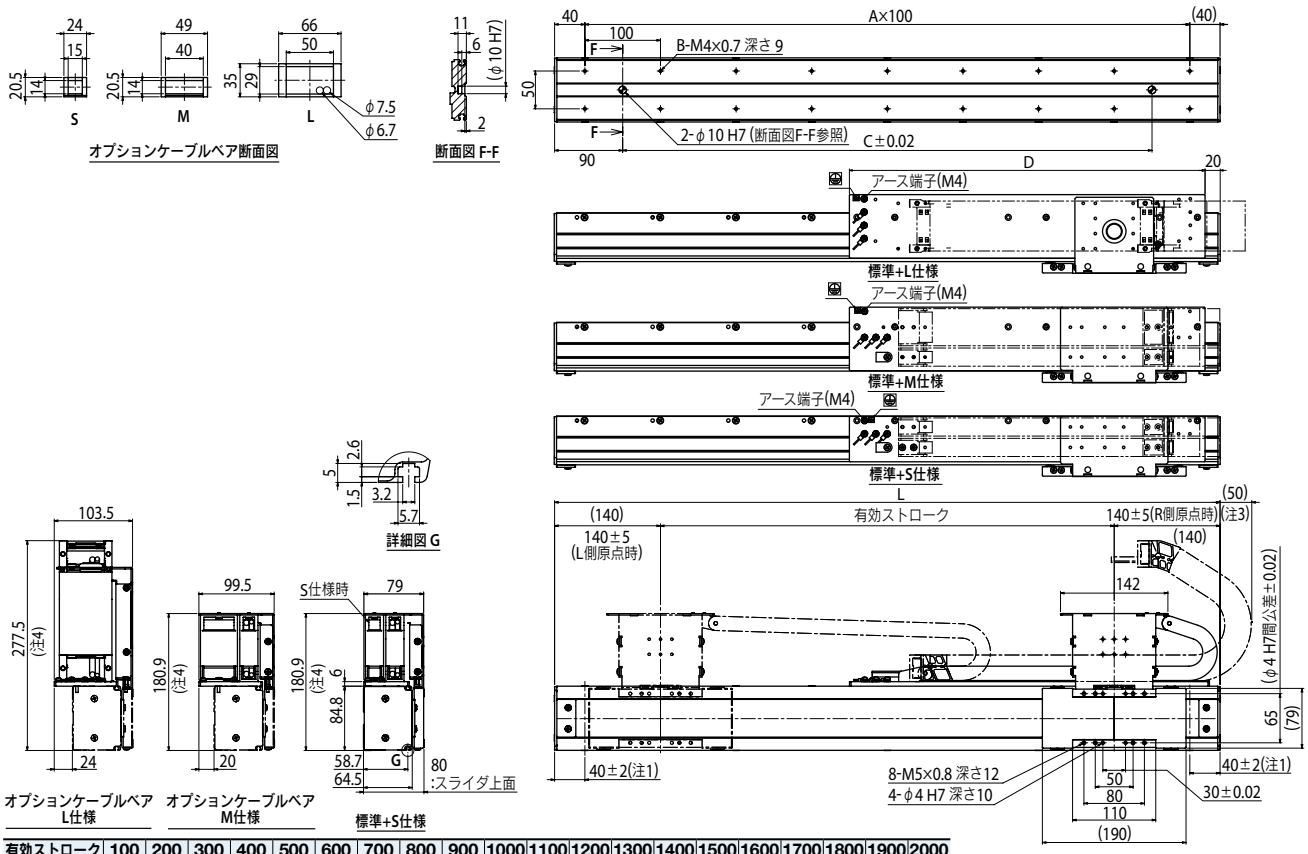
MF7 シングルキャリア水平仕様 RH



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5

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。
注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
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。

MF7 シングルキャリア壁掛仕様 RW

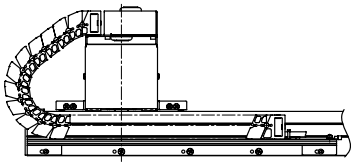


有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
D	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)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5

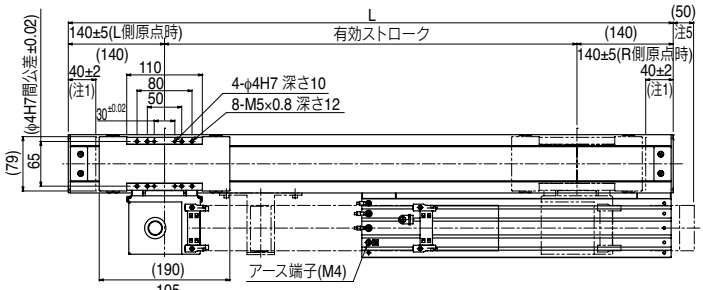
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR 側原点です。パラメータでL 側原点への変更も可能です。
注3. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。(L仕様時)
注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

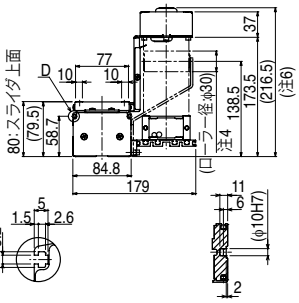
適用コントローラ SR1-P ▶ 618 RCX320 ▶ 626 TS-P ▶ 592 RDV-P ▶ 606

MF7 シングルキャリア水平仕様 RH-L オプションケーブルベアLタイプ

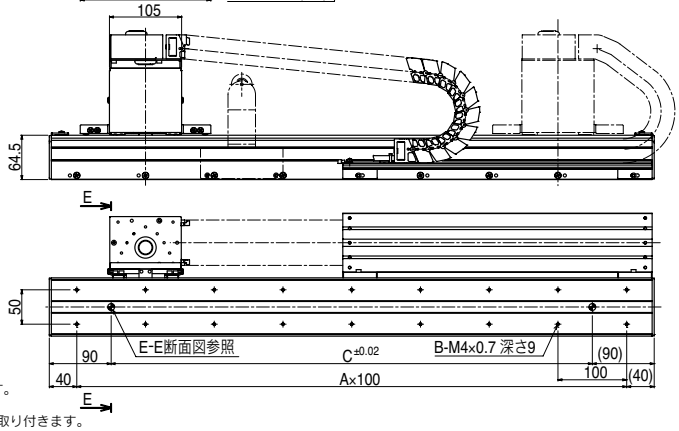


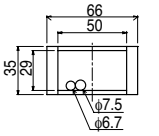
ケーブルベア水平左取出仕様(LH-L)





D部詳細図　断面 E-E



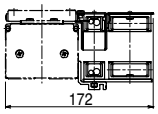


ケーブルベア断面図

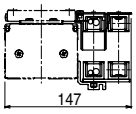
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
注4. 3000 ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	380	480	580	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	3780	3880	3980	4080	4180	4280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86
C	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)	5.8	6.5	7.3	8.0	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13.0	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.7	22.4	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.7	27.4	28.1	28.9	29.6	30.3	31.0	31.7	32.5	33.2	33.9

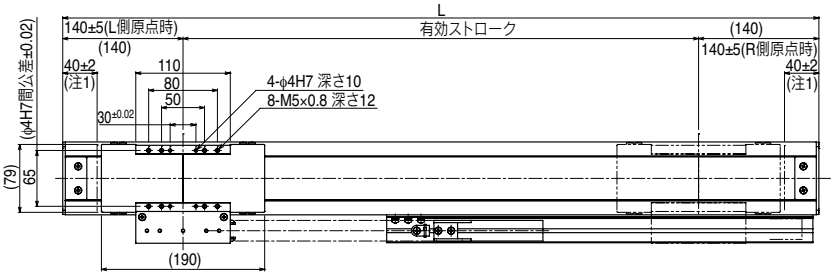
MF7 シングルキャリア水平仕様 FRH フラットタイプ

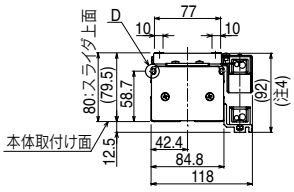


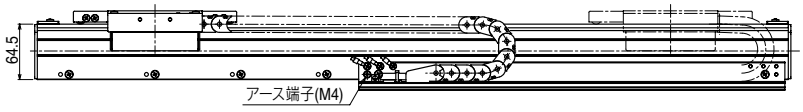
オプションケーブルベアM仕様

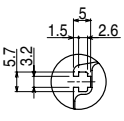


オプションケーブルベアS仕様

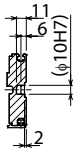




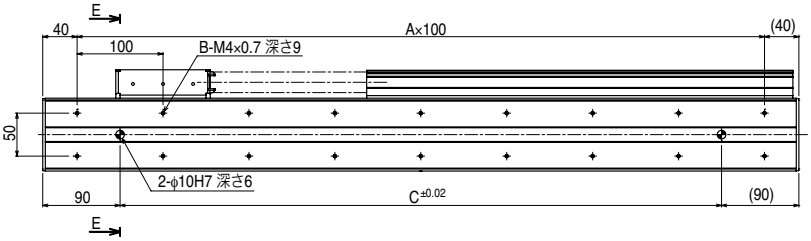




D部詳細図

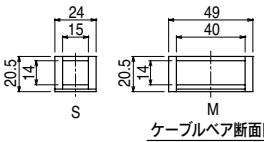


断面 E-E



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。
注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
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。

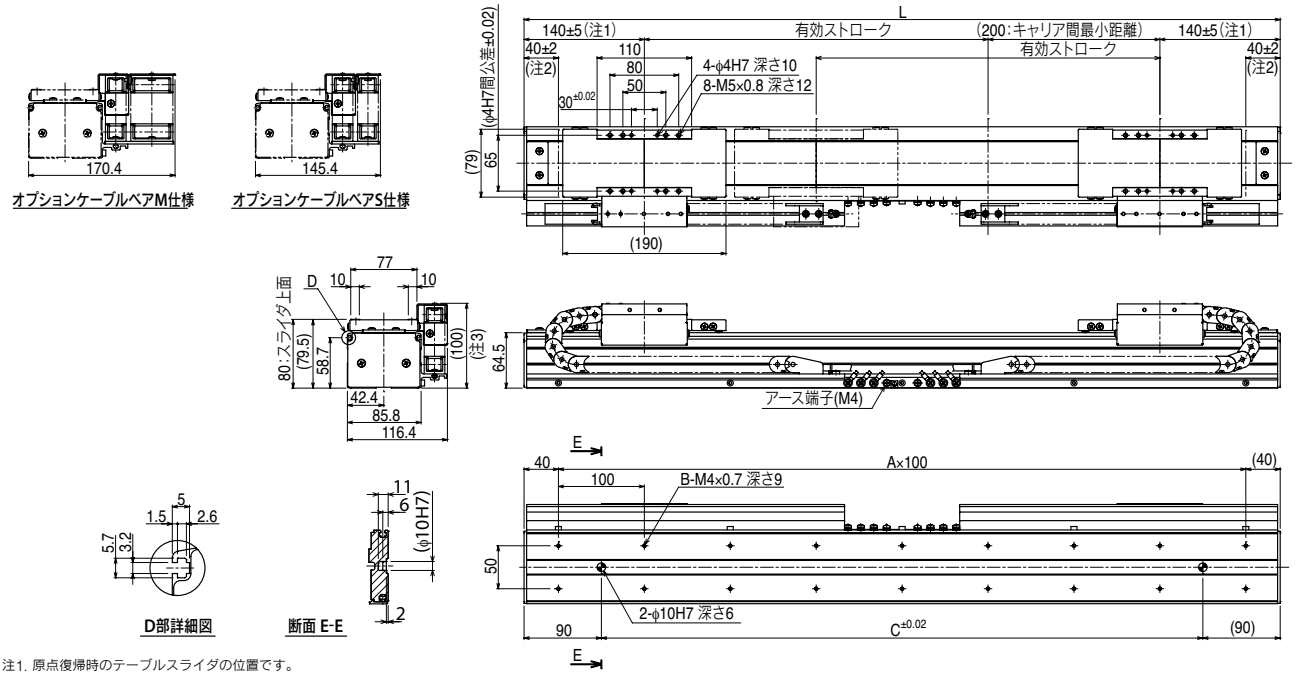
有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5



ケーブルベア断面図

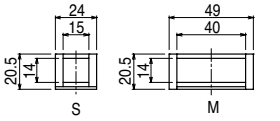
適用コントローラ SR1-P ▶ 618 RCX320 ▶ 626 TS-P ▶ 592 RDV-P ▶ 606

MF7D ダブルキャリア水平仕様 H



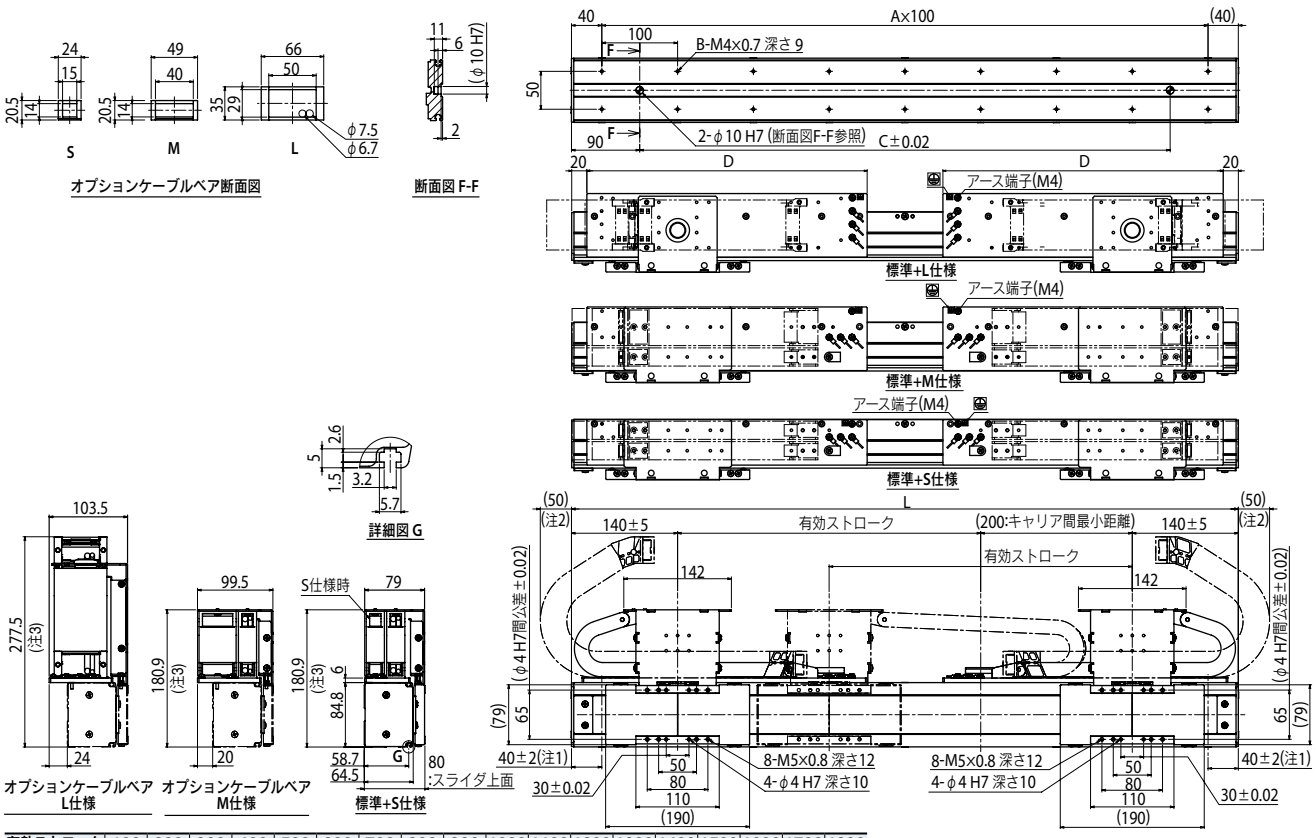
注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

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	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7



ケーブルベア断面図

MF7D ダブルキャリア壁掛仕様 W

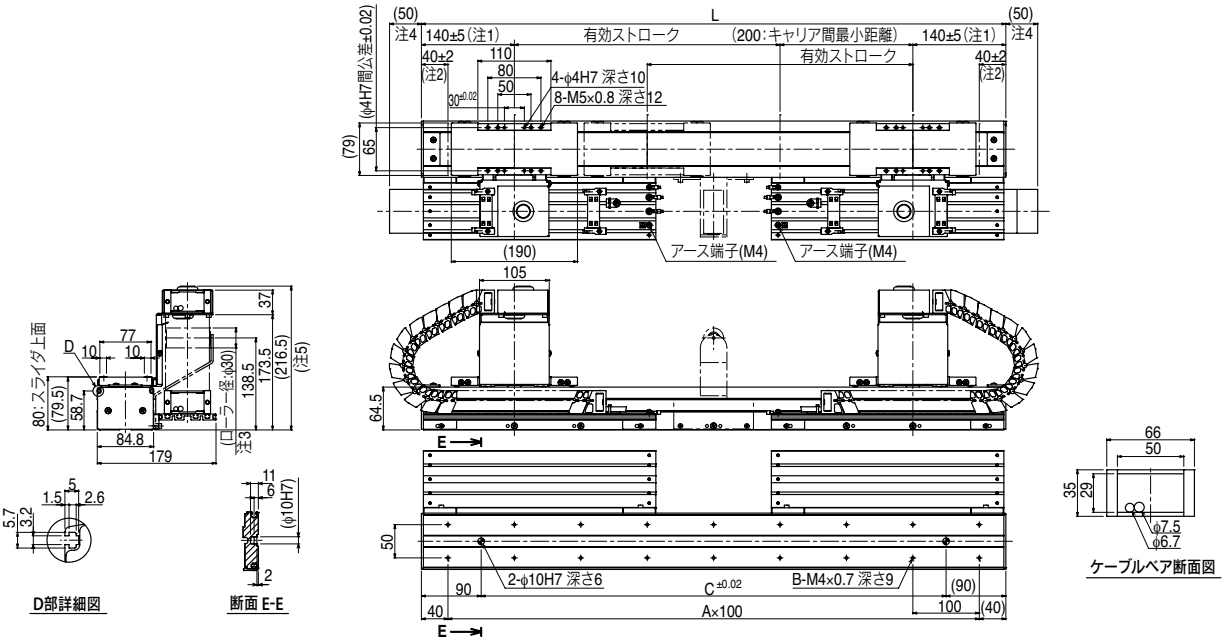


有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
D	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注3. 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。

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

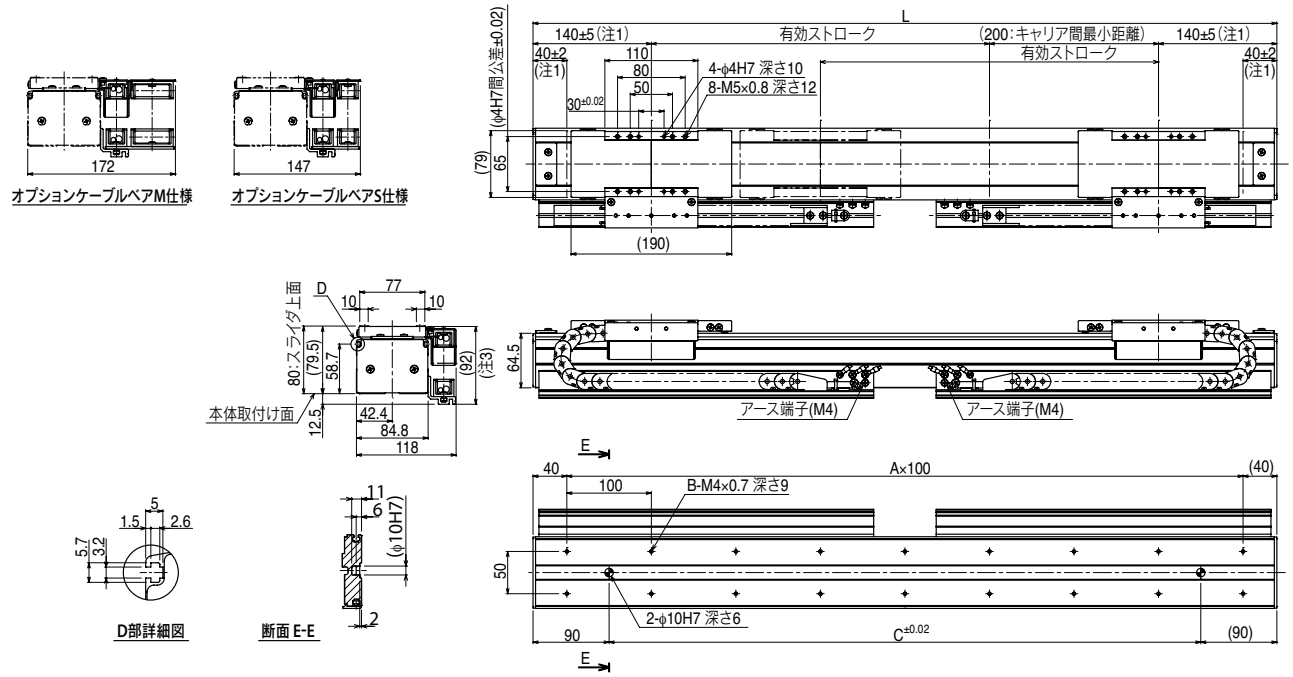
MF7D ダブルキャリア水平仕様 H-L オプションケーブルベアLタイプ



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. 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4. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
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。

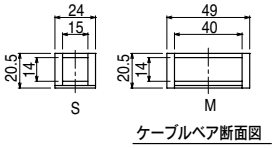
有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86
C	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)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7	27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.3	33.2	34.1	35.0	35.9	36.9	37.8	38.7	39.6	40.5	41.5	42.4	43.3

MF7D ダブルキャリア水平仕様 FH フラットタイプ



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. 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	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7



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

MEMO

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)

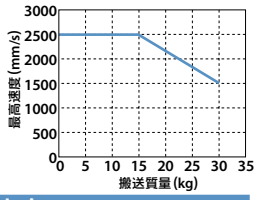
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■基本仕様※

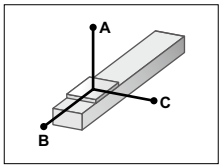
機種		MF15	MF15D
駆動方式		フラット型コア付きリニアモータ	
繰り返し位置決め精度		±5 μm	
スケール		磁気式 / 分解能1 μm	
最高速度※2		2500 mm/sec	
定格推力		54 N	
最大可搬質量※1		30 kg	
ストローク	水平	100 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～3800 mm (100 mmピッチ)
	壁掛	100 mm～2000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～1800 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形		W100 mm × H80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

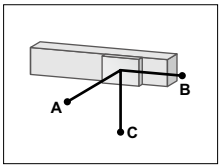
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1.1キャリアあたりの質量になります。質量が15kgを超える時は特殊パラメーター対応となります。弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

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)

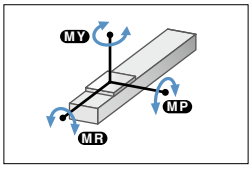
	A	B	C
5kg	3000	3000	915
10kg	2604	1542	481
15kg	2368	1051	340
20kg	1820	600	260
25kg	1470	450	175
30kg	1250	310	145

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)

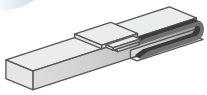
MY	MP	MR
290	291	256

■適用コントローラ

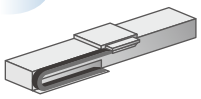
コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320 RCX340	
TS-P110	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-P210	
RDV-P210-RBR1	パルス列

■ケーブルベア取出方向

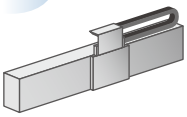
RH 水平右取出



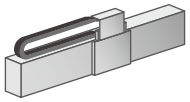
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



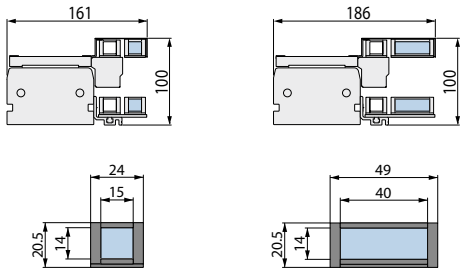
LW 壁掛左取出



※ 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

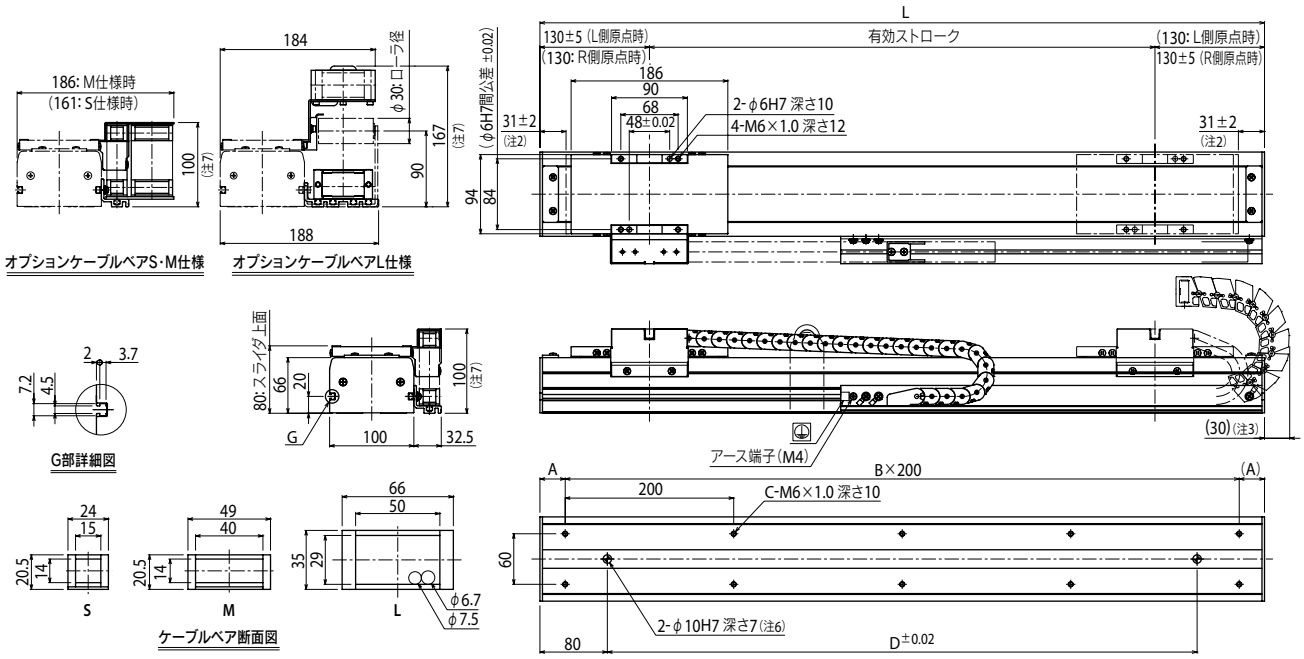
Lタイプ

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

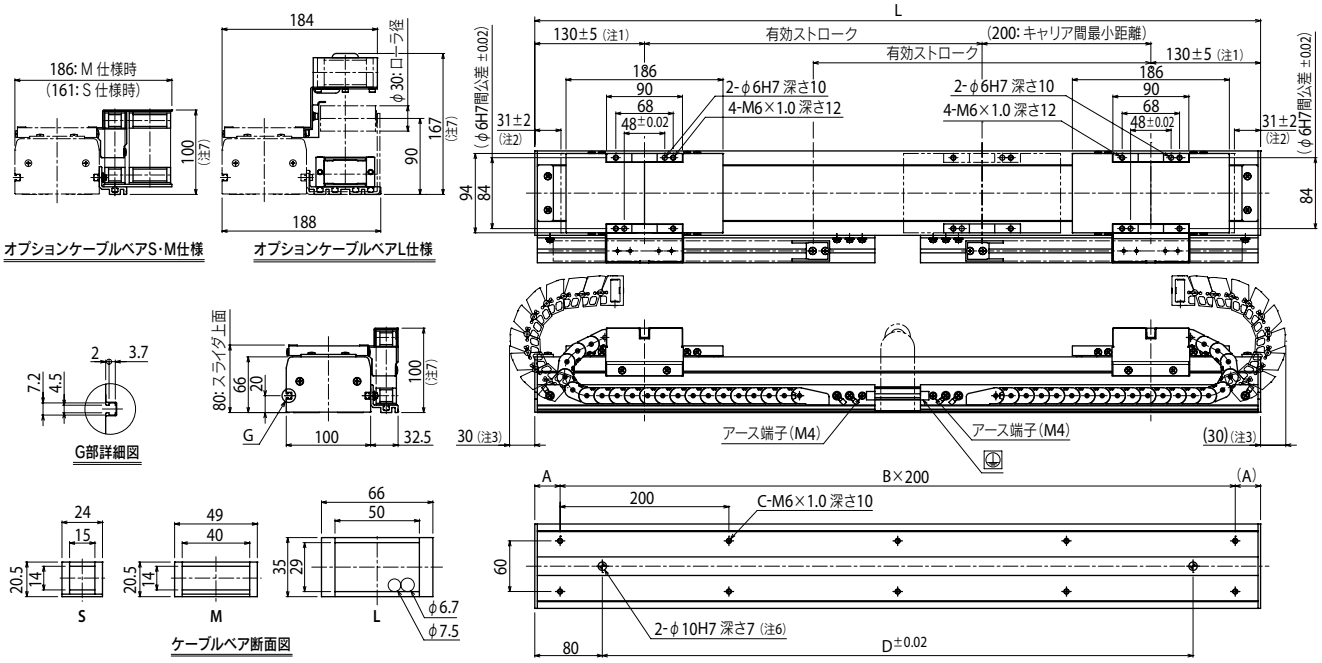
MF15 シングルキャリア水平仕様 RH



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

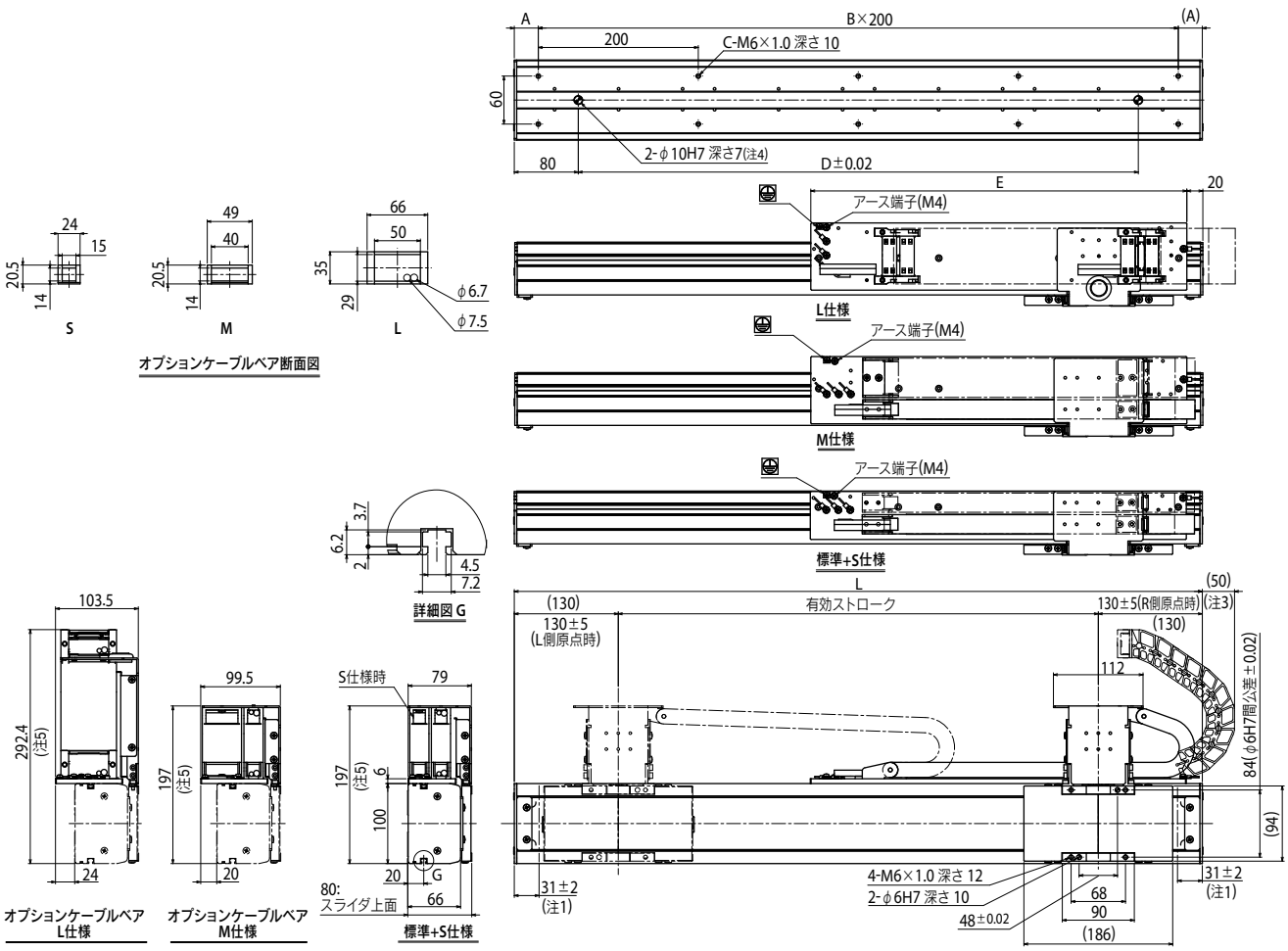


注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. 2100ストローク以上はL仕様のみの対応となります。
注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり、図面に示した寸法よりも高くなる場合があります。

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

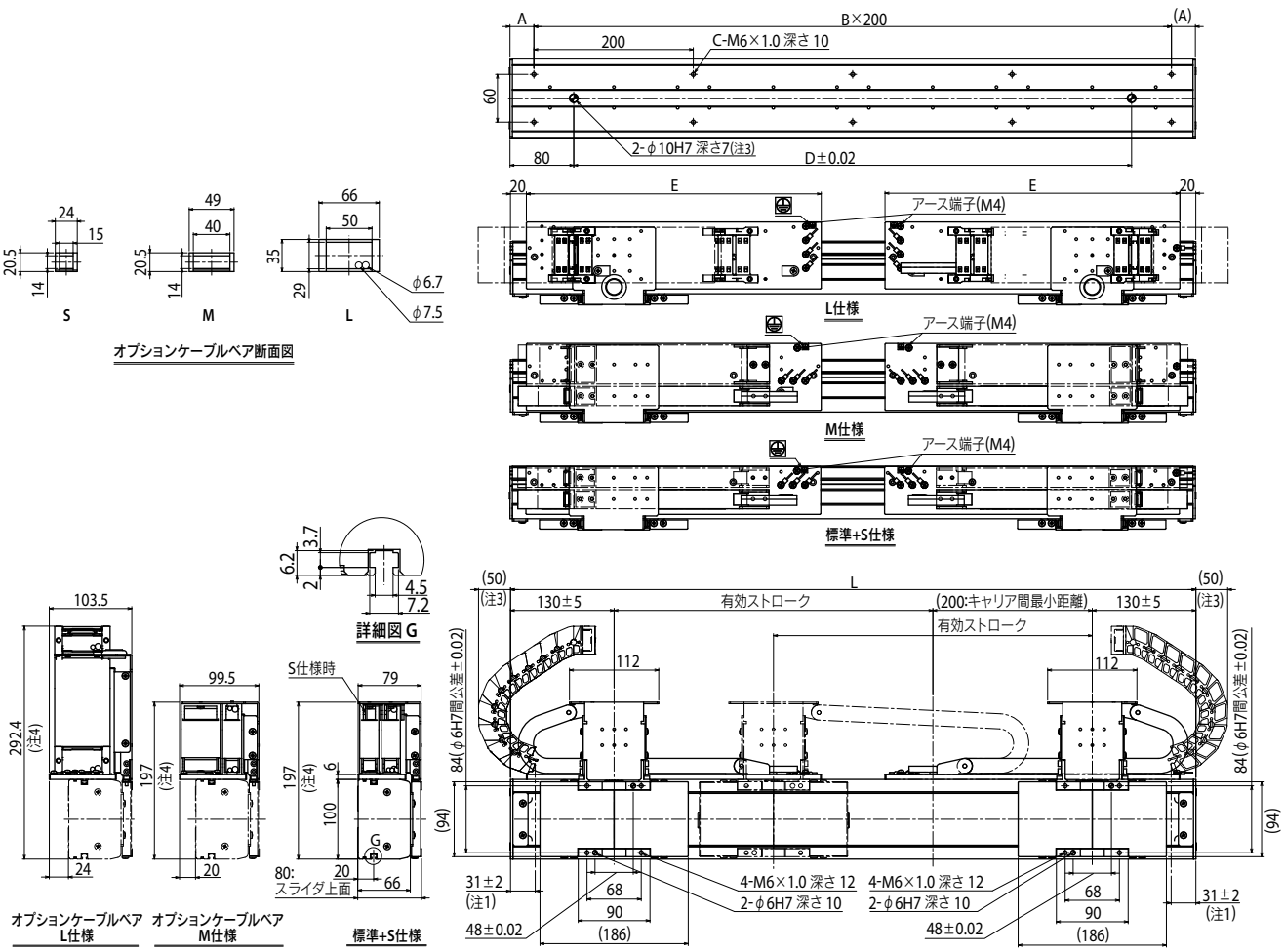


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR 側原点です。パラメータでL 側原点への変更も可能です。
注3. オプションケーブルベアL 仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注5. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

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

MF20/MF20D

● 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

MF20 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **TSP** - □ - **R** - □ - □

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
MF20:インクリメンタル仕様 MF20A:セミアブソ仕様※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	無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	水平:無記入:L側(標準)、Z:R側 壁掛:無記入:R側(標準)、Z:L側	無記入:標準 GC:クリーン	150～4050(100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※4

ポジショナ※5	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力
TS-P	110:100V/200W 210:200V/200W	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™ GW:I/Oボードなし※6

SR1-P - **10** - □ - **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
	10:200W	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG1付き	N:NPN 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. 2050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

MF20D - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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
MF20D:インクリメンタル仕様 MF20AD:セミアブソ仕様※1	H:水平取付 W:壁掛取付	無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	無記入:標準 GC:クリーン	150～3850(100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※4	RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)

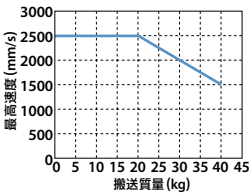
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■ 基本仕様※

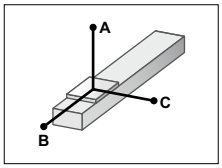
機種	MF20	MF20D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度※2	2500 mm/sec	
定格推力	86 N	
最大可搬質量※1	40 kg	
ストローク	150 mm～4050 mm (100 mmピッチ)	150 mm～3850 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W150 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+260 mm	ストローク+460 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

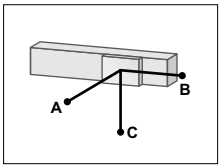
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が20kgを超える時は特殊パラメーター対応となります。弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
20以下	2500
25	2300
30	2000
35	1800
40	1500



■ 許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

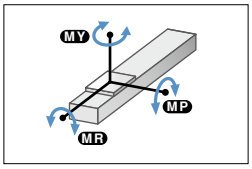
	A	B	C
10kg	3156	1747	1196
15kg	2811	1176	883
20kg	2679	890	717
25kg	2190	720	505
30kg	1830	605	370
35kg	1580	525	275
40kg	1390	465	225

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	1220	1320	2540
15kg	870	850	2200
20kg	670	610	2030
25kg	485	400	1280
30kg	350	325	1050
35kg	265	270	890
40kg	235	230	765

※ 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)

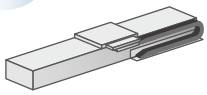
MY	MP	MR
373	373	328

■ 適用コントローラ

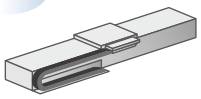
コントローラ	運転方法
SR1-P10-R	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320-R RCX340	
TS-P110-R	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-P210-R	
RDV-P210-RBR1	パルス列

■ ケーブルベア取出方向

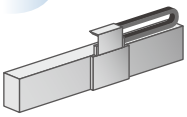
RH 水平右取出



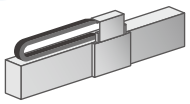
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



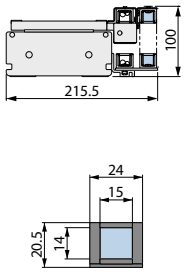
LW 壁掛左取出



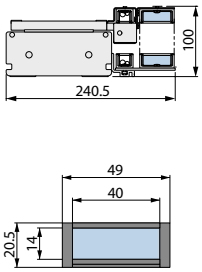
※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

■ ユーザ用オプションケーブルベア

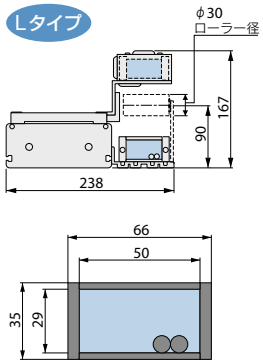
Sタイプ



Mタイプ



Lタイプ

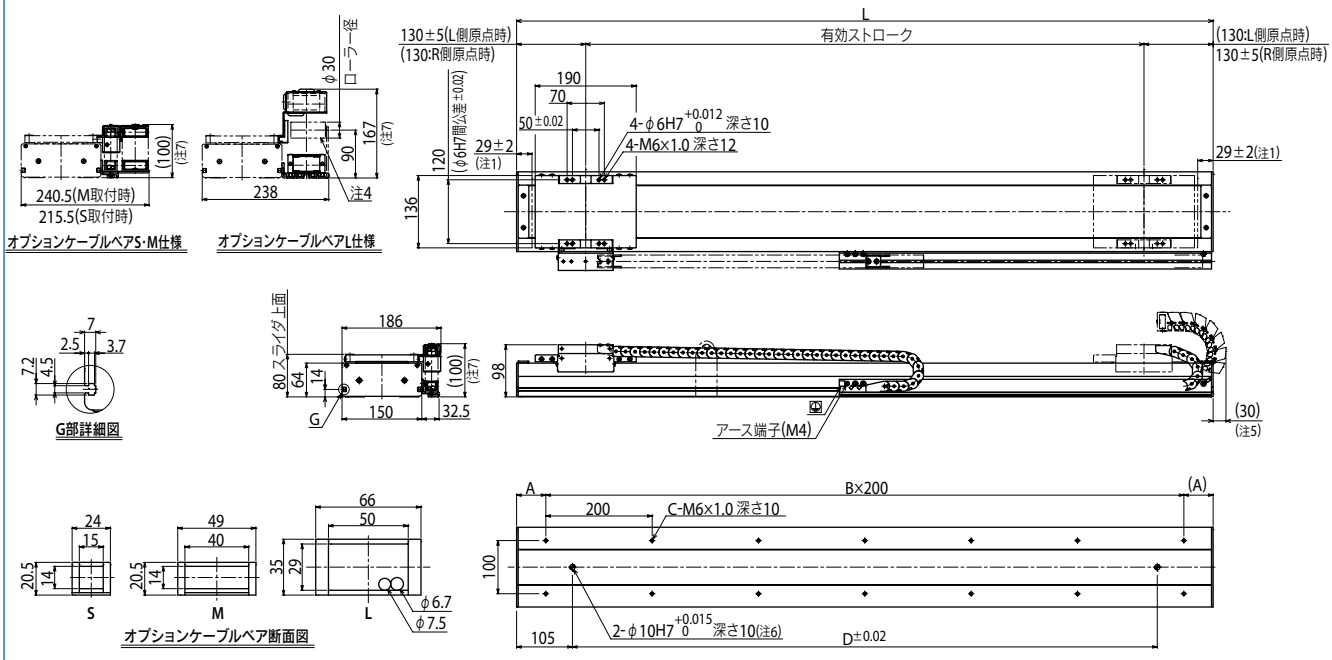


配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル ×1、φ4エアチューブ ×1
M: φ8屈曲ケーブル ×2、φ6エアチューブ ×2
L: φ8屈曲ケーブル ×2、φ6エアチューブ ×3

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

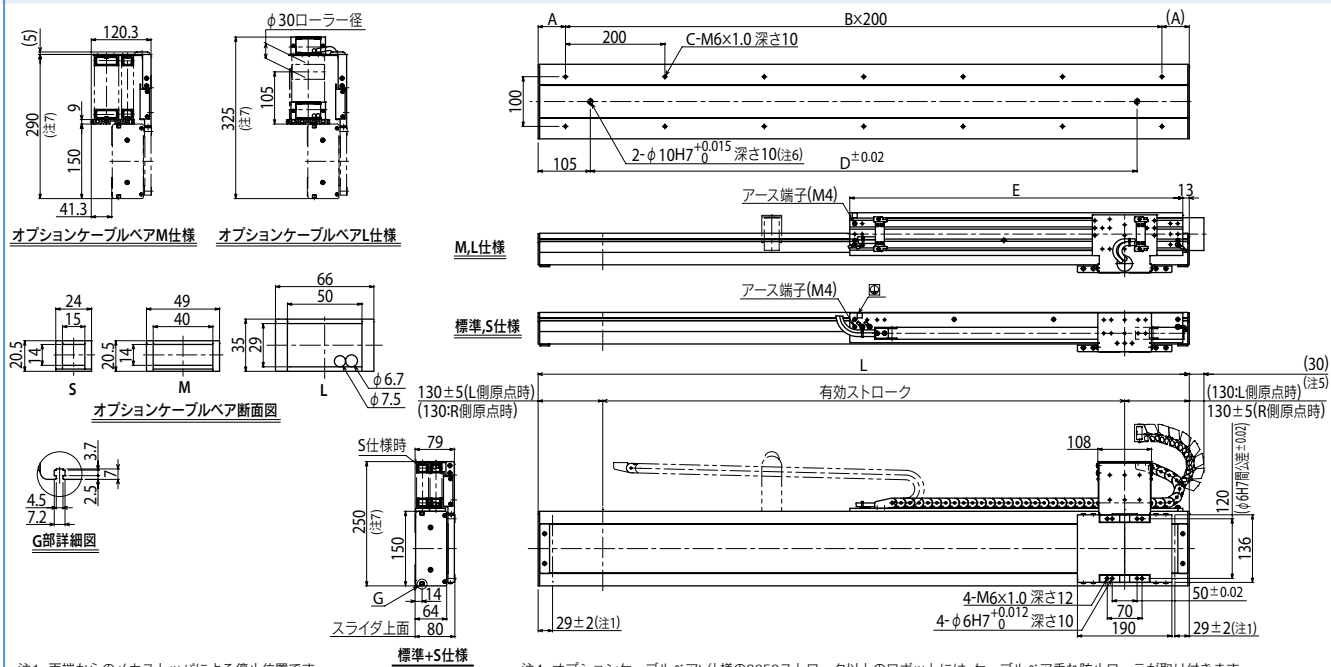
MF20 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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。
注3. 2050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。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050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5. 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高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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)	8.4	10.1	11.7	13.3	15.0	16.6	18.2	19.8	21.5	23.1	24.7	26.4	28.0	29.6	31.3	32.9	34.5	36.1	37.8	39.4	41.0	42.7	44.3	45.9	47.6	49.2	50.8	52.4	54.1	55.7	57.3	59.0	60.6	62.2	63.9	65.5	67.1	68.7	70.4	72.0

MF20 シングルキャリア壁掛仕様 RW



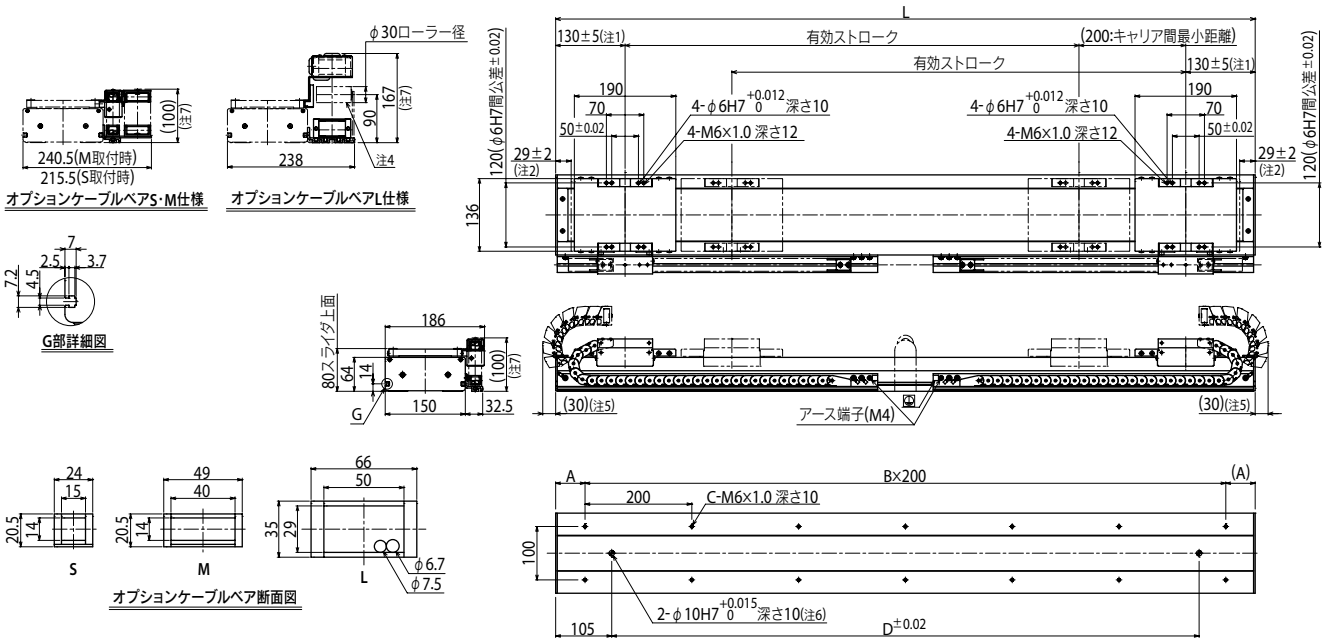
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
本体質量(kg)	8.4	10.1	11.7	13.3	15.0	16.6	18.2	19.8	21.5	23.1	24.7	26.4	28.0	29.6	31.3	32.9	34.5	36.1	37.8	39.4	41.0	42.7	44.3	45.9	47.6	49.2	50.8	52.4	54.1	55.7	57.3	59.0	60.6	62.2	63.9	65.5	67.1	68.7	70.4	72.0

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

MF20/MF20D

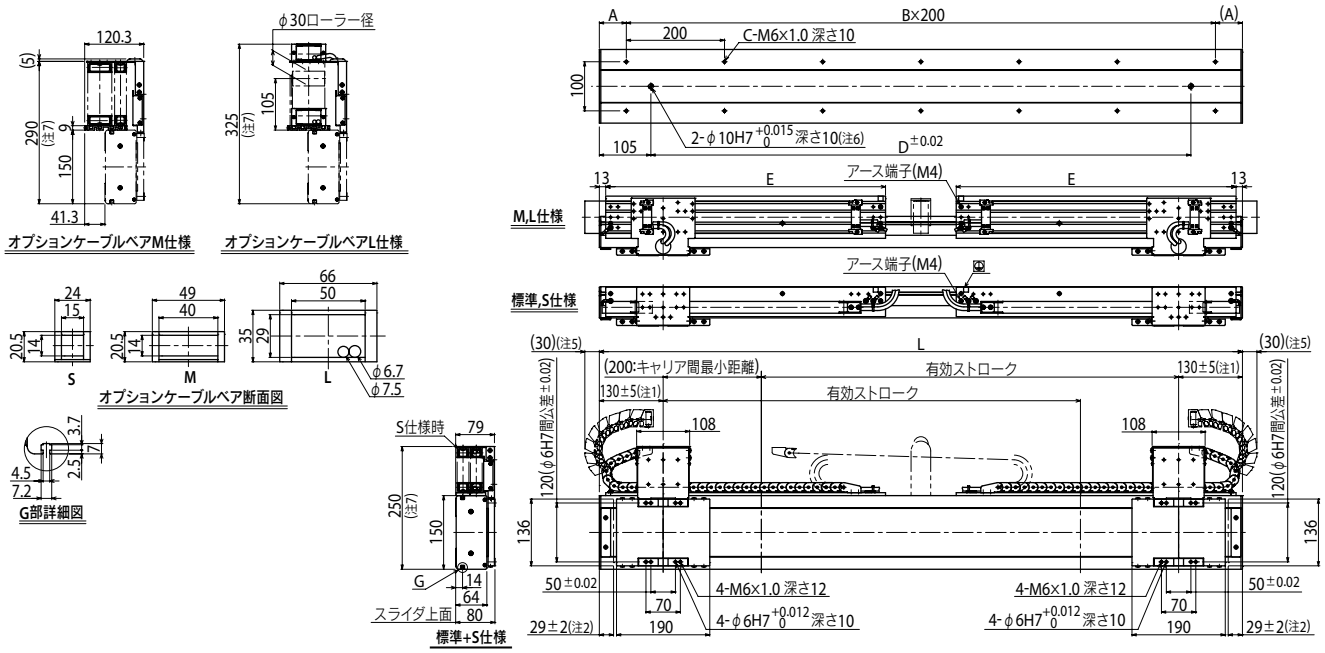
MF20D ダブルキャリア水平仕様 H



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. 2050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。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050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5. 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高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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)	14.9	16.6	18.3	20.0	21.7	23.5	25.2	26.9	28.6	30.3	32.0	33.7	35.4	37.2	38.9	40.6	42.3	44.0	45.7	47.4	49.1	50.8	52.6	54.3	56.0	57.7	59.4	61.1	62.8	64.5	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2

MF20D 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. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 2050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。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050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5. 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高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070
本体質量(kg)	14.9	16.6	18.3	20.0	21.7	23.5	25.2	26.9	28.6	30.3	32.0	33.7	35.4	37.2	38.9	40.6	42.3	44.0	45.7	47.4	49.1	50.8	52.6	54.3	56.0	57.7	59.4	61.1	62.8	64.5	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2

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

MF30/MF30D

● 壁掛仕様対応

※ 1キャリアあたりの質量が30kg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

MF30 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **TSP** **220** - **R** - □ - □

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
MF30:インクリメンタル仕様 MF30A:セミアブソ仕様※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	無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	水平:無記入:L側(標準)、Z:R側 壁掛:無記入:R側(標準)、Z:L側	無記入:標準 GC:クリーン	100～4000 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※4

ポジショナ※5	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力
TS-P	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™ GW:I/Oボードなし※6

SR1-P **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
	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

RDV-P※1 **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	20:400W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(ダブルキャリア仕様は2050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

MF30D - □ - □ - □ - □ - □ - □

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
MF30D:インクリメンタル仕様 MF30AD:セミアブソ仕様※1	H:水平取付 W:壁掛取付	無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	無記入:標準 GC:クリーン	150～3750 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※4	RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)

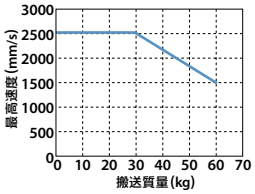
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■基本仕様※

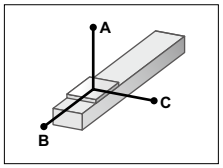
機種	MF30	MF30D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度※2	2500 mm/sec	
定格推力	125 N	
最大可搬質量※1	60 kg	
ストローク	100 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	150 mm～3750 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W150 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+310 mm	ストローク+560 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

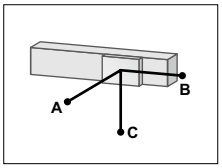
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1.1キャリアあたりの質量になります。質量が30kgを超える時は特殊パラメーター対応となります。弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
30以下	2500
40	2200
50	1800
60	1500



■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

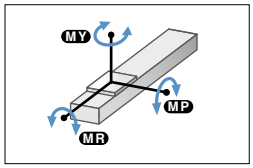
	A	B	C
10kg	3364	2485	1284
20kg	2298	1265	694
30kg	2060	859	507
40kg	1570	600	310
50kg	1265	400	180
60kg	1070	350	135

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	1290	1320	2730
20kg	650	610	1750
30kg	430	360	1460
40kg	205	230	610
50kg	145	175	470
60kg	105	140	380

※ 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)

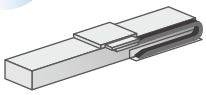
MY	MP	MR
373	373	328

■適用コントローラ

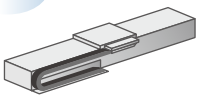
コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320-R RCX340	
TS-P220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-P220-RBR1	パルス列

■ケーブルベア取出方向

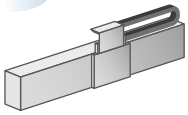
RH 水平右取出



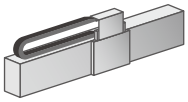
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



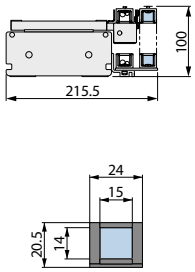
LW 壁掛左取出



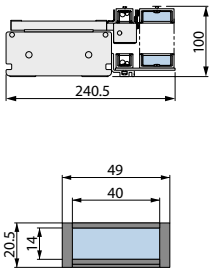
※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

■ユーザ用オプションケーブルベア

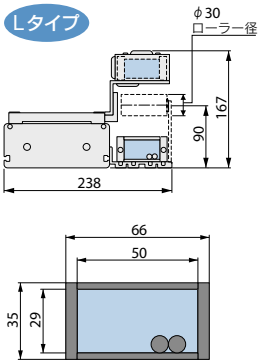
Sタイプ



Mタイプ



Lタイプ



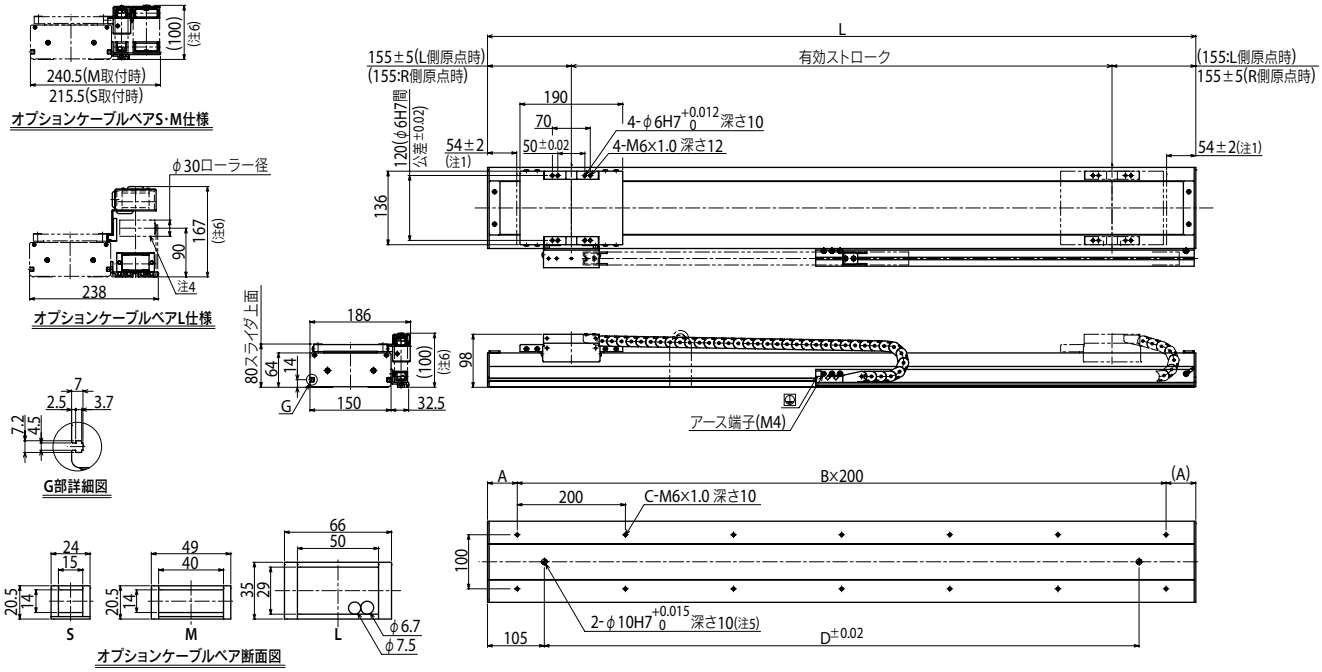
配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1
M: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2
L: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

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

MF30/MF30D

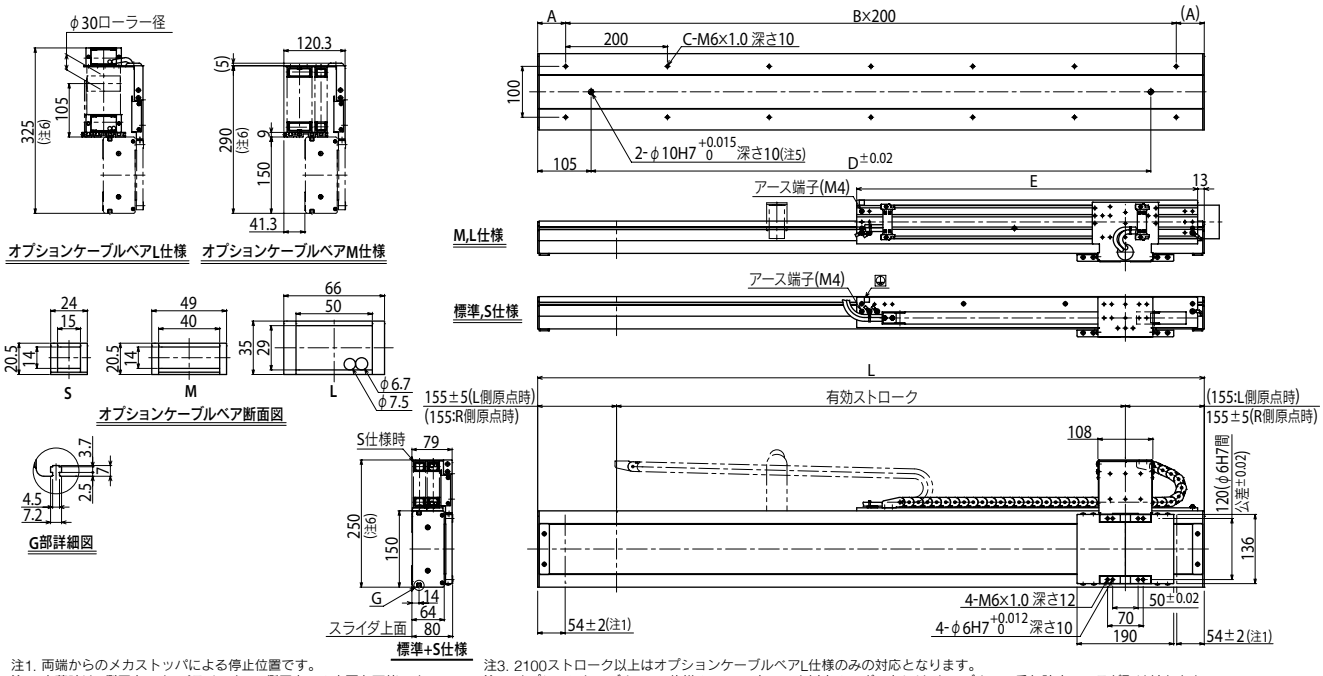
MF30 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 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。
注3. 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。
注4. オプションケーブルベア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	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	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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)	9.0	10.7	12.3	13.9	15.6	17.2	18.8	20.4	22.1	23.7	25.3	27.0	28.6	30.2	31.9	33.5	35.1	36.7	38.4	40.0	41.6	43.3	44.9	46.5	48.2	49.8	51.4	53.0	54.7	56.3	57.9	59.6	61.2	62.8	64.5	66.1	67.7	69.3	71.0	72.6

MF30 シングルキャリア壁掛仕様 RW

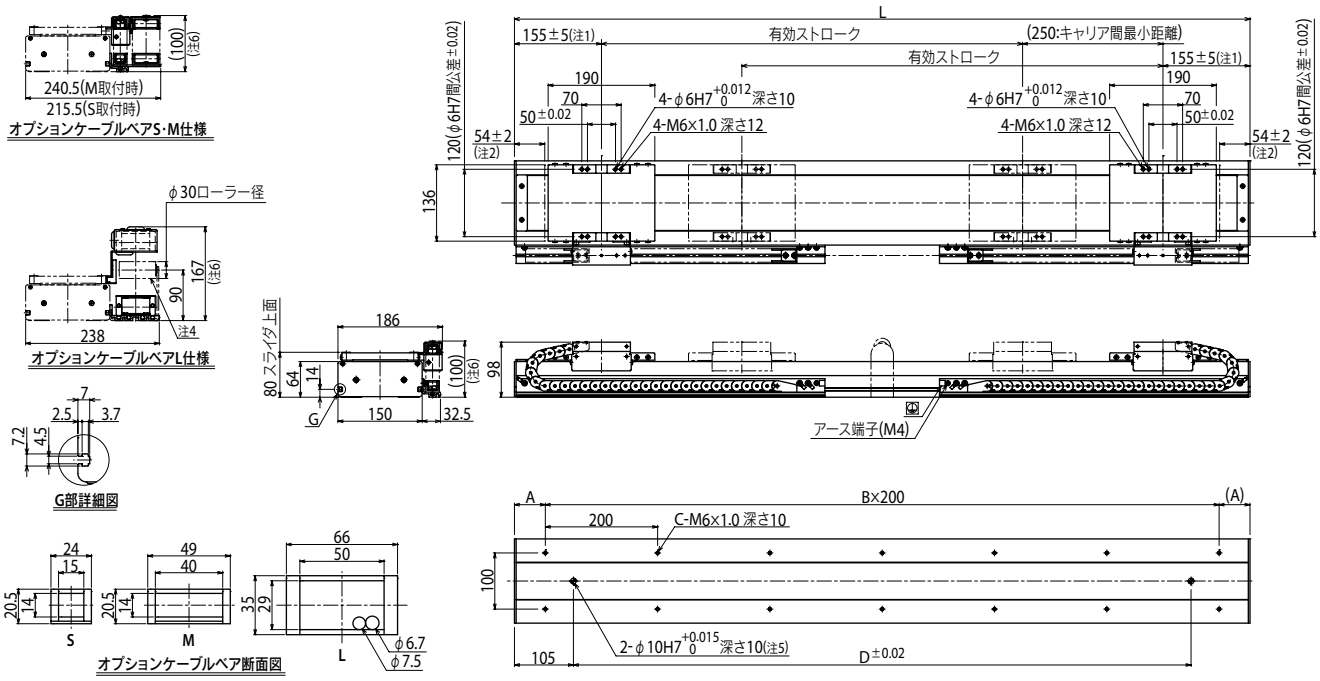


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。
注3. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
本体質量(kg)	9.0	10.7	12.3	13.9	15.6	17.2	18.8	20.4	22.1	23.7	25.3	27.0	28.6	30.2	31.9	33.5	35.1	36.7	38.4	40.0	41.6	43.3	44.9	46.5	48.2	49.8	51.4	53.0	54.7	56.3	57.9	59.6	61.2	62.8	64.5	66.1	67.7	69.3	71.0	72.6

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

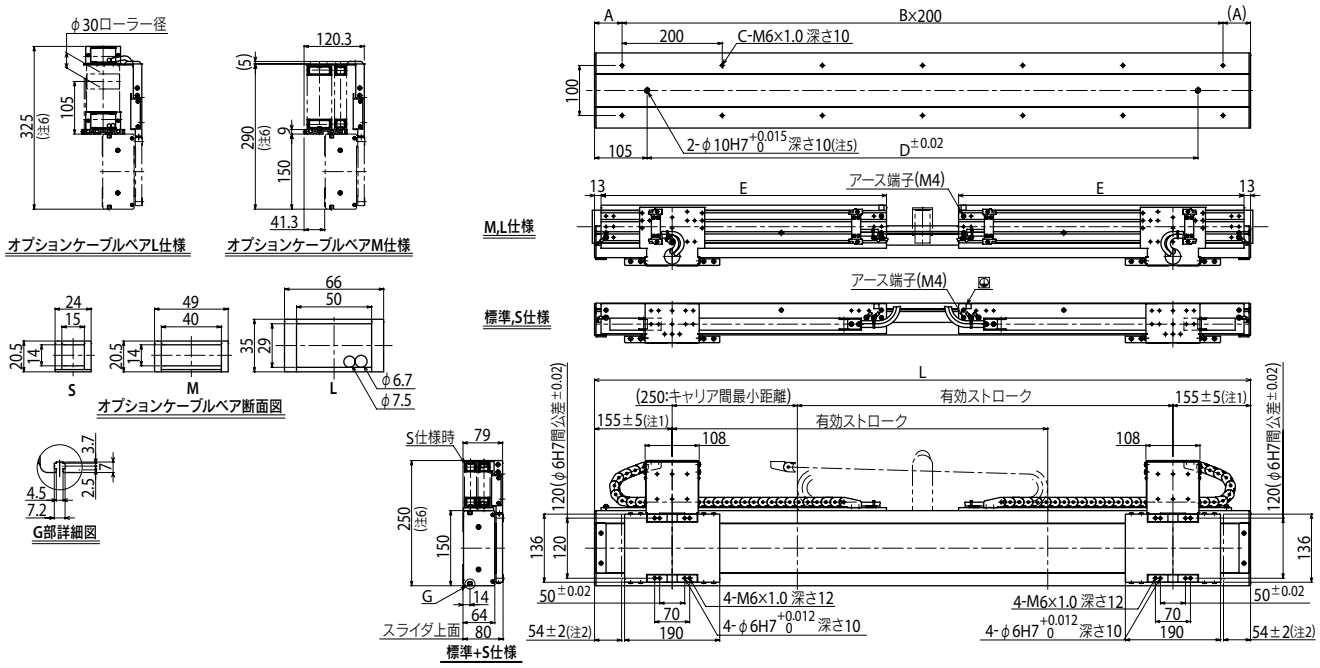
MF30D ダブルキャリア水平仕様 H



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. 2050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。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050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	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	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	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)	17.6	19.3	21.0	22.8	24.5	26.2	27.9	29.6	31.3	33.0	34.7	36.5	38.2	39.9	41.6	43.3	45.0	46.7	48.4	50.2	51.9	53.6	55.3	57.0	58.7	60.4	62.1	63.9	65.6	67.3	69.0	70.7	72.4	74.1	75.8	77.5	79.3

MF30D 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. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 2050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。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050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	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	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	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
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020
本体質量(kg)	17.6	19.3	21.0	22.8	24.5	26.2	27.9	29.6	31.3	33.0	34.7	36.5	38.2	39.9	41.6	43.3	45.0	46.7	48.4	50.2	51.9	53.6	55.3	57.0	58.7	60.4	62.1	63.9	65.6	67.3	69.0	70.7	72.4	74.1	75.8	77.5	79.3

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

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	取付方法/ケーブルベア取出方向	原点位置変更	グリス変更	ストローク	ケーブル長※2
MF75:インクリメンタル仕様 MF75A:セミアブソ仕様※1	RH:水平右取出 LH:水平左取出	水平:無記入:L側(標準) Z:R側	無記入:標準 GC:クリーン	1000～4000 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※3

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
TS-P	220:200V/400～600W	R:RGU-2付き	無記入:なし L:LCD付き	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	CE対応	回生装置	入出力
	20:400～600W	無記入:標準 E:CE仕様	R:RGU-2付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS

RDV-P※1 - **2** - **25** - **RBR2**

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	25:750W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. 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. 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。
※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。
※ 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

MF75D - **H** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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

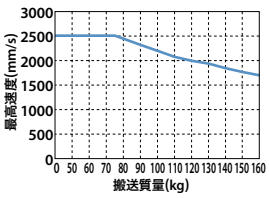
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

基本仕様※

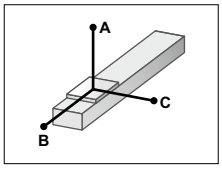
機種	MF75	MF75D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度※2	2500 mm/sec	
定格推力	260 N	
最大可搬質量※1	160 kg	
ストローク	1000 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	680 mm～3680 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W210 mm × H100 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+360 mm	ストローク+680 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(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

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
75以下	2500
90	2310
100	2200
110	2090
120	2000
130	1920
140	1840
150	1770
160	1700



許容オーバーハング量※

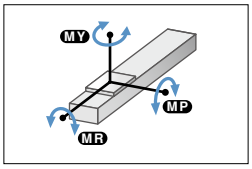


水平使用時 (単位:mm)

	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)

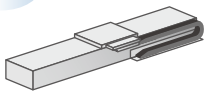
MY	MP	MR
830	831	730

適用コントローラ

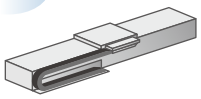
コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320-R RCX340	
TS-P220-R	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-P225-RBR2	パルス列

ケーブルベア取出方向

RH 水平右取出

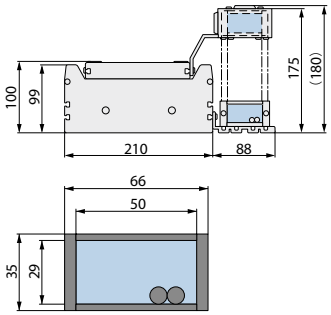


LH 水平左取出



※ 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。

ケーブルベア

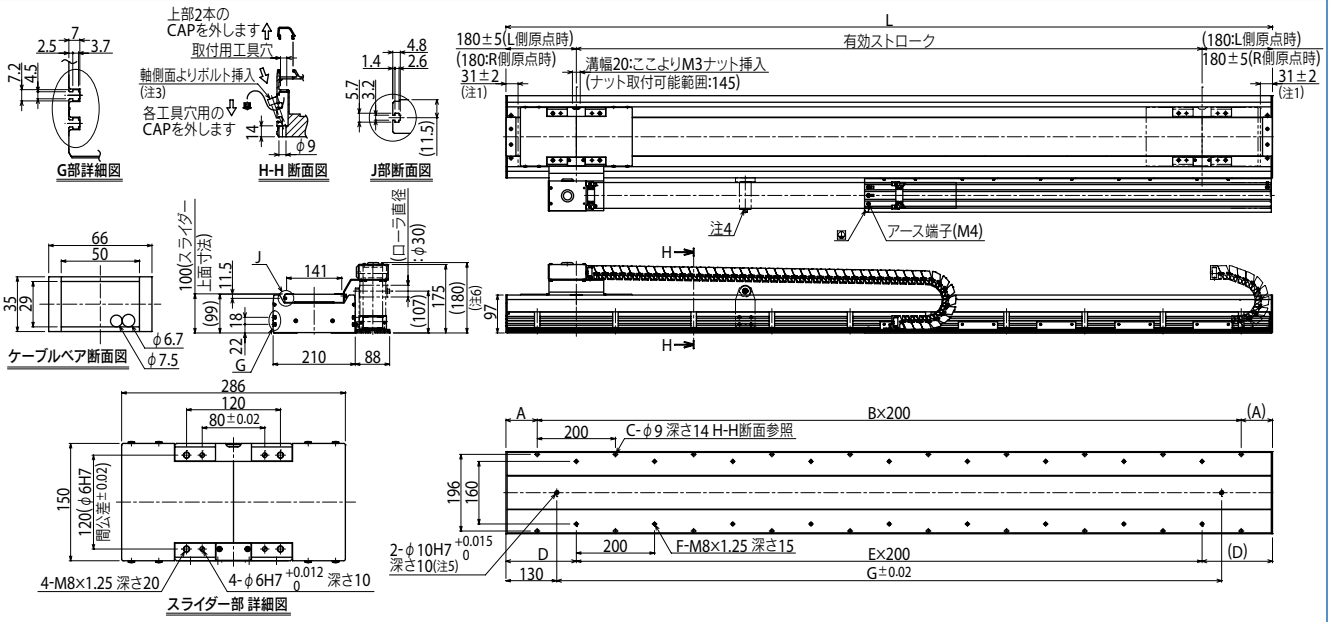


配線・配管の目安 φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

ユーザー用オプションケーブル部

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

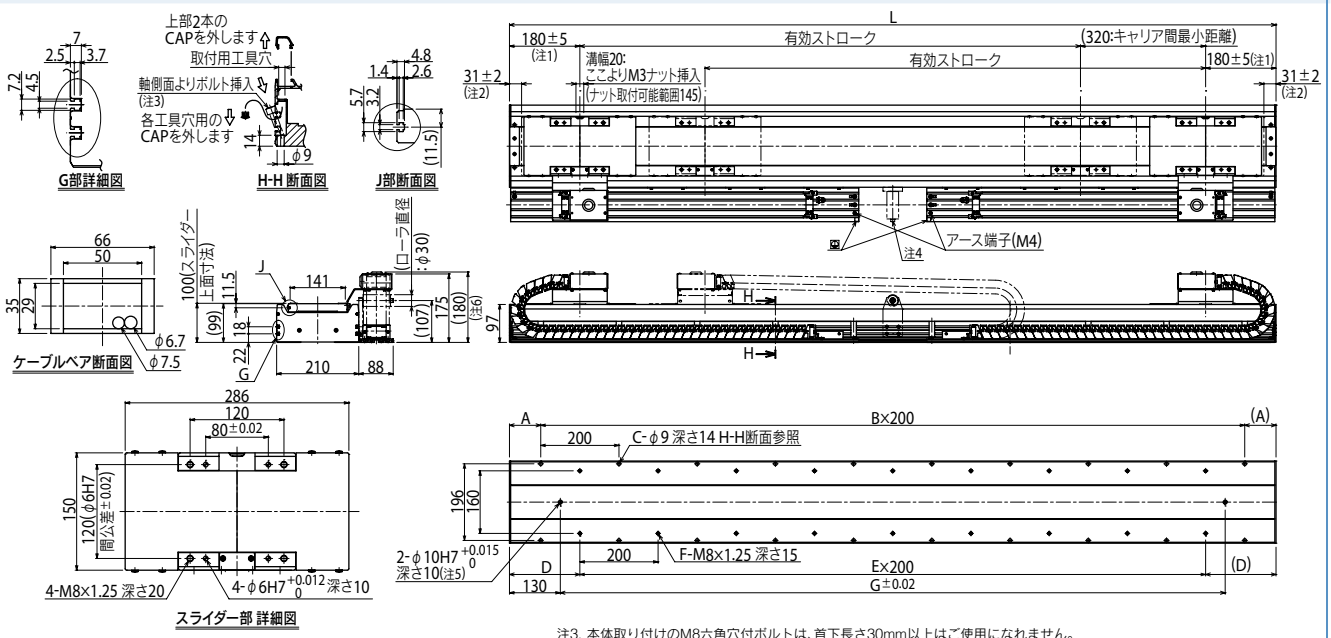
MF75 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 両端からのメカストッパ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	20	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	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	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パ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	20	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	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	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