

MF100/MF100D



■ 注文型式

シングルキャリア仕様

MF100 - [] - [] - [] - **SRCP** - **30** - [] - **R3** - [] - []

ロボット本体 MF100:インクリメンタル仕様	ケーブルベア取出方向 RH:水平右取出 LH:水平左取出	オプション 原点位置 変更 なし:標準 Z:R側 グリス 指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 895~4000 (135mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m(標準) 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ SRCP	ドライバー CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R3:RGU-3	ネットワーク オプション 無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラット ケーブル1m (標準) CN2:ツイストペア ケーブル2m
-----------------------------------	-------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------	------------------------------------------	-------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------

ダブルキャリア仕様

MF100D - **H** - [] - [] - **SRCP** - **30** - [] - **R3** - [] - []

ロボット本体 MF100D:インクリメンタル仕様	取付方法 H:水平取出	オプション グリス 指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 405~3510 (135mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m(標準) 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ SRCP(2台) ^{※1}	ドライバー CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R3:RGU-3	ネットワーク オプション 無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラット ケーブル1m (標準) CN2:ツイストペア ケーブル2m
------------------------------------	-----------------------	-----------------------------------------------	----------------------------------------	-------------------------------------------------	-------------------------------------------	------------------------------------------	-------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------

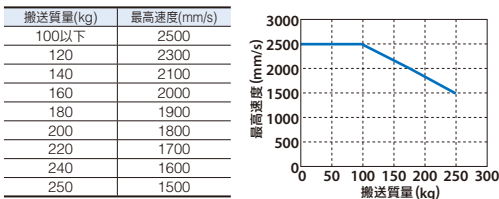
※1. ダブルキャリア仕様の場合は2台必要となります。
※ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.427をご参照ください。

■ 基本仕様*

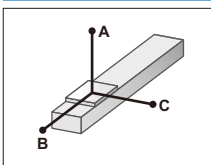
機種	MF100	MF100D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度(μm)	±5	
スケール(μm)	磁気式:分解能1	
最高速度 ^{※1} (mm/sec)	2500	
定格推力(N)	400	
最大可搬質量 ^{※2} (kg)	250	
ストローク(mm)	895~4000 (135ピッチ)	405~3510 (135ピッチ)
リニアガイド形式	4列ローラータイプ×2レール	
本体断面最大外形(mm)	W210×H100 (ケーブルベア部を除く)	
全長(mm)	ストローク+515	ストローク+1005
ケーブル長(m)	標準:3.5 / オプション:5,10	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※1. 搬送質量が100kgを超える場合は下表を参考に速度を下げる調整をしてください。
※2. 1キャリアあたりの質量になります。

※1. 最高速度表



■ 許容オーバーハング量*

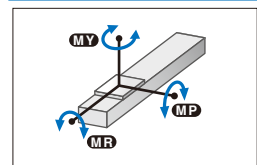


水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
20kg	3397	3104	1358
40kg	2210	1505	697
60kg	1969	975	488
80kg	1846	710	373
100kg	1751	624	339
120kg	1670	240	165
140kg	1655	195	135
160kg	1555	160	110
180kg	1475	130	90
200kg	1465	110	75
220kg	1425	90	60
240kg	1355	75	50
250kg	1315	70	45

※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。
※オーバーハング量の大きい状態で衝突した場合、寿命が低下する恐れがあります。

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	MP	MR
1971	1975	1734

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SRCP-30-R3	パルス列プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

■ 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きますので弊社までお問い合わせください。

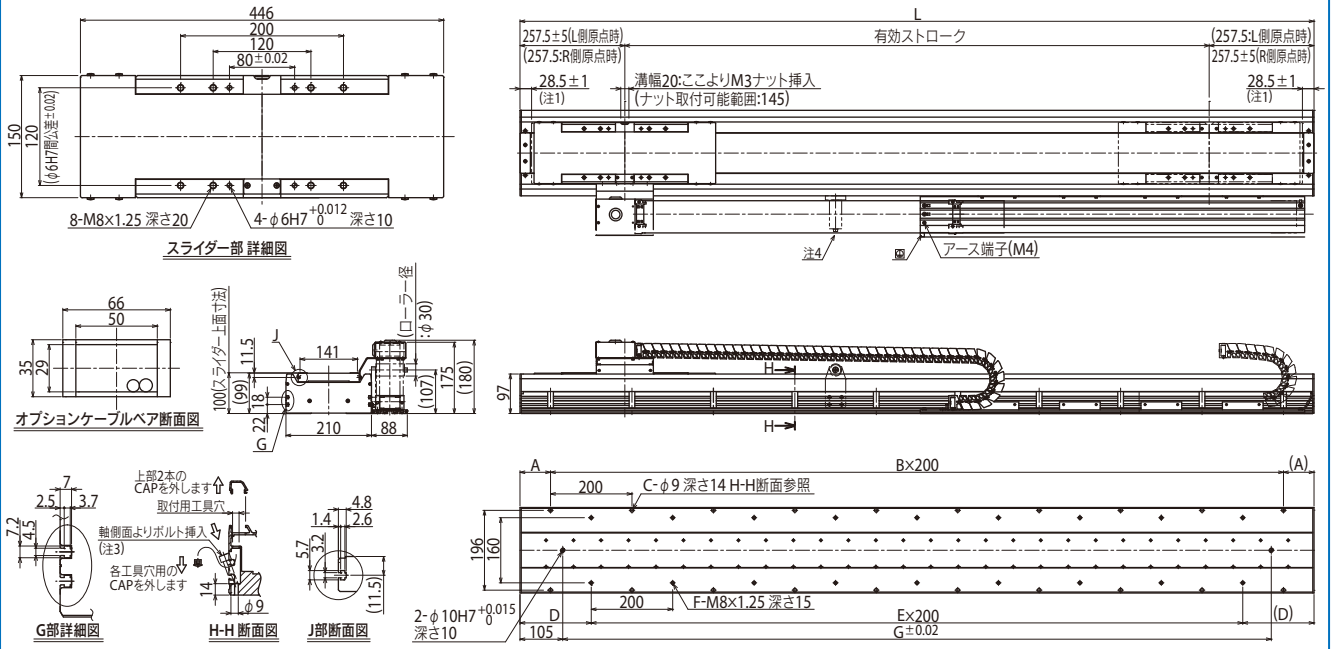
■ ケーブルベア断面図

配線・配管の目安φ8屈曲ケーブルx2、φ6エアチューブx3

■ 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。

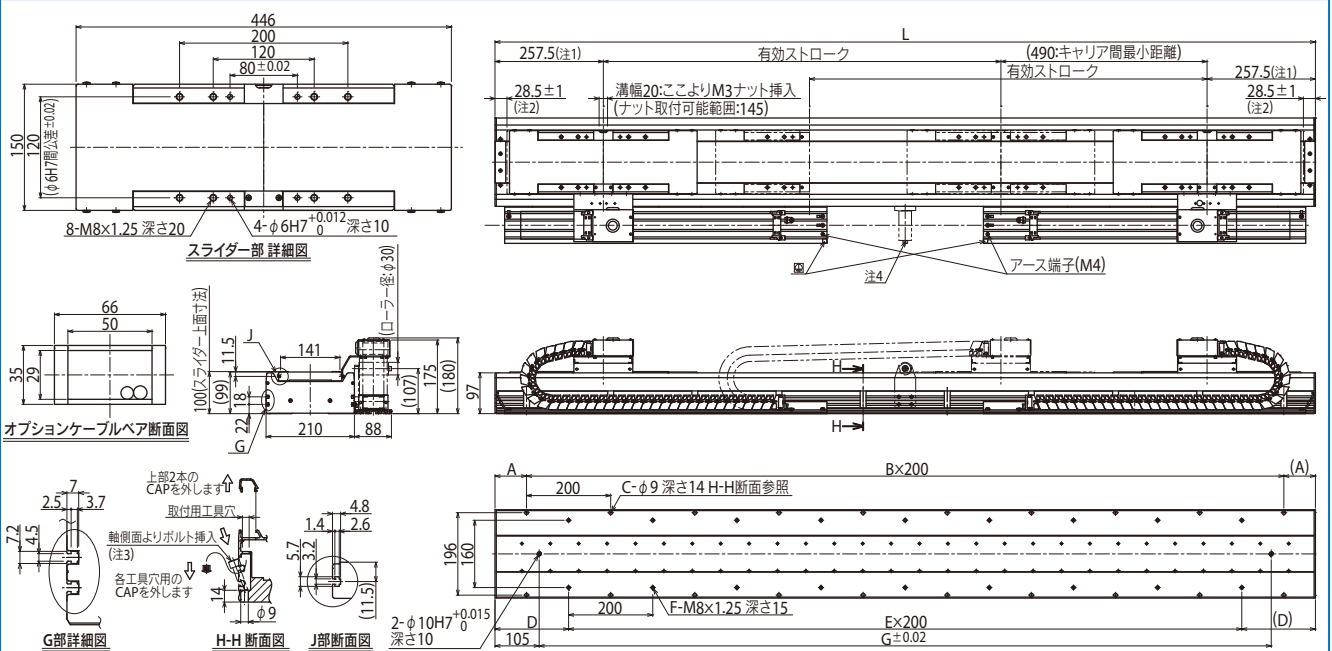
MF100 シングルキャリア水平仕様 **(RH)**



注1. 両端からメカストップまでの位置です。 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4. 3055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

有効ストローク	895	1030	1165	1300	1435	1570	1705	1840	1975	2110	2245	2380	2515	2650	2785	2920	3055	3190	3325	3460	3595	3730	3865	4000
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
C	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1335	1470	1605	1740	1875	2010	2145	2280	2415	2550	2685	2820	2955	3090	3225	3360	3495	3630	3765	3900	4035	4170	4305
本体質量 (kg)	53	57	61	65	69	73	77	81	84	88	92	96	100	104	108	112	116	120	124	127	131	135	139	143

MF100D ダブルキャリア仕様 **(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2. 両端からメカストップまでの位置です。 注4. 3105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

有効ストローク	405	540	675	810	945	1080	1215	1350	1485	1620	1755	1890	2025	2160	2295	2430	2565	2700	2835	2970	3105	3240	3375	3510
L	1410	1545	1680	1815	1950	2085	2220	2355	2490	2625	2760	2895	3030	3165	3300	3435	3570	3705	3840	3975	4110	4245	4380	4515
A	205	72.5	140	207.5	75	142.5	210	77.5	145	212.5	80	147.5	215	82.5	150	217.5	85	152.5	220	87.5	155	222.5	90	157.5
C	5	7	7	7	9	9	9	11	11	11	13	13	13	15	15	15	17	17	17	19	19	19	21	21
D	105	172.5	40	107.5	175	42.5	110	177.5	45	112.5	180	47.5	115	182.5	50	117.5	185	52.5	120	187.5	55	122.5	190	57.5
E	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	18	18	18	20	20	20	22
F	14	14	18	18	18	22	22	22	26	26	26	30	30	30	34	34	34	38	38	38	42	42	42	46
G	1200	1335	1470	1605	1740	1875	2010	2145	2280	2415	2550	2685	2820	2955	3090	3225	3360	3495	3630	3765	3900	4035	4170	4305
本体質量 (kg)	68	72	76	80	84	88	92	96	100	104	108	112	116	120	124	128	132	136	140	144	148	152	156	160

アプリケーション
TRANSERO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-XG
YF-X
CLEAN
CONTROLLER INFORMATION
MRタイプ
MFタイプ