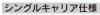
MF50/MF50D



□注文型式





ダブルキャリア仕様

MF50D -

ロボット本体

- 取付方法

オプション - ストローク -

ケーブル長

RCX221HP

CE対応

回生装置 入出力選択1 N:NPN
P:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNet
PB:Profibus
EN:Ethernet
YC:YC-Link**5 R:RG1 (SR1-P)

入出力選択2 P1:OP.DIO24/17 (PNP) EN: Ethernet

- ※1. セミアブソ仕様は、SR1-P、TS-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. TS-P、RDPの選択オブションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください(TS-P:P.355、RDP:P.368)。
 ※3. ダブルキャリア仕様でSR1-P、TS-P、RDPをご使用の場合は2台必要となります。
 ※4. スレーブのみで対応可能です。
 ※5. マスターのみで対応可能です。
 ※5. マスターのみで対応可能です。
 ※5. マスターのみで対応可能です。

 ※5. マスターのみで対応可能です。
 ※5. マスターのみで対応可能です。

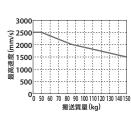
■基本仕様*

機種	MF50	MF50D
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 ^{*2} (mm/sec)	2500	
定格推力(N)	200	
最大可搬質量 ^{*1} (kg)	150	
ストローク(mm)	1050~4020 (135ピッチ)	730~3700 (135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)	W210×H100 (ケーブルベア部を除く)	
全長(mm)	ストローク+360 ストローク+680	
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でプレーキ付)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になります。質量からOkgを超える場合は、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)
50以下	2500
60	2400
70	2200
80	2100
90	2000
100	1900
110	1800
120	1700
130	1600
140	1600
150	1500



■許容オーバーハング量*



水平使用時		(単位: mm)		
	Α	В	С	
10kg	4000	4000	3514	
20kg	3397	2841	1840	
30kg	3045	1873	1247	
40kg	2795	1389	964	
50kg	2602	1096	797	
60kg	2200	530	450	
70kg	2000	290	180	
80kg	1800	175	150	
90kg	1650	150	125	
100kg	1500	130	110	
110kg	1350	115	95	
120kg	1250	100	80	
130kg	1150	85	70	
140kg	1100	80	65	
150kg	1000	70	55	

※ 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。



		(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-P-20-R	プログラム ポイントトレース	
RCX221HP-R	リモートコマンド オンライン命令	
TS-P220-R	ポイントトレース	
RDP-20-RBR1	パルス列	

■取付方法/ケーブルベア取出方向



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 設慮は必りサーフルン・以口が同場で各は保险場がのか同じけっていて 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。

