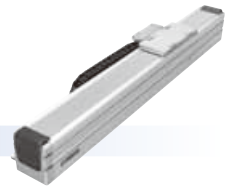


# MR16/MR16D

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

**MR16**

<b>ロボット本体</b> MR16:インクリメンタル仕様 MR16A:セミアブソ仕様*	<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> 水平 なし:L側(標準) Z:R側 なし:R側(標準) Z:L側	<b>グリッド変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン**2	<b>ストローク</b> 50~1550 (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>05</b> ドライバ:モータ容量 05:100W以下	<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>05</b> ドライバ:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b> 回生装置	

### ダブルキャリア仕様

**MR16D**

<b>ロボット本体</b> MR16D:インクリメンタル仕様 MR16AD:セミアブソ仕様*	<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> グリッド指定 なし:標準 GC:クリーン**2	<b>ストローク</b> 50~1450 (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:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/17 (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. クリーングリッド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。  
\*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	MR16	MR16D
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)	27	
最大可搬質量**2(kg)	7	
ストローク(mm)	50~1550 (100ピッチ)	50~1450 (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+288	ストローク+488
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
1kg	600	600	600	1kg	600	600	600
3kg	1800	1800	274	3kg	208	1800	1800
5kg	3000	1601	163	5kg	94	779	2570
7kg	3411	1156	115	7kg	45	0	1525

\* 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
148	148	113

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P05	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
RCX221	
RDP-05-RBR1	パルス列

## ■ 取付方法/ケーブルベア取出方向

<b>RH</b> 水平右取出	<b>LH</b> 水平左取出
<b>RW</b> 壁掛右取出	<b>LW</b> 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

<b>Sタイプ</b>	<b>Mタイプ</b>
-------------	-------------

■ 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。

# MR16/MR16D

アプリケーション  
アプリケーション

TRANSEURO  
小形制御ユニット

FLIP-X  
単軸ロボット

PHASER  
2軸単軸ロボット

XY-X  
直交ロボット

YK-X  
スキャロボット

YP-X  
ヒック&ジョイント

CLEAN  
クリーン

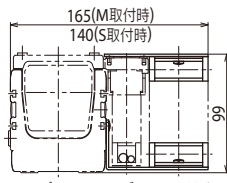
CONTROLLER  
コントローラ

INFORMATION  
各種情報

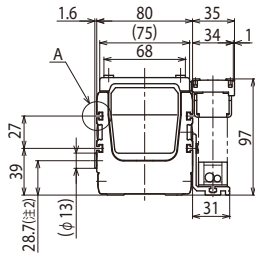
MFT  
MFT

MR  
MR

## MR16 シングルキャリア水平仕様 RH

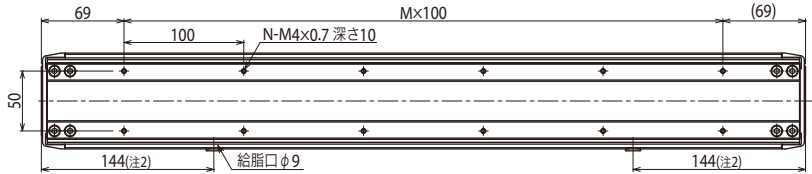
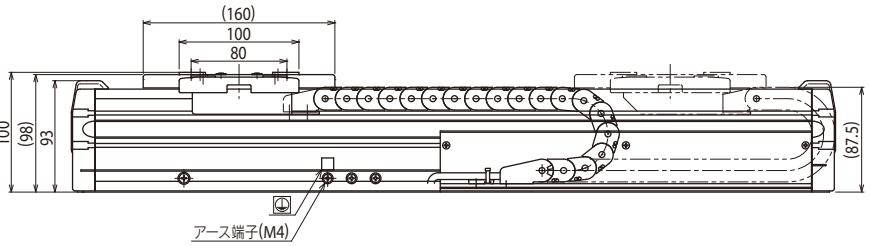
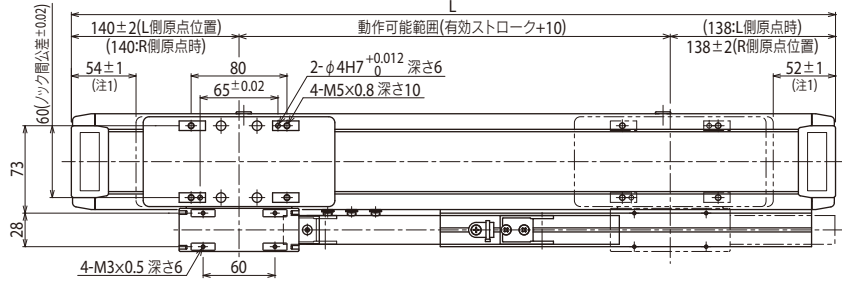


オプションケーブルベア取付時



A部詳細図

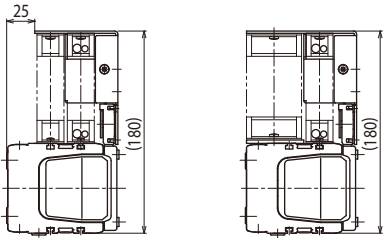
オプションケーブルベア断面図



有効ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	338	438	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838
M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg)	5.8	6.7	7.6	8.6	9.5	10.4	11.4	12.3	13.2	14.2	15.1	16.0	16.9	17.9	18.8	19.8

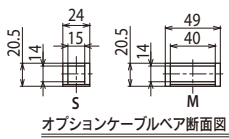
注1. 両端からメカストップまでの位置です。  
注2. 給脂用の穴位置です。  
※出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。

## MR16 シングルキャリア壁掛仕様 RW

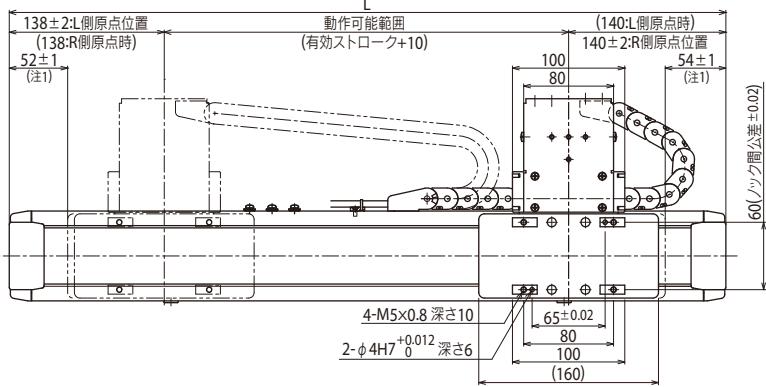
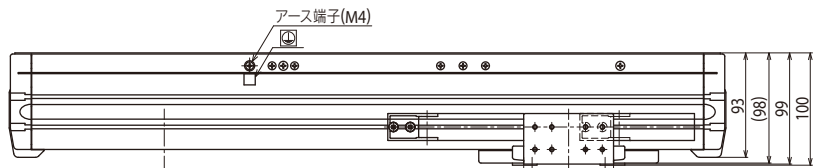
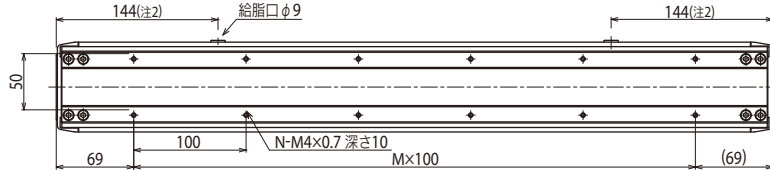
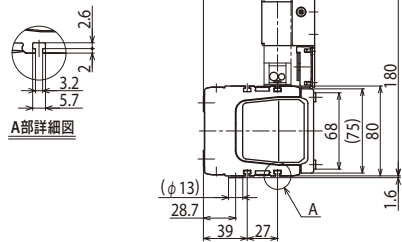


オプションケーブルベアS取付時

オプションケーブルベアM取付時



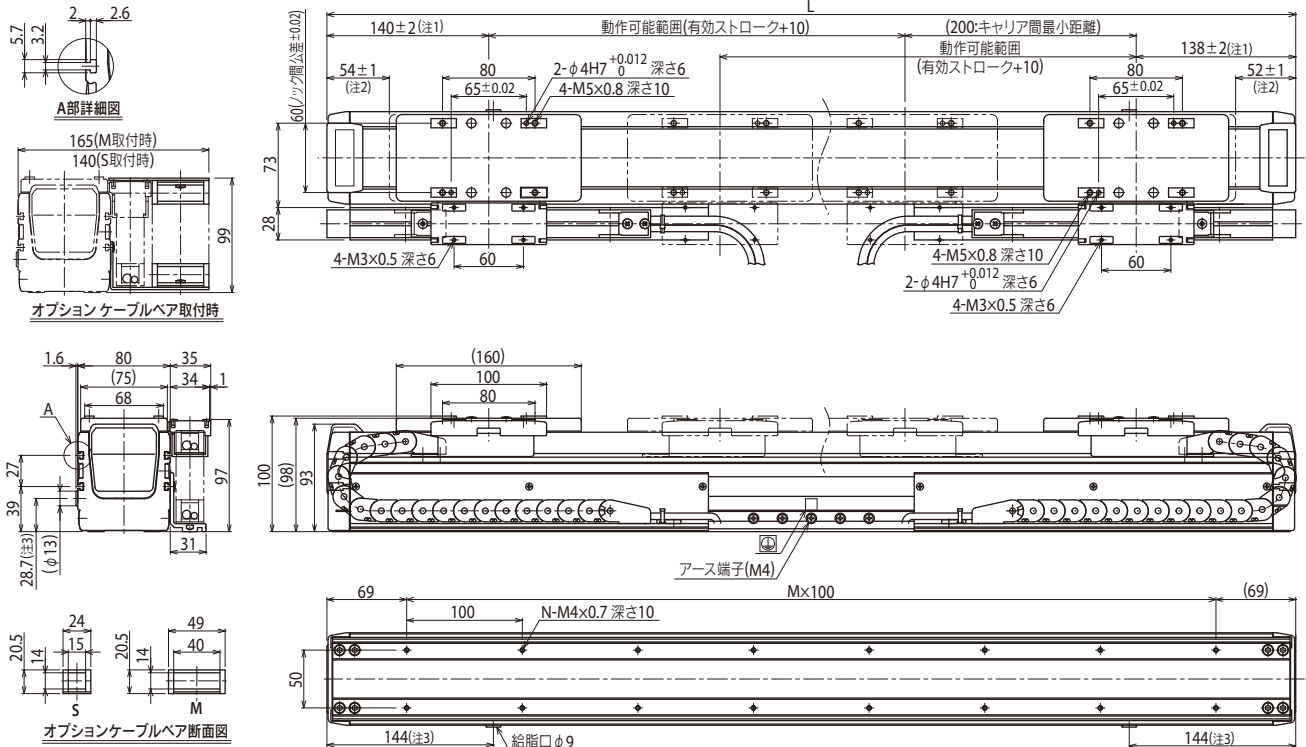
オプションケーブルベア断面図



有効ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	338	438	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838
M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量 (kg)	5.8	6.7	7.6	8.6	9.5	10.4	11.4	12.3	13.2	14.2	15.1	16.0	16.9	17.9	18.8	19.8

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。

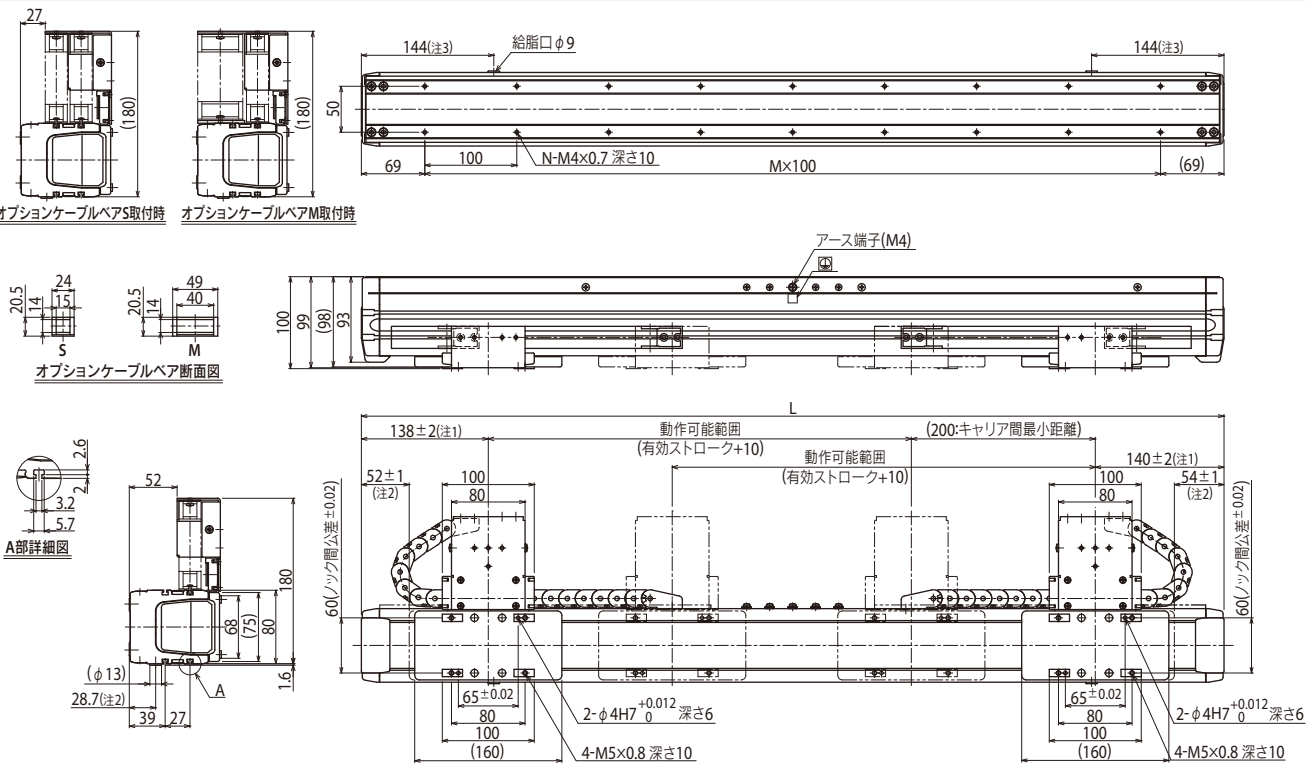
MR16D ダブルキャリア水平仕様 **H**



有効ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938
M	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
N	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
本体質量 (kg)	8.7	9.7	10.6	11.5	12.5	13.4	14.3	15.3	16.2	17.1	18.0	19.0	19.9	20.9	21.8

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。

MR16D ダブルキャリア壁掛仕様 **W**



有効ストローク	50	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938
M	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
N	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
本体質量 (kg)	8.7	9.7	10.6	11.5	12.5	13.4	14.3	15.3	16.2	17.1	18.0	19.0	19.9	20.9	21.8

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。