

# F10H

●ハイリッド:リード30

●原点反モータ側選択可能:リード10・20・30

## ■注文型式

### F10H

ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	グリス指定 なし:標準 G:グリス	ストローク リード20・10・5: 150~1000 (60mmピッチ) リード30: 150~1000 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	---	---	------------------------------------	----------------------------	-------------------------	--	--

### TSX

ボタショナ <sup>※4</sup> TSX・TS-X	ドライバ: 電源電圧・モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アップリ) N:なし(インクリ)
---------------------------------	---	---------------------------	----------------------------	---	-----------------------------------

### SR1-X

コントローラ	ドライバ:モータ容量 10:200W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFINET	バッテリー B:有り(アップリ) N:なし(インクリ)
--------	-----------------------	--------------------------	---------------------------	--	-----------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	RBR1	回生装置
----------	------------------	-------------------------	------	------

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※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.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.634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。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 - 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
ストローク	150 mm~1000 mm
全長	水平使用時 ストローク+355 mm 垂直使用時 ストローク+385 mm
本体断面最大外形	W110 mm × H71 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーチ × 1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。移動距離が短い場合、可搬質量によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リッド	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リッド30	10kg 1181	681	219	10kg 193	570	1062	4kg 1650	1650	
リッド20	20kg 772	298	99	20kg 65	187	549	6kg 1104	1104	
リッド10	10kg 1961	685	232	10kg 198	570	1786	8kg 832	832	
リッド5	20kg 949	301	103	20kg 65	187	732	10kg 927	927	
リッド20	40kg 432	109	38	40kg 0	0	0	15kg 614	614	
リッド10	30kg 1615	239	84	20kg 100	283	1981	20kg 458	458	
リッド5	50kg 1131	112	39	25kg 66	187	1546	15kg 752	752	
リッド10	80kg 812	40	14	30kg 43	123	1223	20kg 560	560	
リッド5	60kg 3091	112	39	20kg 134	379	7629	30kg 369	369	
リッド5	80kg 2330	64	23	25kg 93	264	5987			
リッド5	100kg 1733	36	12	30kg 66	187	4841			

- ※ 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。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

## ■静的許容モーメント

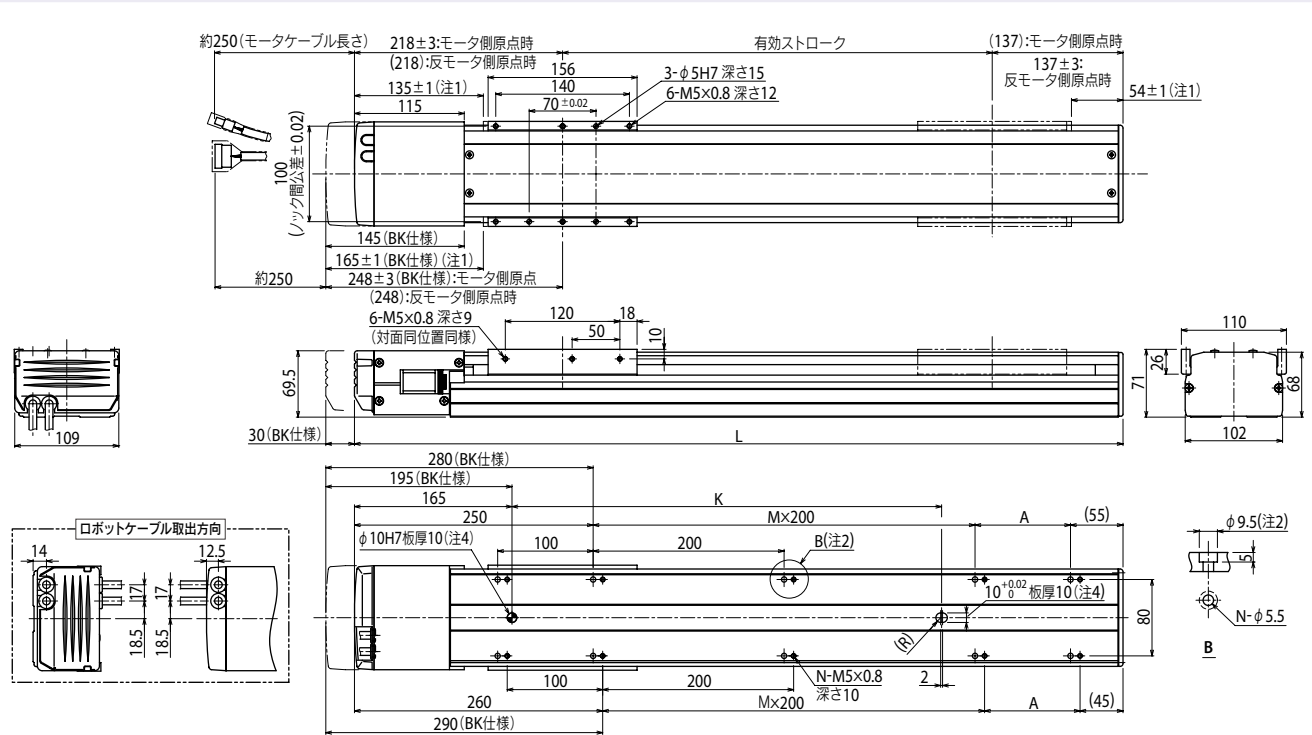
リッド	MY (単位:N・m)	MP	MR
リッド30	348	348	160

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 <sup>※</sup>	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	
RCX221/222	
RCX340	
TS-X110 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210 <sup>※</sup>	
RDV-X210-RBR1	パルス列

- ※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

## F10H

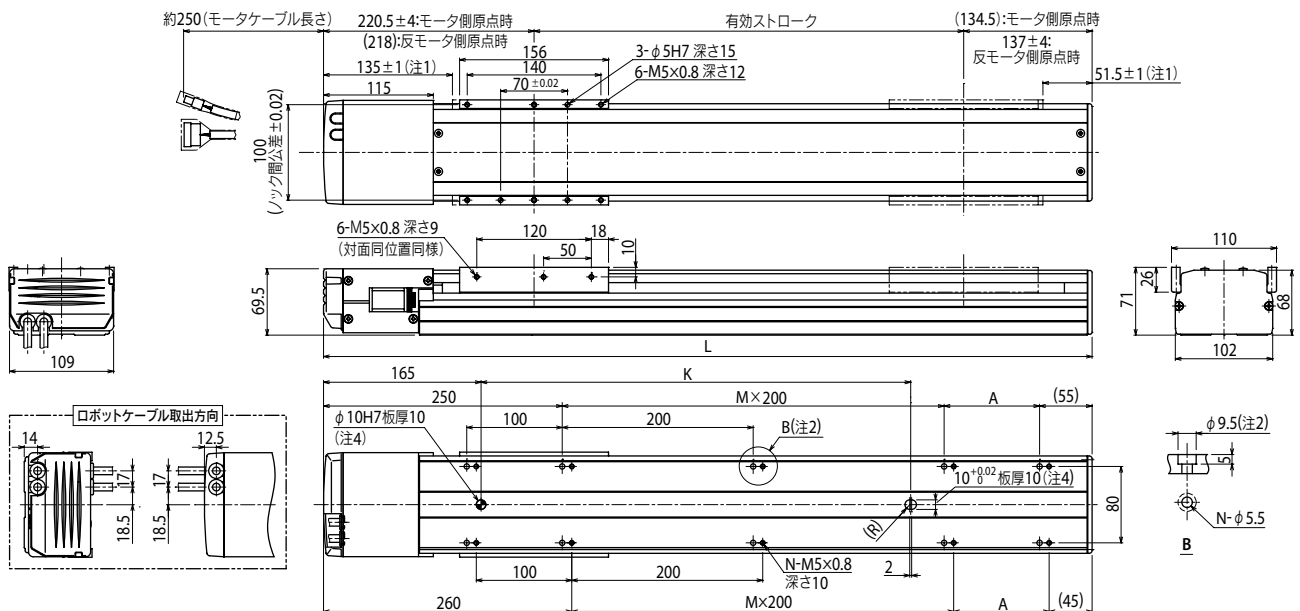


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4	
最高速度 <sup>※6</sup> (mm/sec)	リード30	1800									1440	1260	1080			720		630	
	リード20	1200									960	840	720			480		420	
	リード10	600									480	420	360			300		210	
	リード5	300									240	210	180			150		105	
速度設定											80%	70%	60%			50%		40%	35%

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
- 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
- 注5. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはプレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

注6. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

## F10H ハイリードタイプ: リード30



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
本体質量 (kg)	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4
最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	リード30	1800																
	リード20	1200																
	リード10	600																
	リード5	300																
	速度設定	—																
											80%	70%	60%	50%	40%	35%		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. 本体取付の際、φ9.5サグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。  
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。  
注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。