

F14

- ハイリード: リード30
- 原点反モータ側選択可能

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



■ 注文型式

F14

ロボット本体	リード指定	ブレーキ ^{※1}	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長 ^{※2}
	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	なし: 標準 Z: 反モータ側	なし: 標準 GC: グリーン	リード20: 10・5: 150 ~ 1050 (50mmピッチ) リード30: 150 ~ 1250 (50mmピッチ)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジション ^{※3} TSX: TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	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 ^{※4}	バッテリー B: 有り(アプリア) N: なし(インクリ)
----------------------------------	---	-----------------------------	------------------------------	--	-------------------------------------

SR1-X

05	コントローラ	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	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™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプリア) N: なし(インクリ)
----	--------	---------------------------	----------------------------	-----------------------------	--	-------------------------------------

RDV-X

2	05	RBR1	
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	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. 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。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. 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	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±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 ^{※2}	1800 mm/sec / 1200 mm/sec / 600 mm/sec / 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時: 15 kg / 30 kg / 55 kg / 80 kg 垂直使用時: — / 4 kg / 10 kg / 20 kg
定格推力	56 N / 84 N / 169 N / 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm ^{※3} (50 mmピッチ)
全長	水平使用時: ストローク+255 mm 垂直使用時: ストローク+285 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H83 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ク×2レール
位置検出器	レゾルバ ^{※4}
分解能	16384 ハルス/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700mm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。
- ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプリア仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプリア仕様となります。

■ 許容オーバーハング量[※]

水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
リード30	5kg 1756	1364	863
リード20	15kg 1236	467	438
リード10	5kg 2153	1366	980
リード5	15kg 1193	465	430
リード20	30kg 1266	245	294
リード10	20kg 1132	353	361
リード5	40kg 872	183	218
リード10	55kg 946	140	184
リード5	50kg 1575	158	222
リード5	60kg 1493	135	194
リード5	80kg 1466	107	159

壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
リード30	5kg 951	969	1286
リード20	15kg 408	277	803
リード10	5kg 1066	974	1578
リード5	15kg 402	276	775
リード20	30kg 219	105	678
リード10	20kg 312	189	690
リード5	40kg 140	57	402
リード10	55kg 92	0	345
リード5	30kg 246	107	1095
リード5	40kg 167	64	798
リード5	60kg 88	20	508

垂直使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
リード30	1kg 600	600	600
リード20	2kg 1200	1200	1200
リード10	4kg 1154	895	895
リード5	4kg 1232	956	956
リード5	8kg 634	492	492
リード10	10kg 499	387	387
リード5	10kg 587	456	456
リード5	15kg 383	297	297
リード5	20kg 281	218	218

※ 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

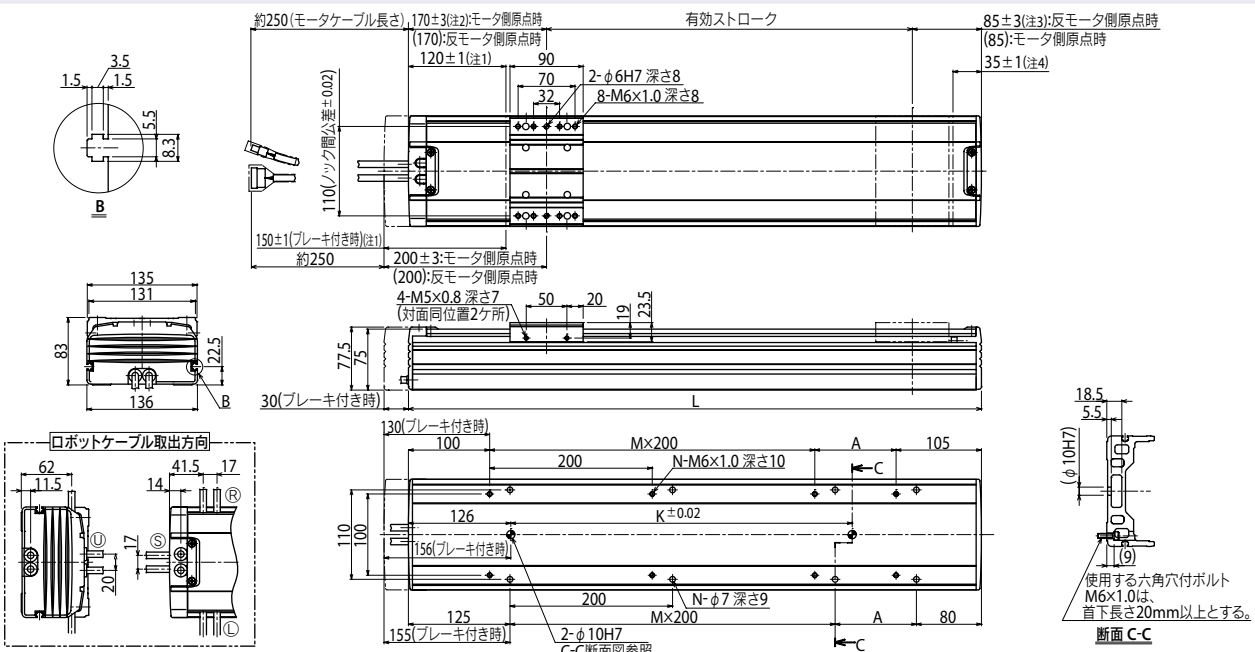
MY	MP	MR
232	233	204

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 [※] RCX320 RCX221/222 RCX340	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
TS-X105 [※] TS-X205 [※]	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時に移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

F14



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、172.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、85±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
- 注5. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注6. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.7kg重くなります。

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	1050	1100 ^{※8}	1150 ^{※8}	1200 ^{※8}	1250 ^{※8}	
L	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	
K	240	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	
本体質量(kg) ^{※5}	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.6	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4	
最高速度 ^{※7} (mm/sec)	リード30	1800													1440	1170	900	810						
リード20	1200													960	780	600	540							
リード10	600													480	390	300	270							
リード5	300													240	195	150	135							
速度設定															80%	65%	50%	45%						

- 注7. ストロークが700mm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。
- 注8. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。