

# F17L

● 原点反モータ側選択可能



※ ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法:全長+20mm)

## ■ 注文型式

### F17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ 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*1 R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 E:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 1100~2050 (50mmピッチ)	ケーブル長*2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	---------------------------------	--	----------------------------	---------------------------	---------------------------------	--

### TSX 220 R

ポジション*3 TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量*4 220/200V/400~600W	回生装置 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*5	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)
---------------------	--	-----------------	----------------------------	---	-----------------------------------

### SR1-X 20 R

コントローラ	ドライバ、モータ容量*4 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 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 20

ロボットドライバ	電源電圧 2.AC200V	ドライバ、モータ容量*4 20:600W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)
----------	------------------	---------------------------	------------------------------

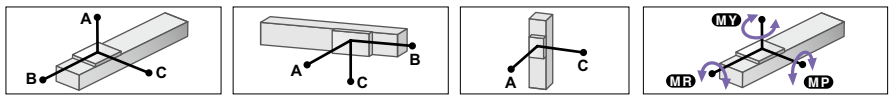
- ※1. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※4. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度*2	2200 mm/sec
最大可搬 水平使用時	50 kg
質量 垂直使用時	10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1100 mm~2050 mm (50 mmピッチ)
全長 水平使用時	ストローク+475 mm
垂直使用時	ストローク+505 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H100 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*3
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1200mmを越えるとき、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. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

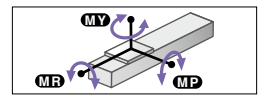
## ■ 許容オーバーハング量\*



リフト	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	
10kg	4000	2755	2608	2720	2681	4000	1200	1200	
30kg	3045	895	1175	1185	821	3045	3000	3000	
50kg	2602	523	715	680	449	2602	2650	2650	

\* 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

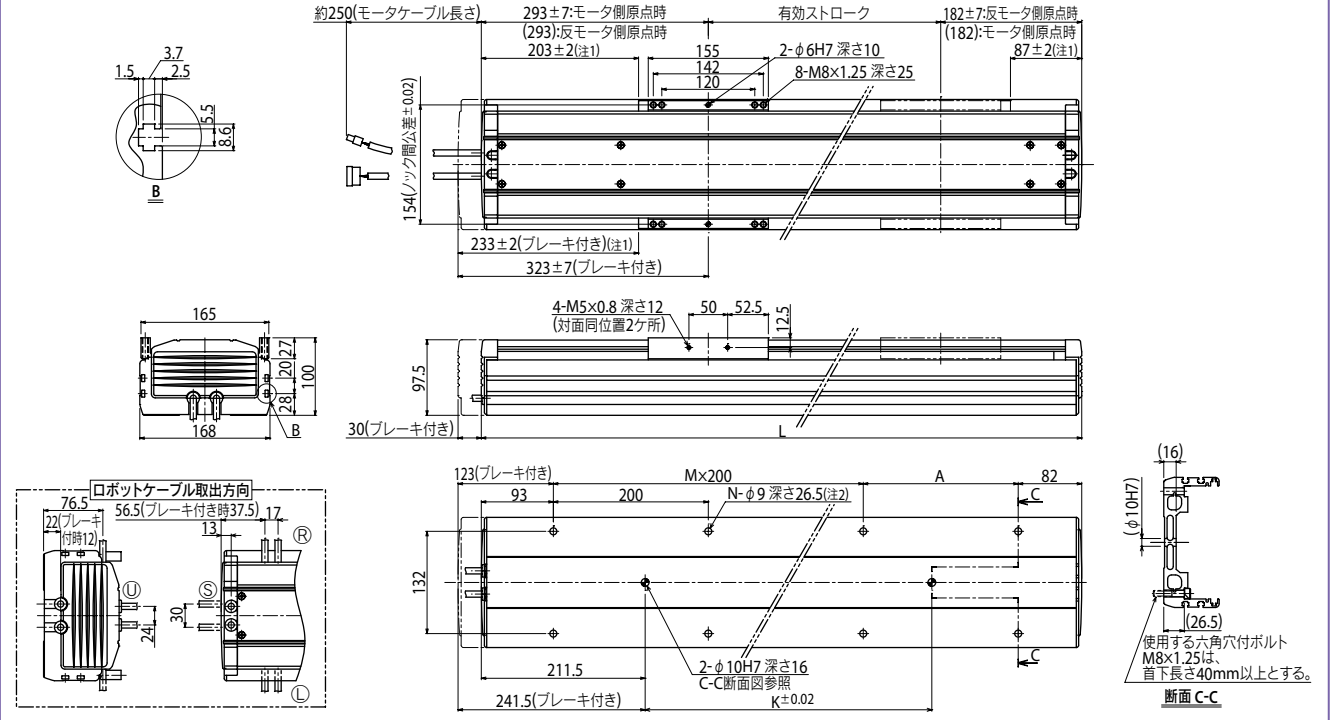


MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R	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-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

## F17L



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
注3. 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1.2kg重くなります。  
注4. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルフル取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法:全長+20mm)

有効ストローク	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
L	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11
N	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
K	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量(kg)*3	34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42	42.9	43.8	44.7	45.6	46.5	47.3	48.2	49.1	50	50.9
最高速度*5 リード50 (mm/sec) 速度設定	2200				1900				1500					1200				900		800
						86%				68%					54%				40%	36%

注5. ストロークが1200mmを越えるとき、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。