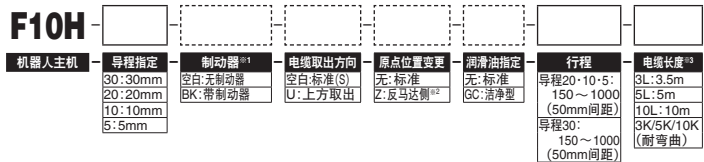


# F10H

- 高导程:导程30
- 可选择原点反马达侧:导程10·20·30

## 订购型号



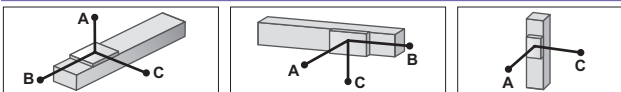
- ※1. 导程为30mm时,不能选择带制动器规格(垂直规格)。
- ※2. 导程5mm规格时,原点不能变更为反马达侧。
- ※3. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596~开始的机器人电缆一览。
- ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达输出 AC	200 W
重复定位精度※1	±0.01 mm
减速机构	滚珠丝杆φ15 (C7级)
滚珠丝杆导程	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
最大搬运	水平使用时 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg
重量	垂直使用时 — 8 kg 20 kg 30 kg
额定推力	113 N 170 N 341 N 683 N
行程	150 mm~1000 mm
总长	水平使用时 行程+355 mm
	垂直使用时 行程+385 mm
主机截面最大外形	W110 mm×H71 mm
电缆长度	标准:3.5m/选配:5m、10m
线性导轨形式	4列圆弧×1根轨道
位置检测器	旋转变压器
分辨率	16384脉冲/圈

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过600mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下方的表中所示的最高速度,通过程序下调速度。移动距离短时,受可搬运重量的影响,有时可能无法达到最高速度。
- ※3. 位置检测器(旋转变压器)为增量式和绝对式规格通用。控制器有备份功能时为绝对式规格。

## 允许突出量※



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

## 容许静态力矩

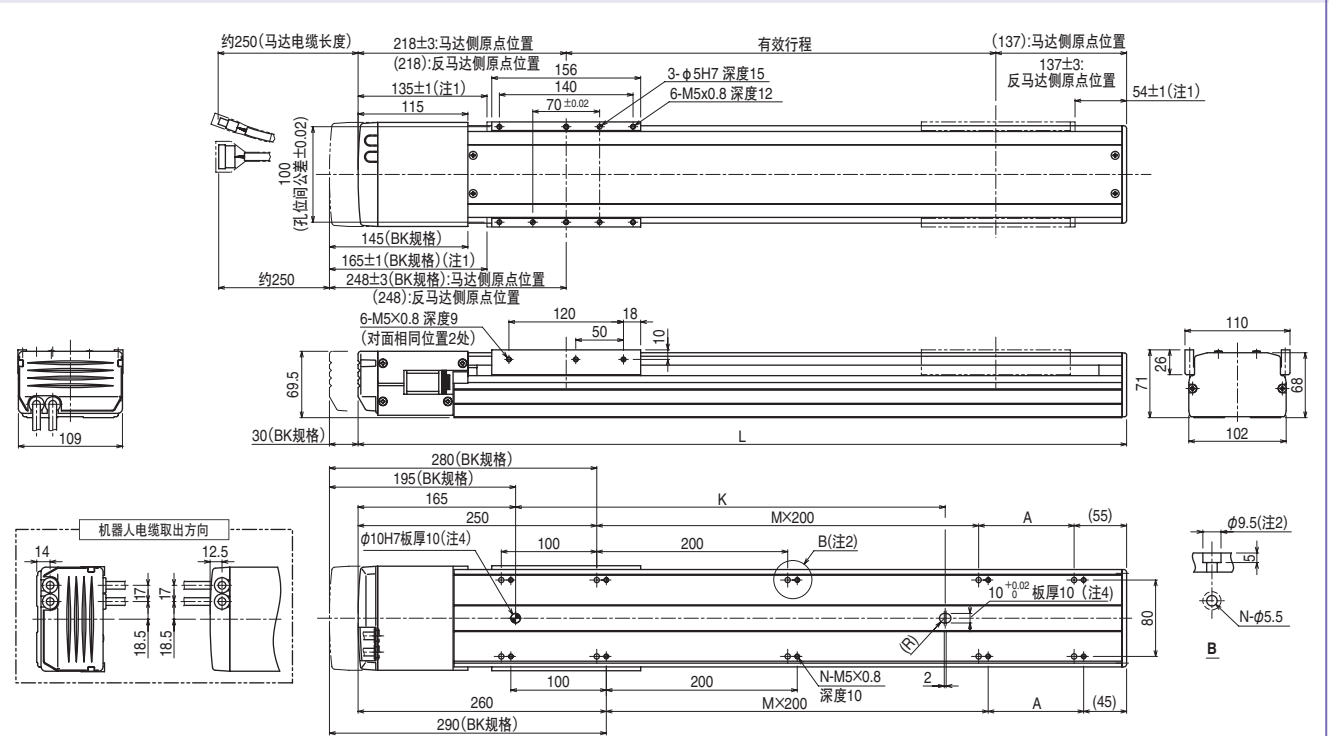
(单位:N·m)		
MY	MP	MR
348	348	160

## 适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X10*	程序/点位跟踪/远程命令/联机指令
RCX221/222	
RCX240/340	
TS-X110*	点位跟踪/远程命令
TS-X210*	
RDV-X210-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用时需要再生装置。

## F10H

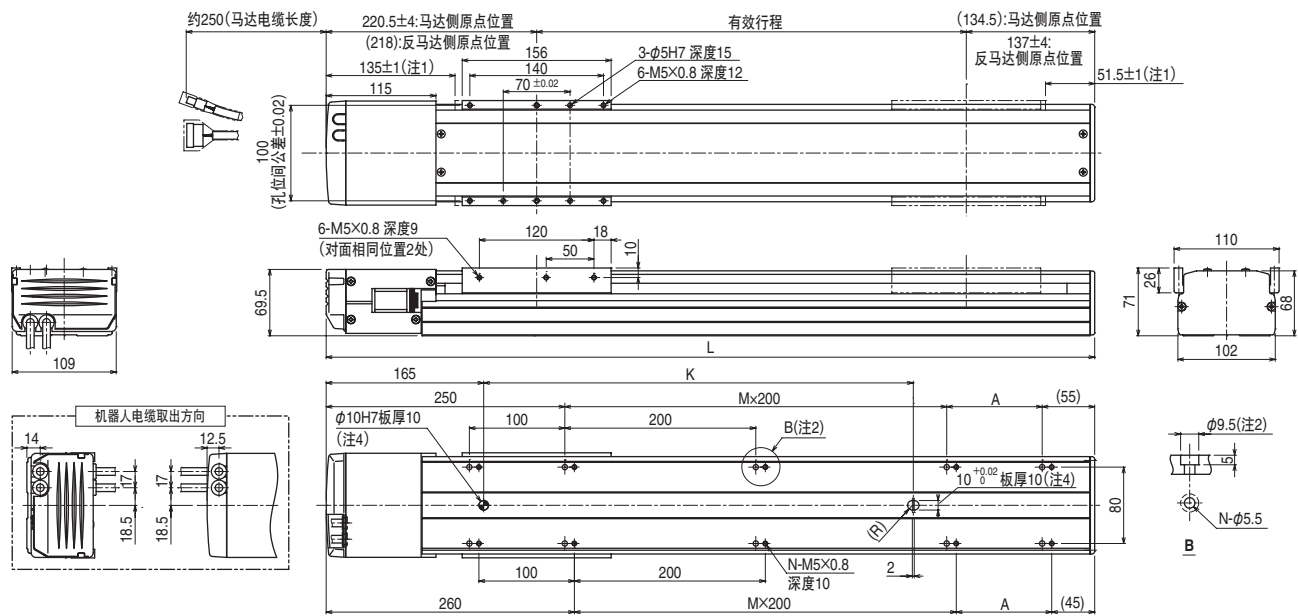


有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	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
主机重量(kg)※5	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
导程30	1800																	
导程20	1200																	
导程10	600																	
导程5	300																	
速度设定	—																	
最高速度※6 (mm/sec)	80% 70% 60% 50% 40% 35%																	

- 注1. 从两端到机械限位器停止的位置。
- 注2. 安装主机时,φ9.5沉孔不能使用垫圈等。
- 注3. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
- 注4. 主机安装过程中,使用φ10定位杆时,应注意勿使销进入主机内部10mm以上。
- 注5. 不含制动器的重量。带制动器的重量比没有制动器的主机重量表中所示值重0.5kg。

注6. 行程超过600mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考上表中所示的最高速度,通过程序下调速度。

## F10H 高导程型: 导程30



有效行程	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	
主机重量(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</sup> (mm/sec)	导程30	1800																	
	导程20	1200																	
	导程10	600																	
	导程5	300																	
	速度设定	—																	

注1. 从两端到机械限位器限位的位置。  
 注2. 安装主机时, φ9.5沉孔不能使用垫圈等。  
 注3. 马达电缆最小弯曲半径为R50。  
 注4. 主机安装过程中, 使用φ10定位杆孔时, 应注意勿使销进入主机内部10mm以上。

注5. 行程超过600mm时, 根据动作区域不同, 可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时, 应参考上表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。