

F14H

- 高导程: 导程30
- 可选择原点反马达侧: 导程10·20·30

※ 1050mm以上的行程可特别订购, 交货期请另行咨询。



订购型号

F14H

机器人主机	导程指定 ¹	制动器 ²	电缆取出方向	原点位置变更	润滑油指定	行程	电缆长度 ³
	30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	空白: 无制动器 BK: 带制动器	空白: 标准 U: 上方取出 R: 右侧取出 L: 左侧取出	无: 标准 乙: 反马达侧 ²	无: 标准 GC: 洁净型	导程20·10·5: 150~1050 (50mm间距) 导程30: 150~1250 (50mm间距)	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐弯曲)

TSX

定位器 ⁴	驱动器	再生装置	TS显示屏	输入输出	电池
TS-X	电源电压/马达功率 110: 100V/200W 210: 200V/200W	空白: 无 R: 配RGT	空白: 无 L: 配LCD	N: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ⁵	B: 有(绝对式) N: 无(增量式)

SR1-X

控制器	驱动器: 马达功率	支持CE标准	再生装置	输入输出	电池
10	10: 200W	空白: 标准 E: CE规格	空白: 无 R: 配RGT1	N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFINET	B: 有(绝对式) N: 无(增量式)

RDV-X

机器人驱动器	电源电压	驱动器: 马达功率	RBR1
2	2: AC200V	10: 200W以下	再生装置

- ※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. 使用网关节点时请选择。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
最大搬运重量	水平使用时 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 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~1250 mm ³ (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+320 mm 垂直使用时 行程+350 mm
主机截面最大外形	W136 mm × H83 mm
电缆长度	标准: 3.5m / 选配: 5m、10m
线性导轨形式	4列圆弧×2根轨道
位置检测器	旋转变压器 ⁴
分辨率	16384脉冲/圈

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过700mm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, 应参考下表中所示的最高速度, 通过程序下调速度。
- ※3. 1,050mm以上的行程只有高导程(导程 30)规格支持。(提供特别订购)
- ※4. 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		壁面安装使用时		垂直使用时	
导程	重量	A	B	A	C
30	10kg	2152	1673	975	1219
	25kg	1847	691	482	426
	10kg	2265	1674	999	1220
20	20kg	1402	855	515	558
	40kg	1047	445	263	227
	30kg	1953	583	419	338
10	50kg	1655	365	240	162
	80kg	1720	242	134	62
	60kg	2443	311	209	117
5	80kg	2193	242	135	62
	100kg	2000	202	90	29

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

容许静态力矩

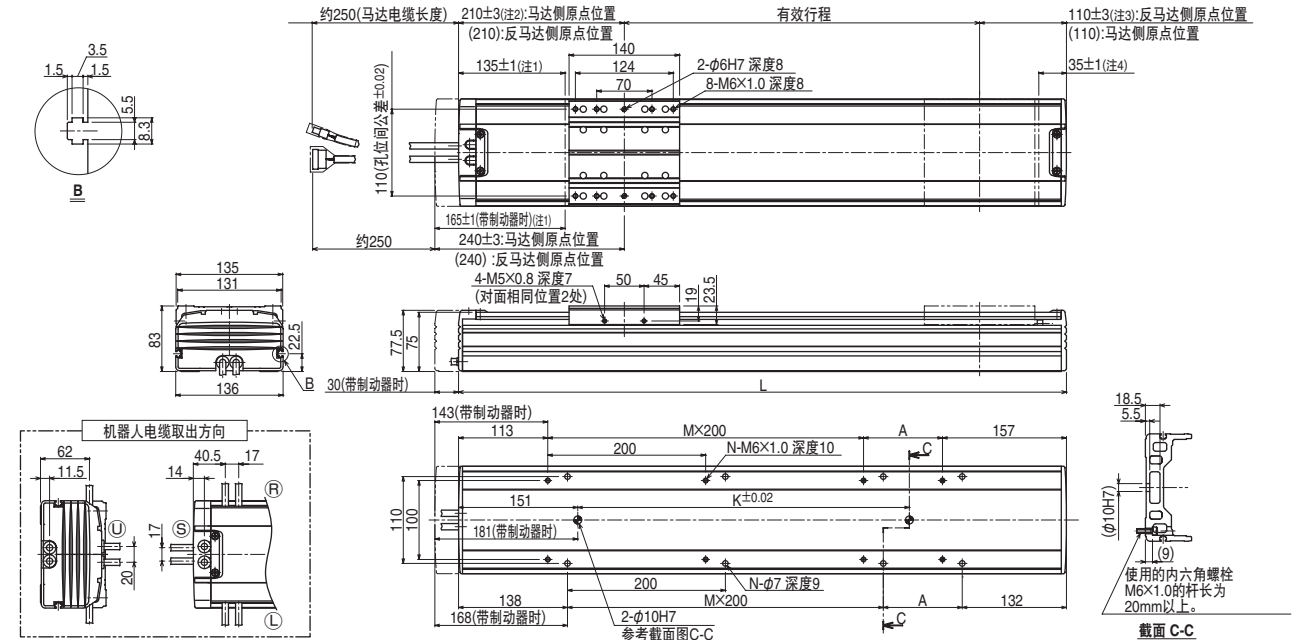
MY	MP	MR
551	552	485

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 [※]	远程命令
RDV-X210-RBR1	脉冲列

※ 垂直使用时需要再生装置。

F14H



- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. 高导程(导程30)时为212.5±4。
- 注3. 高导程(导程30)时为110±4。
- 注4. 高导程(导程30)时为32.5±1。
- 注5. 马达电缆最小弯曲半径为R50。
- 注6. 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0.7kg。

有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 [※]	1200 [※]	1250 [※]	
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	
A	200	50	100	150	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	5	5	5	6	
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	
K	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	960	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	
主机重量(kg) ^{注5}	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.7	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4	21.1	
最高速度 ^{注7} (mm/sec)	导程30										1800	1440											
	导程20										1200	960											
	导程10										600	480											
	导程5										300	240											
速度设定	—										—	80%											

- 注7. 行程超过700mm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。
- 注8. 1050mm以上的行程可特别订购。有关速度设定的详情, 敬请咨询。