

垂直关节型机器人
YA

直线导轨型机械手
LCM100

小型单轴机器人
TRANSERVO

单轴机器人
FLIP-X

线性单轴机器人
PHASER

直交机器人
XY-X

水平多关节型机器人
YK-X

拍放型机器人
YP-X

洁净
CLEAN

控制
CONTROLLER

各种
INFORMATION

T型

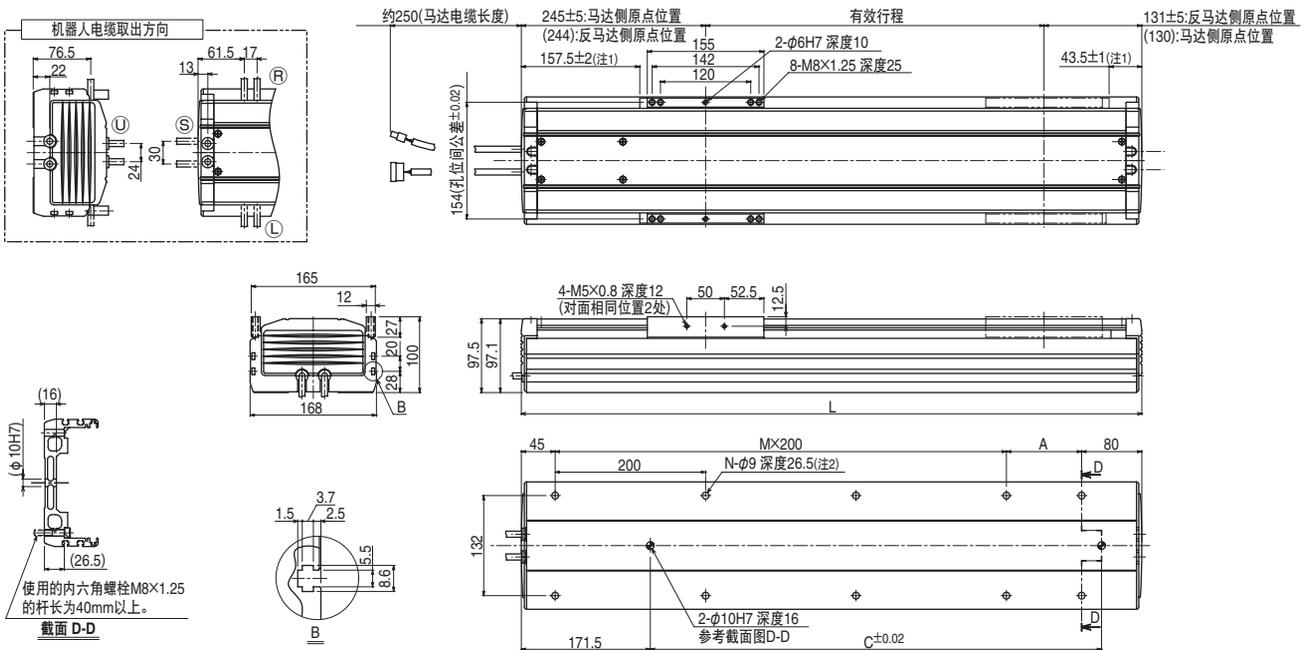
F型

G型

N型

B/R型

F17 高导程型: 导程40



注1. 从两端到机械限位器限位的位置。 注2. 安装时,主机内部不能使用垫圈、弹簧垫圈等。 注3. 马达电缆最小弯曲半径为R50。

有效行程	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320
主机重量(kg)	14.7	15.5	16.4	17.2	18.0	18.8	19.7	20.5	21.3	22.1	23.0	23.8	24.6	25.4	26.3	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8	33.6	34.4	35.2
最高速度 ^{注4} (mm/sec)	2400												1920	1680	1440	1200	960	840	720							
速度设定	—												80%	70%	60%	50%	40%	35%	30%							

注4. 行程超过800mm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。