

F8

- 高导程:导程20
- 可选择原点反马达侧



垂直多关节机器人
YA
高性能直线轴
LCM100
小型伺服电机
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
桁架型机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
T型
F型
G型
N型
B/R型

订购型号

F8

机器人主机	导程指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	制动器^{※1} 空白:无制动器 BK:带制动器	原点位置变更 无:标准 Z:反马达侧	润滑油指定 无:标准 GC:洁淨型	行程 150~800 (50mm间距)	电缆长度^{※2} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)
--------------	--------------------------------------------	-----------------------------------------------	---------------------------------	--------------------------------	----------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------

TSX	定位器^{※3} TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TS显示屏 空白:无 L:配LCD	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无/I/O板 ^{※4}	电池 B:有(绝对式) N:无(增量式)
SR1-X	控制器 05	驱动器:马达功率 05:100W以下	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	电池 B:有(绝对式) N:无(增量式)
RDV-X	机器人驱动器 2	电源电压 2:AC200V	驱动器:马达功率 05:100W以下	RBR1	再生装置

- ※1. 导程为20mm时,不能选择带制动器规格(垂直规格)。
- ※2. 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。
- ※3. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※4. 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	100 W
重复定位精度^{※1}	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆φ12 (C10级)
滚珠丝杆导程	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度^{※2}	1200 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 12 kg 20 kg 40 kg
重量	垂直使用时 — 4 kg 8 kg
额定推力	84 N 141 N 283 N
行程	150 mm ~ 800 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+286 mm
	垂直使用时 行程+316 mm
主机截面最大外形	W80 mm × H65 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 ^{※3}
分辨率	16384脉冲/圈

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过550mm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。
- ※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)	A	B	C
导程20	5kg 197	76	120
	10kg 100	32	54
	12kg 85	25	43
	5kg 364	89	188
导程12	10kg 203	39	87
	15kg 139	22	51
	20kg 103	14	33
导程6	10kg 403	43	113
	20kg 214	16	43
	30kg 140	6	20
	40kg 113	0	8

壁面安装使用时 (单位:mm)	A	B	C
导程20	5kg 104	67	174
	10kg 37	23	72
	12kg 27	15	55
	5kg 171	81	340
导程12	10kg 69	32	172
	15kg 33	15	100
	20kg 15	6	55
导程6	10kg 94	36	369
	20kg 25	9	157
	30kg 0	0	14
	40kg 0	0	0

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

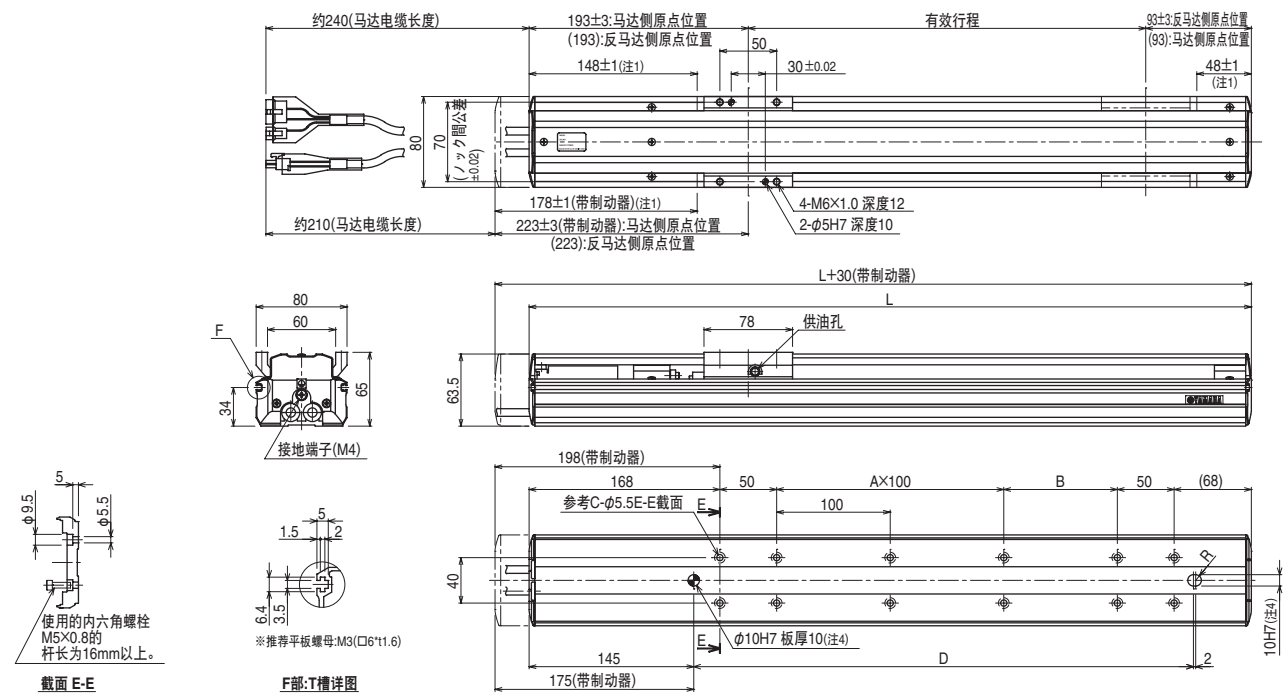
容许静态力矩

(单位:N·m)	MY	MP	MR
	70	95	110

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX221/222 RCX240/340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

F8



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
主机重量(kg)^{※5}	3.6	3.9	4.2	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
导程20	1200													
导程12	720													
导程6	360													
速度设定	—													
最高速度^{※6} (mm/sec)	—													
导程20	1080													
导程12	648													
导程6	324													
速度设定	90%													
导程20	75%													
导程12	65%													
导程6	60%													

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定位孔时,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0.3kg。
注6. 行程超过550mm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。

适用控制器

SR1-X ▶ 518

TS-X ▶ 492

RDV-X ▶ 506