

F8L

- 高导程:导程30
- 可选择原点反马达侧

订购型号

F8L	机器人主机	导程指定 ^{※1}	制动器 ^{※1}	原点位置变更	润滑油指定	行程	电缆长度 ^{※2}	TSX	驱动器	TS显示屏	输入输出	电池
		30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	空白:无制动器 BK:带制动器	无:标准 Z:反马达侧	无:标准 GC:清净型	150~1050 (50mm间距)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	定位器 ^{※3}	电源电压/马达功率 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	空白:无 L:配LCD	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{※4}	B:有(绝对式) N:无(增量式)
								SR1-X	05			
								控制器	驱动器:马达功率 05:100W以下	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	B:有(绝对式) N:无(增量式)
								RDV-X	2	05	RBR1	
								机器人驱动器	电源电压 2:AC200V	驱动器:马达功率 05:100W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. 标准机器人电缆为固定用电线(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}	±0.01 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 7 kg 20 kg 40 kg 50 kg 垂直使用时 — 4 kg 8 kg 16 kg
额定推力	56 N 84 N 169 N 339 N
行程	150 mm~1050 mm (50 mm间距)
总长	水平使用时 行程+300 mm 行程+292 mm 垂直使用时 — 行程+322 mm
主机截面最大外形	W80 mm X 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650mm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[※]

导程	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)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
30	5kg: 112	80	80	5kg: 55	57	77	2kg: 236	240	
20	7kg: 78	43	49	7kg: 21	19	34	4kg: 106	110	
	5kg: 211	108	147	5kg: 119	89	176	2kg: 310	311	
10	10kg: 116	45	69	10kg: 38	26	69	4kg: 141	143	
	15kg: 76	24	39	15kg: 7	0	16	6kg: 85	86	
5	20kg: 58	14	26	20kg: 0	0	0	8kg: 57	58	
	10kg: 251	56	122	10kg: 85	39	202	5kg: 123	124	
5	20kg: 121	20	46	20kg: 7	0	30	10kg: 47	48	
	30kg: 74	8	20	30kg: 0	0	0	15kg: 22	22	
5	40kg: 35	0	6	40kg: 0	0	0	16kg: 19	19	
	20kg: 249	23	62	20kg: 19	7	140			
5	30kg: 170	10	29	30kg: 0	0	0			
	40kg: 138	4	12	40kg: 0	0	0			
5	50kg: 51	0	0	50kg: 0	0	0			

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

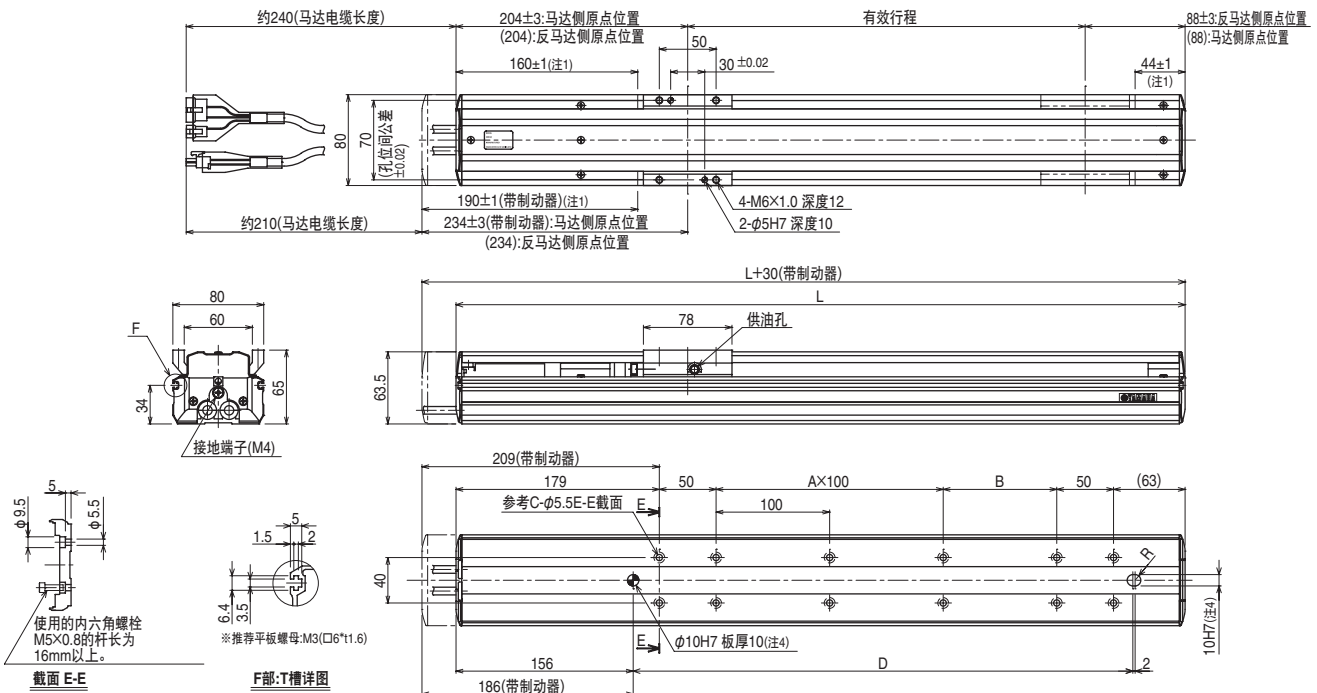
容许静态力矩

MY	MP	MR
70	95	110

适用控制器

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

F8L

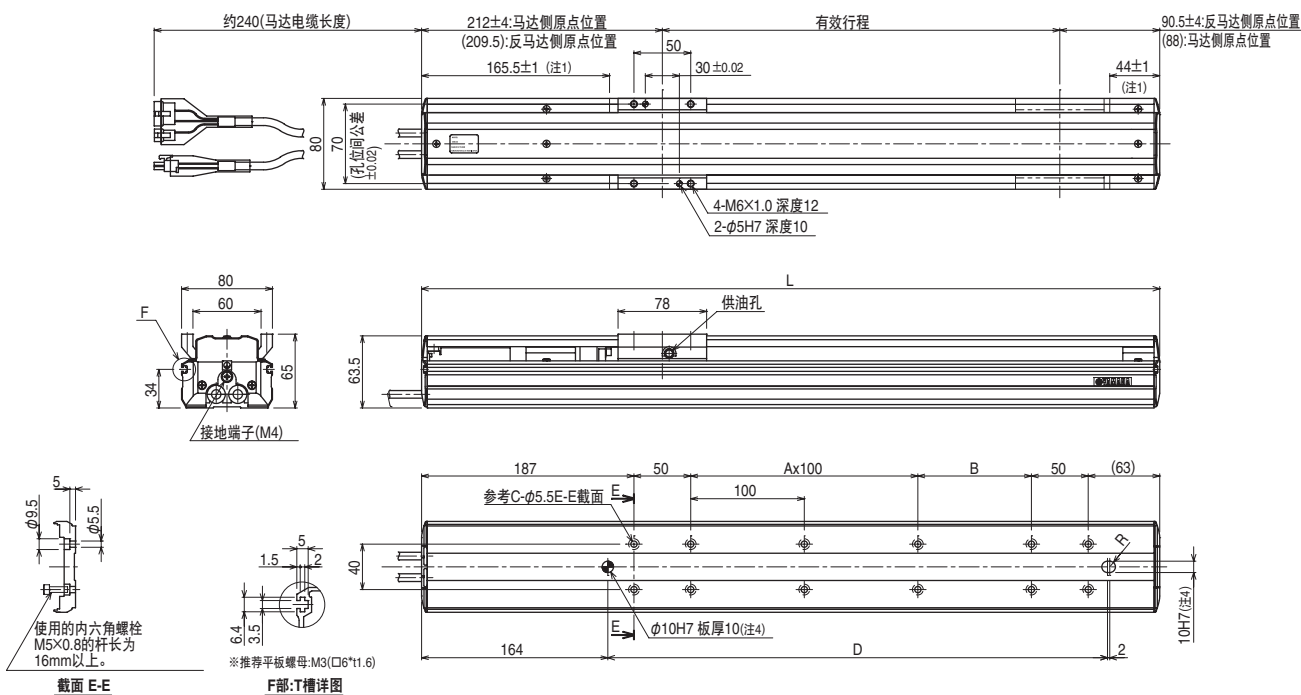


有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	
主机重量(kg) ^{※5}	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	
最高速度 ^{※6} (mm/sec)	导程20	1200																		
	导程10	600																		
	导程5	300																		
速度设定	—																			
													85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 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定位杆孔时,应注意勿使销插入主机内部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650mm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。

F8L 高行程型: 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	1050		
L	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350		
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9		
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100		
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26		
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140		
主机重量(kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5		
最高速度 ^{注5} 导程30 (mm/sec)	1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810	720		
速度设定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	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定位杆钻孔时,应注意勿使销进入主机内部10mm以上。
注5. 行程超过650mm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。