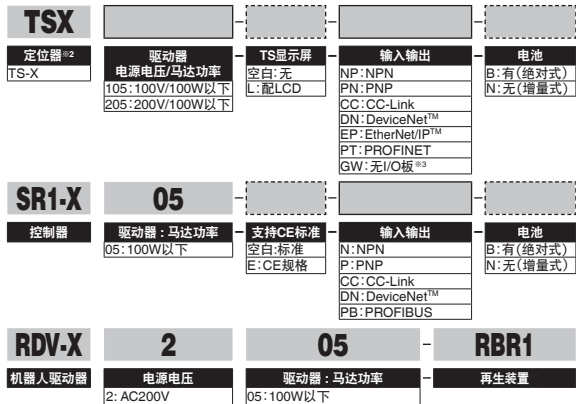
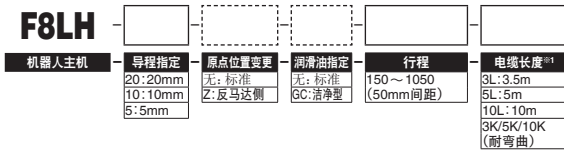


F8LH

●可选择原点反马达侧

■订购型号



*1. 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。
*2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
*3. 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
减速机机构	滚珠丝杆φ15 (C7级)
滚珠丝杆导程	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度*2	1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大搬运重量 水平使用时	30 kg 60 kg 80 kg
额定推力	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+368 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。
*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)			
导程	A	B	C	导程	A	B	C
20	10kg 573	256	176	20	10kg 147	215	515
	20kg 334	116	81		20kg 53	75	255
	30kg 279	70	50		30kg 20	29	160
10	20kg 629	137	111	10	20kg 80	99	545
	40kg 479	57	47		40kg 15	19	270
	60kg 382	30	25		60kg -	-	-
5	20kg 1094	148	127	5	20kg 96	112	1005
	40kg 851	63	54		40kg 22	26	604
	60kg 714	34	29		60kg -	-	-
	80kg 601	20	17		80kg -	-	-

* 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

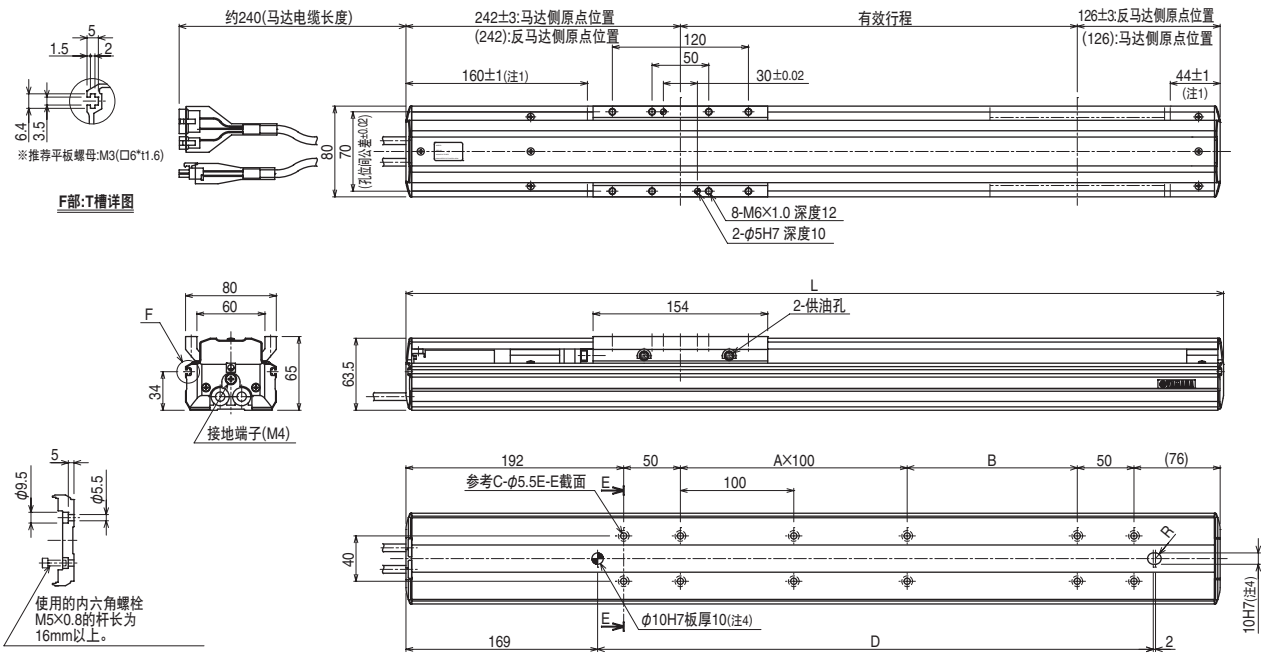
■容许静态力矩

(单位:N·m)		
MY	MP	MR
128	163	143

■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	
RCX240/340	
TS-X105	点位跟踪/远程命令
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	脉冲列

F8LH



有效行程	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
主机重量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
导程20	1200																		
导程10	600																		
导程5	300																		
速度设定	—																		
											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

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定位销孔时,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。