

MF15/MF15D

支持壁挂规格



订购型号

单载规格

MF15

机器人主机	MF15:增量式规格 MF15A:准绝对式规格*1
安装方法/ 护线链取出方向	RH:水平右侧取出 LH:水平左侧取出 RW:壁挂右侧取出 LW:壁挂左侧取出
用户用选配 护线链*2	空白:无 S:S型 M:M型 L:L型
原点位置变更	水平 空白:L侧(标准) Z:R侧 空白:R侧(标准) Z:L侧
润滑油变更	空白:标准 GC:洁净型
行程	水平 100~4000 (100mm间距) 壁挂 100~2000 (100mm间距)
电缆长度*3	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)*4

TSP

定位器*5	TS-P
-------	------

驱动器	电源电压/马达容量
110:100V/200W 210:200V/200W	

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™ GW:无I/O板*6

SR1-P

控制器	10
-----	----

驱动器:马达容量	10:200W
----------	---------

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

RDV-P

机器人驱动器	2
--------	---

电源电压	2:AC200V
------	----------

驱动器:马达容量	10:200W以下
RBR1	再生装置

- *1. 有关绝对规格的详情请参阅P.35的说明。RDV-P只有增量式规格。
- *2. 2100行程以上只有选配护线链L规格支持。
- *3. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。详情请参阅P.596开始的机器人电缆一览表。
- *4. SR1-P、TS-P、RDV-P需要抗弯曲电缆时,请选择3K/5K/10K。RCX221标配抗弯曲电缆,故请填写为 3L/5L/10L。
- *5. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- *6. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。
- * 同时支持无线链规格。有关护线链内的配线(电缆终端)详情,请参阅P.604的说明。

双载规格

MF15D

机器人主机	MF15D:增量式规格 MF15AD:准绝对式规格*1
安装方法	H:水平安装 W:壁挂安装
用户用选配护线链*2	空白:无 S:S型 M:M型 L:L型
润滑油变更	空白:标准 GC:洁净型
行程	水平 100~3800 (100mm间距) 壁挂 100~1800 (100mm间距)
电缆长度	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)*4

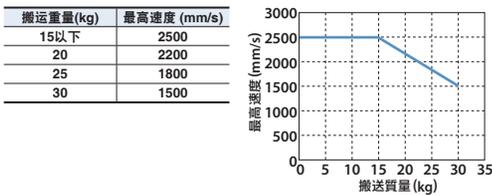
RCX221

适用控制器	RCX221 SR1-P (2台) TS-P (2台) RDV-P (2台)
支持CE标准	空白:标准 E:CE规格
输入输出选择1	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet
输入输出选择2	空白:无 N1:OPDIO24/16 (NPN) P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet

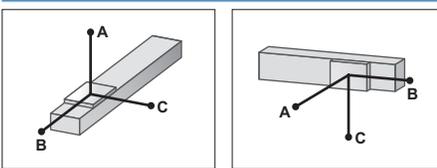
基本规格

机型	MF15	MF15D
驱动方式	扁平带磁芯的线性马达	
重复定位精度	±5 μm	
比例	电磁式 / 分辨率 1 μm	
最高速度*2	2500 mm/sec	
额定推力	54 N	
最大可搬运重量*1	30 kg	
行程	水平 100 mm~4000 mm (100 mm间距) 壁挂 100 mm~2000 mm (100 mm间距)	水平 100 mm~3800 mm (100 mm间距) 壁挂 100 mm~1800 mm (100 mm间距)
线性导轨形式	4列圆弧×2根轨道	
主机截面最大外形	W100 mm × H80 mm (护线链部分除外)	
总长	行程+260 mm	行程+460 mm
电缆长度	标准:3.5m / 选配:5m、10m	

- * PHASER系列没有垂直规格(带制动器)。
- * 准绝对式规格的基本规格与增量式规格相同。
- *1. 每个载具的重量。重量超过15kg时,请联系本公司营业部门。
- *2. 最高速度表



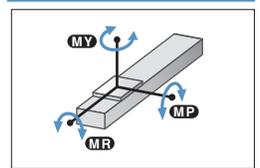
允许突出量



	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
5kg	3000	3000	915	865	1880	3060
10kg	2604	1542	481	10kg	410	905 2115
15kg	2368	1051	340	15kg	255	575 1910
20kg	1820	600	260	20kg	170	410 1780
25kg	1470	450	175	25kg	120	295 1660
30kg	1250	310	145	30kg	90	215 1440

* 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

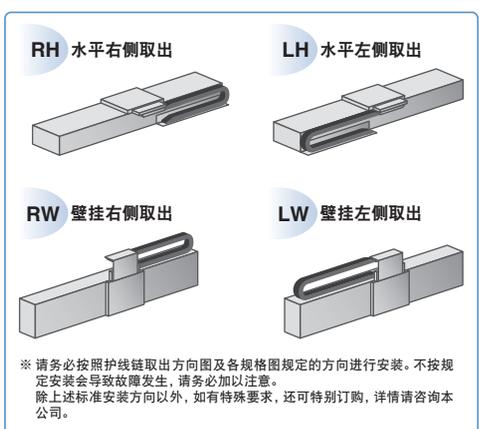


(单位:N·m)		
MY	MP	MR
290	291	256

适用控制器

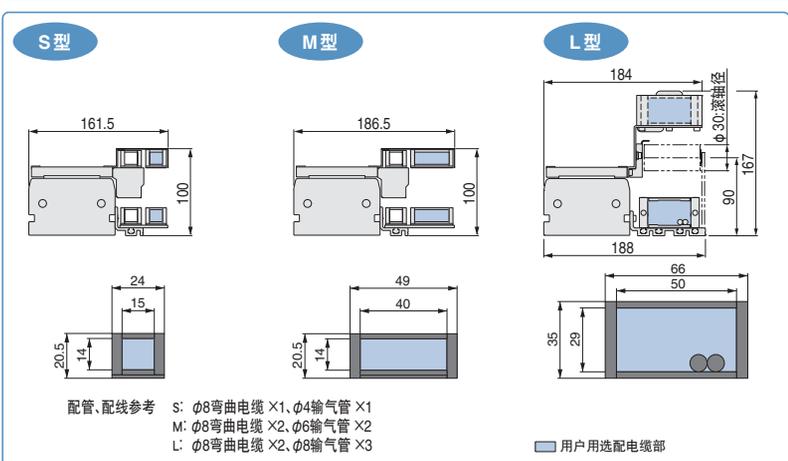
控制器	运行方法
SR1-P10	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
RCX221 RCX240/340	程序 点位跟踪 远程命令 联机指令
TS-P110	点位跟踪/ 远程命令
TS-P210	远程命令
RDV-P210-RBR1	脉冲列

护线链取出方向

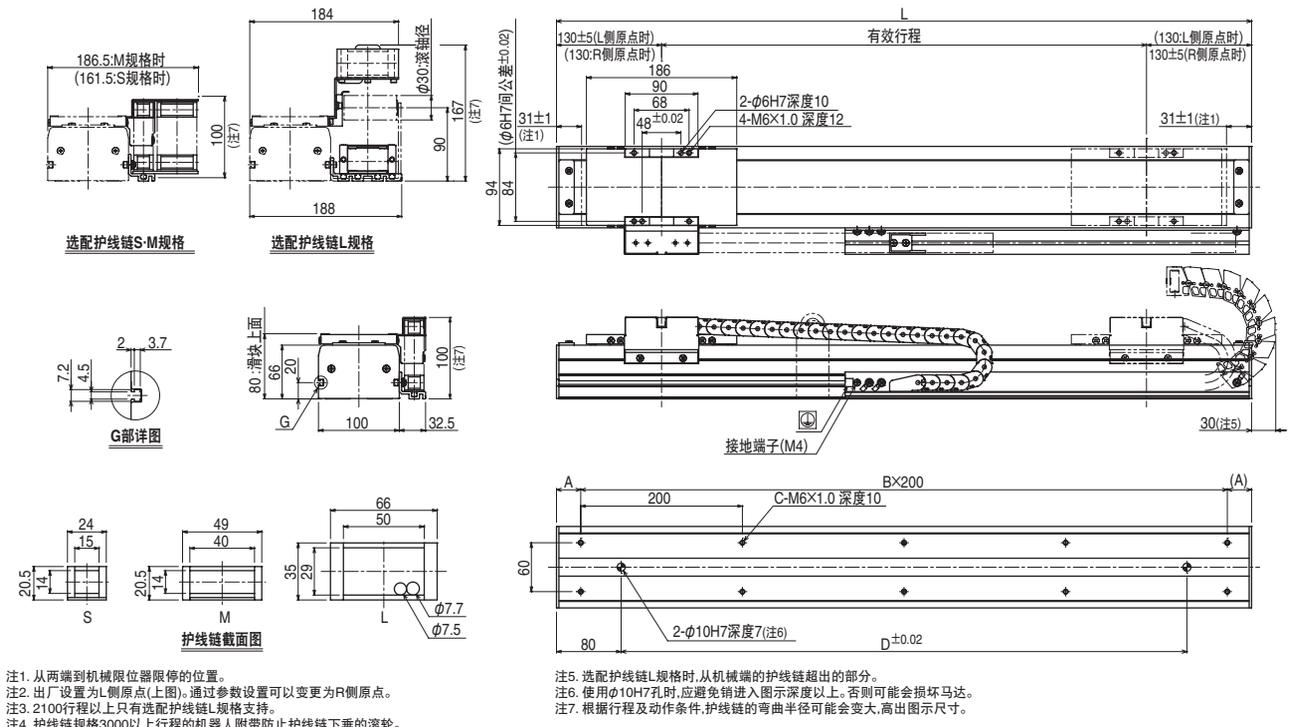


* 请务必按照护线链取出方向图及各规格图规定的方向进行安装。不按规定安装会导致故障发生,请务必加以注意。
除上述标准安装方向以外,如有特殊要求,还可特别订购。详情请咨询本公司。

用户用选配护线链



MF15 单载水平规格 RH

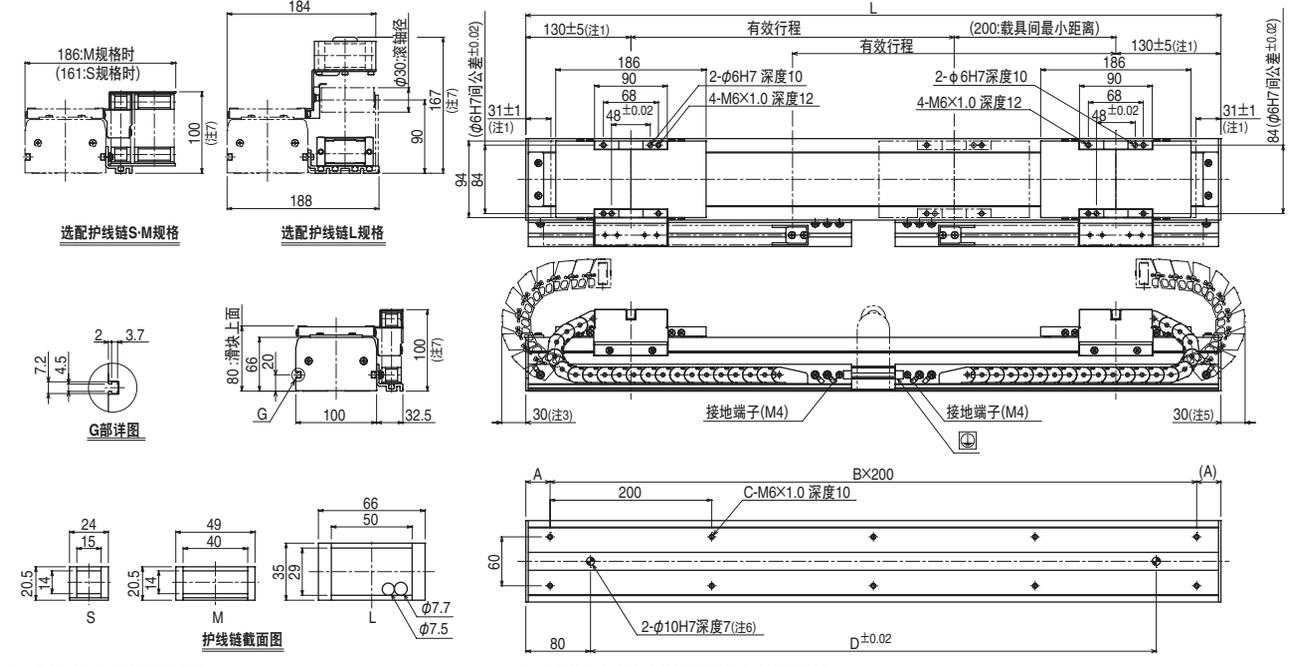


注1. 从两端到机械限位器限位的位置。
 注2. 出厂设置为L侧原点(上图)。通过参数设置可以变更为R侧原点。
 注3. 2100行程以上只有选配护线链L规格支持。
 注4. 护线链规格3000以上行程的机器人附带防止护线链下垂的滚轮。

注5. 选配护线链L规格时,从机械端的护线链超出的部分。
 注6. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上。否则可能会损坏马达。
 注7. 根据行程及动作条件,护线链的弯曲半径可能会变大,高出图示尺寸。

有效行程	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000		
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
主机重量(kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.4	34.4	35.8	36.8	37.8	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8	44.8	45.8		

MF15D 双载水平规格 H



注1. 原点复位时工作台滑块的位置。
 注2. 从两端到机械限位器限位的位置。
 注3. 2100行程以上只有选配护线链L规格支持。
 注4. 护线链规格3000以上行程的机器人附带防止护线链下垂的滚轮。

注5. 选配护线链L规格时,从机械端的护线链超出的部分。
 注6. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上。否则可能会损坏马达。
 注7. 根据行程及动作条件,护线链的弯曲半径可能会变大,高出图示尺寸。

有效行程	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800		
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260		
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100		
主机重量(kg)	10.3	11.5	12.6	13.7	14.8	16.0	17.1	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6	31.7	32.8	34.0	35.1	36.2	37.4	38.5	39.6	41.0	42.2	43.3	44.4	45.5	46.7	47.8	48.9	50.0	51.2	52.3		

垂直字架机器人
YA

微型传送带模块
LCM100

小型单轴机器人
TRANSERO

单轴机器人
FLIP-X

线径轴轴机器人
PHASER

直交机器人
XY-X

水平多关节带轴机器人
YK-X

拍放型机器人
YP-X

洁净
CLEAN

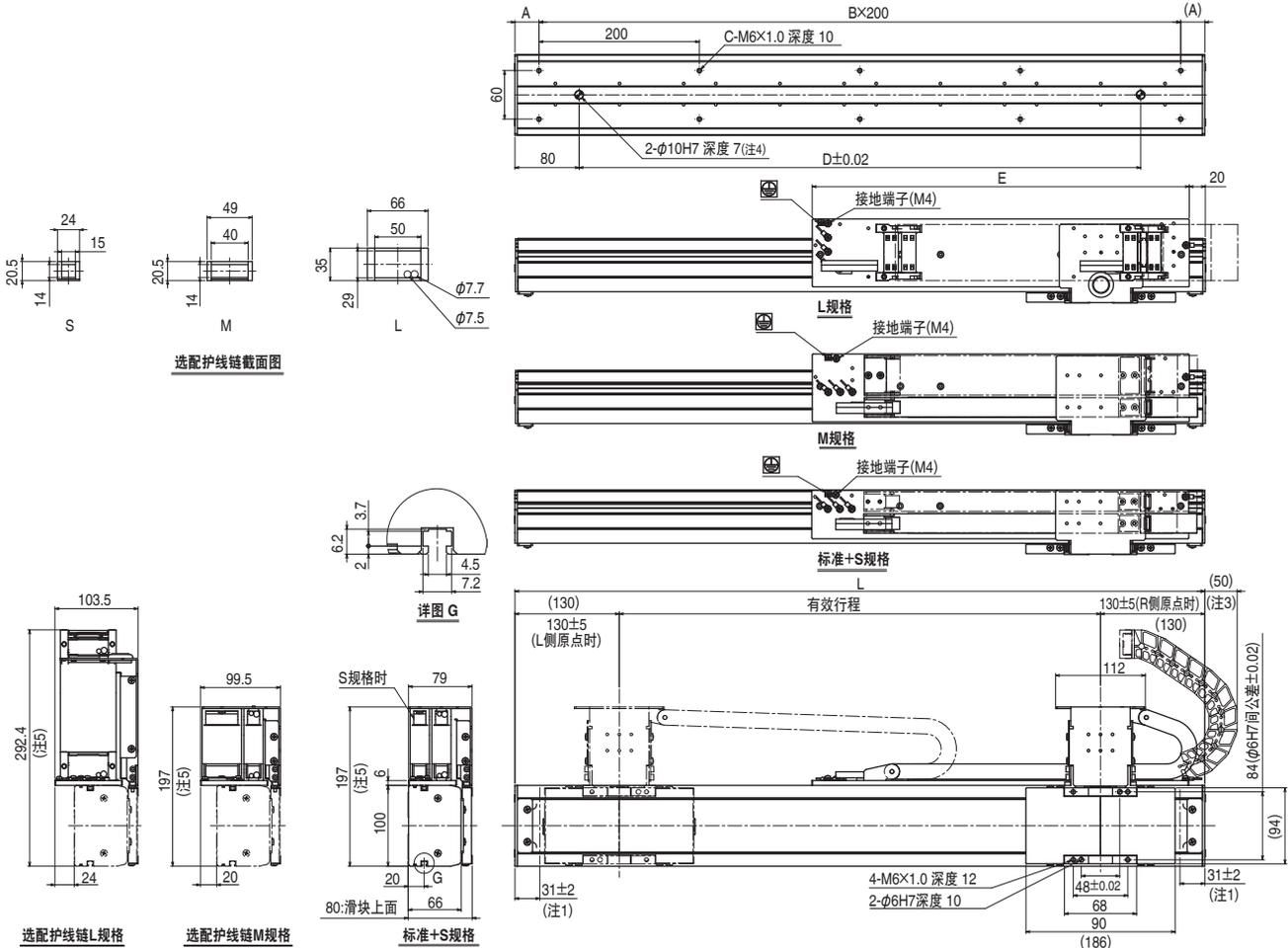
控制
CONTROLLER

各种信息
INFORMATION

MF型

MR型

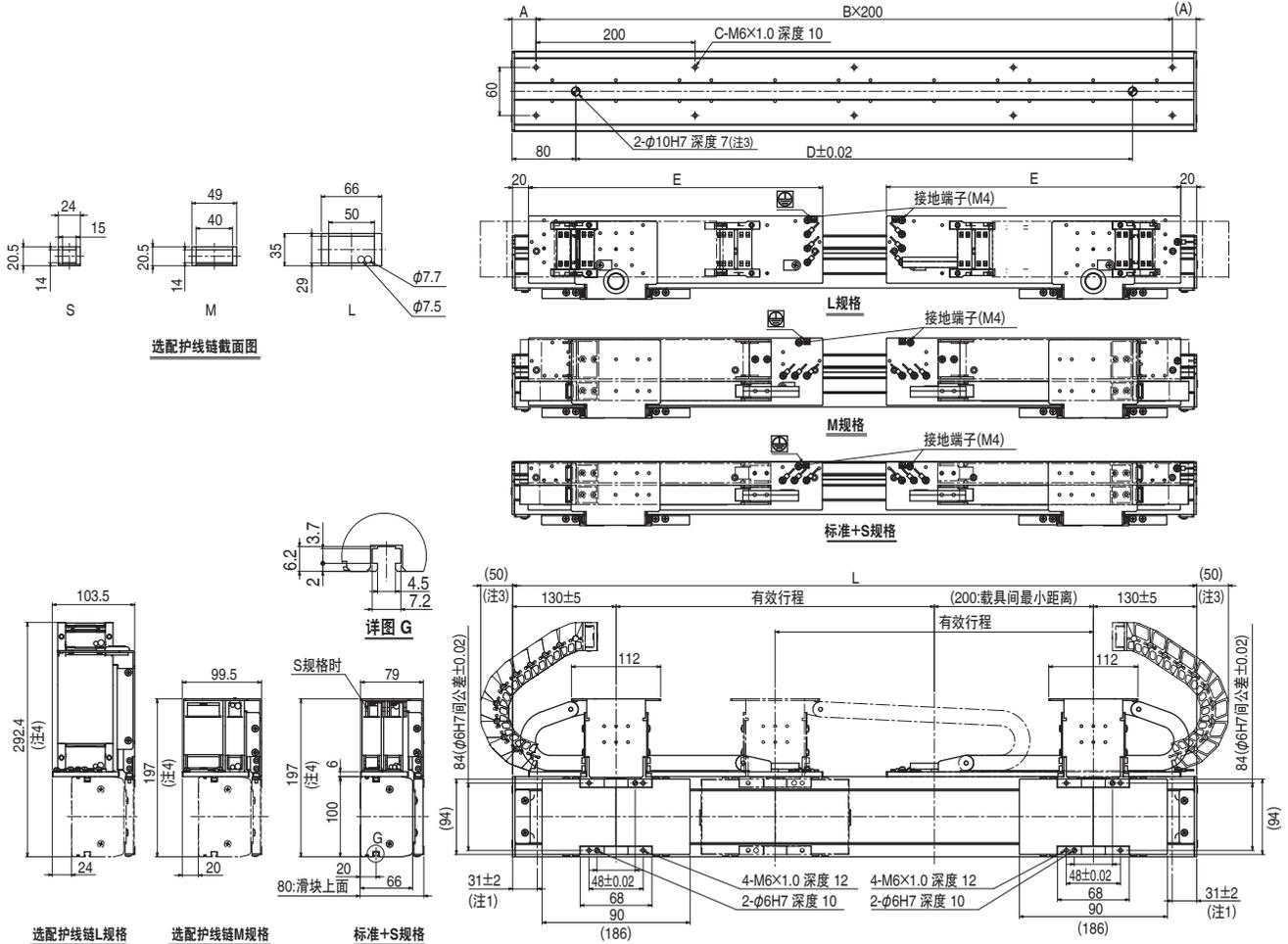
MF15 单载壁挂规格 RW



注1. 从两端到机械限位器限位的位置。
 注2. 出厂设置为R侧原点。通过参数设置可以变更为L侧原点。
 注3. 选配护线链L规格时，从机械端的护线链超出的部分。
 注4. 使用φ10H7孔时，应避免销进入图示深度以上，否则可能会损坏马达。
 注5. 根据行程及动作条件，护线链的弯曲半径可能会变大，高出图示尺寸。

有效行程	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170
主机重量 (kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4

MF15D 双载壁挂规格 W



注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
 注2. 选配护线链L规格时,从机械端的护线链超出的部分。
 注3. 使用φ10H7孔时,应避免销进入图示深度以上,否则可能会损坏马达。
 注4. 根据行程及动作条件,护线链的弯曲半径可能会变大,高出图示尺寸。

有效行程	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
主机重量 (kg)	10.3	11.5	12.6	13.7	14.8	16.0	17.1	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.2	28.3	29.5

垂直多方位机器人
YA
LKM100
旋转式悬臂
小型悬臂机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
线性单轴机器人
PHASER
垂直升降机器人
XY-X
水平安全型升降机器人
YK-X
桁架型升降机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION
MF型
MR型