

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

3 ロボットFEA

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

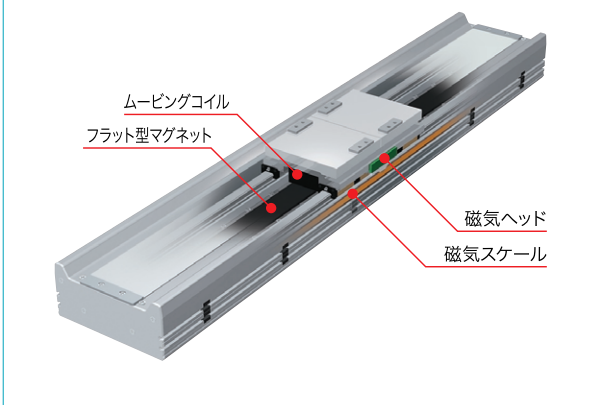
ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境



- 最大ストローク : 4m
- 最高速度 : 2500mm/s
- 繰り返し位置決め精度 : ±5 μm
- 最大可搬質量 : 15 ~ 250kg

### MFタイプの構造



## PHASER(フェイザー)SERIES MFタイプ

フラット形リニアモータを採用し高可搬、ロングストロークを実現。

### ●高可搬・高推力

可搬質量15kg、定格推力54N(MF15タイプ)から、可搬質量100kg、定格推力400N(MF100タイプ)の高スペックをシリーズ化しました。

●最長ストロークは各タイプ共4000m最高速度2500mm/secを実現、高速移動、搬送に優位性を発揮します。

### ●コンプリートキットで即稼働

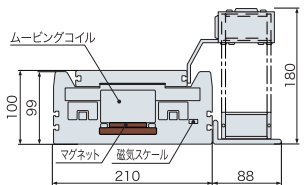
モータ・位置検出スケール、コントローラをパッケージ。面倒なセッティングも要らずにすぐ使用できます。

### ●セミアブソで原点復帰不要

独自のアブソリュートスケールを採用、電源投入時最大76mm移動し、現在位置を検知します。原点の大きな移動はありません。

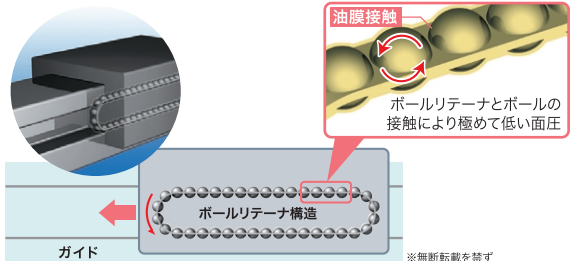
### ●コア付きフラット型リニアモータ

リニアモータにコア付きフラットタイプを採用しました。コア付きリニアモータの特長である高推力モータを搭載することで、コアレスタイプの約5倍の推力を得ることができました。高加減速での動作が可能です。



### ●直動ガイド

ボール支持の高剛性直動ガイドを採用。リテーナ入りなので高速走行時のボール同士の接触を回避し、低騒音化と長寿命化を実現しました。



### ●注文型式(シングルキャリア仕様)

MF20 - RH - S - Z-GC - 4050 - 3L - SR1-P - 10 - E - N  
ロボット本体

### ●注文型式(ダブルキャリア仕様)

MF30D - H - S - Z-GC - 3850 - 3L - RCX221HP - E - R - N - N1  
ロボット本体

ケーブルベア取出方向				ドライバ			
RH	右取出(水平)	RW	右取出(壁掛)	10	MF20		
LH	左取出(水平)	LW	左取出(壁掛)	20	MF30/MF50		
取付方法				30	MF100		
H	水平の場合	W	壁掛けの場合	CE対応			
ユーザーオプションケーブルベア				無記入	標準	E	CE対応
無記入	追加なし	M	8屈曲ケーブルx2 6エアチューブx2	回生装置			
S	8屈曲ケーブルx1 4エアチューブx1	L	8屈曲ケーブルx2 8エアチューブx3	無記入	標準		
オプション				RBR1 RDP用			
無記入	標準	Z	R側	R	SR1用(RG1)		
GC	クリーングリス			R3	SRCP-30用(RGU3)		
ストローク				R	RCX221/RCX221HP用(RG2)		
ケーブル長3L:3.5, 5L:5, 10L:10m				R	RCX141用(RGU2)		
適用コントローラ				入出力選択			
シングル キャリア仕様	SR1-P、PCX221 PCX141	N	NPN	PB	Profibus		
ダブル キャリア仕様	SR1-P(2台)、PCX221(2台) PCX141(2台)	P	PNP	EN	Ethernet		
		CC	CC-Link	YC	YC-Link		
		DN	DeviceNet				

### ●位置検出器(磁気スケール・磁気ヘッド)

MRタイプ同様、自社開発、内製化した磁気スケールを採用。磁気スケールに記録された磁気信号を検出、内挿処理することで分解能1 μmという高精度を達成しています。また、汚れに強い磁気式なので、グリスや切削液が多少かかるような環境でも動作可能です。

