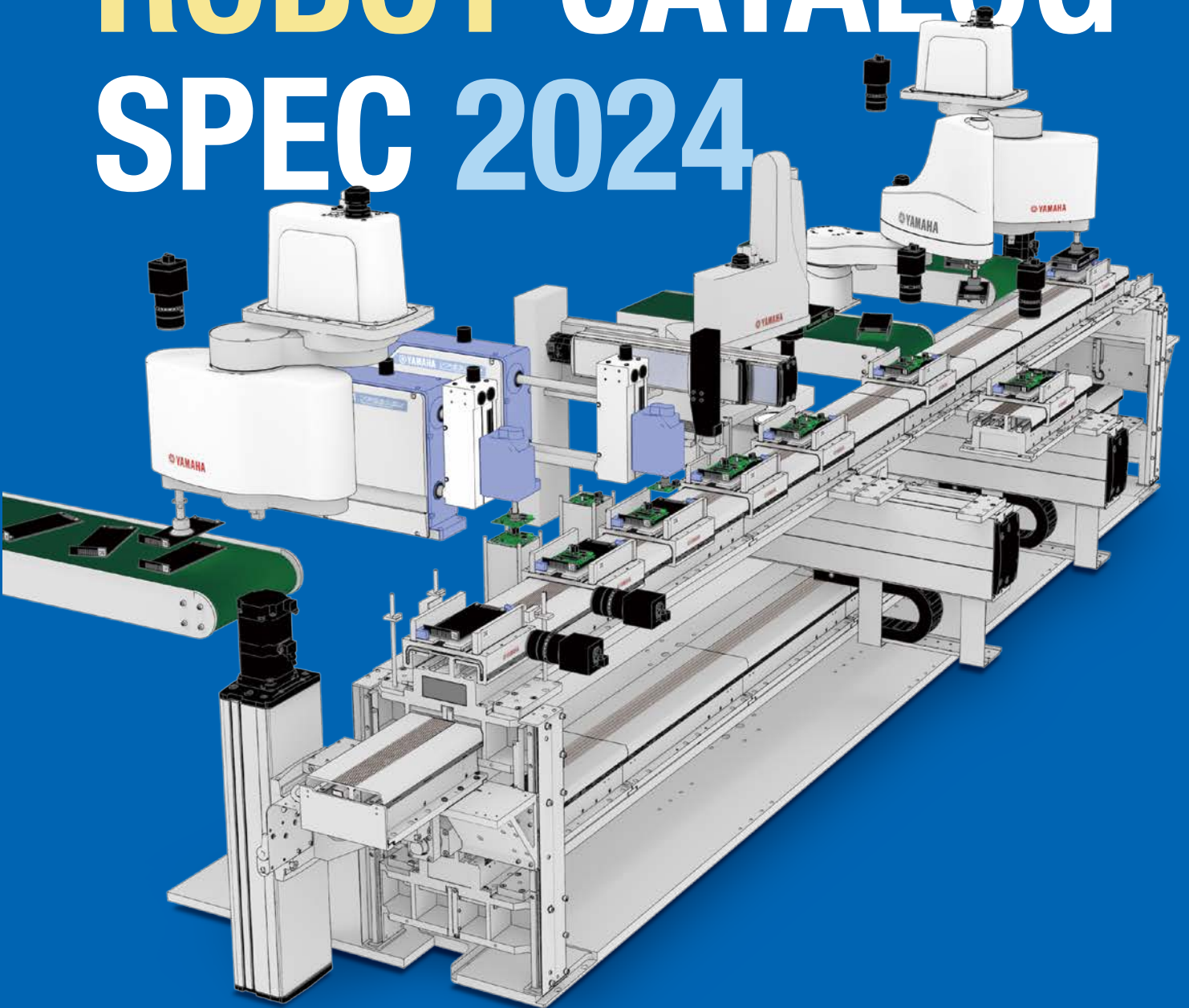


- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERVO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER

# YAMAHA ROBOT CATALOG SPEC 2024



**リニアコンベアモジュール**

**LCMR200** P.11

LCMR200 (リニアモジュール)



▶ P.12

**単軸ロボット**

**GX Series** P.49

GX05/GX05L/GX07/GX10/GX12/GX16/GX20



▶ P.50

**ロボットコントローラ**

**YHX Series**

LCMR200、GX 用 YHX コントローラ



▶ P.562

**リニアコンベアモジュール**

**LCM100** P.59

LCM100-4M/3M/2MT (リニアモジュール) LCM100-4B/3B (ベルトモジュール) LCM100 用コントローラ LCC140



▶ P.60 ▶ P.60 ▶ P.66

**ステッピングモータ単軸ロボット**

**TRANSERVO Series** P.331

**SS タイプ (スライダタイプ)**

SS05H-S SS05H-R(L) SS05-S SS05-R(L) SS04-S SS04-R(L)



▶ P.334

**SG タイプ (スライダタイプ)**

SG07



▶ P.340

**SR タイプ (ロッドタイプ)**

SR05-S SR05-R (L) SR04-S SR04-R (L) SR03-S SR03-R (L)



▶ P.341

**SR タイプ (ロッド) サポートガイド付き**

SRD05-S SRD05-U SRD04-S SRD04-U SRD03-S SRD03-U



▶ P.344

**STH タイプ (スライドテーブルタイプ)**

STH04-S STH04-R(L) STH06-S STH06-R(L)



▶ P.354

**RF タイプ (ロータリータイプ)**

RF02 RF03 RF04



▶ P.358

**BD タイプ (ベルトタイプ)**

BD04 BD05 BD07



▶ P.370

**スカラロボット**

**YK-XG Series / YK-XE Series / YK-XGS / YK-XGP** P.67

**ハイコストパフォーマンスモデル [YK-XE]**

アーム長：400mm～710mm  
最大可搬質量：4kg～10kg

YK400XE-4  
YK510XE-10  
YK610XE-10  
YK710XE-10



YK400XE-4 ▶ P.83

**タイニー(超小型)タイプ [YK-XG]**

アーム長：120mm～220mm  
最大可搬質量：1kg

YK120XG  
YK150XG  
YK180XG  
YK180X  
YK220X



YK180XG ▶ P.74

**小型タイプ [YK-XG]**

アーム長：250mm～400mm  
最大可搬質量：5kg

YK250XG  
YK350XG  
YK400XG



YK400XG ▶ P.79

**中型タイプ [YK-XG]**

アーム長：500mm～600mm  
最大可搬質量：5kg～20kg

YK500XGL/XG  
YK600XGL/XG/XGH



YK500XGL ▶ P.86

**大型タイプ [YK-XG/YK-X]**

アーム長：700mm～1200mm  
最大可搬質量：20kg～50kg

YK700XG/XGL  
YK800XG  
YK900XG  
YK1000XG  
YK1200X



YK1200X ▶ P.95

**壁取付け・インバースタイプ [YK-XGS]**

アーム長：300mm～1000mm  
最大可搬質量：20kg

YK300XGS YK700XGS  
YK400XGS YK800XGS  
YK500XGS YK900XGS  
YK600XGS YK1000XGS



YK500XGS ▶ P.102

**防塵・防滴タイプ [YK-XGP]**

アーム長：250mm～1000mm  
最大可搬質量：20kg

YK250XGP YK700XGP  
YK350XGP YK800XGP  
YK400XGP YK900XGP  
YK500XGLP/ YK1000XGP  
YK500XGP  
YK600XGLP/  
YK600XGP/  
YK600XGHP



YK250XGP ▶ P.112

**全方位タイプ [YK-TW]**

アーム長：350mm/500mm  
最大可搬質量：5kg

YK350TW  
YK500TW



YK500TW ▶ P.70

**単軸ロボット / モータレス単軸アクチュエータ**

**Robonity Series** P.129

**Basic モデル スライダタイプ**

ABAS04  
ABAS05  
ABAS08  
ABAS12



▶ P.174

**Basic モデル スライダタイプ**

LBAS04  
LBAS05  
LBAS08  
LBAS12



▶ P.134

**Advanced モデル スライダタイプ**

AGXS05/AGXS05L  
AGXS07  
AGXS10  
AGXS12  
AGXS16  
AGXS20



▶ P.188

**Advanced モデル スライダタイプ**

LGXS05/LGXS05L  
LGXS07  
LGXS10  
LGXS12  
LGXS16  
LGXS20



▶ P.148

**Basic モデル ロッドタイプ**

ABAR04  
ABAR05  
ABAR08



▶ P.210

**Basic モデル ロッドタイプ**

LBAR04  
LBAR05  
LBAR08



▶ P.162

**ロボットビジョン 画像処理機能付きロボット**

**RCXiVY2+ System**

**ロボット一体型ビジョンシステム**

RCX340 + RCXiVY2+



トラッキングボード RCXiVY2+ ユニット ▶ P.664

単軸ロボット

FLIP-X Series

P.285

Tタイプ フレームレス構造モデル

T4L/T4LH  
T5L/T5LH  
T6L  
T9/T9H



T4L

▶ P.290

Fタイプ/GFタイプ  
高剛性フレーム付きモデル

F8/F8L/F8LH/F10/F10H/F14/  
F14H/F17/F17L/F20/F20N  
GF14XL/GF17XL



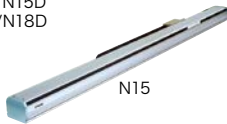
F8

GF14XL

▶ P.297

Nタイプ ナット回転型モデル

N15/N15D  
N18/N18D



N15

▶ P.314

Rタイプ 回転軸モデル

R5  
R10  
R20



R5

▶ P.328

Bタイプ タイミングベルト駆動モデル

B10  
B14/B14H



B10

▶ P.322

リニアモータ単軸ロボット

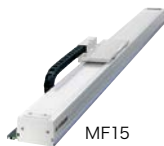
PHASER Series

P.263

MFタイプ コア付きフラットモータでハイパワー・ロングストローク

■ダブルキャリア標準対応

MF7/7D  
MF15/15D  
MF20/20D  
MF30/30D  
MF75/75D



MF15



MF75

▶ P.266

直交ロボット

XY-X Series

P.373

PXYx



▶ P.384

FXYx



▶ P.386

FXYBx



▶ P.392

SXYx



▶ P.398

SXYBx



▶ P.416

MXYx



▶ P.434

NXY



▶ P.424

NXY-W



▶ P.430

HXYx



▶ P.444

HXYLx



▶ P.450

電動グリッパ

YRG Series



YRG-4225S



YRG-2810W



YRG-2840FS



YRG-2820T

▶ P.673

ピック&プレースロボット

YP-X Series

P.501

2軸タイプ  
YP220X  
YP320X

3軸タイプ  
YP220BXR  
YP320XR  
YP330X



4軸タイプ  
YP340X

▶ P.503

クリーンロボット

CLEAN Type

P.509

単軸ロボット

SSC04/05/05H  
C4L/C4LH/  
C5L/C5LH/C6L  
C8/C8L/C8LH  
C10/C14/C14H  
C17/C17L/C20



C14

▶ P.513

直交ロボット

SXYxC  
SXYxC (ZSC12)  
SXYxC (ZSC6)  
SXYxC (ZRSC12)  
SXYxC (ZRSC6)



▶ P.530

スカルロボット

YX180XC YK500XGLC YK700XC  
YK220XC YK500XC YK710XEC-10  
YK250XGC YK510XEC-10 YK800XC  
YK350XGC YK600XGLC YK1000XC  
YK400XGC YK600XC  
YK400XEC-4 YK610XEC-10



YK510XEC-10 YK250XGC ▶ P.536

ロボットコントローラ

Controllers

P.557

1軸用 ロボットポジショナ



EP-01

▶ P.578

1軸用 ロボットポジショナ



TS-S2  
TS-SH

TS-X  
TS-P

▶ P.588

1軸用 ロボットドライバ

(パルス列入力専用)



TS-SD

▶ P.598



RDV-X  
RDV-P

▶ P.602

1軸用 ロボットコントローラ

(小型サーボ 24V・30W)



ERCD

▶ P.608

1軸用  
ロボットコントローラ



SR1-X  
SR1-P

▶ P.614

1~2軸用  
ロボットコントローラ



RCX320

▶ P.622

1~4軸用  
ロボットコントローラ



RCX340

▶ P.632

ユニファイドシリーズ  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニファイドシリーズ  
LCM100

スカルロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

ユニファイドシリーズ  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

# YAMAHA ROBOT

## 歴史と取り組み

### 45年以上の実績が信頼の証

ヤマハ発動機のロボット開発は、45年以上前に自社のバイク生産ラインへの導入をきっかけに始まりました。以来、ヤマハの産業用ロボットは電化製品の組立、車載部品の搬送、大型液晶パネルの製造など、さまざまな業種における生産設備を支えています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績が高い信頼の証です。



### 独自技術の継承と市場ニーズを先取りした技術開発

精密かつ高速動作に不可欠な「モータ制御技術」、厳しい評価基準に基づいた「メカ・コントローラ開発技術」、厳しい環境下でも安定した動作が可能な「信号処理技術」...これらの事業発足当初から築いてきた独自技術の熟成・洗練を進めることで、剛性、耐久性、操作性などにおいて高い評価を得ております。さらに多様な要望に適切かつ迅速に対応するための「コア技術※」の自社開発も行い、そのノウハウを蓄積することで、スピーディな商品開発、柔軟な商品展開の実現が可能です。



※制御基板、リニアモータ、リニアスケール(位置検出器)など。

### 高い信頼性を生み出す評価体制

製品の信頼性を担保するため、評価技術にも力を入れています。ヤマハ発動機の保有設備:「電波暗室」※における評価試験をはじめ、製品開発における評価体制を確立することにより、高い信頼性と品質を確保しています。



※電波暗室 ヤマハグループ各商品のEMC(電磁波環境適合性)技術を総合的に開発、グループ内で共有する事を目的とした設備。国際基準に準拠した、各国レギュレーションへの適合性評価も可能。

### 安心をお届けする、ヤマハ品質

人の命を預かる輸送機器メーカー“YAMAHA”ならではの厳しい評価基準をクリア。安心して長くご使用いただくために、長期間使用を想定した製品設計を行っています。



「製・販・技一体」の体制を最大限に活かし、検査→加工→組立→検査→出荷といった一連の工程を一貫して行う体制を確立することで、高品質、低価格、短納期でお客様にお届けすることを可能にしています。キーとなる部品は社内加工により製作し、ロボットメーカーだからこそできる作りこみや厳しい基準に基づいた品質管理により、高品質なものづくりを実現しています。

# YAMAHA

## 総合小型ロボット

小型アクチュエータからリニア  
多様な自動化へのベストソリューション

### ピック&プレイスロボット YP-X

ピック&プレイス工程

小物部品の  
高速ピック&プレイスに最適

### 全方位スカラロボット YK-TW

高速移載工程

狭小スペースに最適



### ロボット一体型ビジョン RCXiVY2+ SYSTEM

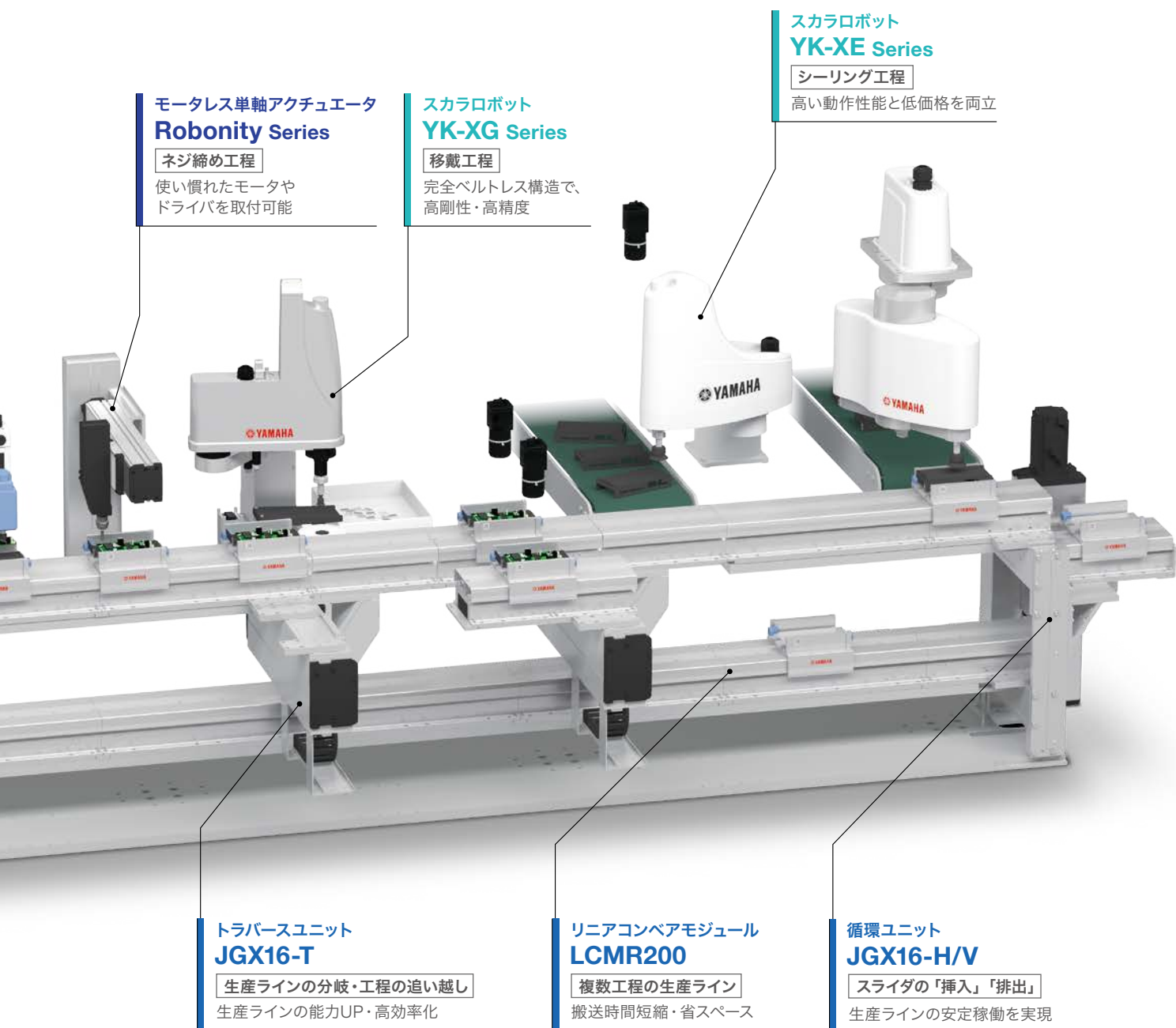
コード認識工程

ロボットプログラムのみで一括制御

# ROBOT BEST SOLUTION

## システムサプライヤー

コンベアモジュールまでメーカー統一できるのはヤマハだけ。  
ソリューションをご提案します。



### モータレス単軸アクチュエータ Robonity Series

#### ネジ締め工程

使い慣れたモータや  
ドライバを取付可能

### スカラロボット YK-XG Series

#### 移載工程

完全ベルトレス構造で、  
高剛性・高精度

### スカラロボット YK-XE Series

#### シーリング工程

高い動作性能と低価格を両立

### トラバースユニット JGX16-T

生産ラインの分岐・工程の追い越し  
生産ラインの能力UP・高効率化

### リニアコンベアモジュール LCMR200

複数工程の生産ライン  
搬送時間短縮・省スペース

### 循環ユニット JGX16-H/V

スライダの「挿入」「排出」  
生産ラインの安定稼働を実現

### 単軸ロボット GX Series

LCMR200との併用に最適なモデル

### ステッピングモータ単軸ロボット TRANSERVO Series

低コストな位置決め装置に

### ACサーボモータ単軸ロボット FLIP-X Series

豊富なバリエーションの汎用ロボット

### リニアモータ単軸ロボット PHASER Series

長距離・重量物搬送工程に

### 直交ロボット (2軸~6軸) XY-X Series

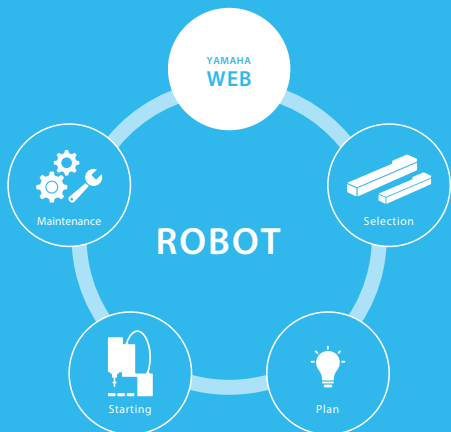
高剛性ガイド採用で長寿命

### 電動グリッパ YRG Series

豊富なバリエーション

YAMAHA ROBOT

# WEB MEMBER SITE



ヤマハロボットメンバーサイトでは、ロボットを導入する際、選定や設計のタイミングでご活用いただける情報をご提供しています。また、立ち上げやメンテナンス時にお役立ていただけるコンテンツもご用意しています。



## Before



### 選定

### 設計

#### サイクルタイムシミュレーション

機種選定時のタクト計算に

簡単なパラメータを入力

自動計算

- 総移動時間
- 加減速時間
- 加減速距離
- 等速時間
- 等速距離

#### CADデータのダウンロード

生産ライン設計・装置設計、レイアウト・動作範囲の確認にヤマハロボット及びコントローラの2D / 3DのCADデータをダウンロードできます。

■ 2D CAD データのダウンロード

■ 3D CAD データのダウンロード

#### 寿命計算システム

機種選定や搬送物形状設計に

簡単なパラメータを入力

ロボット型式・設置方向・動作ストローク・速度設定・搬送質量・偏心量などを入力。

自動計算

- ガイド寿命距離
- ボールネジ移動距離
- 総移動時間
- 加減速時間
- 等速時間
- 等速距離

#### 他社機器との接続もサポート

プラグイン情報も掲載中

- Asycube プラグイン (手順書含む)
- RCX3 鈴野製作所製ビジョンピッキングフィーダ運用手順書
- RCX3 高速ピック&プレイス機能セットアッププログラム (手順書含む)
- キーエンス製画像センサ接続プラグイン (手順書含む)
- Cognex製画像センサ接続プラグイン (手順書含む)

# WEBサイトから登録受付中!

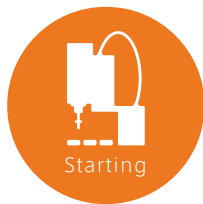
選定から設計、立ち上げ、メンテナンスまでお役立ちコンテンツが満載。

メンバーサイト新規登録は

TOPページから新規登録画面へ  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>



こちらから  
新規登録  
画面へ進む



Starting

## After



Maintenance

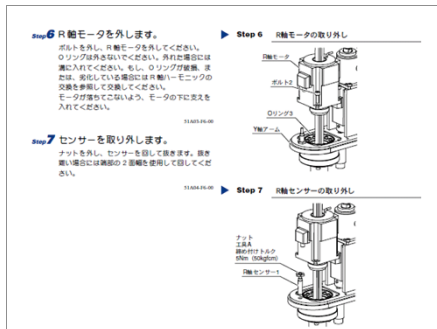
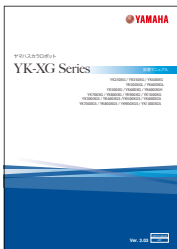
### 立ち上げ

### メンテナンス

#### 取扱説明書のダウンロード

[ユーザーマニュアル](#) [設置マニュアル](#) [メンテナンスマニュアル](#)

操作方法や設定方法だけでなく、ロボットの設置方法やコントローラの外部配線例などが記載されているため、セットアップ前の作業にお役立ていただけます。また、部品交換方法も掲載しておりますので、パーツリストと併用しながら保全活動にもご活用ください。



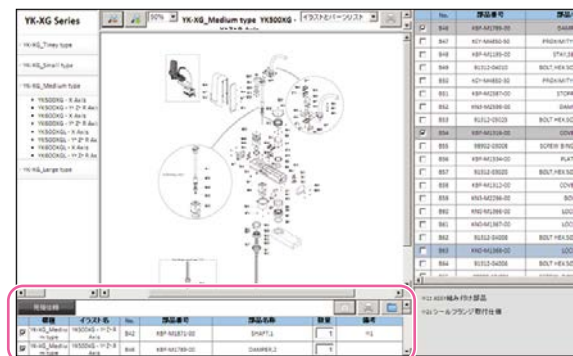
#### パーツカタログシステム

パーツリスト閲覧・見積依頼も可能

ヤマハロボットのパーツリストを公開しています。部品によっては、選択された部品に付随して交換が必須な部品や推奨交換部品が表示されるため、保全活動にご活用いただけます。

細部にわたって部品展開 ▶

修理作業に  
大変便利



選択した部品をそのまま見積依頼していただくことも可能。

#### 各種ソフトウェアダウンロード

- TS-Manager
- EP-Manager
- RCX-Studio 2020
- RCXiVY2+ Studio / RCXiVY2+ PCVison
- iVY2+Studio
- YHXコントローラ関連
  - ・ YHX Studio for Standard Profile
  - ・ YHX ドライバファームウェア
  - ・ YHX Project スタンダードプロファイル
  - ・ YHXデバイスファイル
- PBX更新用データ
- 通信ケーブルUSBドライバ
- VIP+

# グローバルなサービス、安心のサポート体制

日本、中国、東南アジアに加え、アメリカとヨーロッパにも、営業・サービス拠点を有しています。  
これらの拠点と、ワールドワイドな代理店ネットワークにより、世界各地において、  
お客様に密着したサービスを可能としております。  
今後も更なるサービス向上に努め、万全の体制でお客様をサポート致します。



## ヤマハ発動機株式会社

〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地  
☎ 0120-808-693

### ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部

TEL 053-525-8350(営業) FAX 053-525-8378  
9:00~17:00 月~金曜日(祝日、弊社所定の休日等を除く)



### ロボティクス事業部 CS部 FAグループ

TEL 053-525-8160(直通) FAX 053-525-6105  
受付時間 8:45~19:45 月~金曜日 / 9:00~17:00 土曜日  
(祝日、弊社所定の休日等を除く)



※コールセンターの日曜対応は暫定的に休業とさせていただきます。  
ご迷惑をおかけしますが、何卒ご理解のほど、宜しくお願い申し上げます。





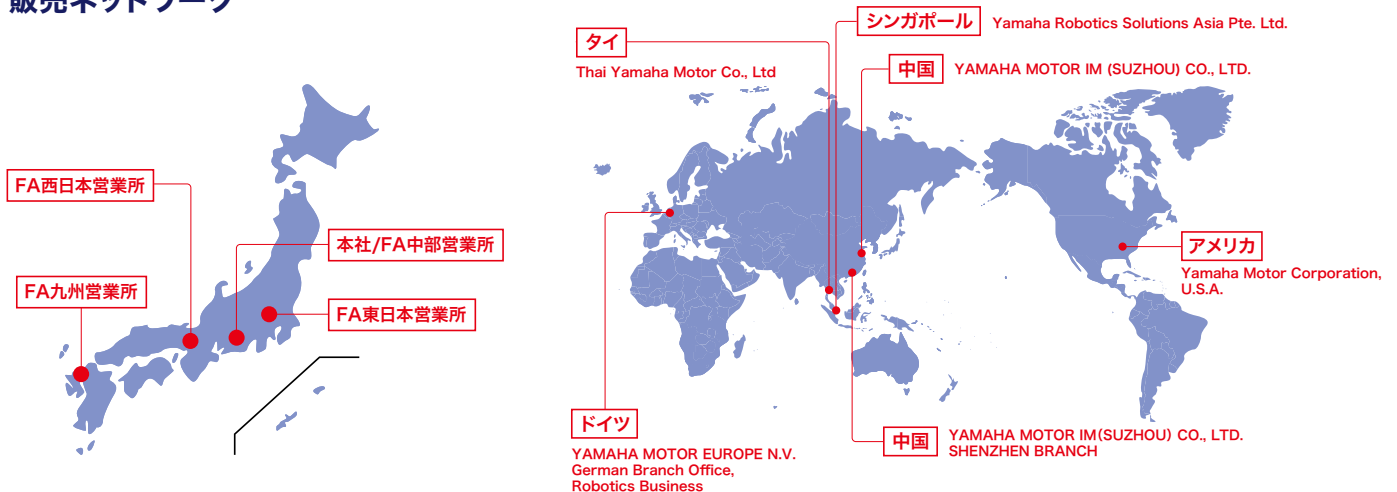
## 国内:営業・サービス拠点

- **FA東日本営業所**  
〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7東通ビル1F  
TEL 048-657-3281
- **FA中部営業所**  
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地  
TEL 053-525-8325
- **FA西日本営業所**  
〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9新大阪MTビル1号館5F  
TEL 06-6305-0830
- **FA九州営業所**  
〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11  
TEL 092-432-8106

## 海外:営業・サービス拠点

- **YAMAHA MOTOR IM (SUZHOU) CO., LTD.**  
#8 Building No.17 East Suhong Road, Suzhou Industrial Park,  
China 215026  
TEL +86-512-6831-7091
- **YAMAHA MOTOR IM (SUZHOU) CO., LTD.  
SHENZHEN BRANCH**  
1/F, Bd. 1, Yesun Intelligent Community I,Guangang Rd.  
1301-70,Guanlan St,Longhua District Shenzhen ,Guangdong,P.R.C.  
TEL +86-755-2393-9910
- **Yamaha Motor Corporation, U.S.A.**  
3065 Chastain Meadows Pkwy NW #100, Marietta, GA 30066  
TEL +1-750-420-5825
- **YAMAHA MOTOR EUROPE N.V. German Branch Office,  
Robotics Business**  
Hansemannstrasse 12, 41468 Neuss, Germany  
TEL +49-(0)2131-2013 (Ext520)
- **Thai Yamaha Motor Co., Ltd**  
64 Moo 1, Debaratna Road, Tambol Srira Jorrake Yai, Amphur  
Bangsaothong, Samutprakarn 10570, Thailand  
TEL +66-96-779-7680
- **Yamaha Robotics Solutions Asia Pte. Ltd.**  
Address: 3 Ang Mo Kio Street 62 #01-40, Singapore 569139  
TEL +65-6028-3540

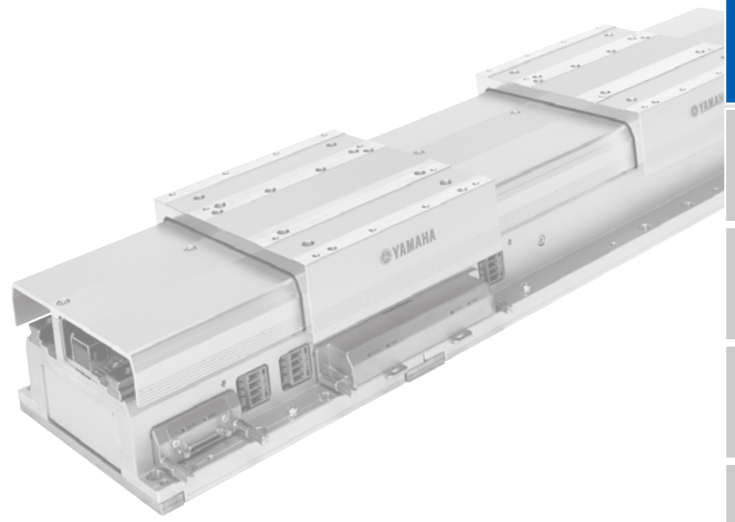
## 販売ネットワーク



# MEMO

---

---



リニアコンベアモジュール

# LCMR200

## CONTENTS

- LCMR200基本仕様 ..... 12
- 許容荷重 ..... 12
- 構成部品 ..... 13
- 外観図 ..... 14
- 循環ユニット 注文型式 ..... 18
- 循環ユニット 基本仕様 ..... 19
- 循環ユニット オプション品 ..... 21
- 循環ユニット 外観図 ..... 22
- トラバースユニット 注文型式 ..... 34
- トラバースユニット 基本仕様 ..... 35
- 固定モジュール設置位置  
 選択可能な組合せ ..... 35
- トラバースユニット 外観図 ..... 36

- ユニファイドモジュール  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニファイドモジュール  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニファイドロボット  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION

# LCMR200基本仕様

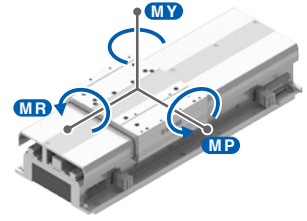
## LCMR200 基本仕様

駆動方式	ムービングマグネット式コア付リニアモータ	
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ	
最大可搬質量	15kg	
最高速度	2,500mm/sec <sup>*1</sup>	
繰り返し位置決め精度	±5μm	
ロボットスライダ間公差	±30μm (ノック穴基準)	
最大連結ストローク	25.5m <sup>*2</sup>	
最大ロボットスライダ数	64台 <sup>*2</sup>	
ロボットスライダ間最小ピッチ	210mm <sup>*3</sup>	
本体外形	本体断面最大外形	W175×H109mm (ロボットスライダ込み)
	リニアモジュール長	200/300/500/1000
	ロボットスライダ長	198mm
本体質量	リニアモジュール	約20kg (リニアモジュール1mあたり)
	ロボットスライダ	2.4kg
電源	制御電源	DC48V 所要電力[W] = 75[W/m] × モジュール全長[m] <sup>*4</sup>
	モータ電源	DC48V 当社指定機種 <sup>*5</sup>
使用環境	使用温度	0°C~40°C <sup>*6</sup>
	保存温度	-10°C~65°C
	使用湿度	35%~85%RH (結露なきこと)
コントローラ	YHXコントローラ	

- ※1. 搬送重量が10kgを超える場合は、質量に応じて1,000mm/secまで下がります。
- ※2. システム構成により異なる場合があります。
- ※3. ロボットスライダに搭載する治具パレットの長が長い場合は、治具パレット長+10mmとなります。
- ※4. オプションの600W電源で8m、1000W電源で13.3mまでのリニアモジュールに供給可能です。
- ※5. オプションの電源で2台までのロボットスライダに供給可能です (AC200-240V入力時)。
- ※6. LCMR200の運転は、設置・調整を実施した環境温度±5°Cで行ってください。
- ※7. YHXコントローラ用に別途電源が必要です。

## 許容モーメント

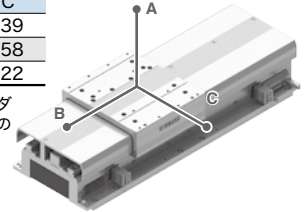
許容モーメント [Nm]		
MP	MY	MR
47.0	35.7	31.4



## 許容オーバーハング量

搬送質量 [kg]	許容オーバーハング量 [mm]		
	A	B	C
5	760	405	239
10	762	231	158
15	700	173	122

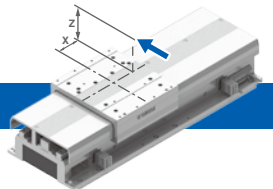
※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送物重心までの距離です。



## 許容荷重

- ※ 搬送物の重心がスライダセンター時の値となります。
- ※ スライダ進行方向の許容荷重は荷重位置によらず28Nとなります。

### 横方向荷重

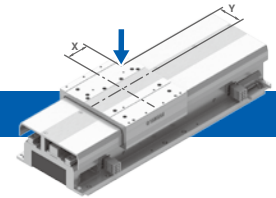


■ 搬送質量：15kgまで共通

荷重位置 [mm]	X	荷重位置 Z [mm]					
		0	20	40	60	80	100
0		611	514	443	390	348	314
20		517	445	391	349	315	287
40		447	393	350	316	288	264
60		394	352	317	289	265	245
80		353	318	289	266	245	228
100		319	290	266	246	229	214

単位 [N]

### 垂直方向荷重



■ 搬送質量：5kg

荷重位置 [mm]	X	荷重位置 Y [mm]					
		0	20	40	60	80	100
0		924	687	546	453	387	339
20		760	593	485	411	356	314
40		647	521	436	375	328	293
60		562	465	396	345	305	274
80		498	420	362	319	285	258
100		446	382	335	297	268	243

■ 搬送質量：10kg

荷重位置 [mm]	X	荷重位置 Y [mm]					
		0	20	40	60	80	100
0		874	650	517	429	367	320
20		721	561	459	389	337	297
40		613	493	413	355	311	277
60		533	440	375	327	289	260
80		471	397	343	303	270	244
100		423	362	317	282	254	231

■ 搬送質量：15kg

荷重位置 [mm]	X	荷重位置 Y [mm]					
		0	20	40	60	80	100
0		826	614	488	406	347	303
20		680	529	433	367	318	281
40		578	466	390	335	294	261
60		503	416	354	309	273	245
80		445	375	324	285	255	231
100		399	342	299	266	239	217

単位 [N]

## 構成部品

### LCMR200 本体

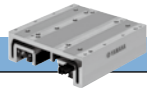


#### リニアモジュール

長さ	正面*ケーブル取出し	背面*1ケーブル取出し
	型式	
200mm	LCMR200-F2	LCMR200-B2
300mm	LCMR200-F3	LCMR200-B3
500mm	LCMR200-F5	LCMR200-B5
1000mm	LCMR200-F10	LCMR200-B10

\*ドライバー番号の並び順に対しての向きです。  
モータ電源コネクタはモジュールに付属します。

#### ロボットスライダ



型式	LCMR200-XBOT-****
部品番号	KNA-M2264-**

ご注文の際は、型式の末尾4桁「\*\*\*\*」部分に  
スライダID番号1001~1139を指定してご注文ください。

ID	型式	部品番号*	ID110*番台はA*	ID111*番台はB*	ID112*番台はC*	ID113*番台はD*
1001	LCMR200-XBOT-1001	KNA-M2264-01				
1002	LCMR200-XBOT-1002	KNA-M2264-02				
1099	LCMR200-XBOT-1099	KNA-M2264-99				
1100	LCMR200-XBOT-1100	KNA-M2264-A0				
1112	LCMR200-XBOT-1112	KNA-M2264-B2				

### YQLinkケーブル

#### YQLink可動ケーブル



YHXコントローラとリニアコンペアモジュールを接続する  
ケーブルです。接続例はシステム構成図を参照ください。

ケーブル長	型式	部品番号
0.3m	YHX-YQL-R0.3M	KFA-M5361-P1
3m	YHX-YQL-R3M	KFA-M5361-31
7m	YHX-YQL-R7M	KFA-M5361-71
10m	YHX-YQL-R10M-N	KFA-M5361-A1

#### YQLink固定ケーブル

長さ	型式	部品番号
15m	YHX-YQL-M15M	KNA-M5362-F0

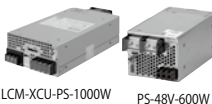
#### YQLink終端コネクタ

型式	部品番号
YHX-YQL-TC	KFA-M5361-00

### その他電源オプション

#### モジュール動力電源 (DC48V出力)

モジュールの制御、モータ動力の双方に適用可能な  
ピーク出力対応のユニット型汎用電源装置です。  
各電源の用途毎の供給能力や外形寸法等を考慮の上、  
装置の所要電力、設置条件にあった電源を選定ください。



- 定格出力 600W/1000W, 効率>80%, 力率>90%
- AC200-240V 入力時、ピーク最大出力 42A (5秒以内)

供給能力		型式	部品番号
制御電源 [定格出力]	モータ電源 [ピーク最大出力]		
クラスタ8m以内 [600W]	スライダ2台以内 [1992W]	PS-48V-600W	KNA-M6561-00
クラスタ13.3m以内 [1000W]	スライダ2台以内 [2016W]	LCM-XCU-PS-1000W	KFA-M6561-00

#### 可動モジュール用耐屈曲電源ケーブル

型式	部品番号
LCMR200-PJ-R2M	KNA-M539H-21

### LCMR200 連結部品

#### モジュール連結キット

型式	部品番号	構成部品
LCMR200-CKIT	KNA-M2043-C0	コネクションユニット コネクションプレート モータ電源ジャンパ 制御電源ジャンパ

#### モジュール終端キット\*

型式	部品番号	構成部品
LCMR200-EKIT	KNA-M2043-E0	エンドユニット x2 エンドプレート x2 制御電源コネクタ

\*ヤマハ製循環ユニットを使用しない場合、終端キットが1クラスあたり、1つ必要となります。  
ヤマハ製循環ユニットには、終端キット2つ分に相当する部品が組付け・同梱されています。

#### モジュール連結調整キット\*

型式	部品番号	構成部品
LCMR200-AKIT	KNA-M2043-A0	コネクションユニット アジャスタプレート モータ電源ジャンパ 制御電源ジャンパ

戻りライン長さ	モジュール 連結調整キットの数	※戻りラインでは、戻りラインの 長さに応じて、指定された数量 のモジュール連結調整キットを 使用してください。 使用箇所、使用方法については 取扱説明書をご参照願います。
3m以下	1	
3mを超え、14m以下	2	
14mを超え、25.5m以下	3	

### 保守品\*

#### 制御電源コネクタ

型式	部品番号
LCMR200-CPC	KNA-M4431-00

#### 制御電源ジャンパ

型式	部品番号
LCMR200-CPJ	KNA-M4421-10

#### モータ電源コネクタ

型式	部品番号
LCMR200-MPC	KNA-M4432-00

#### モータ電源ジャンパ

型式	部品番号
LCMR200-MPJ	KNA-M4422-10
LCMR200-MPJS 1000mmモジュール中継用	KNA-M4422-20

#### エンドプレート

型式	部品番号
LCMR200-EP	KNA-M22GM-E0

#### コネクションプレート

型式	部品番号
LCMR200-CP	KNA-M22GM-C0

#### アジャスタプレート

型式	部品番号
LCMR200-AP	KNA-M22GM-A0

#### エンドユニット

型式	部品番号
LCMR200-EU	KNA-M2040-E0

#### コネクションユニット

型式	部品番号
LCMR200-CU	KNA-M2040-C0

※これらはモジュール連結キット、モジュール連結調整キット、モジュール終端キット、  
循環ユニット及びモジュール本体のいずれかに付属している各部品の単体型式です。

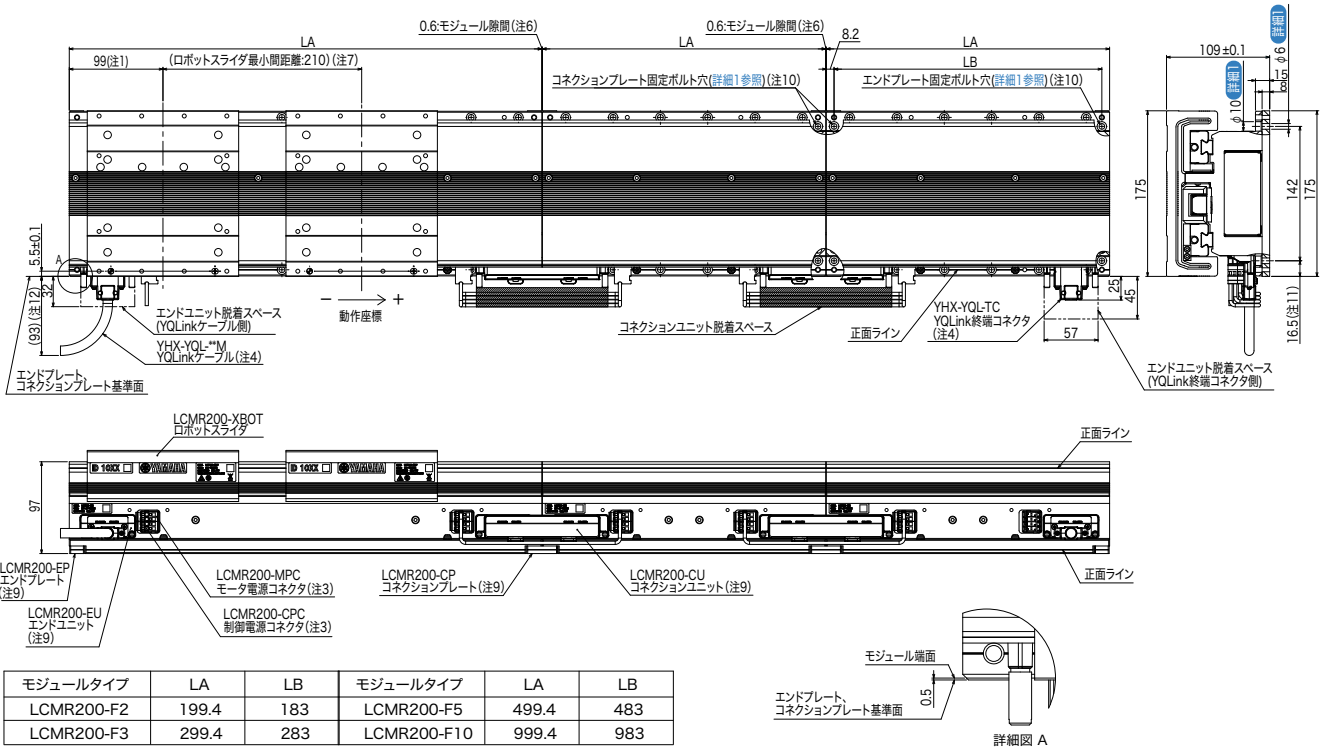
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

## 外観図

### LCMR200 モジュール連結据え付け

正面※ケーブル取出し

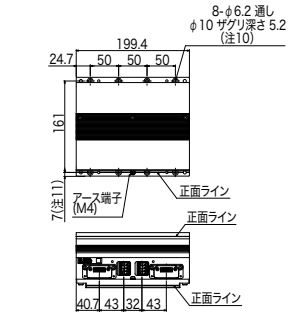
#### LCMR200-F\*\*



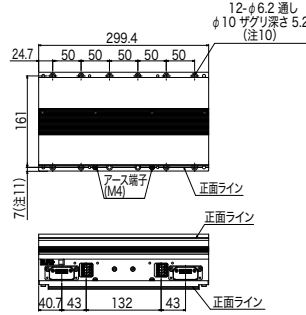
### リニアモジュール

正面※ケーブル取出し

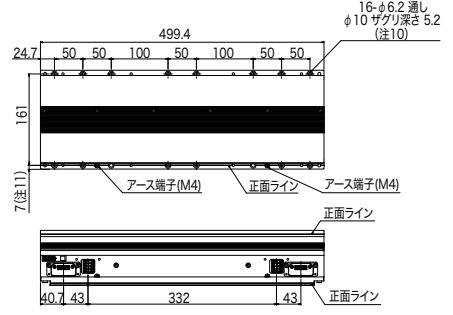
#### LCMR200-F2



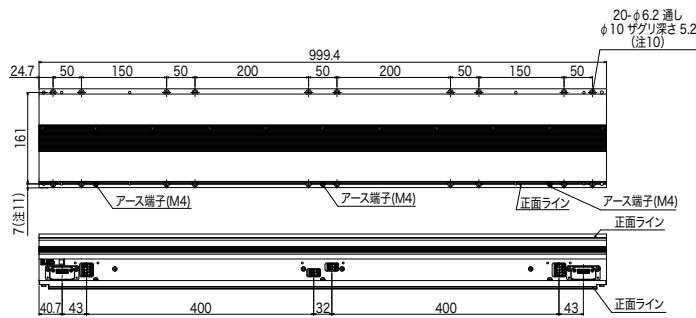
#### LCMR200-F3



#### LCMR200-F5



#### LCMR200-F10

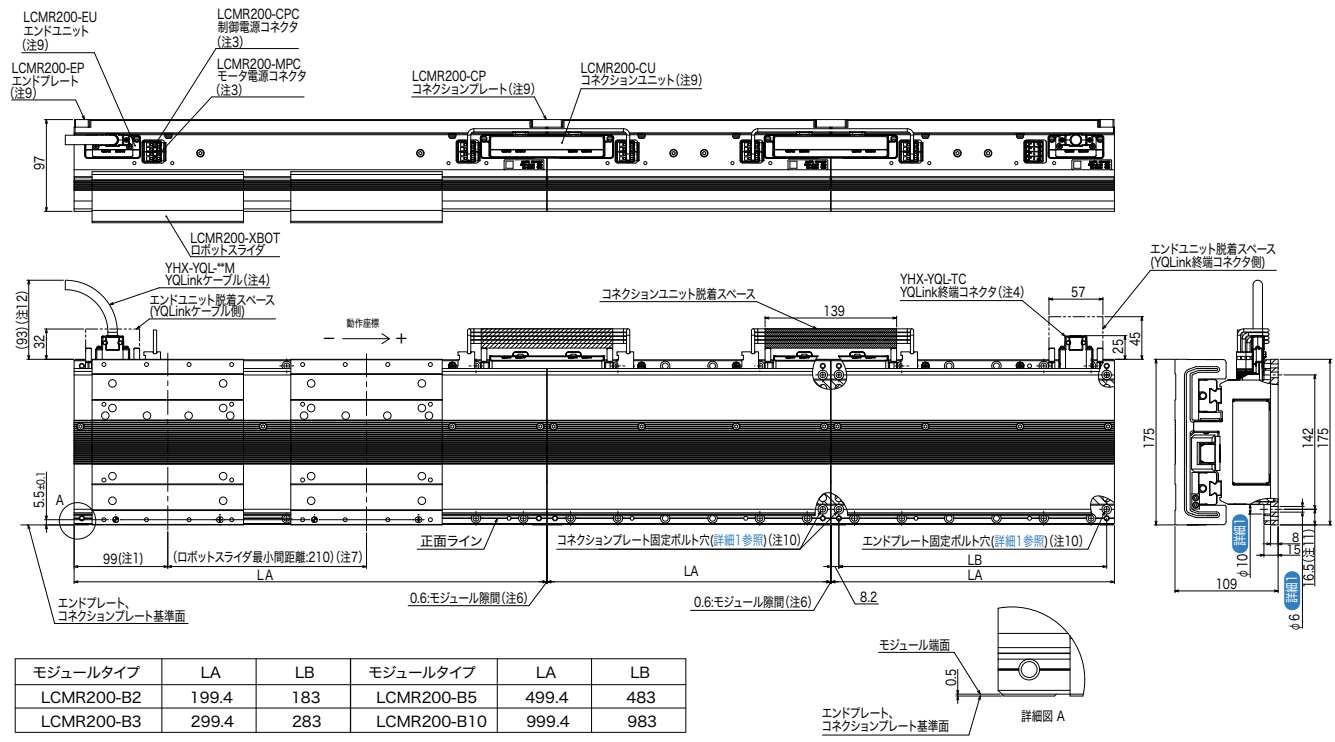


- クラスタ両端からのロボットスライダ停止不可範囲99mmは、パレット長さによって異なります。ただし、隣接するクラスタが無い場合は、パレット長さに関わらず90mmとなります。詳しくはマニュアルをご参照ください。
- 同一クラスタ内では、ケーブル取出し方向の正面/背面は揃えなくては、モジュールタイプは自由に組合せ可能です。
- 制御電源及びモータ電源はジャンパにて受け渡し可能です。受け渡しの詳細はマニュアルを参照ください。
- YQLinkケーブル、YQLink終端コネクタの接続箇所はマニュアルを参照ください。
- YQLinkで接続されるシステム内で搭載可能なロボットスライダ数は最大64台です。\*(同じコントローラで制御されるロボット数による)
- コネクシオンプレートでモジュールが連結される場合、隣り合うモジュールの隙間が0.6mmとなります。
- 停止した状態における各スライダの最小ピッチは210mmですが、これらが同時に発進する場合は、動作条件や上位PLCからの指令タイミング、YHXでのプログラミング等の条件によって、衝突してしまう場合があります。この場合、スライダ間距離(ピッチ)を離す、あるいは発進タイミングをずらす(順次発進)等の調整が必要です。
- 製品の性質上メカストップがありません。必要に応じてお客様にてメカストップを取り付けてください。
- モジュール同士の連結にはコネクシオンプレートおよびコネクシオンユニットを、クラスタ端にはエンドプレートおよびエンドユニットをご使用ください。
- モジュール、エンドプレート、コネクシオンプレート、アジャスタプレートの架台への固定はM5六角穴付きボルトをご使用ください。
- エンドプレート基準面、コネクシオンプレート基準面、アジャスタプレート基準面からモジュール固定ボルト用ザグリ穴までの距離です。
- YQLink可動ケーブルの場合です。YQLink固定ケーブルを使用した場合、104mmとなります。

\*システム構成により異なる場合があります。  
※ドライバ番号の並び順に対しての向きです。

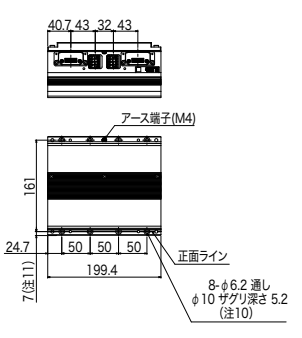
## LCMR200 モジュール連結据え付け 背面※ケーブル取出し

### LCMR200-B\*\*

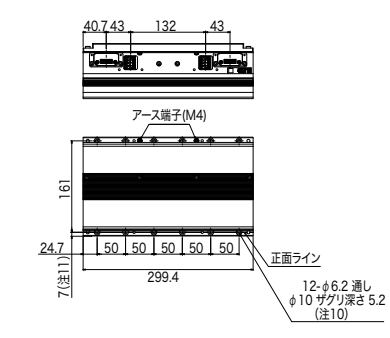


## リニアモジュール 背面※ケーブル取出し

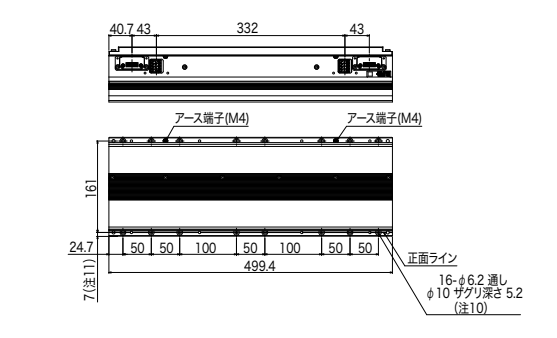
### LCMR200-B2



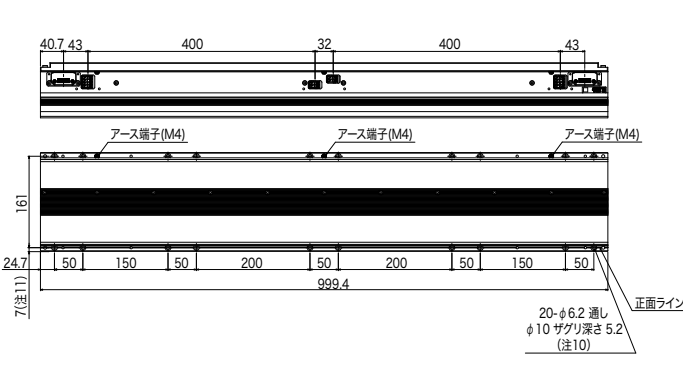
### LCMR200-B3



### LCMR200-B5



### LCMR200-B10



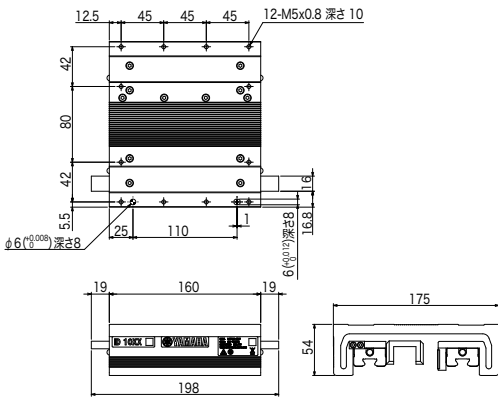
- クラスト両端からのロボットスライダ停止不可範囲99mmは、パレット長さによって異なります。ただし、隣接するクラストが無い場合は、パレット長さに関わらず90mmとなります。詳しくはマニュアルをご参照ください。
- 同一クラスト内では、ケーブル取出し方向の正面/背面は揃えたうえで、モジュールタイプは自由に組合せ可能です。
- 制御電源及びモータ電源はジャンパにて受け渡し可能です。受け渡しの詳細はマニュアルを参照ください。
- YQLinkケーブル、YQLink終端コネクタの接続箇所はマニュアルを参照ください。
- YQLinkで接続されるシステム内で搭載可能なロボットスライダ数は最大64台です。\*(同じコントローラで制御されるロボット数による)
- コネクションプレートでモジュールが連結される場合、隣り合うモジュールの隙間が0.6mmとなります。
- 停止した状態における各スライダの最小ピッチは210mmですが、これらが同時に発進する場合は、動作条件や上位PLCからの指令タイミング、YHXでのプログラミング等の条件によって、衝突してしまう場合があります。この場合、スライダ間距離(ピッチ)を離す、あるいは発進タイミングをずらす(順次発進)等の調整が必要です。
- 製品の性質上メカストップがありません。必要に応じてお客様にてメカストップを取り付けてください。
- モジュール同士の連結にはコネクションプレートおよびコネクションユニットを、クラスト端にはエンドプレートおよびエンドユニットをご使用ください。
- モジュール、エンドプレート、コネクションプレート、アジャスタプレートの架台への固定はM5六角穴付きボルトをご使用ください。
- エンドプレート基準面、コネクションプレート基準面、アジャスタプレート基準面からモジュール固定ボルト用ザグリ穴までの距離です。
- YQLink可動ケーブルの場合です。YQLink固定ケーブルを使用した場合、104mmとなります。

\*システム構成により異なる場合があります。  
※ドライブ番号の並び順に対しての向きです。

## 外観図

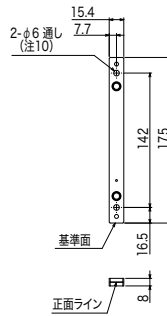
### ロボットスライダ

#### LCMR200-XBOT



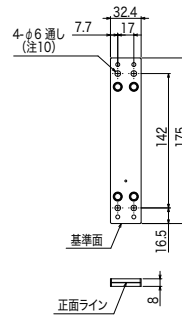
### エンドプレート

#### LCMR200-EP



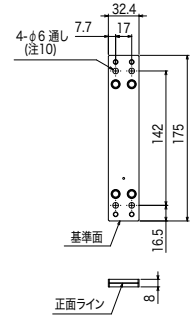
### コネクションプレート

#### LCMR200-CP



### アジャスタプレート

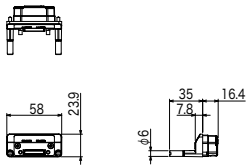
#### LCMR200-AP



注13. アジャスタプレートにてモジュール連結後のライン全長を調整することができます。詳細はマニュアルを参照ください。

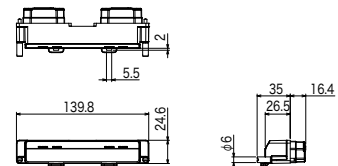
### エンドユニット

#### LCMR200-EU



### コネクションユニット

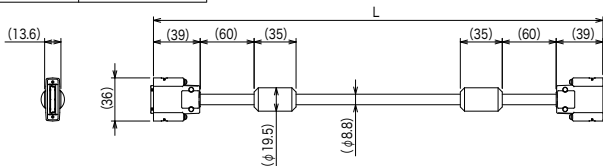
#### LCMR200-CU



### YQLink可動ケーブル

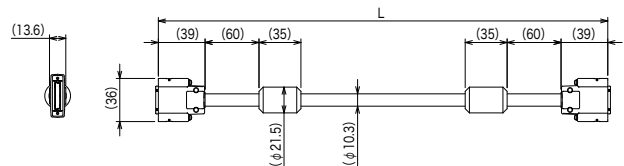
#### YHX-YQL-R□M (10mのみR10M-N)

□内	ケーブル長
0.3	0.3m
3	3m
7	7m
10	10m



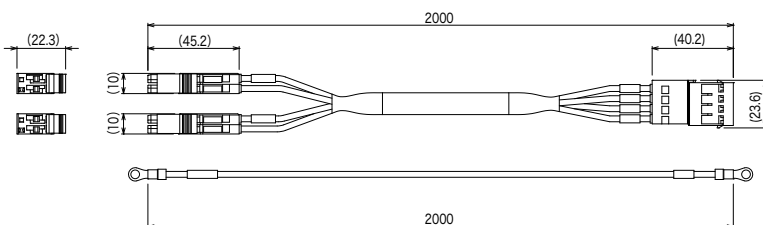
### YQLink固定ケーブル

#### YHX-YQL-M15M



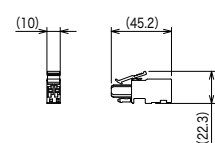
### 可動モジュール用耐屈曲電源ケーブル

#### LCMR200-PJ-R2M



### 制御電源コネクタ/モータ電源コネクタ

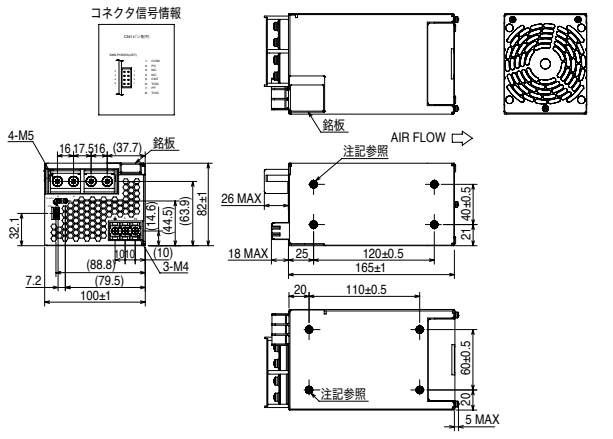
#### LCMR200-CPC/LCMR200-MPC





モジュール動力電源 (DC48V-600W)

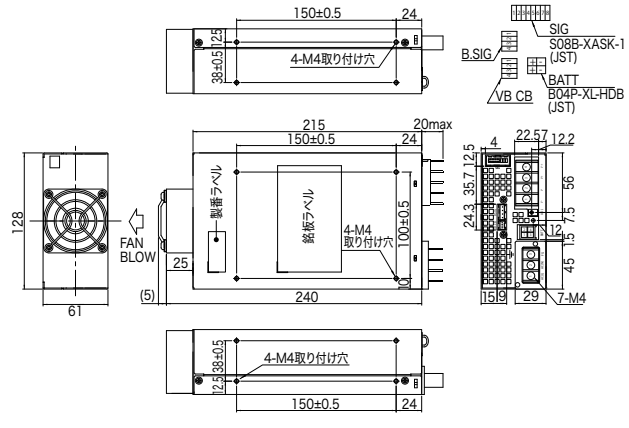
PS-48V-600W



注. お客様シャーシ取付用M4タップ穴 (8箇所)  
(ネジ深さ6mm MAX.)

モジュール動力電源 (DC48V-1000W)

LCM-XCU-PS-1000W



## 循環ユニット 注文型式

### 水平循環

#### JGX16

軸本体

組合せ ①	循環取付位置 ②	リード指定	単軸モータ仕様	循環ピッチ*1	ロボットケーブル長さ	ロボットケーブル取出方向
H1: モータ正面 H2: モータ背面	L: 左取付 R: 右取付	40: 40mm 20: 20mm	無記入: バッテリーレス S: 標準仕様	20~80cm	R3: 3m R5: 5m R10: 10m	F: モータ前方 R: モータ後方

#### LCMR200

LCMR本体

バージョン	YQLinkケーブル長(in側) ③	YQLinkケーブル長(out側) ③	ドライバー	ブレーキユニット	バッテリー*3
F2: 200mm (正面ケーブル取出し) F3: 300mm (正面ケーブル取出し) F5: 500mm (正面ケーブル取出し) B2: 200mm (背面ケーブル取出し) B3: 300mm (背面ケーブル取出し) B5: 500mm (背面ケーブル取出し)	3: 3m 7: 7m A: 10m	3: 3m 7: 7m A: 10m T: 終端コネクタ*2	A30: YHX-A30-SET	N: なし	B: あり N: なし

#### A30

#### N

### 垂直循環

#### JGX16

軸本体

組合せ ④	循環取付位置 ②	リード指定	単軸モータ仕様	循環ピッチ*1	ロボットケーブル長さ	ロボットケーブル取出方向
V1: 軸背面/モータ上 V2: 軸背面/モータ下 V3: 軸背面/モータ上/折り曲げ V4: 軸正面/モータ上 V5: 軸正面/モータ下 V6: 軸正面/モータ上/折り曲げ	L: 左取付 R: 右取付	20: 20mm 10: 10mm	無記入: バッテリーレス S: 標準仕様	30~60cm	R3: 3m R5: 5m R10: 10m	F: モータ前方 R: モータ後方

#### LCMR200

LCMR本体

バージョン	YQLinkケーブル長(in側) ③	YQLinkケーブル長(out側) ③	ドライバー	ブレーキユニット	バッテリー*3
F2: 200mm (正面ケーブル取出し) F3: 300mm (正面ケーブル取出し) F5: 500mm (正面ケーブル取出し) B2: 200mm (背面ケーブル取出し) B3: 300mm (背面ケーブル取出し) B5: 500mm (背面ケーブル取出し)	3: 3m 7: 7m A: 10m	3: 3m 7: 7m A: 10m T: 終端コネクタ*2	A30: YHX-A30-SET	V: あり	B: あり N: なし

#### A30

#### V

※1 循環ピッチに関するご注意

- ・循環ピッチは、装置の往路と復路の間の距離と同一の距離を指定してください。
- ・指定された循環ピッチ以外の場所で乗継停止することはできません。
- ・納入後にお客様による作業で循環ピッチを調整することはできません。
- ・循環ピッチは5cm刻みでの選択となります。

※2 終端コネクタは循環取付位置R (右取付) 時のみ選択可能です。

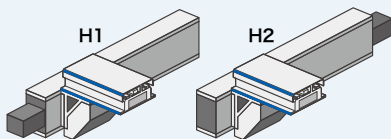
※3 バッテリーレスモータを選択した場合は、バッテリーは不要です。

■ 左右はモジュールの正面ラインを手前に置いたときが基準

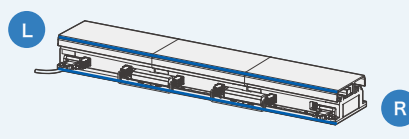
■ 正面/背面はモジュールの正面ライン基準

— 正面ライン

#### ① 組合せ

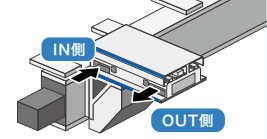


#### ② 循環取付位置



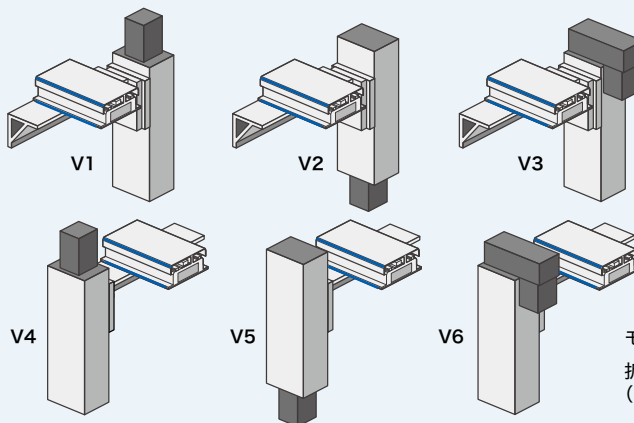
正面ラインを手前に置いて  
本線の左側がL、右側がRとなります。

#### ③ YQLinkケーブルの長さ



正面ラインを手前に置いて  
左がIN側、右がOUT側となります。

#### ④ 組合せ



モータ折り曲げは上側のみ  
折り曲げ方向はケーブルペアのある側のみ  
(スライダの排出されない側)

※これらのイラストは全て循環取付位置R (右取付) です。

## 循環ユニット 基本仕様

### JGX16-H 基本仕様

#### ■ JGX16-H 基本仕様

軸構成	ジャンクション軸		LCMR200 <sup>※1</sup>
モータ出力	80□ / 750W		-
繰り返し位置決め精度	±0.005		±0.005
減速機構/駆動方式	研削ボールネジφ20 (C5級)		ムービングマグネット式コア付きリニアモータ
ボールネジリード	40mm	20mm	-
最高速度 <sup>※2</sup>	2400mm/sec	1200mm/sec	2500mm/sec
循環ピッチ/リニアモジュール長さ	200~800mm (50mmピッチ)		200, 300, 500
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ <sup>※3</sup>		磁気式アブソリュート位置センサ
使用温度	0°C~40°C <sup>※4</sup>		
コントローラ	YHXコントローラ		

※1. 詳細スペックはP.12をご参照ください。

※2. 動作範囲によっては、最高速度に到達しない場合があります。

※3. 循環乗り継ぎ位置のみ

※4. 運転は設置・調整を実施した環境温度±5°Cで行ってください。

#### ■ JGX16-H ロボットスライダ1台あたりの最大搬送質量

リニアモジュール長さ	200	300	500	
ロボットスライダ同時循環数	1	1	1	2
ボールネジリード <sup>※1</sup>	40mm	15	15	12
	20mm	15	15	15

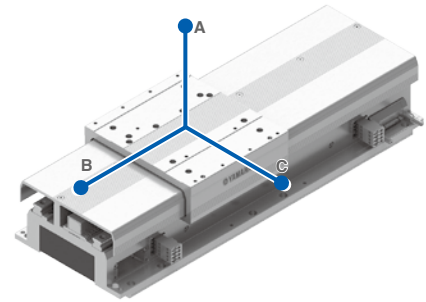
※1 最適なリード長は動作環境により異なりますのでご注意ください。

#### ■ JGX16-H 許容オーバーハング量<sup>※1</sup>

オーバーハング方向	A方向	B方向	C方向 <sup>※2</sup>
ロボットスライダ同時循環数	1 or 2	1 or 2	1 or 2
搬送質量	5kg	760	239
	10kg	762	158
	15kg	700	122

※1 ロボットスライダ上面中心より搬送物重心までの距離です。

※2 本線ライン間でロボットスライダが干渉しないようにご注意ください。



### JGX16-V 基本仕様

#### ■ JGX16-V 基本仕様

軸構成	ジャンクション軸		LCMR200 <sup>※1</sup>
モータ出力	80□ / 750		-
繰り返し位置決め精度	±0.005		±0.005
減速機構/駆動方式	研削ボールネジφ20 (C5級)		ムービングマグネット式コア付きリニアモータ
ボールネジリード	20mm	10mm	-
最高速度 <sup>※2</sup>	1200mm/sec	600mm/sec	2500mm/sec
循環ピッチ/リニアモジュール長	300~600mm (50mmピッチ)		200, 300, 500
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ <sup>※3</sup>		磁気式アブソリュート位置センサ
使用温度	0°C~40°C <sup>※4</sup>		
コントローラ	YHXコントローラ		

※1. 詳細スペックはP.12をご参照ください。

※2. 動作範囲によっては、最高速度に到達しない場合があります。

※3. 循環乗り継ぎ位置のみ

※4. 運転は設置・調整を実施した環境温度±5°Cで行ってください。

#### ■ JGX16-V ロボットスライダ1台あたりの最大搬送質量

リニアモジュール長さ	200	300	500	
ロボットスライダ同時循環数	1	1	1	2
ボールネジリード <sup>※1</sup>	20mm	15	15	10
	10mm	15	15	15

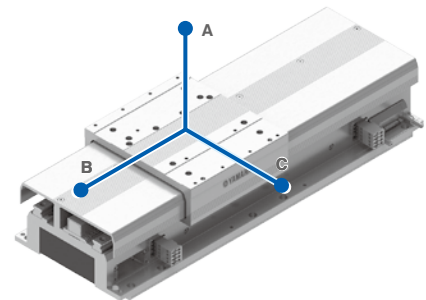
※1 最適なリード長は動作環境により異なりますのでご注意ください。

#### ■ JGX16-V 許容オーバーハング量<sup>※1</sup>

オーバーハング方向	A方向 <sup>※2</sup>	B方向	C方向	
ロボットスライダ同時循環数	1 or 2	1 or 2	1	2
搬送質量	5kg	380	150	150
	10kg	380	100	100
	15kg	380	122	50

※1 ロボットスライダ上面中心より搬送物重心までの距離です。

※2 下段ラインへの挿入・排出時には、バレット高さが循環ピッチ-220mm以下である必要があります。

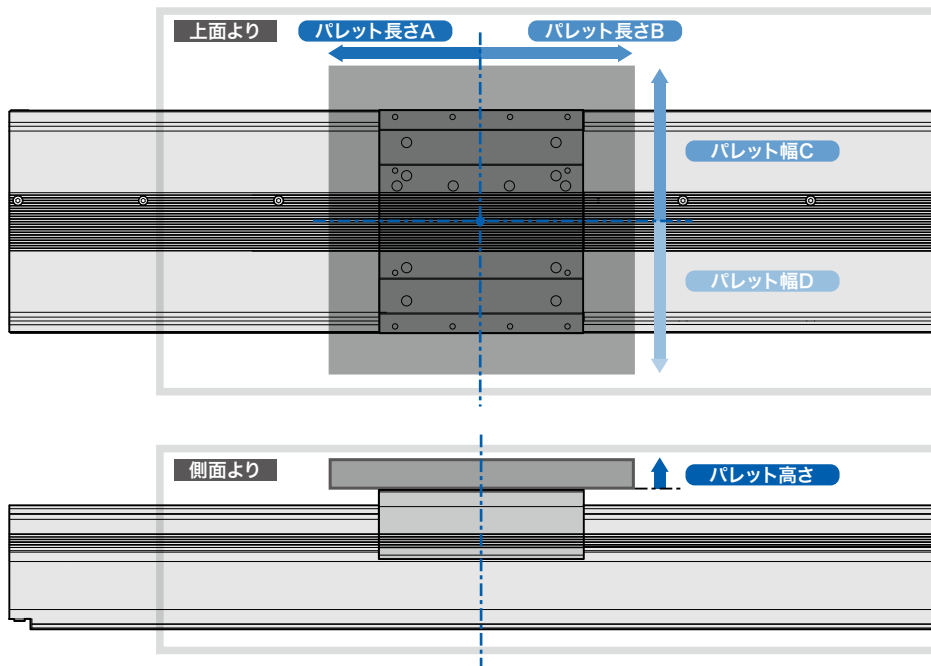


## 循環ユニット 基本仕様

搬送可能パレットサイズ表 (※1)

	循環ユニット	リニアモジュール長さ	パレット長さ [mm]			パレット幅 [mm]			パレット高さ [mm]
			A	B	A+B	C	D	C+D	
1スライダ循環時 推奨サイズ	JGX16-H	200	99	99	198	制限なし <sup>※2</sup>			制限なし <sup>※2</sup>
		300	199	199	298	制限なし <sup>※2</sup>			
		500	399	399	498	制限なし <sup>※2</sup>			
	JGX16-V	200	99	99	198	150	150	300	循環ピッチ-220mm
		300	199	199	298				
		500	399	399	498				
1スライダ循環時 最大サイズ	JGX16-H	200	99	99	198	制限なし <sup>※2</sup>			制限なし <sup>※2</sup>
		300	199	199	398	制限なし <sup>※2</sup>			
		500	399	399	798	制限なし <sup>※2</sup>			
	JGX16-V	200	99	99	198	150	150	300	循環ピッチ-220mm
		300	199	199	398				
		500	399	399	798				
2スライダ循環時 最大サイズ	JGX16-H	200	不可			不可			不可
		300	不可			不可			不可
		500	145 <sup>※3</sup>	145 <sup>※3</sup>	244 <sup>※3</sup>	制限なし <sup>※2</sup>			制限なし <sup>※2</sup>
	JGX16-V	200	不可			不可			不可
		300	不可			不可			不可
		500	145 <sup>※3</sup>	145 <sup>※3</sup>	244 <sup>※3</sup>	150	150	300	循環ピッチ-220mm

- ※1: パレットサイズはお客様のワークを含んだ、ロボットスライダ上の搬送物の合計サイズを指します。  
 また、ロボットスライダ上のパレットは、全て同じ形状であることを想定しています。  
 水平循環方式の場合は、往路と復路でずれ違うロボットスライダ上のパレットやワーク同士が衝突しないようにご注意ください。  
 ※2: 許容オーバーハング量を超過してはいけません。本線ライン間でロボットスライダ同士が干渉しないようにご注意ください。  
 ※3: AとBのいずれかが122mm以上の場合、ロボットスライダの中央にパレットが配置できません。  
 ロボットスライダ上のパレットは、全て同じ形状であることを想定しています。



## 循環ユニット オプション品

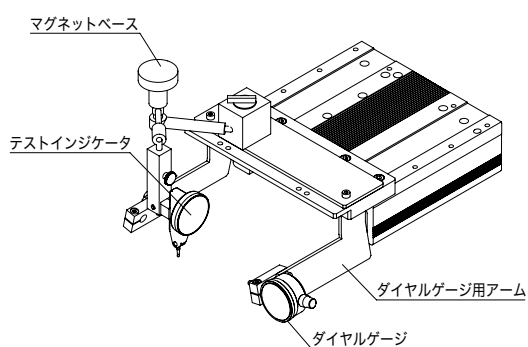
### JGX16循環精度測定治具

この治具を使うことで、下記を測定する際の作業性が向上します。

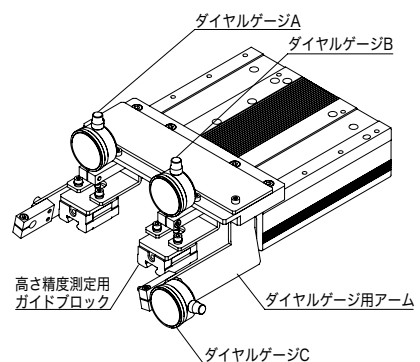
- ・ ヤマハ純正循環ユニット使用時の乗継部ティーチング精度
- ・ お客様設計による循環部使用時の乗継部精度
- ・ アジャスタプレートを用いて連結されたリニアモジュール同士の据付け精度

	ヤマハ水平循環 JGX16-H用	ヤマハ垂直循環 JGX16-V用	お客様設計循環用
部品番号	S02J-M5360-201	S02J-M5360-102	S02J-M5360-004
外形寸法 (本体、計測機器付属時)	W約250mm x D約300mm x H約150mm	W約250mm x D約300mm x H約130mm	W約250mm x D約300mm x H約150mm
本体質量 (計測機器付属時)	約3.2kg	約3.4kg	約4.0kg

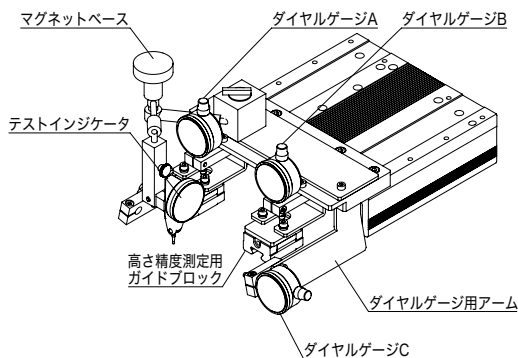
#### ヤマハ水平循環 JGX16-H用 (S02J-M5360-201)



#### ヤマハ垂直循環 JGX16-V用 (S02J-M5360-102)



#### お客様設計循環用 (S02J-M5360-004)

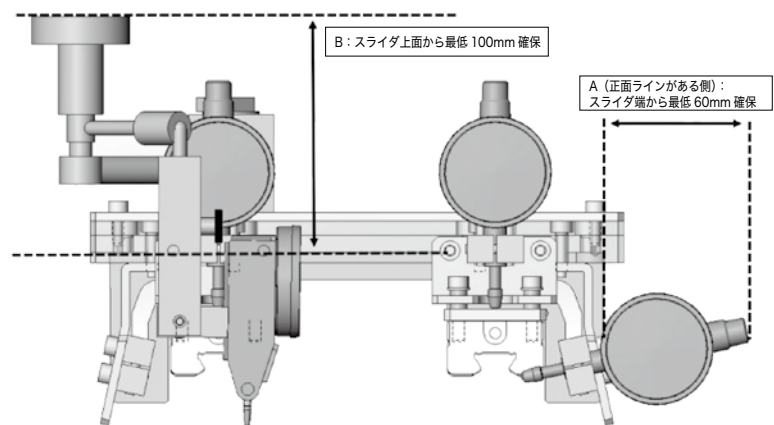
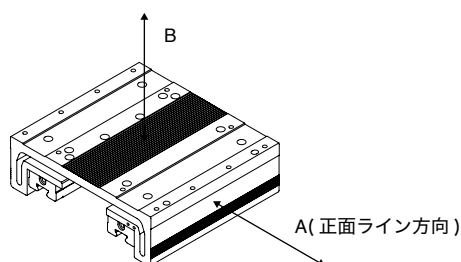


#### 【注意事項】

- ・ A (正面ラインがある側) : スライダ端から最低 60mm 確保してください。
- ・ B : スライダ上面から最低 100mm 確保してください。

上記スペースを確保できない場合、測定治具の部品と装置側の周辺機器との干渉が生じるため、測定治具をリニアモジュール上でご使用いただけません。

#### < 右図方向説明 >

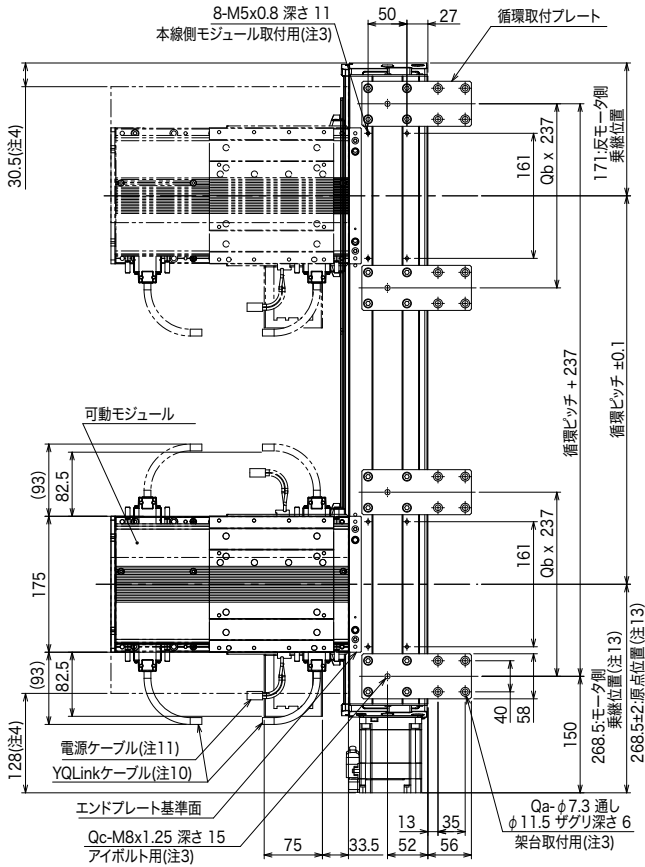


## 循環ユニット 外観図

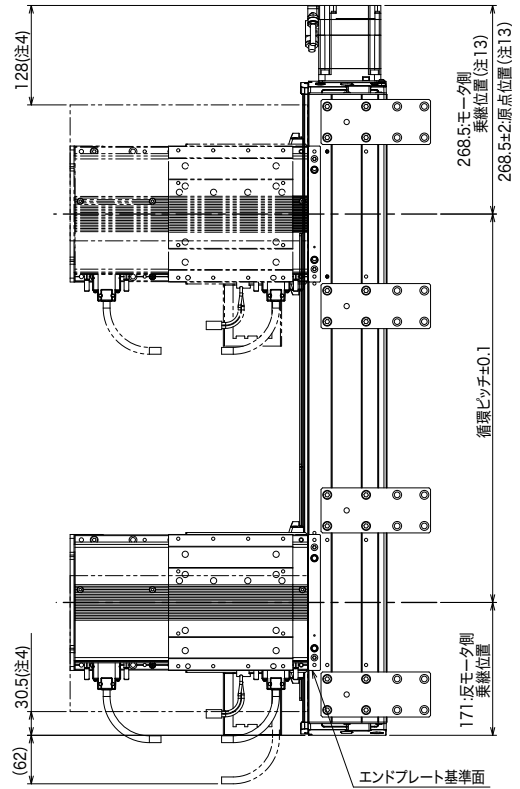
### 水平循環

### JGX16-H1L/H2L

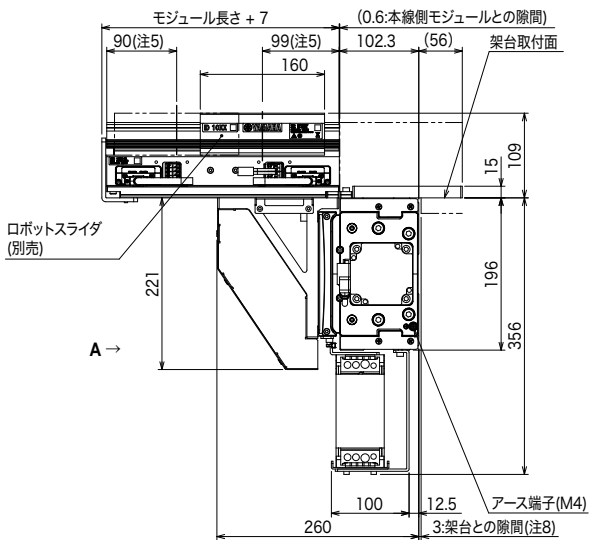
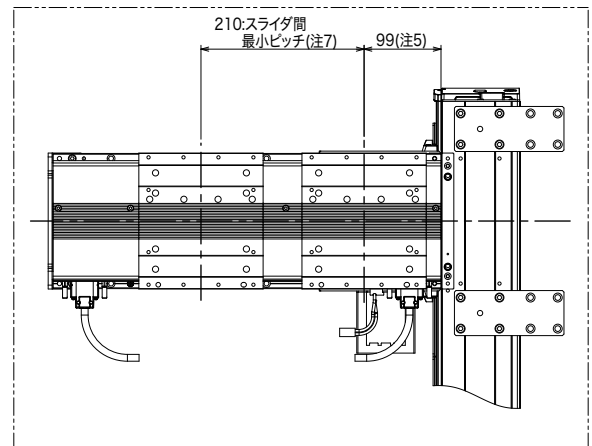
**JGX16-H1L**



**JGX16-H2L**

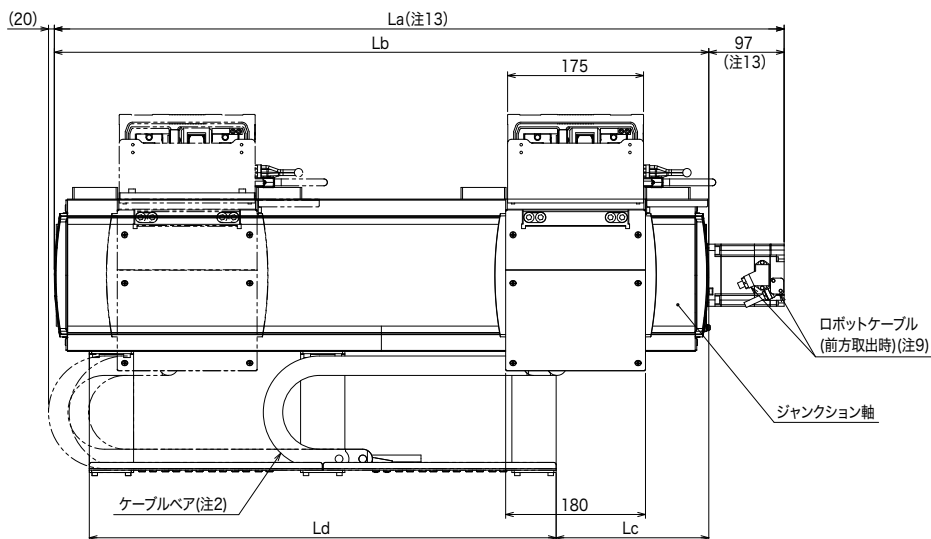
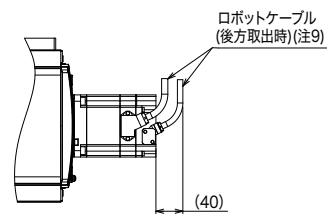


**2スライダ循環時 (注6)**



- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ジャクション軸メカストップ停止時の可動モジュール位置です。
- 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。  
詳しくはマニュアルをご参照ください。
- 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時循環が可能です。
- 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注8. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
- 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
- 注13. バッテリーアプソ時は+8mmとなります。

循環ピッチ	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc	196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld	300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa	8	8	8	8	16	16	16	16	16	16	16	16	16
Qb	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(Kg)(注12)	27.6	28.7	31.7	33.6	34.7	35.8	37	38.1	39.3	40.4	41.6	42.7	43.9



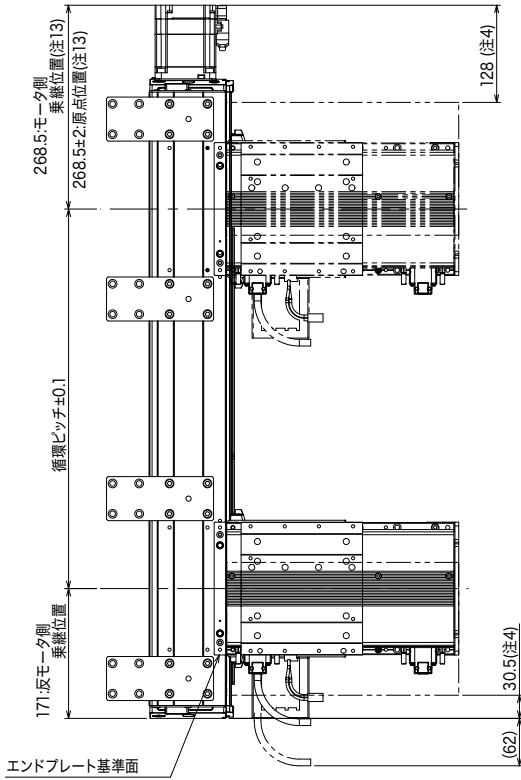
視図A

## 循環ユニット 外観図

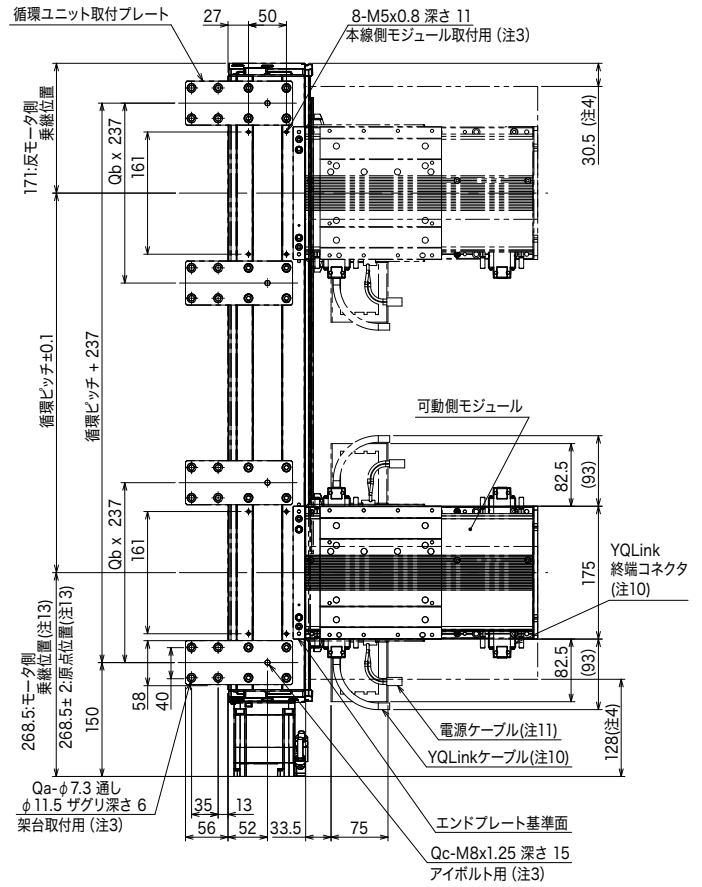
### 水平循環

#### JGX16-H1R/H2R

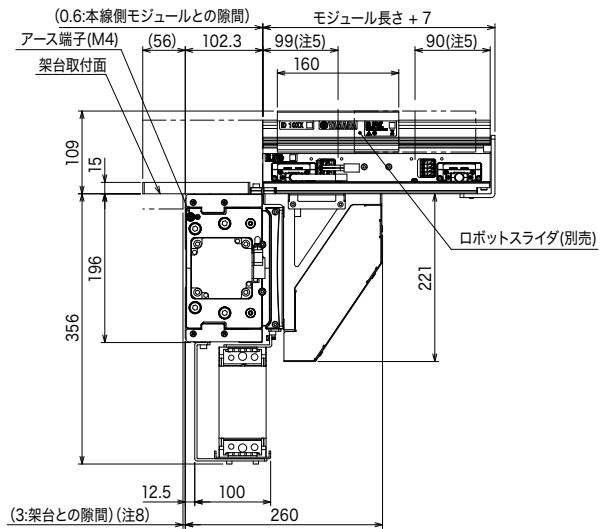
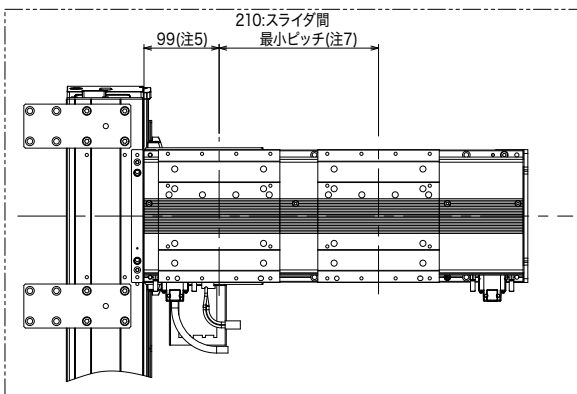
**JGX16-H2R**



**JGX16-H1R**



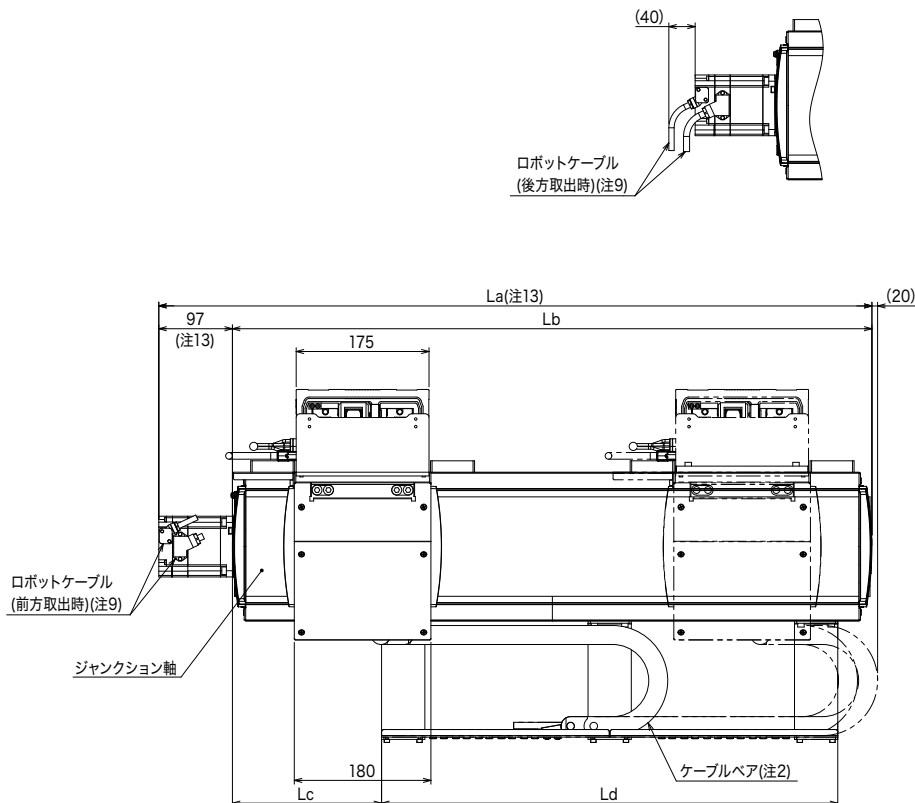
**2スライダ循環時(注6)**





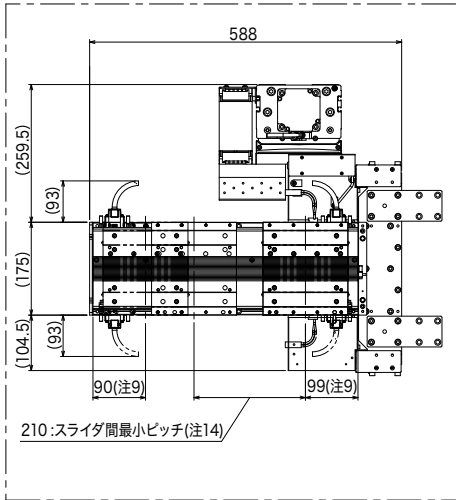
- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ジャンクション軸メカストップバ停止時の可動モジュール位置です。
- 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。  
詳しくはマニュアルをご参照ください。
- 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時循環が可能です。
- 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注8. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
- 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
- 注13. バッテリーアプソ時は+8mmとなります。

循環ピッチ	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc	196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld	300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa	8	8	8	8	16	16	16	16	16	16	16	16	16
Qb	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(Kg)(注12)	27.6	28.7	31.7	33.6	34.7	35.8	37	38.1	39.3	40.4	41.6	42.7	43.9

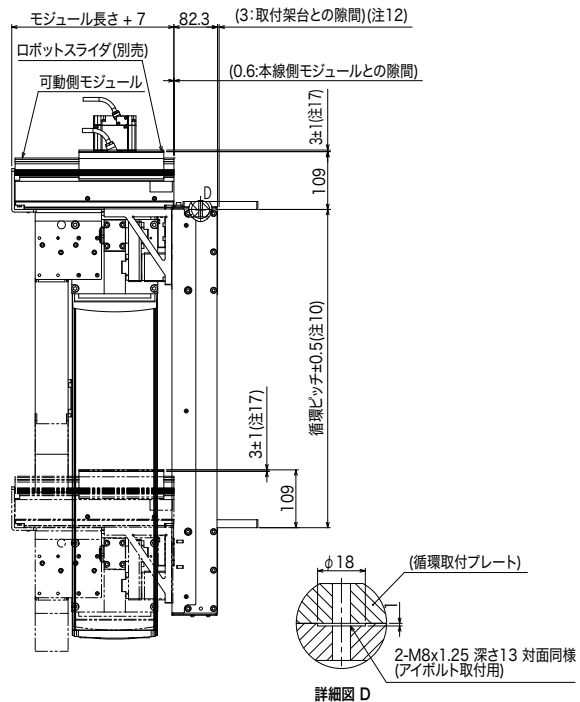
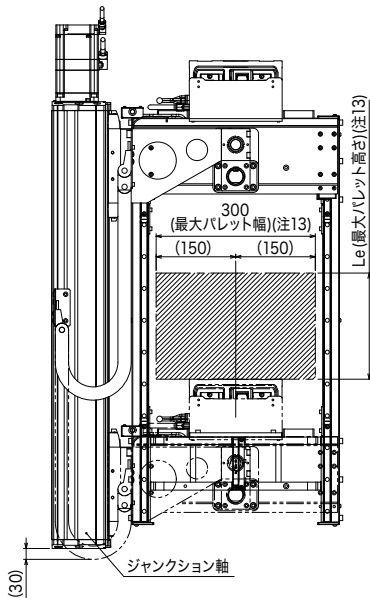
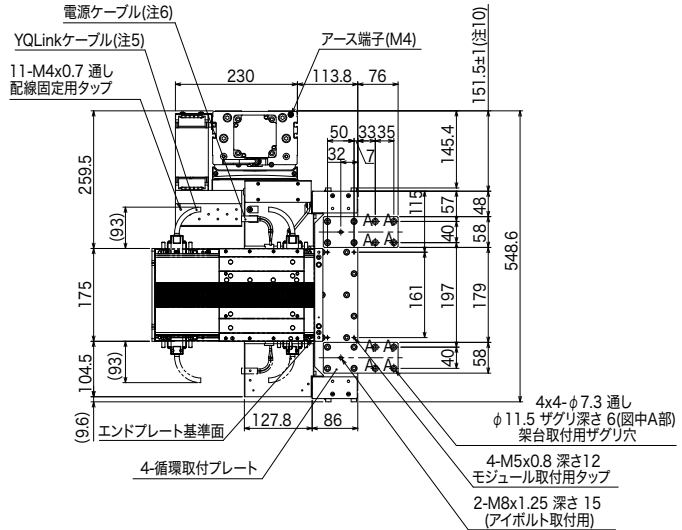




## 2スライダ循環時 (注15)



## JGX16-V1L

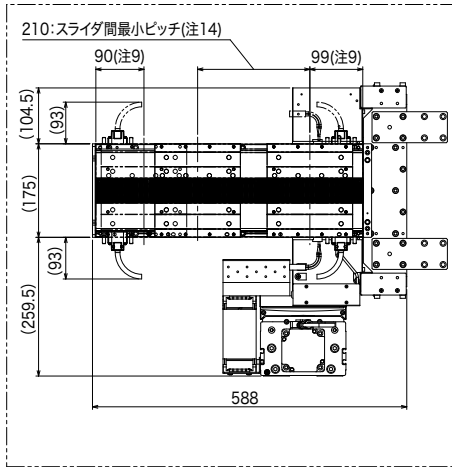


- 注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。
- 注14. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
- 注16. 原点位置はモータ側となります。
- 注17. ジャンクション軸メカストップバ停止時のスライダ上面位置です。

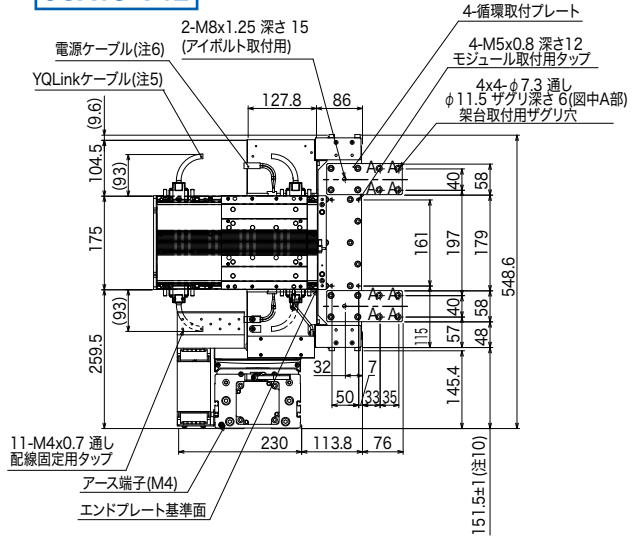
循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量(kg)(注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4



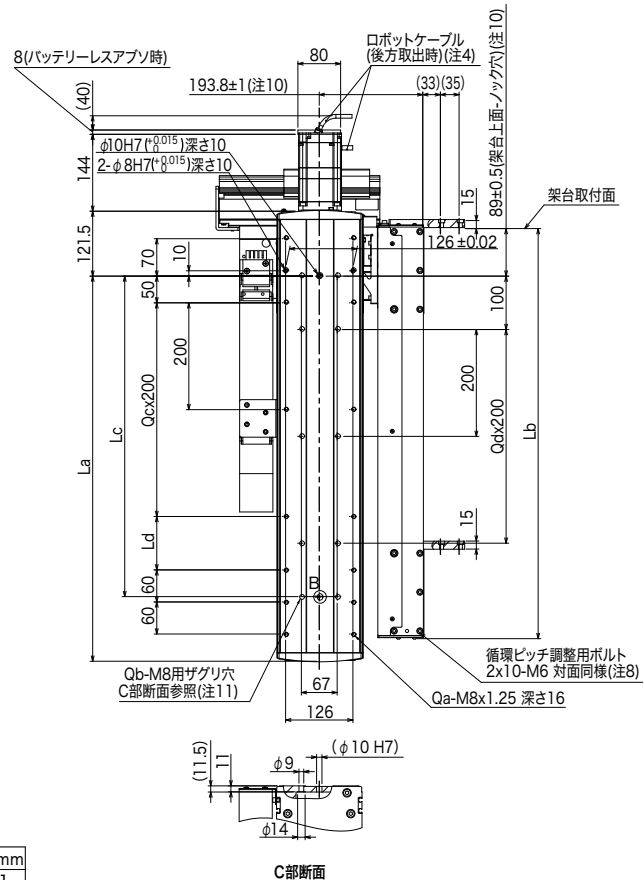
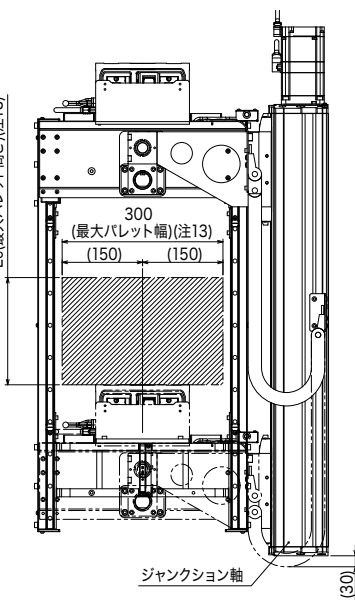
## 2スライダ循環時 (注15)



## JGX16-V4L



Le(最大パレット高さ)(注13)

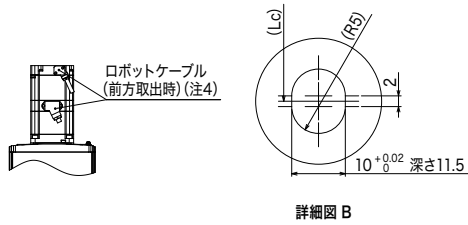


循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量(kg)(注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4

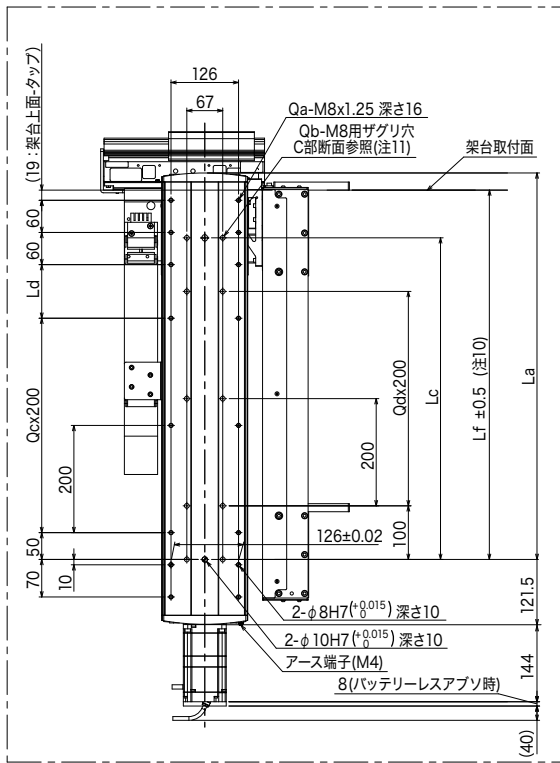
## 循環ユニット 外観図

### 垂直循環

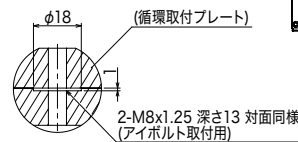
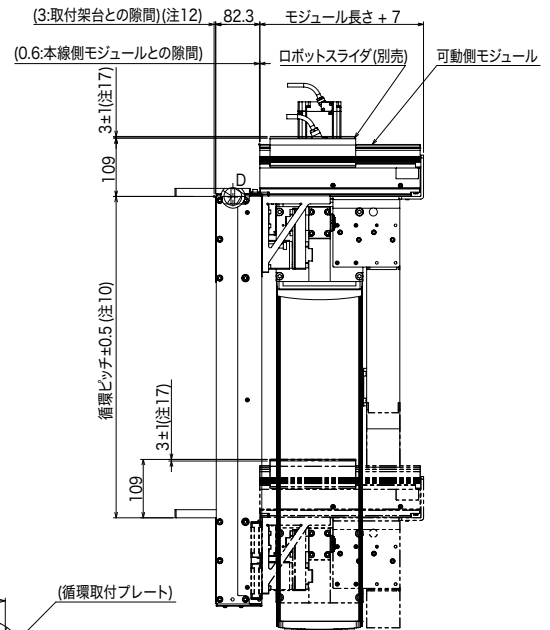
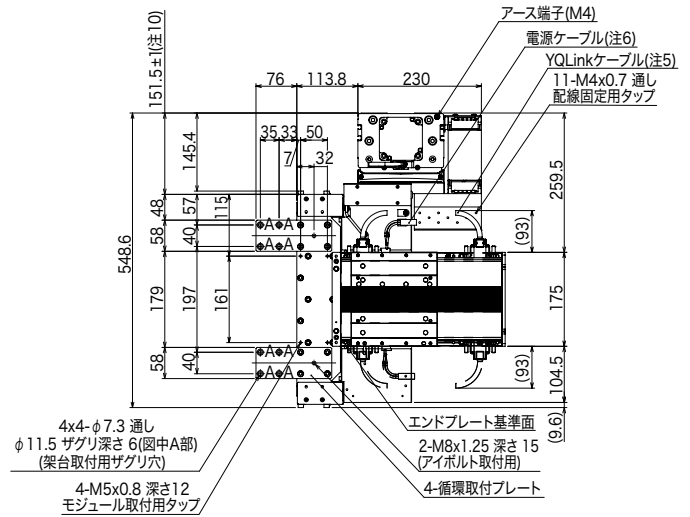
### JGX16-V1R/V2R/V3R



### JGX16-V2R



### JGX16-V1R



- 注1. 取付手順及び使用方法は取扱説明書をご参照ください。
- 注2. ケーブルペアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取出方向が異なります。
- 注5. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注6. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注7. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれません。
- 注8. 循環ピッチを微調整するための六角穴付ボルトです。ボルトにアクセスできるよう作業スペースを確保してください。
- 注9. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。詳しくはマニュアルをご参照ください。
- 注10. 記載している公差内に収まるよう、架台設計及び取付を行ってください。

- 注11. 取付ザグリ穴(C部断面)を利用して固定を行う際は、軸内部に貼られている防塵シールを剥がして取付を行ってください。
- 注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。
- 注14. パレット長さが200mm以上の場合、パレット長さ+10mmとなります。ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
- 注16. 原点位置はモータ側となります。
- 注17. ジャンクション軸メカストップバ停止時のスライダ上面位置です。

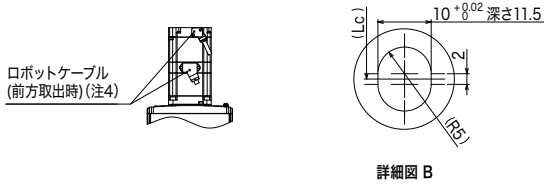
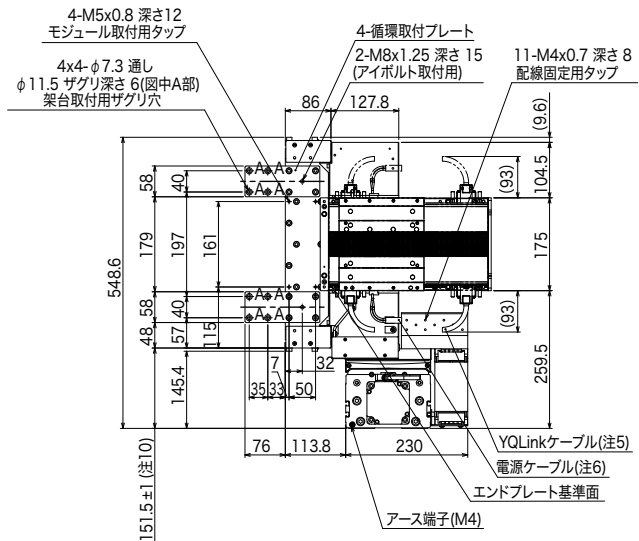


## 循環ユニット 外観図

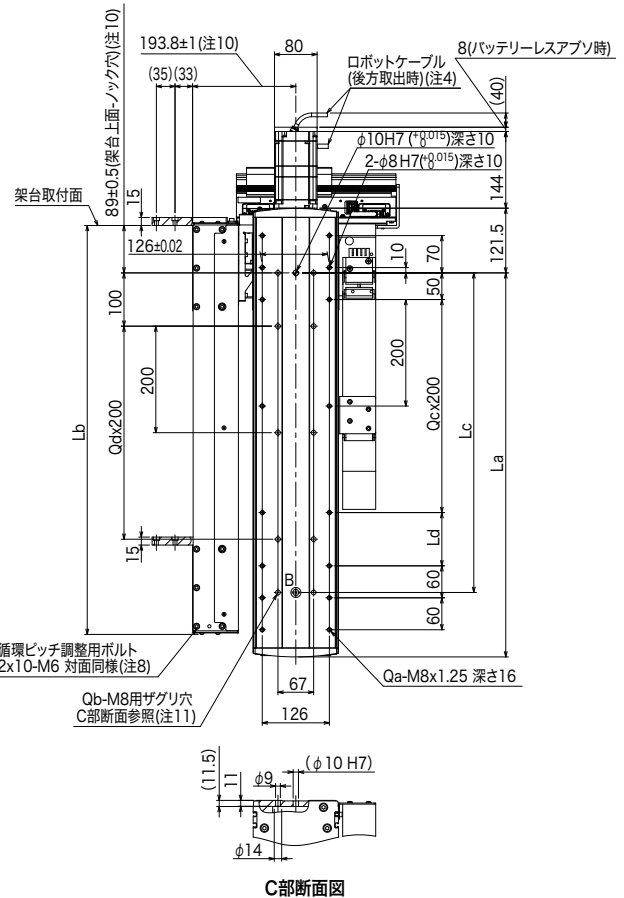
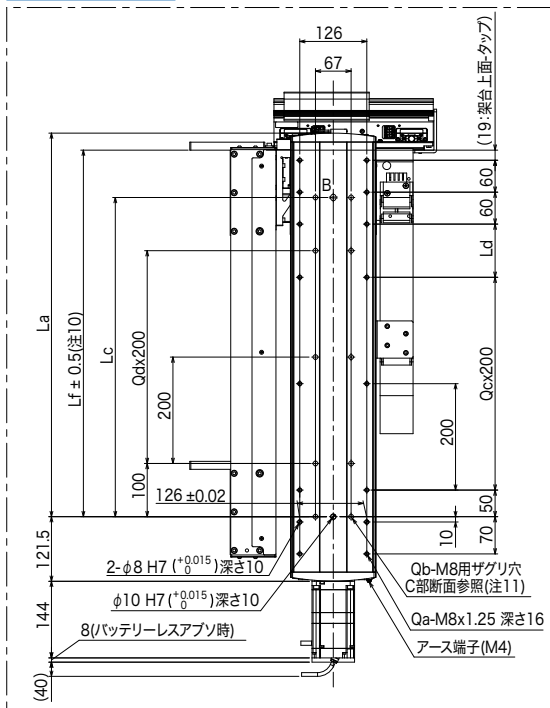
### 垂直循環

### JGX16-V4R/V5R/V6R

#### JGX16-V4R



#### JGX16-V5R

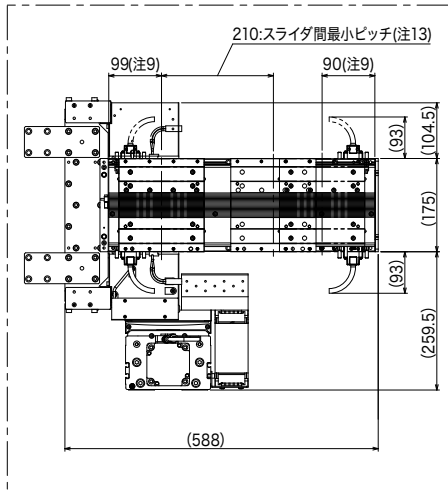


- 注1. 取付手順及び使用方法は取扱説明書をご参照ください。
- 注2. ケーブルペアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取出方向が異なります。
- 注5. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注6. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注7. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれません。
- 注8. 循環ピッチを微調整するための六角穴付ボルトです。ボルトにアクセスできるよう作業スペースを確保してください。

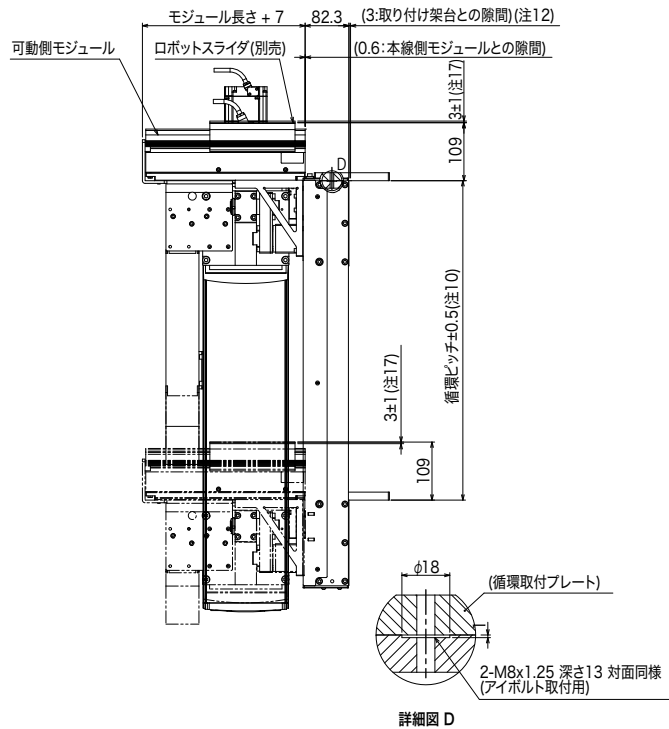
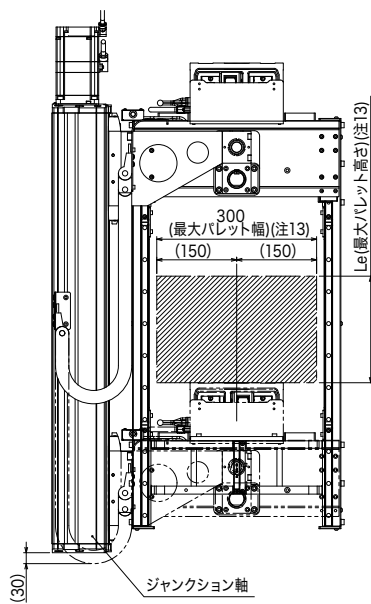
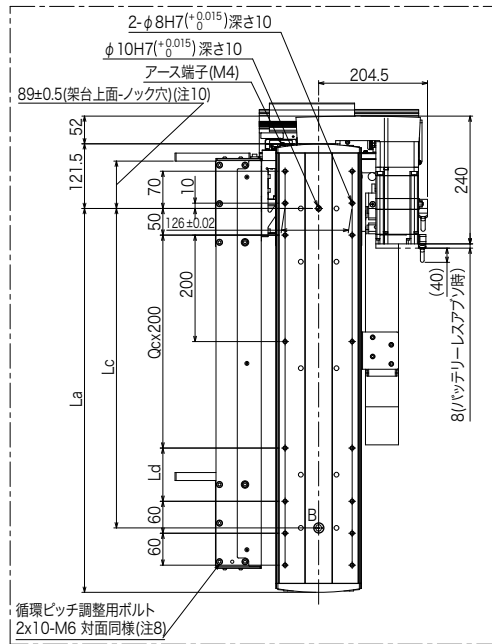
- 注9. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。詳しくはマニュアルをご参照ください。
- 注10. 記載している公差内に収まるよう、架台設計及び取付を行ってください。
- 注11. 取付ザグリ穴(C部断面)を利用して固定を行う際は、軸内部に貼られている防塵シールを剥がして取付を行ってください。
- 注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。



2スライダ循環時 (注15)



JGX16-V6R



詳細図 D

- 注14. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
- 注16. 原点位置はモータ側となります。
- 注17. ジャンクション軸メカストップパ停止時のスライダ上面位置です。

循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量 (kg) (注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4

## トラバースユニット 注文型式

### トラバースユニット (A) 2列分岐仕様 / (B) 3列分岐仕様

#### JGX16

軸本体

<b>組合せ ①</b> H1T: ジャンクション軸左側/モータ正面 H2T: ジャンクション軸左側/モータ背面 H3T: ジャンクション軸右側/モータ正面 H4T: ジャンクション軸右側/モータ背面	<b>リード指定</b> 40: リード40mm 20: リード20mm	<b>単軸モータ仕様</b> 無記入: バッテリーレスアプソ S: 標準仕様	<b>トラバースピッチ ②</b> *1 20~135cm (5cmピッチ)	<b>中間ピッチ ③</b> *2 25~110cm (5cmピッチ)
------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------	----------------------------------------------	----------------------------------------------	-------------------------------------------

<b>左側固定モジュール設置位置 - 右側固定モジュール設置位置 ④</b> *3 AC-D ABC-D AC-F ABC-E A-DF ABC-F C-DF A-DEF AC-E B-DEF B-DF C-DEF	<b>ロボットケーブル長さ</b> R3: 3m R5: 5m R10: 10m	<b>ロボットケーブル取出方向</b> F: モータ前方 R: モータ後方
-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------	---------------------------------------------

#### LCMR200

LCM本体

<b>バージョン</b> F2/F3/F5 B2/B3/B5	<b>YQLinkケーブル長(in側) ⑤</b> 3: 3m 7: 7m A: 10m	<b>YQLinkケーブル長(out側) ⑤</b> 3: 3m 7: 7m A: 10m T: 終端コネクタ
--------------------------------------	-------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------

**A30**

**N**

<b>ドライバ</b> A30: YHX-A30-SET	<b>ブレーキユニット</b> N: なし	<b>バッテリー</b> *4 B: あり N: なし
---------------------------------	--------------------------	-----------------------------------

- \*1 中間ピッチを使用する場合、トラバースピッチは50~135cmとなります。
- \*2 中間ピッチを使用する場合にのみ選択してください。  
トラバースピッチ-中間ピッチ $\geq$ 25cmである必要があります。
- \*3 固定モジュールを設置する位置の組合せには制限があります。  
選択した組合せ以外の位置に固定モジュールを取り付けることはできません。  
詳細はP.45の「固定モジュール設置位置 選択可能な組合せ」をご確認ください。
- \*4 バッテリーレスアプソを選択した場合は、バッテリーは不要です。

### トラバースユニット (C) 引き込み仕様 = 固定モジュール設置位置「B-E」

#### JGX16

軸本体

<b>組合せ ①</b> H1T: ジャンクション軸左側/モータ正面 H2T: ジャンクション軸左側/モータ背面 H3T: ジャンクション軸右側/モータ正面 H4T: ジャンクション軸右側/モータ背面	<b>リード指定</b> 40: リード40mm 20: リード20mm	<b>単軸モータ仕様</b> 無記入: バッテリーレスアプソ S: 標準仕様	<b>トラバースピッチ ②</b> 50-130cm (10cmピッチ)	<b>中間ピッチ ③</b> *1 25-65cm (5cmピッチ)
------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------	----------------------------------------------	--------------------------------------------	------------------------------------------

<b>左側固定モジュール設置位置 - 右側固定モジュール設置位置 ④</b> *2 B-E	<b>ロボットケーブル長さ</b> R3: 3m R5: 5m R10: 10m	<b>ロボットケーブル取出方向</b> F: モータ前方 R: モータ後方
--------------------------------------------------	---------------------------------------------------	---------------------------------------------

#### LCMR200

LCM本体

<b>バージョン</b> F2/F3/F5 B2/B3/B5	<b>YQLinkケーブル長(in側) ⑤</b> 3: 3m 7: 7m A: 10m	<b>2モジュール目バージョン ⑥</b> *3 F2/F3/F5 B2/B3/B5	<b>YQLinkケーブル長(out側) ⑤</b> 3: 3m 7: 7m A: 10m T: 終端コネクタ
--------------------------------------	-------------------------------------------------------	--------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------

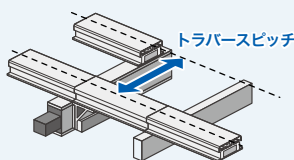
**A30**

**N**

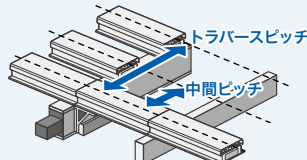
<b>ドライバ</b> A30: YHX-A30-SET	<b>ブレーキユニット</b> N: なし	<b>バッテリー</b> *4 B: あり N: なし
---------------------------------	--------------------------	-----------------------------------

- \*1 トラバースピッチ=中間ピッチ $\times$ 2である必要があります。
- \*2 詳細はP.45の「固定モジュール設置位置 選択可能な組合せ」の引き込み仕様をご確認ください。
- \*3 2つのモジュールは同じ長さのものを指定してください。
- \*4 バッテリーレスアプソを選択した場合は、バッテリーは不要です。

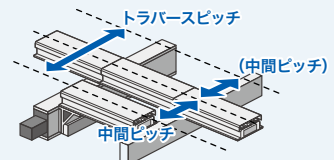
#### A 2列分岐仕様



#### B 3列分岐仕様



#### C 引き込み仕様



\*引き込み仕様の場合、中間ピッチは前後で同じになります。

■ 左右、正面/背面はモジュールの正面ラインを手前に置いた時を基準とします。 — 正面ライン

**1 組合せ**  
 H1T: ジャンクション軸左側/モータ正面    H2T: ジャンクション軸左側/モータ背面    H3T: ジャンクション軸右側/モータ正面    H4T: ジャンクション軸右側/モータ背面

**2 トラバースピッチ**

**3 中間ピッチ**

**4 固定モジュール設置位置**

**5 YQLinkケーブルの長さ**  
 <1モジュール時>    <2モジュール時>  
  
 正面ラインを手前に置いて左がIN側、右がOUT側となります。

**6 2モジュール目バリエーション**

## トラバースユニット 基本仕様

### JGX16-T 基本仕様

軸構成	ジャンクション軸		LCMR200 <sup>※1</sup>
モータ出力	□80 / 750W		-
繰り返し位置決め精度	±5μm		±5μm
減速機構/駆動方式	研削ボールネジφ20 (C5級)		ムービングマグネット式コア付きリニアモータ
ボールネジリード	40mm	20mm	-
最高速度 <sup>※2</sup>	2400mm/sec	1200mm/sec	2500mm/sec
トラバースピッチ/リニアモジュール長	200~1350mm (50mmピッチ)		200, 300, 500
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ <sup>※3</sup>		磁気式アブソリュート位置センサ
使用温度	0℃~40℃ <sup>※4</sup>		
コントローラ	YHXコントローラ		

※1: 詳細スペックはP.12をご参照ください。  
 ※2: 動作範囲によっては、最高速度に到達しない場合があります。  
 ※3: スライダ乗り継ぎ位置のみ  
 ※4: 運転は設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。

## 固定モジュール設置位置 選択可能な組合せ

### 2列分岐仕様

選択可能な組合せ

- AC-D
- AC-F
- A-DF
- C-DF

### 3列分岐仕様

選択可能な組合せ

- ABC-D
- ABC-E
- ABC-F
- A-DEF
- B-DEF
- C-DEF
- AC-E
- B-DF

### 引き込み仕様

選択可能な組合せ

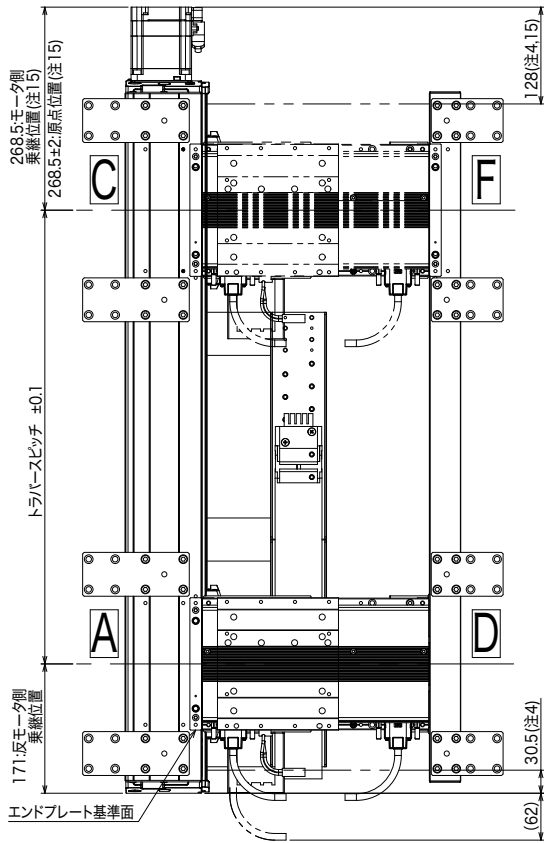
- B-E

# トラバースユニット 外観図

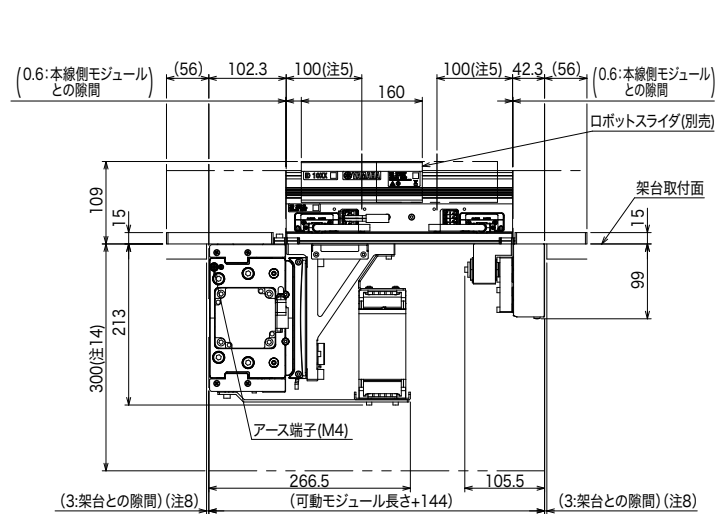
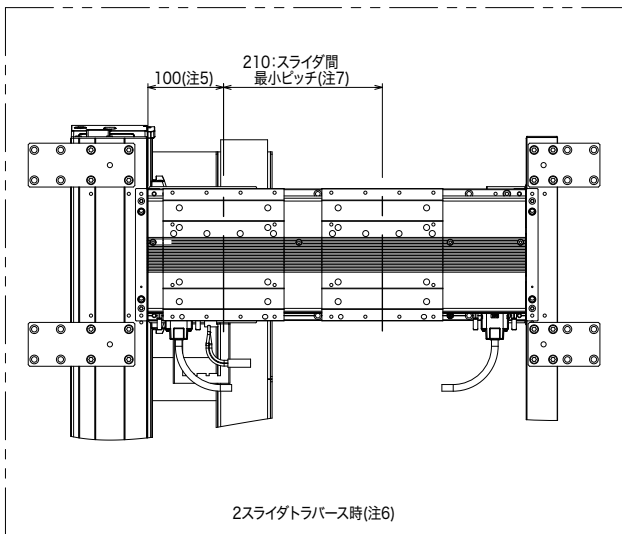
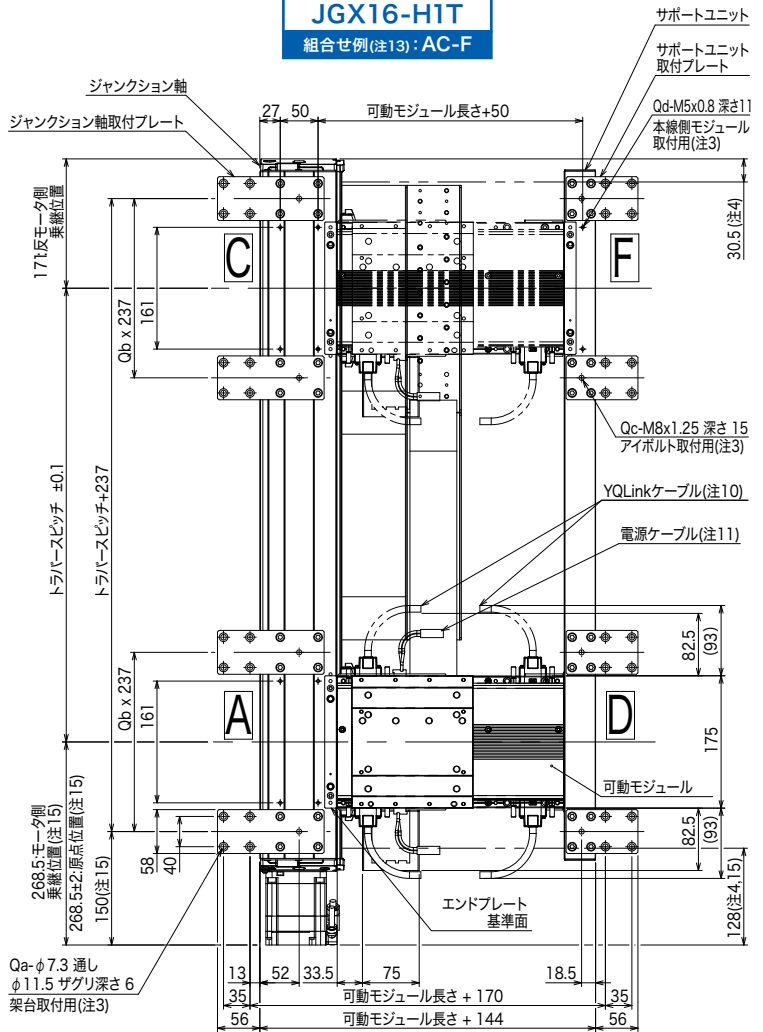
## 2列分岐仕様

### JGX16-H1T/H2T

**JGX16-H2T**  
組合せ例(注13): AC-F



**JGX16-H1T**  
組合せ例(注13): AC-F

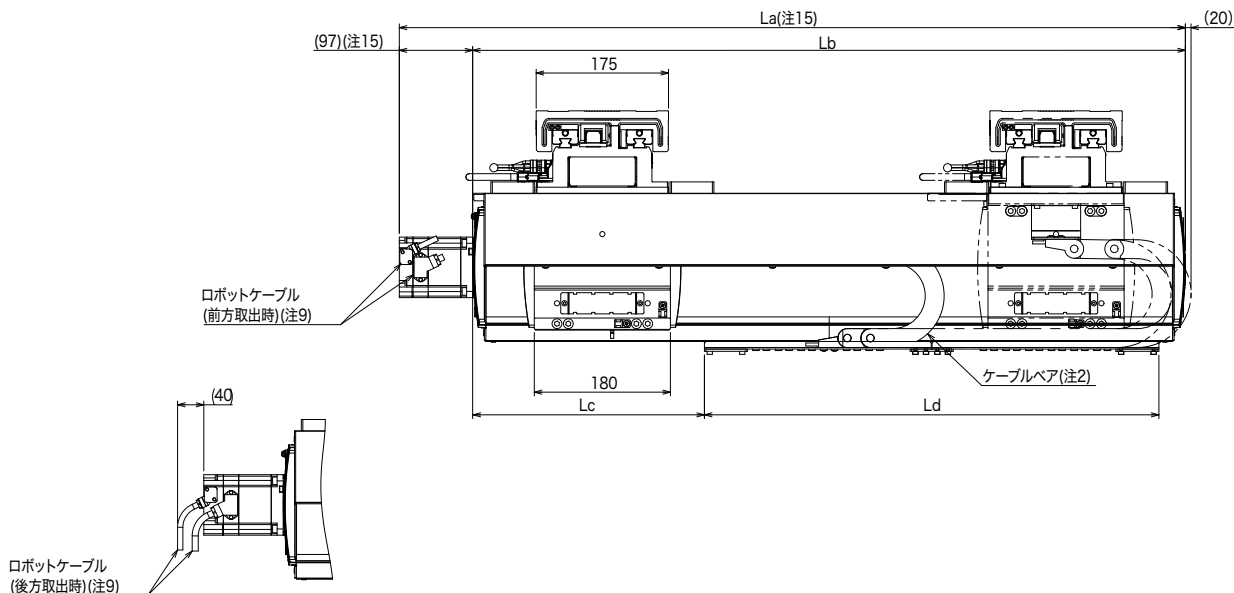


- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ジャンクション軸メカストップパ停止時の可動モジュール位置です。
- 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。  
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
- 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
- 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
- 注13. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。  
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。  
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。  
・AC-D   ・A-DF  
・AC-F   ・C-DF
- 注14. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
- 注15. バッテリーレスアプ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc	196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld	300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa	16	16	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	4	4	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量 (kg) (注12)	37.0	38.5	41.8	44.1	45.5	46.9	48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400											
	リード20	1200											
	速度設定	-											

トラバースピッチ	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
La	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	553.5	607.5	360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld	601	601	902	902	902	902	902	902	902	902	902
Qa	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量 (kg) (注12)	58.9	60.4	62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度 (mm/sec)	リード40	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720
	リード20	1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360
	速度設定	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

組合せ	・AC-D	・A-DF
Qd	10	8



## トラバースユニット 外観図

## 2列分岐仕様

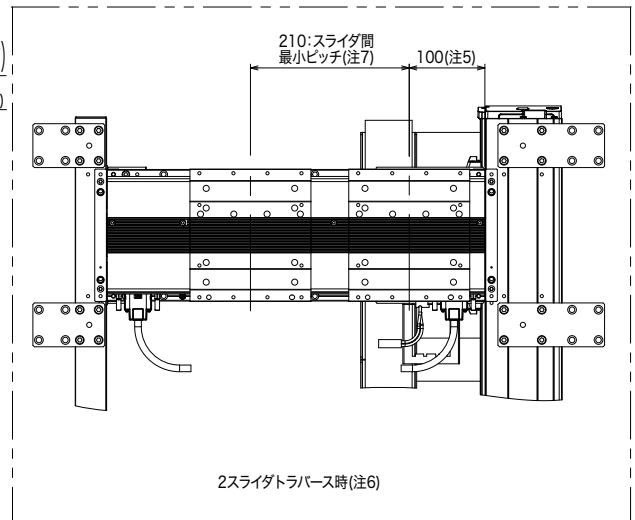
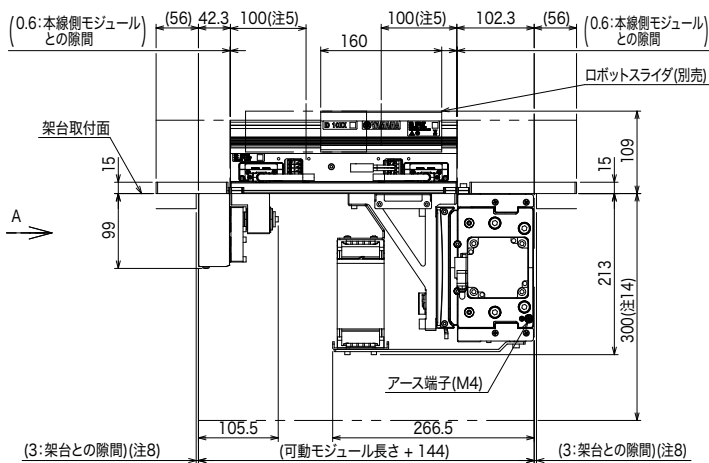
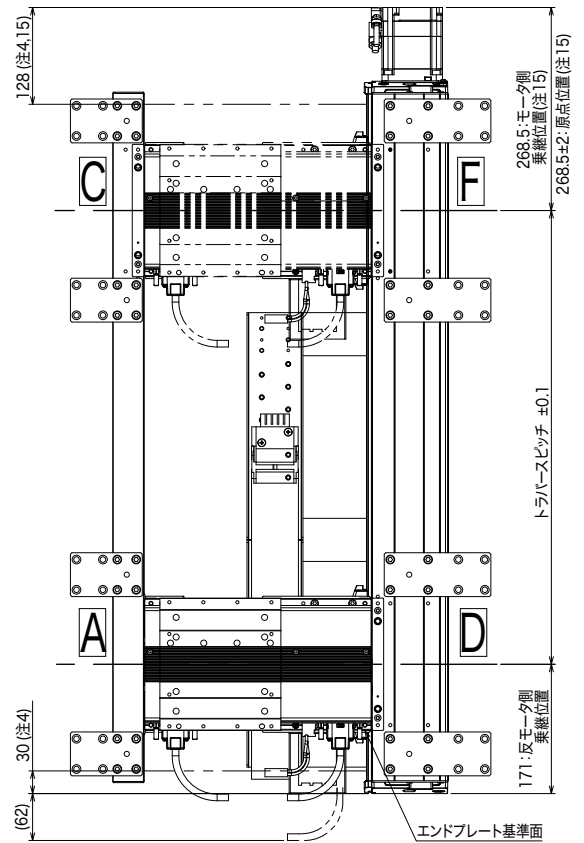
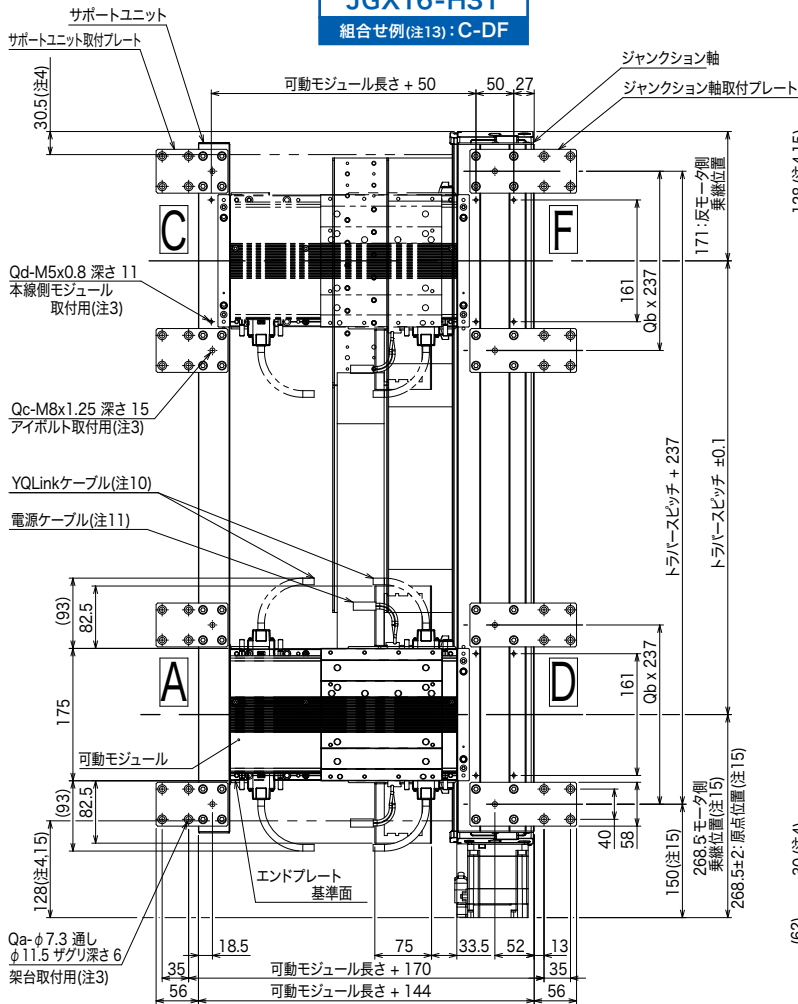
## JGX16-H3T/H4T

## JGX16-H3T

組合せ例(注13): C-DF

## JGX16-H4T

組合せ例(注13): C-DF

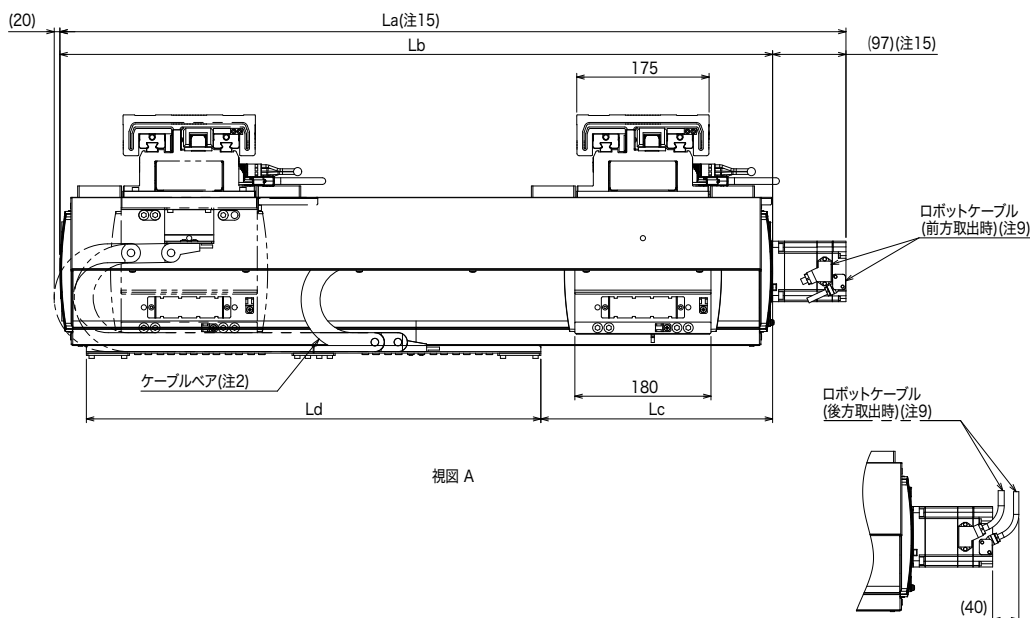


- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ジャンクション軸メカストップスライダ停止時の可動モジュール位置です。
- 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。  
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
- 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
- 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
- 注13. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。  
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。  
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。  
・AC-D      ・A-DF  
・AC-F      ・C-DF
- 注14. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
- 注15. バッテリーレスアプソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc	196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld	300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa	16	16	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	4	4	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量(kg)(注12)	37.0	38.5	41.8	44.1	45.5	46.9	48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400											
	リード20	1200											
	速度設定	-											

トラバースピッチ	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
La	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	553.5	607.5	360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld	601	601	902	902	902	902	902	902	902	902	902
Qa	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量(kg)(注12)	58.9	60.4	62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度 (mm/sec)	リード40	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720
	リード20	1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360
	速度設定	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

組合せ	・AC-D	・A-DF
Qd	8	10



# トラバースユニット 外観図

## 3列分岐仕様

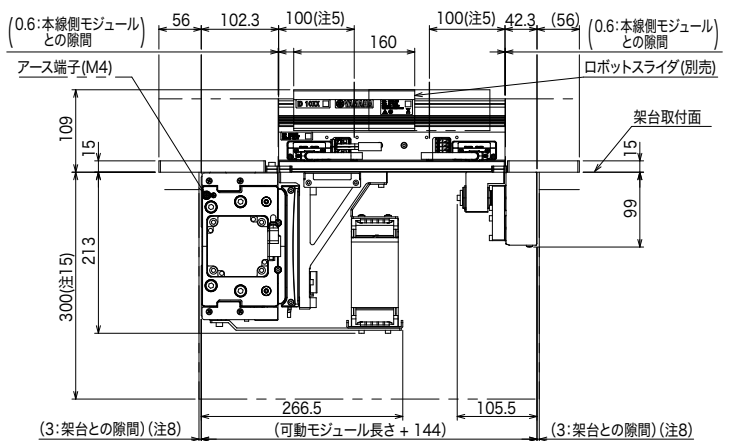
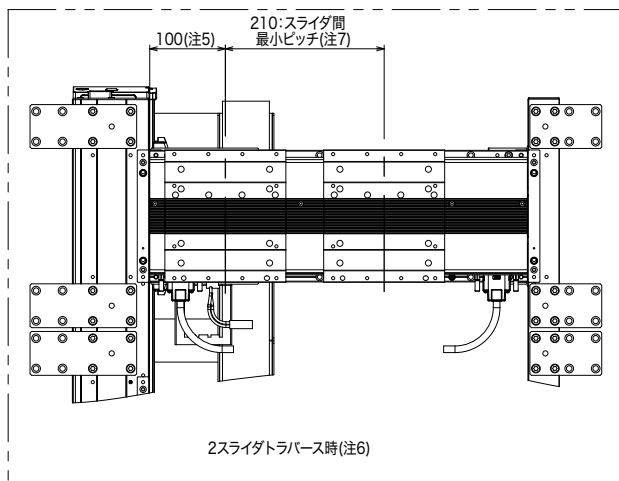
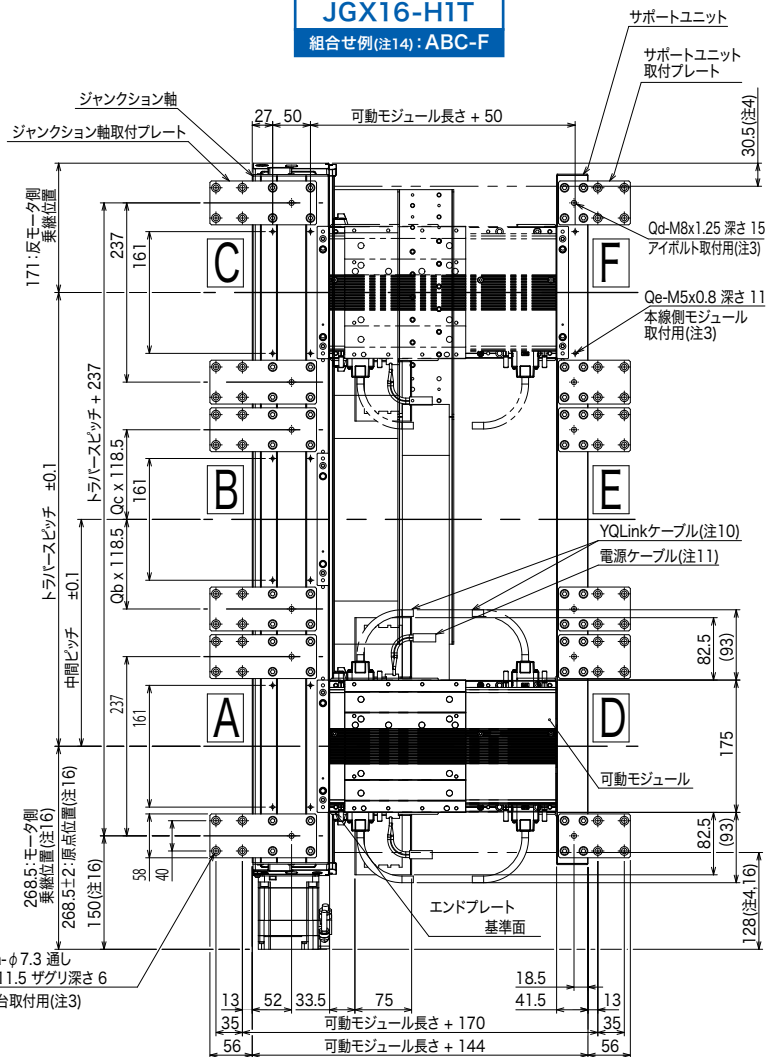
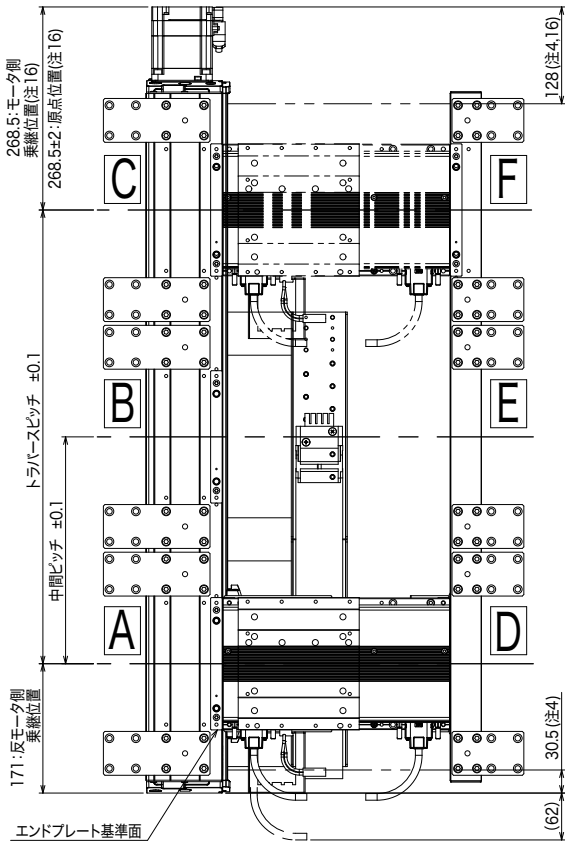
### JGX16-H1T/H2T

#### JGX16-H2T

組合せ例(注14):ABC-F

#### JGX16-H1T

組合せ例(注14):ABC-F





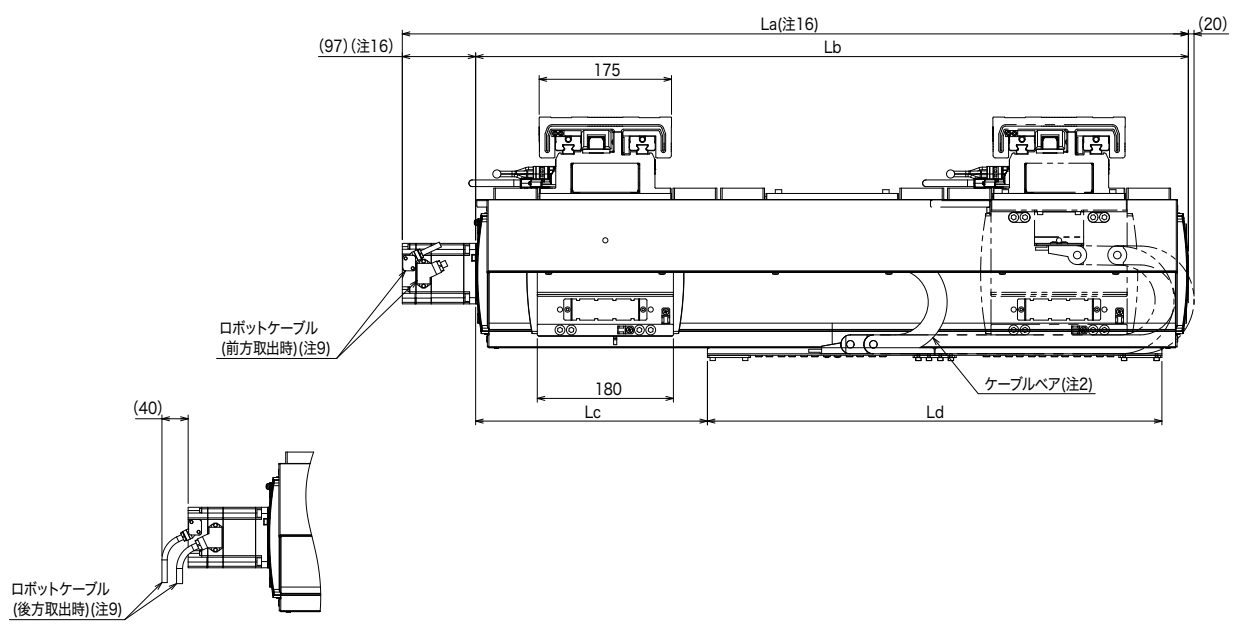
- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ジャンクション軸メカストップ停止時の可動モジュール位置です。
- 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。  
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
- 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
- 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
- 注13. 中間ピッチは50mm刻みで選択可能です。トラバースピッチによって選択可能な中間ピッチが異なります。
- 注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。  
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。  
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。  
  - ・ABC-D   ・A-DEF   ・AC-E
  - ・ABC-E   ・B-DEF   ・B-DF
  - ・ABC-F   ・C-DEF
- 注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
- 注16. バッテリーレスアップ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ	500	550	600	650	700	750	800	850	900	
中間ピッチ(注13)	250	250~300	250~350	250~400	250~450	250~500	250~550	250~600	250~650	
La	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	
Lb	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	
Lc	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5	553.5	607.5	
Ld	601	601	601	601	601	601	601	601	601	
本体質量(kg)(注12)	48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4	58.9	60.4	
最高速度(mm/sec)	リード40	2400						2160		1920
	リード20	1200						1080		960
	速度設定	-						90%		80%

トラバースピッチ	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
中間ピッチ(注13)	250~700	250~750	250~800	250~850	250~900	250~950	250~1000	250~1050	250~1100
La	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld	902	902	902	902	902	902	902	902	902
本体質量(kg)(注12)	62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度(mm/sec)	リード40	1680	1440	1320	1200	1080	960		840
	リード20	840	720	660	600	540	480		420
	速度設定	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%

	中間ピッチ = 250	(トラバースピッチ) - (中間ピッチ) = 250	トラバースピッチ = 500 かつ 中間ピッチ = 250	その他
Qa	40	40	32	48
Qb	0	1	0	1
Qc	1	0	0	1
Qd	10	10	8	12

組合せ	・ABC-D ・ABC-E ・ABC-F	・A-DEF ・B-DEF ・C-DEF ・AC-E	・B-DF
Qe	14	10	8



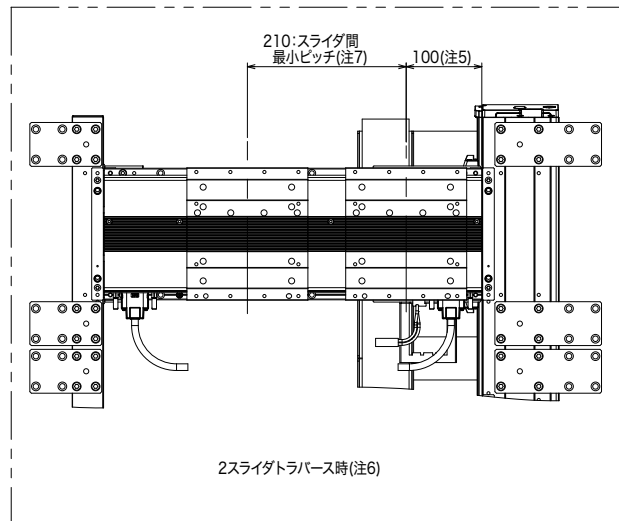
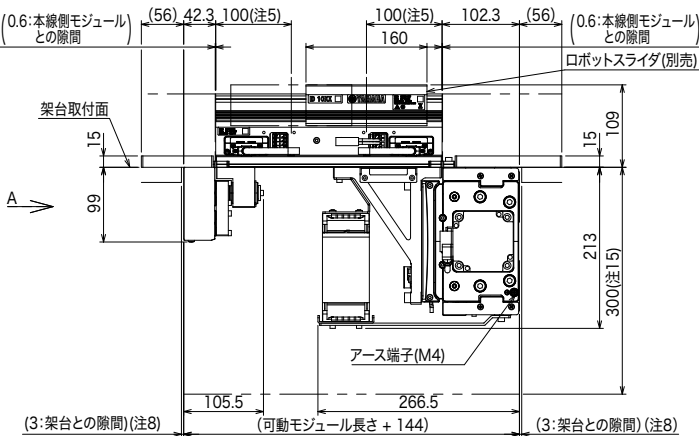
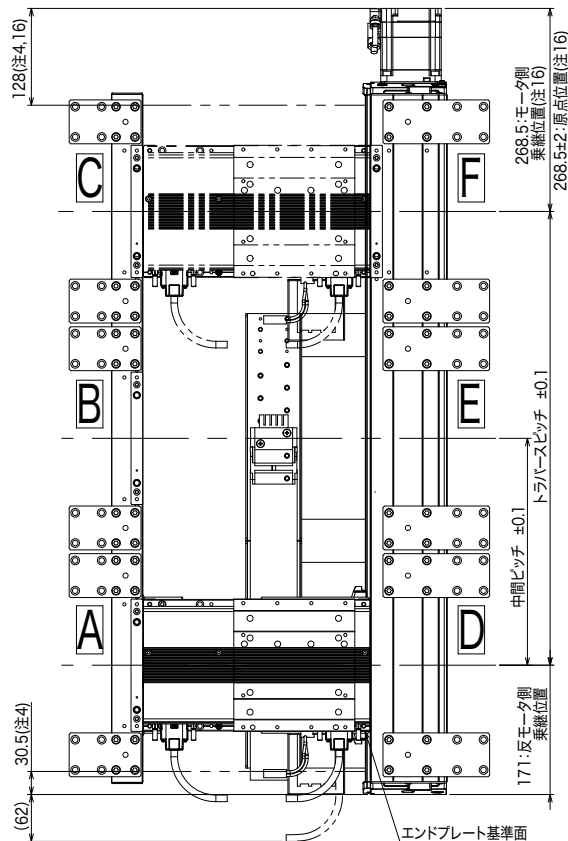
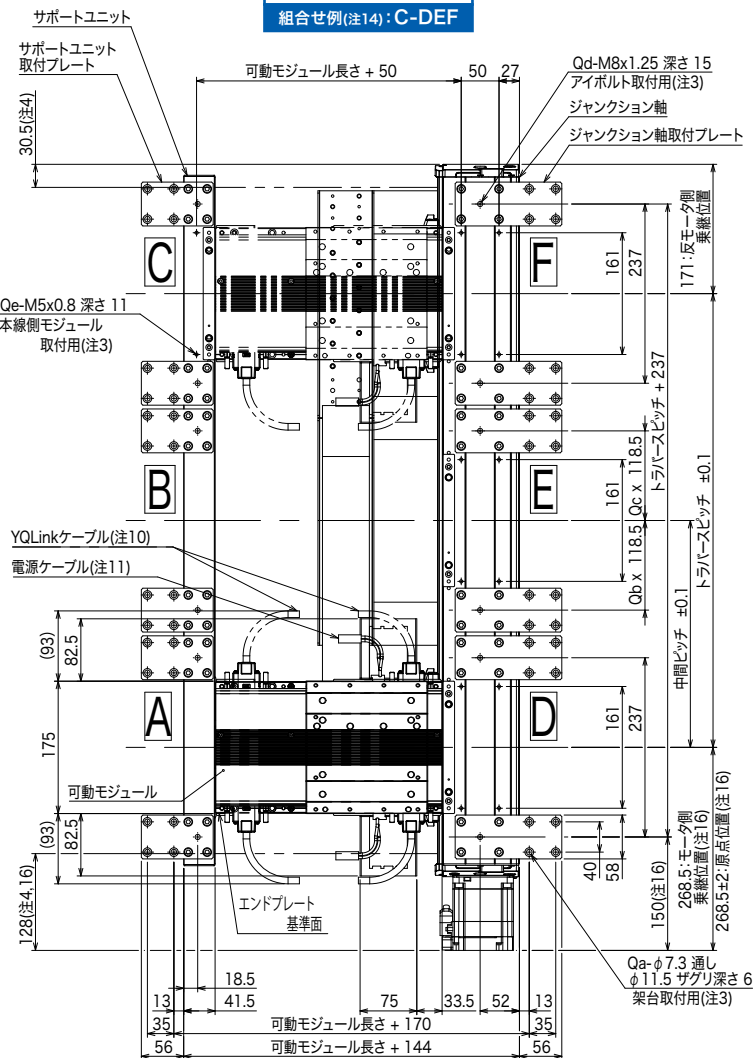
# トラバースユニット 外観図

## 3列分岐仕様

### JGX16-H3T/H4T

**JGX16-H3T**  
組合せ例(注14): C-DEF

**JGX16-H4T**  
組合せ例(注14): C-DEF



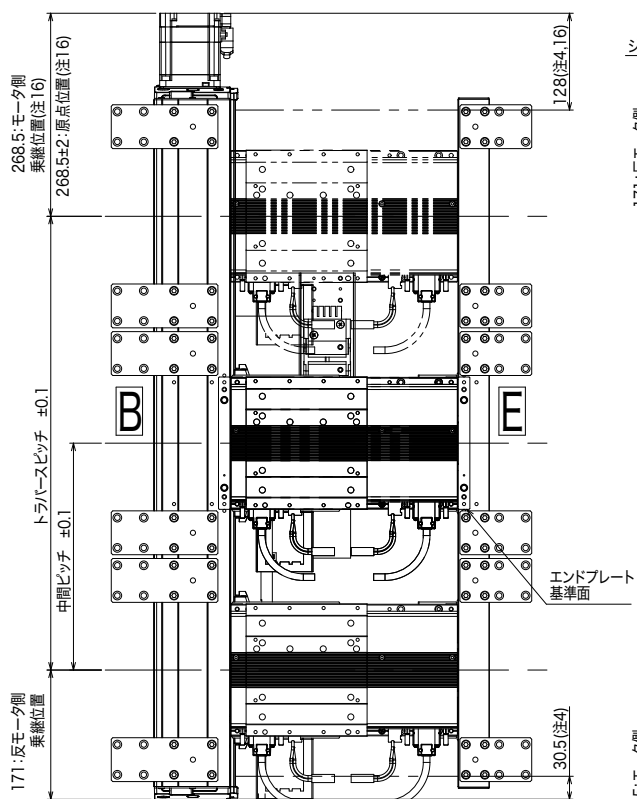


# トラバースユニット 外観図

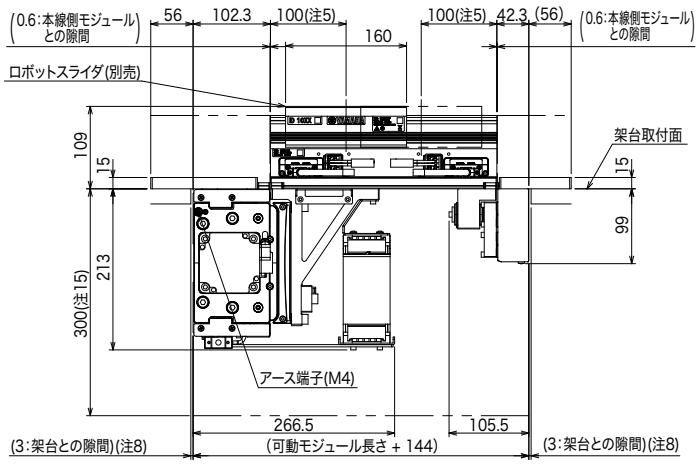
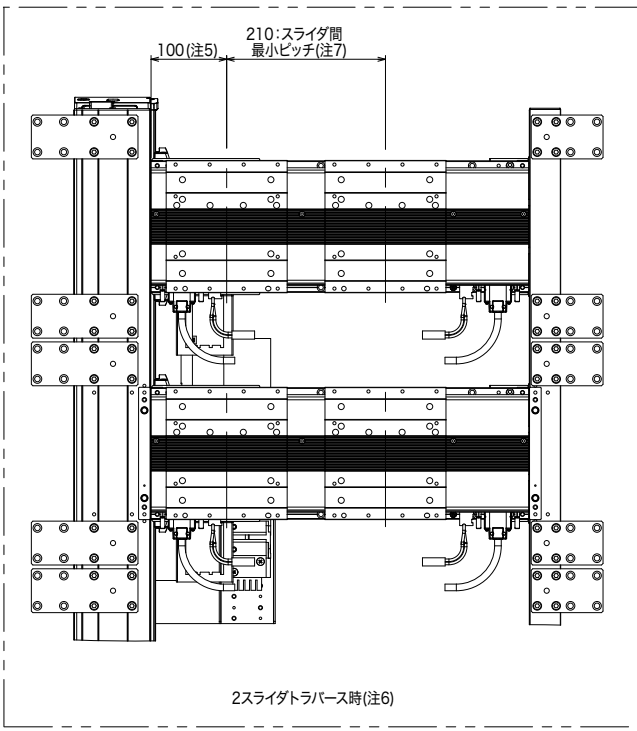
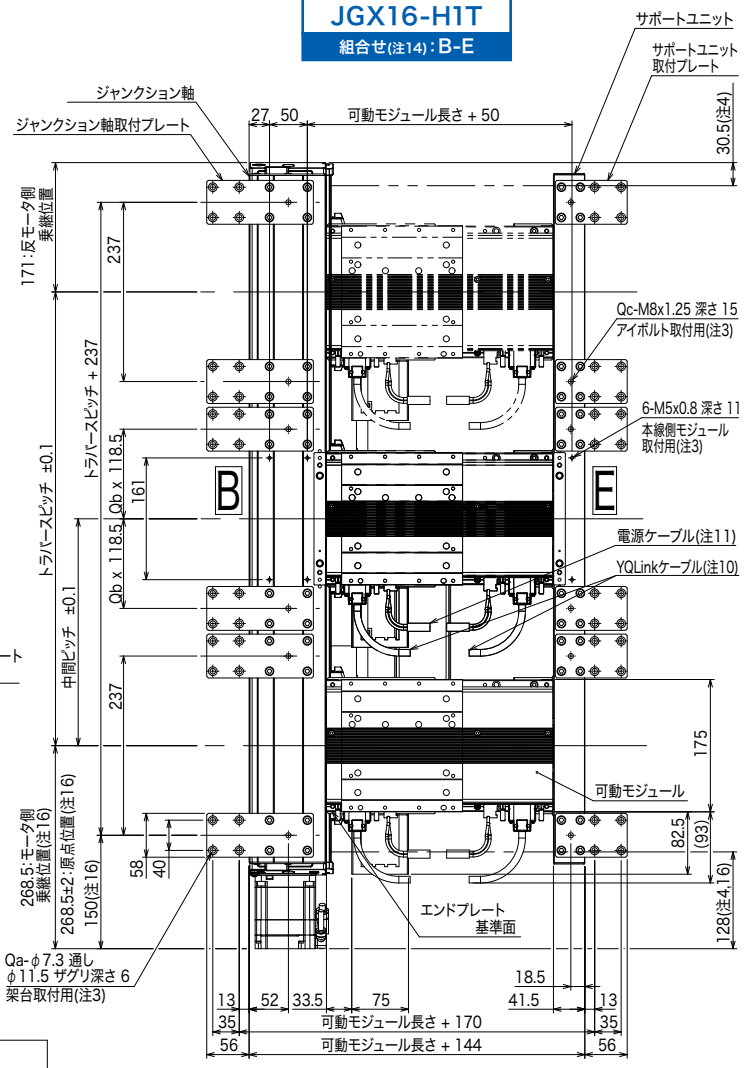
## 引き込み仕様

### JGX16-H1T/H2T

**JGX16-H2T**  
組合せ(注14): B-E



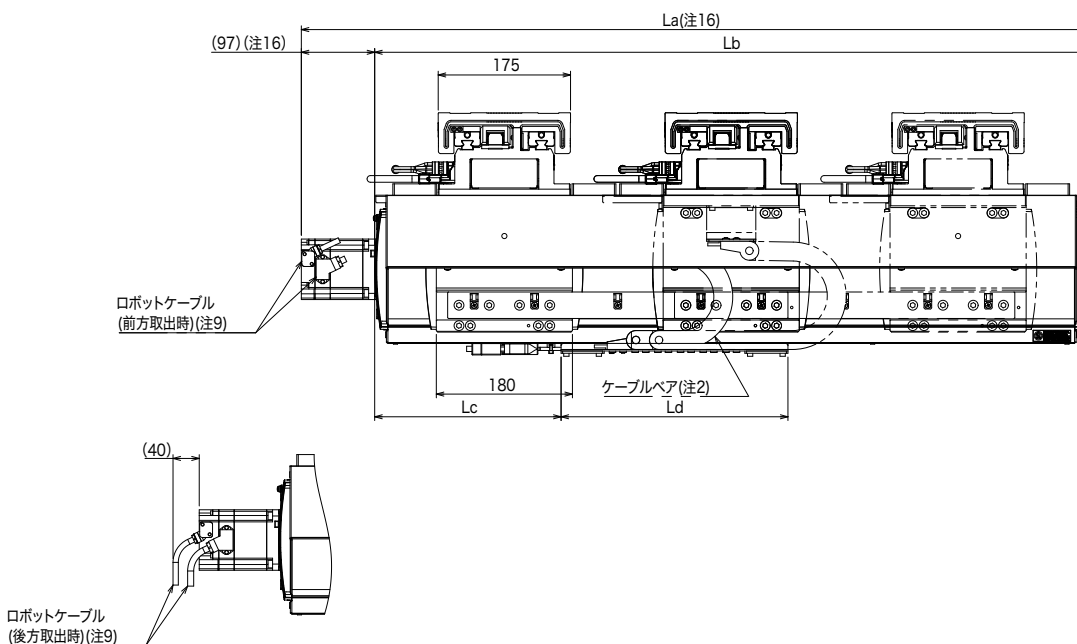
**JGX16-H1T**  
組合せ(注14): B-E



- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
- 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
- 注4. ジャンクション軸メカストップバ停止時の可動モジュール位置です。
- 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。  
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
- 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
- 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
- 注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
- 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
- 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
- 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
- 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
- 注13. 中間ピッチはトラバースピッチの半分のみ選択可能です。
- 注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。  
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。  
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。  
・B-E
- 注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
- 注16. バッテリーレスアプゾ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
中間ピッチ(注13)	250	300	350	400	450	500	550	600	650
La	939.5	1039.5	1139.5	1239.5	1339.5	1439.5	1539.5	1639.5	1739.5
Lb	842.5	942.5	1042.5	1142.5	1242.5	1342.5	1442.5	1542.5	1642.5
Lc	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5
Ld	300	300	601	601	601	601	601	601	601
本体質量(kg)(注12)	58.0	61.2	64.3	67.5	70.7	74.7	77.9	81.0	84.2
最高速度(mm/sec)	リード40	2400			1920	1440	1200	960	840
	リード20	1200			960	720	600	480	420
	速度設定	-			80%	60%	50%	40%	35%

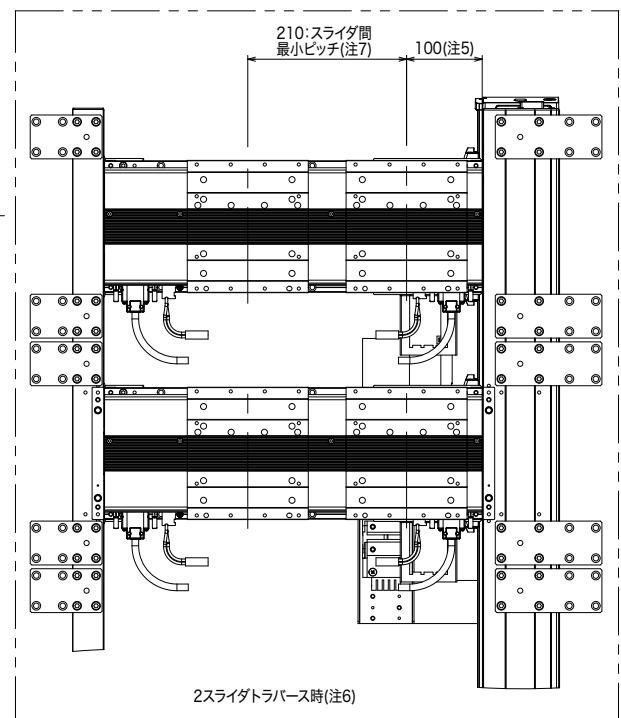
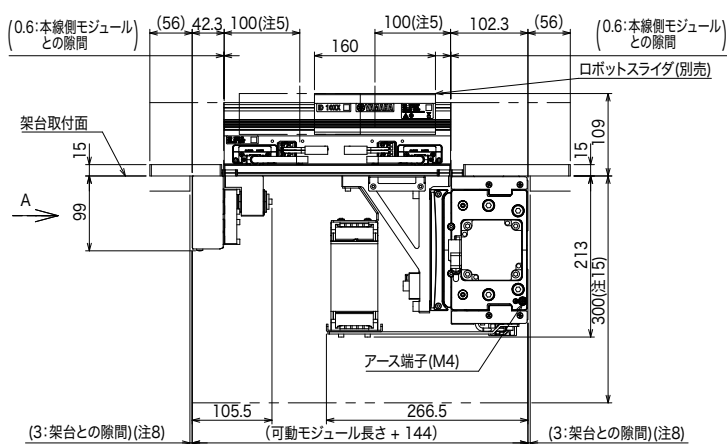
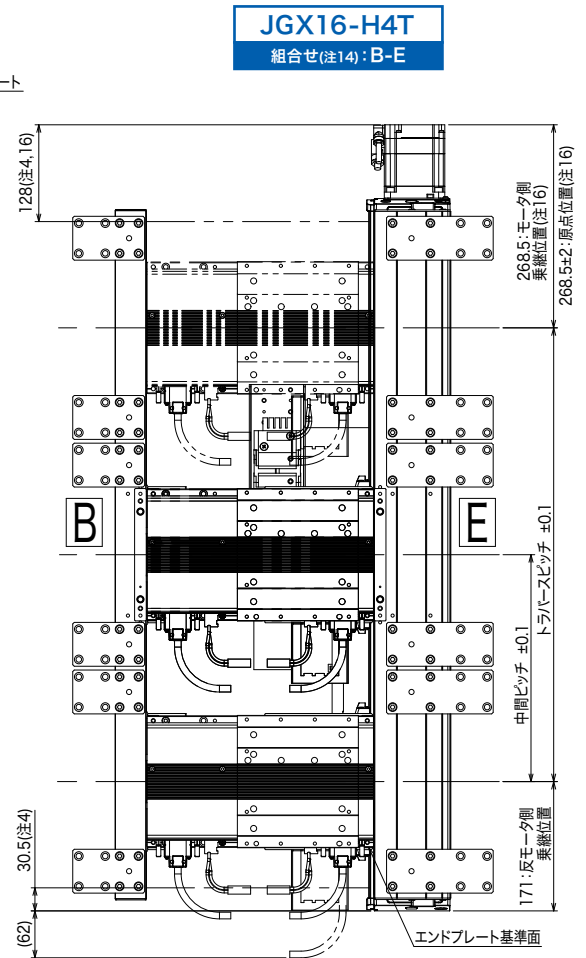
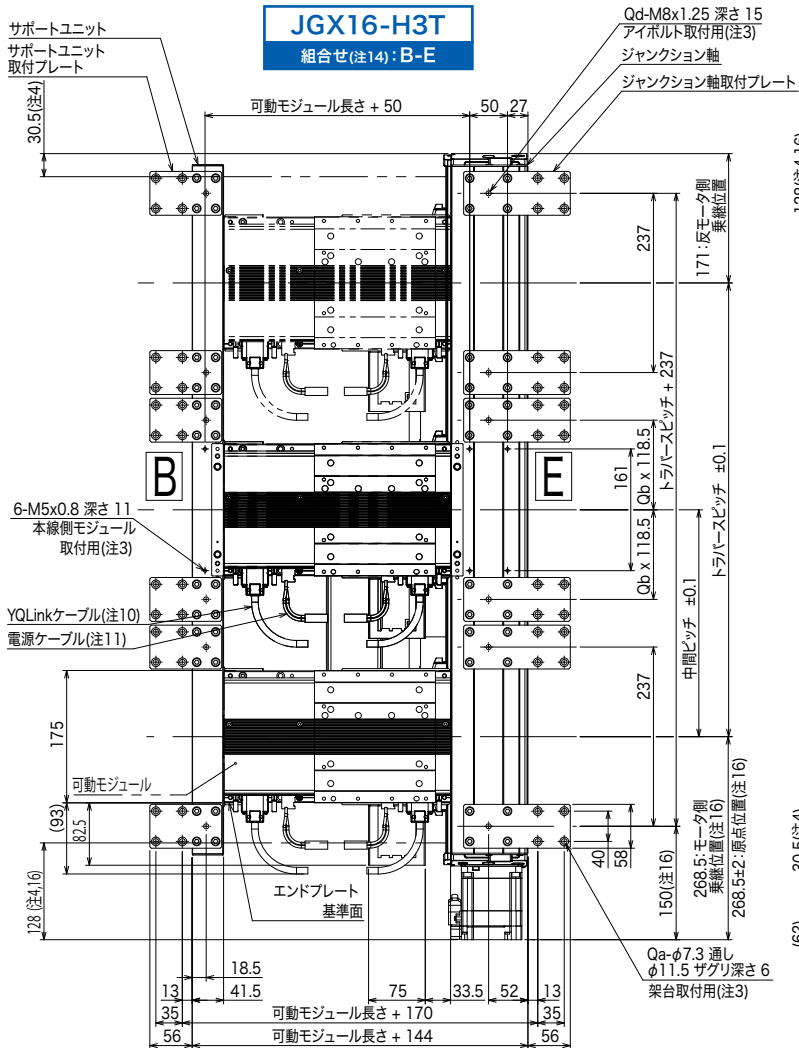
	トラバースピッチ=500 (中間ピッチ=250)	その他
Qa	32	48
Qb	0	1
Qc	8	12



# トラバースユニット 外観図

## 引き込み仕様

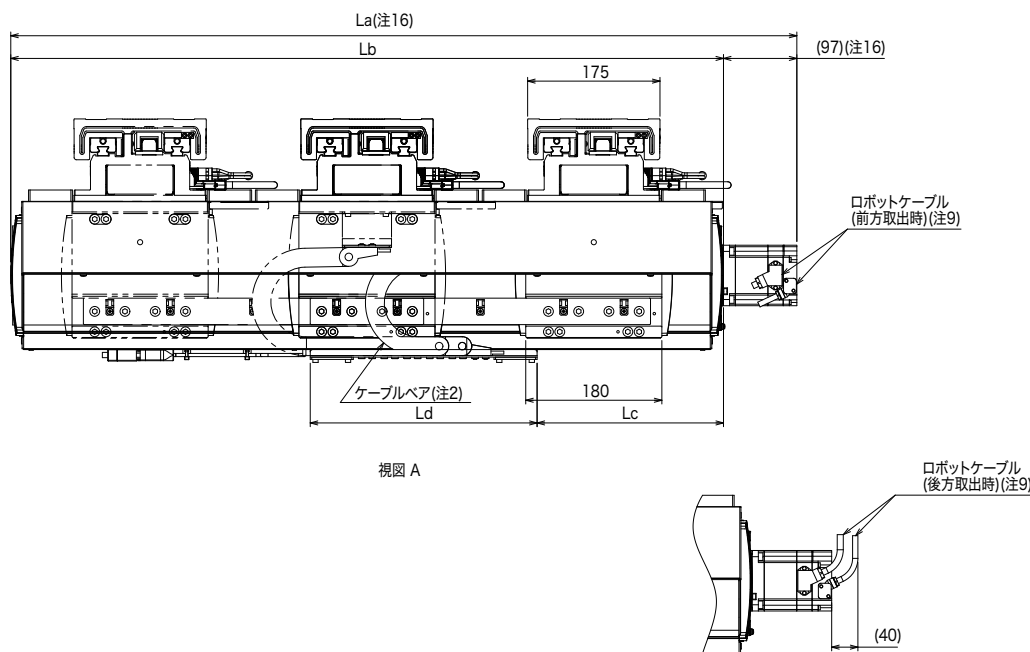
### JGX16-H3T/H4T



- 注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。  
 注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。  
 注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。  
 注4. ジャンクション軸メカストップバ停止時の可動モジュール位置です。  
 注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。  
 停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。  
 詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。  
 注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。  
 注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。  
 ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。  
 注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。  
 注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。  
 注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。  
 注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。  
 注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。  
 注13. 中間ピッチはトラバースピッチの半分のみ選択可能です。  
 注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。  
 選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。  
 選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。  
 ・B-E  
 注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。  
 注16. バッテリーレスアプソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
中間ピッチ(注13)	250	300	350	400	450	500	550	600	650
La	939.5	1039.5	1139.5	1239.5	1339.5	1439.5	1539.5	1639.5	1739.5
Lb	842.5	942.5	1042.5	1142.5	1242.5	1342.5	1442.5	1542.5	1642.5
Lc	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5
Ld	300	300	601	601	601	601	601	601	601
本体質量(kg)(注12)	58.0	61.2	64.3	67.5	70.7	74.7	77.9	81.0	84.2
最高速度(mm/sec)	リード40	2400			1920	1440	1200	960	840
	リード20	1200			960	720	600	480	420
	速度設定	-			80%	60%	50%	40%	35%

	トラバースピッチ=500 (中間ピッチ=250)	その他
Qa	32	48
Qb	0	1
Qc	8	12



# MEMO

---

---

デジタルハイブリッド  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

デジタルハイブリッド  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

デジタル単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

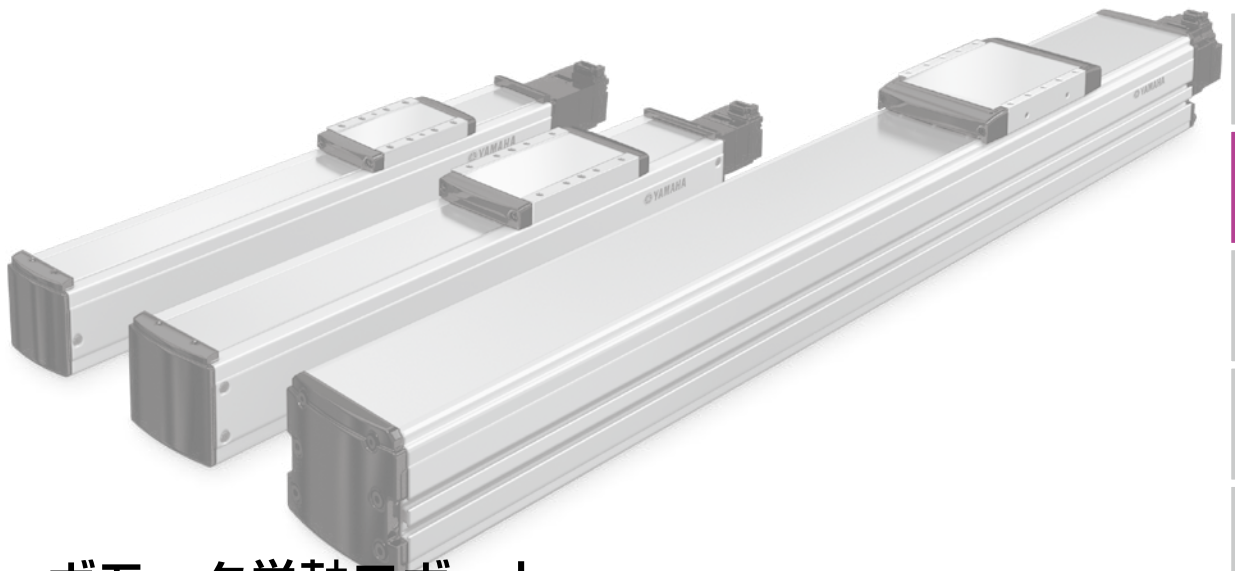
ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION





## ACサーボモータ単軸ロボット

# GX SERIES

### CONTENTS

- ACサーボモータ単軸ロボット...50
  - GX05..... 50
  - GX05L..... 51
  - GX07..... 52
  - GX10..... 53
  - GX12..... 54
  - GX16..... 55
  - GX20..... 56
- GX series 折曲げユニット取付  
参考図 (右取付例).....57

- ユニファイドシリーズ  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニファイドシリーズ  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニファイドシリーズ  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION

# GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX05</b>	リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	モータ仕様 S40: 標準 / ブレーキなし BK40: 標準 / ブレーキ付き BL40: パッケージレスアプソ / ブレーキなし BKBL40: パッケージレスアプソ / ブレーキ付き	<b>EU</b>	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク <sup>※2</sup> 50~800 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> R3: 3m R5: 5m R10: 10m	ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	<b>A10</b>	ドライバ A10: YHX-A10-SET	ブレーキユニット <sup>※3</sup> V: 有り N: なし	ABSバッテリー B: 有り N: なし
-------------	-----------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------	---------------------	--------------------------------------------	-----------------------------------------------------	----------------------------------	------------	--------------------------	------------------------------------------	----------------------------

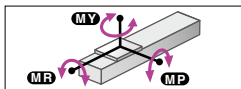
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形状図はP.684にてご確認ください。  
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	40 □ / 50 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	8 kg
	垂直	2 kg	4 kg
定格推力	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長 (水平)	ST + 188 mm		
全長 (垂直)	ST + 228.5 mm		
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
コントローラ	YHXシリーズ		

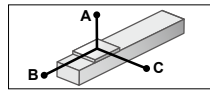
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント



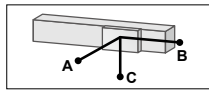
	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
24	27	23	

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



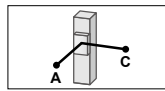
**GX05-20**  
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159



壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427



垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

**GX05-10**  
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

**GX05-5**  
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時 (単位: mm)

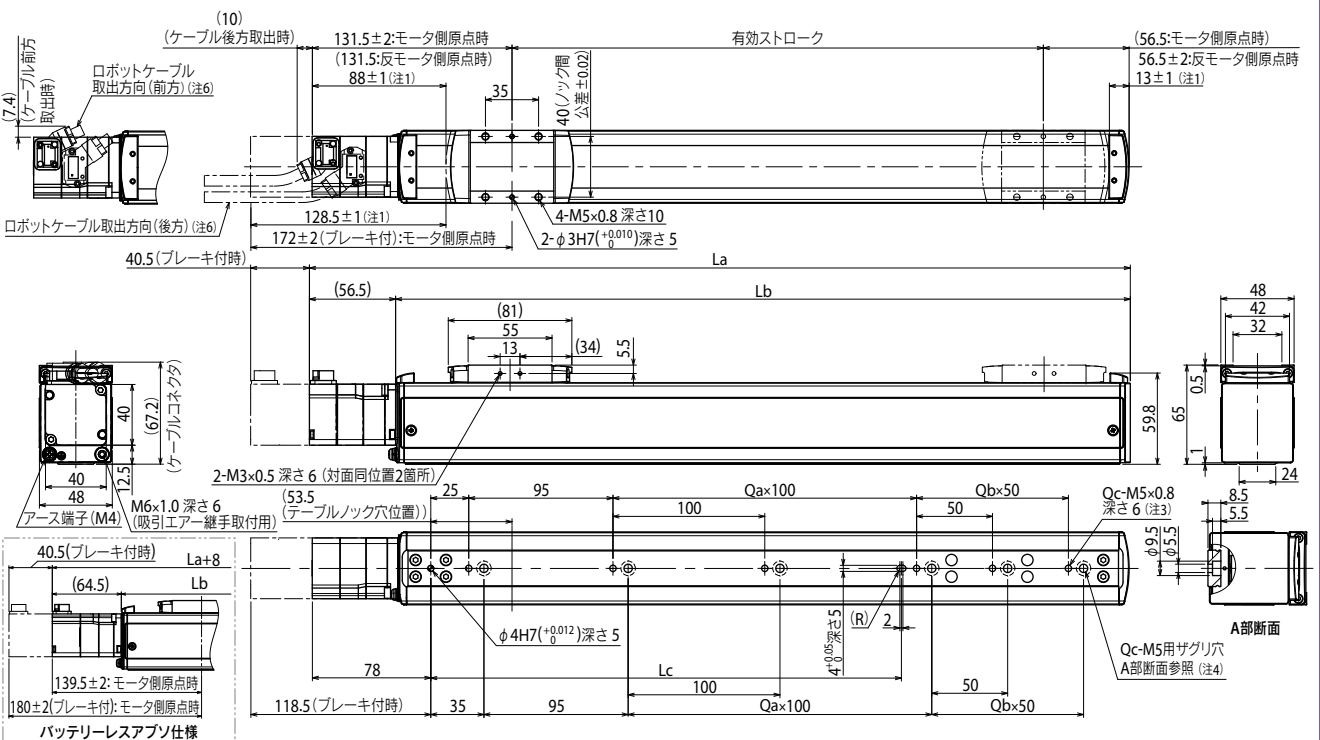
	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

## ■ ロボットケーブル

<b>R3R (3m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30
<b>R5R (5m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50
<b>R10R (10m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0
<b>R3F (3m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30
<b>R5F (5m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50
<b>R10F (10m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-A0
<b>適用ドライバユニット</b>	型式	YHX-A10-SET
<b>10A仕様</b>	制御方法	スタンダードプロファイル

## GX05



注1. 両端からのメカストツバによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5	5
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
リード20	1333															
最高速度 (mm/sec)	リード10	666														
	リード5	333														
速度設定	-															

注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取出して固定してください。  
 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取出して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。  
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。  
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

# GX05L

● ACサーボモータ単軸ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX05L</b>	リード指定 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	モータ仕様 S40: 標準 / ブレーキなし BK40: 標準 / ブレーキ付き BL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL40: バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き	<b>EU</b>	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク <sup>※2</sup> 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> R3: 3m R5: 5m R10: 10m	ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	<b>A10</b>	ドライバー A10: YHX-A10-SET	ブレーキユニット <sup>※3</sup> V: 有り N: なし	ABS/バッテリー B: 有り N: なし
--------------	-----------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------	---------------------	--------------------------------------------	-----------------------------------------------------	----------------------------------	------------	---------------------------	------------------------------------------	-----------------------------

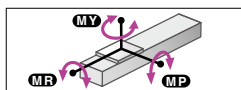
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外寸法図はP.684にてご確認ください。  
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	40 □ / 100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじ φ12 (C5級)
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 12 kg 24 kg 32 kg 垂直 3 kg 6 kg 12 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長 (水平)	ST + 230 mm
全長 (垂直)	ST + 270.5 mm
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min
コントローラ	YHXシリーズ

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア—継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント



	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
72	72	64	

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

GX05L-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
3kg	1755	559	426	3kg	396	486	1594	1kg	1486	1486
8kg	737	200	153	8kg	106	128	525	2kg	730	730
12kg	608	133	104	12kg	52	61	329	3kg	478	478

GX05L-10	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
6kg	2416	389	333	6kg	277	316	2192	4kg	555	555
12kg	1397	187	161	12kg	101	115	1084	6kg	360	360
24kg	875	87	74	24kg	12	14	276			

GX05L-5	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
10kg	3127	254	225	10kg	162	181	2800	5kg	501	501
20kg	1841	120	106	20kg	42	47	1273	10kg	235	235
32kg	1554	70	62	32kg	0	0	0	12kg	190	190

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

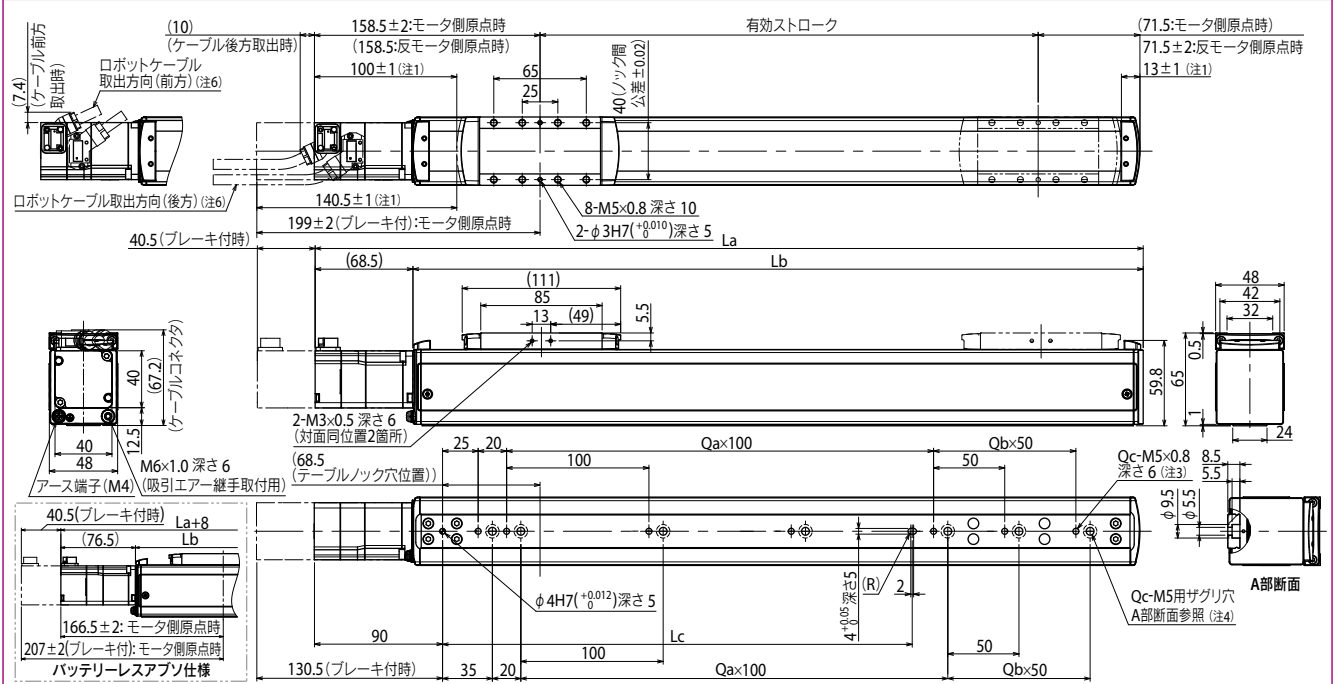
## ■ ロボットケーブル

<b>R3R (3m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30
<b>R5R (5m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50
<b>R10R (10m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0
<b>R3F (3m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30
<b>R5F (5m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50
<b>R10F (10m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-A0

## ■ 適用ドライバユニット

10A仕様	型式	YHX-A10-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

## GX05L



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)  
 注3. タップにて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。  
 注4. サグリ穴 (A部断面) にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト (M5×0.8) は首下長さ15 mm以下としてください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630	注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6	
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13	
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	
リード20	1333																
リード10	666																
リード5	333																
速度設定	80% 70% 60% 50%																

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
YK-X  
YK-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION

# GX07

● ACサーボモータ単軌ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX07</b>	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S40:標準/ブレーキなし BK40:標準/ブレーキ付き BL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキなし BKBL40:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	<b>EU</b>	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク <sup>※2</sup> 50~1100 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> R3:3m R5:5m R10:10m	ケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方	<b>A10</b>	ドライバ A10:YHX-A10-SET	ブレーキユニット <sup>※3</sup> V:有り N:なし	ABSバッテリー B:有り N:なし
-------------	-------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------	---------------------	---------------------------------------------	--------------------------------------------------	--------------------------------	------------	-------------------------	----------------------------------------	--------------------------

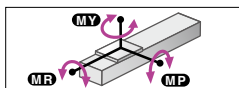
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形状図はP.684にてご確認ください。  
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	40 □ / 100 W			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 2 kg	25 kg	4 kg	85 kg
	垂直 10 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力	56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm			
全長 (水平)	ST + 270.5 mm			
全長 (垂直)	ST + 311 mm			
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 115 Nℓ / min			
コントローラ	YHXシリーズ			

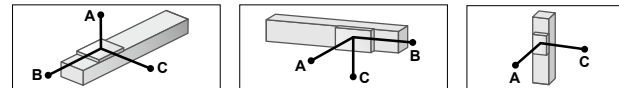
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア・継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント



	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
138	121	121	

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



GX07-30	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
2kg	3078	1509	1221	2kg	1237	1442	2975	1kg	2335	2335
6kg	1191	501	418	6kg	393	435	1062	2kg	1158	1158
10kg	957	317	282	10kg	244	251	793			

GX07-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
10kg	1327	370	358	10kg	313	304	1164	1kg	3416	3416
20kg	1136	186	188	20kg	131	119	804	2kg	1701	1701
25kg	1509	163	173	25kg	109	97	1010	4kg	841	841

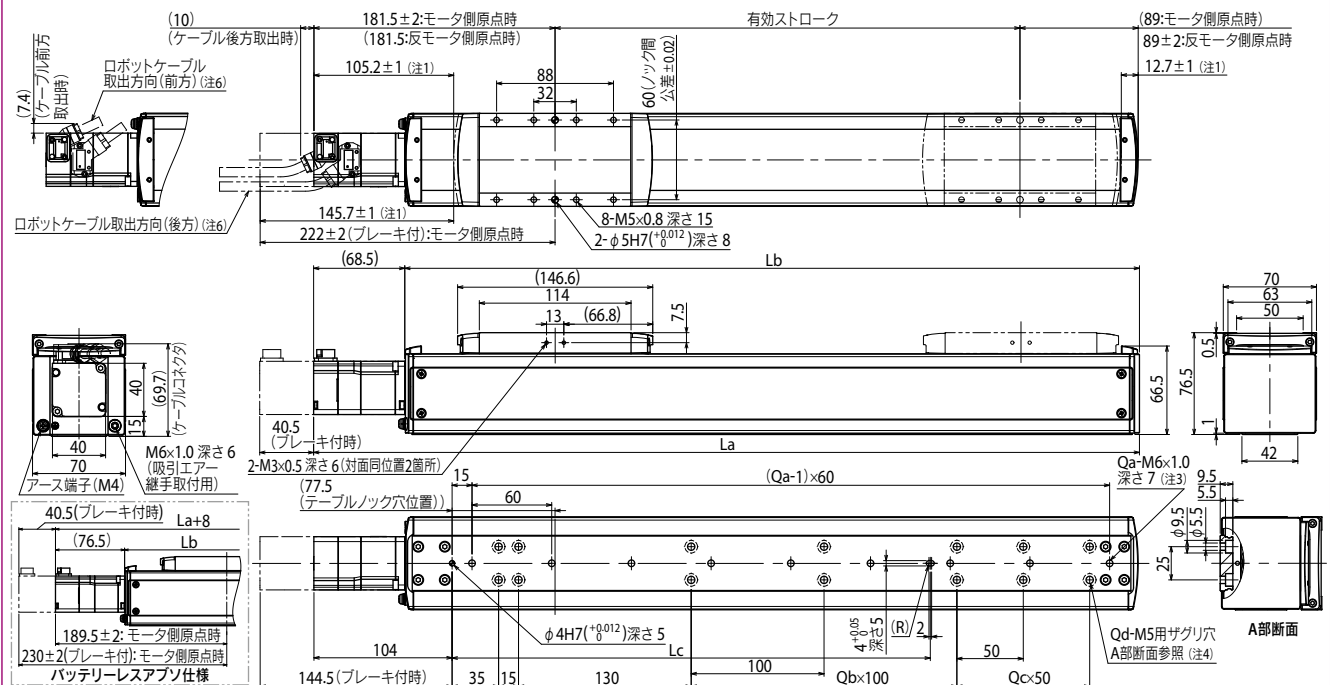
GX07-10	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
15kg	2420	338	372	15kg	306	271	2192	3kg	1688	1688
30kg	1531	160	176	30kg	106	94	1155	6kg	827	827
45kg	1181	101	111	45kg	39	34	623	8kg	612	612

GX07-5	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	2915	172	197	30kg	122	106	2458	6kg	907	907
50kg	2535	96	110	50kg	34	30	1476	9kg	591	591
85kg	2024	49	56	85kg	0	0	0	16kg	314	314

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

## GX07



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	360	
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	20	21	
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9	9.3	
リード30	1800																						
リード20	1200																						
リード10	600																						
リード5	300																						
速度設定	-																						
1530	1350	1170	990	900	810	720	630	1020	900	780	660	600	540	480	420	510	450	390	330	300	270	240	210
255	225	195	165	150	135	120	105	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%								

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)  
 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。  
 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。  
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。  
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

# GX10

● ACサーボモータ単軸ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX10</b>	リード指定 30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	モータ仕様 S60: 標準 / ブレーキなし BK60: 標準 / ブレーキ付き BL60: バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL60: バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き	<b>EU</b>	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク <sup>※2</sup> 100 ~ 1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> R3: 3m R5: 5m R10: 10m	ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	<b>A10</b>	ドライバ A10: YHX-A10-SET	ブレーキユニット <sup>※3</sup> V: 有り N: なし	ABS/バッテリー B: 有り N: なし
-------------	-----------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------	---------------------	------------------------------------------------	-----------------------------------------------------	----------------------------------	------------	--------------------------	------------------------------------------	-----------------------------

- ※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
- ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外寸法図はP.685にてご確認ください。
- ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	60 □ / 200 W			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	25 kg	40 kg	80 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長 (水平)	ST + 245 mm			
全長 (垂直)	ST + 285.5 mm			
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
コントローラ	YHXシリーズ			

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア - 継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント

	(単位: N・m)		
	MY	MP	MR
	274	274	241

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

	GX10-30 水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)				
		A	B	C		A	B	C		A	C
	10kg	878	537	292	10kg	271	473	803	1kg	4135	4135
	20kg	609	256	146	20kg	118	192	481	4kg	985	985
	GX10-20 水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)				
		A	B	C		A	B	C		A	C
	15kg	1269	451	282	15kg	252	387	1159	3kg	2062	2062
	25kg	754	253	158	25kg	123	189	629	6kg	1012	1012
	GX10-10 水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)				
		A	B	C		A	B	C		A	C
	30kg	1794	298	203	30kg	162	234	1623	5kg	1926	1926
	50kg	1358	162	111	50kg	68	98	1060	10kg	931	931
	GX10-5 水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)				
		A	B	C		A	B	C		A	C
	30kg	5605	321	225	30kg	181	258	5195	10kg	1018	1018
	50kg	3694	177	124	50kg	79	113	3111	20kg	477	477
80kg	2619	95	67	80kg	22	31	1557	30kg	296	296	
100kg	2224	68	48	100kg	0	0	0				

- ※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

## GX10

157.5±2: モータ側原点 (157.5: 反モータ側原点時) 79.5±1 (注1)

有効ストローク

87.5±2: 反モータ側原点時 (87.5: モータ側原点時) 9.5±1 (注1)

198±2 (ブレーキ付): モータ側原点時

120±1 (注1)

95

80

38

92 (ワッシャー 公差±0.02)

2-φ4H7(+0.012)深さ6

8-M5×0.8深さ9

La

Lb

40.5 (ブレーキ付時) (69.5)

150 (50)

13

83

2-M6×1.0深さ6 (吸引エア - 継手取付用)

アース端子 (M4)

60

4.5

79.2 (ケーブルコネクタ)

2-M5×0.8深さ10 (対面同位置2箇所)

φ10H7(+0.015) C部断面参照 Qa-M6×1.0深さ12

157.5

50

200

Qc-200

Ld

60

60

Qb-M6用ザグリ穴 (C部断面参照 (注4))

10±0.02

100

Qd-200

Lc

198

2-φ6H7(+0.012)深さ8

64±0.02

36

64

100

200

Qc-200

La+8

(77.5)

Lb

165.5±2: モータ側原点時

206±2 (ブレーキ付): モータ側原点時

バッテリーレスアプソ仕様

100

84

100

88

100

99.5

1

1

26.5

15

φ10H7

67

9

C部断面

詳細図A

詳細図B

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9
リード	30								1800					1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	
最高速度 (mm/sec)	20							1200					1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300		
リード	10							600					510	450	390	330	300	270	240	210	180	150		
リード	5							300					255	225	195	165	150	135	120	105	90	75		
速度設定								-					85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。

注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)

注3. 取付けザグリ穴 (C部断面) で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>としてください。取付けザグリ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>を推奨します。

注4. 取付けザグリ穴 (C部断面) にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。

注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量の値より0.5kg重くなります。

注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。

注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

# GX12

● ACサーボモーター単軸ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX12</b>	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	モータ仕様 S60:標準 / ブレーキなし BK60:標準 / ブレーキ付き BL60:バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKBL60:バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き	<b>EU</b>	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク 100~1250 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> R3:3m R5:5m R10:10m	ケーブル取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方	<b>A30</b>	ドライバ A30:YHX-A30-SET	ブレーキユニット <sup>※3</sup> V:有り N:なし	ABS/バッテリー B:有り N:なし
-------------	--------	-------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------	---------------------	--------------------------------	--------------------------------------------------	--------------------------------	------------	-------------------------	----------------------------------------	---------------------------

※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.685にてご確認ください。  
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	60 □ / 400 W			
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力	225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長 (水平)	ST + 297 mm			
全長 (垂直)	ST + 337.5 mm			
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引工率 <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
コントロール	YHXシリーズ			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア - 継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント

MY	MP	MR
334	334	294

(単位: N · m)

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

GX12-30 水平使用時	A			B			C		
	10kg	20kg	35kg	10kg	20kg	35kg	10kg	20kg	35kg
壁面取付使用時	1796	1300	1341	1074	531	334	637	332	227
垂直使用時	2642	1289	951	2642	1289	951	2642	1289	951

GX12-20 水平使用時	A			B			C		
	15kg	30kg	50kg	15kg	30kg	50kg	15kg	30kg	50kg
壁面取付使用時	2231	1290	882	904	428	237	613	293	164
垂直使用時	2424	1207	803	2424	1207	803	2424	1207	803

GX12-10 水平使用時	A			B			C		
	30kg	50kg	80kg	30kg	50kg	80kg	30kg	50kg	80kg
壁面取付使用時	3109	2421	2417	607	345	198	456	260	150
垂直使用時	1862	1221	708	1862	1221	708	1862	1221	708

GX12-5 水平使用時	A			B			C		
	30kg	50kg	80kg	30kg	50kg	80kg	30kg	50kg	80kg
壁面取付使用時	11079	7434	5458	653	373	215	504	288	166
垂直使用時	1332	634	402	1332	634	402	1332	634	402

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

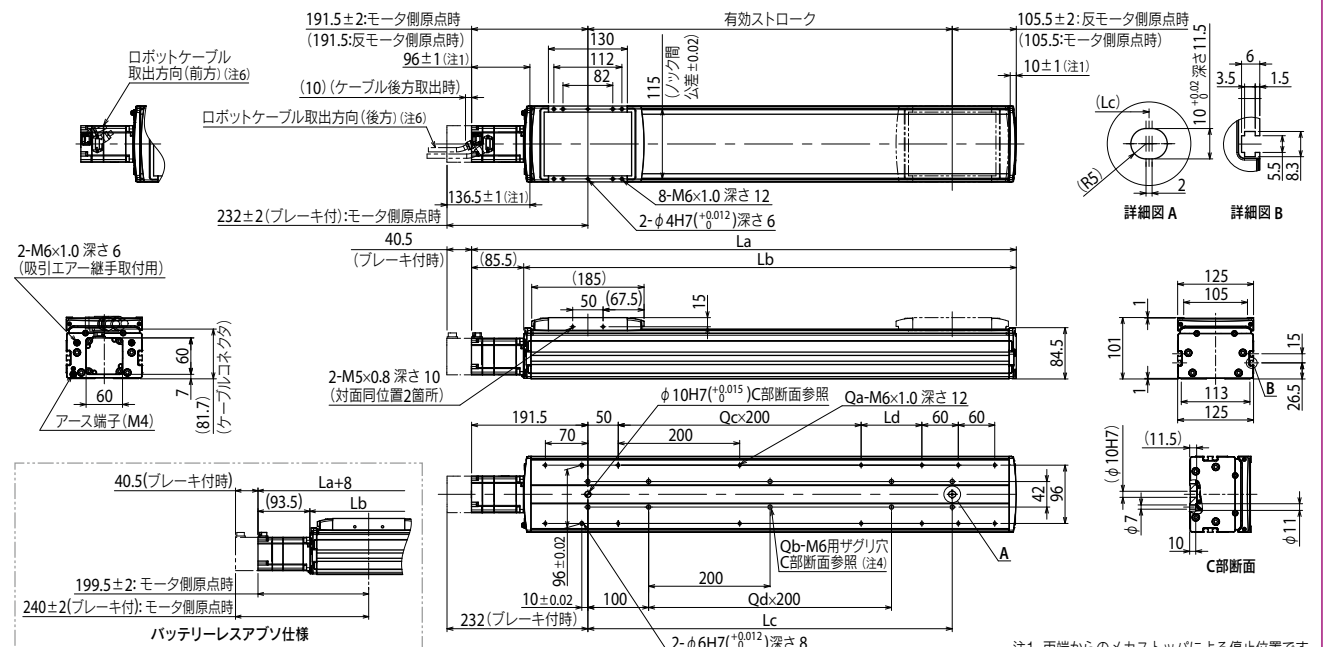
## ■ ロボットケーブル

<b>R3R (3m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4710-30
<b>R5R (5m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4710-50
<b>R10R (10m/後方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4710-A0
<b>R3F (3m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4720-30
<b>R5F (5m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4720-50
<b>R10F (10m/前方取出)</b>	エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4720-A0

## ■ 適用ドライバユニット

<b>30A仕様</b>	型式	YHX-A30-SET
	制御方式	スタンダードプロファイル

## GX12



注1. 先端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)  
 注3. 取付サグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。  
 注4. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.5kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。  
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15	15.6	16.3	17	17.6	18.3	19	19.7	20.3	21	21.7	22.4	23
リード30	1800																							
リード20	1200																							
リード10	600																							
リード5	300																							
速度設定	-																							
	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%														

# GX16

● ACサーボモータ単軸ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX16</b>			<b>EU</b>				<b>A30</b>		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	モータ種類 <sup>※1</sup>	ストローク	ケーブル長 <sup>※2</sup>	ケーブル取出方向	ドライバ	ブレーキユニット <sup>※3</sup>	ABS/バッテリー
	40:40mm 20:20mm 10:10mm	S80:標準/ブレーキなし BK80:標準/ブレーキ付き BL80:バッテリーレスアプソ/ブレーキなし BKBL80:バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き		100~1450 (50mmピッチ)	R3:3m R5:5m R10:10m	R:モータ後方 F:モータ前方	A30:YHX-A30-SET	V:有り N:なし	B:有り N:なし

※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
 ※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形式図はP.685にてご確認ください。  
 ※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	80 □ / 750 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm	
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)	
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec	1200 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm
最大可搬質量	水平 45 kg	垂直 12 kg
	95 kg	28 kg
	130 kg	55 kg
定格推力	320 N	640 N
	640 N	1280 N
本体最大断外形	W 160 mm × H 130 mm	
全長(水平)	ST + 339.5 mm	
全長(垂直)	ST + 386.5 mm	
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当	
吸引量 <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min	
コントローラ	YHXシリーズ	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア - 継手を取付けでご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 静的許容モーメント

	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
706	706	620	

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

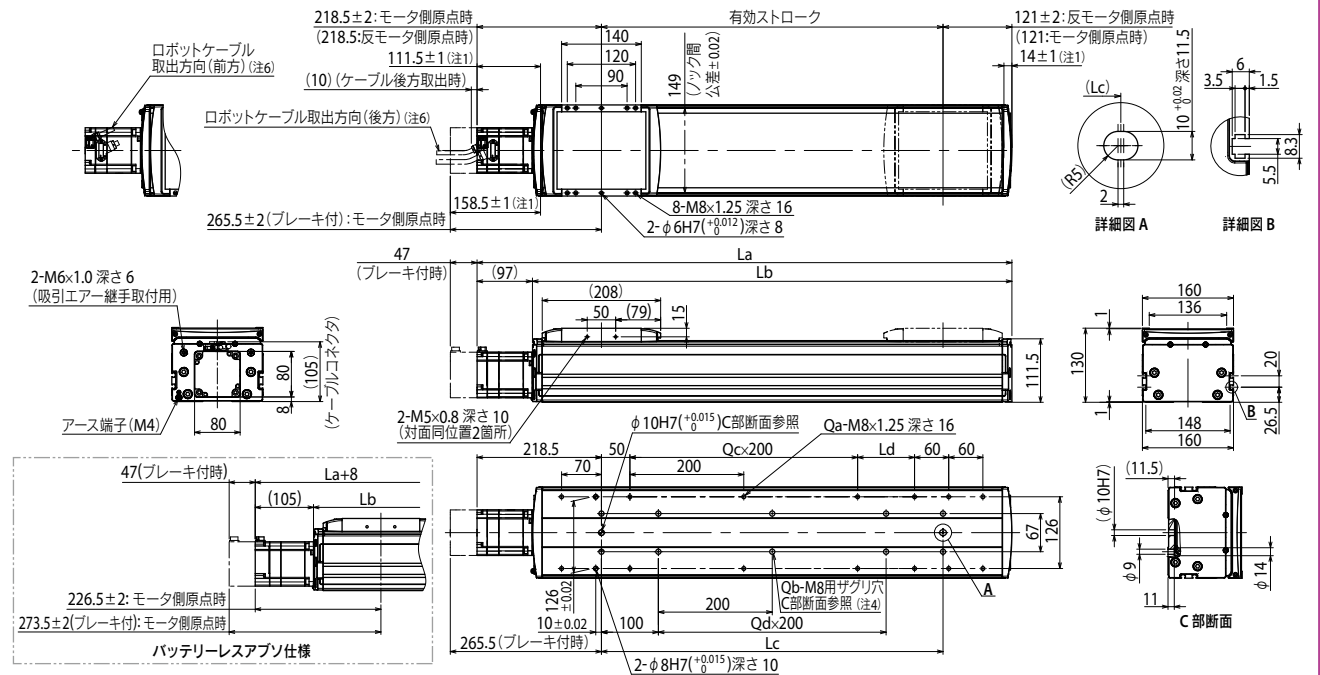
<b>GX16-40</b> 水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)
A B C	A B C	A C
15kg 2876 1866 1253	15kg 1273 1802 2797	3kg 6605 6605
30kg 2385 997 776	30kg 782 935 2263	6kg 3699 3699
45kg 2339 720 604	45kg 598 658 2174	12kg 2827 2827
<b>GX16-20</b> 水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)
A B C	A B C	A C
30kg 3862 1255 1106	30kg 1102 1192 3742	10kg 3404 3404
50kg 2568 733 652	50kg 630 671 2422	20kg 1740 1740
80kg 1798 440 394	80kg 360 377 1612	28kg 1504 1504
95kg 1579 362 325	95kg 288 300 1373	
<b>GX16-10</b> 水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)	垂直使用時 (単位: mm)
A B C	A B C	A C
50kg 6253 1026 1024	50kg 980 964 6089	15kg 3434 3434
80kg 4447 623 624	80kg 573 561 4240	30kg 1684 1684
100kg 3957 489 490	100kg 437 426 3706	55kg 889 889
130kg 3786 365 367	130kg 312 302 3422	

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mm。

## ■ ロボットケーブル

<b>R3R (3m/後方取出)</b>	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-30
<b>R5R (5m/後方取出)</b>	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-50
<b>R10R (10m/後方取出)</b>	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-A0
<b>R3F (3m/前方取出)</b>	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-30
<b>R5F (5m/前方取出)</b>	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-50
<b>R10F (10m/前方取出)</b>	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-A0
<b>適用ドライバユニット</b>	
30A 型式	YHX-A30-SET
仕様 制御方法	スタンダードプロファイル

## GX16



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)  
 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<25 mm以上>としてください。取付タツブ仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<架台の厚さ+15 mm以下>を推奨します。  
 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。  
 注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	16	18	18
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.8	19.8	20.8	21.8	22.8	23.7	24.7	25.7	26.7	27.7	28.7	29.6	30.6	31.6	32.6	33.6	34.6	35.5	36.5	37.5	38.5	39.5	40.4
リード40	2400																											
リード20	1200																											
リード10	600																											
最高速度 (mm/sec)	-																											
速度設定	-																											
	2160 1920 1680 1440 1320 1200 1080 960 840 720 600 540 480 420 360 330 300 270 240 210 180 150 90% 80% 70% 60% 55% 50% 45% 40% 35% 30% 25%																											

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robony  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
YK-X  
YK-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

# GX20

●ACサーボモータ単軌ロボット



## ■ 注文型式

<b>GX20</b>	<b>EU</b>	<b>A30</b>
ロボット本体	モータ仕様	モータ種類 <sup>※1</sup>
リード指定 40: 40mm 20: 20mm 10: 10mm	S80: 標準 / ブレーキなし BK80: 標準 / ブレーキ付き BL80: バッテリーレスアプソ / ブレーキなし BKB80: バッテリーレスアプソ / ブレーキ付き	ストローク 100~1450 (60mmピッチ)
		ケーブル長 <sup>※2</sup> R3: 3m R5: 5m R10: 10m
		ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方
		ドライバ A30: YHX-A30-SET
		ブレーキユニット <sup>※3</sup> V: 有り N: なし
		ABS/バッテリー B: 有り N: なし

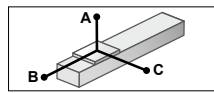
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ  
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形状図はP.685にてご確認ください。  
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

## ■ 基本仕様

モータ	80 □ / 750 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm	
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)	
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec	1200 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm
最大可搬質量	水平 65 kg	垂直 130 kg
定格推力	320 N	640 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm	
全長(水平)	ST + 385.5 mm	
全長(垂直)	ST + 432.5 mm	
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当	
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min	
コントローラ	YHXシリーズ	

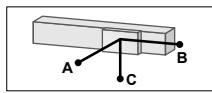
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが800mmを超えると、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下ので使用された時の洗浄度です。  
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



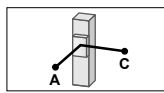
**GX20-40**  
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001



壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575



垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

**GX20-20**  
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

**GX20-10**  
水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

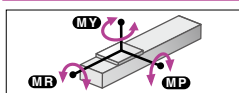
壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

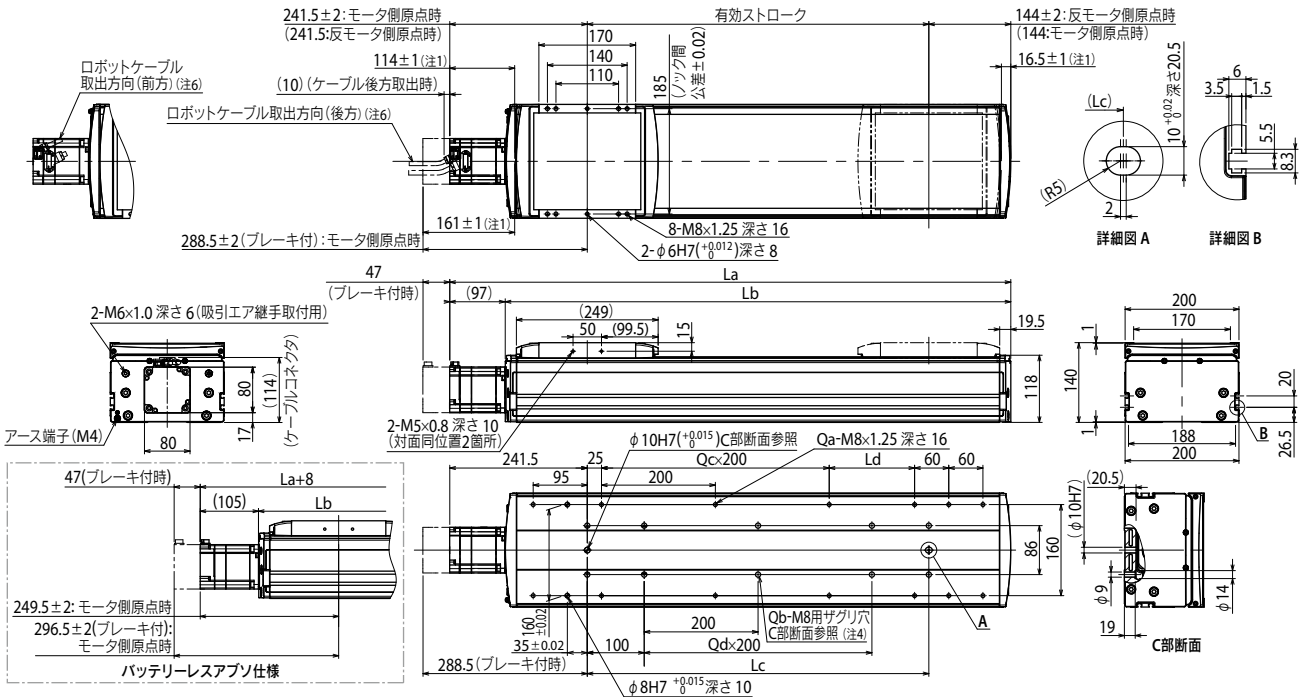
## ■ 静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位: N・m)	1423	1423	1251

※ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※寿命計算時のストロークは600mm。

## GX20

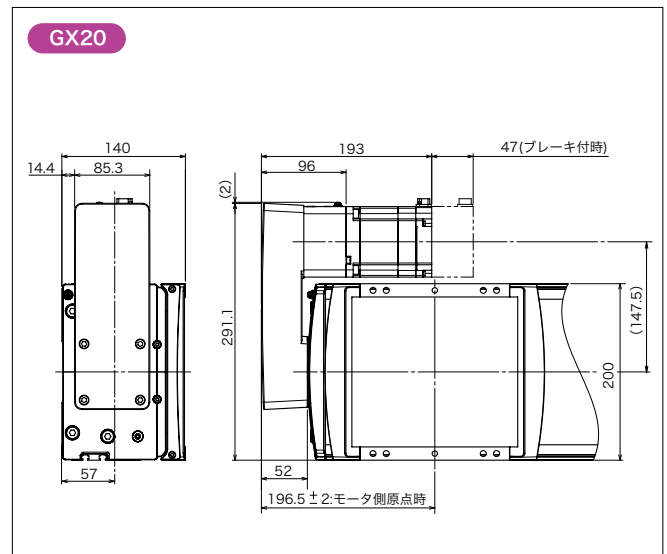
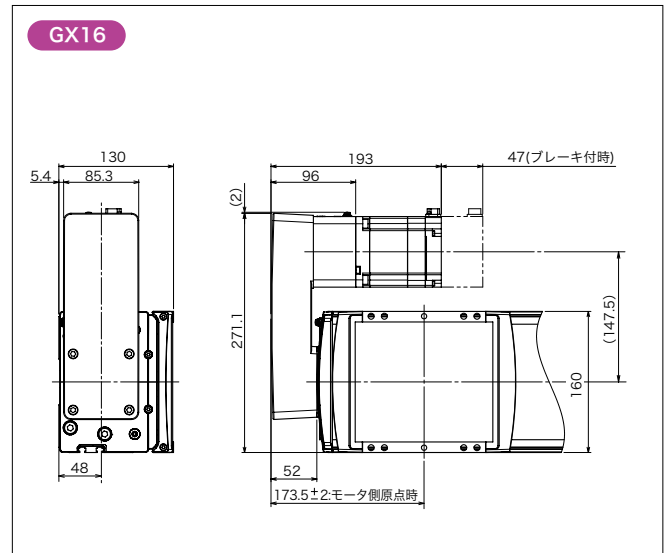
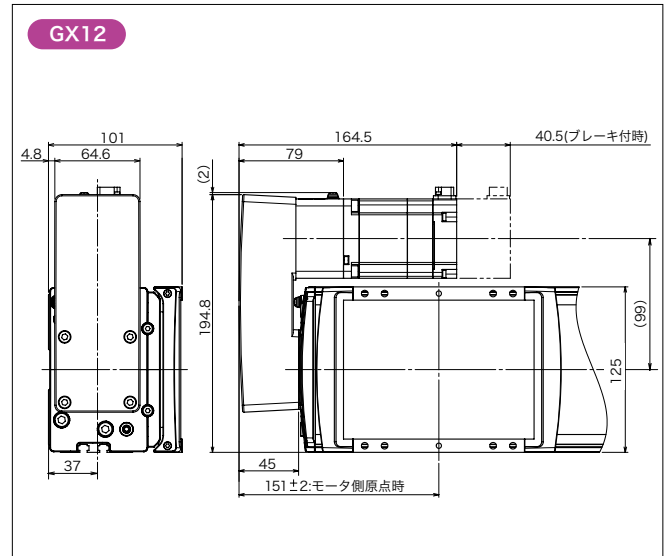
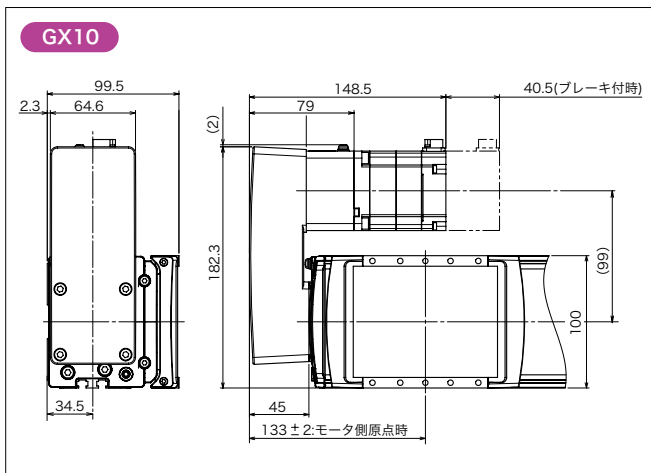
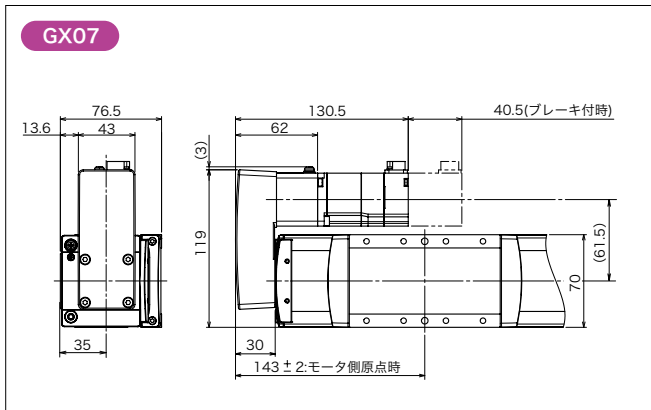
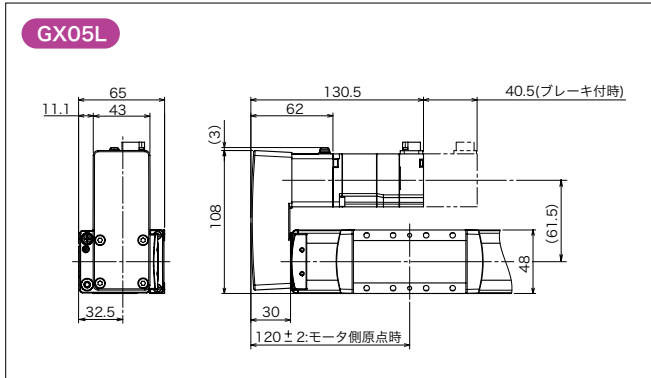
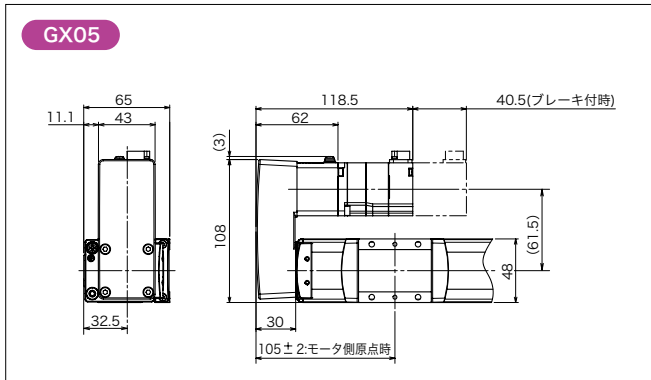


注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)  
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長<25mm以上>としてください。取付タッパ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長<25mm以下>としてください。  
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。  
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様異なります。  
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5	1585.5	1635.5	1685.5	1735.5	1785.5	1835.5	
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	22	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	19.4	20.7	22	23.3	24.6	25.9	27.2	28.5	29.8	31	32.3	33.6	34.9	36.2	37.5	38.8	40.1	41.4	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.2	
リード40	2400																												
リード20	1200																												
リード10	600																												
速度設定	-																												
最高速度(mm/sec)	-																												
速度設定	-																												
最高速度(mm/sec)	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600	540	480	420	360	300	270	240	210	180	150	120	90	80	70	60	55	50	45
速度設定	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	15%	10%	8%	6%	5%	4%	3%	2%	1%	0%	0%	0%	0%	0%	0%	0%	0%



GX series 折曲げユニット取付参考図 (右取付例)



- ※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法は取扱説明書をご参照ください。
- ※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。ロボット本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
- ※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号	重量
GX05, GX05L, GX07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4kg
GX10, GX12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2kg
GX16, GX20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7kg

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

# MEMO

---

---

ユニバーサル  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニバーサル  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

ユニバーサル  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

# リニアコンベアモジュール LCM100

## CONTENTS

- LCM100基本仕様……………60
- スライダの静的許容荷重 ……60
- 許容オーバーハング量……………60
- 注文型式 ………………60
- LCM100外観図……………61
- アクセサリーパーツ……………64
- リニアモジュール用
  - コントローラLCC140基本仕様…66
- LCC140外観図……………66

リニアコンベアモジュール	LCMR200
単軸ロボット	GX
リニアコンベアモジュール	LCM100
スカラーロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonity
リニア単軸ロボット	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XY-X
ピック&プレイス	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION

# LCM100基本仕様



## ■ リニアモジュール基本仕様

機種	LCM100-4M / 3M / 2MT
駆動方式	ムービングマグネット式 フラットコア付きリニアモータ
繰返し位置決め精度	±0.015 mm (スライダ単体) <sup>※1</sup> / 幅0.1 mm (全スライダ間相互差) <sup>※2</sup>
スケール	磁気式 / 分解能5 μm
最高速度	3000 mm/sec
最高加速度	2 G
最大可搬質量	15 kg <sup>※3 ※4</sup>
定格推力	48 N
モジュール全長	640 mm (4M) / 480 mm (3M) / 400 mm (2MT循環用)
最大連結数	16 全長: 10240 mm
最大スライダ数	16 台 (16 モジュール連結時)
スライダ間最小距離	420 mm
スライダ間高さ相互差	0.08 mm
本体断面最大外形	W136.5 mm × H155 mm (スライダ込み)
軸受け方式	ガイドレール1本・2ブロック (リテーナ付)
モジュール質量	12.5 kg (4M) / 9.4 kg (3M) / 7.6 kg (2MT)
スライダ質量	2.4 kg / 3.4 kg (ベルトモジュール使用時)
ケーブル長	3 m / 5 m
コントローラ	LCC140

## ■ ベルトモジュール基本仕様

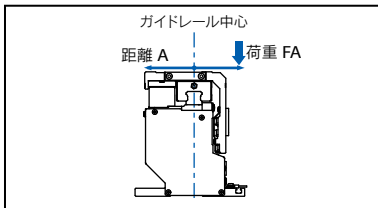
機種	LCM100-4B / 3B
駆動方式	ベルト背面押圧駆動 <sup>※1</sup>
軸受け方式	ガイドレール1本 / 2ブロック (リテーナ付)
最高速度	560 mm/sec
最大可搬質量	14 kg
モジュール長	640 mm (4B) / 480 mm (3B)
最大スライダ数	1台 / 1モジュール
本体断面最大外形	W173.8 mm × H155 mm (スライダ込み)
ケーブル長	無し
コントローラ	専用ドライバ (内蔵)
電源	DC24 V 5 A
通信I/F	専用入出力 16 点
モジュール質量	11.2kg (4B) / 8.8kg (3B)

※1. ベルトモジュールはベルトの摩擦によりスライダを駆動する原理上、ベルトが摩擦・発塵するため、クリーン度が要求される環境での使用は適しません。

※1. 単一スライダによる同一方向から位置決め時 (片振り) の繰返し位置決め精度です。  
 ※2. RFIDによる位置補正機能使用時の片振りでの位置決め精度です。  
 ※3. 1スライダあたりの質量です。  
 ※4. ベルトモジュールと混在使用時は、スライダにベルト専用パーツが付くため14 kgとなります。  
 ※ LCM100の運転は、設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。

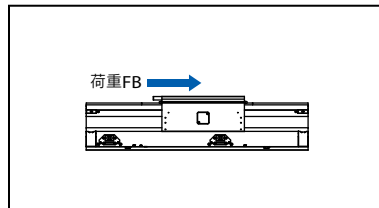
## ■ スライダの静的許容荷重

スライダ上でネジ締め/部品組付け/軽圧入を行う場合の目安として、以下の静的荷重を許容可能です。

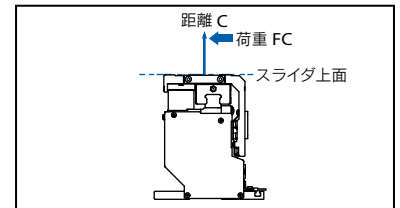


A (mm)	搬送質量		
	5 kg	10 kg	15 kg
0	2550	1560	1270
10	1790	1280	1170
20	1380	780	630
30	1130	520	420
40	900	390	310
50	720	310	250
60	600	260	210

※ガイドレール中心からAmm離れた場所での許容荷重です。



搬送質量		
5 kg	10 kg	15 kg
38		



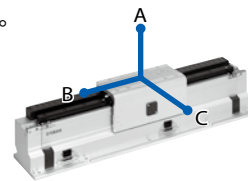
C (mm)	搬送質量		
	5 kg	10 kg	15 kg
0	1190	850	780
10	970	710	650
20	760	610	560
30	630	530	490
40	540	480	430
50	470	430	390
60	410	390	360

※スライダ上面からCmm離れた場所での許容荷重です。

## ■ 許容オーバーハング量

ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

	A	B	C
5kg	677	325	325
10kg	533	146	146
15kg	468	90	90



## ■ 注文型式

### リニアモジュール

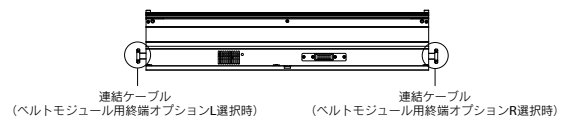
LCM100			LCC140	- 10	
ロボット本体	ケーブル長 <sup>※1</sup>	適用コントローラ	電流センサ	ネットワークオプション <sup>※2</sup>	
4M: 640mm 3M: 480mm 2MT: 循環用モジュール	3L: 3m 3L: 5m 3K: 3m (耐屈曲) 3K: 5m (耐屈曲)		10: 10A	無記入: なし CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™	

1モジュール+1コントローラの注文型式です。  
 連結の場合は必要モジュール数を別途お知らせください。  
 ※1. 2MT用ケーブルは耐屈曲仕様です。  
 ※2. 2MTの場合は必ずネットワークオプションを選択してください。

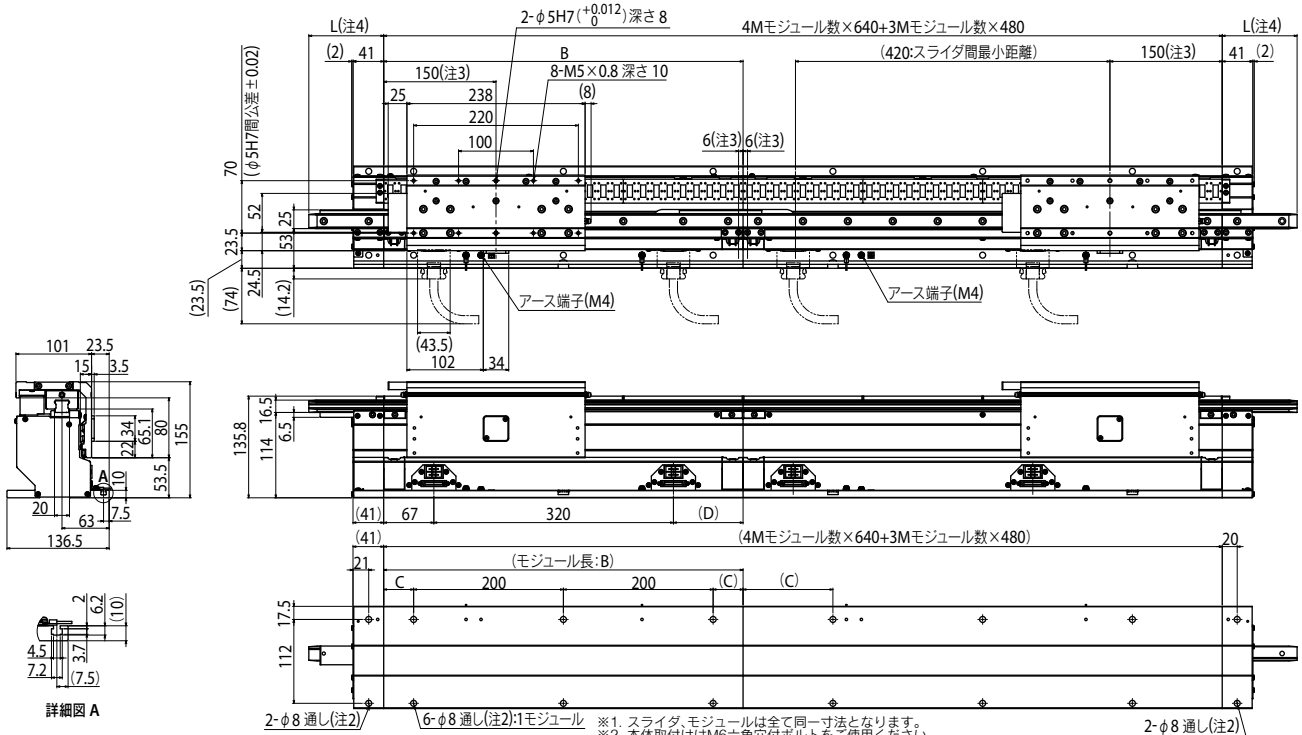
### ベルトモジュール

LCM100			
ロボット本体	ベルトモジュール用終端オプション <sup>※1 ※2</sup>		
4B: 640mm 3B: 480mm	無記入: なし R: 右側にリニアモジュールを連結 L: 左側にリニアモジュールを連結 RL: 両側にリニアモジュールを連結		

※1. ベルトモジュールとリニアモジュールを連結するときに必要な部品です。ベルトモジュール側に組み込まれます。  
 ※2. ベルトモジュールから出た連結ケーブルで結合します。



LCM100-4M/3M リニアコンベアモジュール (640mm/480mm)

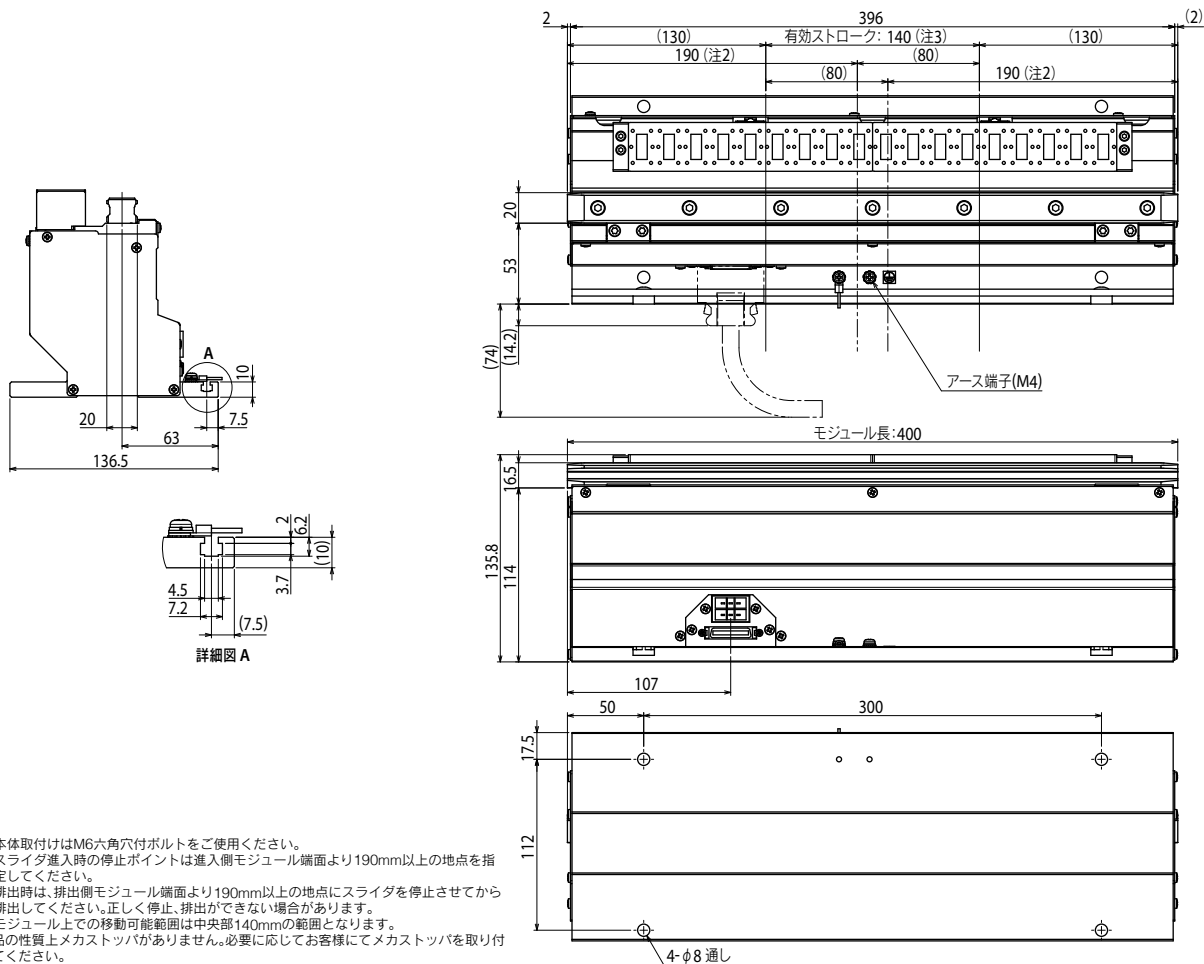


挿入排出レール長選択表

ストロークバリエーション	B	C	D	挿入排出レール(mm)	L
4M	640	120	253	44	44
3M	480	40	93	100	100
				340	340

- ※1. スライダ、モジュールは全て同一寸法となります。
- ※2. 本体取付けはM6六角穴付ボルトをご使用ください。
- ※3. 連結された各モジュール両端±6mm及びライン端より150mmの領域はスライダ停止禁止領域になります。(スライダ中心位置での寸法になります。)
- ※4. 挿入排出レールオプションのレール長さは左記の「挿入排出レール長選択表」より選択してください。
- ※5. LCM100の取付け方法は水平のみになります。
- ※6. モジュールバリエーションの同一ライン内組み合わせは自由にお選びいただけます。(本図は左側3M、右側4Mの組み合わせです。)
- ※7. 挿入排出レールにはレールを支持する部品を取り付けることを推奨します。支持部品がない場合、スライダ自重でレールがたわみ、レール精度の悪化やガイド寿命の低下につながる場合があります。※製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。

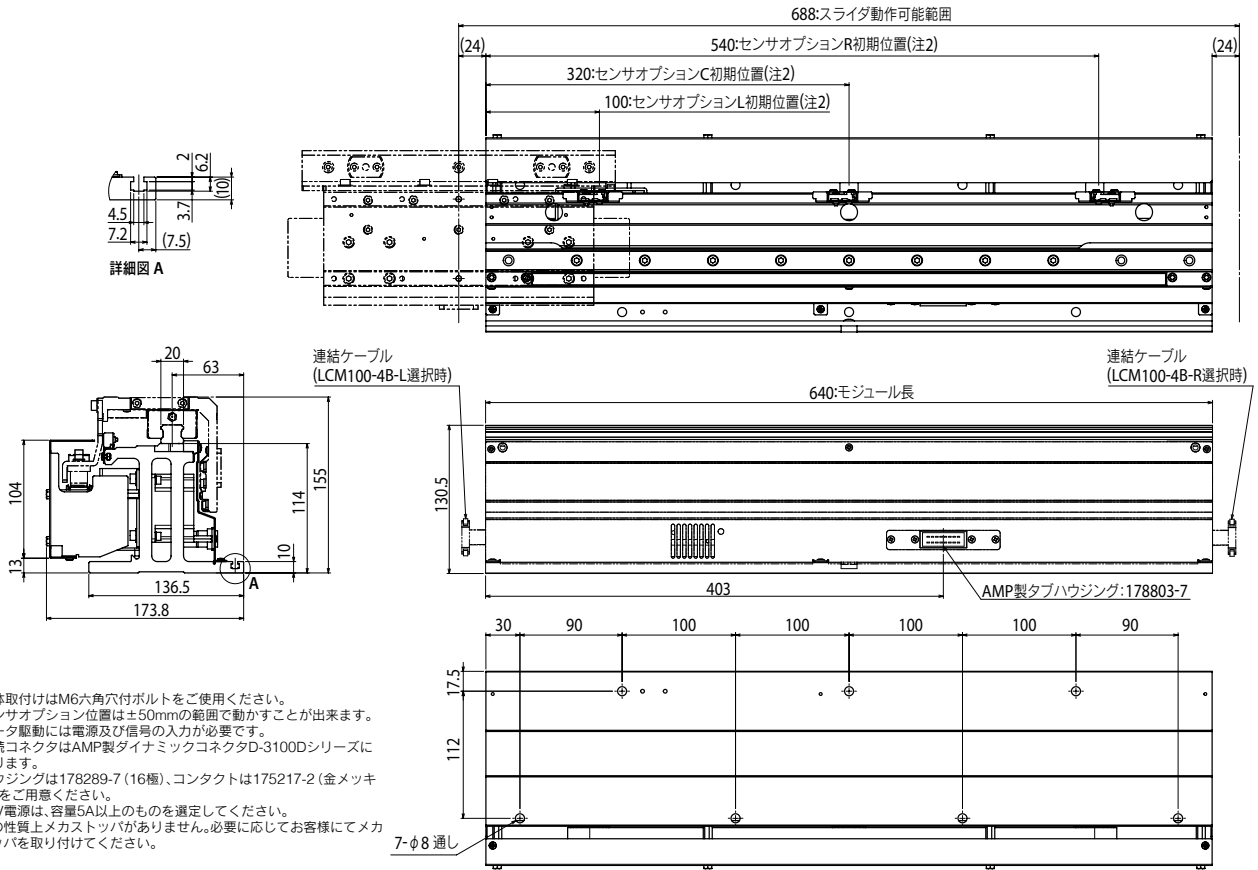
LCM100-2MT 循環部用モジュール



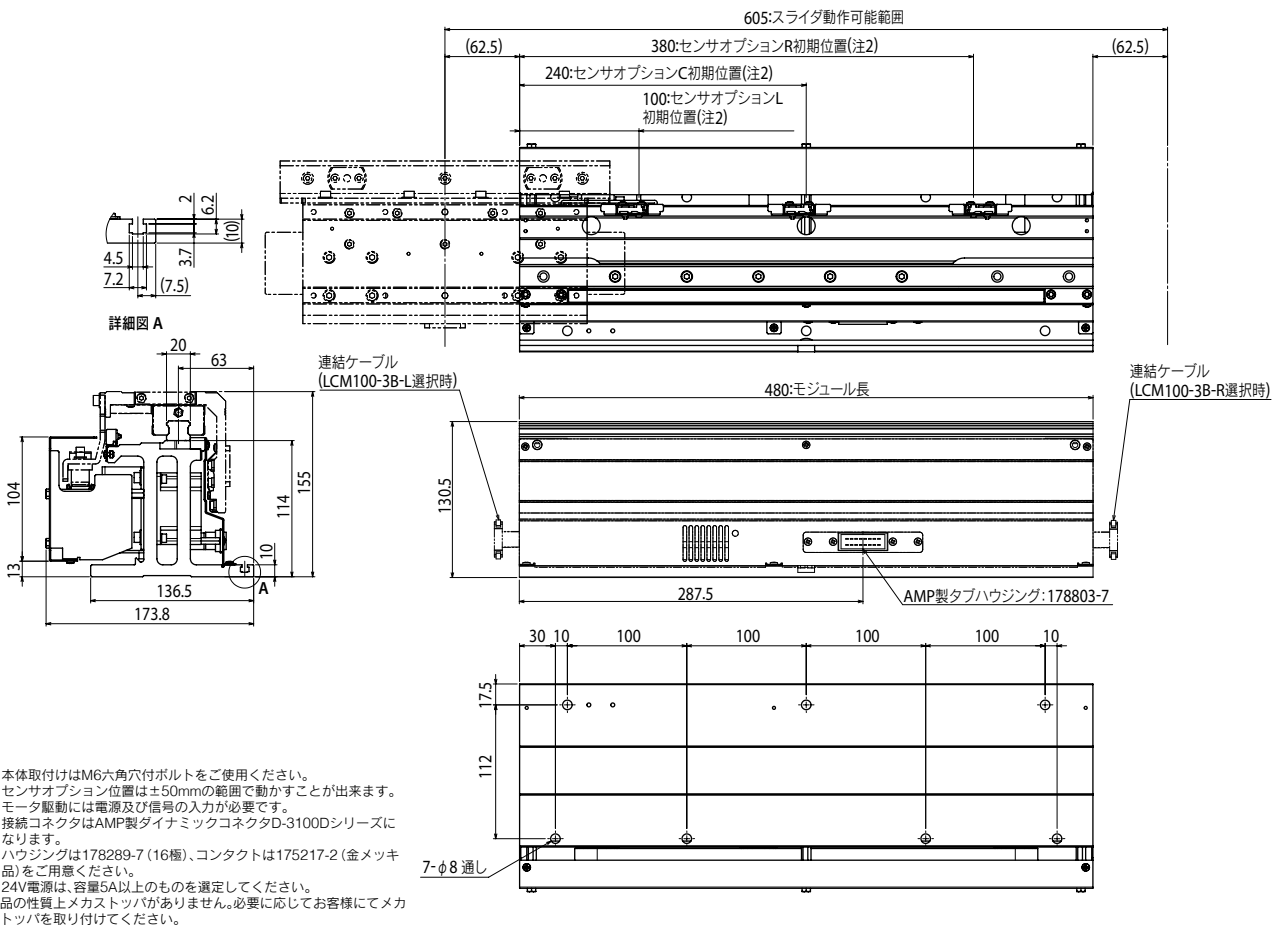
- ※1. 本体取付けはM6六角穴付ボルトをご使用ください。
- ※2. スライダ進入時の停止ポイントは進入側モジュール端面より190mm以上の地点を指定してください。排出時は、排出側モジュール端面より190mm以上の地点にスライダを停止させてから排出してください。正しく停止、排出ができない場合があります。
- ※3. モジュール上での移動可能範囲は中央部140mmの範囲となります。
- ※製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
YK-X  
YK-X  
YK-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

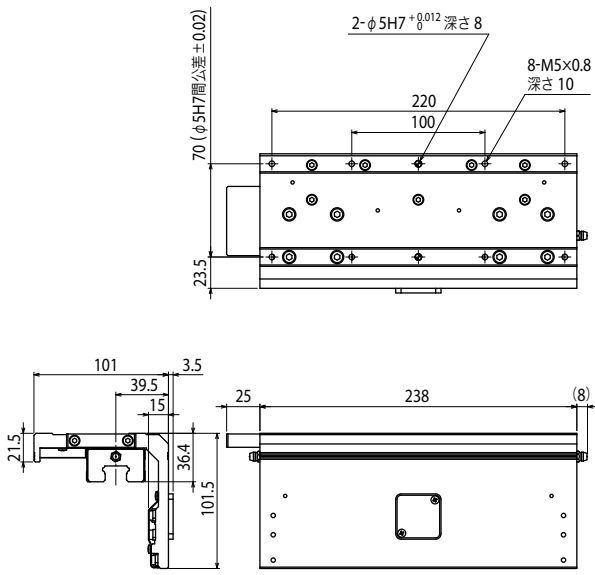
## LCM100-4B ベルトモジュール(640mm)



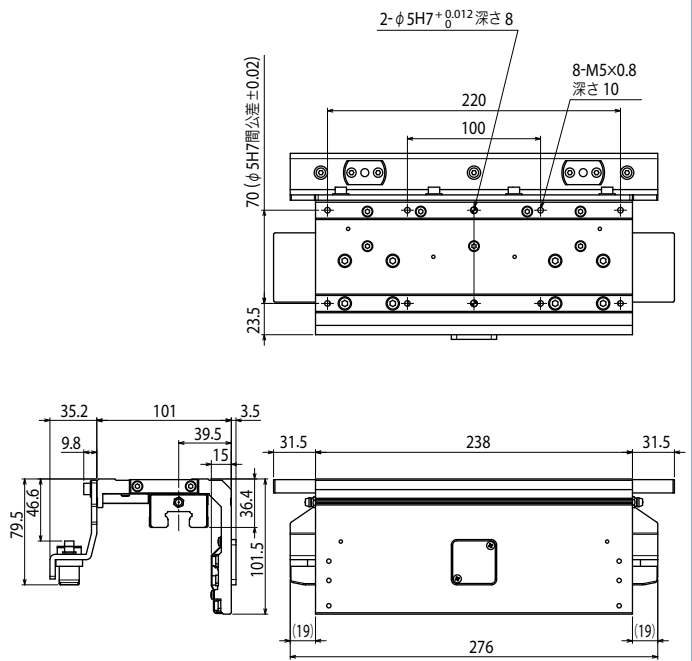
## LCM100-3B ベルトモジュール(480mm)



リニアモジュールスライダ



ベルトモジュールスライダ



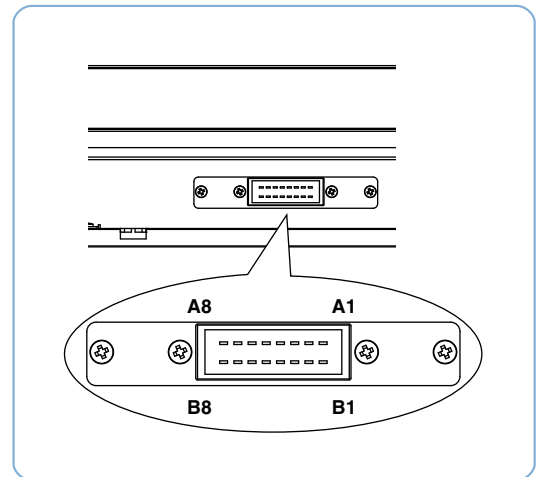
● ベルトモジュール入力信号配線概略図

● フロントパネル側コネクタ

ピン番号	信号名称	役割
A1	+24V	電源接続 DC24V(±10%)
A2	GND	
A3	(空き)	
A4	オプションセンサ L	検出出力
A5	オプションセンサ C	検出出力
A6	オプションセンサ R	検出出力
A7	ALARM	アラーム出力
A8	SPEED	速度出力
B1	ALARM-RESET	アラームリセット入力 ON[L]:リセット OFF[H]:通常
B2	INT.VR/EXT	速度設定器切替入力 ON[L]:内部 OFF[H]:外部
B3	CW/CCW	回転方向切替入力 ON[L]:CW OFF[H]:CCW
B4	RUN/BRAKE	ブレーキ入力 ON[L]:ラン OFF[H]:瞬時停止
B5	START/STOP	スタート/ストップ入力 ON[L]:スタート OFF[H]:ストップ
B6	VRH	(専用速度設定器使用時)
B7	VRM	-側 速度設定用電源 +側 DC0 ~ 5V 1mA 以上
B8	VRL	

※各入力は外部スイッチによりGNDと接続する側がON (Lレベル)となります。  
 ※START/STOP信号、RUN/BRAKE信号の両方をON (Lレベル)にするとモータは回転します。このとき、CW/CCW信号をON (Lレベル)にするとコネクタ側から見てスライダは左側へ、OFF (Hレベル)にすると右側へ動作します。  
 ※RUN/BRAKE信号がON (Lレベル)のときにSTART/STOP信号をOFF (Hレベル)にすると、モータは自然停止します。動作速度により、数10mm~数100mmスライダがオーバーランする場合があります。  
 ※START/STOP信号がON (Lレベル)のときにRUN/BRAKE信号をOFF (Hレベル)にすると、モータは瞬時停止し、スライダのオーバーランは極小に抑えられます。

● ピン配列図

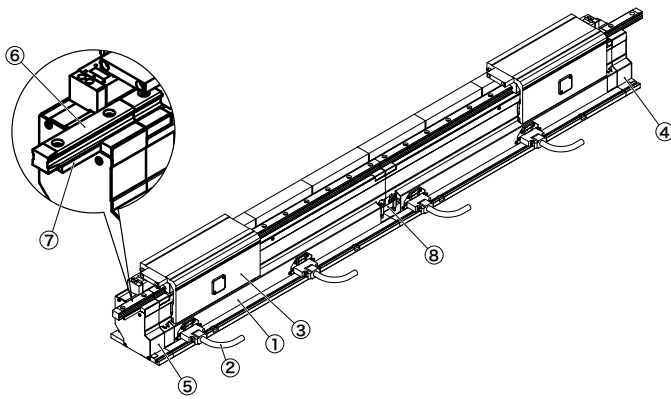


リニアコンベアモジュールLCM100 を具体的にご検討いただく際は、仕様・制限事項などの詳細な打合せが必要です。お客様のご要望をヒヤリングさせていただきますので、事前に弊社営業までご連絡ください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION

# LCM100

## LCM100/LCC140アクセサリパーツ



- ① モジュール
- ② ロボットケーブル
- ③ スライダ
- ④ 終端オプション (R側)
- ⑤ 終端オプション (L側)
- ⑥ 挿入排出レール
- ⑦ モジュール連結ブロック (締結ボルト付)
- ⑧ モジュール連結ケーブル

### ■ LCM100本体

#### LCM100モジュール

リニアモジュール



① リニアモジュール

ベルトモジュール

型式	LCM100-4M
	KDJ-M2020-40 (640mm)
	LCM100-3M
	KDJ-M2020-30 (480mm)
	LCM100-2MT (循環部用)
	KDJ-M2022-20 (400mm)

ベルトモジュール

型式	LCM100-4B
	KDJ-4K111-40 (640mm)
	LCM100-3B
	KDJ-4K111-30 (480mm)

#### リニアモジュール用ロボットケーブル

モジュールの台数分必要です。



②

型式	LCM100-4M/3M用
	KDJ-M4710-30 (3m×2本)
	KDJ-M4710-50 (5m×2本)
	LCM100-2MT用
	KDJ-M4721-30 (耐屈曲3m×1本)
	KDJ-M4721-50 (耐屈曲5m×1本)

#### スライダ

リニアモジュール用

ベルトモジュール用



③

リニアモジュール

型式	KDJ-M2264-00
----	--------------

ベルトモジュール

型式	KDJ-M2264-10
----	--------------

### ■ LCM100用パーツ

#### リニアモジュール用終端オプション (R側)

モジュールの右端に付ける部品です。ライン<sup>\*1</sup>につき1個必要です。また、モジュールを連結せずにモジュール1台で使用する場合も1個必要です。



④

型式	KDJ-M2021-R0
----	--------------

#### リニアモジュール用終端オプション (L側)

モジュールの左端に付ける部品です。ライン<sup>\*1</sup>につき1個必要です。また、モジュールを連結せずにモジュール1台で使用する場合も1個必要です。



⑤

型式	KDJ-M2021-L0
----	--------------

#### モジュール連結ブロック (締結ボルト付)

モジュール同士を繋げるブロックです。ライン<sup>\*1</sup>を構成する ([モジュール台数] - 1) 個必要です。また、挿入排出レールを取り付ける場合は1本につき1個必要です。



⑦

型式	KDJ-M6100-00 (44mm)
	KDJ-M6100-10 (100mm) <sup>*</sup>

<sup>\*</sup> 100mmの挿入排出レールをL側に取り付ける場合は、こちらをご使用ください。

#### モジュール連結ケーブル

モジュール同士を繋げるケーブルです。1ライン<sup>\*1</sup>につき ([モジュール台数] - 1) 本必要です。

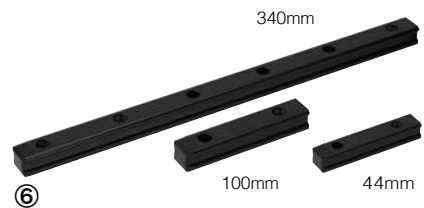


⑧

型式	KDJ-M4811-00
----	--------------

#### 挿入排出レール

テーパ付きLMレールです。1ライン<sup>\*1</sup>最大2本まで取り付け可能です。



⑥

型式	44mm : KDJ-M6200-00 (44mm専用連結ブロック付き)
	100mm : KDJ-M2222-10
	160mm : KDJ-M2222-20 <sup>*</sup>
	220mm : KDJ-M2222-30 <sup>*</sup>
	280mm : KDJ-M2222-40 <sup>*</sup>
	340mm : KDJ-M2222-50

<sup>\*</sup> 在庫品でないため、多少納期がかかります。

<sup>\*</sup> 1. 複数台のモジュールを連結した状態をラインと呼びます。



## ■LCC140コントローラ用パーツ

### 電源コネクタ+結線レバー

LCC140 1台につき1個必要です。



型式	KAS-M5382-00
----	--------------

### HPBダミーコネクタ

プログラミングボックスHPBを取り外した状態で運転する場合、HPBコネクタに接続します。  
LCC140 1台につき1個必要です。



型式	KDK-M5163-00
----	--------------

### SAFETYコネクタ

LCC140 1台につき1個必要です。



未配線(プラグ+シエルキット)      配線済み\*

型式	未配線	: KDK-M5370-10
	配線済み*	: KDK-M5370-00

\*配線済みコネクタは非常停止解除用の配線をコネクタ内部に施したものです。リニアコンベア単体での動作確認・テバック等を実施する場合にお選びください。

## ■ライン構成用パーツ

### LINKケーブル

1ラインにつき([モジュール台数]-1)本必要です。



型式	1m	: KDK-M5361-10
	3m	: KDK-M5361-30
	5m	: KDK-M5361-50

### 終端抵抗コネクタ

モジュールを連結して使用する場合、1ラインにつき2個必要です。



型式	KDK-M5361-00
----	--------------

### ダストカバー (LINKコネクタ用)

LINKケーブル終端抵抗コネクタを挿していない挿入口に取り付けるカバーです。

モジュールを連結せず1台で使用する場合、2個必要です。

\* 2MT では必須です。

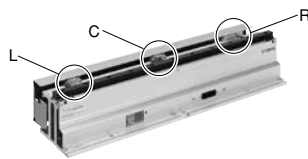


型式	KDK-M658K-00 (MDR20ピン用)
----	-------------------------

## ■選択パーツ

### ベルトモジュール用近接センサ

スライダの位置確認用のセンサです。スライダの衝突防止やスムーズな動作を行うために設置します。



型式	L (左)	: KDJ-M2205-L0
	C (中)	: KDJ-M2205-C0
	R (右)	: KDJ-M2205-R0

### プログラミングボックス HPB/HPB-D

ロボットの手動動作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方でも簡単に使い方をマスターすることができます。



HPB-D      HPB-D 裏面 (イネーブルスイッチ付き)

型式	HPB	: KBB-M5110-01
	HPB-D	: KBB-M5110-21 (CE仕様 / 3ポジションイネーブルスイッチ付き)

## サポートソフトPOPCOM+

### ● POPCOM+ソフトウェア



型式	KBG-M4966-00
----	--------------

\* 複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳しくは弊社までお問い合わせください。

### ● POPCOM+動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョンV.2.1.1~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX~SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140 <sup>*1</sup>

\*1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。  
\* Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

### ● POPCOM+用通信ケーブル(5m)

POPCOM+ 用通信ケーブル。  
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

\* USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
\* POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
\* 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

# LCM100

## RFID

### RFID (BALLUFF GmbH製)\*

リーダライタ・ケーブル



\* 耐屈曲ケーブルです。

型式	3m : KDK-M6300-00
	5m : KDK-M6300-10
	10m : KDK-M6300-20

### RFID (OMRON株式会社製)

アンテナ・アンプ・コントローラ・ケーブル



型式	0.5m+2m : KDK-M6300-A0
----	------------------------

### ダストカバー (RFID用)

RFIDを使用しない場合に挿入口に取り付けるカバーです。(標準付属品)



型式	KDK-M658K-10 (MDR26ピン用)
----	-------------------------

RFIDシステムは仕向地(使用国)によって使用可否があります。選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

## 保守用パーツ

### LCM100用ロボットケーブル



型式	固定ケーブル
	KDJ-M4751-30 (3m×1本)
	KDJ-M4751-50 (5m×1本)
	耐屈曲ケーブル
	KDJ-M4755-30 (3m×1本)
	KDJ-M4755-50 (5m×1本)

### システムバックアップ用リチウム電池



型式	KDK-M4252-00
----	--------------

### LCC140用交換フィルター (5枚入り)



型式	KDK-M427G-00
----	--------------

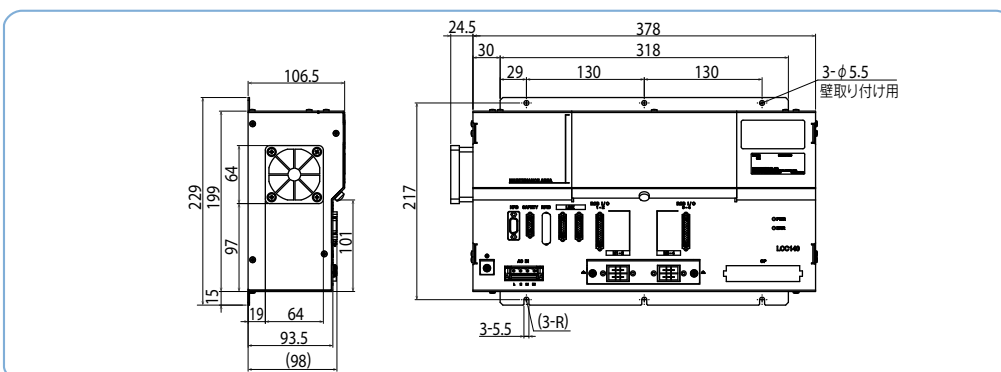
## リニアモジュール用コントローラ LCC140基本仕様

### LCC140コントローラ基本仕様

制御可能ロボット	リニアコンベアモジュール LCMシリーズ
外径寸法	W402.5×H229×D106.5mm
本体質量	4.8kg
入力電源電圧	単相AC200～230V±10%以内(50/60Hz)
最大消費電力	350VA (LCM100-4M スライダ1台駆動時)
外部入出力	SAFETY
	RS-232C (RFID専用)
	RS-232C (HPB用 / POPCOM+兼用)
ネットワークオプション	CC-Link Ver. 1.10対応 リモートデバイス局 (2局)
	DeviceNet™ スレーブ 1ノード
	EtherNet/IP™ アダプタ 2ポート
プログラミングボックス	HPB、HPB-D (ソフトウェアバージョン24.01以降)



### LCC140コントローラ外觀図





# スカラ型ロボット

# YK-X

## SERIES

- ユニコンバース型ロボット  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニコンバース型ロボット  
LCM100
- スカラロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニコンバース型ロボット  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- 全方位/  
タイニー
- 小型/中型
- 大型
- 壁取付け/  
インバータ
- 防塵・防滴

## CONTENTS

<ul style="list-style-type: none"> <li>■ YK-X 仕様一覧表 ..... 68</li> <li>■ 注文型式説明 ..... 69</li> <li>■ 注文型式用語説明 ..... 69</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>全方位</b></li> <li>YK350TW ..... 70</li> <li>YK500TW ..... 72</li> <li><b>タイニー (超小型)</b></li> <li>YK120XG ..... 74</li> <li>YK150XG ..... 75</li> <li>YK180XG ..... 76</li> <li>YK180X ..... 77</li> <li>YK220X ..... 78</li> <li><b>小型</b></li> <li>YK250XG ..... 79</li> <li>YK350XG ..... 81</li> <li>YK400XE-4 ..... 83</li> <li>YK400XG ..... 84</li> <li><b>中型</b></li> <li>YK500XGL ..... 86</li> <li>YK500XG ..... 88</li> <li>YK510XE-10 ..... 89</li> <li>YK600XGL ..... 90</li> <li>YK600XG ..... 92</li> <li>YK610XE-10 ..... 93</li> <li>YK600XGH ..... 94</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><b>大型</b></li> <li>YK700XGL ..... 95</li> <li>YK710XE-10 ..... 96</li> <li>YK700XG ..... 97</li> <li>YK800XG ..... 98</li> <li>YK900XG ..... 99</li> <li>YK1000XG ..... 100</li> <li>YK1200X ..... 101</li> <li><b>壁取付け・天吊り・インバータ</b></li> <li>YK300XGS ..... 102</li> <li>YK400XGS ..... 104</li> <li>YK500XGS ..... 106</li> <li>YK600XGS ..... 107</li> <li>YK700XGS ..... 108</li> <li>YK800XGS ..... 109</li> <li>YK900XGS ..... 110</li> <li>YK1000XGS ..... 111</li> <li><b>防塵・防滴</b></li> <li>YK250XGP ..... 112</li> <li>YK350XGP ..... 114</li> <li>YK400XGP ..... 116</li> <li>YK500XGLP ..... 118</li> <li>YK500XGP ..... 120</li> <li>YK600XGLP ..... 121</li> <li>YK600XGP ..... 123</li> <li>YK600XGHP ..... 124</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>YK700XGP ..... 125</li> <li>YK800XGP ..... 126</li> <li>YK900XGP ..... 127</li> <li>YK1000XGP ..... 128</li> </ul>
---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

# YK-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)												標準 サイクルタイム (sec) <sup>*1</sup>	最大可搬質量 (kg)	R軸 許容慣性 モーメント (kgm <sup>2</sup> )	完全ベルトレス 構造 <sup>*2</sup>	掲載ページ					
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800						900	1000	1200		
全方位	YK350TW	5.6												0.32	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P.70					
	YK500TW	6.8												0.29	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P.72					
標準	タイニー 超小型	YK120XG	3.3																0.33	1.0	0.01	●	P.74
		YK150XG	3.4																0.33	1.0	0.01	●	P.75
		YK180XG	3.3																0.33	1.0	0.01	●	P.76
		YK180X	3.3																0.39	1.0	0.01	●	P.77
		YK220X	3.4																0.42	1.0	0.01	●	P.78
	小型	YK250XG	4.5																0.43	5.0	0.05	●	P.79
		YK350XG	5.6																0.44	5.0	0.05	●	P.81
		YK400XE-4	6.0																0.41	4.0	0.05		P.83
		YK400XG	6.1																0.45	5.0	0.05	●	P.84
		YK500XGL	5.1																0.48	5.0	0.05	●	P.86
中型	YK500XG	7.6																0.42	10.0	0.30	●	P.88	
	YK510XE-10	7.8																0.38	10.0	0.30		P.89	
	YK600XGL	4.9																0.54	5.0	0.05	●	P.90	
	YK600XG	8.4																0.43	10.0	0.30	●	P.92	
	YK610XE-10	8.6																0.39	10.0	0.30		P.93	
	YK600XGH	7.7																0.47	20.0	1.0	●	P.94	
大型	YK700XGL	9.2																0.50	10.0	0.30	●	P.95	
	YK710XE-10	9.5																0.42	10.0	0.30		P.96	
	YK700XG	8.4																0.42	20.0	1.0	●	P.97	
	YK800XG	9.2																0.48	20.0	1.0	●	P.98	
	YK900XG	9.9																0.49	20.0	1.0	●	P.99	
	YK1000XG	10.6																0.49	20.0	1.0	●	P.100	
	YK1200X	7.4																0.91	50.0	2.45		P.101	
壁掛け 天吊り インバース	YK300XGS	4.4																0.49	5.0	0.05	●	P.102	
	YK400XGS	6.1																0.49	5.0	0.05	●	P.104	
	YK500XGS	7.6																0.45	10.0	0.3	●	P.106	
	YK600XGS	8.4																0.46	10.0	0.3	●	P.107	
	YK700XGS	8.4																0.42	20.0	1.0	●	P.108	
	YK800XGS	9.2																0.48	20.0	1.0	●	P.109	
	YK900XGS	9.9																0.49	20.0	1.0	●	P.110	
	YK1000XGS	10.6																0.49	20.0	1.0	●	P.111	
	防塵・ 防滴	YK250XGP	4.5																0.50	4.0	0.05	●	P.112
		YK350XGP	5.6																0.52	4.0	0.05	●	P.114
YK400XGP		6.1																0.50	4.0	0.05	●	P.116	
YK500XGLP		5.1																0.66	4.0	0.05	●	P.118	
YK500XGP		7.6																0.55	10.0	0.3	●	P.120	
YK600XGLP		4.9																0.71	4.0	0.05	●	P.121	
YK600XGP		8.4																0.56	10.0	0.3	●	P.123	
YK600XGHP		7.7																0.57	18.0	1.0	●	P.124	
YK700XGP		8.4																0.52	20.0	1.0	●	P.125	
YK800XGP		9.2																0.58	20.0	1.0	●	P.126	
YK900XGP	9.9																0.59	20.0	1.0	●	P.127		
YK1000XGP	10.6																0.59	20.0	1.0	●	P.128		

※1. 標準サイクルタイムは以下の条件での測定です。

- ・垂直方向 25mm・水平方向100mmの往復動作時(タイニー)
- ・垂直方向 25mm・水平方向 300mmの往復動作時(小型・中型・大型)

※2. ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減できるため、長期間高精度を維持できます。

また、ベルトの破断、伸び、経年変化の心配をすることなく、長期間メンテナンスフリーで快適にお使いいただけます。

# 注文型式説明

ヤマハスカラロボット YK-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

- メカ ▶ **YK250XG**
- コントローラ ▶ **RCX340**

- ・Z軸ストローク ▶ 150mm
- ・ツールフランジ ▶ あり
- ・中通しシャフト ▶ あり
- ・ケーブル長 ▶ 3.5m

- 注文型式

**YK250XG-150-F-S-3L-RCX340**

メカ部分

コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。 **RCX340 ▶ P.632**

						<b>RCX340</b>
<b>①ロボット本体</b>	<b>②Z軸ストローク</b>	<b>③ツールフランジ</b>	<b>④中通しシャフト</b>	<b>⑤ケーブル長</b>		<b>⑥適用コントローラ</b>
YK***	50 50mm 100 100mm 150 150mm 200 200mm 300 300mm 400 400mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	2L 2m 3L 3.5m 5L 5m 10L 10m		

※1. マスターのみで対応可能です。

# 注文型式用語説明

<b>①ロボット本体</b>	ロボット本体の型式をご記入ください。
<b>②Z軸ストローク</b>	Z軸ストロークを選択してください。 機種により選択できるストロークが異なるため、各機種ページでご確認ください。
<b>③ツールフランジ</b>	先端へのツール取付けが容易なツールフランジオプションです。 無記入：なし F：あり
<b>④中通しシャフト</b>	エアーや配線の取り回しに便利な中空中通しオプションです。 無記入：なし S：あり
<b>⑤ケーブル長</b>	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 2L：2m <sup>(※1)</sup> 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m ※1. YK120XG、YK150XG、YK180XGのみ選択できます。
<b>⑥適用コントローラ</b>	RCX340をご選択ください。

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
スカラロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XY-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
コントローラ  
INFORMATION  
全方位/  
タインニー  
小型/中型  
大型  
壁取付/  
インドース  
防護・防滴

# YK350TW

全方位タイプ



- アーム長 350mm
- 最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK350TW-130** - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中出し 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アパノバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	175 mm	175 mm	130 mm	—
	回転範囲	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力		直結		
繰り返し位置決め精度*1		± 0.01 mm		± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度		5.6 m/sec		1.5 m/sec	3000 °/sec
最大可搬質量*2		5 kg			
標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3		0.32 sec			
R軸許容慣性モーメント*4	定格	0.005 kgm <sup>2</sup>			
	最大	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.15 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です。
- \*2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。
- \*3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、相位置決めアーチ動作時。
- \*4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

### R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係

オフセット量 (mm) vs 質量 (kg)

※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定器具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350TW

φ6 H7<sup>+0.012</sup> 深さ12

320 276 225 ユーザ配管2(φ6赤)アームと接続  
ユーザ配管1(φ6黒)アームと接続

106 135 166 190

M4アース端子 6<sup>+0.02</sup>深さ12

6-M10×1.5 通し(上方より取付用)

4-φ9 ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~8番使用可能)

100:ケーブル用スペース\*

※ カバー脱着時には、上部に250mm以上の空間が必要です。

R27(ケーブル最小曲げ半径)ケーブルは可動させないでください。

0 (取付面) 20 26.5 93 317 352 392 ± 2 522

2x2-M4×0.7 深さ8 対面同位置 (121) 30 27 2面幅14

Z軸上昇端メカストップ位置(原点復帰時5mm上昇)

Z軸下降端メカストップ位置

φ16 h7<sup>+0.018</sup> (φ16 H7) 31

205 175 185 6-φ11 通し 座ぐりφ18深さ11(下方より取付用)

M8×1.25 深さ15 中空径φ7貫通 47

ユーザ配管2(φ6赤)ベースと接続  
ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~8番使用可能)  
ユーザ配管1(φ6黒)ベースと接続

Y軸オーバーラップ領域

X軸:CCW動作時

動作範囲

X軸:CW動作時

配管ポート(φ4青) スプライン先端と接続

ユーザ配管1(φ6黒)ベースと接続

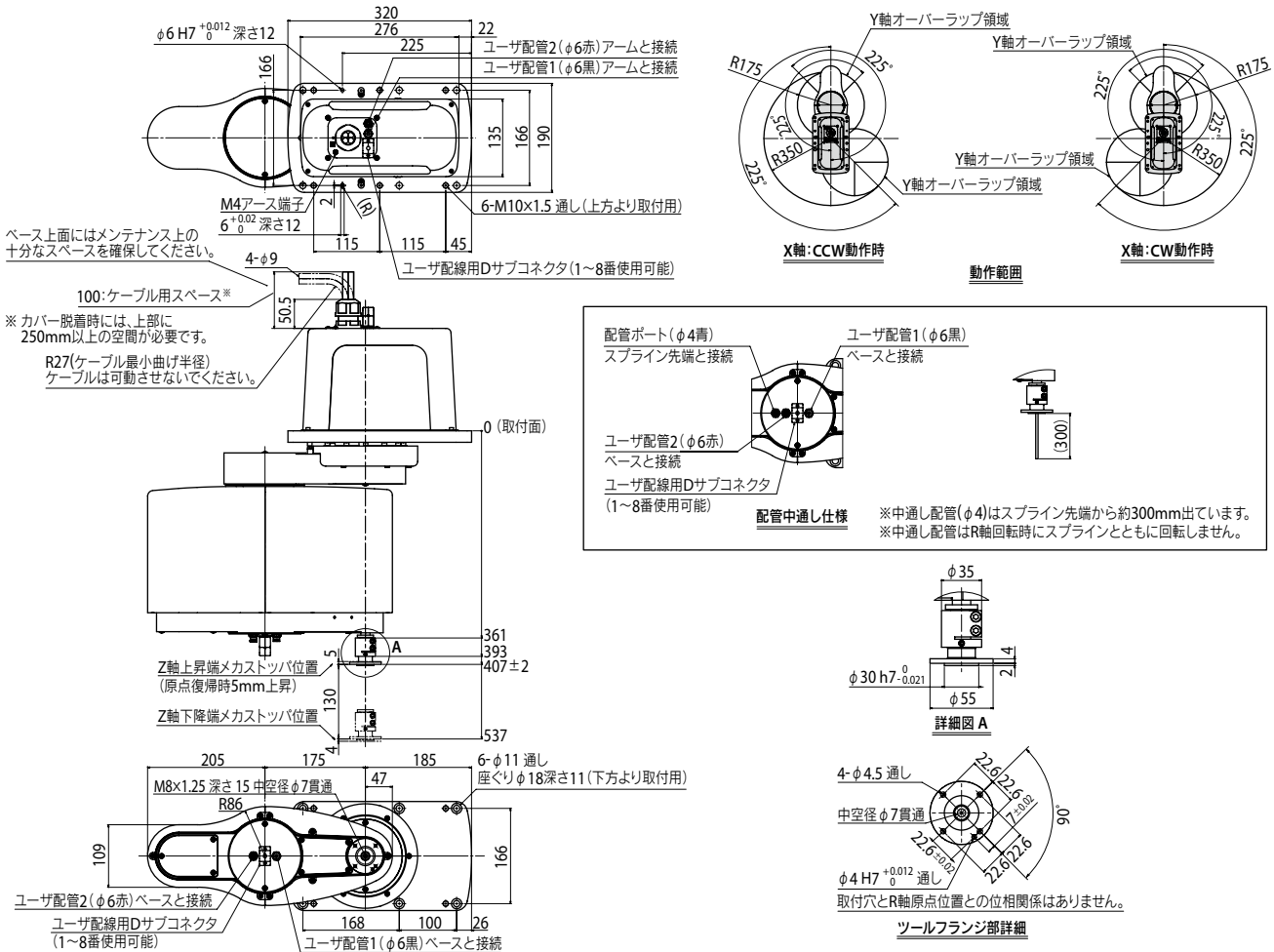
ユーザ配管2(φ6赤)ベースと接続

ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~8番使用可能)

配管中出し仕様

※ 中出し配管(φ4)はスプライン先端から約300mm出ています。  
 ※ 中出し配管はR軸回転時にスプラインとともに回転しません。

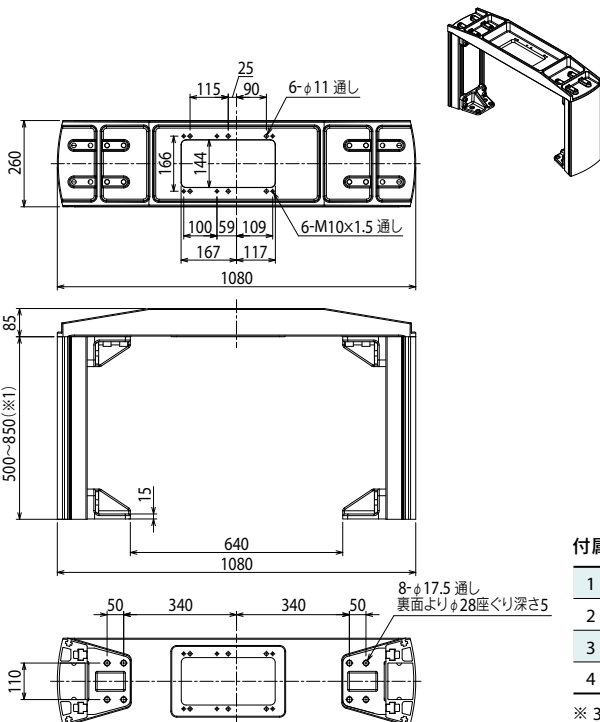
YK350TW ツールフランジ取付仕様



YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

YK350TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。  
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同じです。  
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-50	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。  
※天板のみの重量は19kgです。

付属ボルト

1	M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト]	8本(架台固定用)
2	M16×ボルト用ワッシャ [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×ピッチ1.5×L寸30	6本(スカラ本体を下面より固定する際のボルト)
4	M10×ピッチ1.5×L寸40	6本(スカラ本体を上面より固定する際のボルト)

※ 3、4どちらかのみ使用

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
全方位  
小型/中型  
大型  
壁取付  
防塵・防滴

# YK500TW

全方位タイプ



●アーム長 500mm ●最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK500TW-130** - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中通し 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

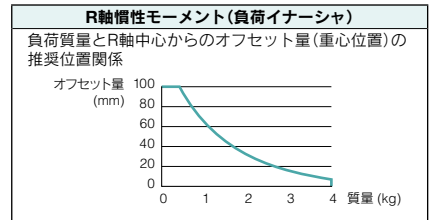
## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	130 mm	—
	回転範囲	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力		直結		
繰り返し位置決め精度*1		± 0.015 mm	± 0.01 mm	± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度		6.8 m/sec	1.5 m/sec	3000 °/sec	
最大可搬質量*2			5 kg		
標準サイクルタイム: 1kg 可搬時*3			0.29 sec		
R軸許容慣性モーメント*4	定格		0.005 kgm <sup>2</sup>		
	最大		0.05 kgm <sup>2</sup>		
ユーザ配線			0.15 sq × 8 本		
ユーザ配管(外径)			φ6 × 2		
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。  
 ※2. ツールフランジ仕様は4 kgとなります。  
 ※3. 水平方向300 mm、垂直方向25 mm 往復、1 kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。  
 ※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

## 適用コントローラ

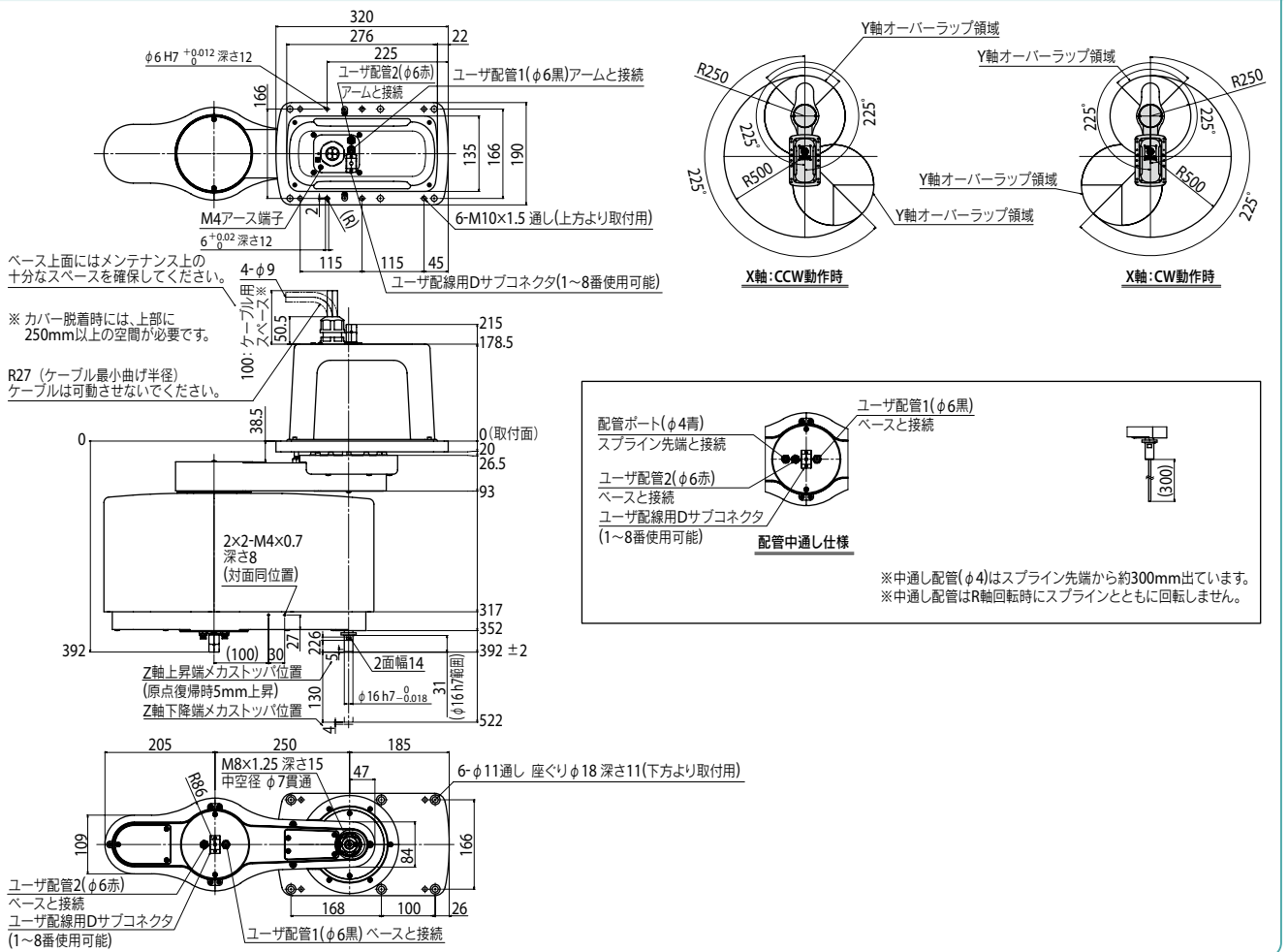
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令



※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

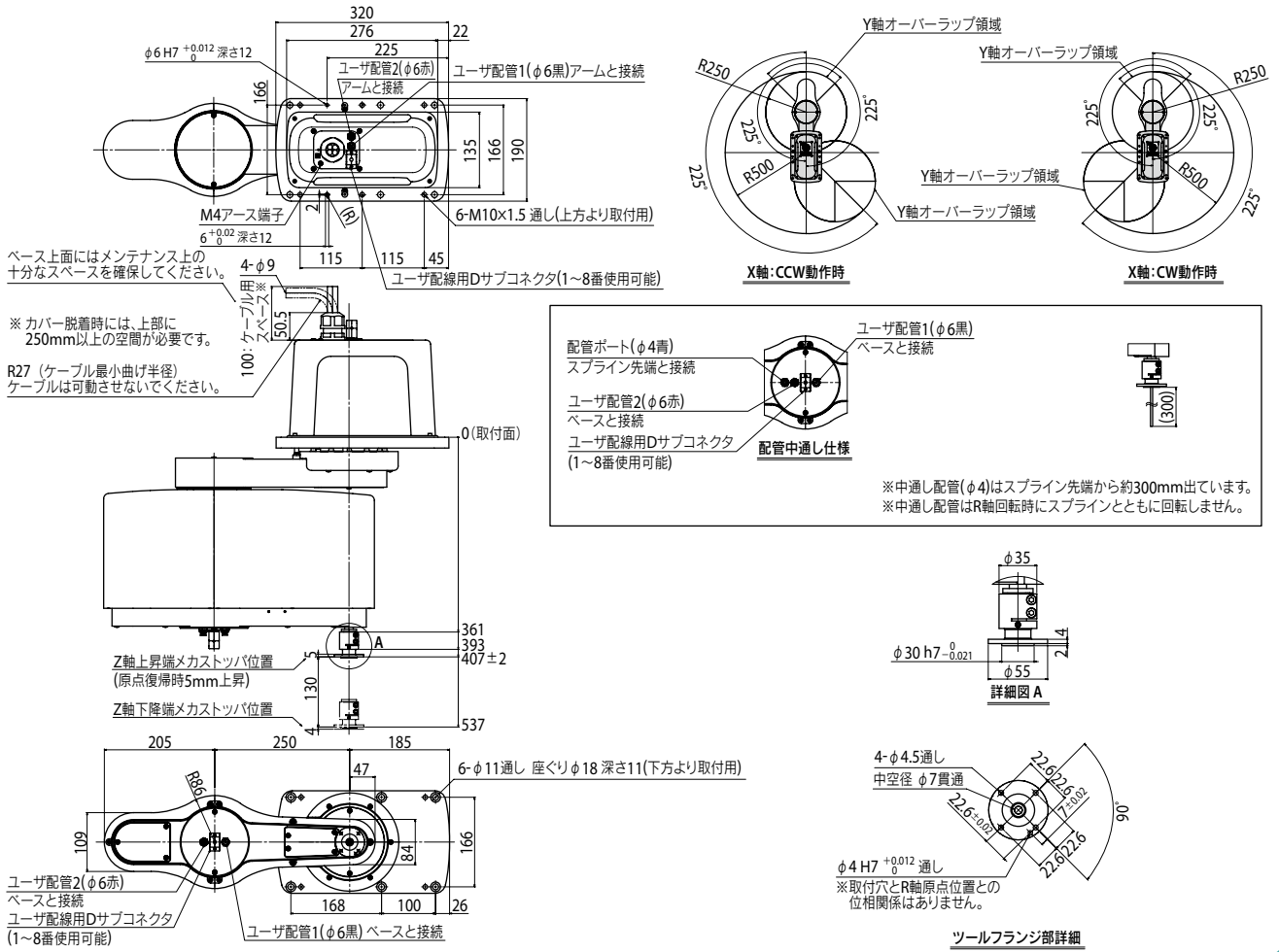
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500TW





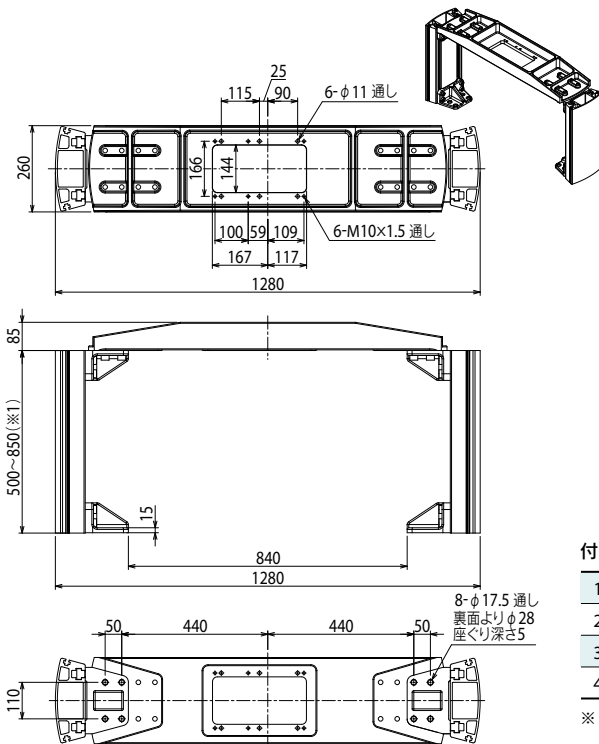
YK500TW ツールフランジ取付仕様



YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

YK500TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。  
 添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同じです。  
 架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-S0	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。  
 ※天板のみの重量は19kgです。

付属ボルト

1	M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト]	8本(架台固定用)
2	M16×ボルト用ワッシャ [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×ピッチ1.5×L寸30	6本(スカラ本体を下面より固定する際のボルト)
4	M10×ピッチ1.5×L寸40	6本(スカラ本体を上面より固定する際のボルト)

※ 3、4どちらかのみ使用

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
全方位  
小型/中型  
大型  
壁取付  
防塵・防滴

# YK120XG

標準仕様: タイニー (超小型)

- アーム長 120mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK120XG - 50**

**RCX340-4**

ロボット本体

Z軸ストローク  
50:50mm

ケーブル長  
2L:2m  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OPA)

オプションB (OPB)

オプションC (OPC)

オプションD (OPD)

オプションE (OPE)

アソビバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	45 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカリミット (X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4		3.9 kg			
ロボットケーブル質量		0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25mm, 水平移動100mmの往復動作時。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ロボット全体の質量は, 本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

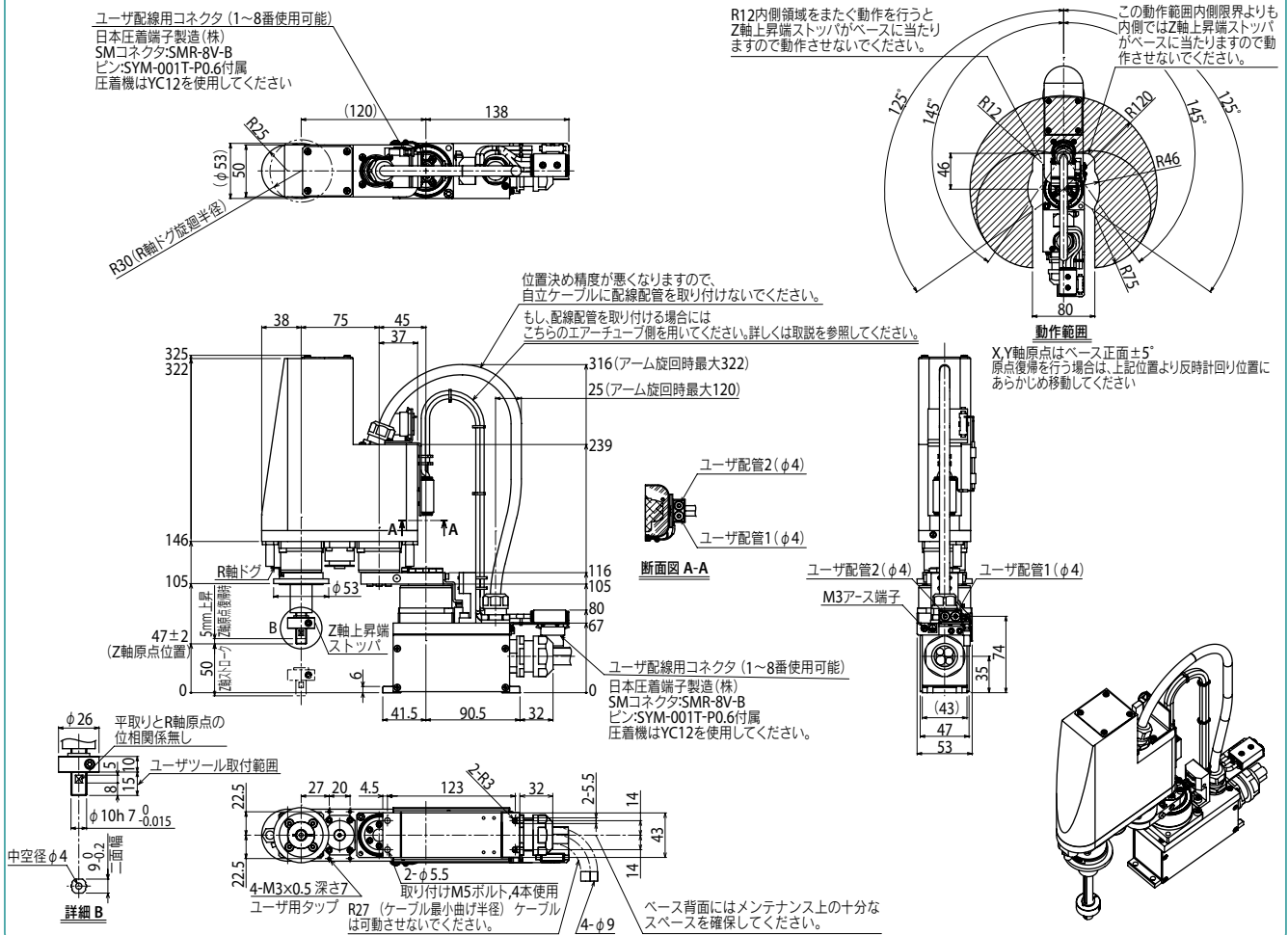
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は, X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK120XG



# YK150XG

標準仕様: タイニー (超小型)

- アーム長 150mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK150XG - 50**

ロボット本体 Z軸ストローク  
50:50mm

ケーブル長  
2L:2m  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OPA)

オプションB (OPB)

オプションC (OPC)

オプションD (OPD)

オプションE (OPE)

アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	75 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.4 m/sec		0.9 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4		4.0 kg			
ロボットケーブル質量		0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

- ※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
- ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

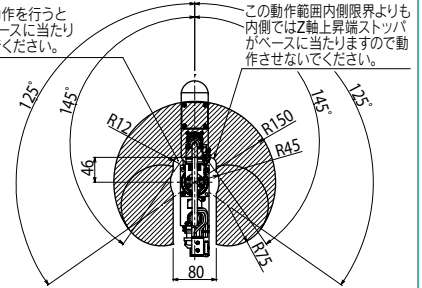
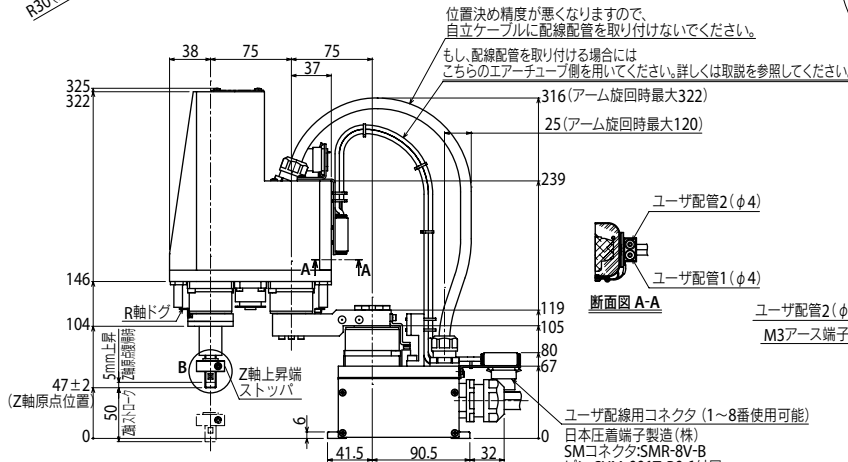
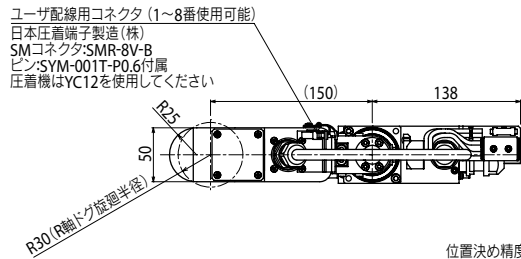
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	300	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

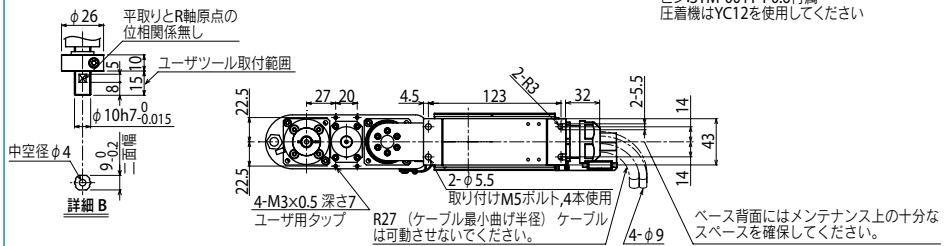
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK150XG

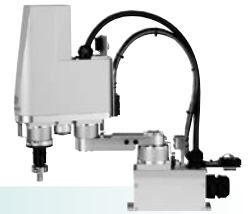


**動作範囲**  
X, Y軸原点はベース正面±5°  
原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください



# YK180XG

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 180mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK180XG - 50**

**RCX340-4**

ロボット本体

Z軸ストローク  
50:50mm

ケーブル長  
2L:2m  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

適用コントローラ/  
制御軸数

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	105 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲	±125°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700° / sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカリミット (X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 2 m オプション: 3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4		4.1 kg			
ロボットケーブル質量		0.9 kg (2 m)	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25mm, 水平移動100mmの往復動作時。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ロボット全体の質量は, 本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

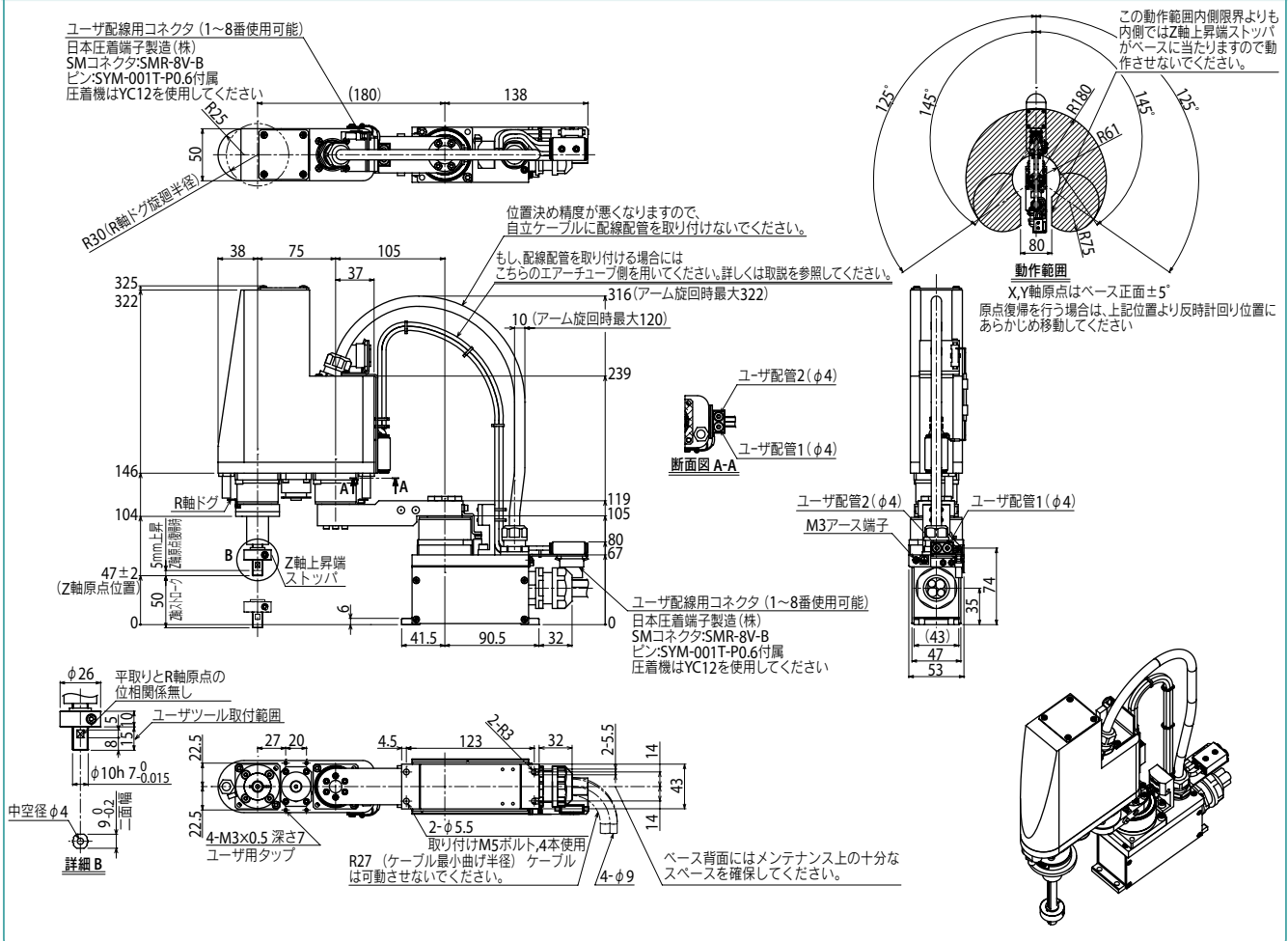
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は, X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK180XG



# YK180X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 180mm
- 最大可搬質量 1kg

## ■ 注文型式

**YK180X-100**

**RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## ■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
	回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2		0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管 (外径)		φ3 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4		5.5 kg			
ロボットケーブル質量		1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	

- ※1. 周囲温度一定時の値です。
- ※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
- ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

## ■ 適用コントローラ

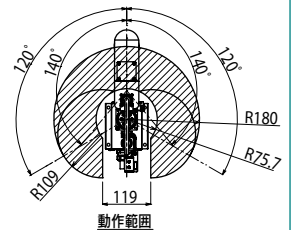
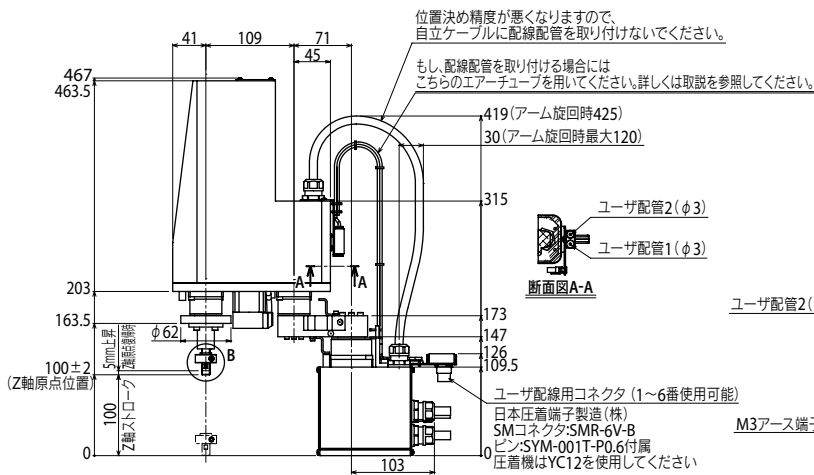
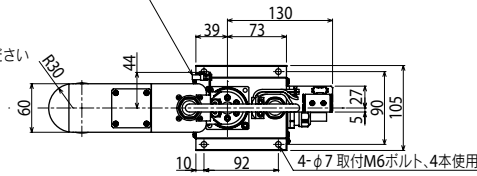
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

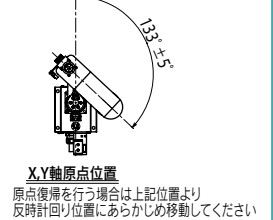
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK180X

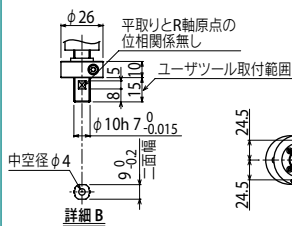
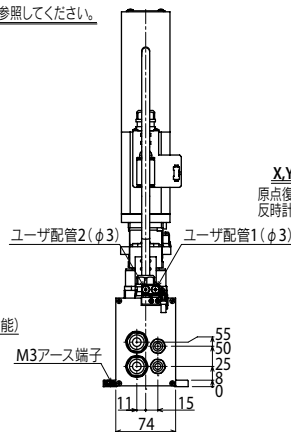
ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
日本圧着端子製造(株)  
SMコネクタ:SMR-6V-B  
ピン:SYM-001T-P0.6付属  
圧着機はYC12を使用してください



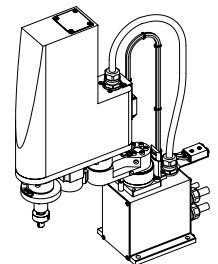
X軸原点はベース正面から0°±5°



X, Y軸原点位置  
原点復帰を行う場合は上記位置より  
反対計回り位置にあらかじめ移動してください



R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。  
ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。



# YK220X

標準仕様: タイニー (超小型)



- アーム長 220mm
- 最大可搬質量 1kg

## 注文型式

**YK220X-100** - **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec	0.7 m/sec	0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管 (外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量 (ロボットケーブル含まず)*4	5.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m)	2.1 kg (5 m)	4.2 kg (10 m)	

- \*1. 周囲温度一定時の値です。
- \*2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK220X

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
 日本圧着端子製造(株)  
 SMコネクタ: SMR-6V-B  
 ピン: SYM-001T-P0.6付属  
 圧着機はYC12を使用してください

位置決め精度が悪くなりますので、自立ケーブルに配線配管を取り付けしないでください。もし、配線配管を取り付ける場合にはこちらのエアチューブを用いてください。詳しくは取説を参照してください。

動作範囲

X軸原点はベース正面から0° ±5°

X, Y軸原点位置  
 原点復帰を行う場合は上記位置より反時計回り位置にあらかしの移動してください

ユーザ配管2 (φ3)  
 ユーザ配管1 (φ3)

断面図A-A

ユーザ配線用コネクタ (1~6番使用可能)  
 日本圧着端子製造(株)  
 SMコネクタ: SMR-6V-B  
 ピン: SYM-001T-P0.6付属  
 圧着機はYC12を使用してください

M3アース端子

55  
45  
25  
8  
0

74

4-M4×0.7深さ6 ユーザ用タップ

R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

φ26  
φ15  
φ10  
φ10h7<sup>0</sup>/<sub>-0.015</sub>  
φ62  
φ6  
φ107<sup>0</sup>/<sub>-0.015</sub>  
φ9  
φ4  
9  
0.2  
一面幅

中空径 φ4

詳細 B

467  
463.5  
41  
109  
45  
111  
419 (アーム旋回時425)  
30 (アーム旋回時最大120)  
315  
173  
147  
126  
109.5  
103  
100 ±2 (Z軸原点位置)  
100  
Z軸ストローク  
Z軸原点位置

60  
R30  
44  
39  
73  
130  
5.27  
90  
105  
10  
92  
4-φ7 取付M6ボルト4本使用

24.5  
30  
30  
30  
4-φ9

# YK250XG

標準仕様：小型

●アーム長 250mm ●最大可搬質量 5kg

## ■注文型式

**YK250XG - 150**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプリバッテリー
-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム:2kg 可搬時*2		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストップ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準:3.5 m		オプション:5 m, 10 m	
本体質量		18.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

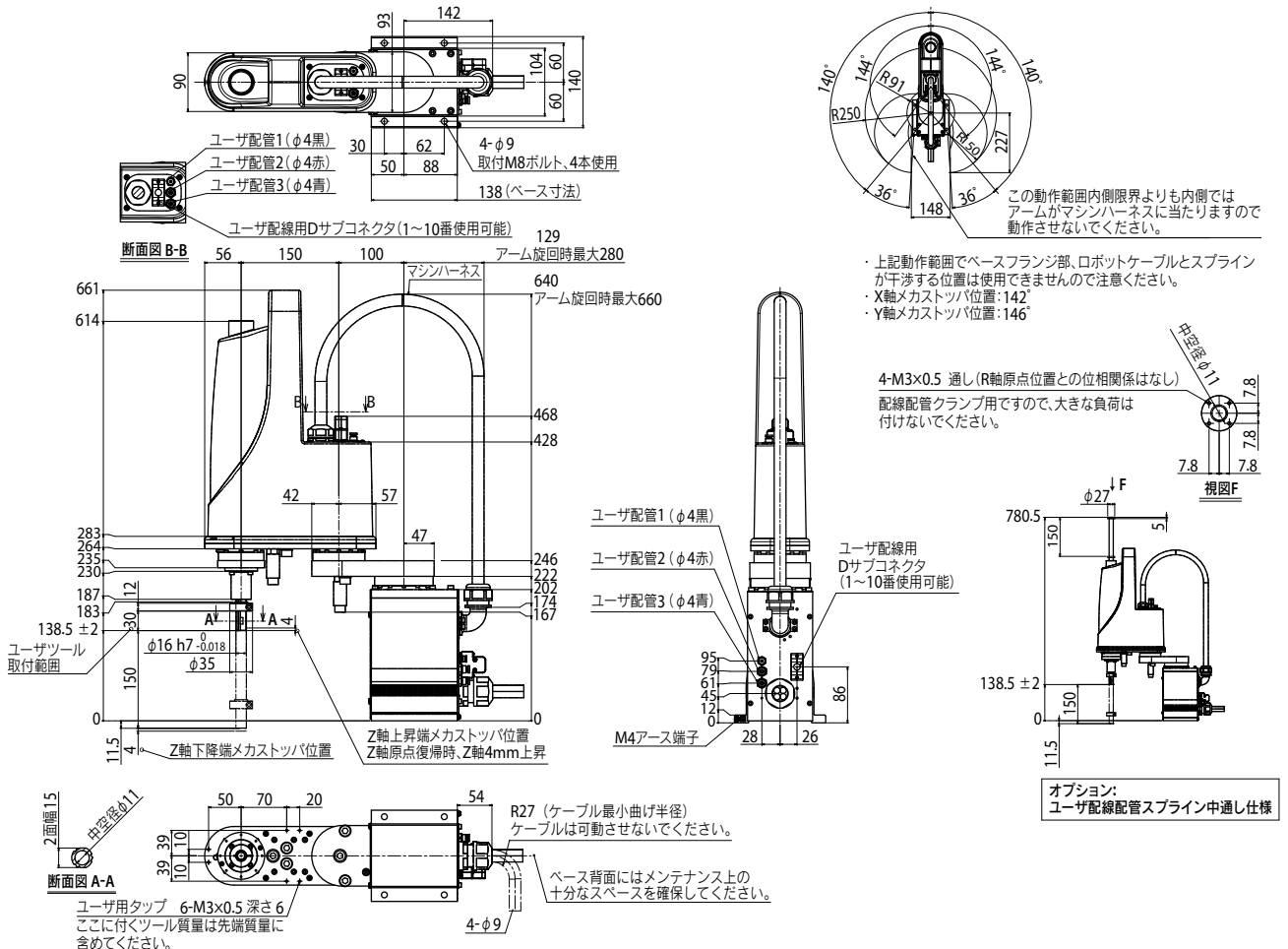
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

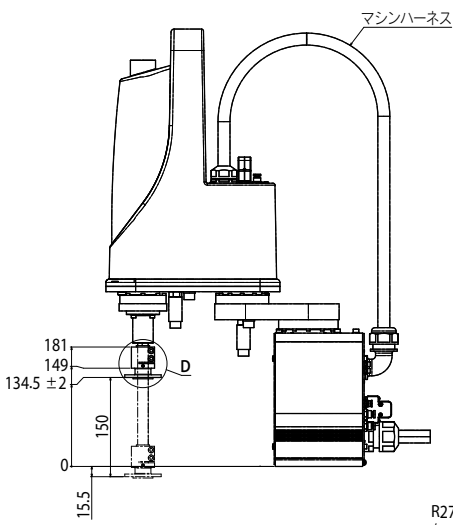
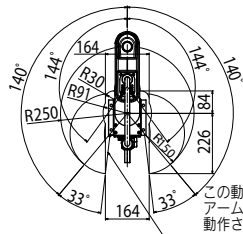
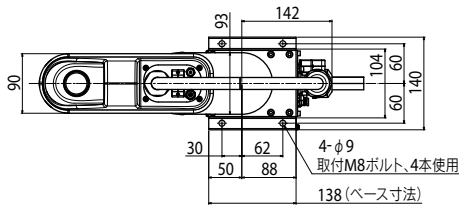
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK250XG



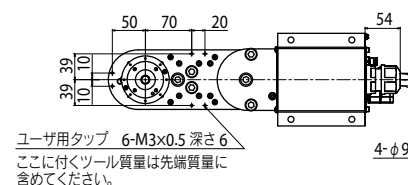
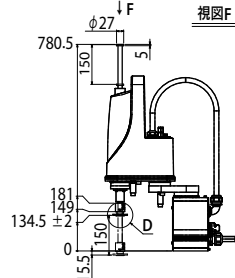
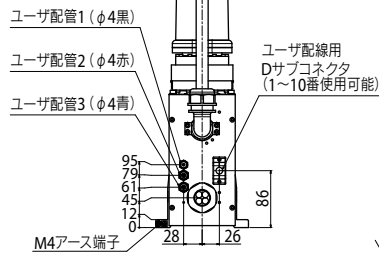
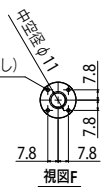
- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- 全方位/タイナー
- 小型
- 大型
- 取り付けオプション
- 防塵・防滴

## YK250XG ツールフランジ取付仕様

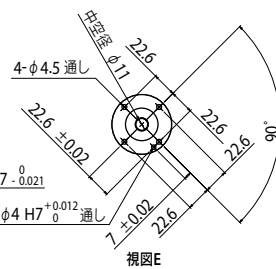
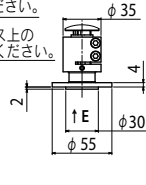


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置: 142
- ・Y軸メカストッパ位置: 146

4-M3×0.5 通し (R軸原点位置との位相関係はなし)  
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は  
付けないでください



R27 (ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。  
ベース背面にはメンテナンス上の  
十分なスペースを確保してください。



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様



# YK350XG

標準仕様: 小型

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 5kg

## ■注文型式

**YK350XG - 150**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプリバッテリー
-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.6 m/sec	—	1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		19 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。\*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。  
\*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
\*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

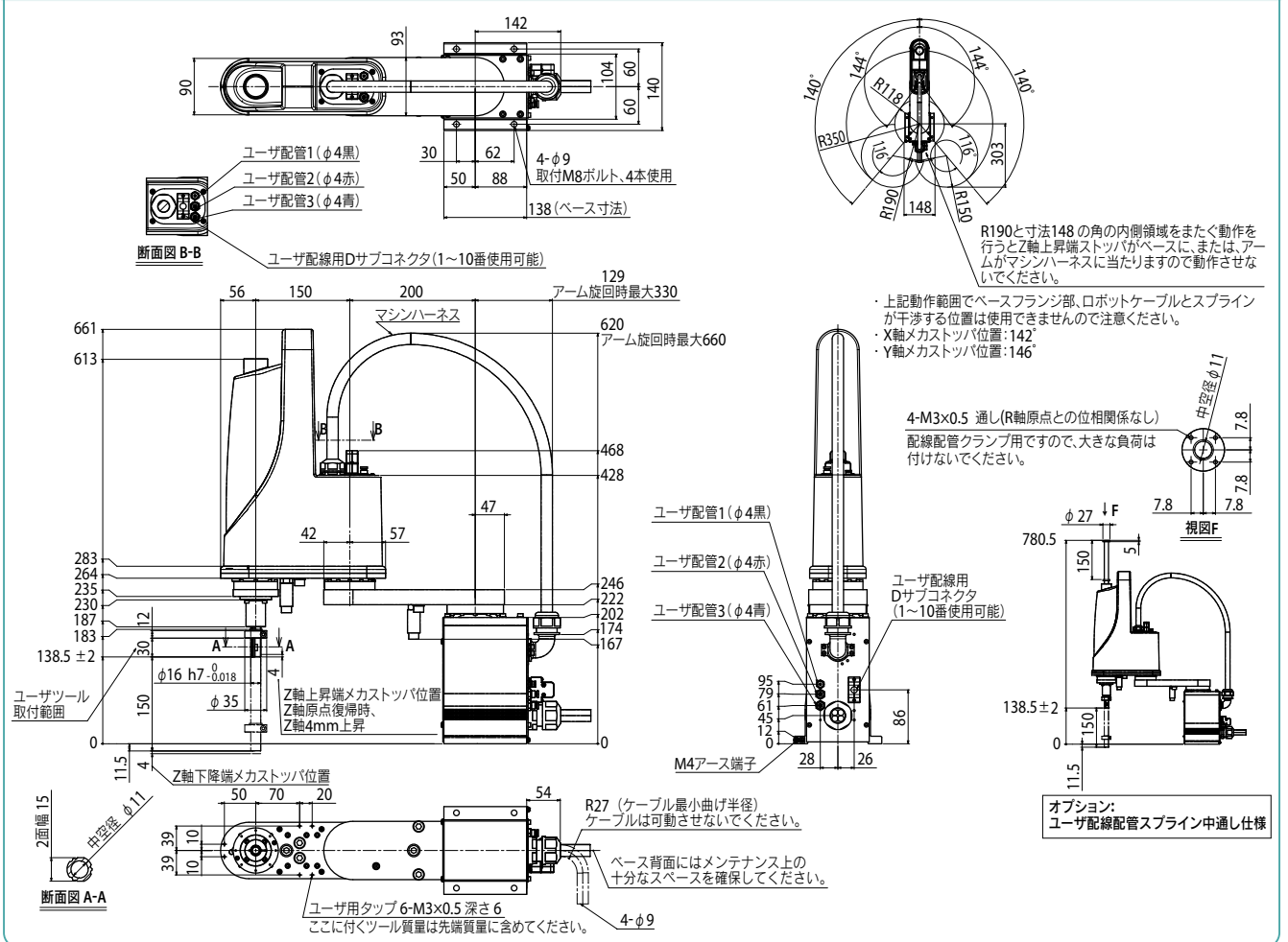
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

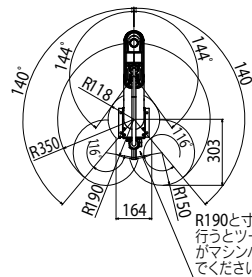
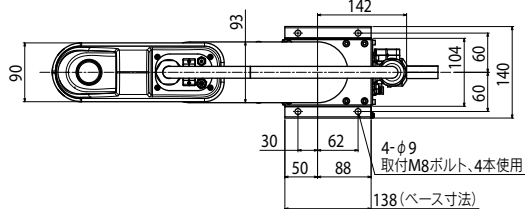
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350XG



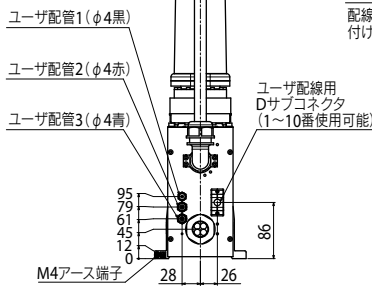
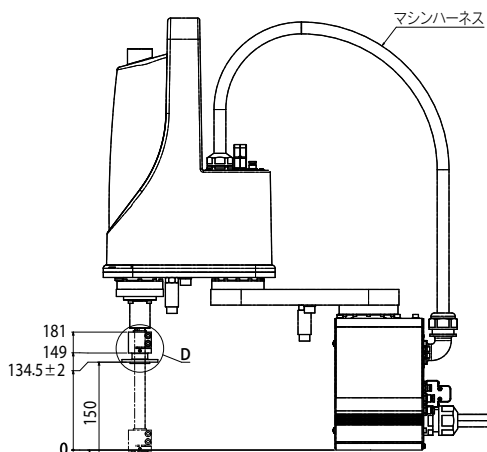
- ユニオン/ユニオンケーブル  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニオン/ユニオンケーブル  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニオン/ユニオンケーブル  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スロウ  
YP-X
- クリーン
- コントローラ
- 各種動作  
INFORMATION
- 全方位/  
タイナー
- 小型
- 大型
- 取り付け  
インパース
- 防塵・防滴

## YK350XG ツールフランジ取付仕様



R190と寸法164の角の内側領域をまったく動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

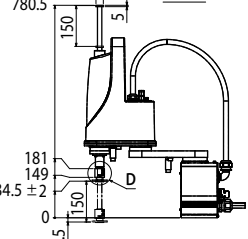
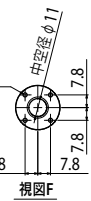
- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストツバ位置:142°
- ・Y軸メカストツバ位置:146°



R27 (ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。  
ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

4-M3×0.5 通し(R軸原点との位相関係なし)  
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください。



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

詳細図D

視図E

# YK400XE-4

標準仕様：小型

●ハイコストパフォーマンスモデル



- アーム長 400mm
- 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

<b>YK400XE-4</b>	<b>150</b>	<b>RCX340-4</b>								
ロボット本体	最大可搬質量	原点復帰方法 S: センサー仕様 T: 突当て仕様	Z軸ストローク	中通しシャフト 無記入: なし S: 中通しシャフト付き	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アバンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲	±132°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°	—
最高速度		6 m/sec	1.1 m/sec	2600°/sec	—
最大可搬質量		4 kg (標準仕様、オプション仕様*4) 3 kg (オプション仕様*5)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.41 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		17 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- \*3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. 標準仕様、オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。
- \*5. オプション仕様(ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)の場合は最大可搬質量は3kgとなります。

## 適用コントローラ

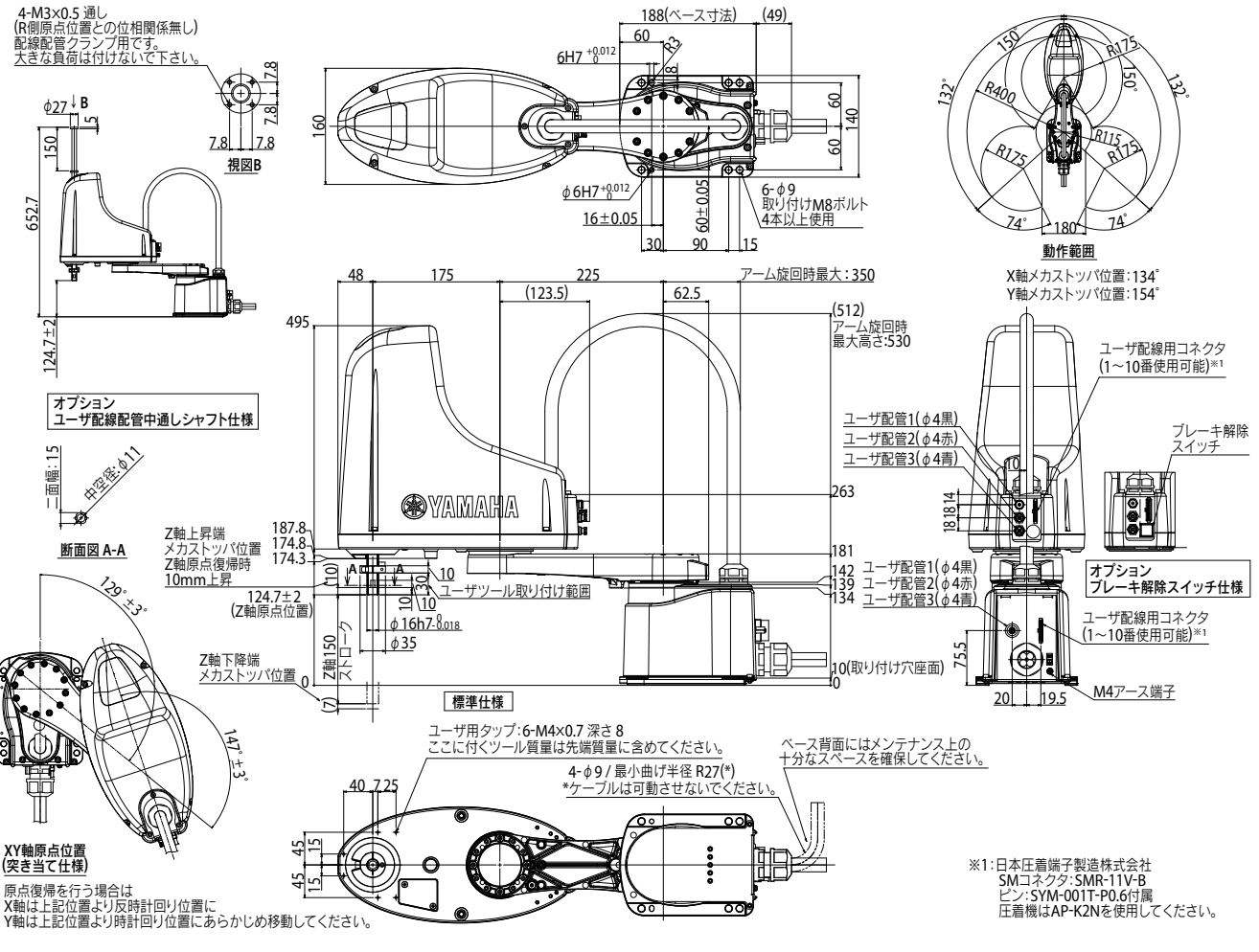
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

\* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XE-4



# YK400XG

標準仕様：小型

- アーム長 400mm
- 最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK400XG - 150**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アソビバッテリー
-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec	1.1 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様 <sup>*4</sup> )			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		19.5 kg			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

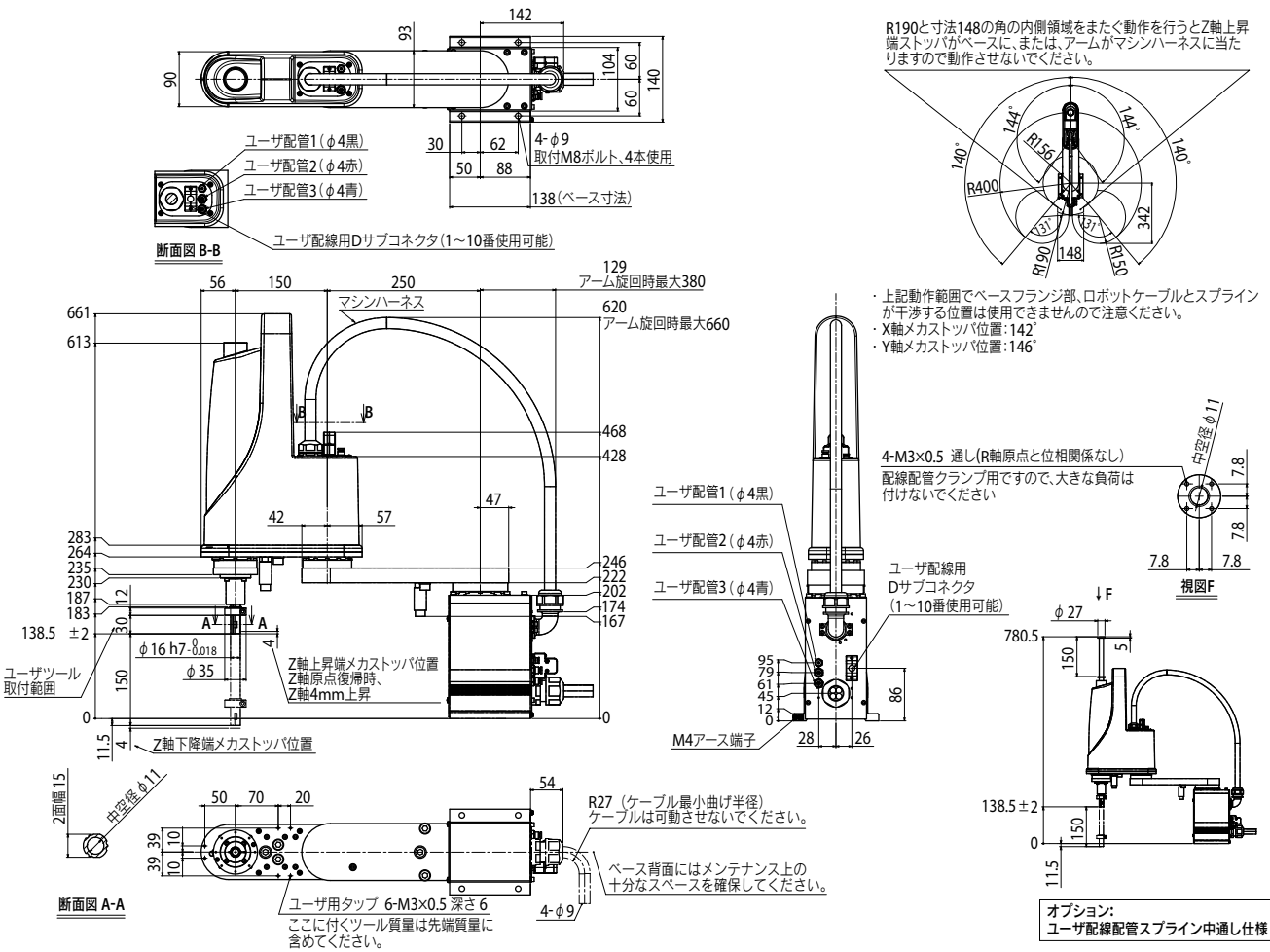
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

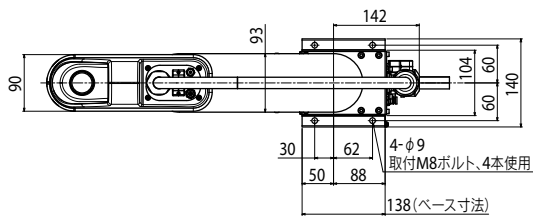
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XG

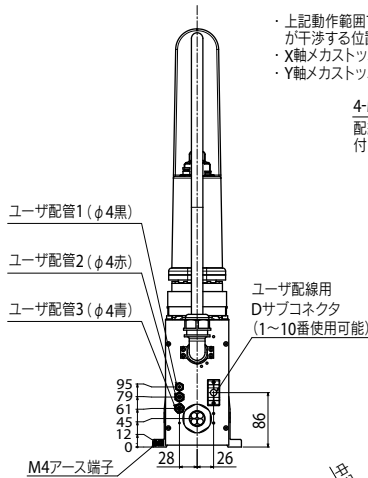
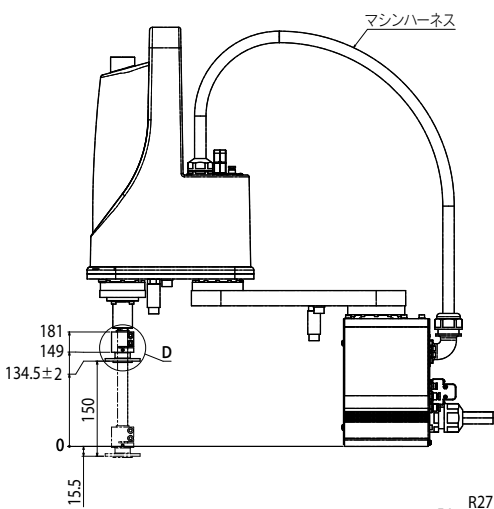
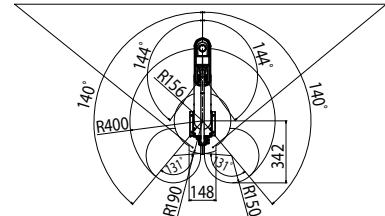


ユニファイドボトム	LCMR200
単軸ロボット	GX
ユニファイドボトム	LCM100
スカラーロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonty
ユニファイドボトム	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XX-X
ピンク&ブルー	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION
全方位/タインニー	全方位/タインニー
小型	小型
大型	大型
壁取付/インバー	壁取付/インバー
防塵・防滴	防塵・防滴

YK400XG ツールフランジ取付仕様

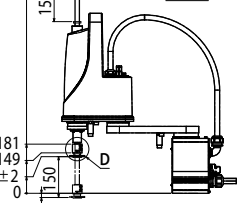
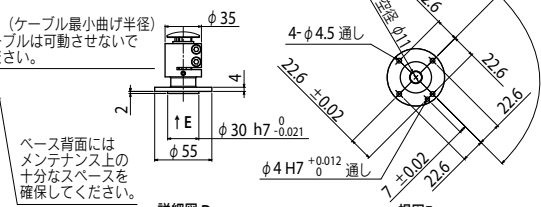
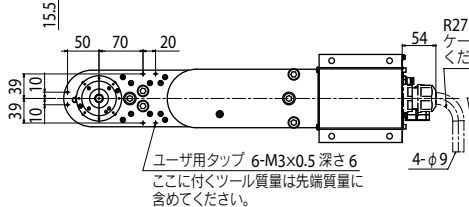
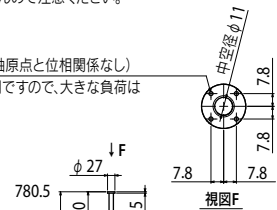


R190と寸法148の角の内側領域をまたぐ動作を行うとツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストッパ位置: 142°
- ・Y軸メカストッパ位置: 146°

4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)  
配線配管クランプ用ですので、大きな負荷は付けないでください



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

詳細図 D

視図 E

# YK500XGL

標準仕様：中型



- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 5kg

## 注文型式

**YK500XGL - 150**

**RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アッパバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec	1.1 m/sec	1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		21 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

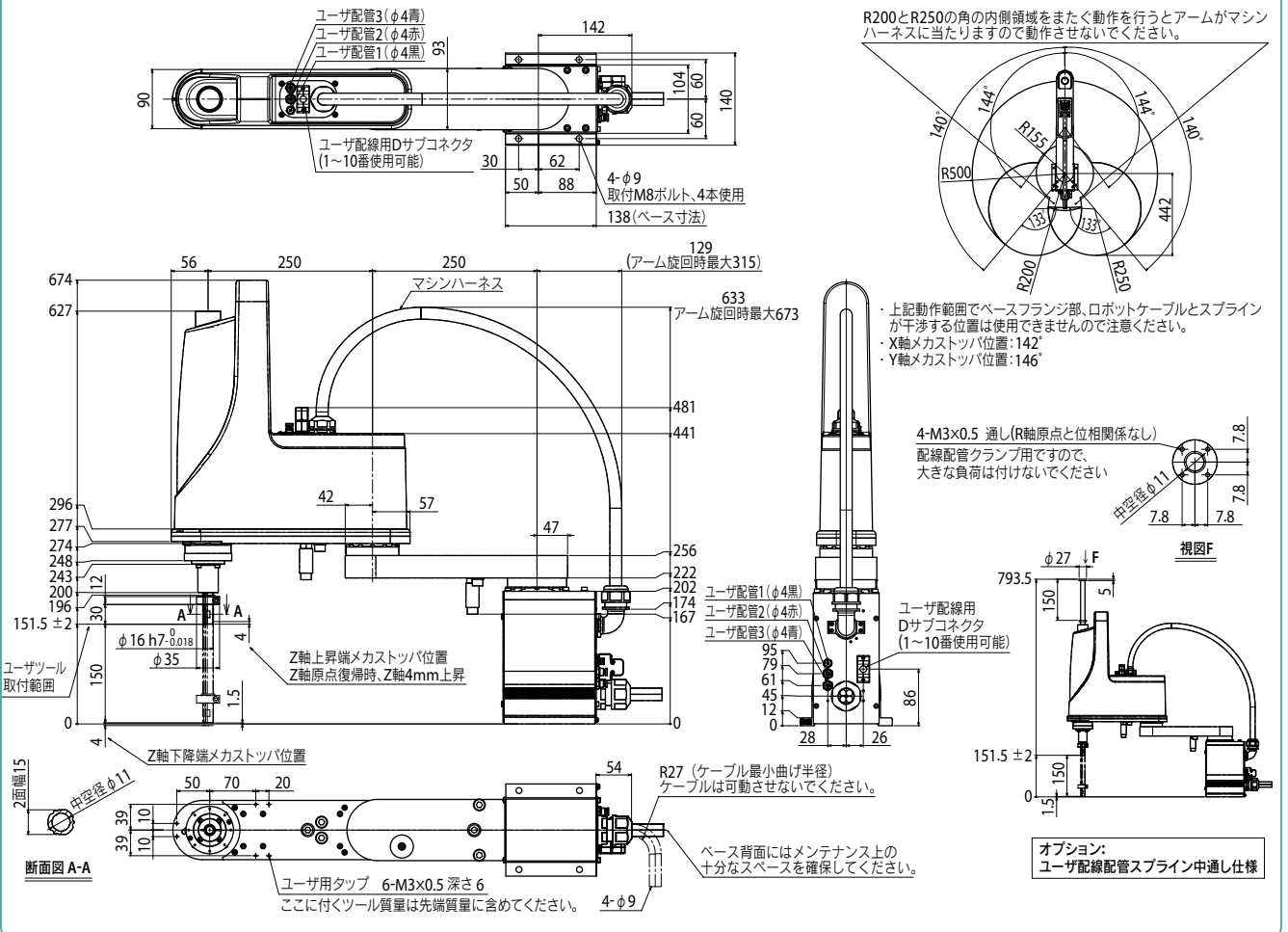
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- \* 可動範囲は、X、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

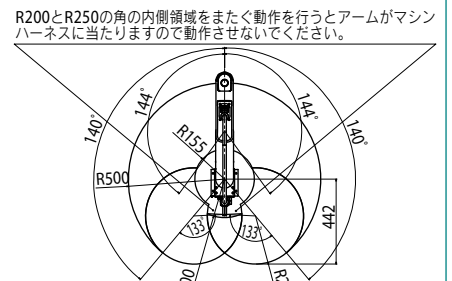
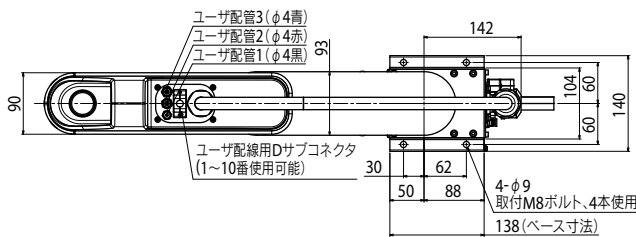
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGL



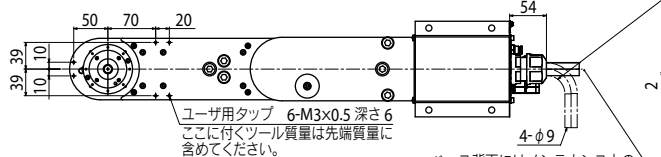
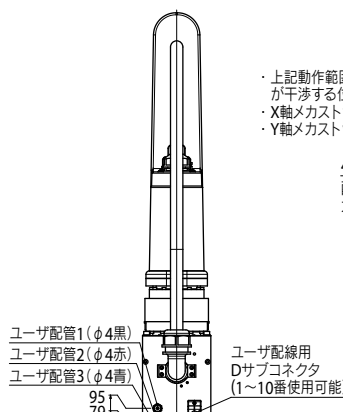
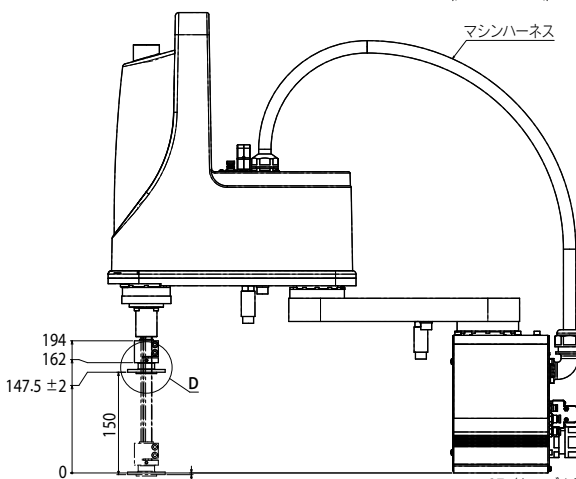
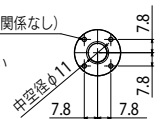
ユニコンパネオパニール	LCMR200
単軸ロボット	GX
ユニコンパネオパニール	LCM100
スカラーロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonty
ユニコンパネオパニール	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XX-X
ヒック&スライズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種情報	INFORMATION
全方位/タインニー	全方位/タインニー
中型	中型
大型	大型
壁取付/ケーブル	壁取付/ケーブル
防塵・防滴	防塵・防滴

YK500XGL ツールフランジ取付仕様

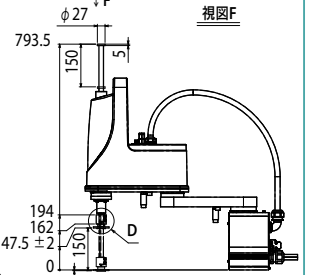
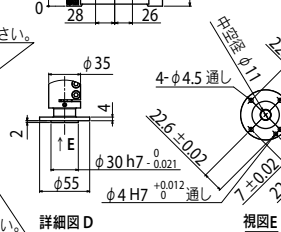


- ・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
- ・X軸メカストップ位置: 142°
- ・Y軸メカストップ位置: 146°

4-M3×0.5 通し(R軸原点と位相関係なし)  
配線配管クランプ用ですので、  
大きな負荷は付けないでください



ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。



オプション:  
ユーザ配線配管スプライン中通し仕様

# YK500XG

標準仕様：中型



- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

## ■注文型式

**YK500XG** **RCX340-4**

ロボット本体 Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm ツールフランジ 無記入:なし F:あり ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ/制御輪数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機	直結			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		30 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
 \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

\* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XG

71 300 200 194 120 150 79 178 100

ユーザ配管1(φ6黒) ユーザ配管Dサブコネクタ(1~20番使用可能) ユーザ配管2(φ6赤) ユーザ配管3(φ6青) 4-φ11 取付M10ボルト、4本使用

140 120 60 140 200(ベース寸法)

775 Z300mmストローク仕様 675 Z200mmストローク仕様

ボールねじ給脂用穴 マシンハーネス 652 (アーム回転時最大高さ660) 4-φ5.5 通し 中空径φ14 28 ±0.02 1.2 ±0.02 30 ±0.3 90° φ5 H7<sup>+0.012</sup> 通し 12 ±0.02 16.5 46 140 67 47 27 15 39 40 ユーザ配管1(φ6黒) ユーザ配管2(φ6赤) ユーザ配管3(φ6青) ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~20番使用可能) M4アース端子

54 113 54 89 81 373 259 187 194 158.5 148 131.1 ±2 2 200 300 (ベース取付面) φ50 φ70 φ34 h7<sup>±0.025</sup> 46 140 67 47 27 15 39 40 ユーザ配線用Dサブコネクタ(1~20番使用可能) M4アース端子

R25及び寸法50と260の角の内側領域をまかく動作を行うとZ軸上昇メカストップ、ツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

130° R500 R178 R25 R300 50 144 165(185) 114° 130° 145° 260

( ) 内 ツールフランジ仕様の場合

左手系動作範囲

R25及び寸法50と260の角の内側領域をまかく動作を行うとZ軸上昇メカストップ、ツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

130° R500 R178 R25 R300 50 144 165(185) 114° 130° 145° 260

( ) 内 ツールフランジ仕様の場合

右手系動作範囲

X軸メカストップ位置: 132° Y軸メカストップ位置: 147°

φ20h7<sup>±0.021</sup> φ50 平取りとR軸原点の位相関係なし

標準仕様

Z軸下降メカストップ位置

断面図A-A

2面幅19

中空径φ14

オプション: ツールフランジ取付仕様

R27 (ケーブル最小曲半径) ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

4-φ9

10 40 32 M16×2深さ20(スプライン下部)

YK500XG Z200mmストローク仕様

YK500XG Z300mmストローク仕様



# YK510XE-10

標準仕様：中型

●ハイコストパフォーマンスモデル



●アーム長 510mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK510XE-10-200**

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト / キャップ 無記入：なし S：中通しシャフト付き C：中通しキャップ付き	ブレーキ解除スイッチ 無記入：なし BS：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	<b>RCX340-4</b>	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA～E (OPA～E)	アンプバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------	--------------------------------------------------------	-------------------------------	--------------------------------------	-----------------	-----------------	------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ **P.632**

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	235 mm	275 mm	200 mm	—
アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
回転範囲	±134°	±152°	—	±360°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	直結		タイミングベルト	
伝達方式	直結		タイミングベルト	
モータ～減速機 減速機～出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01°
最高速度	7.8 m/sec	2 m/sec	2600°/sec	—
最大可搬質量	10 kg (標準仕様、オプション仕様※4)、9 kg (オプション仕様※5)			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2	0.38 sec			
R軸許容慣性モーメント※3	0.3 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準：3.5 m		オプション：5 m, 10 m	
本体質量	25 kg			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- ※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. 標準仕様、オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様)の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
- ※5. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

## 適用コントローラ

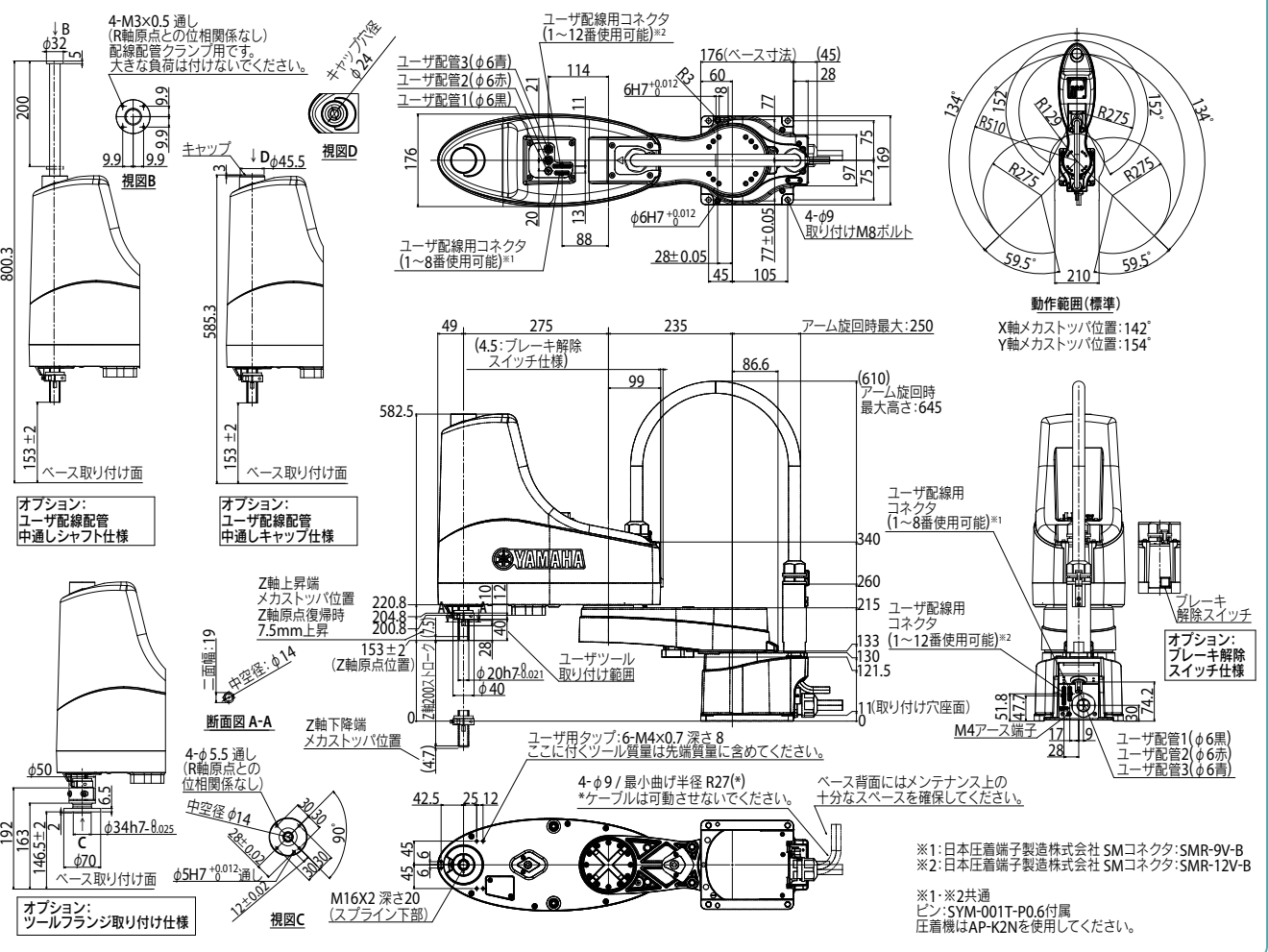
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して下さい。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK510XE-10



# YK600XGL

標準仕様：中型



- アーム長 600mm
- 最大可搬質量 5kg

## 注文型式

<b>YK600XGL - 150</b>					<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.9 m/sec	—	1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム:2kg可搬時*2		0.54 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup> (0.5 kgfcm <sup>2</sup> )			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m			
本体質量		22 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様, ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

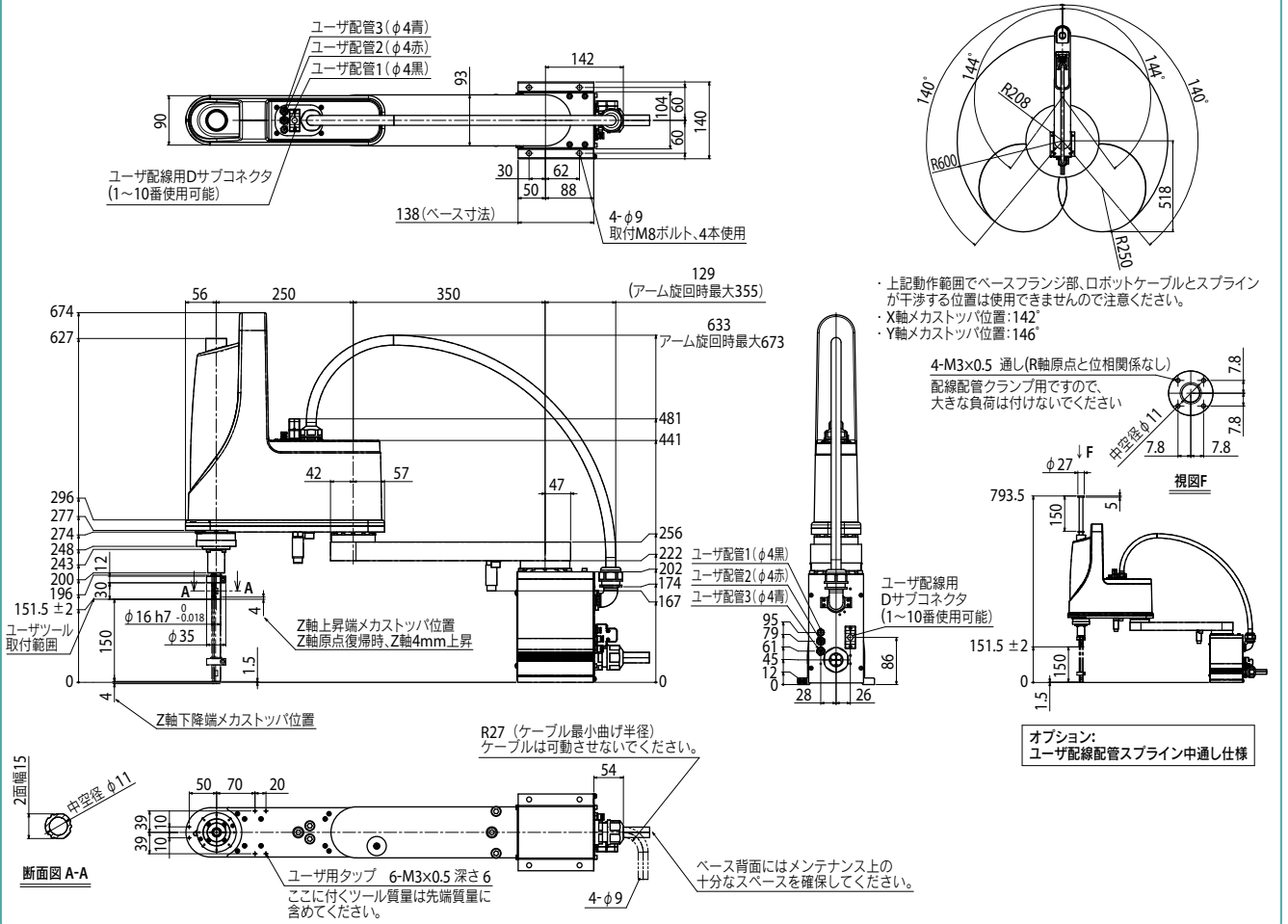
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

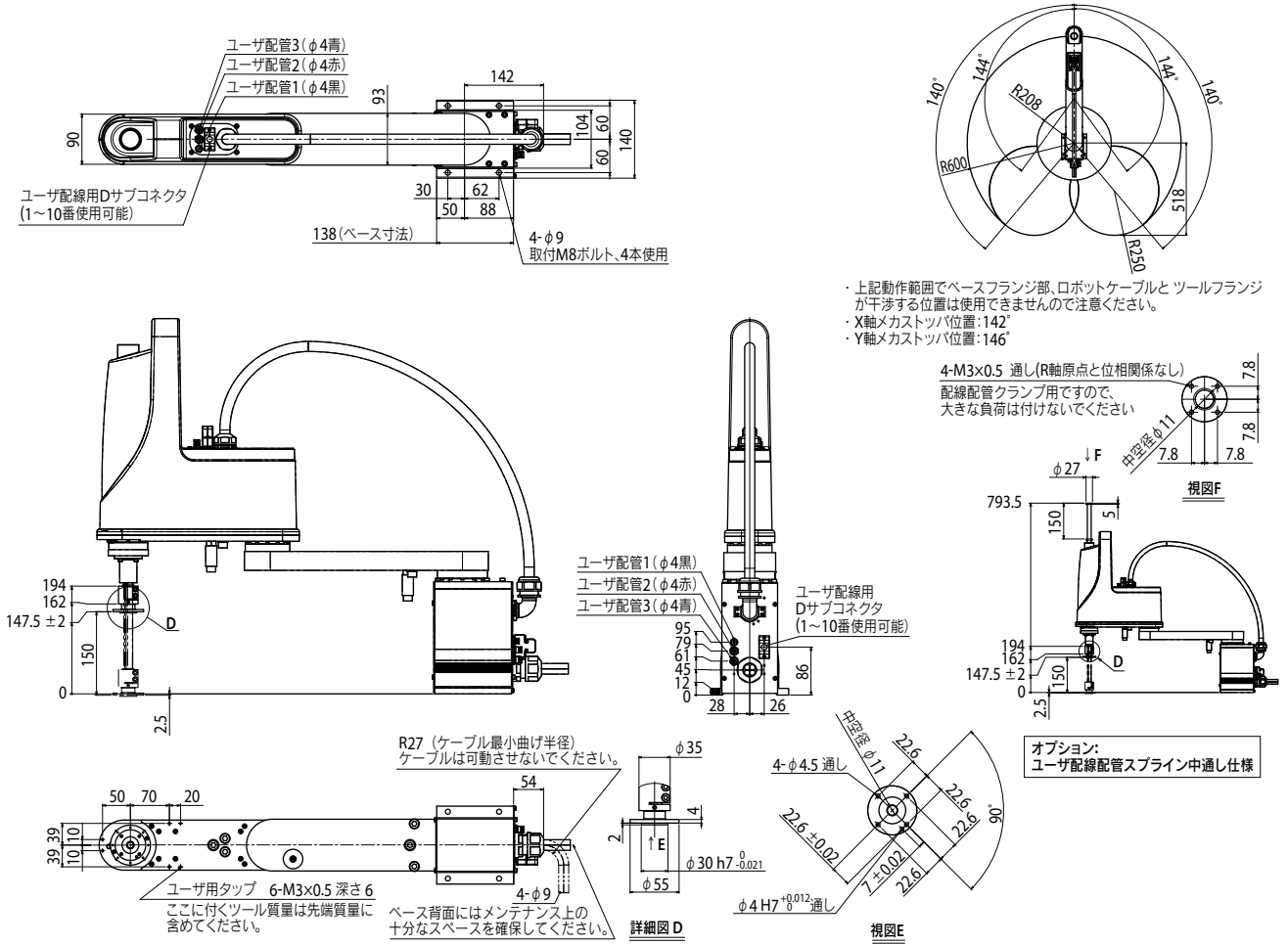
※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGL



YK600XGL ツールフランジ取付仕様



# YK600XG

標準仕様：中型



●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

<b>YK600XG</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本 φ6 × 3			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		31 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
\*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。  
\*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

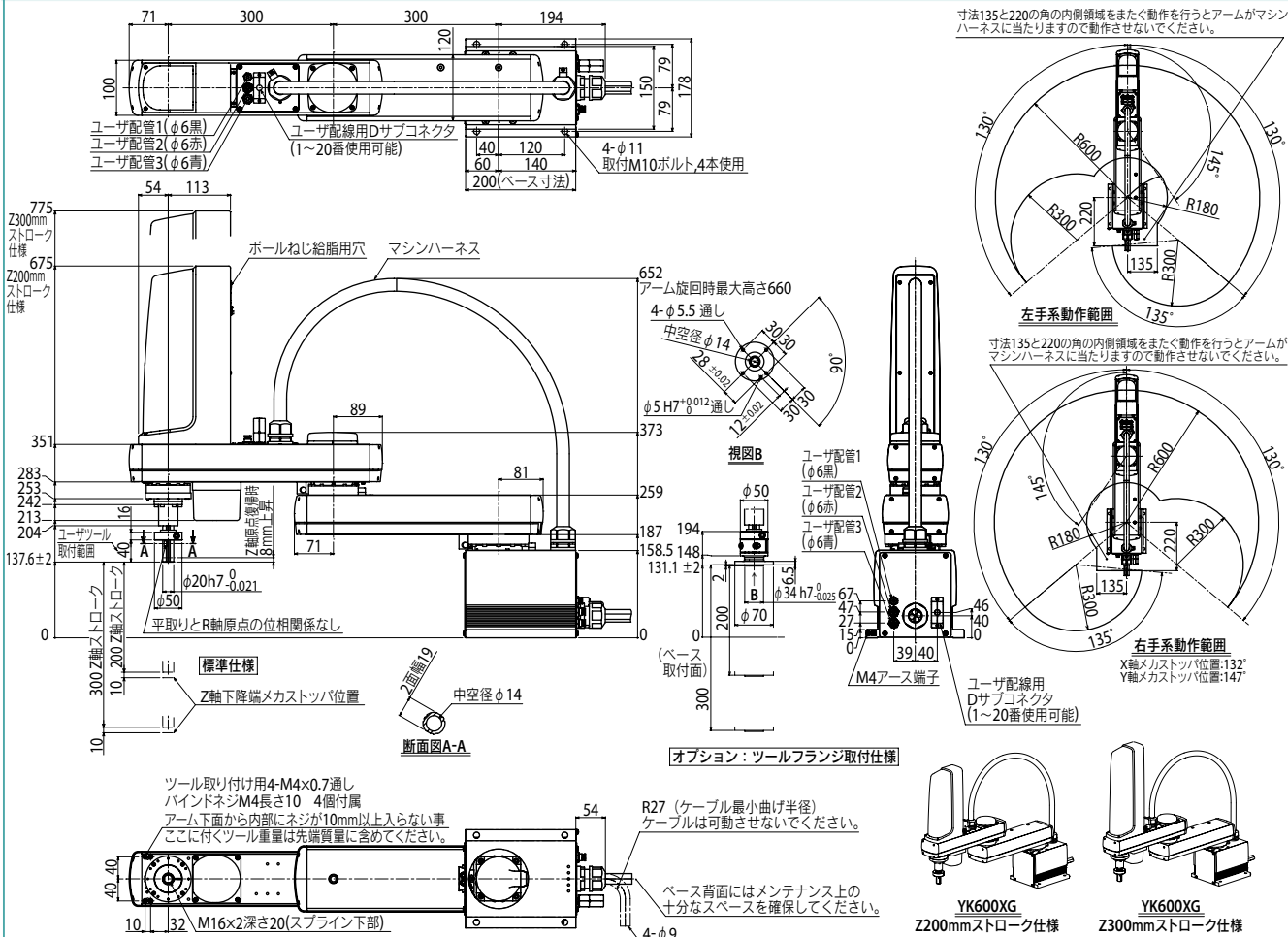
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
\* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XG





# YK600XGH

標準仕様：中型



- アーム長 600mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK600XGH</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.7 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.47 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 48 kg Z軸 400 mm : 50 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
\*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復, 粗位置決め時。  
\*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

## 適用コントローラ

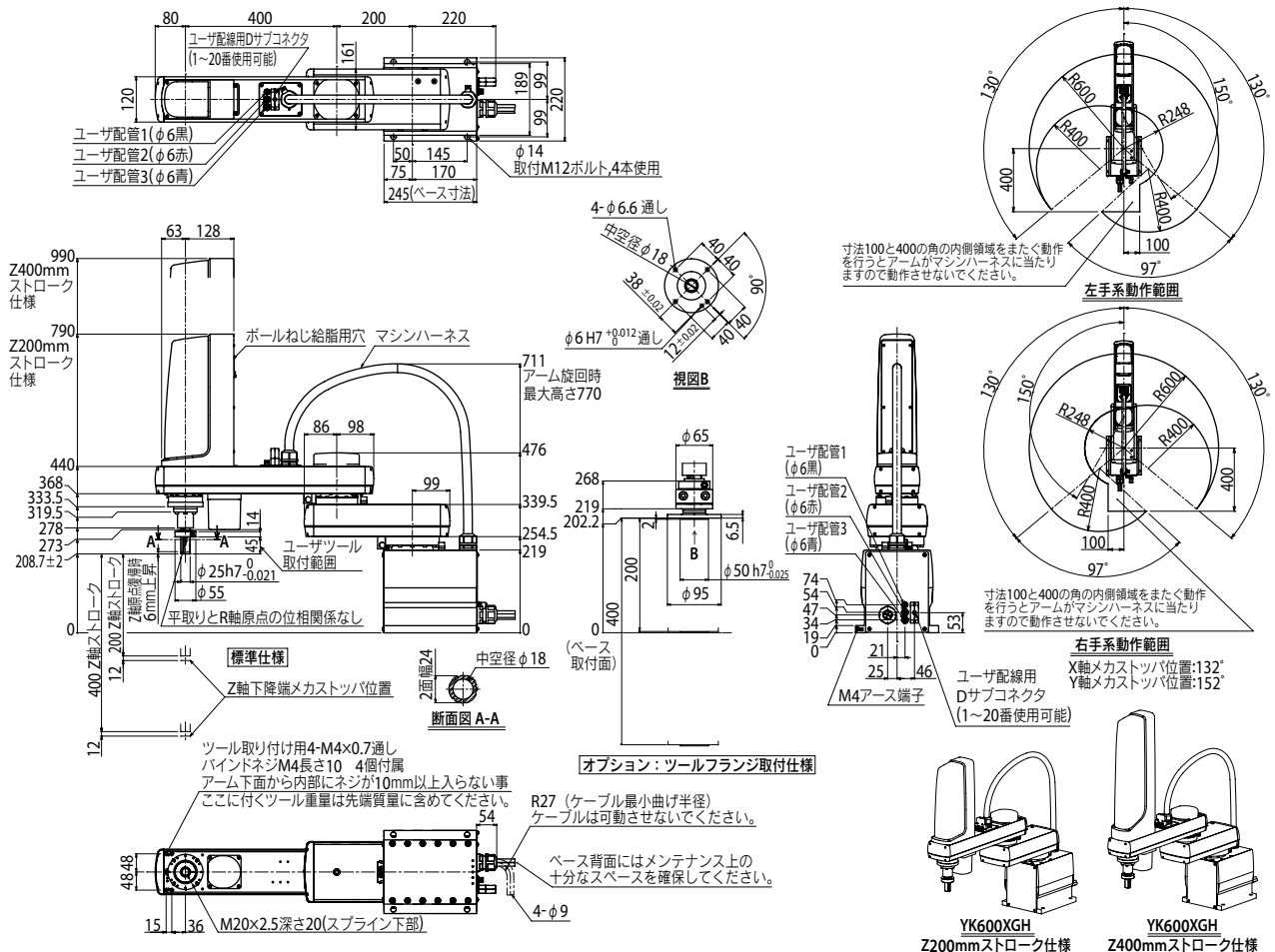
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGH



# YK700XGL

標準仕様：大型

●アーム長 700mm ●最大可搬質量 10kg ※ 特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

## 注文型式

**YK700XGL** RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.005°
最高速度		9.2 m/sec	2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec	—
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)、9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.30 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		32 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

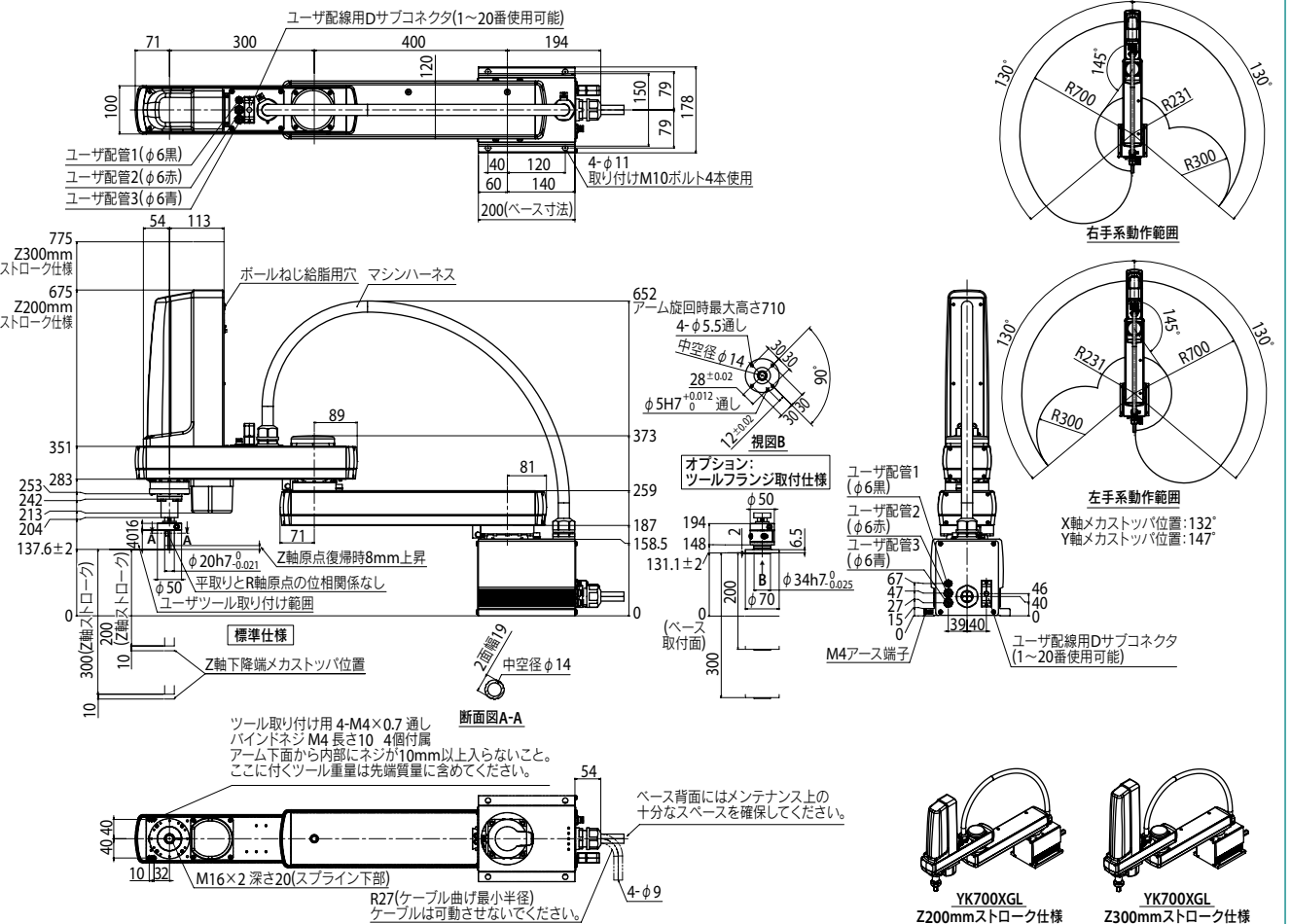
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK700XGL



# YK710XE-10

標準仕様：大型

●ハイコストパフォーマンスモデル



- アーム長 710mm
- 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK710XE-10-200**

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト/キャップ 無記入：なし S：中通しシャフト付き C：中通しキャップ付き	ブレーキ解除スイッチ 無記入：なし BS：あり	ケーブル長 3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA～E (OPA～E)	アンプ/バッテリー
--------	--------	---------	---------------------------	------------------------------------------------------	-------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	---------------------	-----------

**RCX340-4**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340 ▶ **P.632**

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±152°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	減速機～出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10 kg (標準仕様、オプション仕様 <sup>※4</sup> )、9 kg (オプション仕様 <sup>※5</sup> )			
標準サイクルタイム：2kg可搬時 <sup>※2</sup>		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		0.3 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツバ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- ※3. 先端重量, R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. 標準仕様、オプション仕様(ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様)の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
- ※5. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様)の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

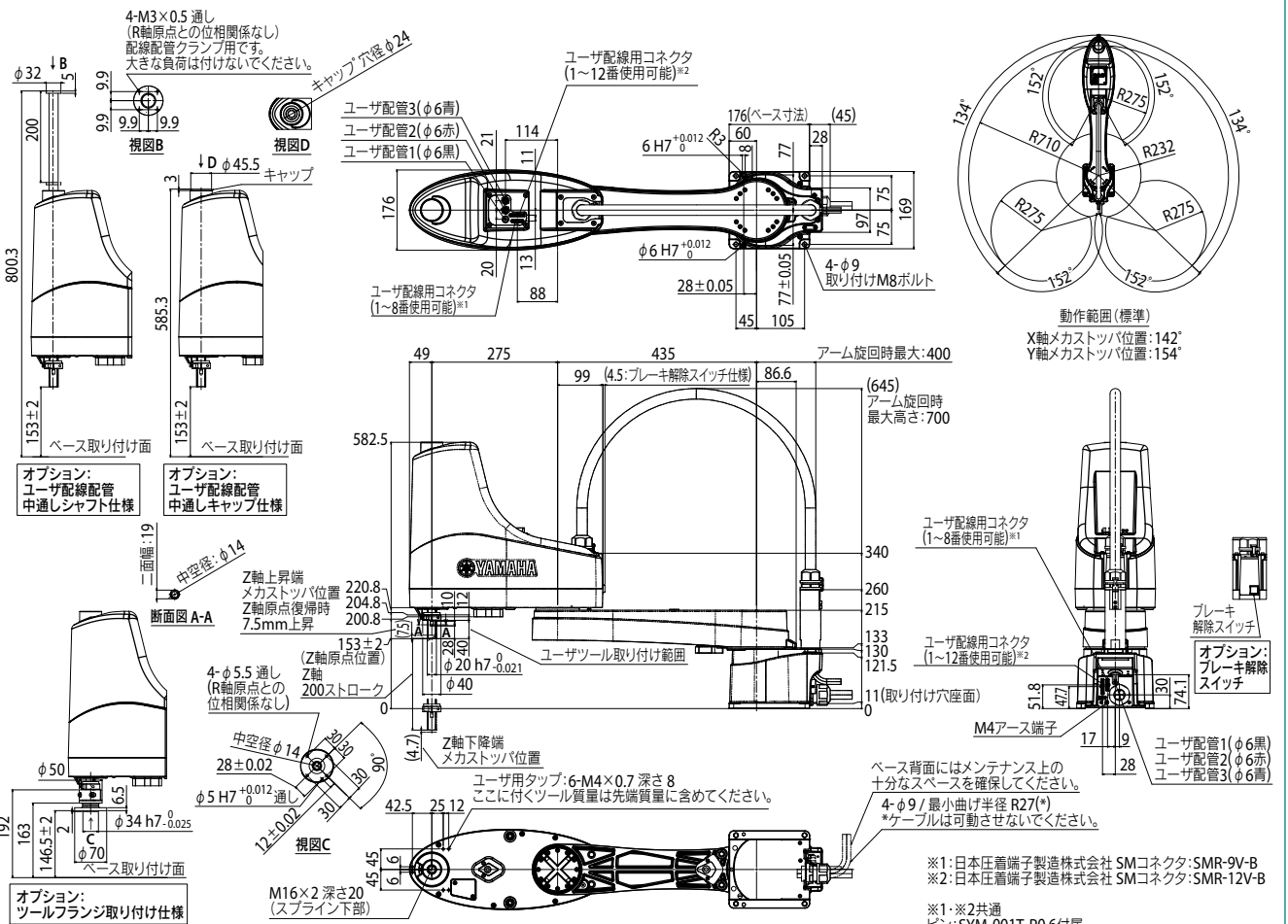
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツバを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK710XE-10





# YK700XG

標準仕様: 大型

- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg



## 注文型式

<b>YK700XG</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 50 kg Z軸 400 mm : 52 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \* 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- \* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK700XG

**標準仕様**

- Z軸ストローク: 200mm / 400mm
- アーム長: 700mm
- 最大可搬質量: 20kg
- ケーブル長: 3.5m / 5m / 10m
- 適用コントローラ: RCX340

**オプション: ツールフランジ取付仕様**

- ツールフランジ取付位置: Z軸下降端メカストップ位置
- ケーブル長: 3.5m / 5m / 10m

**動作範囲**

- 左手系動作範囲: R700, R205, R200, R150, R100, R140(150)
- 右手系動作範囲: R700, R205, R200, R150, R100, R140(150)

**寸法**

- 全高: 990mm (Z400mmストローク仕様)
- 全高: 790mm (Z200mmストローク仕様)
- アーム幅: 400mm
- ベース幅: 200mm

**接続**

- ユーザ配線: 0.2sq × 20本
- ユーザ配管: φ6 × 3
- ケーブル: 4-φ14 取付M12ボルト4本使用

**注意**

- R30及び寸法100と300の角の内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸上昇ストップ、ツールフランジがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。
- アーム下面から内部にネジが10mm以上入らない事、ここに付くツール重量は先端質量に含めてください。
- ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。





# YK1000XG

標準仕様：大型



- アーム長 1000mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK1000XG</b>				<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		10.6 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 56 kg Z軸 400 mm : 58 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
 \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

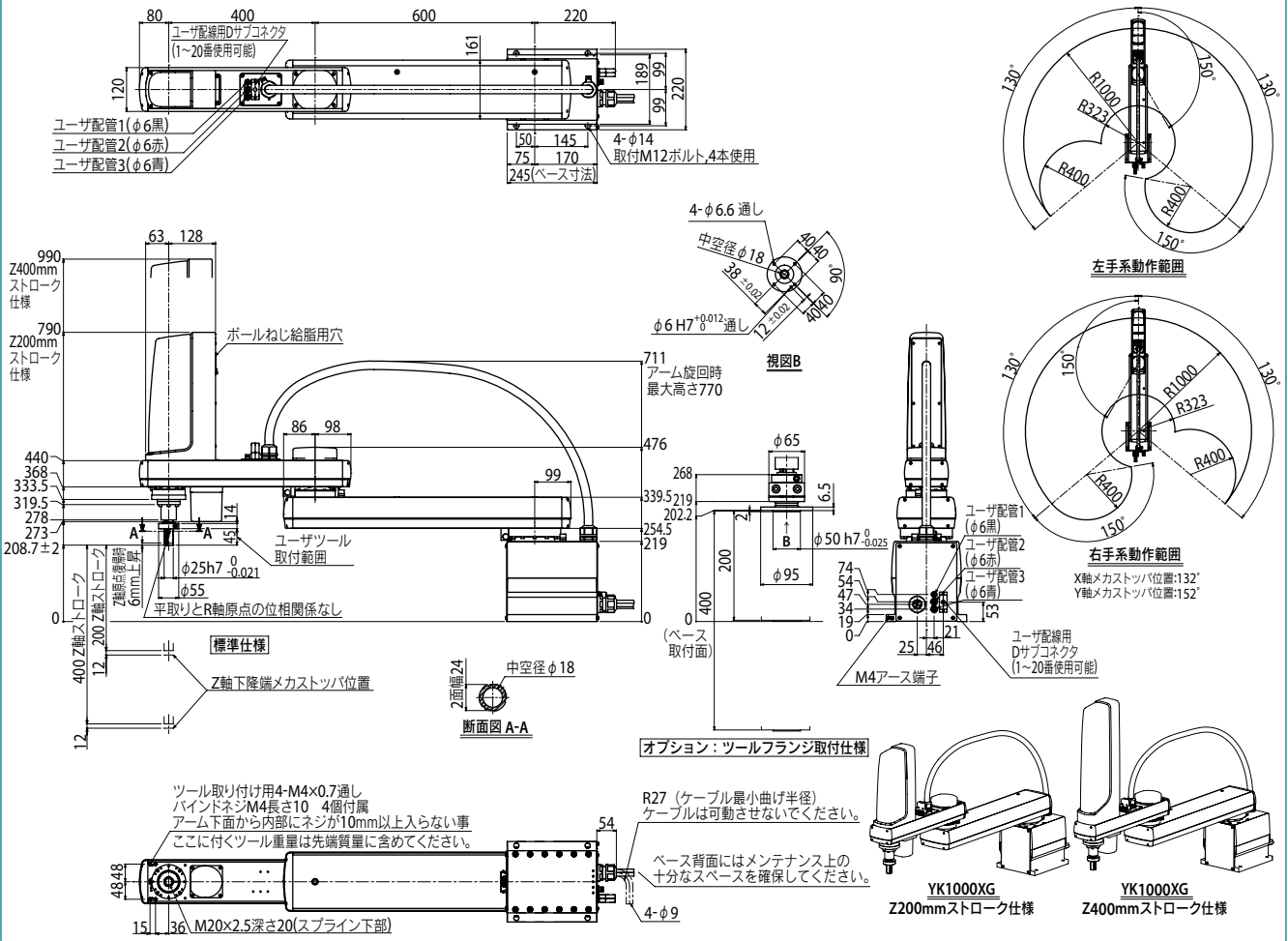
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK1000XG



# YK1200X

標準仕様：大型

● アーム長 1200mm ● 最大可搬質量 50kg



## 注文型式

YK1200X - 400

RCX340-4

ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アッソバッテリー
--------	---------	-----------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	600 mm	400 mm	—
	回転範囲	±125°	±150°	—	±180°
モータ出力 AC		900 W	800 W	600 W	400 W
減速機構	伝達方式	直結	直結	タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結	直結	直結	直結
繰り返し位置決め精度*1		±0.05 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
最高速度		7.4 m/sec	0.75 m/sec	0.75 m/sec	600° /sec
最大可搬質量		50 kg			
標準サイクルタイム: 5kg 可搬時*2		0.91 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		2.45 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		124 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

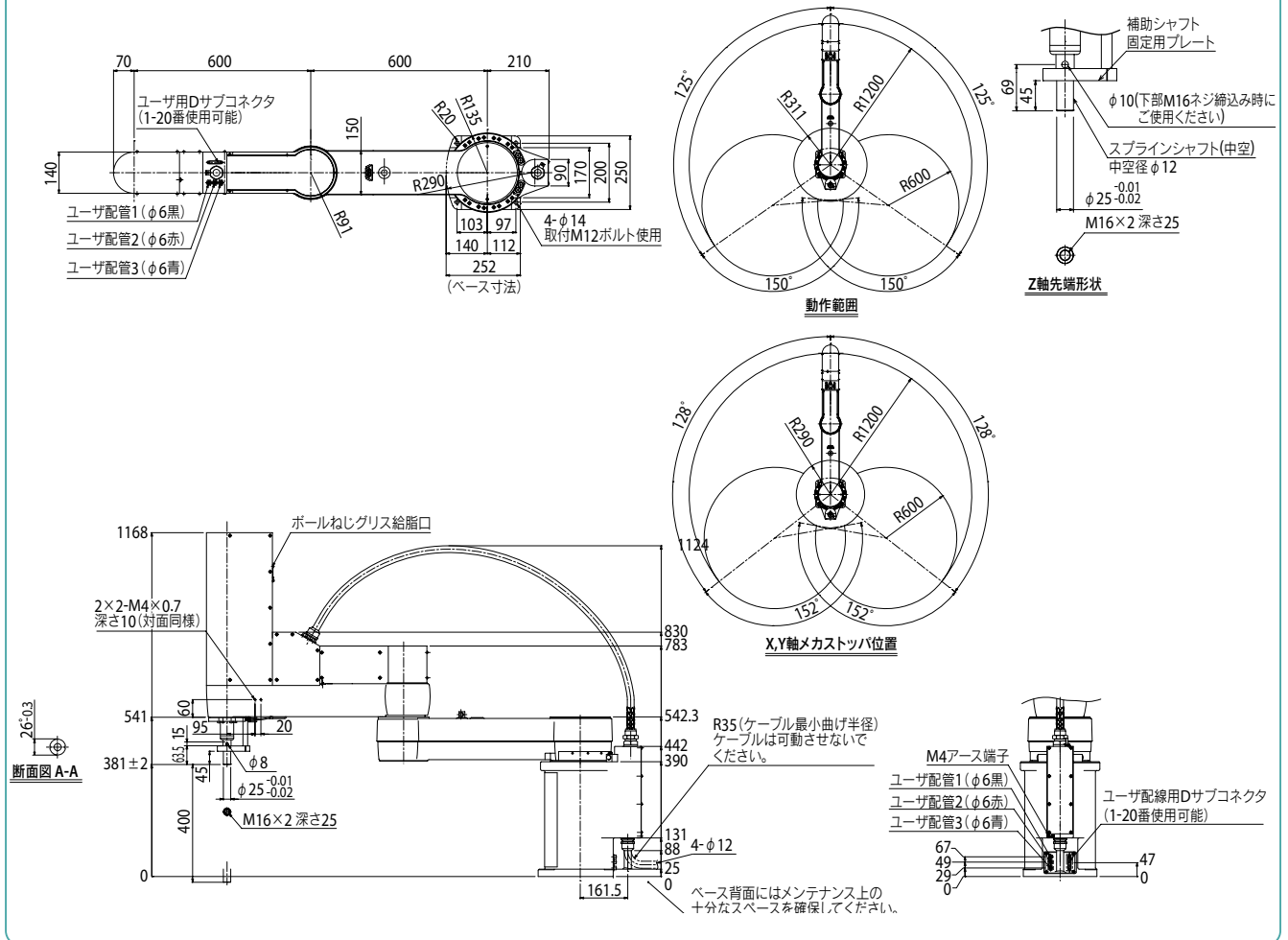
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK1200X



# YK300XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 300mm ●最大可搬質量 5kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

## 注文型式

**YK300XGS** - **150** - **RCX340-4**

ロボット本体	取付け方法 W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中継シャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	--------------------------------------------------------	----------------------	---------------------------	--------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

軸仕様	アーム長	X軸	Y軸	Z軸	R軸
回転範囲	150 mm	150 mm	150 mm	150 mm	—
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
減速機	モータ ~ 減速機	直結			
減速機	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.4 m/sec	—	1.0 m/sec	1020 °/sec (壁取付け) 720 °/sec (インバース)
最大可搬質量		5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様 <sup>*4</sup> )			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。  
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中継仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

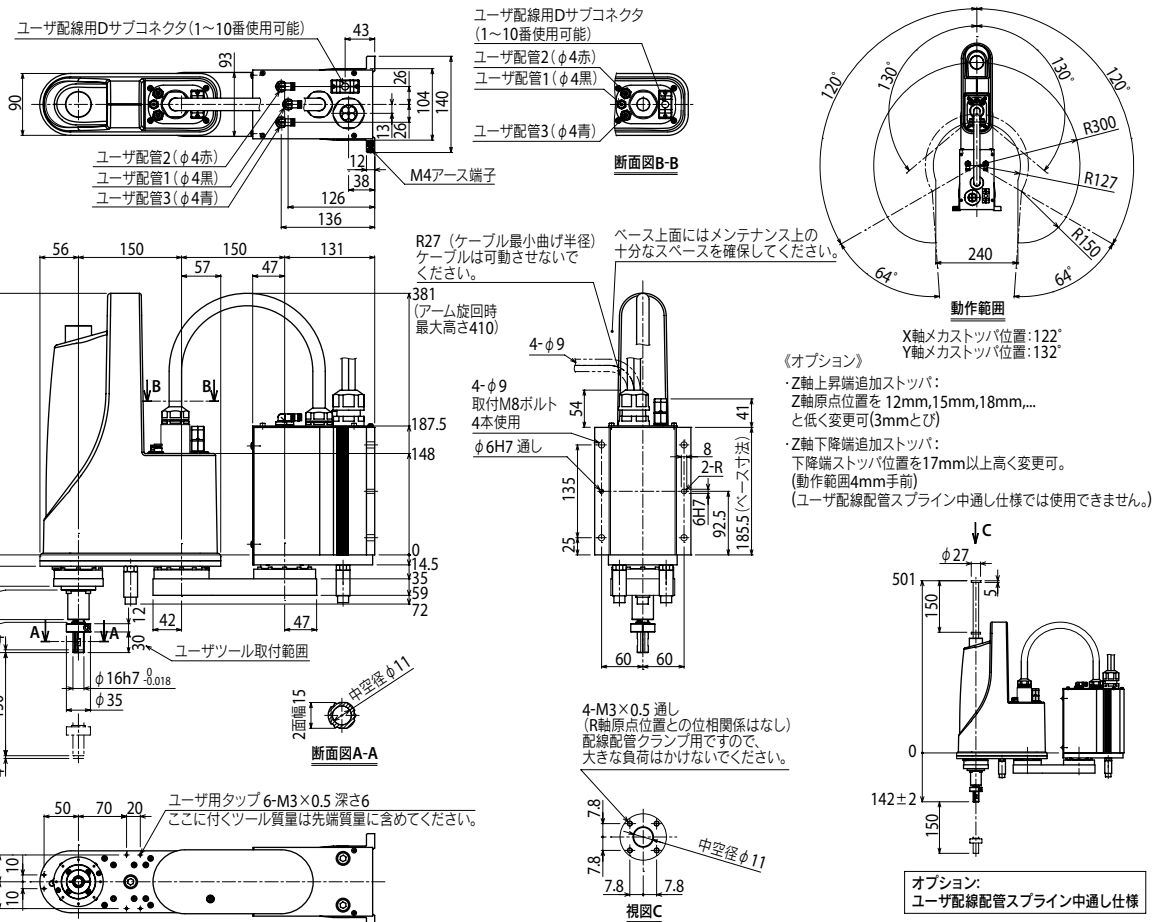
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK300XGS





# YK400XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 400mm ●最大可搬質量 5kg ※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

## 注文型式

**YK400XGS** - **150** - **RCX340-4**

ロボット本体	取付け方法 W:壁取付け (外観図通り) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中継しシャフト 無記入:なし S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	--------------------------------------------------------	----------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±125°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ~ 減速機	直結	
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec (壁取付け) 720°/sec (インバース)
最大可搬質量	5 kg (標準仕様)、4 kg (オプション仕様*4)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 3			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	20 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。  
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中継仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

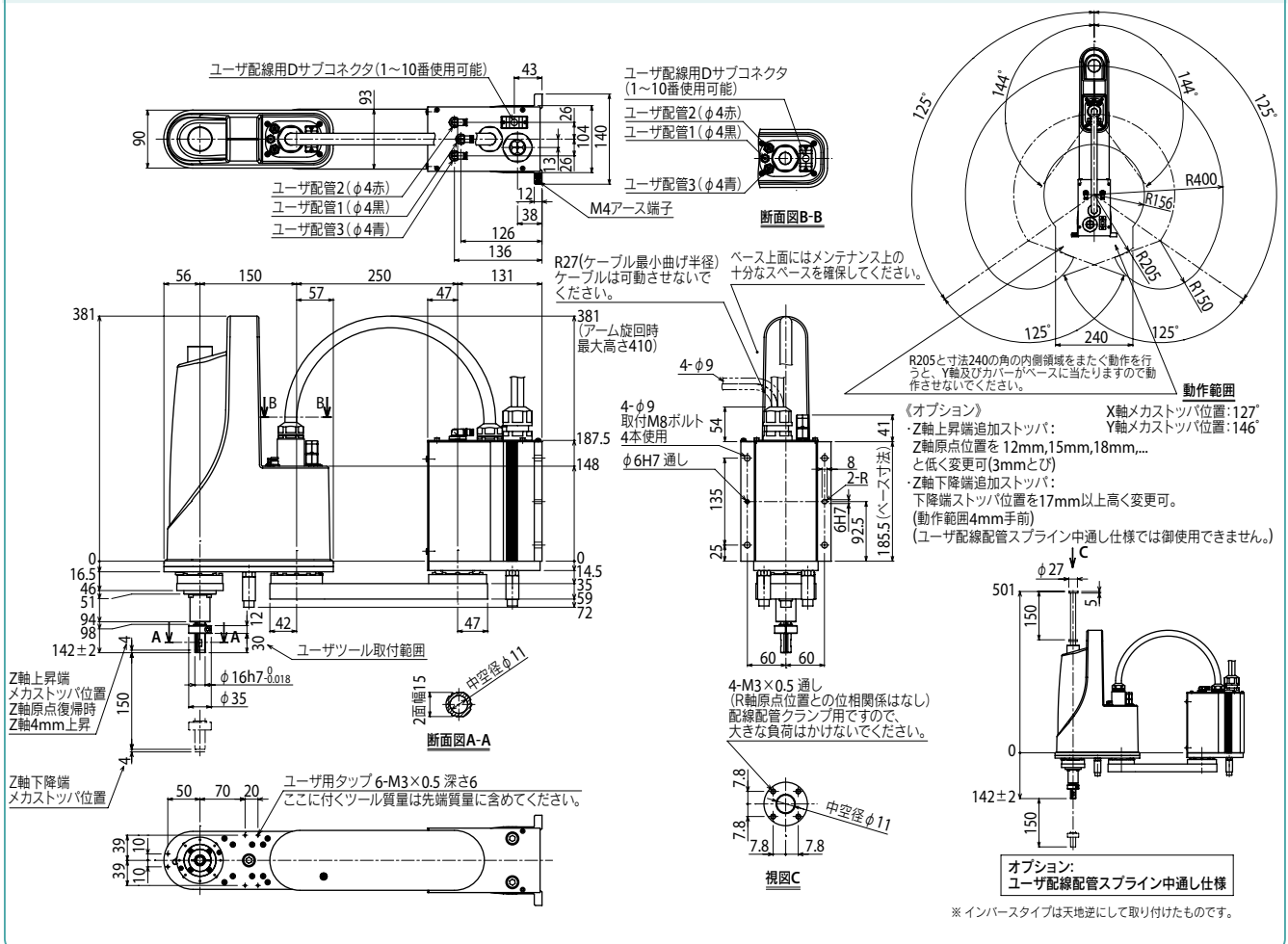
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

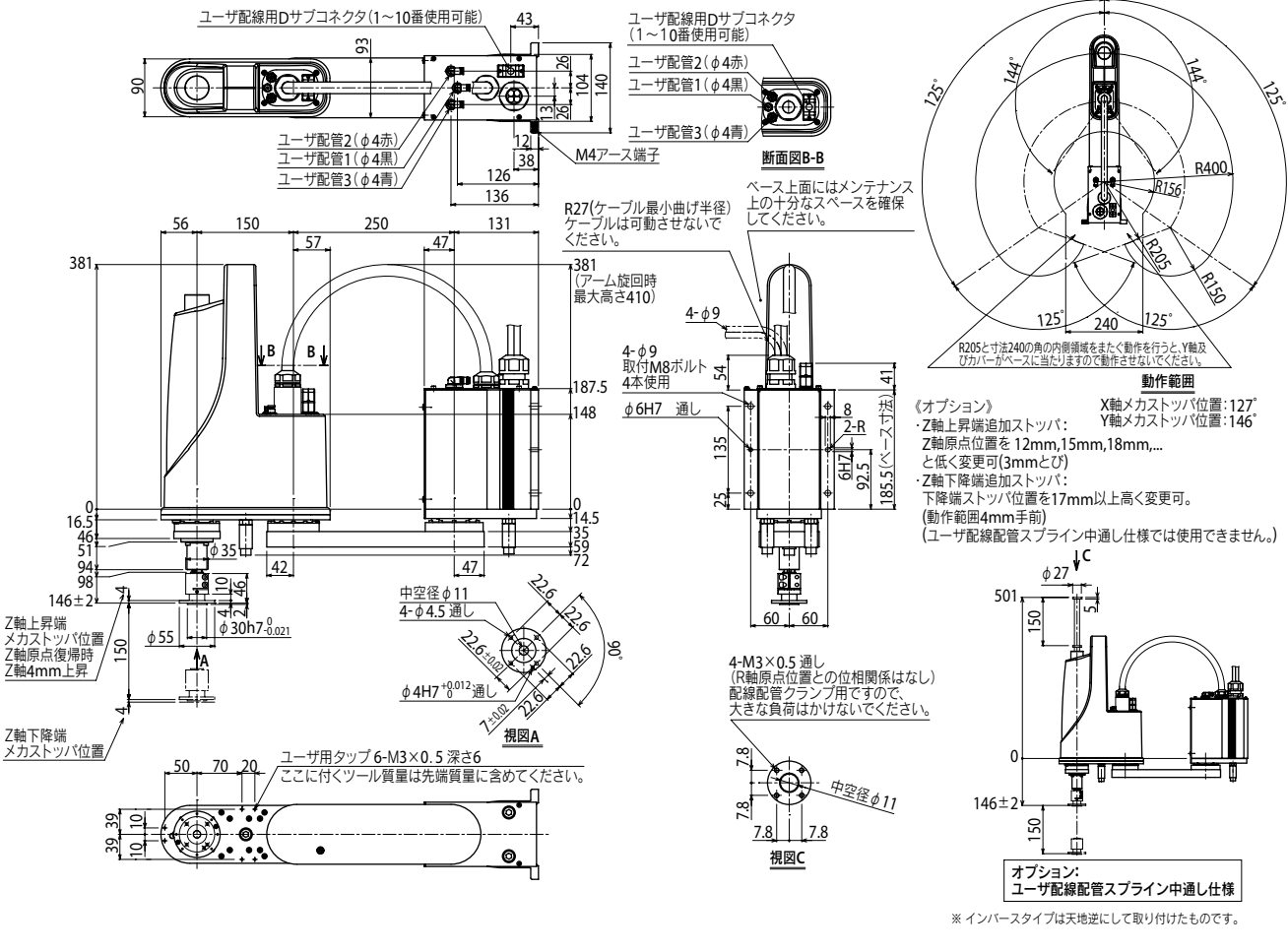
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XGS





YK400XGS ツールフランジ取付仕様



# YK500XGS

壁取付け・インバース仕様

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK500XGS**

ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取付け (外観隠通) U:壁取付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	---------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー
-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±105°	±125°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec (壁取付け) 800°/sec (インバース)
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		0.30 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m		
本体質量		30 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

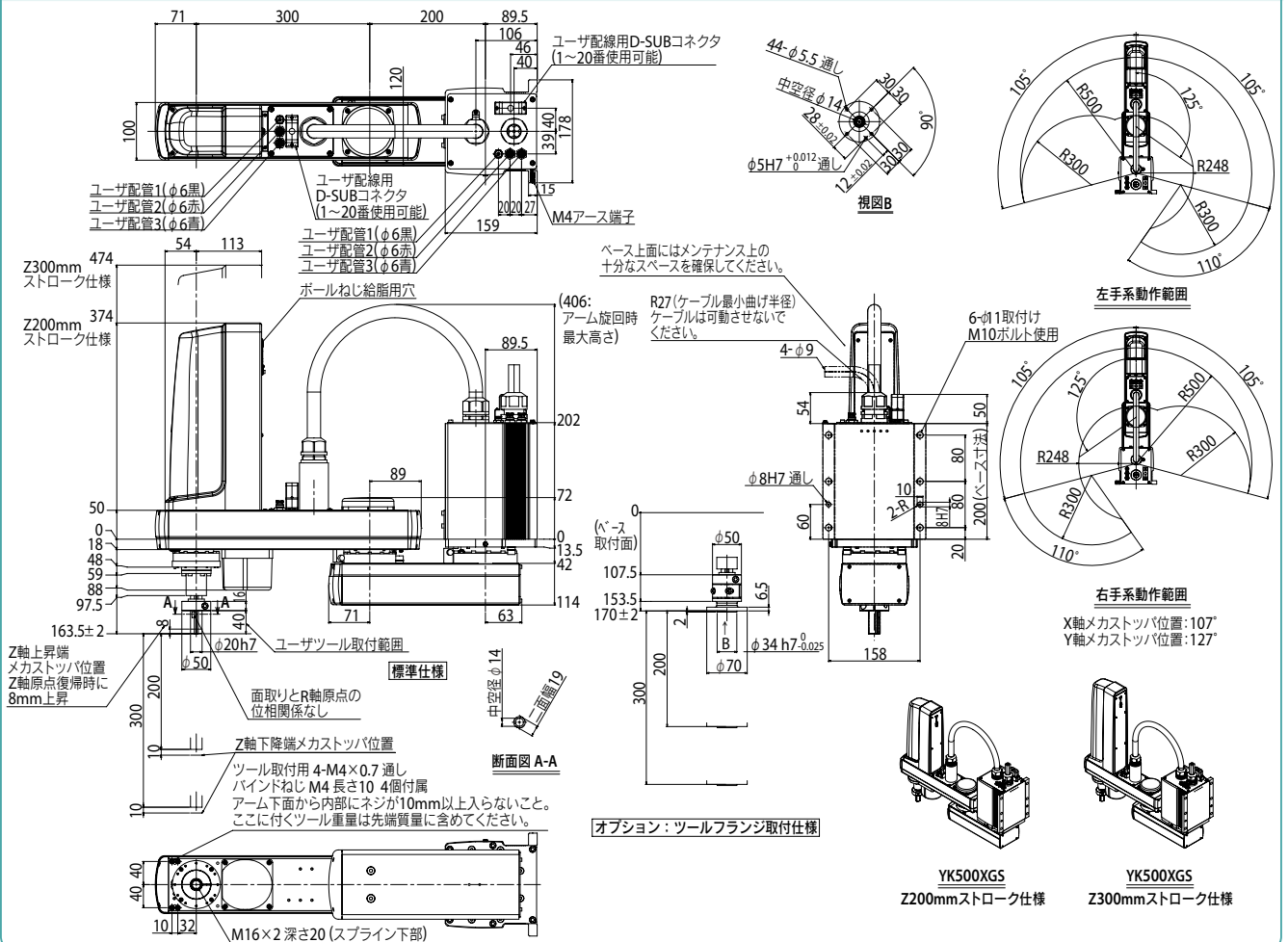
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGS



# YK600XGS

壁取り付け・インバース仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK600XGS**

ロボット本体

取付け方法<sup>※1</sup>  
W:壁取付け  
(外観面通り)  
J:壁取付け  
インバース  
(天地逆)

Z軸ストローク  
200:200mm  
300:300mm

ツールフランジ  
無記入:なし  
F:あり

ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

**RCX340-4**

適用コントローラ/  
制御軸数

安全  
規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アプ  
ン  
バッテ  
リ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec(壁取付け) 800°/sec(インバース)
最大可搬質量		10 kg (標準仕様)・9 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム:2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		0.46 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		0.30 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		31 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

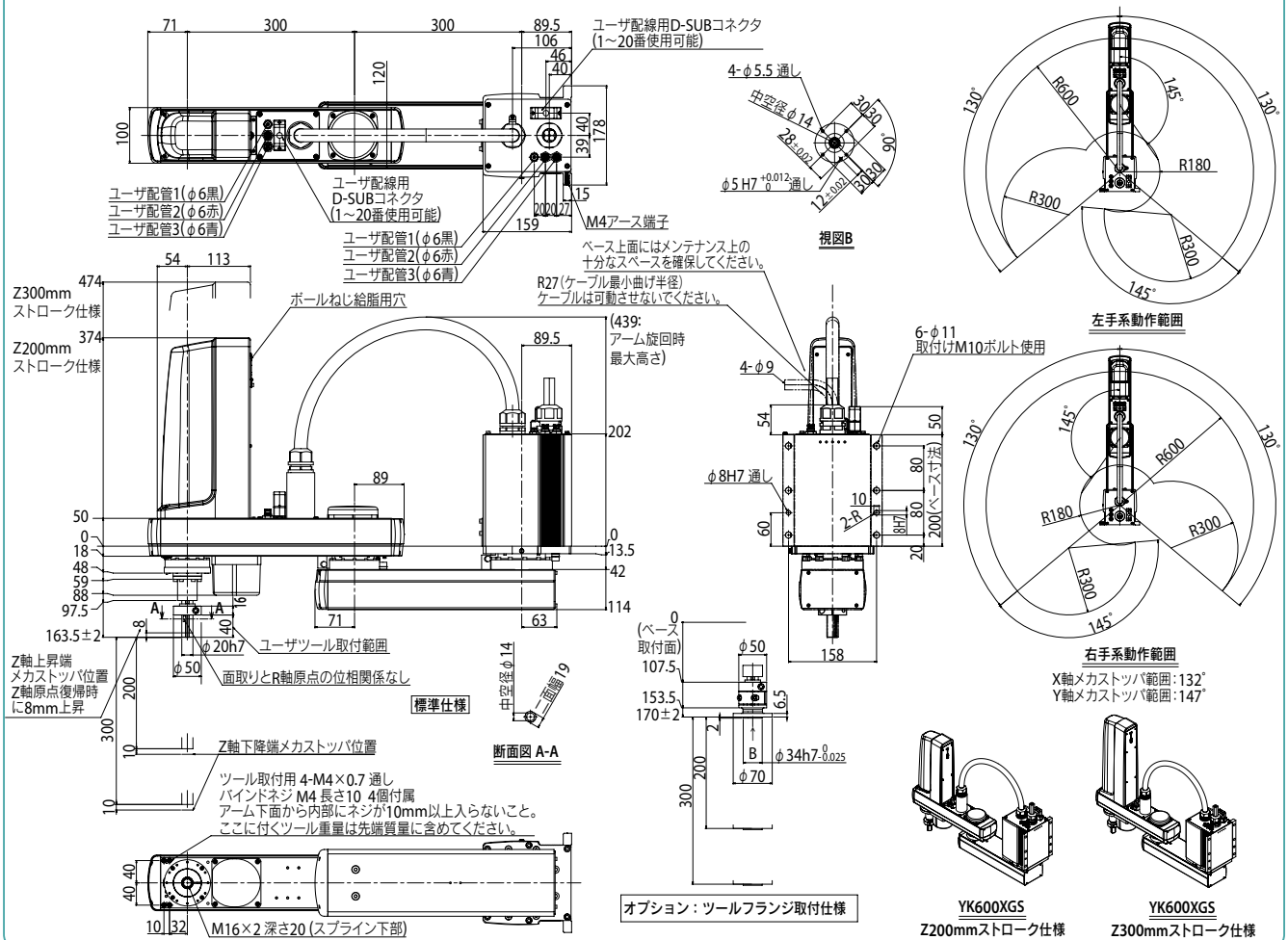
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGS



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 632**

# YK700XGS

壁取り付け・インバース仕様

- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

**YK700XGS**

ロボット本体

取付け方法<sup>※1</sup>  
W: 壁取り付け  
(外観図通り)  
U: 壁取り付け  
インバース  
(天地逆)

Z軸ストローク  
200:200mm  
400:400mm

ツールフランジ  
無記入: なし  
F: あり

ケーブル長  
3L: 3.5m  
5L: 5m  
10L: 10m

**RCX340-4**

適用コントローラ/  
制御軸数

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アプソ  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取り付け、壁取り付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	400 mm	200 mm   400 mm	—
	回転範囲	±130°	±130°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		8.4 m/sec	2.3 m/sec   1.7 m/sec	920°/sec (壁取り付け) 480°/sec (インバース)	
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストツパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 50 kg Z軸 400 mm: 52 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

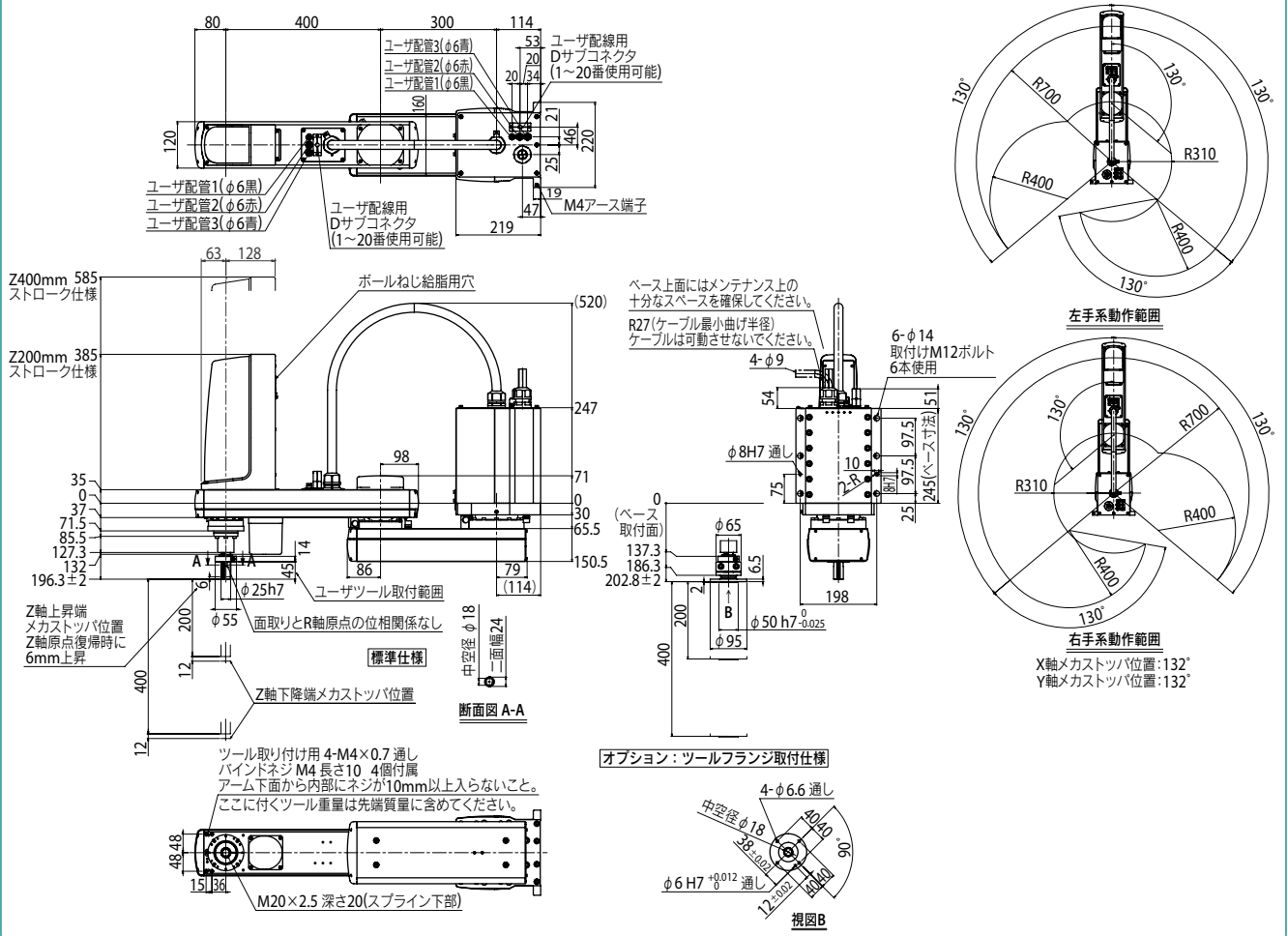
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK700XGS



# YK800XGS

壁取付け・インバース仕様

●アーム長 800mm ●最大可搬質量 20kg

## ■注文型式

**YK800XGS**

ロボット本体

取付け方法<sup>※1</sup>  
W: 壁取付け  
(外観図通り)  
J: 壁取付け  
インバース  
(天地逆)

Z軸ストローク  
200:200mm  
400:400mm

ツールフランジ  
無記入:なし  
F:あり

ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

**RCX340-4**

適用コントローラ/  
制御軸数

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

オプション  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け・壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 52 kg	Z軸 400 mm: 54 kg		

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、相位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

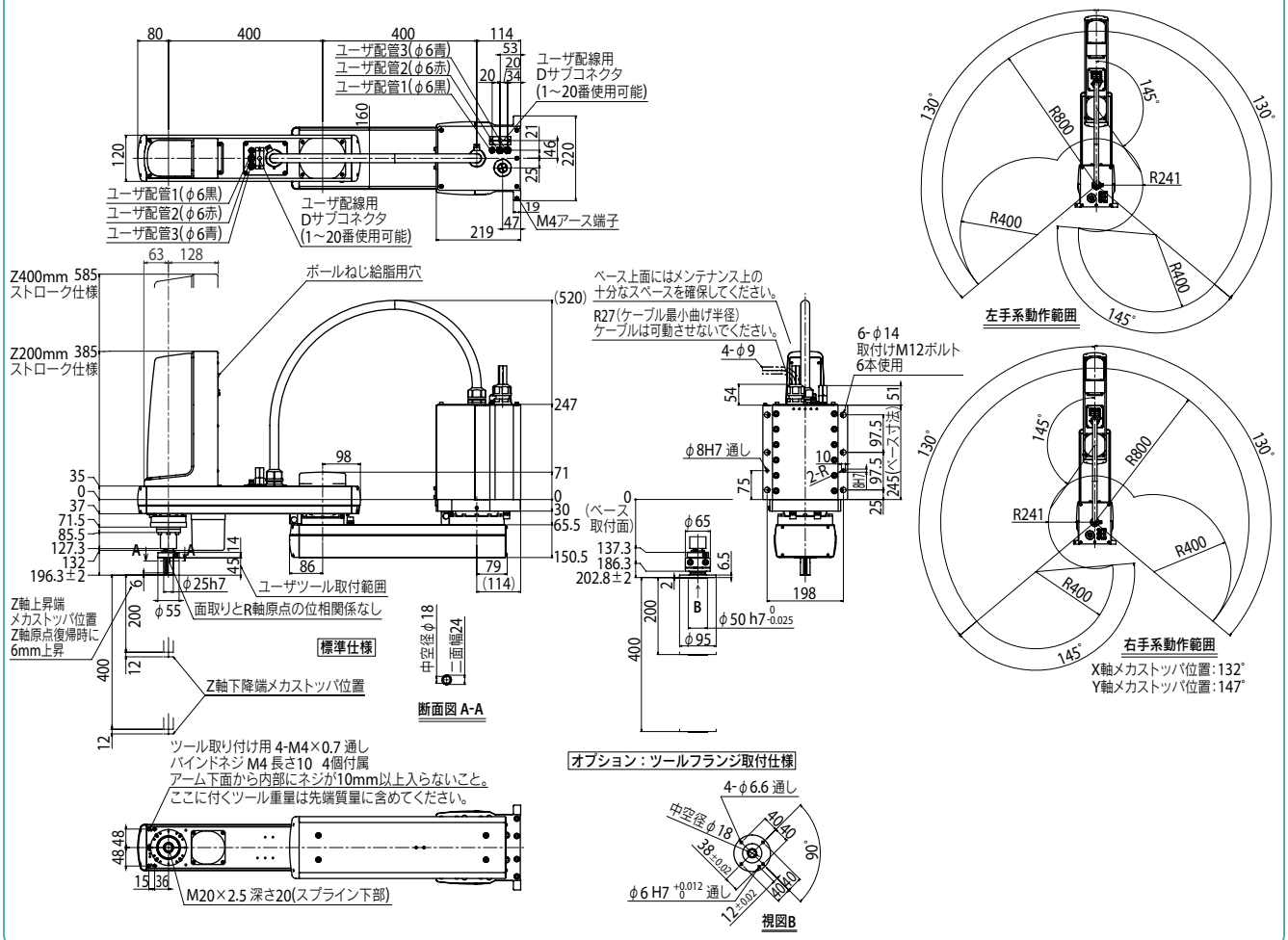
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK800XGS



適用コントローラ

**RCX340 ▶ 632**

# YK900XGS

壁取り付け・インバース仕様

●アーム長 900mm ●最大可搬質量 20kg

## 注文型式

**YK900XGS**

ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取り付け (外観隠し) U:壁取り付け インバース (天地逆)	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	-----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------	--------------------------------------

**RCX340-4**

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン パ ッ テ リ
-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け・壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	500 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.9 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 54 kg	Z軸 400 mm: 56 kg		

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
※3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

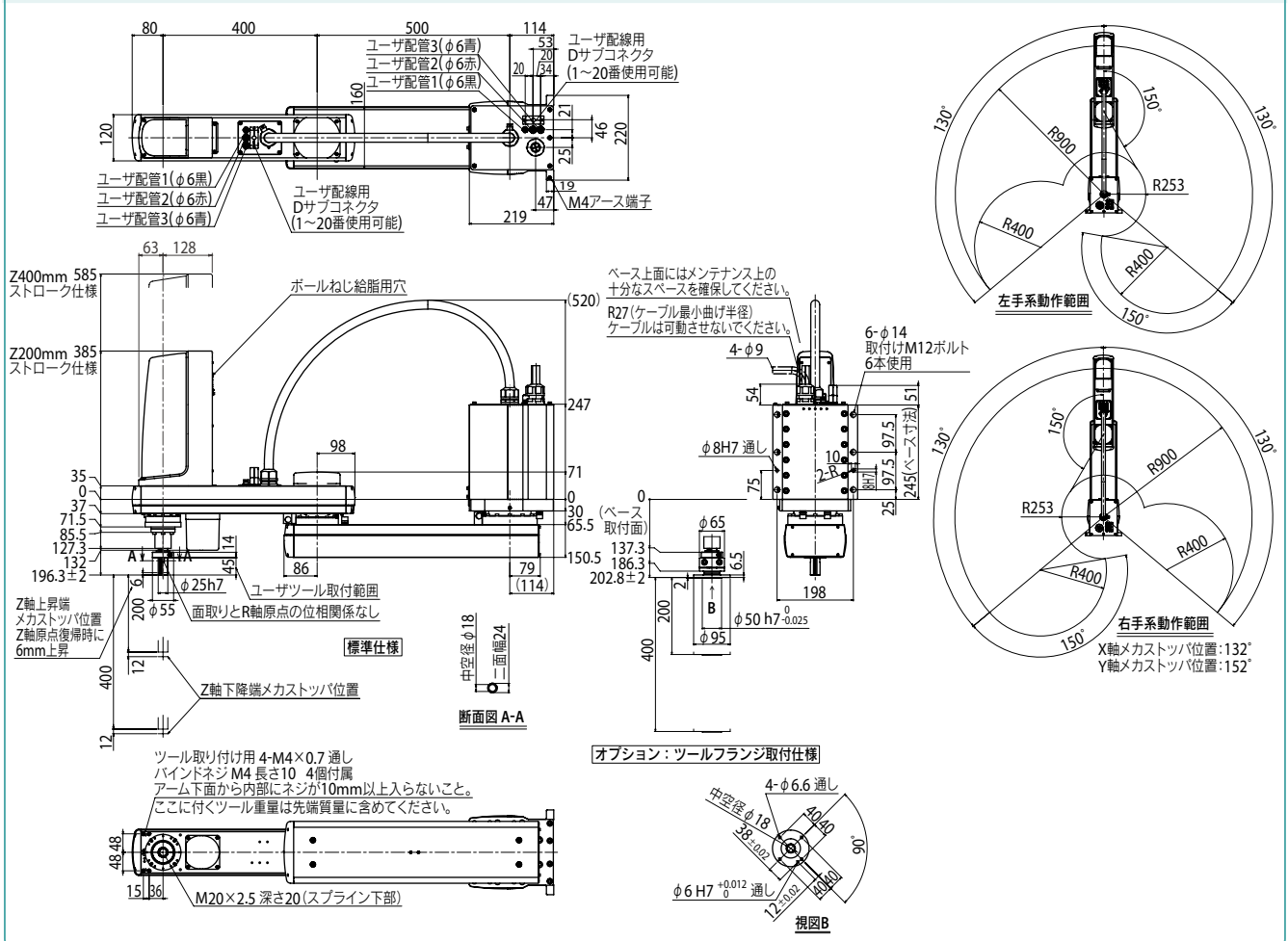
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK900XGS



# YK1000XGS

壁取付け・インバース仕様

- アーム長 1000mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

**YK1000XGS**

ロボット本体	取付け方法 <sup>※1</sup> W:壁取付け (外観図通り) J:壁取付け インバース (天地逆)
--------	----------------------------------------------------------------------

Z軸ストローク	200:200mm 400:400mm
---------	------------------------

ツールフランジ	無記入:なし F:あり
---------	----------------

**RCX340-4**

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。  
壁取付け・壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けしないでください。  
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm   400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ～減速機			
	減速機～出力	直結			
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		10.6 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	920°/sec (壁取付け) 480°/sec (インバース)
最大可搬質量		20 kg (標準仕様)、19 kg (ツールフランジ取付仕様)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>※2</sup>		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※3</sup>		1.0 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストツパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm : 56 kg	Z軸 400 mm : 58 kg		

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
※2. 水平方向300mm, 垂直方向25mm往復、粗位置決め時。  
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

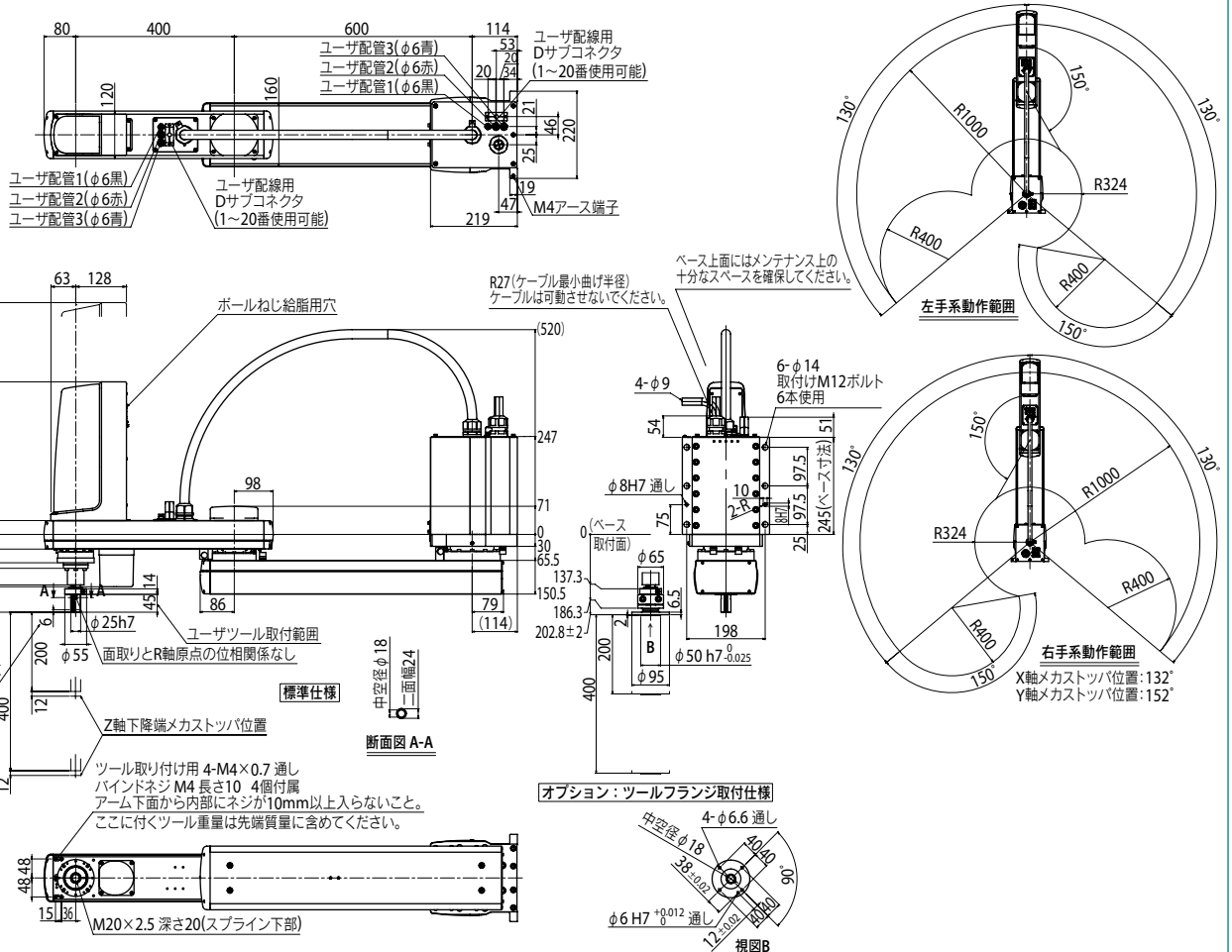
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストツパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK1000XGS



# YK250XGP

防塵・防滴仕様



●アーム長 250mm ●最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK250XGP-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム:2kg可搬時 <sup>*2</sup>		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級 <sup>*4</sup>		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストッパ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準:3.5 m		オプション:5 m, 10 m	
本体質量		21.5 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK250XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください

ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

ユーザ配管1(φ4黒)  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください

ユーザ配管2(φ4赤)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)  
 配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けないでください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸ジャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。  
 ・X軸メカストッパ位置:131°  
 ・Y軸メカストッパ位置:136°

ユーザ配管1(φ4黒)  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2(φ4赤)  
 使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

M4アース端子

ユーザツール取付範囲

Z軸先端形状

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
 ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

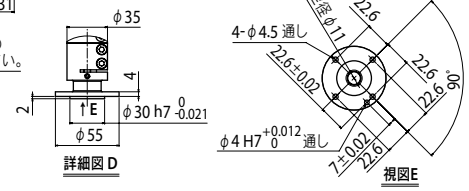
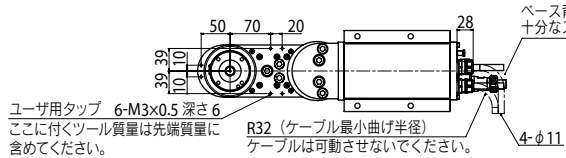
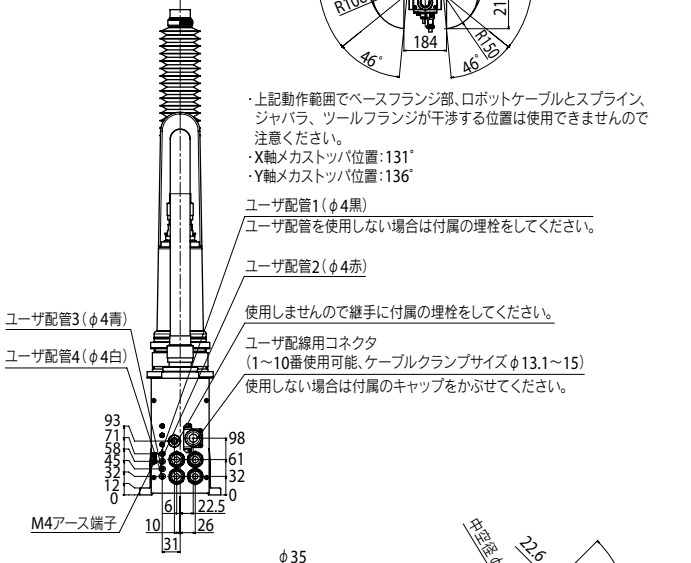
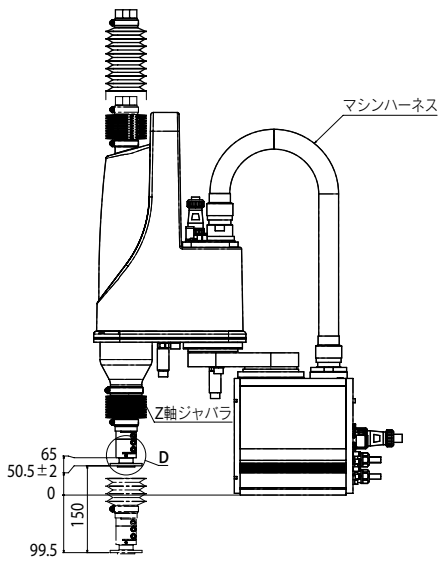
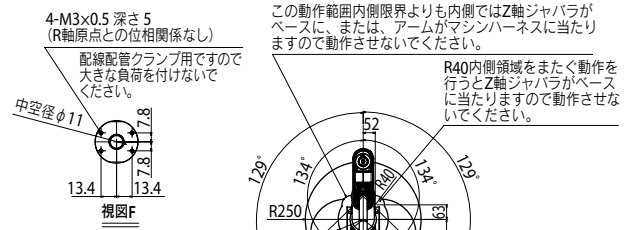
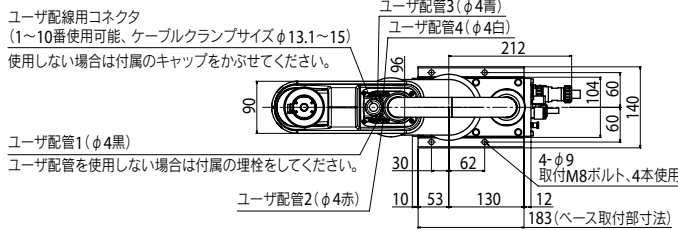
R32 (ケーブル最小曲半径)  
 ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

断面図 A-A



YK250XGP ツールフランジ取付仕様



# YK350XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 350mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK350XGP - 150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中適しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		22 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

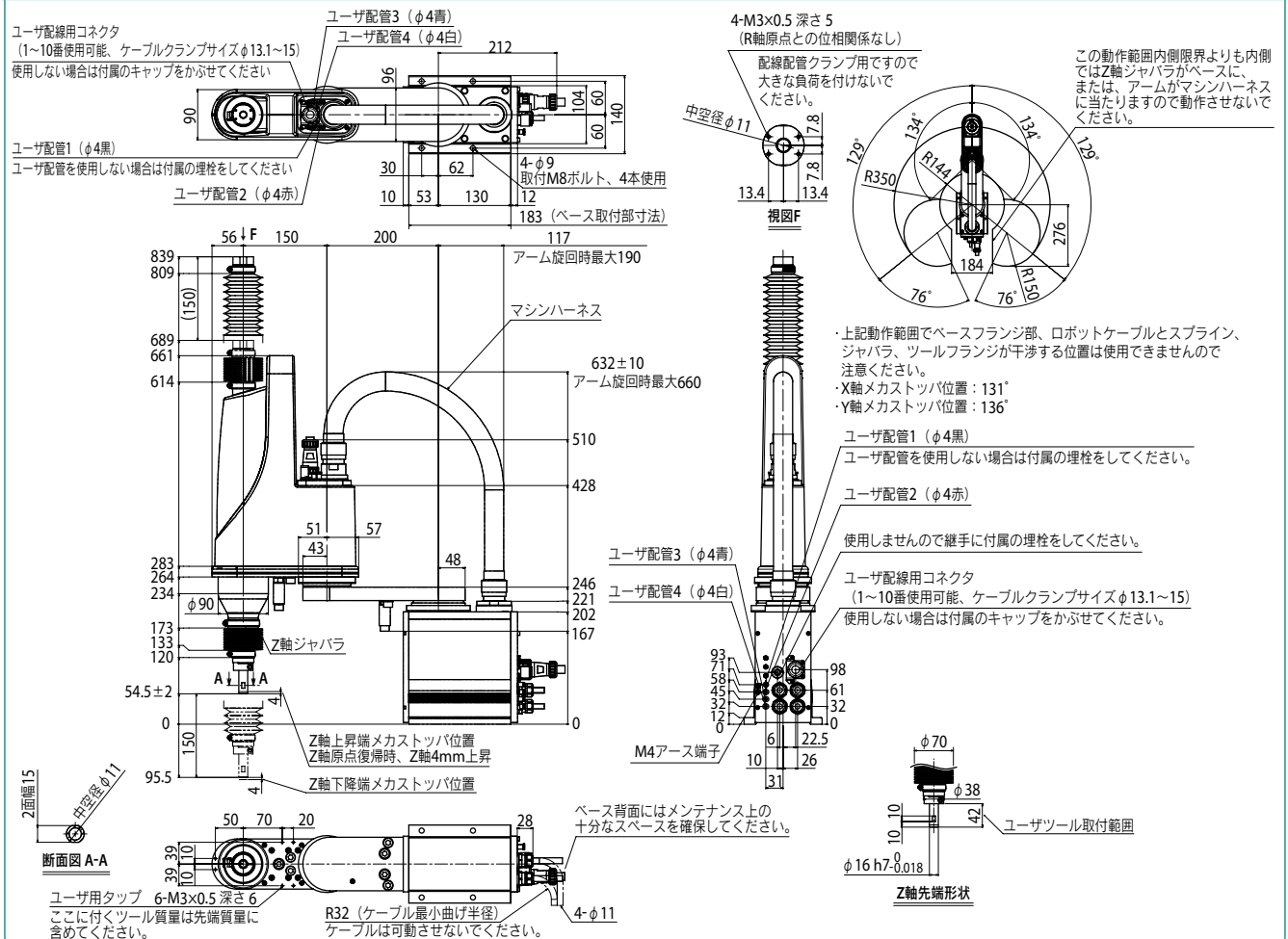
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

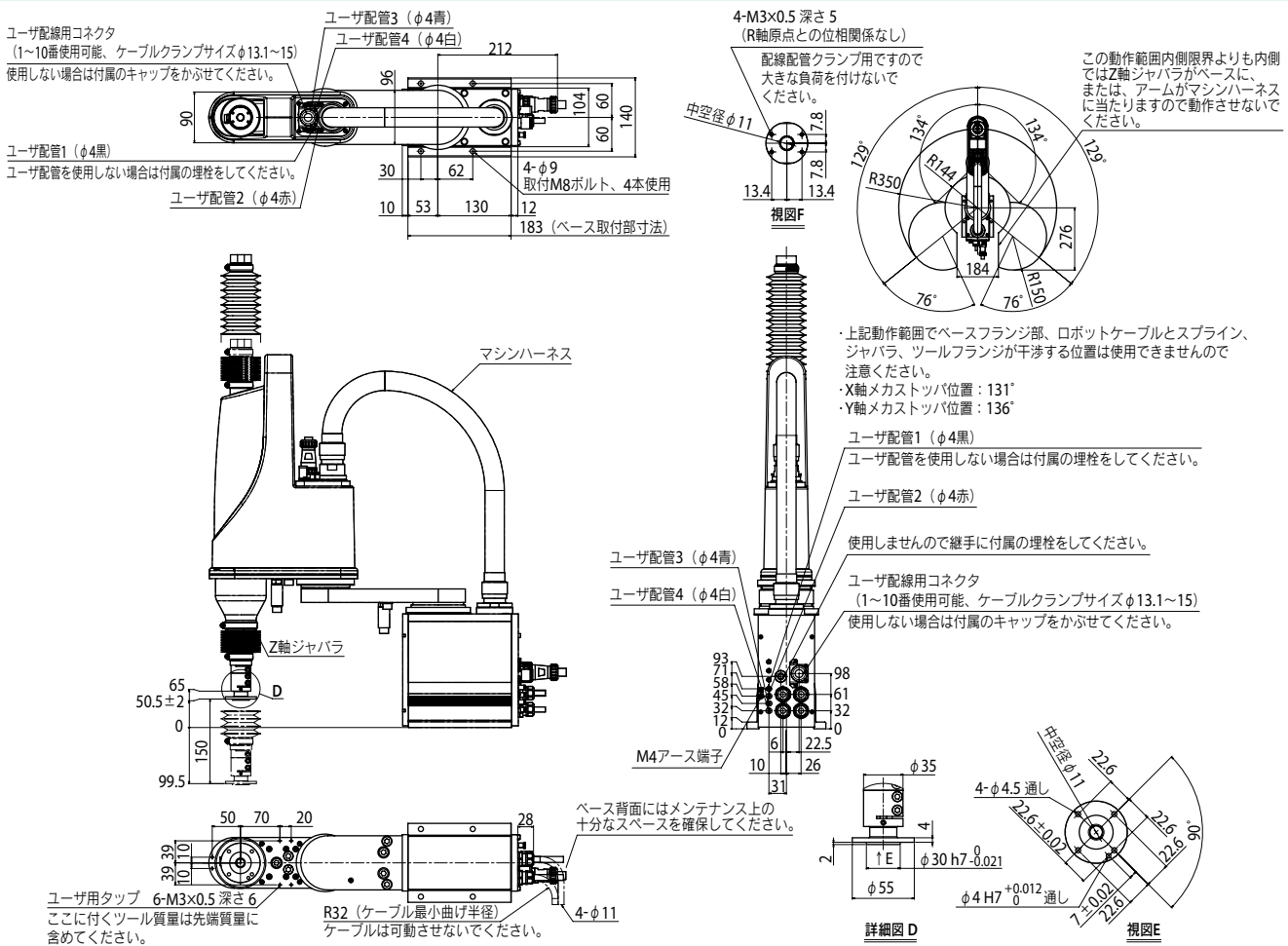
\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350XGP



YK350XGP ツールフランジ取付仕様



# YK400XGP

防塵・防滴仕様



●アーム長 400mm ●最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK400XGP-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム:2kg可搬時*2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストッパ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準:3.5 m		オプション:5 m, 10 m	
本体質量		22.5 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。  
 \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

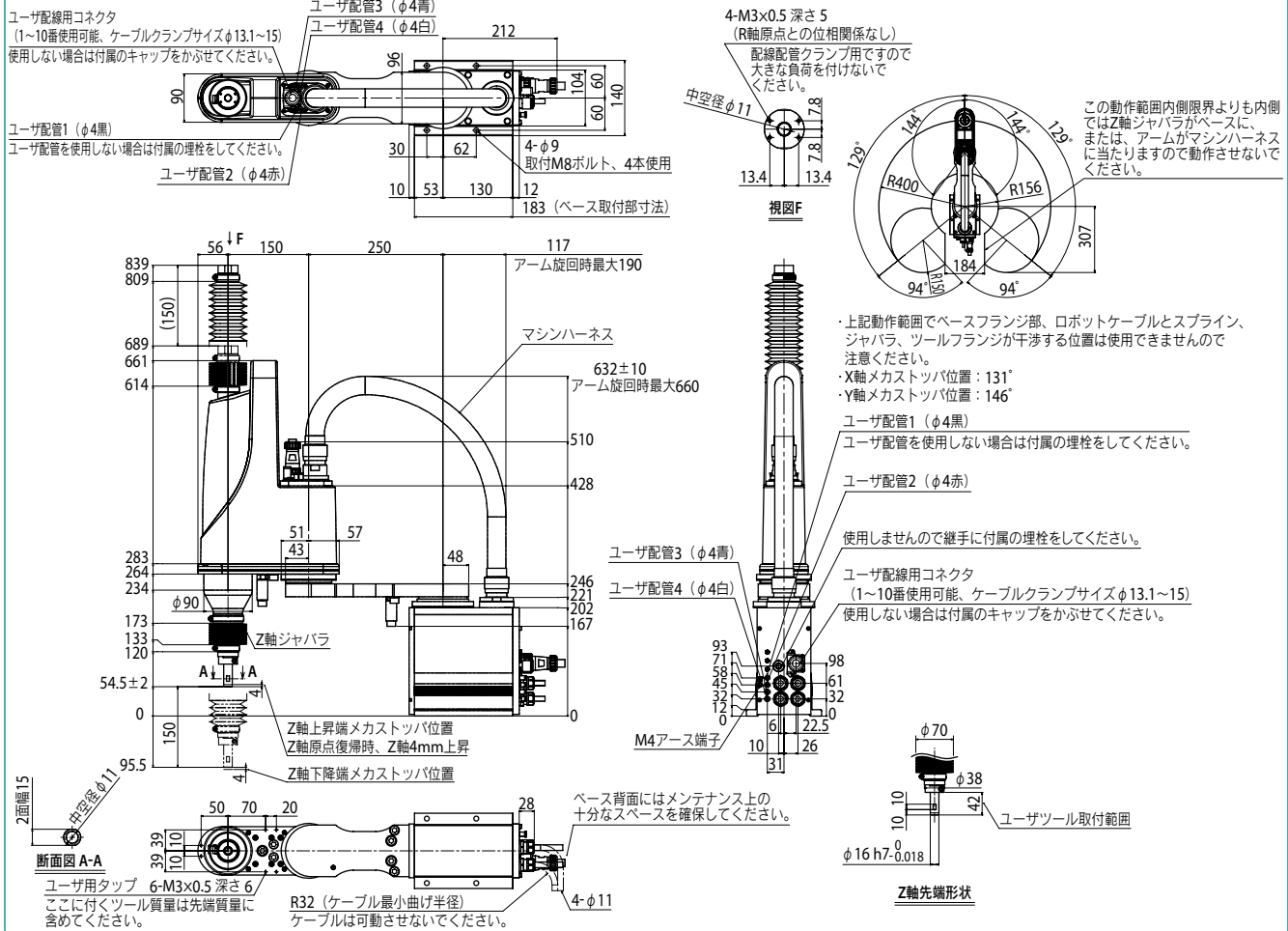
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XGP



ユニテックパナソニックケーブル	LCMR200
単軸ロボット	GX
ユニテックパナソニックケーブル	LCM100
スカラーロボット	YK-X
単軸ロボット	Robotomy
ユニテックパナソニックケーブル	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XX-X
ヒック&スライズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER INFORMATION
全方位/タインイー	全方位/タインイー
小型/中型	小型/中型
大型	大型
壁取り付け/インナー	壁取り付け/インナー
防塵/防滴	防塵/防滴

## YK400XGP ツールフランジ取付仕様

### ユーザ配線用コネクタ

(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

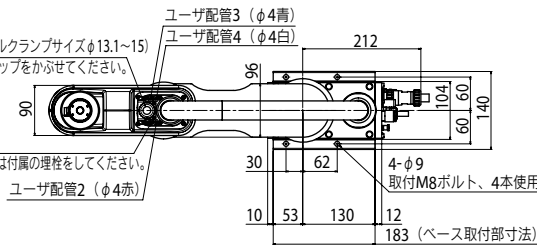
### ユーザ配管1 (φ4黒)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

### ユーザ配管2 (φ4赤)

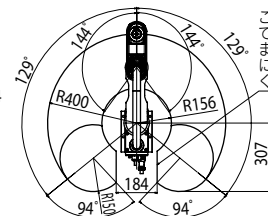
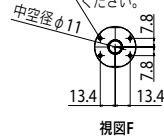
### ユーザ配管3 (φ4青)

### ユーザ配管4 (φ4白)



4-M3×0.5 深さ 5  
(R軸原点との位相関係なし)

配線配管クランプ用ですので  
大きな負荷を付けないで  
ください。



・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、  
ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので  
ご注意ください。

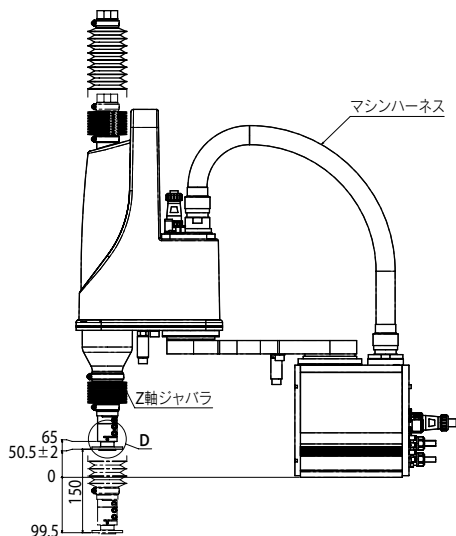
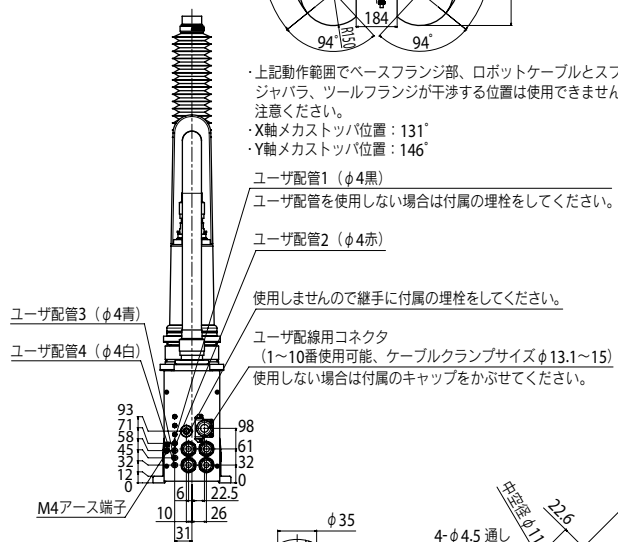
- ・X軸メカストッパ位置：131°
- ・Y軸メカストッパ位置：146°

ユーザ配管1 (φ4黒)  
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

### ユーザ配管2 (φ4赤)

使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。

ユーザ配線用コネクタ  
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。



ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ 6  
ここに付くツール質量は先端質量に  
含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の  
十分なスペースを確保してください。



# YK500XGLP

防塵・防滴仕様

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK500XGLP-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アッパ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ～減速機 減速機～出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム:2kg可搬時*2		0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529)相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット		2.メカストッパ(X, Y, Z軸)	
ロボットケーブル長		標準:3.5 m		オプション:5 m, 10 m	
本体質量		25 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGLP

**ユーザ配線用コネクタ**  
 (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

**ユーザ配管1(φ4黒)**  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

**ユーザ配管2(φ4赤)**  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

**ユーザ配管3(φ4青)**  
 ユーザ配管4(φ4白)

**4-M3×0.5 深さ5**  
 (R軸原点との位相関係なし)  
 配線配管クランプ用ですので  
 大きな負荷を付けないで  
 ください。

**中空径φ11**

**この動作範囲内側限界よりも  
 内側ではZ軸ジャバラがベース  
 に、または、アームがマシン  
 ハーネスに当たりますので  
 動作させないでください。**

**上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、  
 ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので  
 ご注意ください。**  
 ・X軸メカストッパ位置:131°  
 ・Y軸メカストッパ位置:146°

**ユーザ配管1(φ4黒)**  
**ユーザ配管2(φ4赤)**  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

**使用しませんので継手に付属の埋栓をしてください。**

**ユーザ配線用コネクタ**  
 (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

**ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6**  
 ここに付くツール質量は先端質量に  
 含めてください。

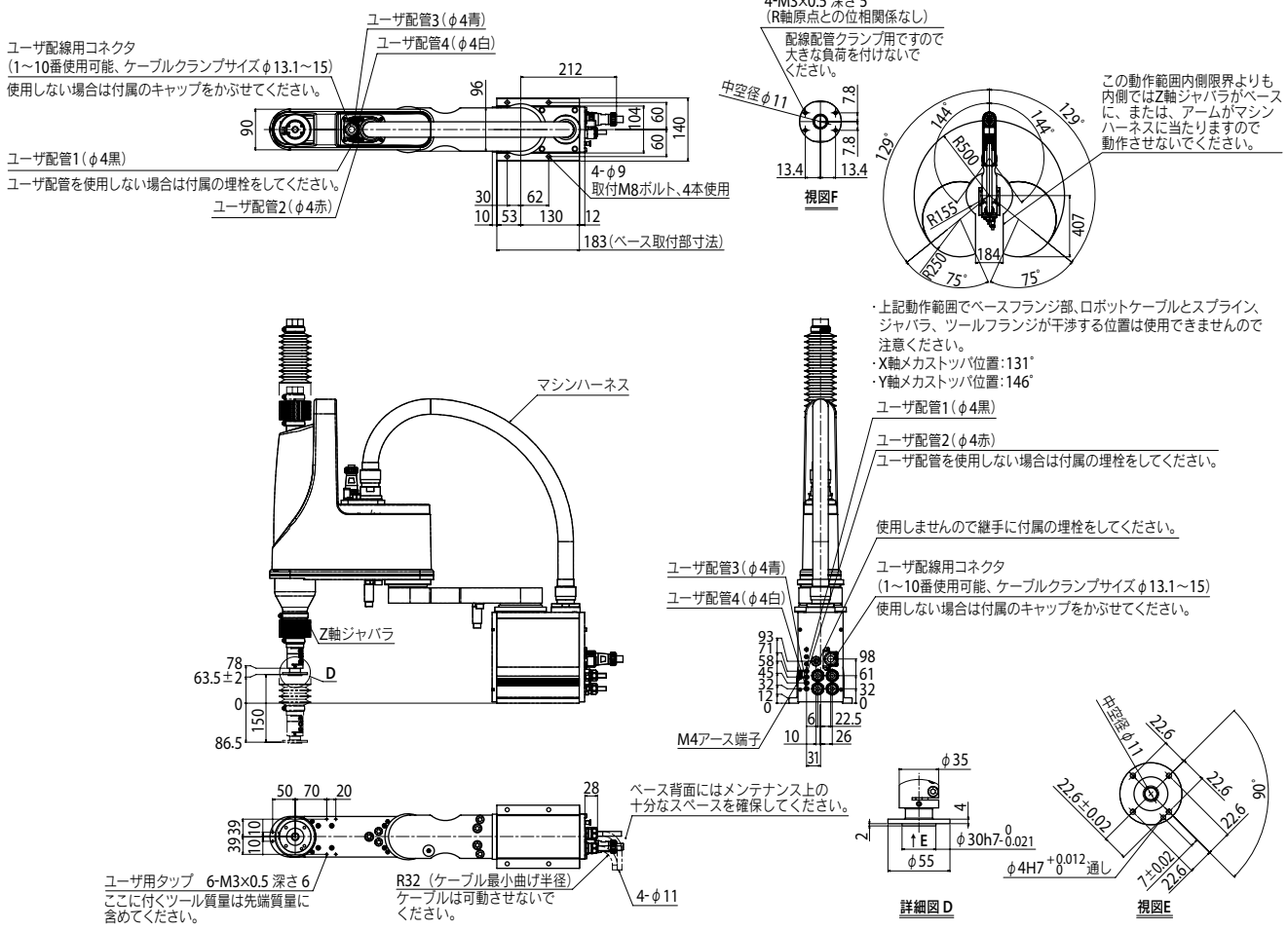
**R32 (ケーブル最小曲げ半径)**  
 ケーブルは可動させないで  
 ください。

**ベース背面にはメンテナンス上の  
 十分なスペースを確保してください。**

**ユーザツール取付範囲**

**Z軸先端形状**

YK500XGLP ツールフランジ取付仕様



# YK500XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

## ■注文型式

**YK500XGP** - **F** - **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	300 mm	200 mm   300 mm	—
	回転範囲	±130°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec   1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.55 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.3 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 32 kg Z軸 300 mm: 33 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定用具(オプション)を使用して行います。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能、ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

4-φ11 取付けM10ボルト4本使用 (ベース寸法)

φ38(排気用配管) ホースを巻き、水、塵のからない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアージャック用(φ6)  
Y軸関節エアージャック用(φ6)  
M4アース端子

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管1 (φ6黒)  
ユーザ配管2 (φ6赤)  
ユーザ配管3 (φ6青)

φ25 H7<sup>+0.021</sup><sub>0</sub>  
φ72 h7<sup>-0.03</sup>

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スライダ、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

X軸メカストッパ位置: 132°  
Y軸メカストッパ位置: 147°

※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

左手系動作範囲  
右手系動作範囲

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

寸法135と292の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。



# YK600XGLP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK600XGLP-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	モータ ~ 減速機	直結		
伝達方式	減速機 ~ 出力	直結		
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	26 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

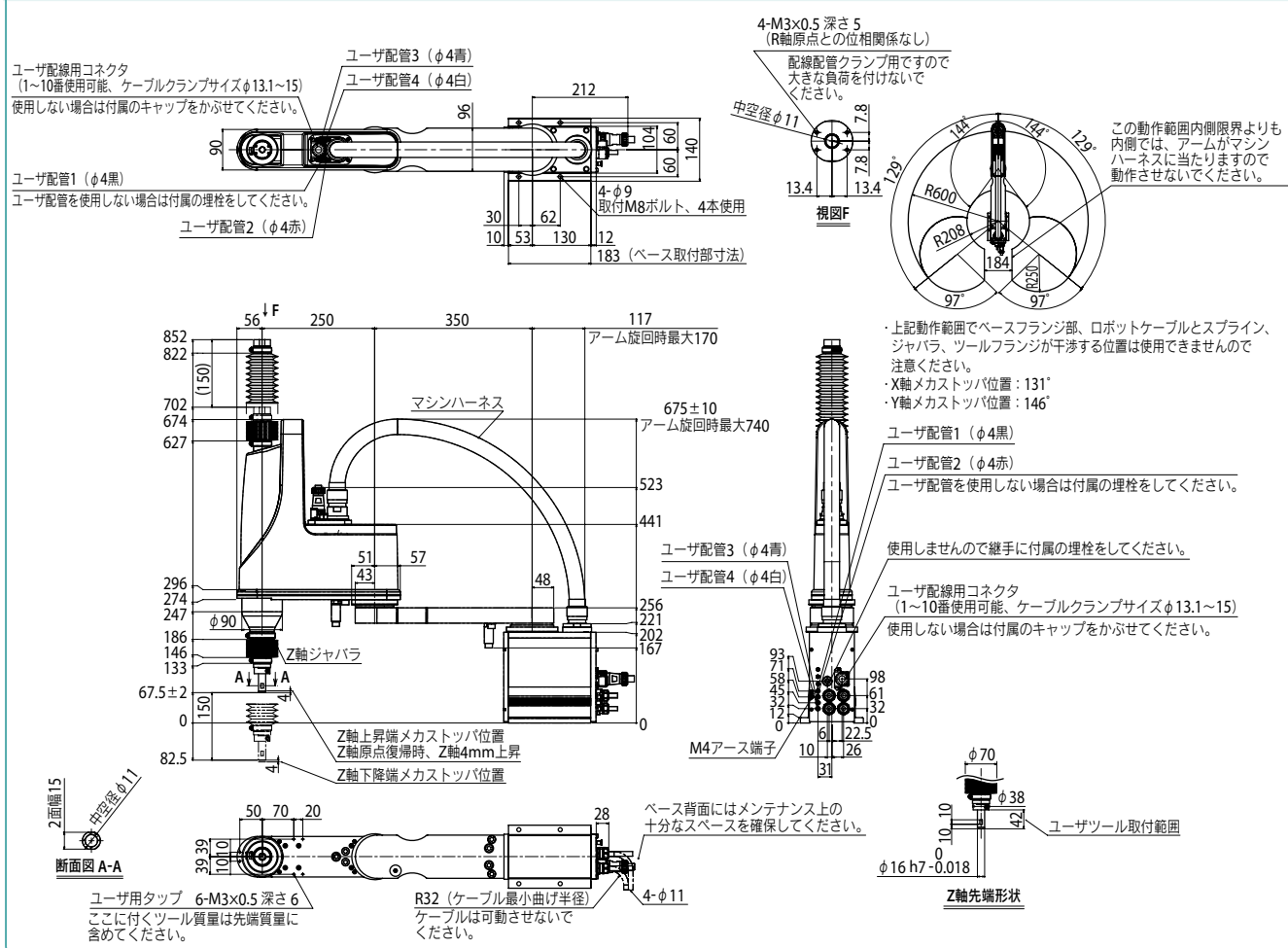
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

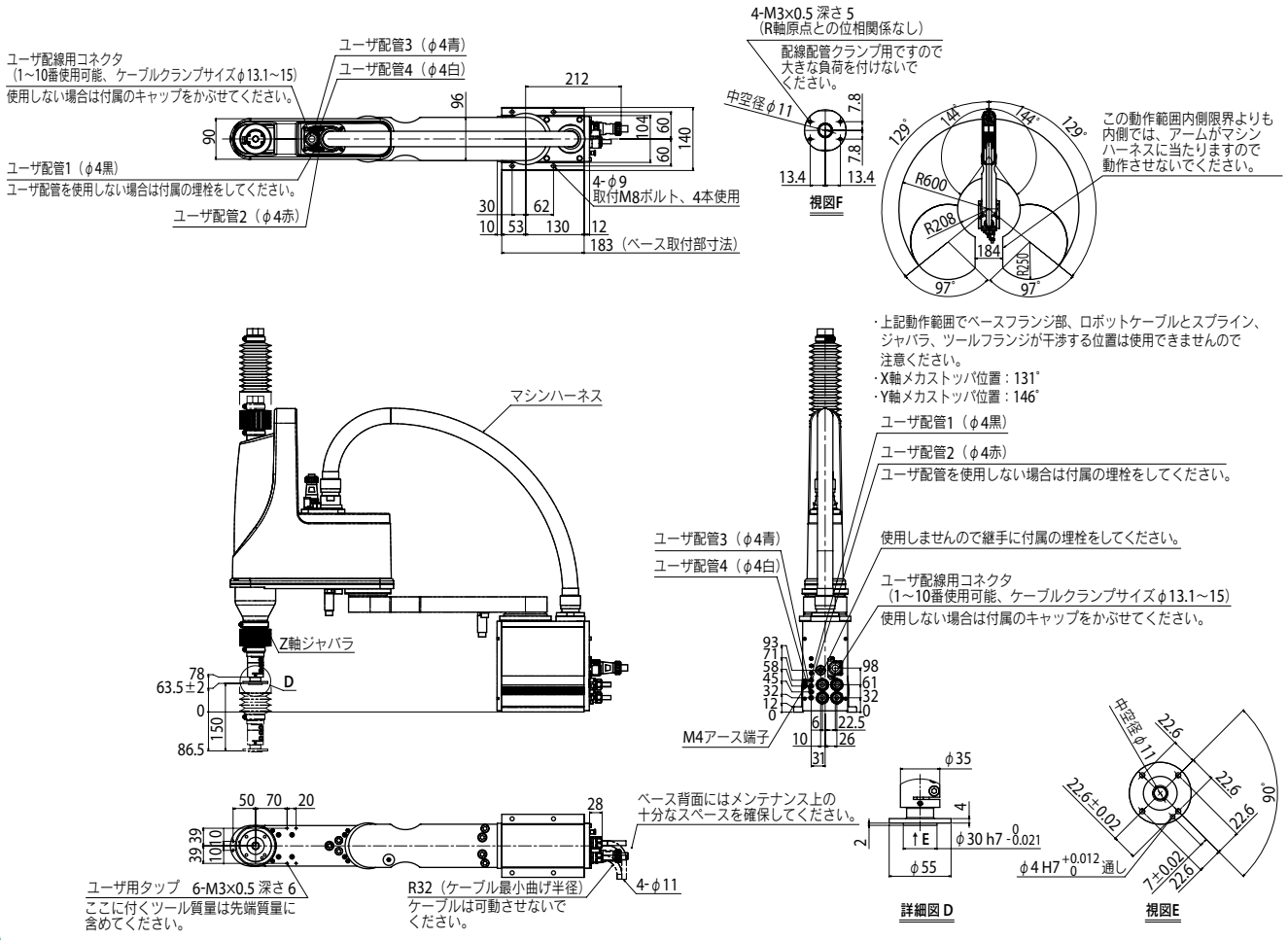
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGLP



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- 全方向/タイナー
- 小型/中型
- 大型
- 駆動付ホーン
- 防護防滴

## YK600XGLP ツールフランジ取付仕様



# YK600XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## ■注文型式

<b>YK600XGP</b>		<b>F</b>		<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P.632**

## ■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸	
軸仕様	300 mm	300 mm	200 mm 300 mm	—	
回転範囲	±130°	±145°	—	±360°	
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	200 W	
減速機構	モータ ~ 減速機	直結			
伝達方式	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°	
最高速度	8.4 m/sec		2.3 m/sec 1.7 m/sec	1700°/sec	
最大可搬質量	10 kg				
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.56 sec				
R軸許容慣性モーメント*3	0.3 kgm <sup>2</sup>				
保護等級*4	IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3				
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				
本体質量	Z軸 200 mm: 33 kg Z軸 300 mm: 34 kg				

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。  
 \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

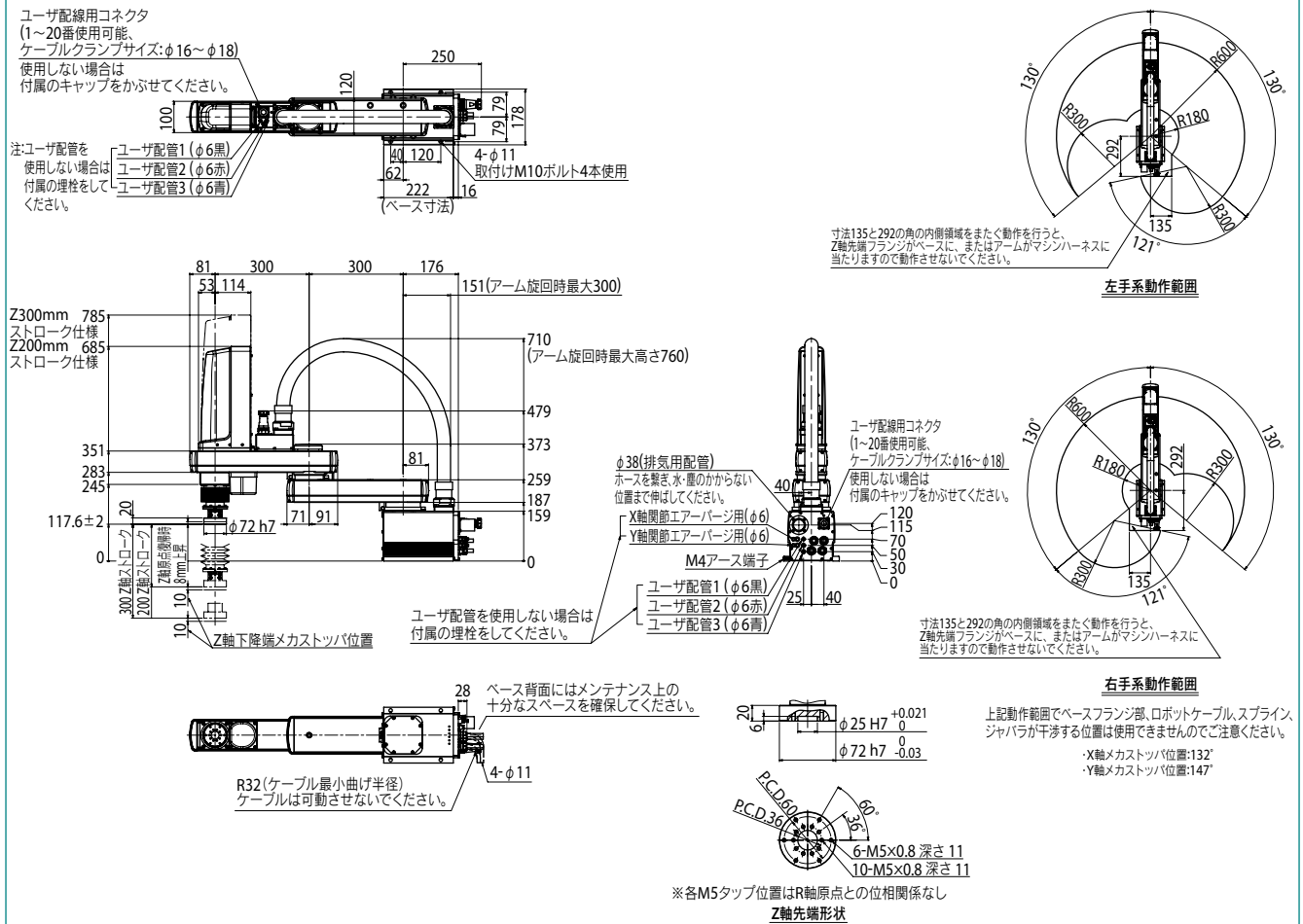
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
 \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGP



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robomity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
全方位/  
タインー  
小型/中型  
大型  
聖取付キ  
ン/ベース  
防塵・防滴



# YK700XGP

防塵・防滴仕様



- アーム長 700mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK700XGP</b>		<b>F</b>		<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	300 mm	400 mm	200 mm 400 mm	—
アーム長				
回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC	750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	直結			
伝達方式	直結			
モータ ~ 減速機				
減速機 ~ 出力				
繰り返し位置決め精度 <sup>*1</sup>	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	8.4 m/sec		2.3 m/sec 1.7 m/sec	920° /sec
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 <sup>*2</sup>	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>*3</sup>	1.0 kgm <sup>2</sup>			
保護等級 <sup>*4</sup>	IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	Z軸 200 mm: 54 kg Z軸 400 mm: 56 kg			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
- ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

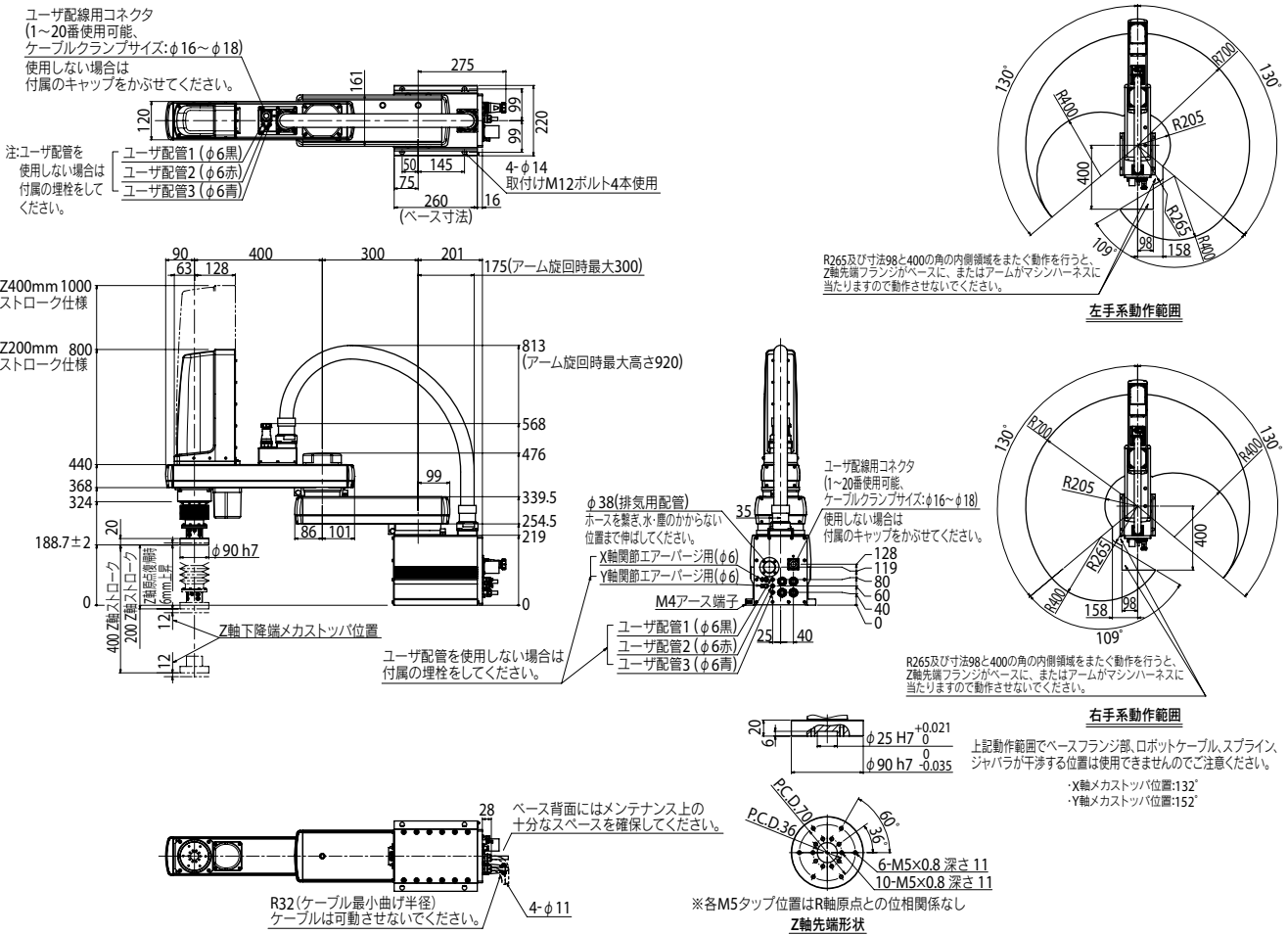
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- ※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- ※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK700XGP



# YK800XGP

防塵・防滴仕様

- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

## ■ 注文型式

**YK800XGP** - **F** - **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度		9.2 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	920° / sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.58 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq x 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 x 3			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 56 kg Z軸 400 mm: 58 kg			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- \* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK800XGP

ユーザ配線用コネクタ (1~20番使用可能。ケーブルクランプサイズ: φ16~φ18) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

注: ユーザ配管をユーザ配管1 (φ6黒) / ユーザ配管2 (φ6赤) / ユーザ配管3 (φ6青) 使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

φ38(排気用配管) ホースを脱ぎ、水・塵のからない位置まで伸ばしてください。

X軸関節エアバージ用(φ6) / Y軸関節エアバージ用(φ6) / M4アース端子 / ユーザ配管1 (φ6黒) / ユーザ配管2 (φ6赤) / ユーザ配管3 (φ6青)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R32(ケーブル最小曲げ半径) ケーブルは可動させないでください。

φ25 H7 / 0 / φ90 h7 -0.035

R.C.D.20 / R.C.D.36 / 60° / 6-M5x0.8 深さ11 / 10-M5x0.8 深さ11

\*各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし  
Z軸先端形状

R265及び寸法98と400の角の内側領域をまたぐ動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンベースに当たりやすいため動作させないでください。

左手系動作範囲

右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スライダ、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

- ・X軸メカストップ位置: 132°
- ・Y軸メカストップ位置: 152°



# YK1000XGP

防塵・防滴仕様

●アーム長 1000mm ●最大可搬質量 20kg

## ■注文型式

**YK1000XGP** - **F** - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アボンバッテリー
--------	-----------------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±130°	±150°	—	±360°
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結			
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度*1		±0.02 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.004°
最高速度		10.6 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec	920° /sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.59 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		1.0 kgm <sup>2</sup>			
保護等級*4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm: 60 kg Z軸 400 mm: 62 kg			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
\*2. 上下移動25mm, 水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、相位置決めアーチモーション)。  
\*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
\*4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

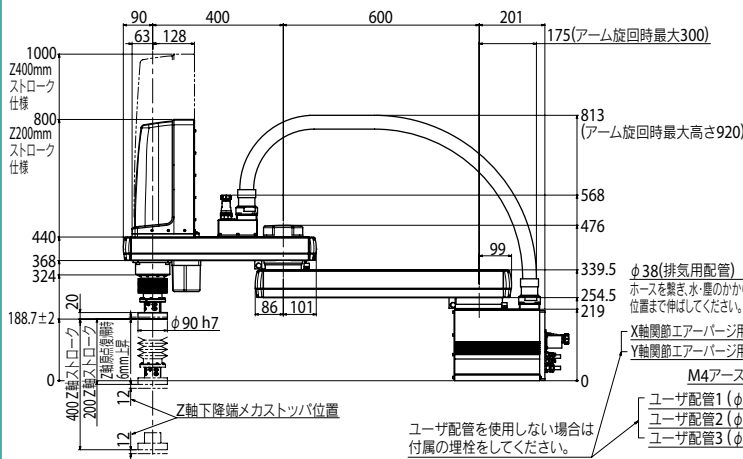
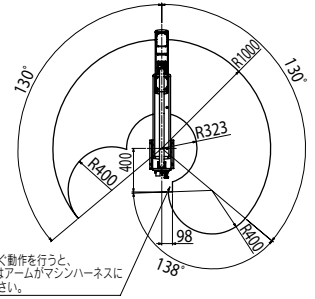
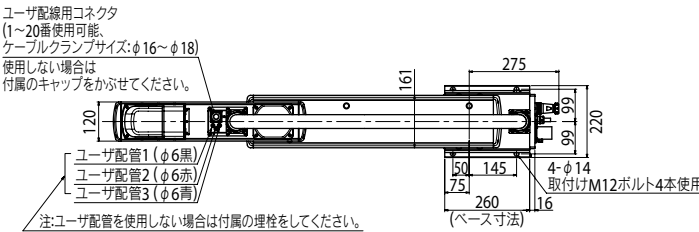
## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。  
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

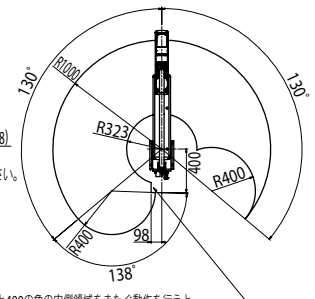
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK1000XGP

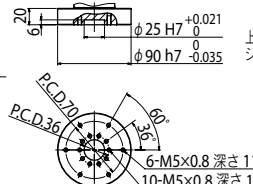
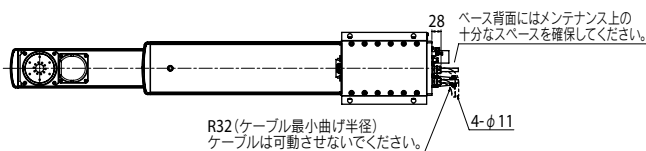


寸法98と400の角の内側領域をまったく動作を行うと、Z軸先端フランジがベースに、またはアームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

左手系動作範囲



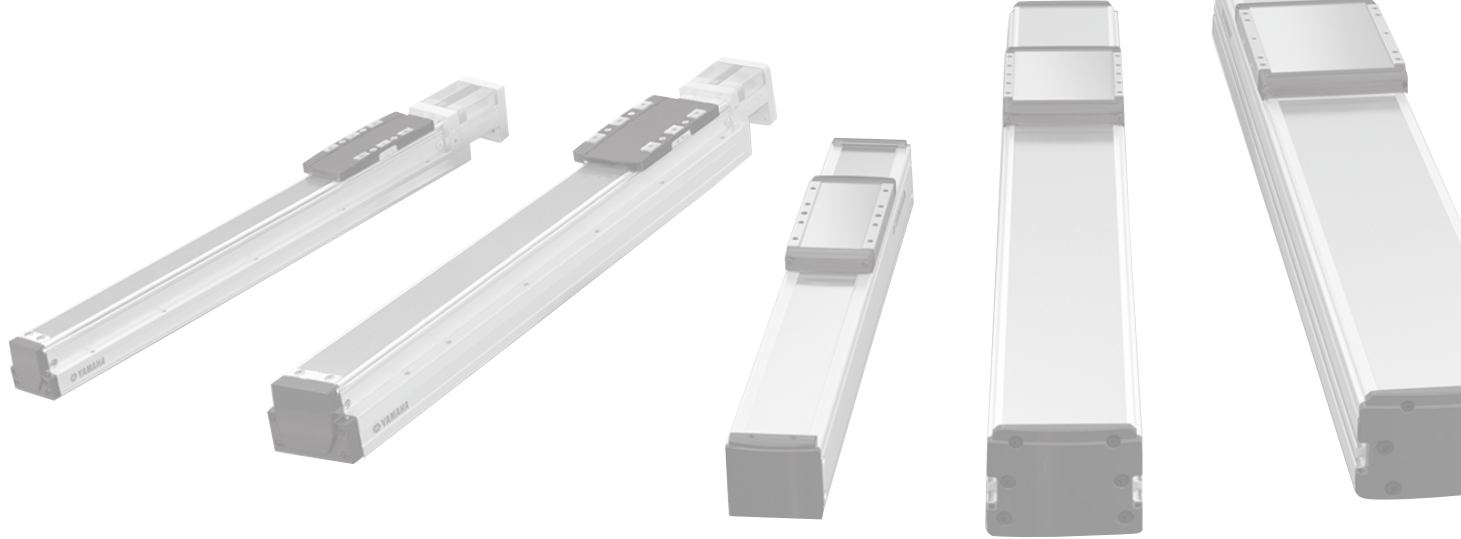
右手系動作範囲



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状





- ユニファイドシリーズ  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニファイドシリーズ  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニファイドロボット  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプション

## モータレス単軸アクチュエータ／単軸ロボット

# Robonity

## SERIES

### CONTENTS

#### ■ Robonity 仕様一覧表.....130

#### ■ 注文型式用語説明.....132

##### モータレス単軸アクチュエータ(スライダタイプ)

LBAS04.....	134
LBAS05.....	137
LBAS08.....	140
LBAS12.....	143
LGXS05.....	148
LGXS05L.....	150
LGXS07.....	152
LGXS10.....	154
LGXS12.....	156
LGXS16.....	158
LGXS20.....	160

##### モータレス単軸アクチュエータ(ロッドタイプ)

LBAR04.....	162
LBAR05.....	166
LBAR08.....	170

##### 単軸ロボット(スライダタイプ)

ABAS04.....	174
ABAS05.....	177
ABAS08.....	180
ABAS12/ABAS12H.....	183
AGXS05.....	188
AGXS05L.....	191
AGXS07.....	194

AGXS10.....	197
AGXS12.....	200
AGXS16.....	203
AGXS20.....	206

##### 単軸ロボット(ロッドタイプ)

ABAR04.....	210
ABAR05.....	214
ABAR08.....	218
●加速度/減速度・慣性モーメント.....	222
●近接センサオプション.....	256
●磁気センサオプション.....	259
●給脂用ノズル.....	259
●折曲げユニット取付参考図(右取付例) ..	260
●ロボットケーブル.....	261

# Robonity 仕様一覧表

## モータレスアクチュエータ(モータ無)

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客様にて準備・取り付け・調整を行ってください。

### Basicモデル LBAS スライダタイプ

型式	LBAS04			LBAS05			LBAS08			LBAS12			
適合モータ (W)	50			100			200			200			
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.01			± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)			50 ~ 1250 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) ※2 (相当)	800	400		1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬質量※3	水平		12	20		12	24		40	20		40	
(kg) (相当)	垂直		2	5		3	6		12	3		8	
定格推力 (N) ※3 (相当)			71	141		84	169		339	174		341	
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 52			W 54 × H 60			W 82 × H 78			W 120 × H 76			
全長 (mm)	ストレート			ST+214			ST+278			ST+294			
(mm)	折曲げ			ST+196			ST+264.5			ST+270.5			
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)												
掲載ページ	P.134			P.137			P.140			P.143			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。

### Advancedモデル LGXS スライダタイプ

型式	LGXS05			LGXS05L			LGXS07						
適合モータ (W)	50			100			100						
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.005			± 0.005			± 0.005						
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ15 (C5級)						
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)						
最高速度 (mm/sec) ※2 (相当)	1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300			
ボールネジリード (mm)	20	10	5	20	10	5	30	20	10	5			
最大可搬質量※3	水平		5	8		13	12		24		32	10	
(kg) (相当)	垂直		2	4		8	2		4		8	16	
定格推力 (N) ※3 (相当)			41	69		138	84		169		339	56	
本体最大断面外形 (mm)	W 48 × H 65			W 48 × H 65			W 70 × H 76.5						
全長 (mm)	ST+131.5			ST+161.5			ST+202						
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当												
吸引量 (Nℓ /min) エアー※5	30 ~ 100			30 ~ 100			30 ~ 115						
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)												
掲載ページ	P.148			P.150			P.152						

型式	LGXS10				LGXS12				LGXS16				LGXS20			
適合モータ (W)	200				400				750				750			
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.005				± 0.005				± 0.005				± 0.005			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)			
ストローク (mm)	100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) ※2 (相当)	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	300	2400	1200	600	
ボールネジリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	5	40	20	10	
最大可搬質量※3	水平		25	40		80		100	35		50		95		115	
(kg) (相当)	垂直		4	8		20		30	8		15		25		45	
定格推力 (N) ※3 (相当)			113	170		341		683	225		339		678		1360	
本体最大断面外形 (mm)	W 100 × H 99.5				W 125 × H 101				W 160 × H 130				W 200 × H 140			
全長 (mm)	ST+175.5				ST+211.5				ST+242.5				ST+288.5			
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当															
吸引量 (Nℓ /min) エアー※5	30 ~ 90															
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)															
掲載ページ	P.154				P.156				P.158				P.160			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。  
 ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エア―継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

### Basicモデル LBAR ロッドタイプ

型式	LBAR04			LBAR05			LBAR08			
適合モータ (W)	50			100			200			
繰返し位置決め精度 (mm) ※1	± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			
ストローク (mm)	50 ~ 500 (50ピッチ)			50 ~ 600 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) ※2※3	720	360		1200	600	300	1200	600	300	
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5	
最大可搬質量※3	水平		15	25		15	30		60	
(kg) (相当)	垂直		3	5		4	8		16	
最大押付力 (N) ※3			83	167		100	200		400	
ロッド不回転精度 (°)	± 0									
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 46			W 54 × H 54.7			W 82 × H 73.5			
全長 (mm)	ストレート			ST+263			ST+326			
(mm)	折曲げ			ST+245			ST+312.5			
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)									
掲載ページ	P.162			P.166			P.170			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
 ※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。

# 単軸ロボット(モータ付き)

適用コントローラ:EP-01 **P578**

## Basicモデル **ABAS** スライダタイプ

型式	ABAS04			ABAS05			ABAS08			ABAS12/ABAS12H			
モータ出力 AC (W)	50			100			200			200			
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.01			± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)			
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)			50 ~ 1250 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) *2	800	400		1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬質量 (kg)	水平		12	24		40	40		80	100		20	
	垂直		2	5		3	6		12	8		20	
定格推力 (N)	71	141		84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 52			W 54 × H 60			W 82 × H 78			W 120 × H 76			
全長 (mm)	ストレート			ST+277.5			ST+353			ST+369			
	折曲げ			ST+196			ST+264.5			ST+270.5			
位置検出器	アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ												
分解能	23ビット												
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)												
掲載ページ	<b>P.174</b>			<b>P.177</b>			<b>P.180</b>			<b>P.183</b>			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

## Advancedモデル **AGXS** スライダタイプ

型式	AGXS05			AGXS05L			AGXS07				
モータ出力 AC (W)	50			100			100				
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.005			± 0.005			± 0.005				
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ12 (C5級)			研削ボールねじφ15 (C5級)				
ストローク (mm)	50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)			50 ~ 1100 (50ピッチ)				
最高速度 (mm/sec) *2	1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300	
ボールネジリード (mm)	20	10	5	20	10	5	30	20	10	5	
最大可搬質量 (kg)	水平		5	12		24	10		25	45	
	垂直		2	4		8	2		4	8	
定格推力 (N)	41	69	138	84	169	339	56	84	169	339	
本体最大断面外形 (mm)	W 48 × H 65			W 48 × H 65			W 70 × H 76.5				
全長 (mm)	ストレート			ST+195			ST+276.5				
	折曲げ			ST+161.5			ST+232				
クリーン度 *3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当										
吸引量 (Nℓ/min) エア *4	30 ~ 100						30 ~ 115				
位置検出器	アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ										
分解能	23ビット										
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)										
掲載ページ	<b>P.188</b>			<b>P.191</b>			<b>P.194</b>				

型式	AGXS10				AGXS12				AGXS16				AGXS20			
モータ出力 AC (W)	200				400				750				750			
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.005				± 0.005				± 0.005				± 0.005			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ15 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)				研削ボールねじφ20 (C5級)			
ストローク (mm)	100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1250 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)				100 ~ 1450 (50ピッチ)			
最高速度 (mm/sec) *2	1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600		
ボールネジリード (mm)	30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10		
最大可搬質量 (kg)	水平		25	40		80		100	35		50		95			
	垂直		4	8		20		30	8		15		25			
定格推力 (N)	113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280		
本体最大断面外形 (mm)	W 100 × H 99.5				W 125 × H 101				W 160 × H 130				W 200 × H 140			
全長 (mm)	ストレート				ST+302.5				ST+344.8				ST+390.8			
	折曲げ				ST+256.5				ST+294.5				ST+340.5			
クリーン度 *3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当															
吸引量 (Nℓ/min) エア *4	30 ~ 90															
位置検出器	アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ															
分解能	23ビット															
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)															
掲載ページ	<b>P.197</b>				<b>P.200</b>				<b>P.203</b>				<b>P.206</b>			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。

※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

## Basicモデル **ABAR** ロッドタイプ

型式	ABAR04			ABAR05			ABAR08				
モータ出力 AC (W)	50			100			200				
繰返し位置決め精度 (mm) *1	± 0.01			± 0.01			± 0.01				
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)			転造ボールねじφ12 (C7級)			転造ボールねじφ16 (C7級)				
ストローク (mm)	50 ~ 500 (50ピッチ)			50 ~ 600 (50ピッチ)			50 ~ 800 (50ピッチ)				
最高速度 (mm/sec) *2	720	360		1200	600	300	1200	600	300		
ボールネジリード (mm)	12	6		20	10	5	20	10	5		
最大可搬質量 (kg)	水平		15	25		50	30		60	80	
	垂直		3	5		16	8		20	30	
最大押付力 (N)	83	167		100	200	400	201	402	804		
ロッド不回転精度	± 0										
本体最大断面外形 (mm)	W 44 × H 46			W 54 × H 54.7			W 82 × H 73.5				
全長 (mm)	ストレート			ST+326.5			ST+401				
	折曲げ			ST+245			ST+312.5				
位置検出器	アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ										
分解能	23ビット										
使用環境温度、湿度	0 ~ 40℃、35 ~ 80%RH (結露なきこと)										
掲載ページ	<b>P.210</b>			<b>P.214</b>			<b>P.218</b>				

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

# 注文型式用語説明

モータレスアクチュエータ/単軸ロボットは、各機種ページの注文型式に従って選定してください。

## 【Basicモデル LBAS/LBAR】

本体	モータレスアクチュエータ本体の型式をご記入ください。
リード指定	ボールネジリードを選択してください。
形状	アクチュエータの形状を選択してください。 <b>S</b> ：ストレート <b>A</b> ：折曲げ
モータ仕様	<p><b>【適合サーボモーター】</b>  <b>Y</b>：株式会社安川電機          株式会社キーエンス          三菱電機株式会社          オムロン株式会社          パナソニック株式会社          山洋電気株式会社          多摩川電機株式会社          デルタ電子株式会社          ファナック株式会社          Siemens          Schneider          Beckhoff          Allen-Brandley</p> <p><b>P</b>：パナソニック株式会社</p> <p><b>【適合ステッピングモータ】</b>  <b>A</b>：オリエンタルモータ株式会社          (AZM46 / ARM46 / RKS54)  <b>S</b>：オリエンタルモータ株式会社          (AZM48)  <b>N</b>：NEMA規格          (NEMA17/NEMA23)</p>
ストローク	アクチュエータの動作範囲のストロークを選択してください。

## 【Advancedモデル LGXS】

本体	モータレスアクチュエータ本体の型式をご記入ください。
リード指定	ボールネジリードを選択してください。
側面カバー (LGXS05/LGXS05L/ LGXS07のみ)	外付けセンサを取り付ける場合は選択してください。 <b>無記入</b> ：標準 <b>W</b> ：T溝有り(両側) <b>R</b> ：T溝有り(右側) <b>L</b> ：T溝有り(左側)
モータ仕様 (LGXS10/LGXS12/ LGXS16 / LGXS20 のみ)	<p><b>【適合サーボモータ】</b>  <b>無記入</b>：株式会社安川電機          株式会社キーエンス          三菱電機株式会社</p> <p><b>P</b>：オムロン株式会社          パナソニック株式会社</p>
ストローク	アクチュエータの動作範囲のストロークを選択してください。

ユニテック/アサヒ/エーエル  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニテック/アサヒ/エーエル  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
**Robonity**

ユニテック単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピッキング&スライバース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

LBAS

LGXS

LEAR

ABAS

AGXS

ABAR

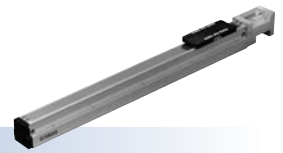
テクノロジー

# LBAS04

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

### LBAS04

本体	リード指定 12:12 mm 6:6 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) S:S仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~800 (50 mmピッチ)
----	-----------------------------	------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------

### 【ご注意】

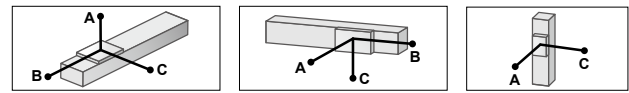
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

## ■ 基本仕様

適合モータ	50 W	
繰返し位置決め精度※1	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)	
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2 (相当)	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平 12 kg 垂直 2 kg	20 kg 5 kg
定格推力※3 (相当)	71 N 141 N	
本体最大断面外形	W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 214 mm
	折曲げ	ST + 196 mm
使用環境温度、湿度	0~40 °C, 35~80 %RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが500mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。  
 ※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.222をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量※

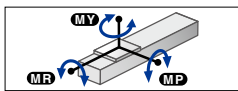


LBAS04-12				壁面取付使用時				垂直使用時		
水平使用時				(単位: mm)				(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C
2kg	1187	271	325	2kg	325	271	1187	1kg	534	534
8kg	473	62	77	8kg	77	62	473	2kg	265	265
12kg	431	41	53	12kg	53	41	431			

LBAS04-6				壁面取付使用時				垂直使用時		
水平使用時				(単位: mm)				(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C
4kg	1808	155	217	4kg	217	155	1808	1kg	639	639
12kg	801	47	65	12kg	65	47	801	3kg	208	208
20kg	546	25	35	20kg	35	25	546	5kg	122	122

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

## ■ 静的許容モーメント



	MY	MP	MR
(単位: N・m)	54	54	75

## ■ 適合モータ

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W

※ \*マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
	山洋電気(株)	R2□A04005
	多摩川精機(株)	TSM3102
	デルタ電子(株)	ECMA-C1040F
	ファナック(株)	βiS0.2/5000

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider Beckhoff	BCH2MBA53
		AM3011B*
Allen-Bradley	TLY-A120*	
	パナソニック(株)	MSMD5A MSMF5A

### ● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42
----	---------	------

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKSS4
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。  
 ※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

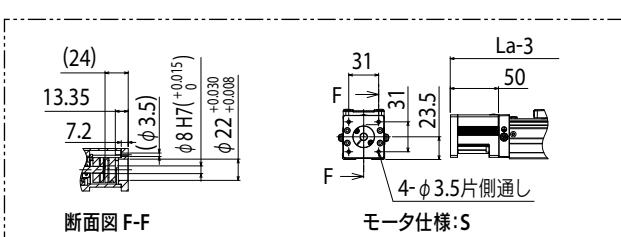
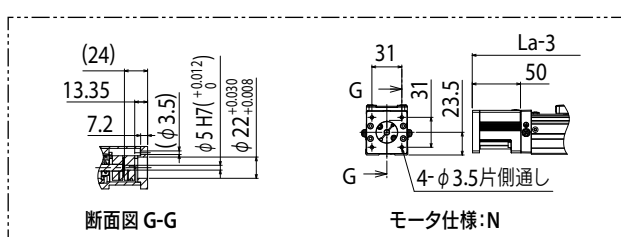
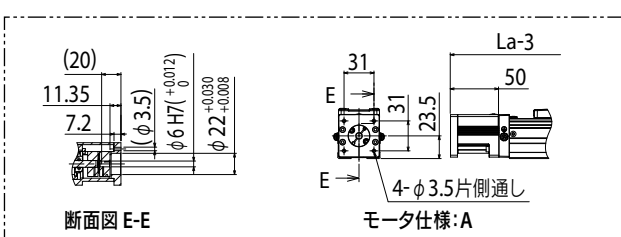
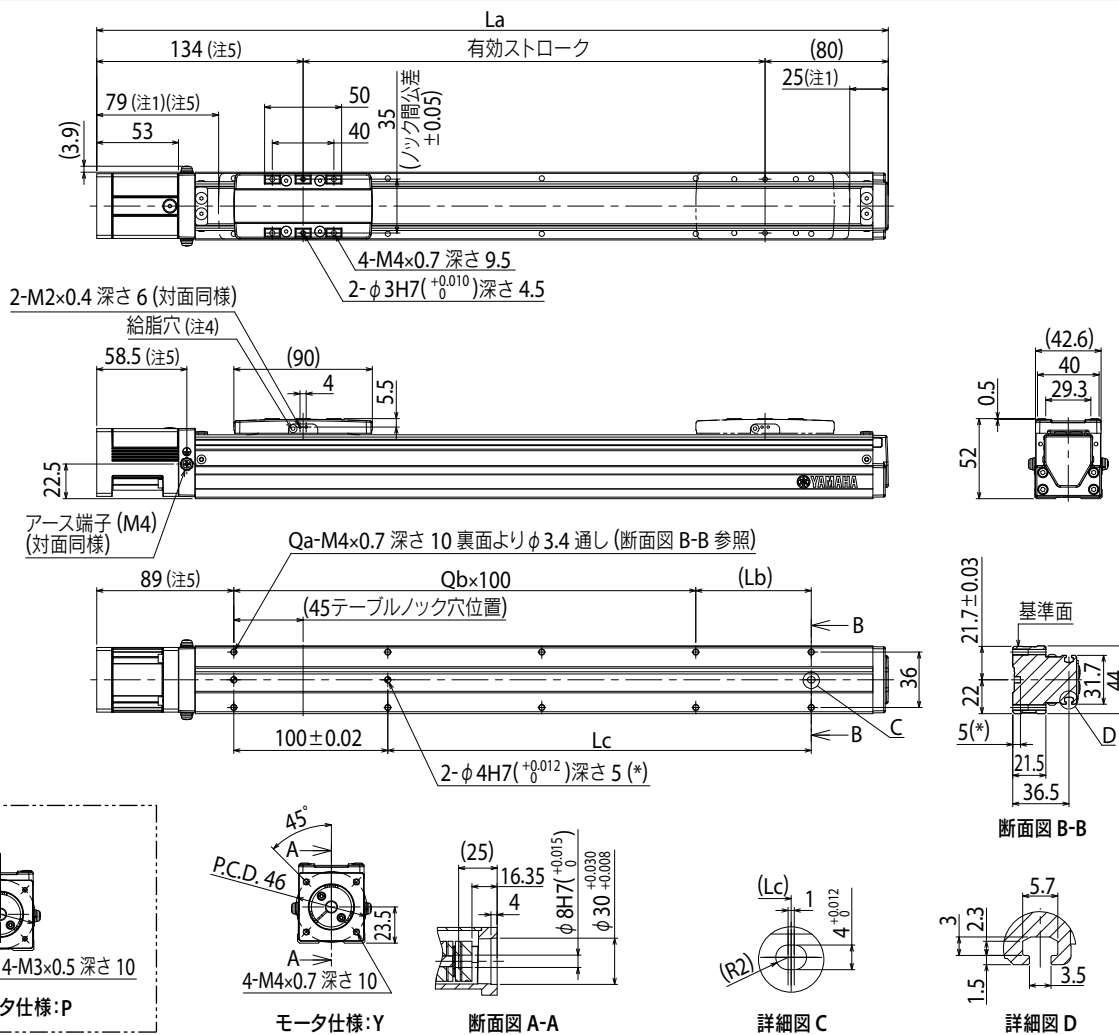
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

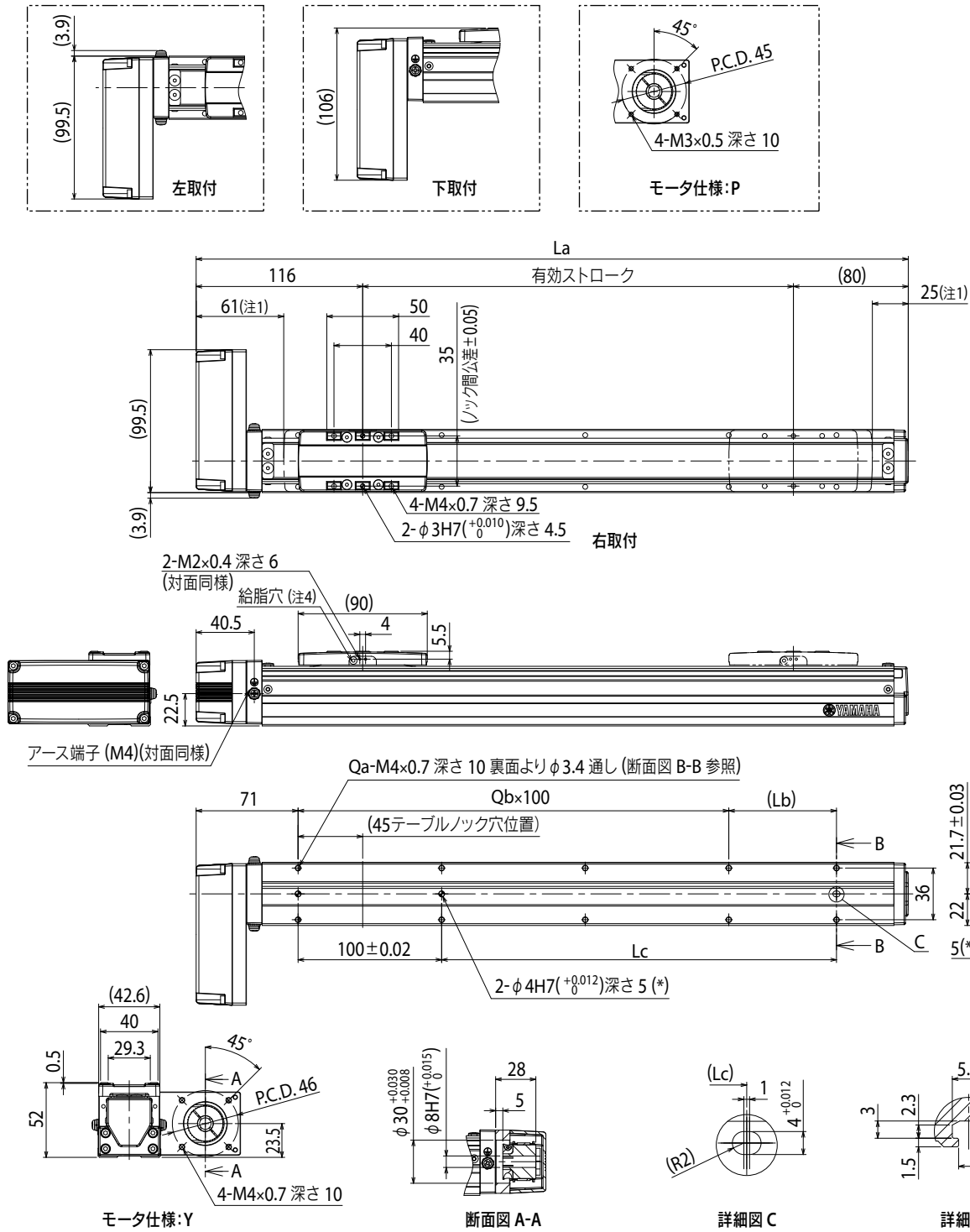
LBAS04 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<≧30 mm以上>を推奨します。  
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<≧架台の厚さ+10 mm以上>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の<<-3 mm>>となります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014		
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75		
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8		
本体質量 (kg)	0.9	1.1	1.3	1.5	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6		
最高速度 (mm/sec)	リード12											800						
	リード6											400						
	速度設定											-						
												90%	75%	60%	50%	45%	40%	

## LBAS04 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 mm以下≫を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996		
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75		
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8		
本体質量 (kg)	1.1	1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7		
最高速度 (mm/sec)	リード12											800						
	リード6											400	720	600	480	400	360	320
	速度設定											360	300	240	200	180	160	
												90%	75%	60%	50%	45%	40%	



# LBAS05

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>LBAS05</b>				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート A:折曲げ	Y: Y仕様(下記参照) P: P仕様(下記参照) A: A仕様(下記参照) S: S仕様(下記参照) N: N仕様(下記参照)	50~800 (50 mmピッチ)

## 【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

## ■ 基本仕様

適合モータ	100 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
定格推力※3 (相当)	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 54 mm × H 60 mm		
全長	ストレート	ST + 220.5 mm	
	折曲げ	ST + 200 mm	
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
有効ストロークが550mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。  
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.223 をご参照ください。

## ■ 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
	59	63	103

(単位: N・m)

## ■ 適合モータ

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 40
	ワット数	100 W

※ \*マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

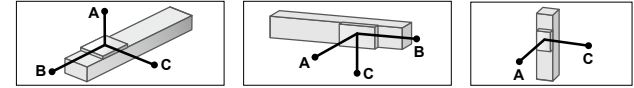
モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
	デルタ電子(株)	ECMA-C10401
	ファナック(株)	βiS0.3/5000

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

## ■ 許容オーバーハング量\*



### LBAS05-20

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
2kg	549	324	272	272	324	549	1kg	544	544
8kg	155	73	65	65	73	155	2kg	276	276
12kg	117	46	42	42	46	117	3kg	195	195

### LBAS05-10

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
5kg	769	178	213	213	178	769	2kg	443	443
15kg	314	53	64	64	53	314	4kg	218	218
24kg	216	29	36	36	29	216	6kg	142	142

### LBAS05-5

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時			垂直使用時		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
10kg	921	97	131	131	97	921	3kg	345	345
25kg	459	33	45	45	33	459	8kg	124	124
40kg	436	17	23	23	17	436	12kg	79	79

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
		BCH2MB013
Schneider	AM3012C*	
	Allen-Bradley	TLY-A130*
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

### ● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 42
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。  
※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

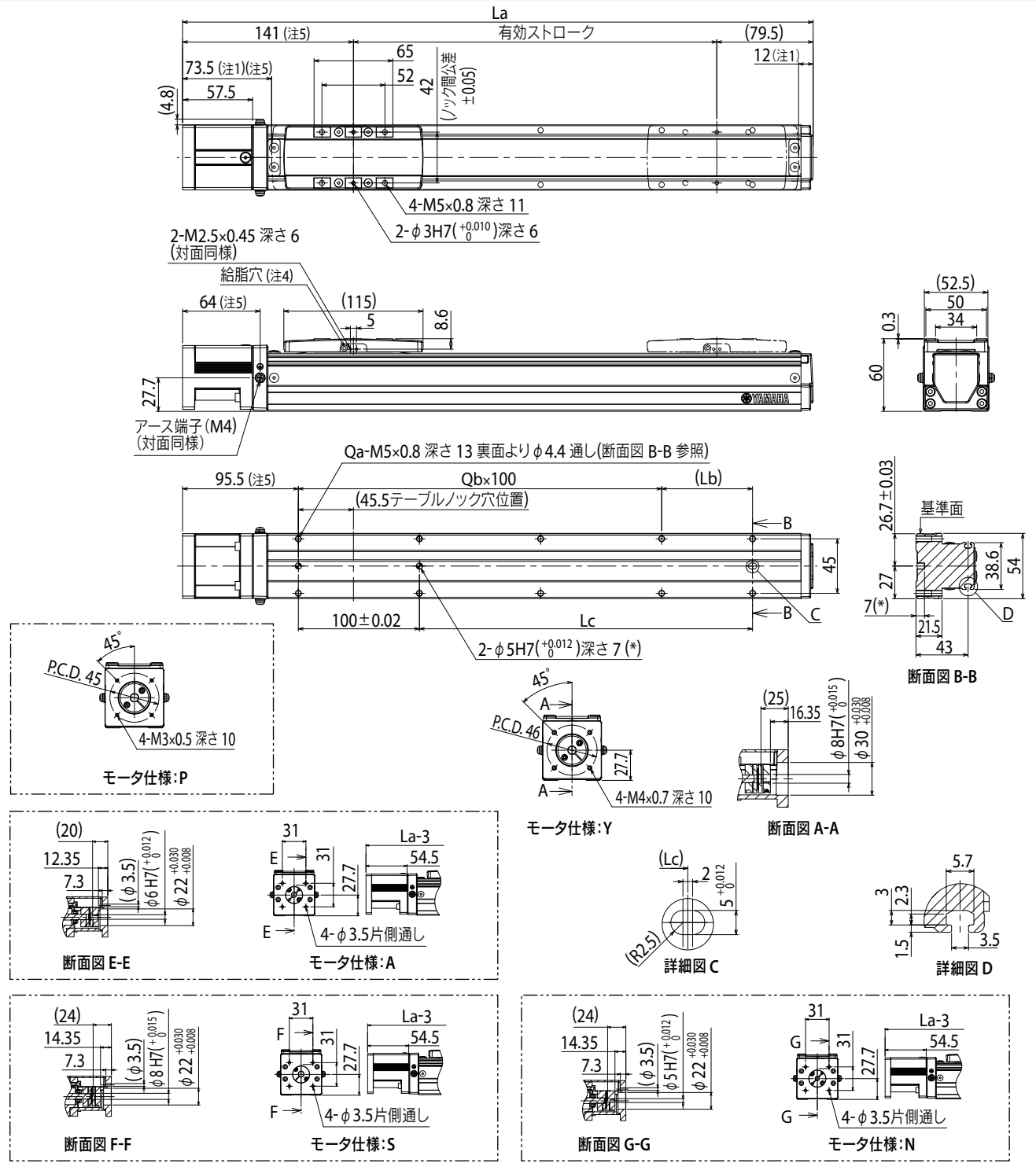
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

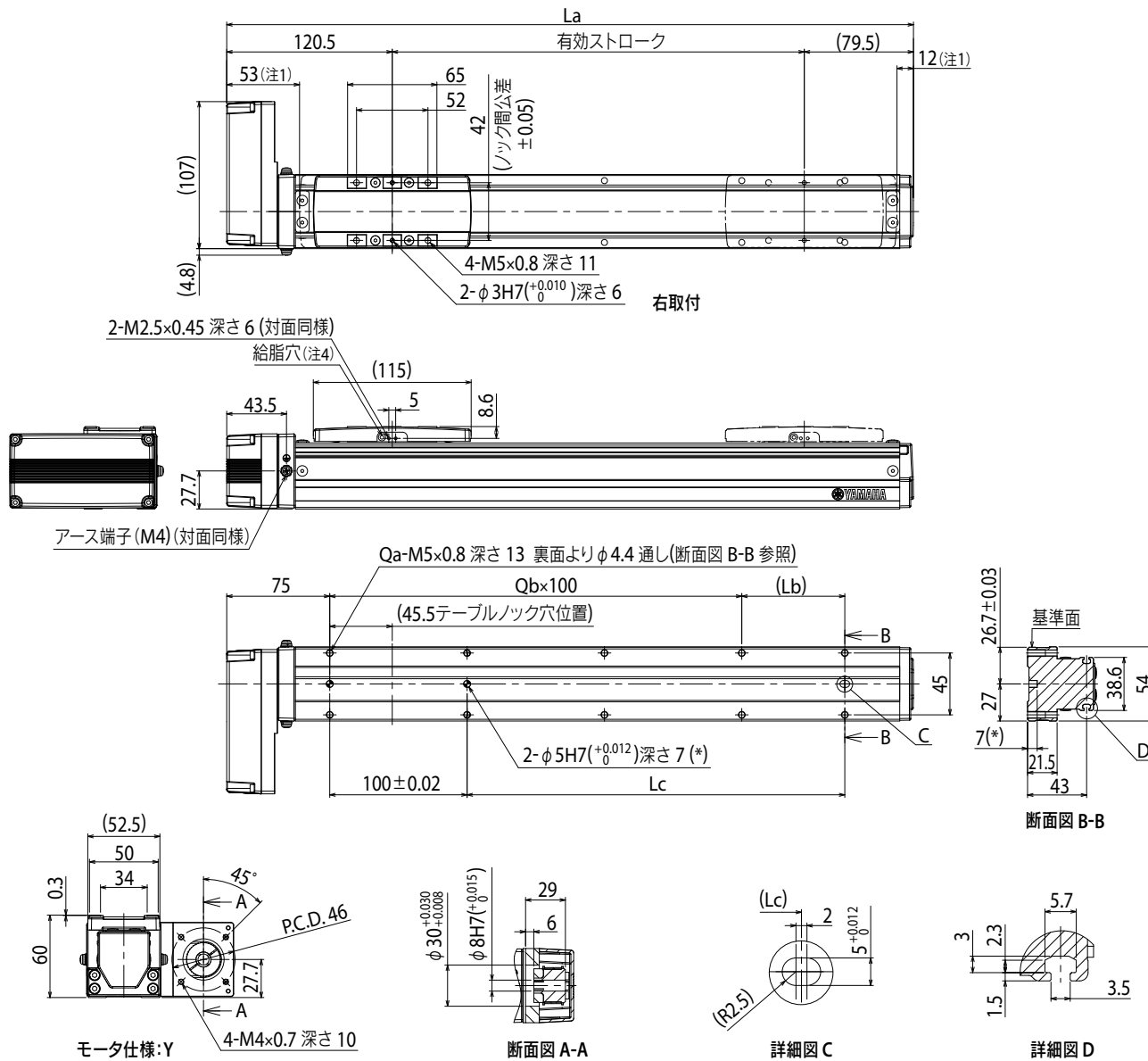
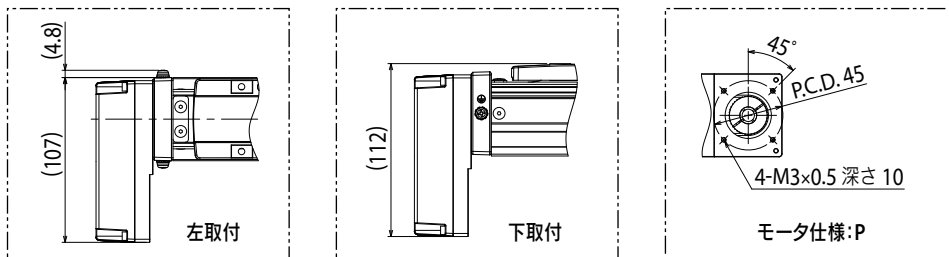
## LBAS05 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<≦30 mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<≦架台の厚さ+10 mm以下>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00  
 注5. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の<<-3 mm>>となります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5		
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75		
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8		
本体質量 (kg)	1.6	1.8	1.9	2.1	2.4	2.5	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	4.1		
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333	1133	933	799	666	599	
	リード10											666	566	466	399	333	299	
	リード5											333	283	233	199	166	149	
	速度設定											-	85%	70%	60%	50%	45%	

LBAS05 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<30 mm以上>を推奨します。  
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<架台の厚さ+10 mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
部品番号: KFU-M3861-00

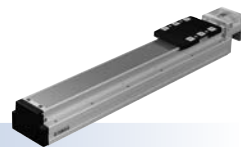
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量 (kg)	1.7	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	4.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333					
	リード10											666					
	リード5											333					
	速度設定											-					
												85%	70%	60%	50%	45%	

# LBAS08

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>LBAS08</b>				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート A:折曲げ	Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) K:K仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	50~1100 (50 mmピッチ)

## 【ご注意】

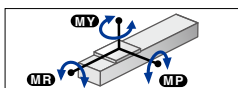
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。モータ取付専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

## ■ 基本仕様

適合モータ	200 W		
繰返し位置決め精度※1	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ16 (C7級)		
ストローク	50 mm~1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平 20 kg	80 kg	100 kg
	垂直 8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)	174 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 82 mm × H 78 mm		
全長	ストレート ST + 278 mm		
	折曲げ ST + 264.5 mm		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。  
 ※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントはP.225をご参照ください。

## ■ 静的許容モーメント



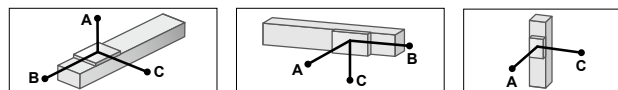
	MY	MP	MR
(単位:N・mm)	221	309	343

## ■ 適合モータ

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 60
	ワット数	200 W
モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02 SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020 SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23 HG-KR23 HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023

## ■ 許容オーバーハング量※



LBAS08-20	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
15kg	356	131	146	15kg	146	131	356	3kg	634	634
25kg	278	73	86	25kg	86	73	278	6kg	321	321
40kg	517	54	76	40kg	76	54	517	8kg	240	240

LBAS08-10	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
30kg	465	83	120	30kg	120	83	465	5kg	551	551
50kg	341	44	65	50kg	65	44	341	10kg	270	270
80kg	228	22	34	80kg	34	22	228	20kg	129	129

LBAS08-5	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
30kg	1604	95	153	30kg	153	95	1604	10kg	312	312
50kg	1035	52	83	50kg	83	52	1035	20kg	149	149
80kg	719	27	44	80kg	44	27	719	30kg	95	95
100kg	608	19	31	100kg	31	19	608			

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

モータ仕様	メーカー名	型式
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02 MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI KSMA02LG

### ● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	<input type="checkbox"/> 60 <input type="checkbox"/> 56 (NEMA)
モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
		NEMA規格

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。  
 ※ モータ仕様:A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

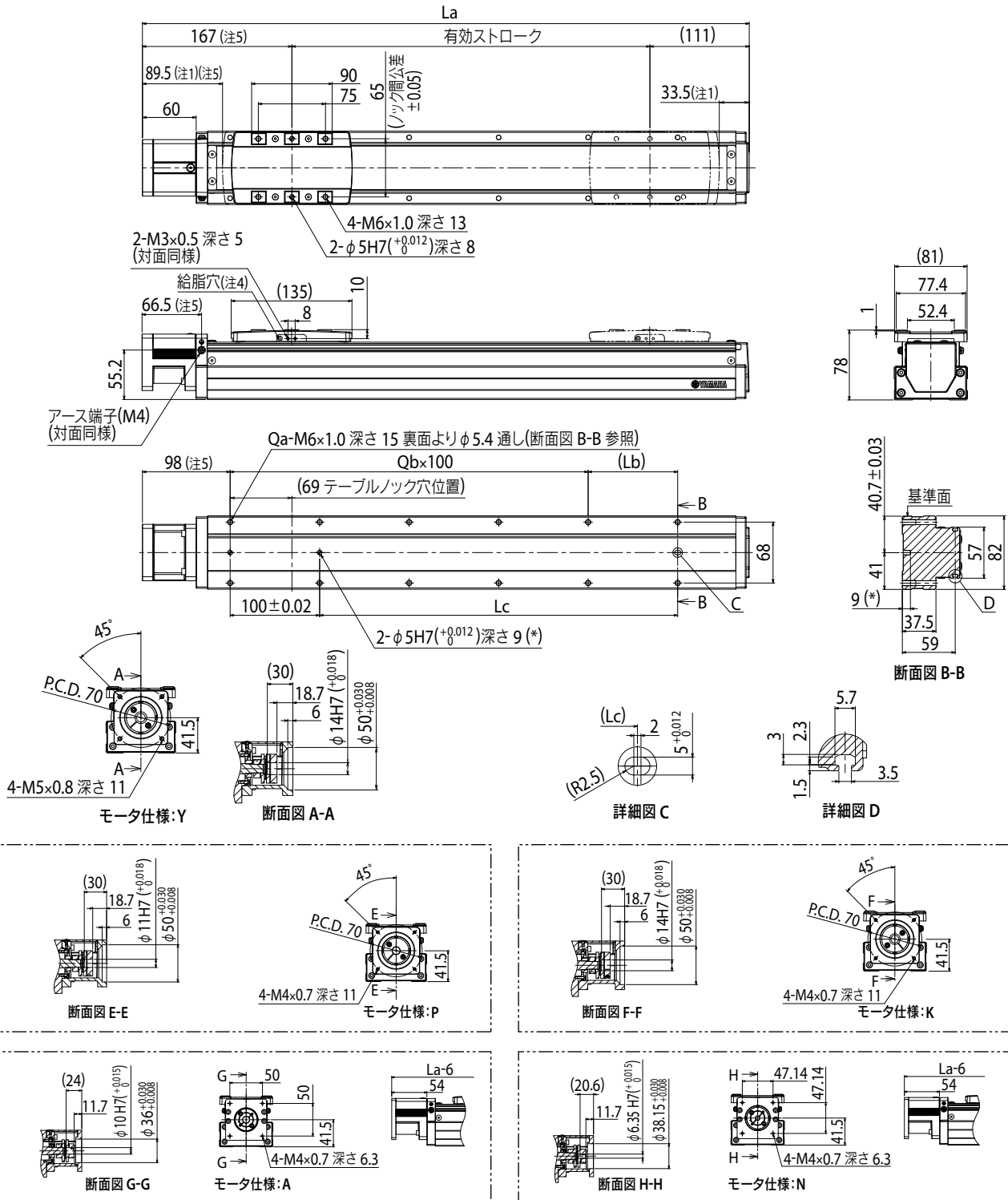
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

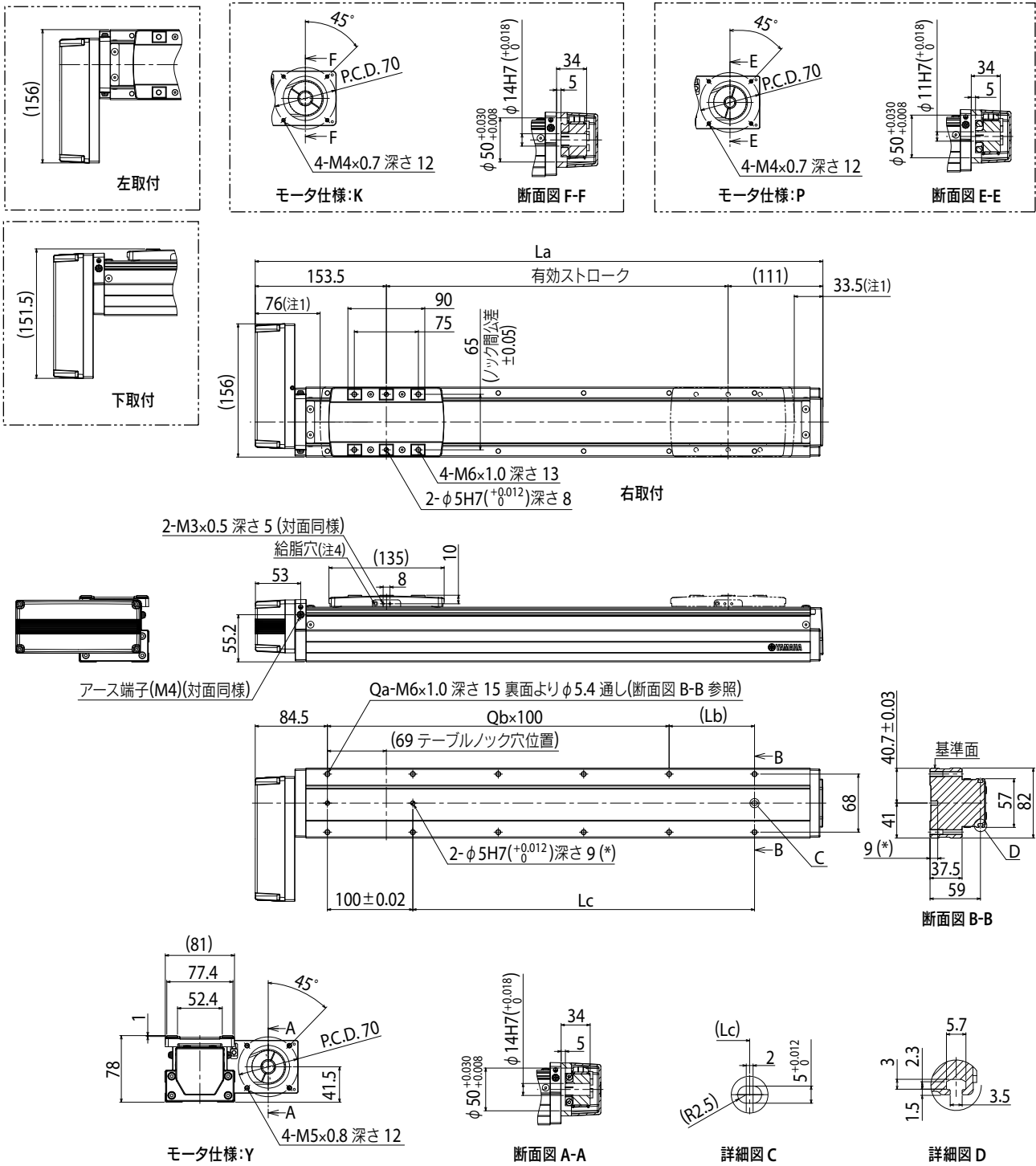
LBAS08 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<≧45 mm以上>を推奨します。取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<≧梁台の厚さ+15 mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照) 部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. モータ仕様: A/Nの場合、表記寸法の< -3 mm >となります。
- 注6. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>注6)</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量 (kg)	3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	

## LBAS08 折曲げタイプ (A)



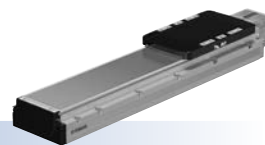
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<45mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<梁台の厚さ+15mm以下>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFJ-M3861-00  
 注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>※5</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量 (kg)	4.1	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.6	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	
速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		

# LBAS12

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ

● スライダタイプ ● 薄型



## ■ 注文型式

<b>LBAS12</b> -				
<b>本体</b>	<b>リード指定</b>	<b>形状</b>	<b>モータ仕様</b>	<b>ストローク</b>
	32:32 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート A:折曲げ	Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) K:K仕様(下記参照)	50~1250 (50 mmピッチ)

## 【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。モータ取付専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

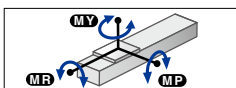
## LBAS12 (200W)

### ■ 基本仕様

適合モータ	200 W			
繰返し位置決め精度*1	±0.01 mm			
減速機構	転造ボールねじφ16 (C7級)			
ストローク	50 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度*2 (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量*3 (相当)	水平	20 kg	40 kg	80 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg
定格推力*3 (相当)		105 N	170 N	341 N
本体最大断面外形	W 120 mm × H 76 mm			
全長	ストレート	ST + 294 mm		
	折曲げ	ST + 270.5 mm		
使用環境温度・湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)			

\*1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
\*2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
\*3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。  
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.227 をご参照ください。

### ■ 静的許容モーメント



	(単位: N・m)		
MY	MP	MR	
573	606	606	

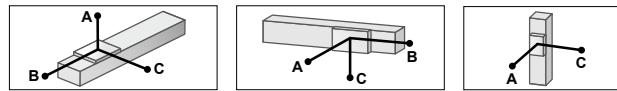
## LBAS12 (400W)

### ■ 基本仕様

適合モータ	400 W			
ボールネジリード	32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量*1 (相当)	水平	35 kg	50 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力*1 (相当)		218 N	339 N	678 N

\*1. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。  
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.229 をご参照ください。  
※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はLBAS12 (200W) と共通となります。

### ■ 許容オーバーハング量\*



#### LBAS12-32 (200W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
5kg	2079	1694	1224	5kg	1224	1694	2079	1kg	6201	6201
10kg	1134	834	627	10kg	627	834	1134	3kg	2057	2057
20kg	843	422	362	20kg	362	422	843			

#### LBAS12-20 (200W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
15kg	946	548	445	15kg	445	548	946	3kg	2174	2174
25kg	591	321	266	25kg	266	321	591	5kg	1315	1315
40kg	442	206	182	40kg	182	206	442	8kg	833	833

#### LBAS12-10 (200W)

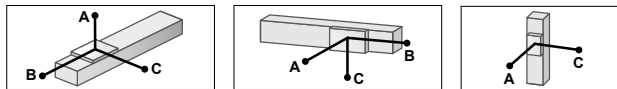
水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	729	299	278	30kg	278	299	729	5kg	1934	1934
50kg	788	207	223	50kg	223	207	788	10kg	978	978
80kg	1325	157	200	80kg	200	157	1325	20kg	503	503

#### LBAS12-5 (200W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	2478	430	513	30kg	513	430	2478	10kg	1317	1317
50kg	1820	258	320	50kg	320	258	1820	20kg	670	670
80kg	1522	160	208	80kg	208	160	1522	30kg	456	456
100kg	1443	127	168	100kg	168	127	1443			

\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
\* 寿命計算時のストロークは600 mm。

### ■ 許容オーバーハング量\*



#### LBAS12-32 (400W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
10kg	1134	834	627	10kg	627	834	1134	3kg	2057	2057
20kg	843	422	362	20kg	362	422	843	5kg	1228	1228
35kg	926	286	294	35kg	294	286	926	8kg	762	762

#### LBAS12-20 (400W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
15kg	826	548	427	15kg	427	548	826	5kg	1315	1315
30kg	485	263	218	30kg	218	263	485	10kg	672	672
50kg	433	172	162	50kg	162	172	433	15kg	522	522

#### LBAS12-10 (400W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	528	270	230	30kg	230	270	528	5kg	1934	1934
60kg	667	171	185	60kg	185	171	667	15kg	660	660
95kg	1350	132	173	95kg	173	132	1350	25kg	409	409

#### LBAS12-5 (400W)

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30kg	2478	430	513	30kg	513	430	2478	15kg	885	885
60kg	1668	215	270	60kg	270	215	1668	25kg	541	541
90kg	1475	142	186	90kg	186	142	1475	40kg	350	350
115kg	1384	109	146	115kg	146	109	1384			

\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
\* 寿命計算時のストロークは600 mm。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

# LBAS12

## ■ 適合モータ (200W)

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ ワット数	<input type="checkbox"/> 60 200 W	
モータ仕様	メーカー名	型式	
Y	(株)安川電機	SGMJV-02 SGM7J-02	
	(株)キーエンス	SV-□020 SV2-□020	
	三菱電機(株)	HF-KP23 HG-KR23 HK-KT23	
	山洋電気(株)	R2□A06020	
	多摩川精機(株)	TSM3202	
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602	
	Siemens	1FL6032-2AF	
	Schneider	BCH2LD023	
	P	オムロン(株)	R88M-K20030 R88M-1M20030
		パナソニック(株)	MSMD02 MSMF02 MHMF02
K	Kingserve	KSMA02LI KSMA02LG	

## ■ 適合モータ (400W)

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ ワット数	<input type="checkbox"/> 60 400 W	
モータ仕様	メーカー名	型式	
Y	(株)安川電機	SGMJV-04 SGM7J-04	
	(株)キーエンス	SV-□040 SV2-□040	
	三菱電機(株)	HF-KP43 HG-KR43 HK-KT43	
	山洋電気(株)	R2□A06040	
	多摩川精機(株)	TSM3204	
	デルタ電子(株)	ECMA-C10604	
	Siemens	1FL6034-2AF	
	Schneider	BCH2LD043	
	K	オムロン(株)	R88M-K40030 R88M-1M40030
		パナソニック(株)	MSMD04 MSMF04 MHMF04
Kingserve	KSMA04LI KSMA04LG		

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	700/750	-
100/150	-	800/850	-
200/250	-	900/950	-
300/350	-	1000/1050	-
400/450	-	1100/1150	-
500/550	-	1200/1250	-
600/650	-		

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	700/750	-
100/150	-	800/850	-
200/250	-	900/950	-
300/350	-	1000/1050	-
400/450	-	1100/1150	-
500/550	-	1200/1250	-
600/650	-		

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

LCMR200

GX

LCM100

YK-X

Robonity

PHASER

FLIP-X

TRANSERO

XY-X

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

INFORMATION

LBAS

LGXS

LEAR

ABAS

AGXS

ABAR

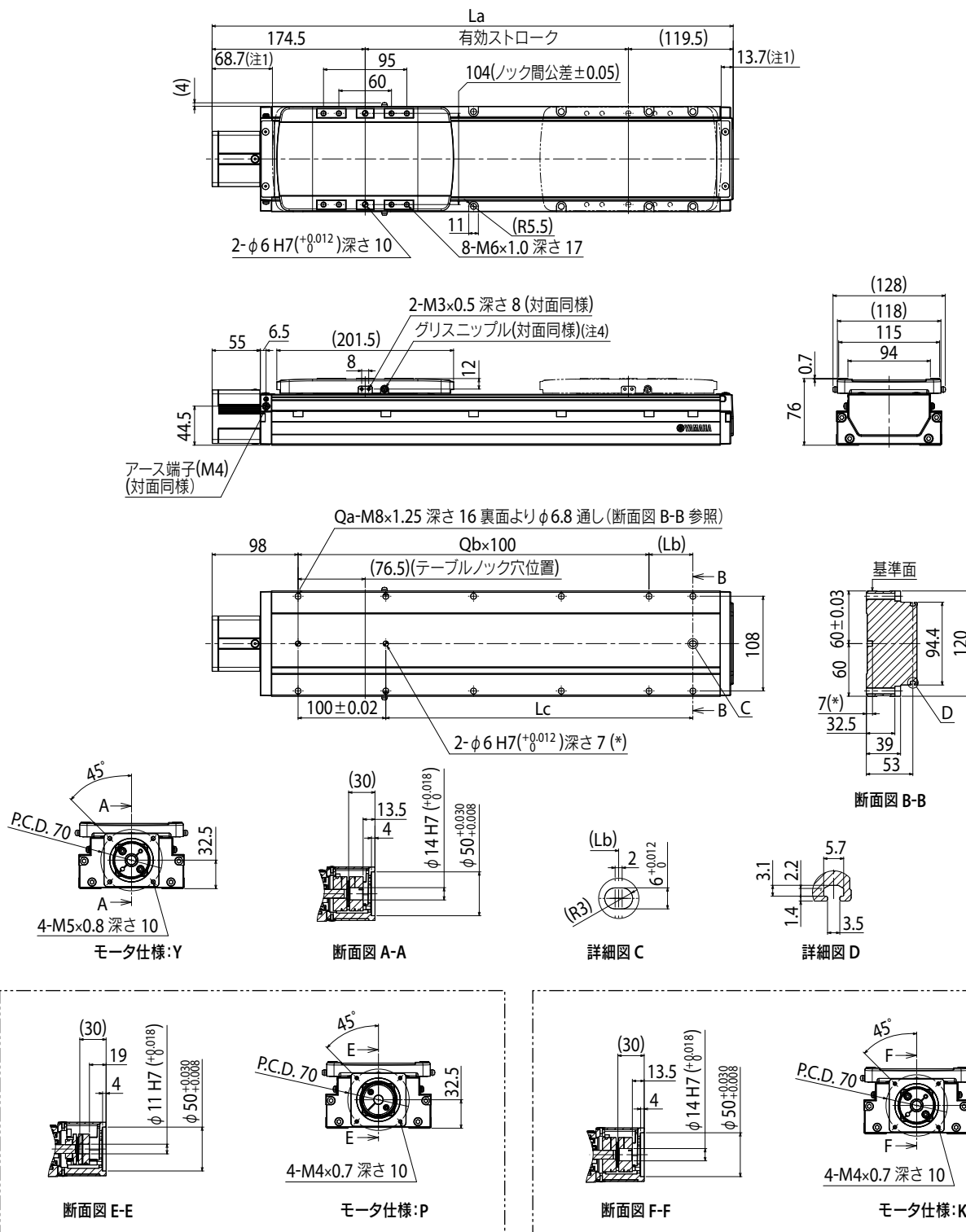
フタバ



JIエレクトロニクス  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 JIエレクトロニクス  
 LCM100  
 マルチロボット  
 YK-X  
 Robonity  
 単軸ロボット  
 PHASER  
 JIエレクトロニクス  
 FLIP-X  
 単軸ロボット  
 TRANSERO  
 小型単軸ロボット  
 XX-X  
 直交ロボット  
 YP-X  
 エクスプレッス  
 CLEAN  
 クリーン  
 コントローラ  
 CONTROLLER INFORMATION  
 各種情報  
 提供  
 LBAS  
 LGXS  
 LEAR  
 ABAS  
 AGXS  
 ABAR  
 フォット

## LBAS12 ストレートタイプ (S)

※ LBAS12 (200W) と LBAS12 (400W) の外観図は同一です。

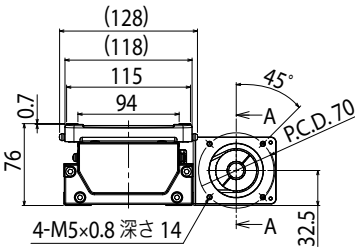
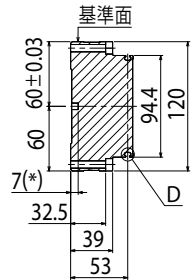
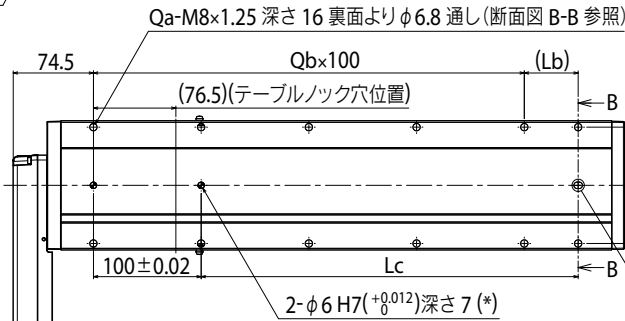
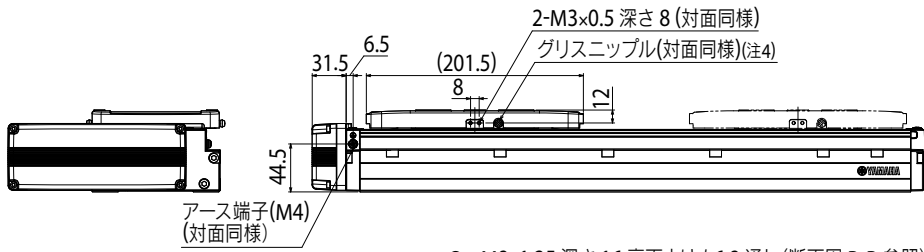
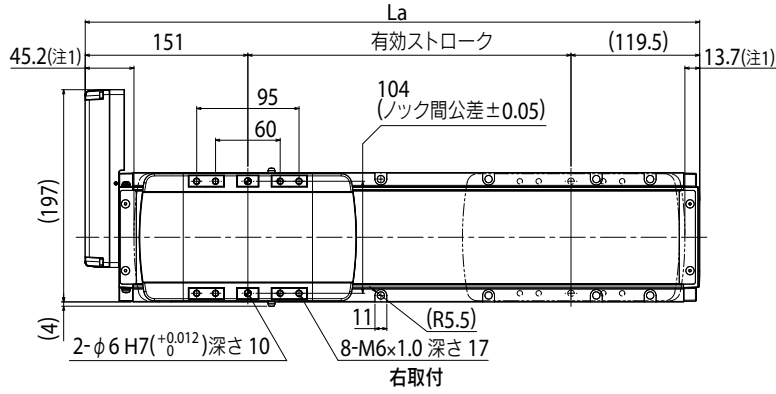
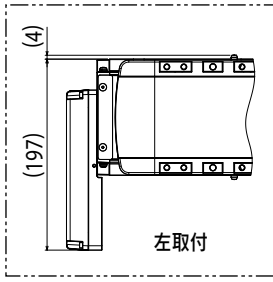


- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<45 mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ<「架台の厚さ+16 mm以下」>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダに隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

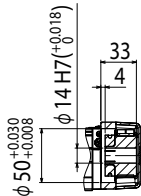
有効ストローク	50 <sup>※5</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544	
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
Qa	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	
Qb	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	
本体質量 (kg)	4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.6	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12.1	12.5	12.9	13.4	13.8	14.3	14.7	
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800																								
	リード20	1200																								
	リード10	600																								
	リード5	300																								
	速度設定	-																								

## LBAS12 折曲げタイプ (A)

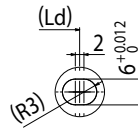
※ LBAS12 (200W) と LBAS12 (400W) の外觀図は同一です。



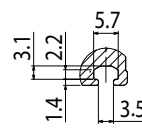
モータ仕様: Y



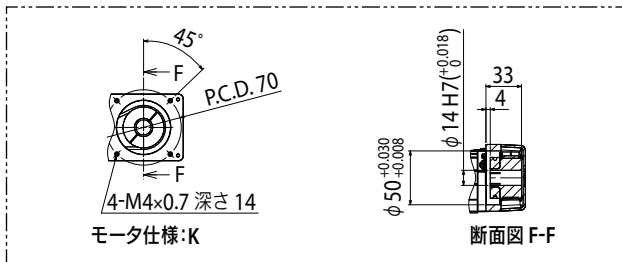
断面図 A-A



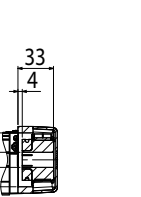
詳細図 C



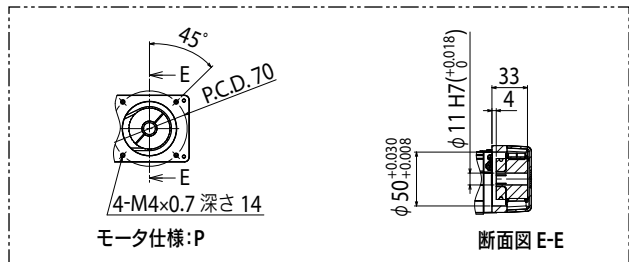
詳細図 D



モータ仕様: K



断面図 F-F



モータ仕様: P

断面図 E-E

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。

注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。

注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<45mm以上>を推奨します。

取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ<<架台の厚さ+16mm以下>>を推奨します。

注4. 給脂用ノズル(推奨P.259参照)

注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>※5</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa	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
Qb	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
本体質量 (kg)	4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1	9.5	9.9	10.4	10.8	11.2	11.7	12.1	12.6	13	13.4	13.9	14.3	14.8
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800																							
	リード20	1200																							
	リード10	600																							
	リード5	300																							
速度設定	-																								

ユニテック/アサヒ/エーエル  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニテック/アサヒ/エーエル  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
**Robonity**

ユニテック単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピッキング&スライバース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

LBAS

LGXS

LEAR

ABAS

AGXS

ABAR

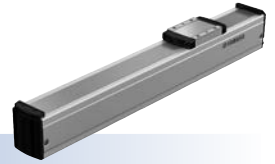
テクノロジー

# LGXS05

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

### LGXS05

<b>本体</b>	<b>リード指定</b>	<b>側面カバー</b>	<b>ストローク</b>
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 W:T満有り(両側) R:T満有り(右側) L:T満有り(左側)	50~800 (50 mmピッチ)

### 【ご注意】

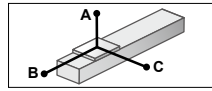
本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

## ■ 基本仕様

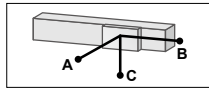
適合モータ	50 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	5 kg	8 kg
	垂直	2 kg	4 kg
定格推力※3 (相当)	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ST + 131.5 mm		
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO 14644-1)相当		
吸引量エアー※5	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)		

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取り付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境で使用の際は吸引エアー継手を付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.231をご参照ください。

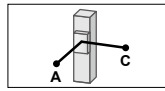
## ■ 許容オーバーハング量※



LGXS05-20			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

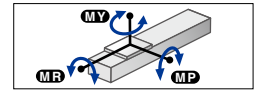


LGXS05-10			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150



LGXS05-5		
水平使用時	(単位: mm)	
	A	C
3kg	4604	281
8kg	2197	101
13kg	1593	59

## ■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)		
MY	MP	MR
24	27	23

## ■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W
メーカー名	型式	
(株)安川電機	SGMJV-A5 SGM7J-A5	
(株)キーエンス	SV-□005 SV2-□005 HF-KP053* HG-KR053* HK-KT053*	
三菱電機(株)	R88M-K05030 R88M-1M05030*	
オムロン(株)	MHMF5A	
パナソニック(株)	MHMF5A	
折曲げユニット	シムプレート	
製品型式	部品番号	
GX-BEND-40	KES-M2295-00	

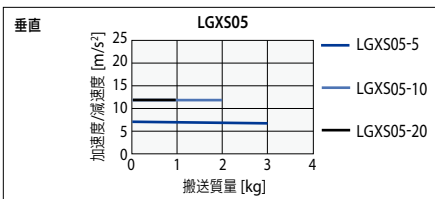
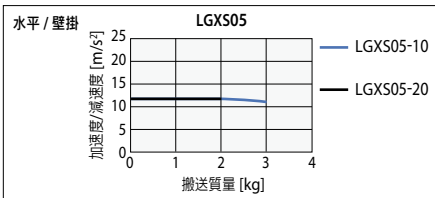
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	2 kg	3 kg	-
最高加速度	水平	11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)
	垂直	11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	7.17 m/s <sup>2</sup> (0.7 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量※

LGXS05-20			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

LGXS05-10			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

LGXS05-5		
水平使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	1159	460
3kg	381	148

LGXS05-5		
垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

LGXS05-10			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

LGXS05-5			
水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

LGXS05-5		
垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333									
	リード10	666									
	リード5	333									

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。  
※ 高加減速仕様は50 ~ 550 (50 mmピッチ)でご使用ください。  
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.232をご参照ください。

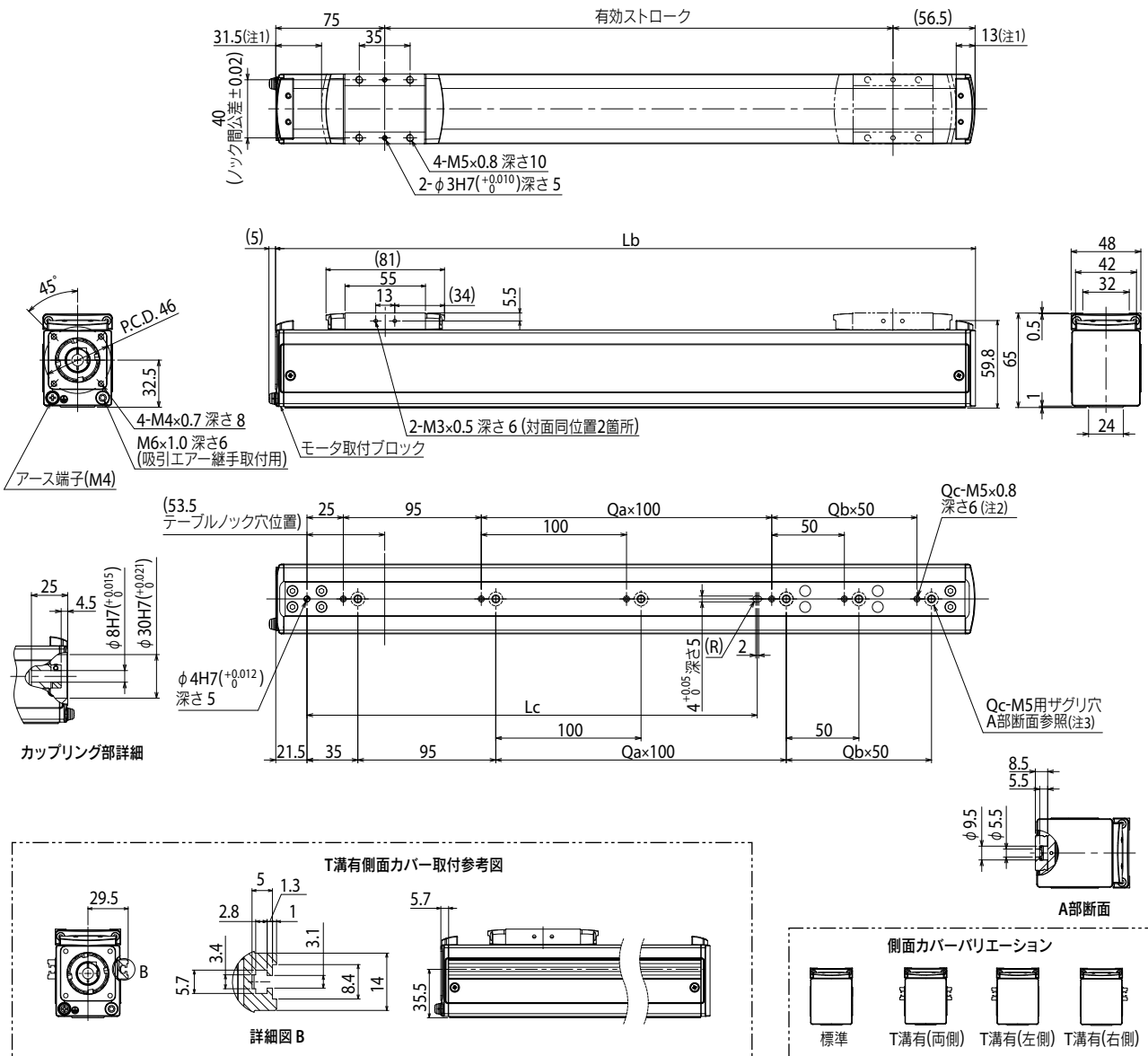


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-

ストローク	標準価格
500/550	-
600/650	-
700/750	-
800	-

LGXS05



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
- 注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注4. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。
- 注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

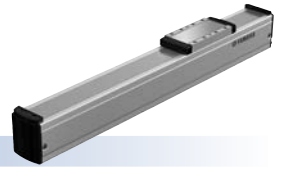
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5		
Lc	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610		
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5		
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5		
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12		
本体質量 (kg)	1.2	1.4	1.5	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5		
最高速度 (mm/sec)	リード20												1333	1066	933	800	666	
	リード10												666	532	466	400	333	
	リード5												333	266	233	200	166	
	速度設定												-	80%	70%	60%	50%	

# LGXS05L

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

### LGXS05L

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	50~800 (50 mmピッチ)

### 【ご注意】

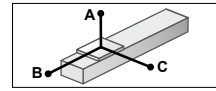
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

## ■ 基本仕様

適合モータ	100 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3	水平 12 kg	24 kg	32 kg
(相当) 垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3 (相当)	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ST + 161.5 mm		
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※5	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)		

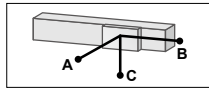
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.233をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量※



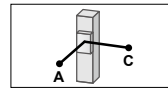
### LGXS05L-20

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104



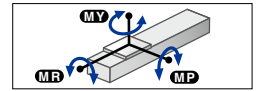
### LGXS05L-10

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74



垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

## ■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)		
MY	MP	MR
72	72	64

## ■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□40
	ワット数	100 W
メーカー名	型式	
(株)安川電機	SGMJV-01 SGM7J-01	
(株)キーエンス	SV-□010 SV2-□010	
三菱電機(株)	HF-KP13* HG-KR13* HK-KT13*	
オムロン(株)	R88M-K10030 R88M-1M10030*	
パナソニック(株)	MHMF01	

折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

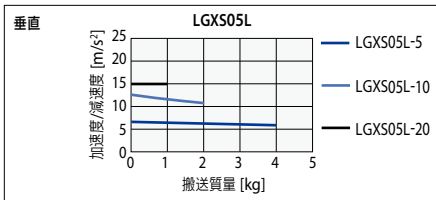
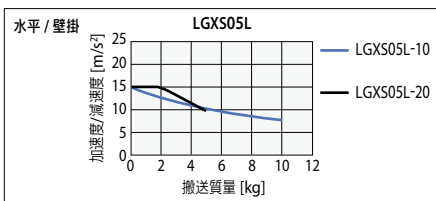
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg	10 kg	-
最高加速度	水平 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	-
最大可搬質量	垂直 1 kg	2 kg	4 kg
最高加速度	垂直 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	12.68 m/s <sup>2</sup> (1.3 G)	6.65 m/s <sup>2</sup> (0.7 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量※

#### LGXS05L-20

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	C					
2kg	675	501	332	2kg	294	428	626	1kg	728	728
5kg	330	191	131	5kg	87	118	251			

#### LGXS05L-10

水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)						
	A	B	C	A	C					
3kg	1208	469	385	3kg	331	396	1144	1kg	1298	1298
6kg	665	227	188	6kg	131	155	580	2kg	636	636
10kg	441	130	108	10kg	49	58	315			

#### LGXS05L-5

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333									
	リード10	666									
	リード5	333									

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。  
※ 高加減速仕様は50 ~ 550 (50 mmピッチ)でご使用ください。  
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
※ 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.234をご参照ください。

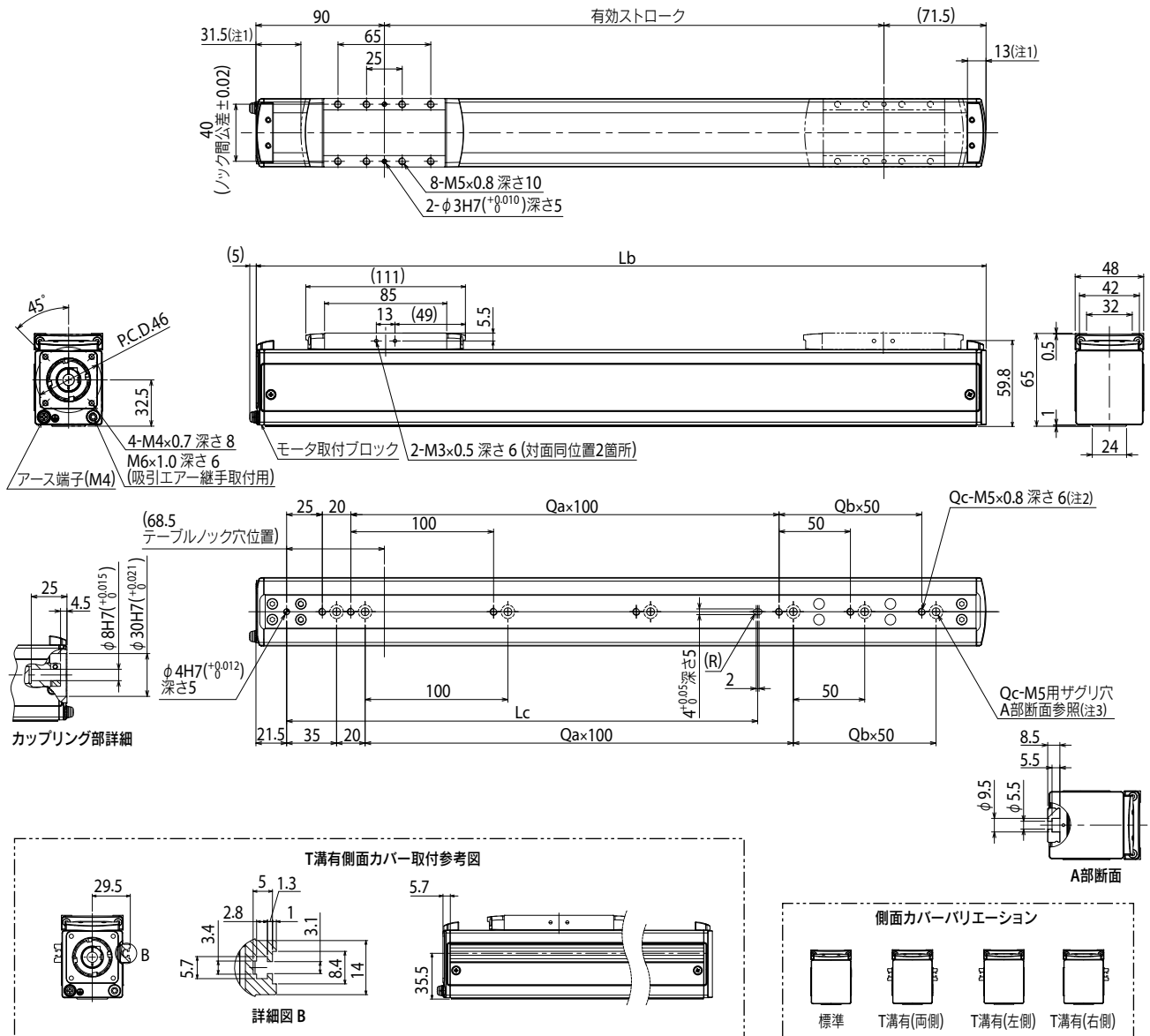


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-

ストローク	標準価格
500/550	-
600/650	-
700/750	-
800	-

LGXS05L



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注4. T溝有り側面カバーはセンサー取付用です。
- 注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

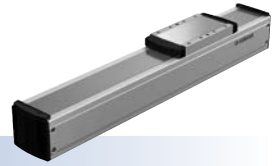
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630	
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6	
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13	
本体質量(kg)	1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333					
	リード10											666					
	リード5											333					
	速度設定											-	1066	933	800	666	
												532	466	400	333		
												266	233	200	166		
												80%	70%	60%	50%		

# LGXS07

Advancedモデル

● モータレス単軸アクチュエータ

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

### LGXS07

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	50~1100 (50 mmピッチ)

### 【ご注意】

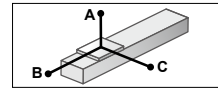
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

## ■ 基本仕様

適合モータ	100 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)
ストローク	50 mm ~ 1100 mm (50 mmピッチ)
最高速度※2 (相当)	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量※3	水平 10 kg 25 kg 45 kg 85 kg 垂直 2 kg 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力※3 (相当)	56 N 84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm
全長	ST + 202 mm
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エアー※5	30 Nℓ/min ~ 115 Nℓ/min
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)

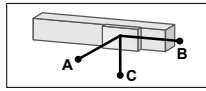
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取り付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 ml/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.235をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量※

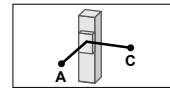


### LGXS07-30

水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282



壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793



垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

## ■ 静的許容モーメント

(単位: N·m)		
MY	MP	MR
138	121	121

## ■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	100 W
メーカー名	型式	
(株)安川電機	SGMJV-01 SGMJ7-J-01	
(株)キーエンス	SV-□010 SV2-□010	
三菱電機(株)	HF-KP13* HG-KR13* HK-KT13*	
オムロン(株)	R88M-K10030 R88M-1M10030*	
パナソニック(株)	MHMF01	

折曲げユニット	シムプレート
製品型式	部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

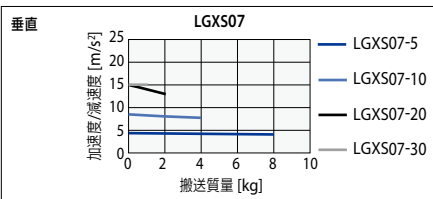
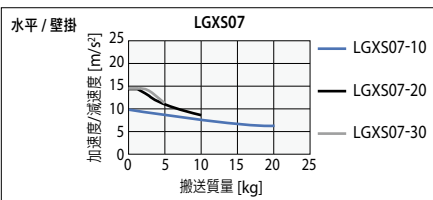
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	5 kg	10 kg	20 kg	-
最高加速度	水平 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	9.64 m/s <sup>2</sup> (1 G)	-
最大可搬質量	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	8.44 m/s <sup>2</sup> (0.9 G)	4.32 m/s <sup>2</sup> (0.4 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量※

### LGXS07-30

水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	1165	1165

### LGXS07-20

水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

### LGXS07-10

水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 650											
	リード30	1800										
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200										
	リード10	600										
リード5	300											

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。  
※ 高加減速仕様は50~650 (50 mmピッチ)でご使用ください。  
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.237をご参照ください。



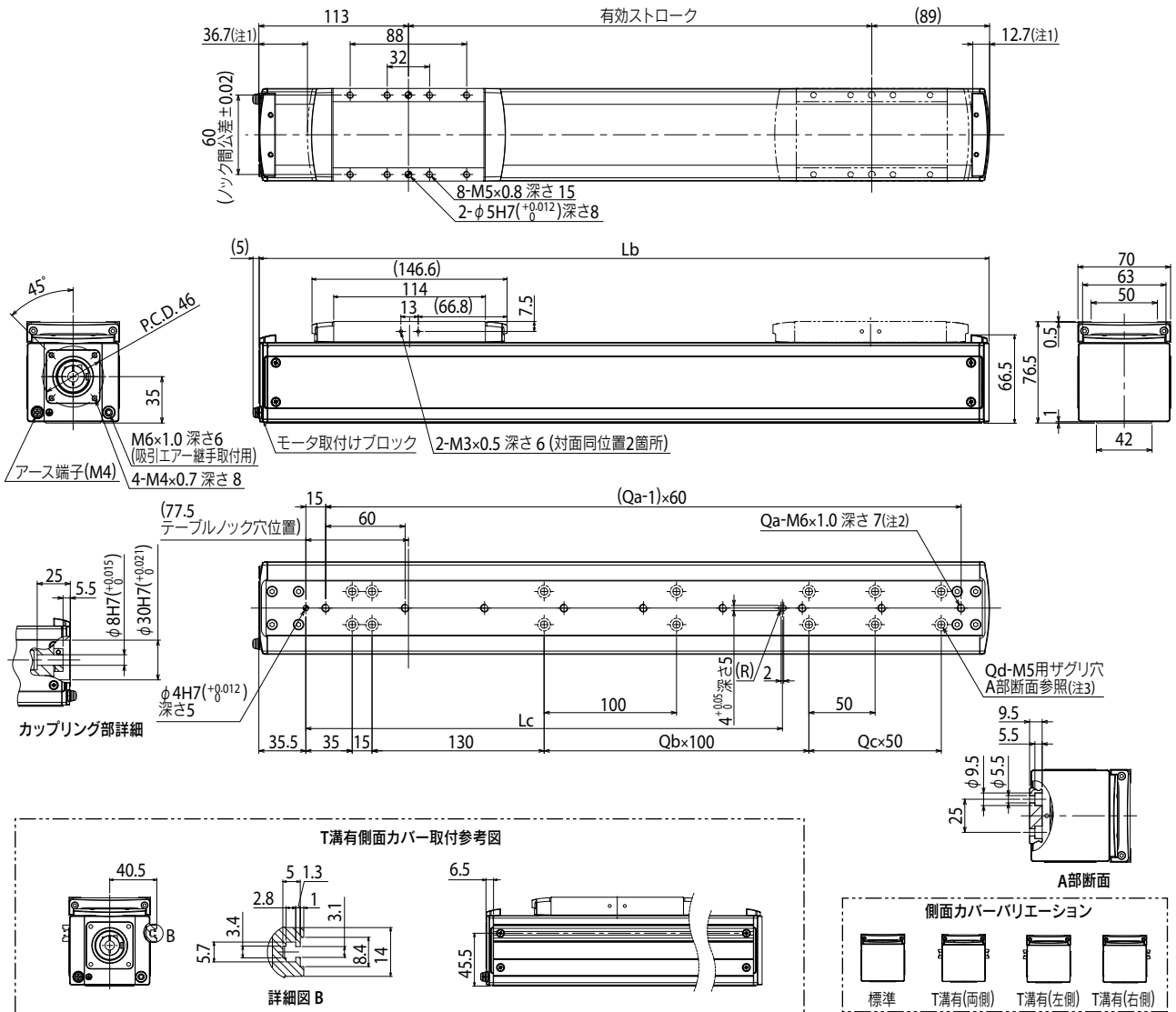
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。



ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-

ストローク	標準価格
600/650	-
700/750	-
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100	-

LGXS07



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。  
 注3. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。  
 注4. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。  
 注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

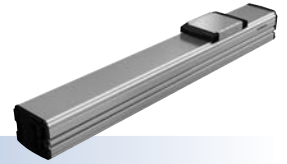
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302		
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760	
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21		
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9		
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36		
本体質量 (kg)	3.2	3.4	3.7	4.0	4.3	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.1	8.3	8.6	8.9		
最高速度 (mm/sec)	リード30															1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20															1200	1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10															600	510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5															300	255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定															-	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

# LGXS10

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

### LGXS10

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1250 (50 mmピッチ)

### 【ご注意】

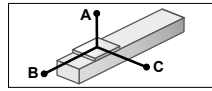
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

## ■ 基本仕様

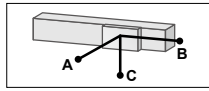
適合モータ	200 W			
繰り返し位置決め精度*1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度*2 (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量*3	水平	25 kg	40 kg	80 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg
定格推力*3 (相当)	113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長	ST + 175.5 mm			
クリーン度*4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エア*5	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)			

- \*1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- \*2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- \*3. 定格推力・最大可搬質量は取り付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- \*4. クリーン環境でご使用の際は吸引エア・継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- \*5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
- \* 加速度/減速度・慣性モーメントはP.238をご参照ください。

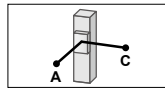
## ■ 許容オーバーハング量\*



LGXS10-30 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124



LGXS10-30 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454



LGXS10-30 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

LGXS10-20 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

LGXS10-20 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

LGXS10-20 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

LGXS10-10 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

LGXS10-10 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

LGXS10-10 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

LGXS10-5 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

LGXS10-5 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

LGXS10-5 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

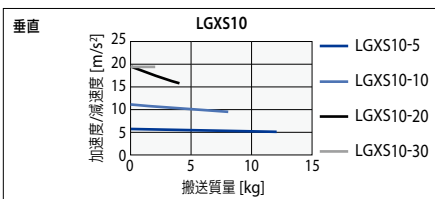
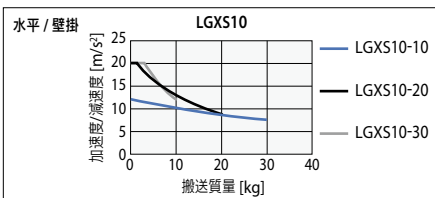
\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
\* 寿命計算時のストロークは600 mm。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	100 mm ~ 650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	10 kg	20 kg	30 kg	-
最高加速度	水平	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	11.71 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
最大可搬質量	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	10.84 m/s <sup>2</sup> (1.1 G)	5.53 m/s <sup>2</sup> (0.6 G)
最高加速度	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量\*

LGXS10-30 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

LGXS10-30 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

LGXS10-30 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

LGXS10-20 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

LGXS10-20 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

LGXS10-20 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

LGXS10-10 水平使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

LGXS10-10 壁面取付使用時	(単位: mm)		
	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

LGXS10-10 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
\* 寿命計算時のストロークは600 mm。

LGXS10-5 垂直使用時	(単位: mm)	
	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

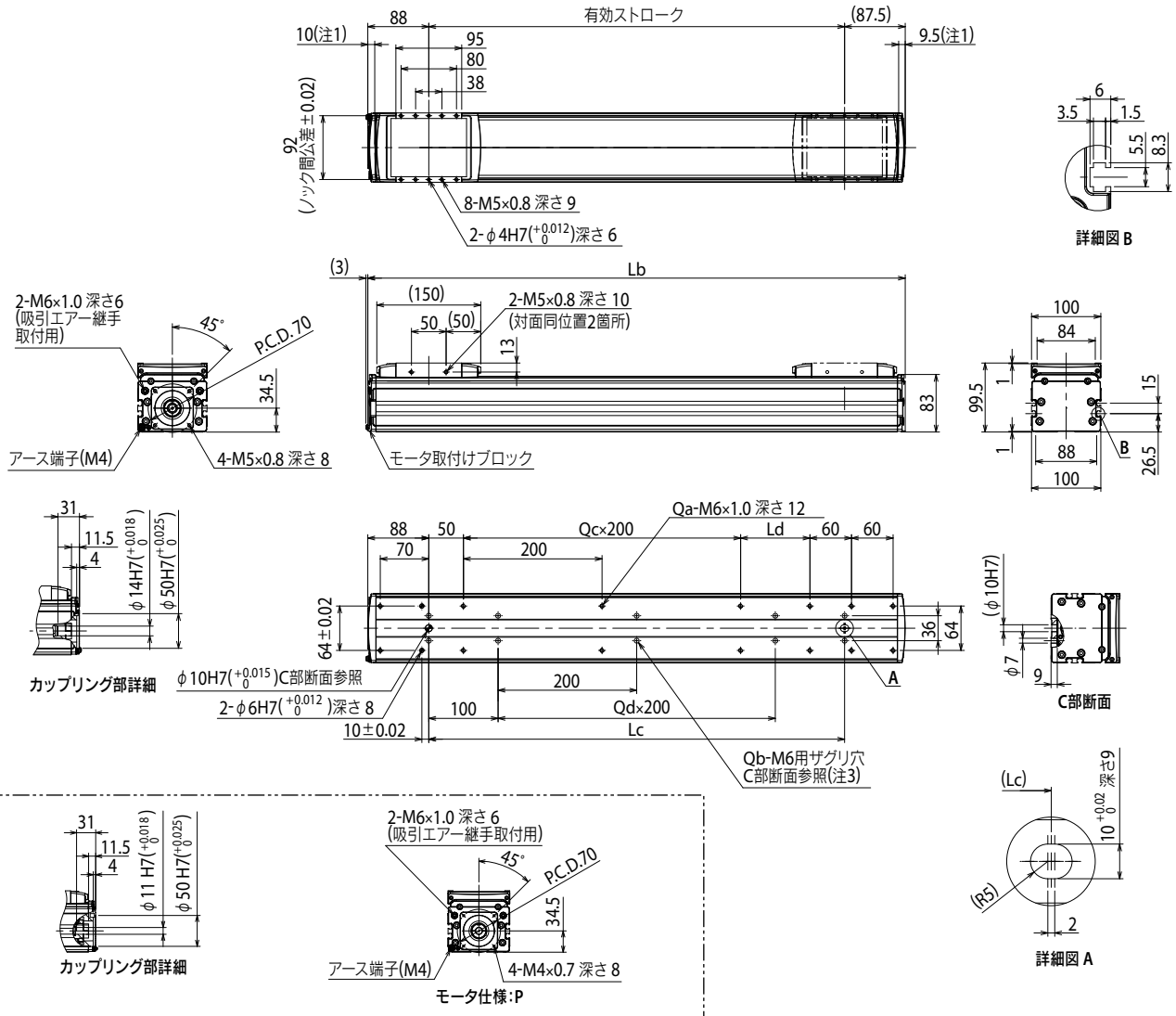
\* 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。  
\* 高加減速仕様は100 ~ 650 (50 mmピッチ)でご使用ください。  
\* 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
\* 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
\* 加速度/減速度・慣性モーメントはP.240をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	700/750	-
200/250	-	800/850	-
300/350	-	900/950	-
400/450	-	1000/1050	-
500/550	-	1100/1150	-
600/650	-	1200/1250	-

LGXS10



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>としてください。  
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<>を推奨します。
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

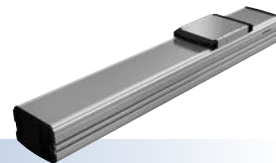
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5		
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
Ld	0	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20		
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16		
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
本体質量 (kg)	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1		
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450				
	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300				
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150				
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75				
速度設定	-													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%			

# LGXS12

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## 注文型式

### LGXS12

本体

リード指定  
30:30 mm  
20:20 mm  
10:10 mm  
5:5 mm

モータ仕様  
無記入:標準  
P:P仕様(下記参照)

ストローク  
100~1250  
(50 mmピッチ)

### 【ご注意】

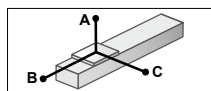
本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

## 基本仕様

適合モータ	400 W			
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2 (相当)	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3	水平	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力※3 (相当)	225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長	ST + 211.5 mm			
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引工率※5	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)			

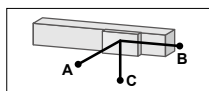
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引工率継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.242をご参照ください。

## 許容オーバーハング量※



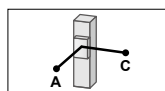
LGXS12-30 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227



LGXS12-30 壁面取付使用時 (単位:mm)

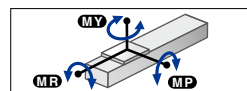
	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130



LGXS12-30 垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

## 静的許容モーメント



(単位:N・m)

	MY	MP	MR
	334	334	294

## 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	ワット数
	□ 60	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-04 SGM7J-04
	(株)キーエンス	SV-□040 SV2-□040
	三菱電機(株)	HF-KP43 HG-KR43※1 HK-KT43※1
	オムロン(株)	R88M-K40030 R88M-1M40030
P	パナソニック(株)	MSMD04 MSMF04 MHMF04

折曲げユニット	製品型式
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

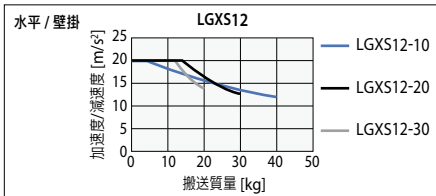
- ※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
- ※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### 基本仕様

ストローク	100 mm ~ 650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	20 kg	30 kg	40 kg	-
最高加速度	水平	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)
最大可搬質量	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)

### 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### 許容オーバーハング量※

LGXS12-30 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

LGXS12-30 壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

LGXS12-30 垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

LGXS12-5 垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

LGXS12-20 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

LGXS12-20 壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

LGXS12-20 垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

LGXS12-10 水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

LGXS12-10 壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

LGXS12-10 垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

- ※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
リード30												
最高速度 (mm/sec)												
リード20							1800					
リード10							1200					
リード5							600					
							300					

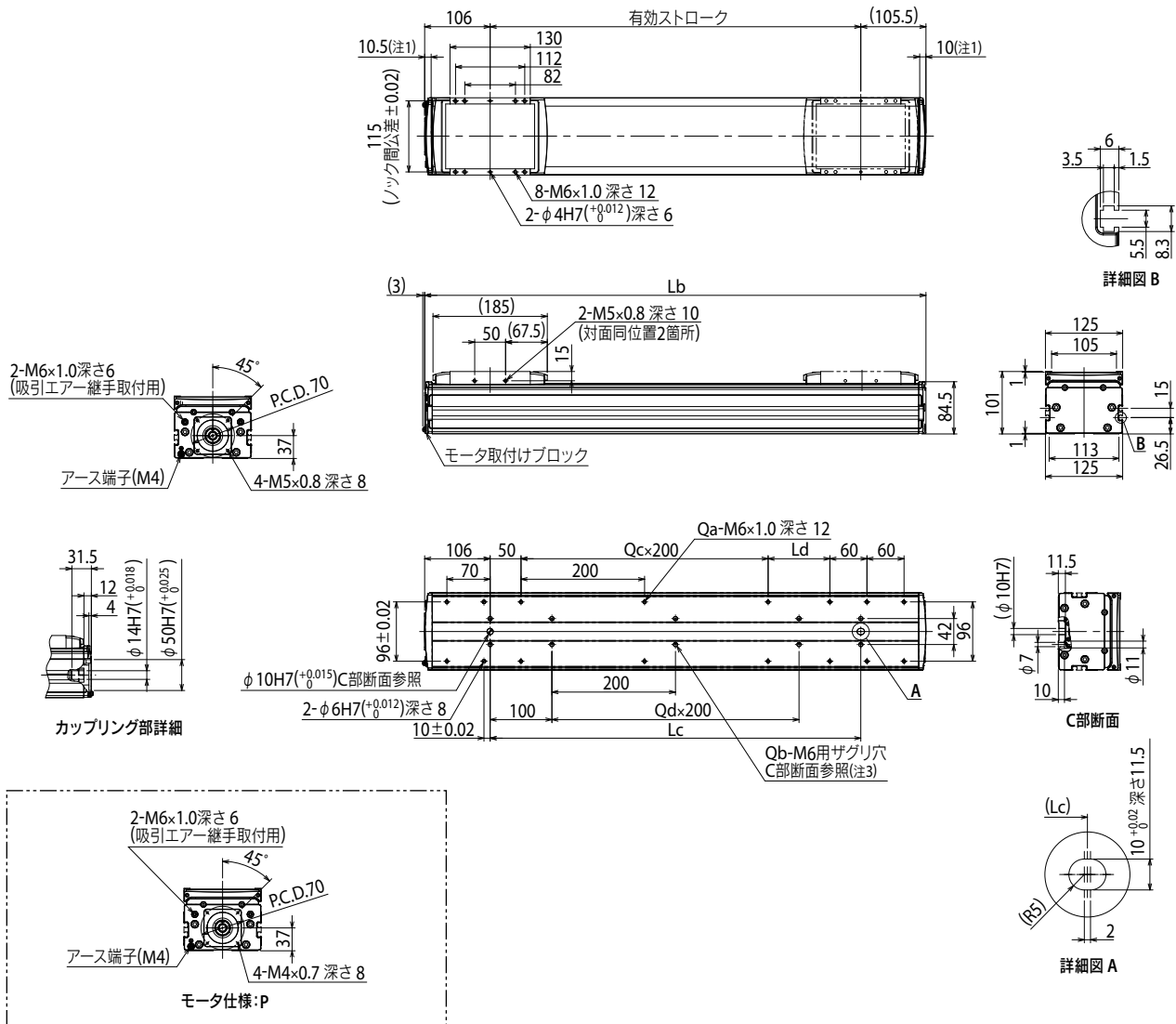
- ※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
- ※ 高加減速仕様は100 ~ 650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
- ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
- ※ 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.244をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	700/750	-
200/250	-	800/850	-
300/350	-	900/950	-
400/450	-	1000/1050	-
500/550	-	1100/1150	-
600/650	-	1200/1250	-

LGXS12



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20 mm以上>としてください。  
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+10 mm以下>を推奨します。
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
本体質量 (kg)	6.5	7.1	7.8	8.5	9.1	9.8	10.5	11.2	11.8	12.5	13.2	13.9	14.5	15.2	15.9	16.5	17.2	17.9	18.6	19.2	19.9	20.6	21.3	21.9	
最高速度 (mm/sec)	リード30												1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450			
	リード20												1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300			
	リード10												510	450	390	330	300	270	240	210	180	150			
	リード5												255	225	195	165	150	135	120	105	90	75			
	速度設定												85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%			

# LGXS16

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

### LGXS16

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1450 (50 mmピッチ)

### 【ご注意】

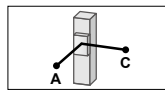
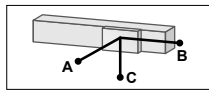
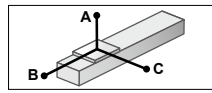
本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

## ■ 基本仕様

適合モータ	750 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm~1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度※2 (相当)	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量※3	水平 45 kg 垂直 12 kg
定格推力※3 (相当)	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm
全長	ST + 242.5 mm
クリーン度※4	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア-※5	30 Nℓ /min ~ 90 Nℓ /min
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.246をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量※



### LGXS16-40

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	C		
15kg	2876	1866	1253	15kg	1273	1802	2797	3kg	6605	6605
30kg	2385	997	776	30kg	782	935	2263	6kg	3699	3699
45kg	2339	720	604	45kg	598	658	2174	12kg	2827	2827

### LGXS16-20

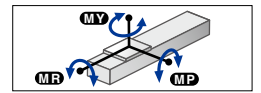
水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	C		
30kg	3862	1255	1106	30kg	1102	1192	3742	10kg	3404	3404
50kg	2568	733	652	50kg	630	671	2422	20kg	1740	1740
80kg	1798	440	394	80kg	360	377	1612	28kg	1504	1504
95kg	1579	362	325	95kg	288	300	1373			

### LGXS16-10

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	C		
50kg	6253	1026	1024	50kg	980	964	6089	15kg	3434	3434
80kg	4447	623	624	80kg	573	561	4240	30kg	1684	1684
100kg	3957	489	490	100kg	437	426	3706	55kg	889	889
130kg	3786	365	367	130kg	312	302	3422			

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
706	706	620

## ■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 80
	ワット数	750 W
モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-08 SGM7J-08 SV-□075 SV2-□075
	(株)キーエンス	HF-KP73 HG-KR73※1 HK-KT7M3※1
	三菱電機(株)	R88M-K75030 R88M-1M75030
P	オムロン(株)	MSMD08 MSMF08 MHMF08
	パナソニック(株)	
折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号	
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00	

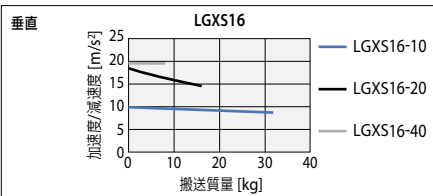
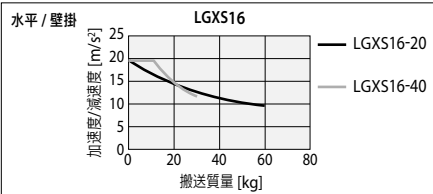
- ※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
- ※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	100 mm~800 mm (50 mmピッチ)
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 30 kg 垂直 8 kg
最高加速度	水平 19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G) 垂直 19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)
最大可搬質量	水平 60 kg 垂直 16 kg
最高加速度	水平 19.84 m/s <sup>2</sup> (2 G) 垂直 18.43 m/s <sup>2</sup> (1.9 G)
	垂直 11.17 m/s <sup>2</sup> (1.1 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量※

#### LGXS16-40

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	C		
10kg	1271	1669	836	10kg	816	1585	1240	3kg	2904	2904
20kg	725	803	429	20kg	404	725	683	5kg	1710	1710
30kg	534	514	287	30kg	259	441	480	8kg	1038	1038

#### LGXS16-20

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)						
	A	B	C	A	B	C	A	C		
20kg	1722	1123	875	20kg	842	1056	1679	5kg	3473	3473
40kg	952	535	428	40kg	388	470	895	10kg	1723	1723
60kg	682	339	276	60kg	232	275	611	16kg	1064	1064

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

#### LGXS16-10

垂直使用時 (単位:mm)	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400													
	リード20	1200													
	リード10	600													

- ※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
- ※ 高加減速仕様は100~800 (50 mmピッチ) でご使用ください。
- ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
- ※ 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.248をご参照ください。

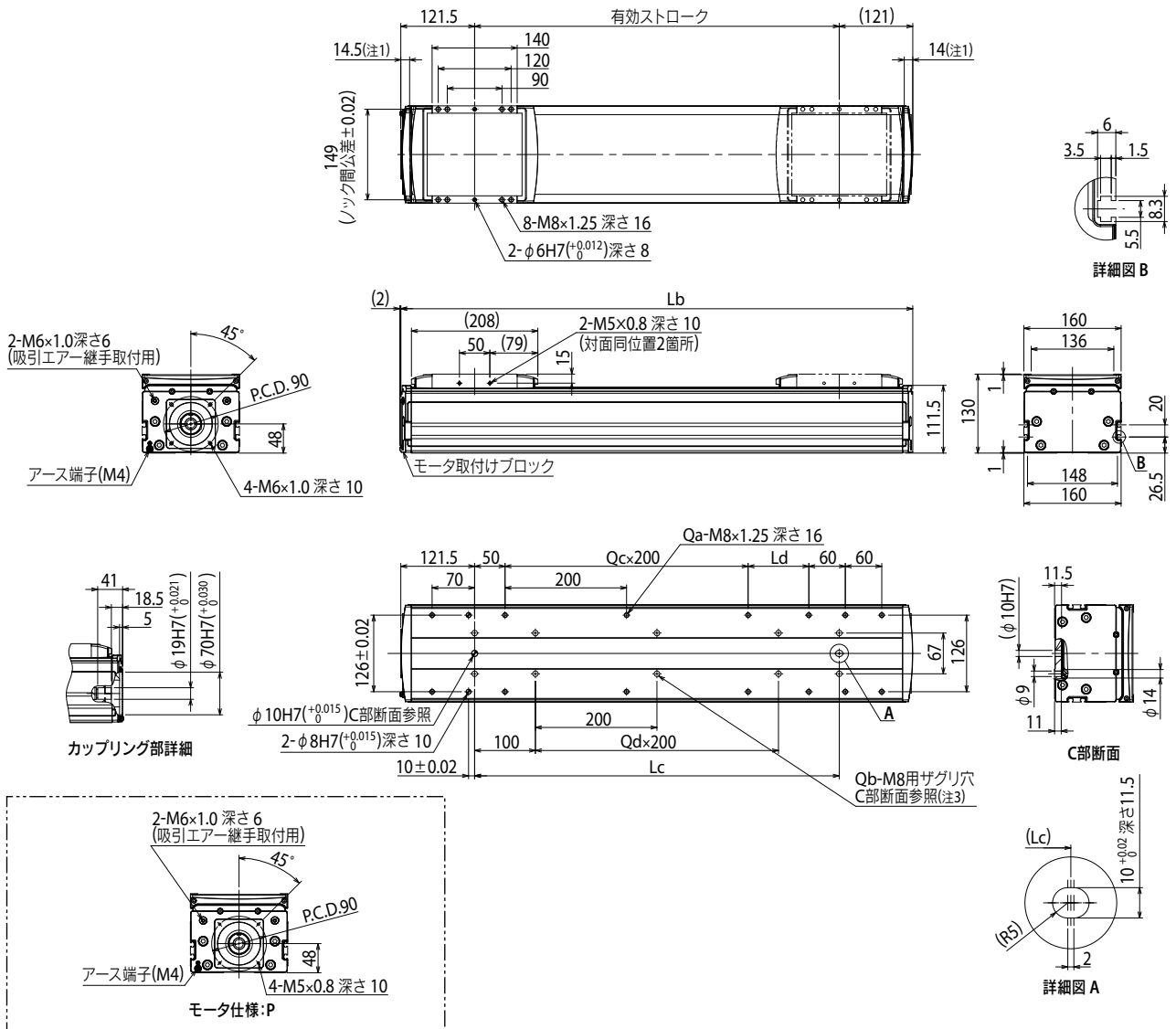


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-
700/750	-

ストローク	標準価格
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-
1300/1350	-
1400/1450	-

## LGXS16



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 取付サグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≦25mm以上>としてください。  
 取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≦架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。  
 注3. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450														
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5														
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450														
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150														
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	18	20	20	20	22	22														
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18														
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6														
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6														
本体質量(kg)	11.7	12.7	13.7	14.7	15.7	16.6	17.6	18.6	19.6	20.6	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.3	34.3	35.3	36.3	37.3	38.2														
最高速度 (mm/sec)	リード40																2400																									
	リード20																1200																									
	リード10																600																									
	速度設定																-																									
																2160		1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600	540	480	420	360	300	240	210	180	150						
																540		480	420	360	330	300	270	240	210	180	150	120	108	96	84	72	60	54	48	42	36	30	24	21	18	15
																90%		80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	18%	16%	14%	12%	10%	9%	8%	7%	6%	5%	4%	3%	2%	1%

# LGXS20

Advancedモデル

モータレス単軸アクチュエータ

スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>LGXS20</b>	<input type="text"/>	<input type="text"/>	<input type="text"/>
本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	無記入:標準 P:P仕様(下記参照)	100~1450 (50 mmピッチ)

## 【ご注意】

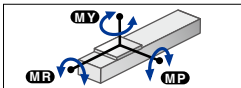
本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。

## ■ 基本仕様

適合モータ	750 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)		
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup> (相当)	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量 <sup>※3</sup> (相当)	水平 65 kg	130 kg	160 kg
	垂直 15 kg	35 kg	65 kg
定格推力 <sup>※3</sup> (相当)	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm		
全長	ST + 288.5 mm		
クリーン度 <sup>※4</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当		
吸引量エア <sup>※5</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min		
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
- ※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
- ※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
- ※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.249 をご参照ください。

## ■ 静的許容モーメント



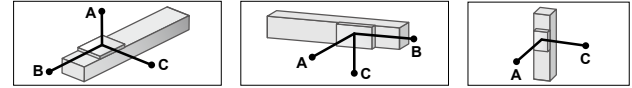
(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1423	1423	1251

## ■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 80
	ワット数	750 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株) 安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株) キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
三菱電機 (株)	HF-KP73	
	HG-KR73 <sup>※1</sup>	
	HK-KT7M3 <sup>※1</sup>	
P	オムロン (株)	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	パナソニック (株)	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



LGXS20-40	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
20kg	5318	2821	2096	20kg	2171	2751	5211	5kg	8187	8187
40kg	4836	1609	1369	40kg	1417	1539	4667	10kg	5203	5203
65kg	4824	1088	1001	65kg	1013	1018	4575	15kg	4810	4810

LGXS20-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
50kg	5436	1493	1377	50kg	1390	1423	5265	20kg	3436	3436
80kg	4417	911	854	80kg	849	841	4153	30kg	2600	2600
100kg	4592	756	727	100kg	708	686	4253	35kg	3073	3073
130kg	4338	596	584	130kg	550	526	3933			

LGXS20-10	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
40kg	22519	2607	2713	40kg	2704	2537	22210	20kg	5157	5157
80kg	16716	1274	1331	80kg	1293	1204	16141	40kg	2553	2553
120kg	14066	830	868	120kg	818	760	13223	65kg	1600	1600
160kg	12284	608	637	160kg	580	538	11190			

- ※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号
GX-BEND-80 <sup>※2</sup>	KEX-M2295-00

- ※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
- ※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

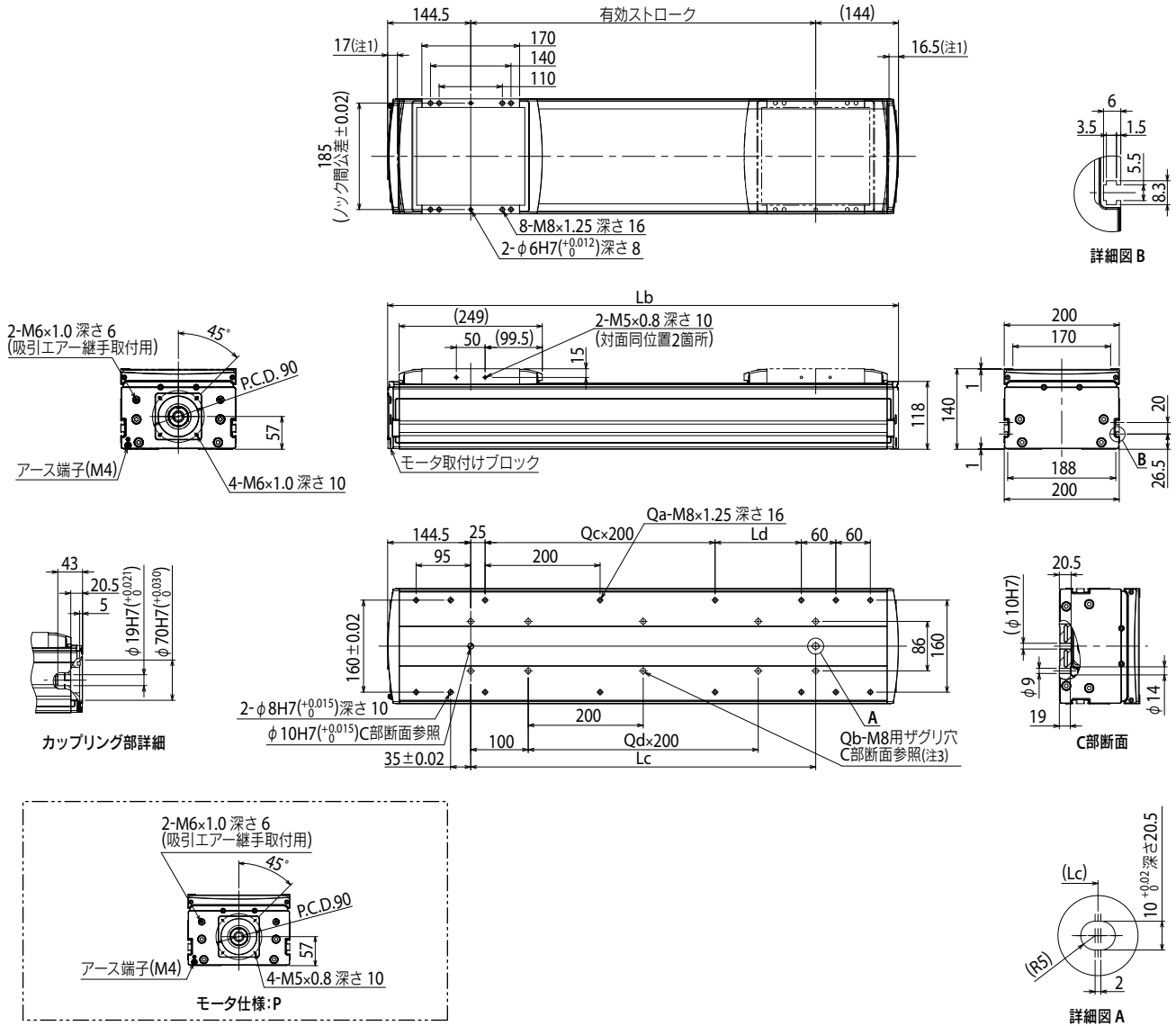


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。



ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	800/850	-
200/250	-	900/950	-
300/350	-	1000/1050	-
400/450	-	1100/1150	-
500/550	-	1200/1250	-
600/650	-	1300/1350	-
700/750	-	1400/1450	-

LGXS20



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≧25mm以上>としてください。  
 取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≦架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。  
 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはかして固定してください。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6	
本体質量 (kg)	17.2	18.5	19.8	21.1	22.4	23.7	25.0	26.3	27.6	28.8	30.1	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.4	41.7	43.0	44.3	45.6	46.9	48.2	49.5	50.8	52.0	
リード40								2400								2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600			
最高速度								1200								1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300			
リード10								600								540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150			
速度設定								-								90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%			

# LBAR04

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

ロッドタイプ



## ■ 注文型式

### LBAR04

本体	リード指定 12:12 mm 6:6 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) S:S仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~500 (50 mmピッチ)
----	-----------------------------	------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------

### 【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

## ■ 基本仕様

適合モータ	50 W	
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)	
ストローク	50 mm~500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 <sup>※2,※3</sup>	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量 <sup>※3</sup>	水平	15 kg
	垂直	3 kg
最大押付力 <sup>※3</sup>		83 N
		167 N
ロッド不回転精度	±0°	
本体最大断面外形	W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 263 mm
	折曲げ	ST + 245 mm
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
有効ストロークが300mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.251をご参照ください。

## ■ 適合モータ

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W

※ \*マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
山洋電気(株)		R2□A04005
多摩川精機(株)	TSM3102	
	テルタ電子(株)	ECMA-C1040F
ファナック(株)	βiS0.2/5000	
	Siemens	1FK2102-0AG
Schneider	1FL6022-2AF	
	Bekhoff	BCH2MBA53
Allen-Bradley	AM3011B*	
	TLY-A120*	
P	パナソニック(株)	MSMD5A
		MSMF5A

### ● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42
----	---------	------

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。  
※ モータ仕様: A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

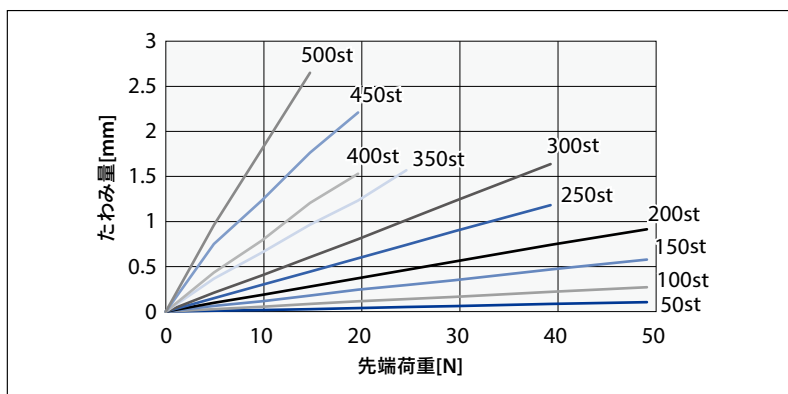
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

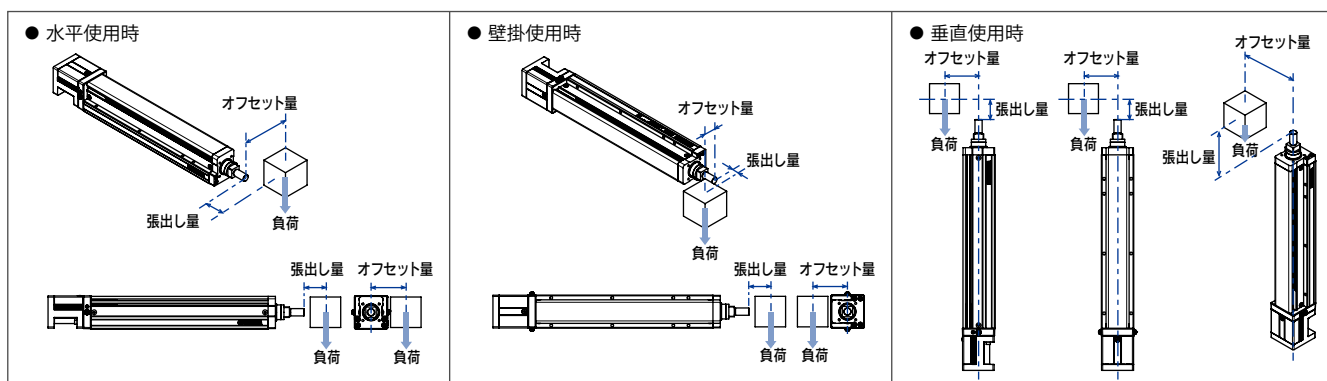
## ■ ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。

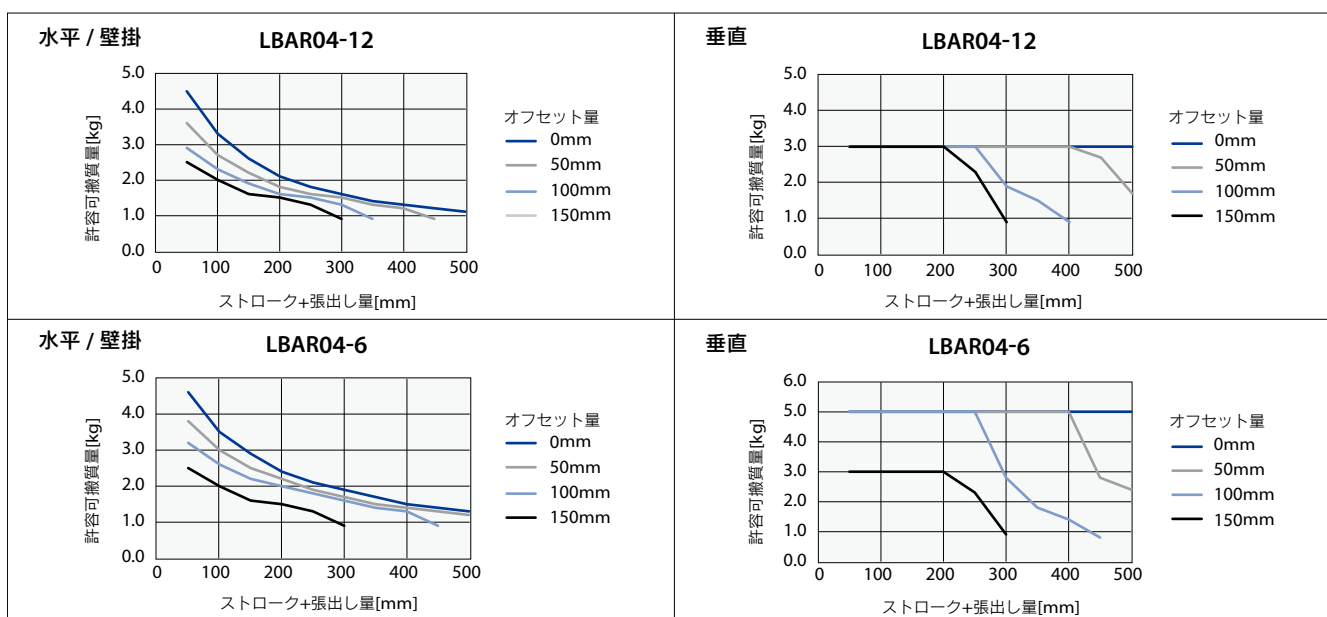


## ■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

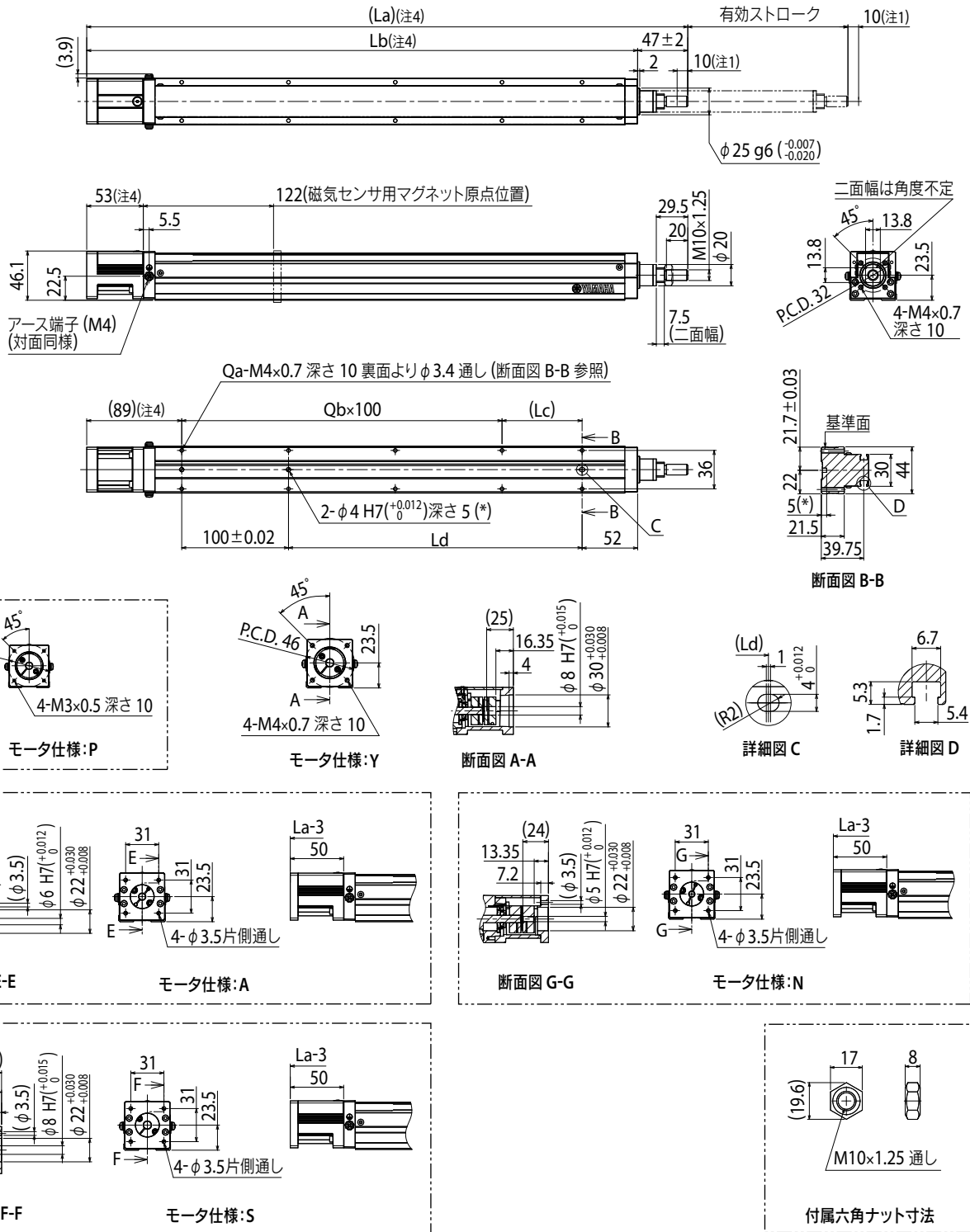


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。  
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。  
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR

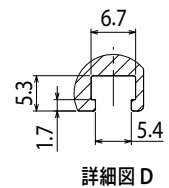
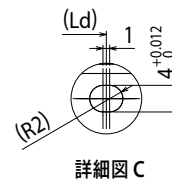
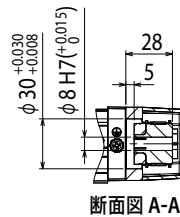
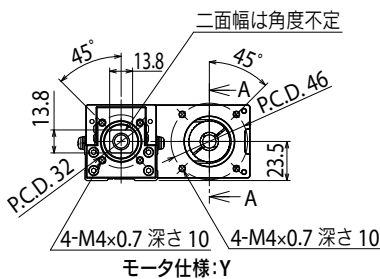
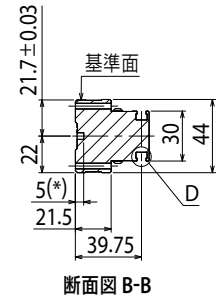
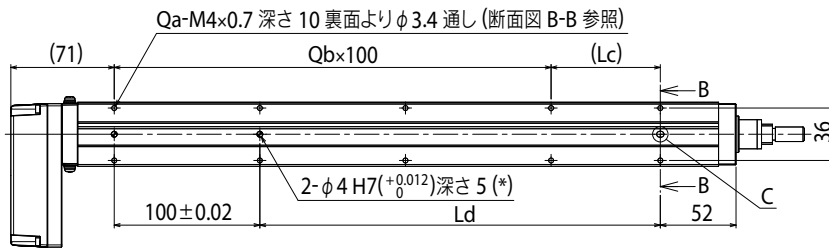
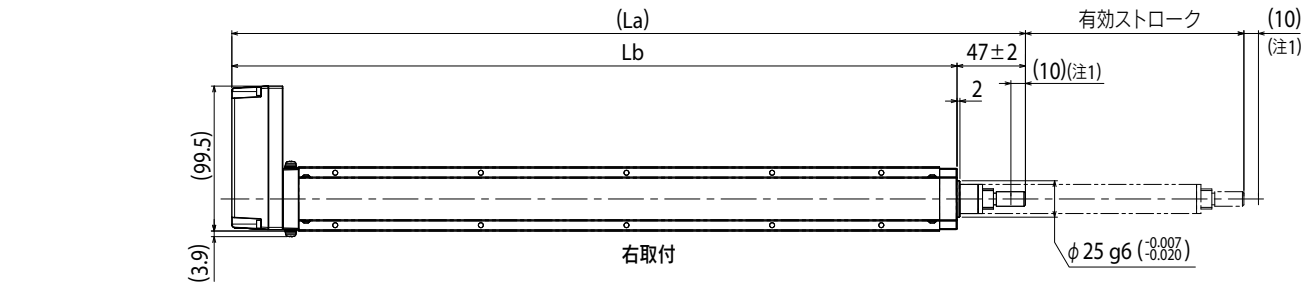
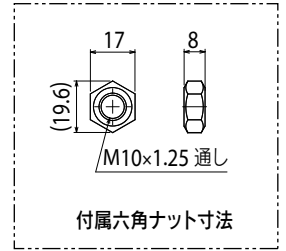
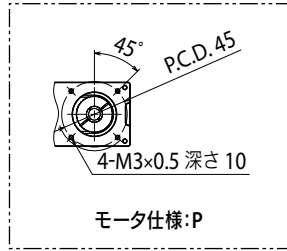
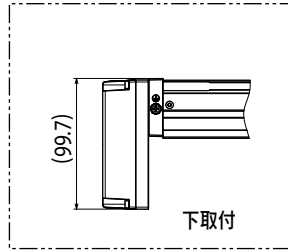
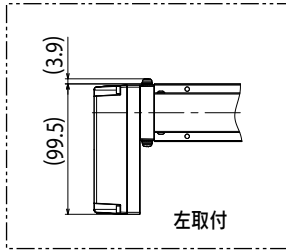
## LBAR04 ストレートタイプ (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。  
 注4. モータ仕様:A/S/Nの場合、表記寸法の<-3mm>となります。  
 注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	
Lb	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg)	0.9	1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

LBAR04 折曲げタイプ (A)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モータ取付専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ≧30 mm以上を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≧架台の厚さ+10 mm以下を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

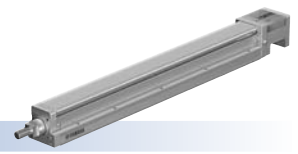
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
Lb	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg)	1	1.1	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

# LBAR05

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

ロッドタイプ



## ■ 注文型式

<b>LBAR05</b>				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) S:S仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~600 (50 mmピッチ)

### 【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

## ■ 基本仕様

適合モータ	100 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 600 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2※3</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量 <sup>※3</sup>	水平	15 kg	25 kg
	垂直	4 kg	8 kg
最大押付力 <sup>※3</sup>	100 N	200 N	400 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 269.5 mm	
	折曲げ	ST + 249 mm	
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが350mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.252 をご参照ください。

## ■ 適合モータ

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	100 W

※ \*マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGMJ7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
デルタ電子(株)	ECMA-C10401	
ファナック(株)	βiS0.3/5000	
Kingservo	KSMA01LI □ S	
	KSMA01LG	
Siemens	1FK2102-1AG	
	1FL6024-2AF	
Schneider	BCH2MB013	
Beckhoff	AM3012C*	
Allen-Bradley	TLY-A130*	
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

### ● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42
----	---------	------

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合がありますためご注意ください。  
※ モータ仕様:A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

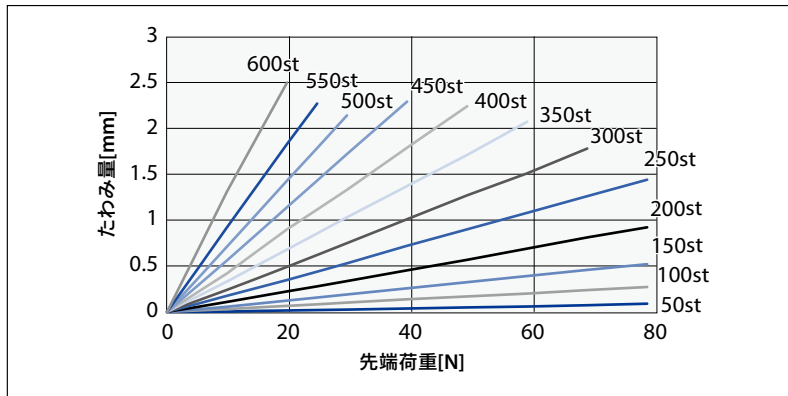
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

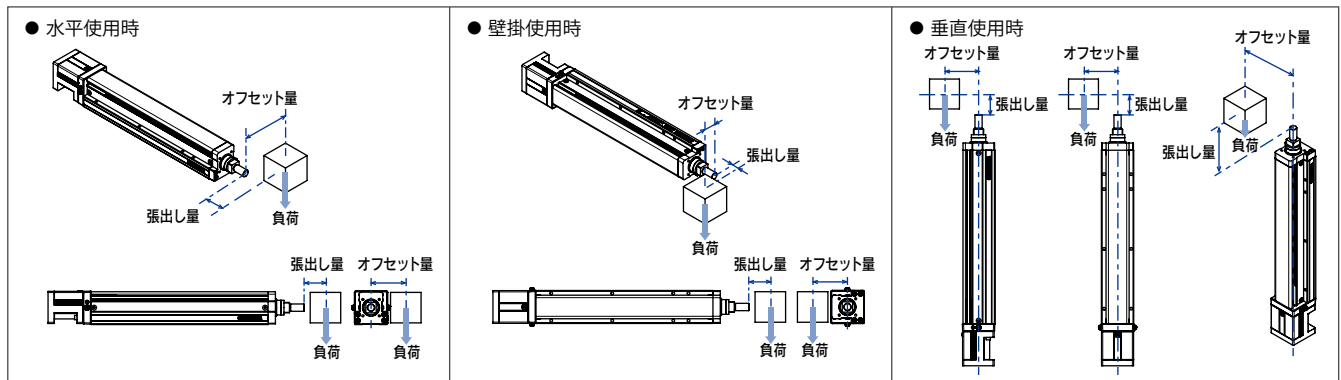
## ■ ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。

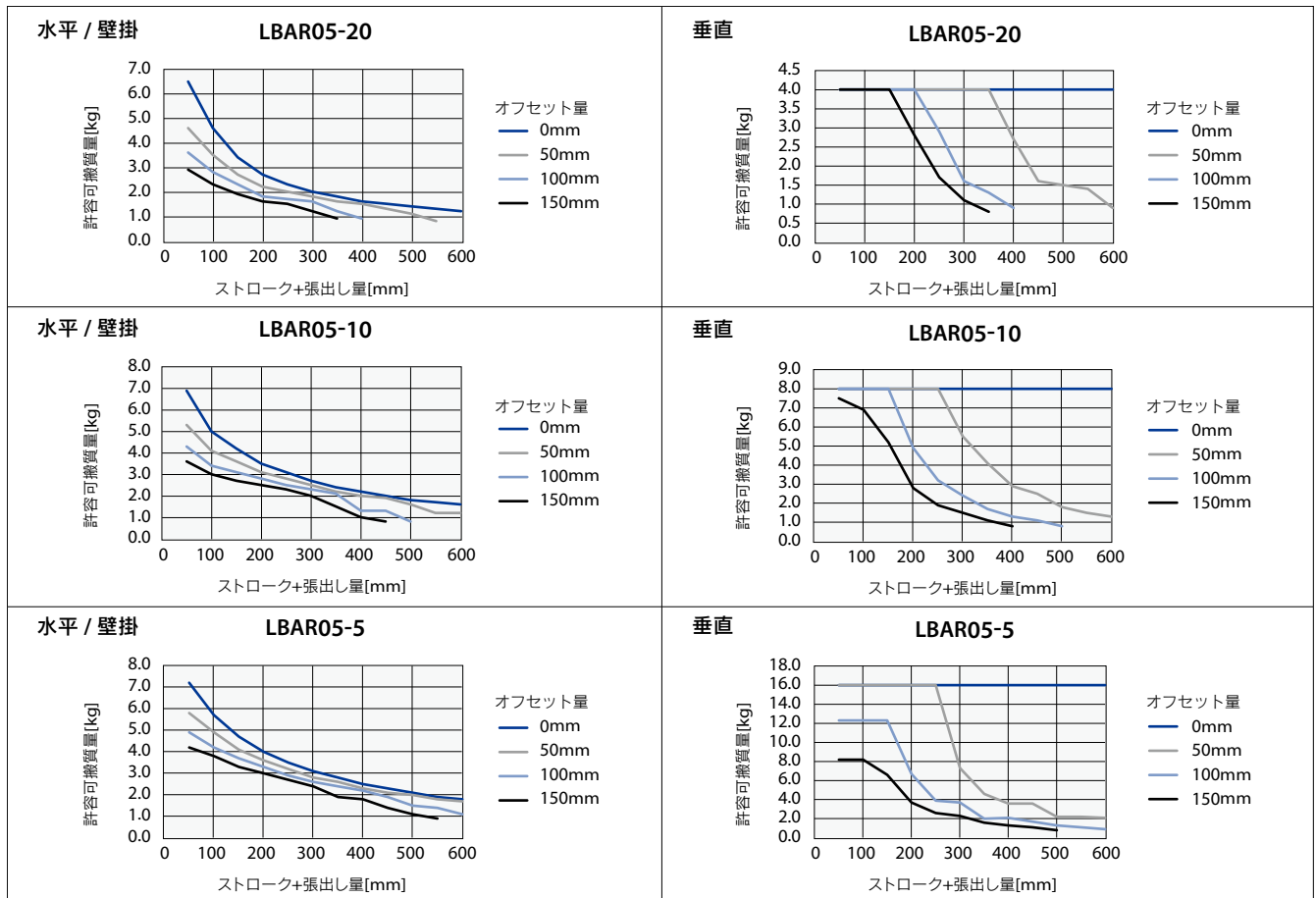


## ■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。



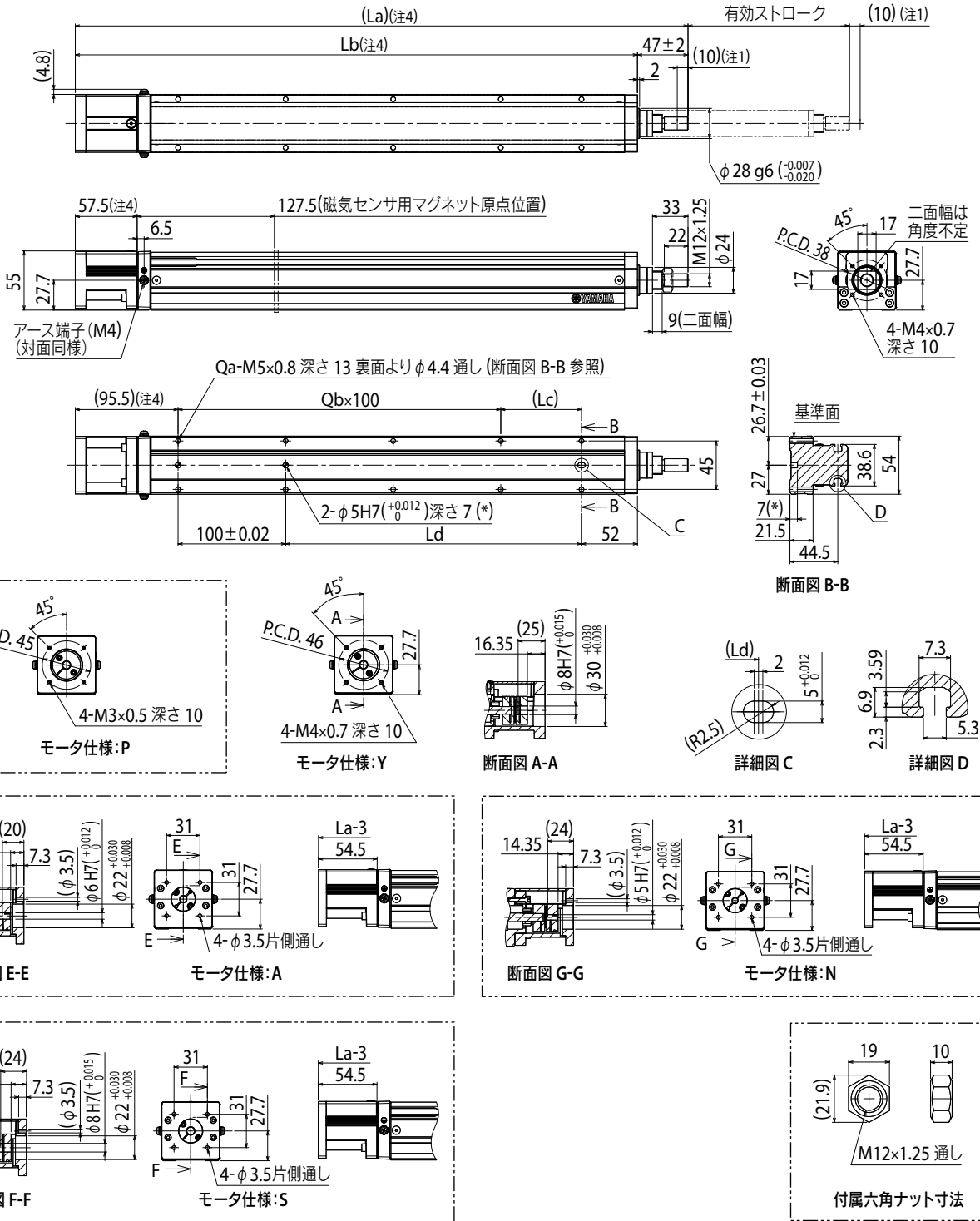
※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬するには外付けサポートガイドを適用ください。  
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。  
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XX-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 LBAS  
 LGXS  
 LBAR  
 ABAS  
 AGXS  
 ABAR  
 オフショ

# LBAR05

## LBAR05 ストレートタイプ (S)

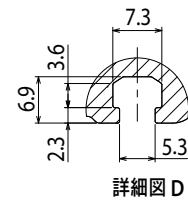
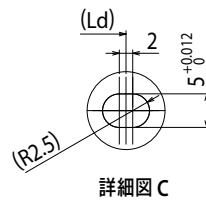
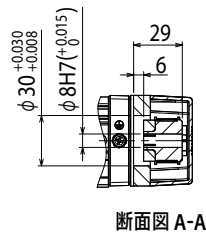
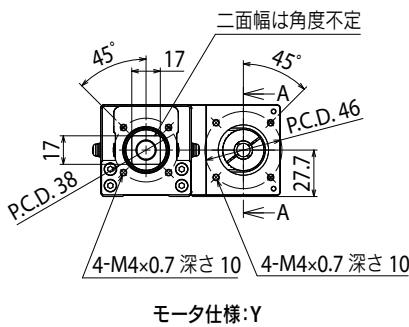
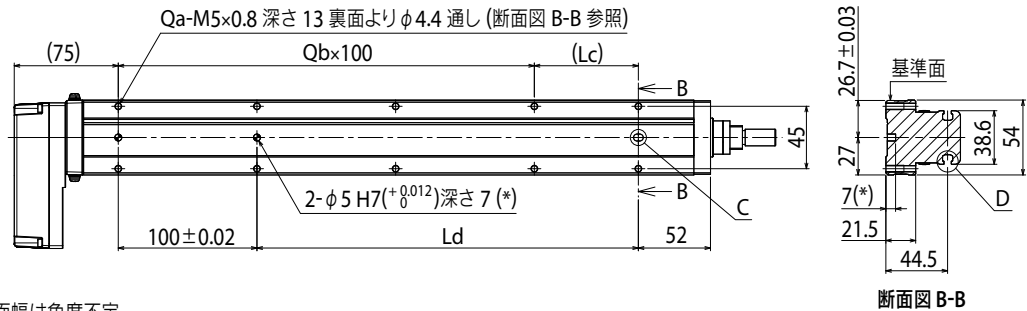
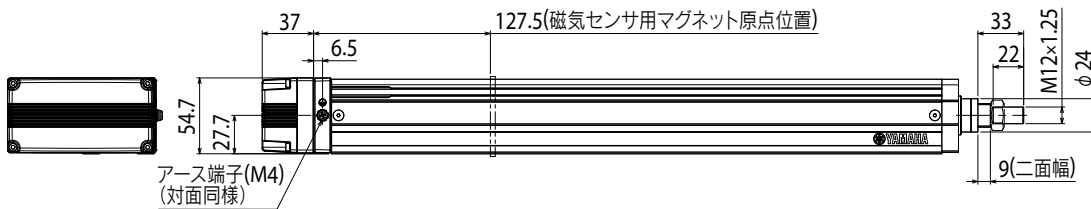
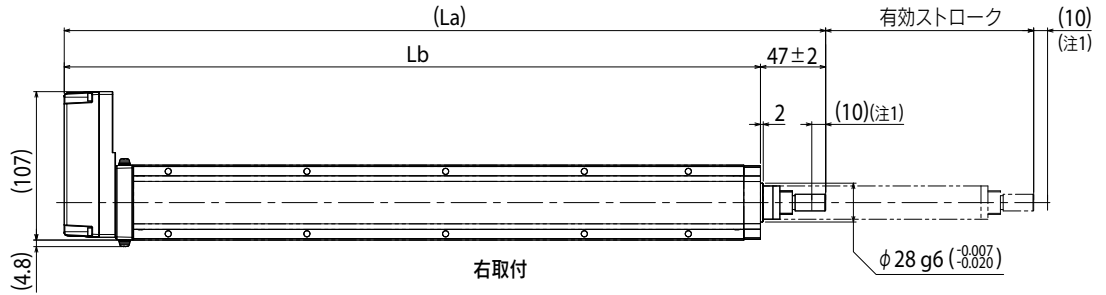
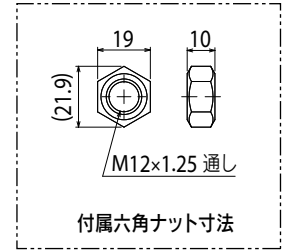
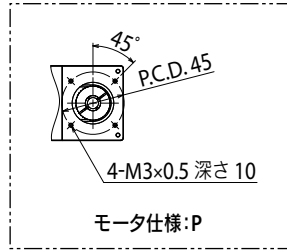
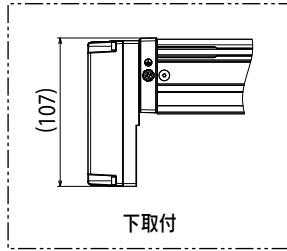
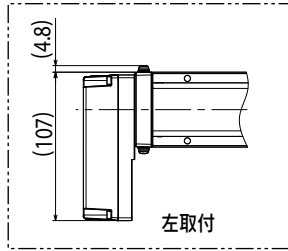


- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<≧30mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<≧架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。  
 注4. モータ仕様:A/S/Nの場合、表記寸法の<≧3mm>となります。  
 注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5
Lb	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量 (kg)	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20				1200			960	780	600	480	420
	リード10				600			480	390	300	240	210
	リード5				300			240	195	150	120	105
	速度設定				-			80%	65%	50%	40%	35%



LBAR05 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<≦30 mm以上>を推奨します。  
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<≦架台の厚さ+10 mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
部品番号: KFU-M3861-00

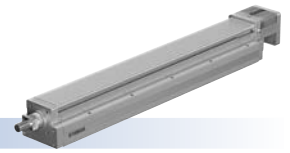
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
La	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	
本体質量 (kg)	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.3	3.4	
最高速度 (mm/sec)	リード20							1200					
	リード10							600	960	780	600	480	420
	リード5							300	480	390	300	240	210
	速度設定							-	240	195	150	120	105
速度設定							-	80%	65%	50%	40%	35%	

# LBAR08

Basicモデル

モータレス単軸アクチュエータ

ロッドタイプ



## ■ 注文型式

### LBAR08

本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S:ストレート A:折曲げ	モータ仕様 Y:Y仕様(下記参照) P:P仕様(下記参照) K:K仕様(下記参照) A:A仕様(下記参照) N:N仕様(下記参照)	ストローク 50~800 (50 mmピッチ)
----	-----------------------------------------	------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------

### 【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。  
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。  
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。  
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。  
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。  
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。  
モータ取付用専用部品は、お客さまにて取付、調整を行ってください。

## ■ 基本仕様

適合モータ	200 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじ φ16 (C7級)		
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2※3</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量 <sup>※3</sup>	水平	30 kg	60 kg
	垂直	8 kg	20 kg
最大押付力 <sup>※3</sup>		201 N	402 N
			804 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 82 mm × H 73.5 mm		
全長	ストレート	ST + 326 mm	
	折曲げ	ST + 312.5 mm	
使用環境温度、湿度	0~40 °C, 35~80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが400mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。  
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.254 をご参照ください。

## ■ 適合モータ

### ● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	ワット数
	フランジサイズ	□ 60
	ワット数	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
Siemens	1FL6032-2AF	
Schneider	BCH2LD023	
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
	MSMF02	
	MHMF02	
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

### ● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ
	フランジサイズ
	□ 60
	□ 56 (NEMA)

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合がありますためご注意ください。  
※ モータ仕様:A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

### ● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

### ● モータ取付: 折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

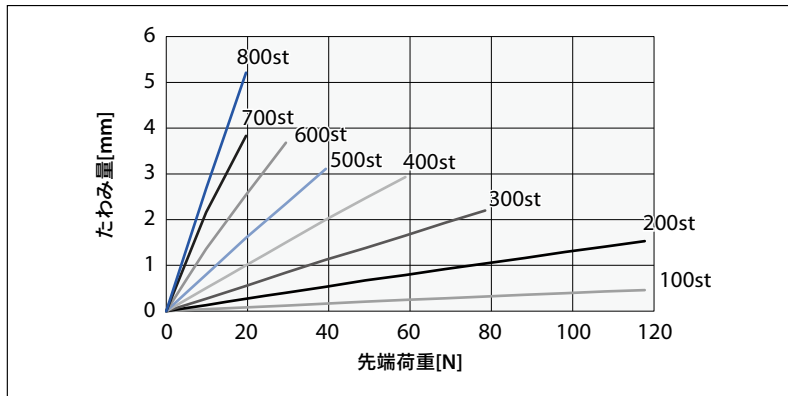
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。



▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

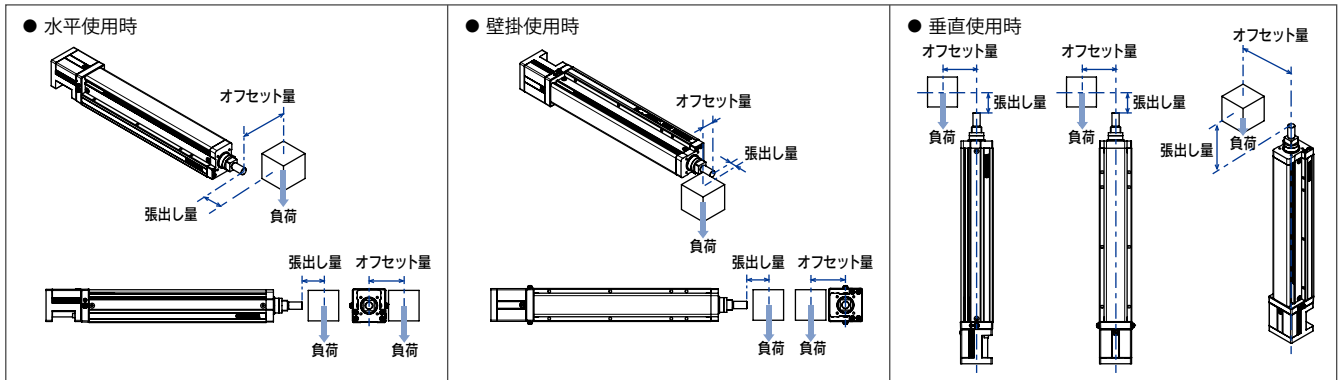
## ■ ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。

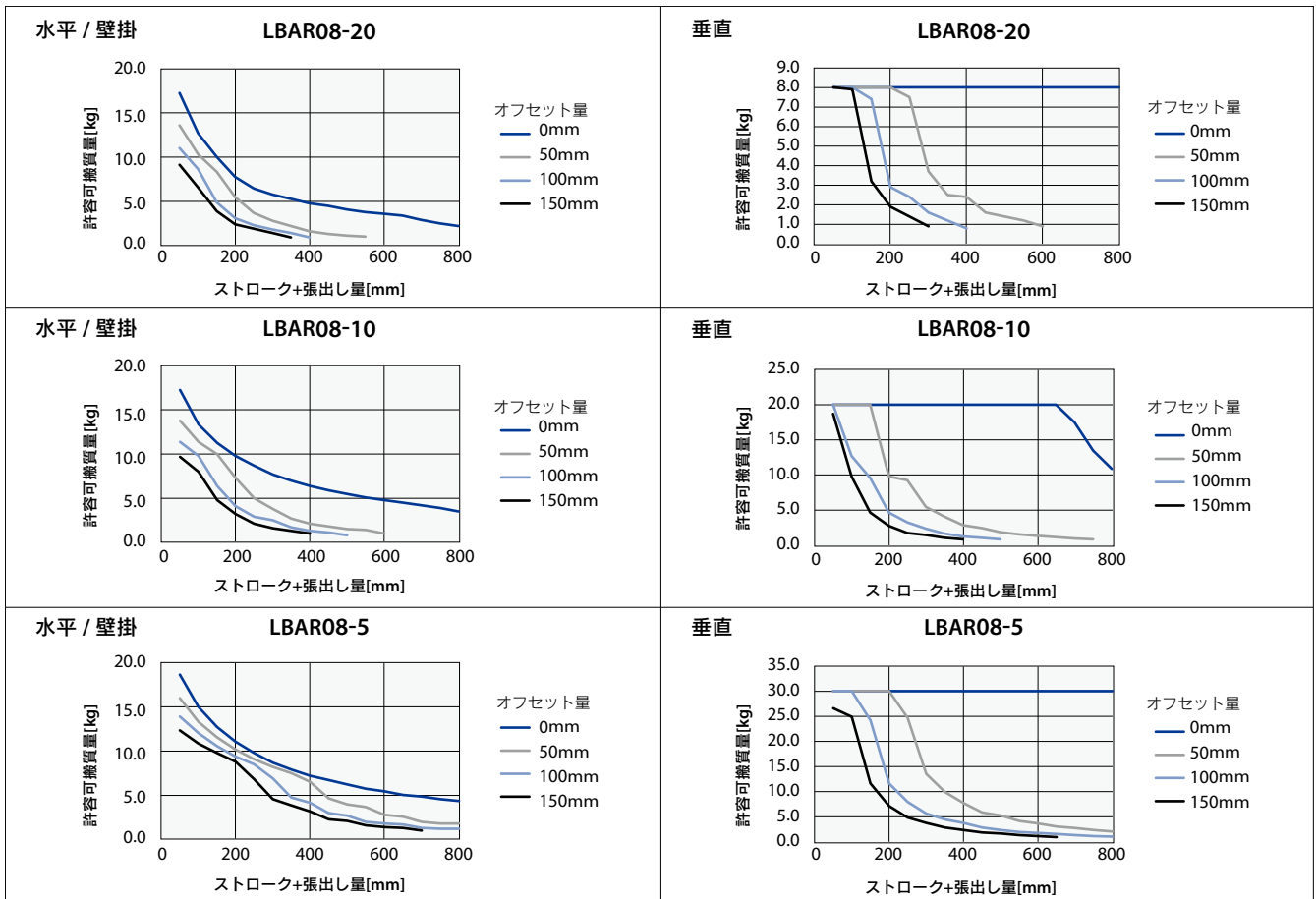


## ■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。



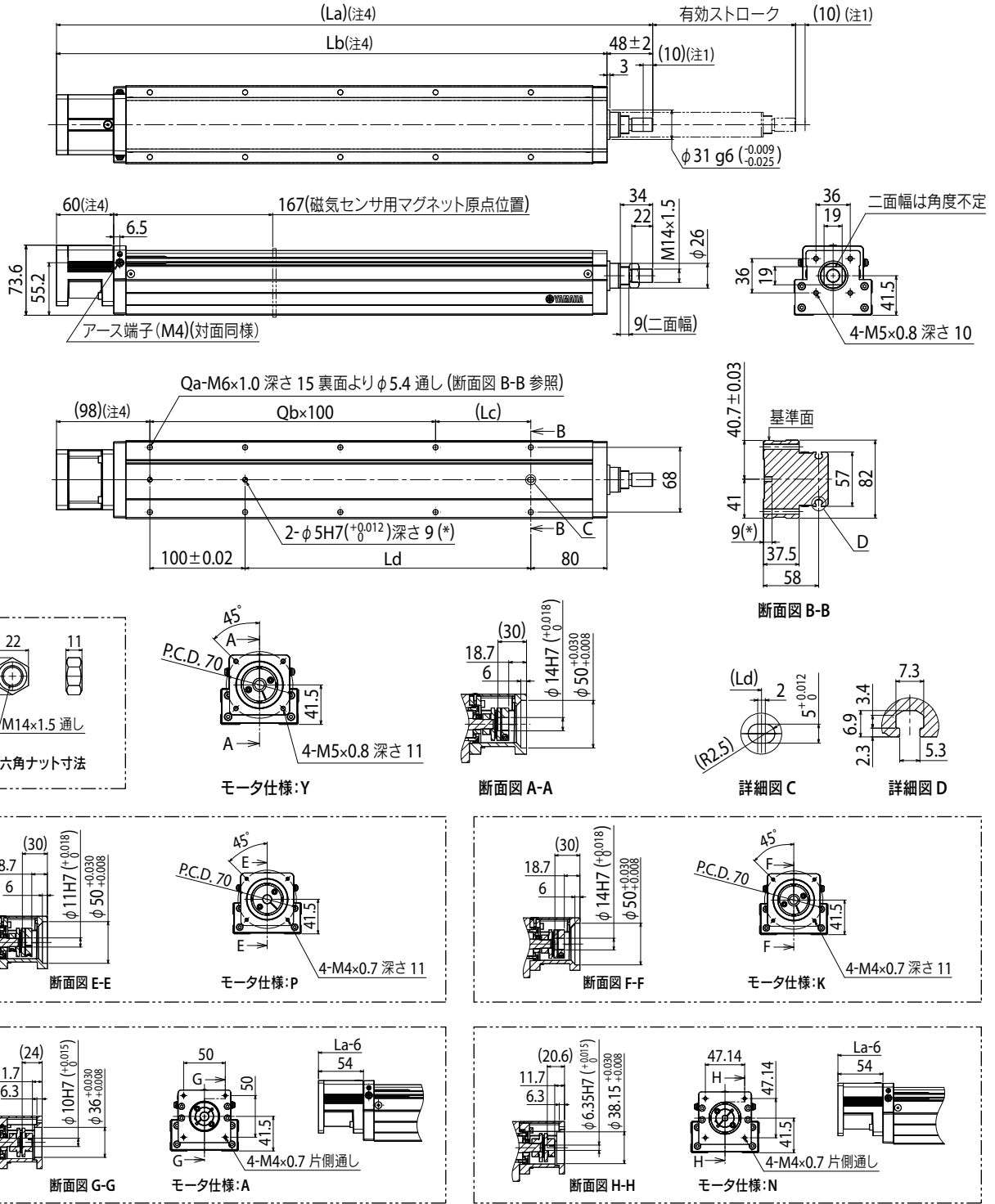
※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。  
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。  
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプティ

# LBAR08

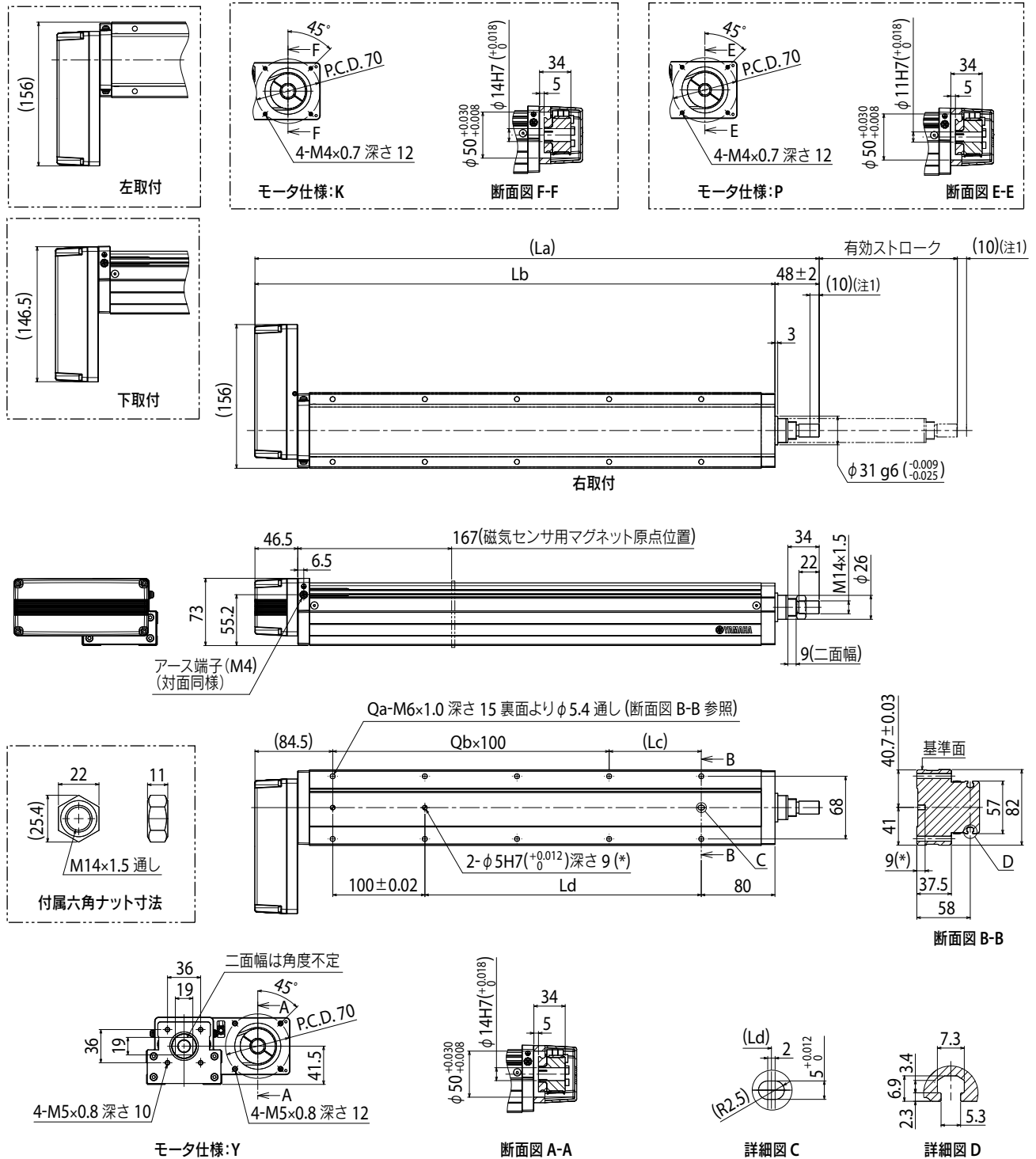
## LBAR08 ストレートタイプ (S)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<45 mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+15 mm以下>を推奨します。  
 注4. モータ仕様: A/Nの場合、表記寸法の<-6 mm>となります。  
 注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFJ-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	
Lb	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	
Lc	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Ld	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量 (kg)	3.9	4.3	4.7	5	5.3	5.7	6	6.3	6.6	7	7.4	7.7	8.1	8.4	8.6	8.9	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							900	720	600	480	420	360	300	240	
	リード10	600							450	360	300	240	210	180	150	120	
	リード5	300							225	180	150	120	105	90	75	60	
	速度設定	-							75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%	

## LBAR08 折曲げタイプ (A)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<45 mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+15 mm以下>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

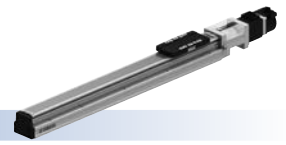
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5	
Lb	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	
Lc	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Ld	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量 (kg)	4.3	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9	9.3	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							900	720	600	480	420	360	300	240	
	リード10	600							450	360	300	240	210	180	150	120	
	リード5	300							225	180	150	120	105	90	75	60	
	速度設定	-							75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%	

# ABAS04

Basicモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>ABAS04</b>							<b>EP-01</b>			
本体	リード指定 12: 12 mm 6: 6 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	ストローク 50~800 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>※2</sup> B: 有り N: なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

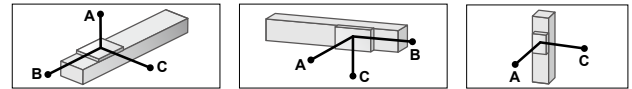
モータ出力 AC	50 W	
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)	
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 <sup>※2</sup>	800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	12 kg
	垂直	20 kg
定格推力	水平	2 kg
	垂直	5 kg
本体最大断面外形	W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 277.5 mm
	折曲げ	ST + 196 mm
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
分解能	23ビット	
使用環境温度、湿度	0~40°C, 35~80%RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
 有効ストロークが500mmを超えると、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※ 加速度/減速度はP.222をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

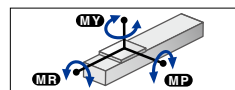


ABAS04-12				壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	A	B	C	A	C		
2kg	1187	271	325	2kg	325	271	1187	1kg	534	534
8kg	473	62	77	8kg	77	62	473	2kg	265	265
12kg	431	41	53	12kg	53	41	431			

ABAS04-6				壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	A	B	C	A	C		
4kg	1808	155	217	4kg	217	155	1808	1kg	639	639
12kg	801	47	65	12kg	65	47	801	3kg	208	208
20kg	546	25	35	20kg	35	25	546	5kg	122	122

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

## ■ 静的許容モーメント



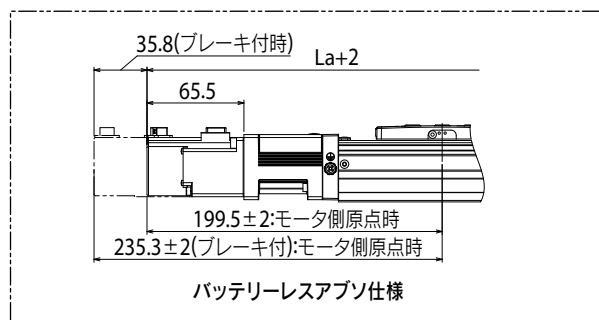
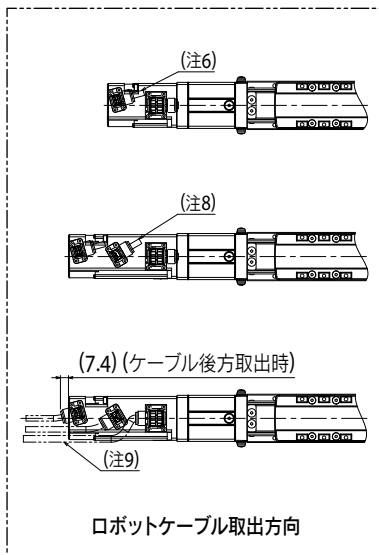
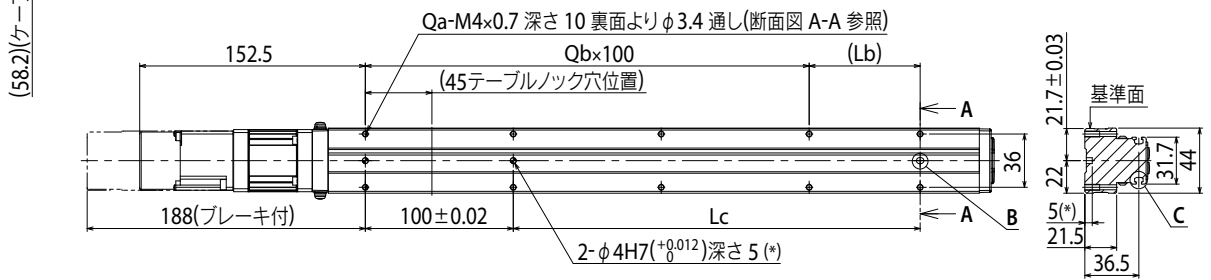
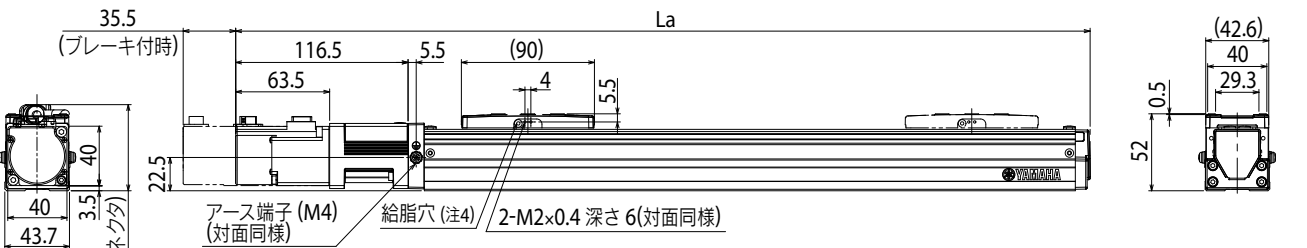
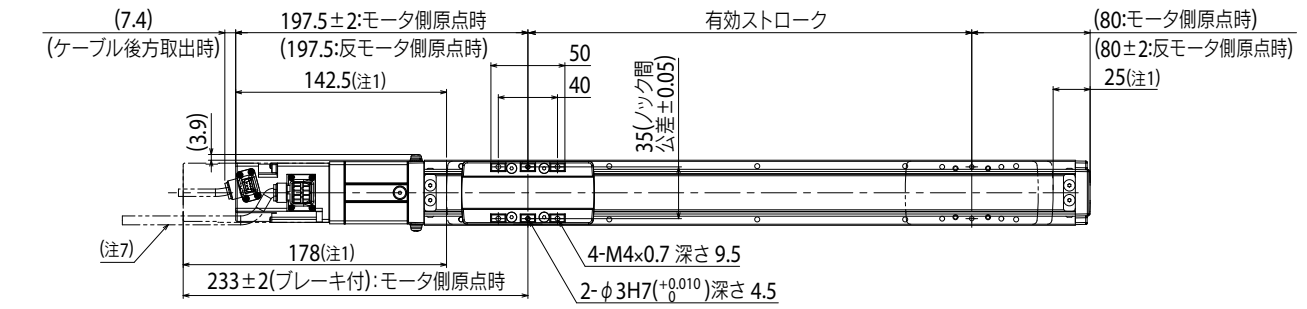
MY	MP	MR
54	54	75

(単位:N・m)



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

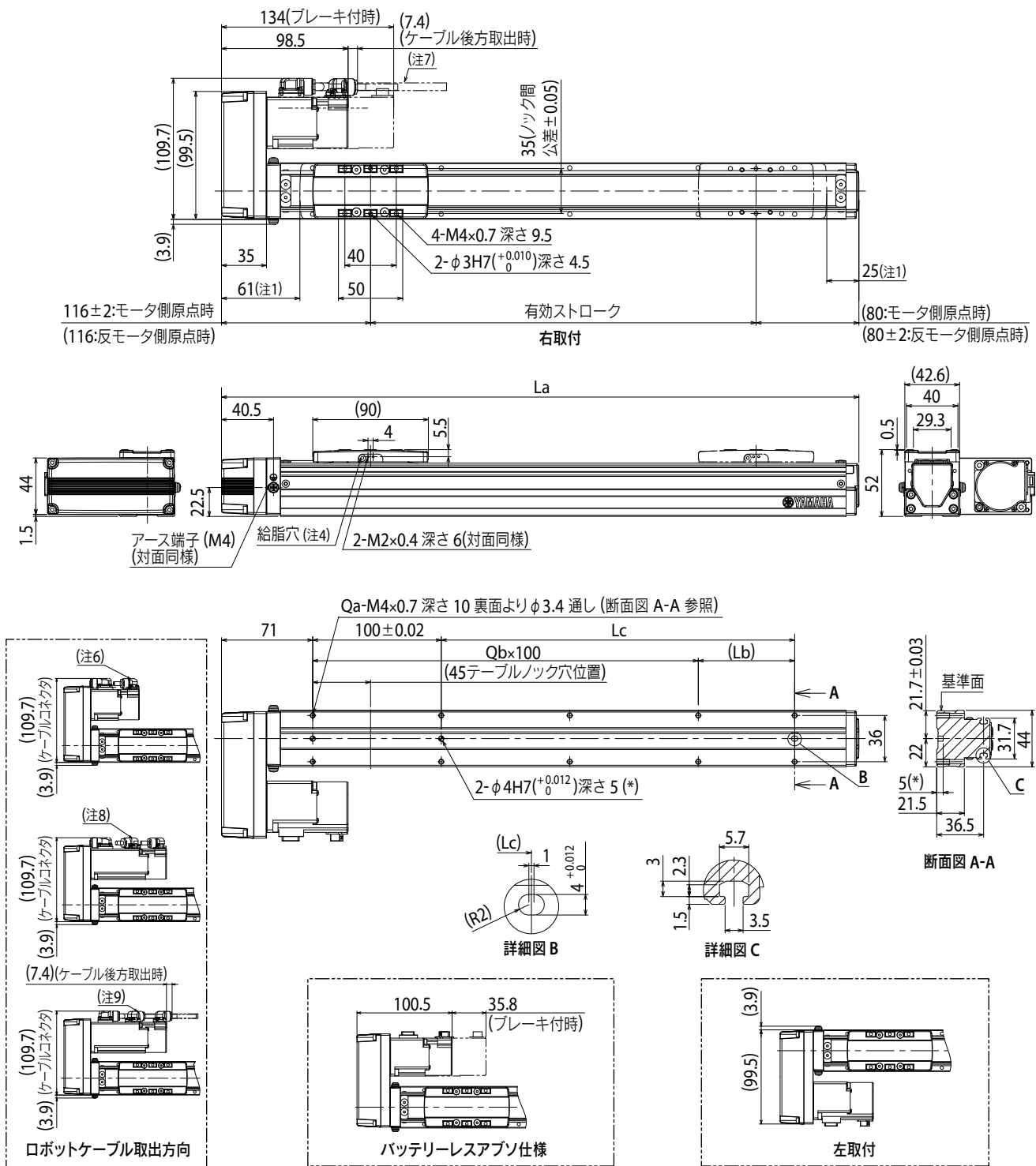
ABAS04 ストレート (S)



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。  
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。  
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5		
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75		
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8		
本体質量 (kg) <sup>注5</sup>	1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9		
最高速度 (mm/sec)	リード12											800	720	600	480	400	360	320
	リード6											400	360	300	240	200	180	160
	速度設定											-	90%	75%	60%	50%	45%	40%

## ABAS04 折曲げ (R/L)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合にはパラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<梁台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照) 部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996		
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75		
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8		
本体質量 (kg) 注5	1.4	1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4		
最高速度 (mm/sec)	リード12											800	720	600	480	400	360	320
	リード6											400	360	300	240	200	180	160
	速度設定											-	90%	75%	60%	50%	45%	40%



# ABAS05

Basicモデル

● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>ABAS05</b>							<b>EP-01</b>				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長 <sup>※1</sup>	ケーブル取出方向	ポジション <sup>※</sup>	ドライバ: モータ容量	回生装置 <sup>※2</sup>	入出力選択	バッテリー <sup>※3</sup>
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアップ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアップ/ブレーキ付き	50~800 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※2. 垂直使用時にリード5、10の650mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。

※3. モータ仕様を標準 (S, BK) の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg
	垂直	3 kg	6 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 54 mm × H 60 mm		
全長	ストレート	ST + 295 mm	
	折曲げ	ST + 200 mm	
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

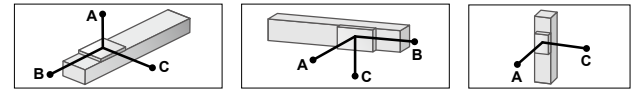
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

有効ストロークが550mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)

その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※ 加速度/減速度はP.223をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



ABAS05-20	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
2kg	549	324	272	272	324	549	1kg	544	544
8kg	155	73	65	65	73	155	2kg	276	276
12kg	117	46	42	42	46	117	3kg	195	195

ABAS05-10	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
5kg	769	178	213	213	178	769	2kg	443	443
15kg	314	53	64	64	53	314	4kg	218	218
24kg	216	29	36	36	29	216	6kg	142	142

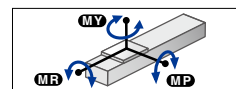
ABAS05-5	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
10kg	921	97	131	131	97	921	3kg	345	345
25kg	459	33	45	45	33	459	8kg	124	124
40kg	436	17	23	23	17	436	12kg	79	79

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

## ■ 静的許容モーメント

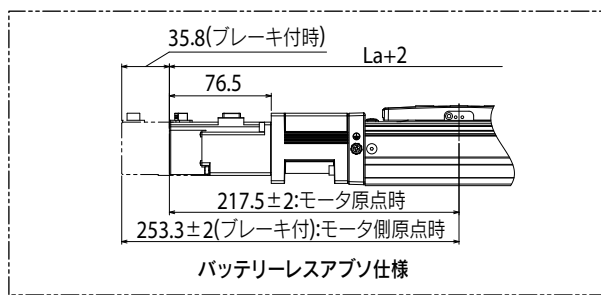
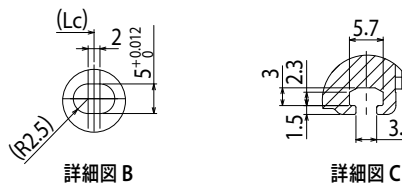
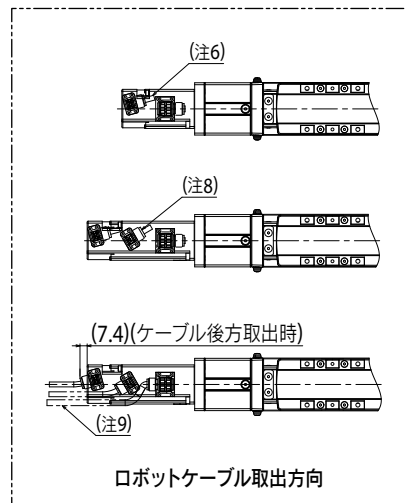
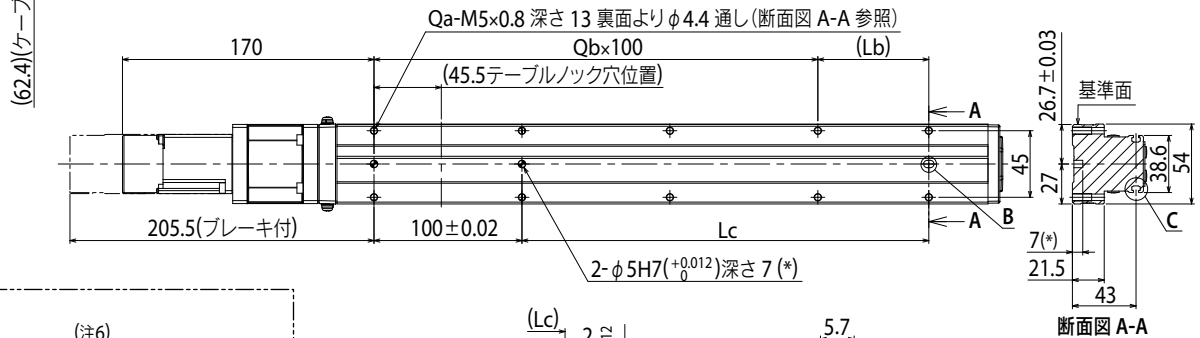
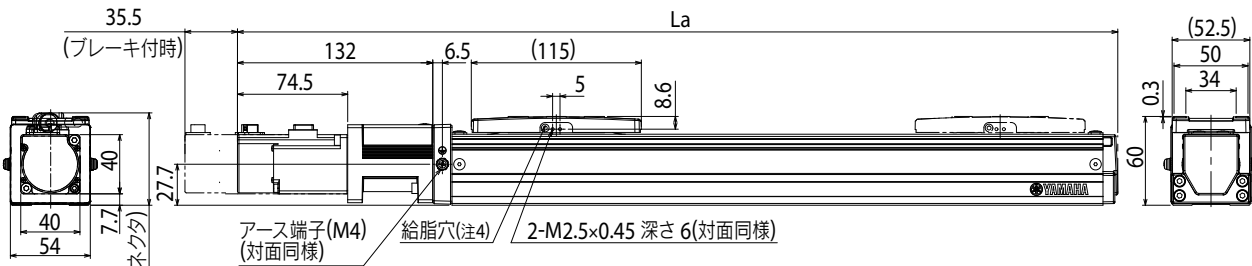
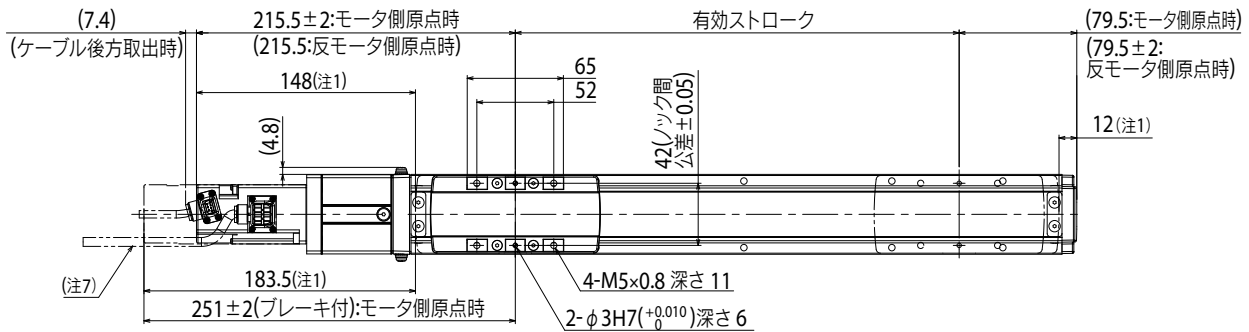


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
59	63	103



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

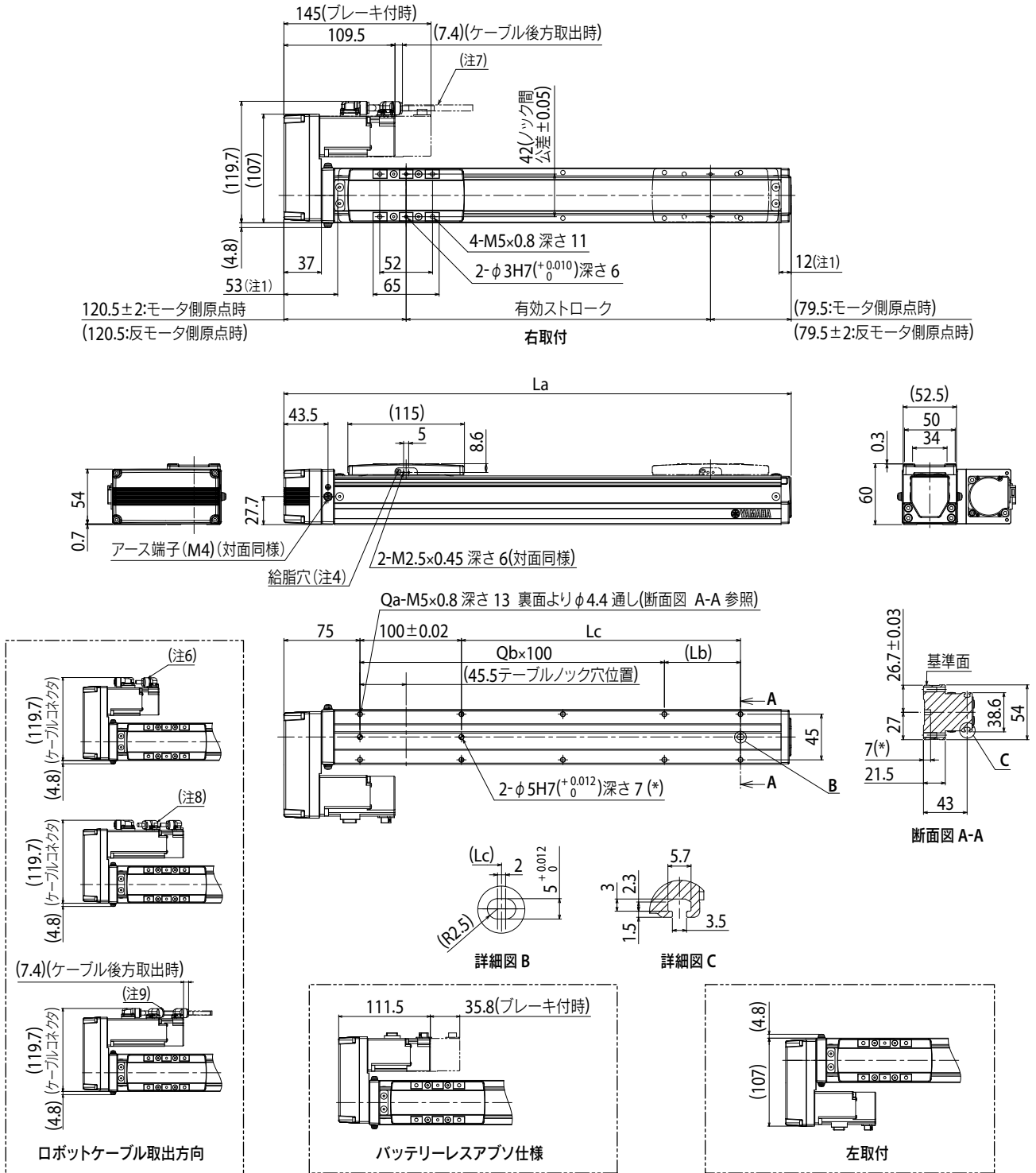
## ABAS05 ストレート (S)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<<30mm以上>>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<梁台の厚さ+10mm以下>>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00  
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。  
 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。  
 可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量 (kg) <sup>注5</sup>	2	2.2	2.3	2.5	2.8	2.9	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.5	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333	1133	933	799	666	599
	リード10											666	566	466	399	333	299
	リード5											333	283	233	199	166	149
	速度設定											-	85%	70%	60%	50%	45%

ABAS05 折曲げ (R/L)



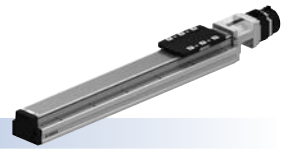
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<<30mm以上>>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<<架台の厚さ+10mm以下>>を推奨します。  
 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00  
 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。  
 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。  
 可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
Lb	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Lc	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量 (kg) <sup>注5</sup>	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4	4.2	4.5	
最高速度 (mm/sec)	リード20											1333	1133	933	799	666	599
	リード10											666	566	466	399	333	299
	リード5											333	283	233	199	166	149
	速度設定											-	85%	70%	60%	50%	45%

# ABAS08

Basicモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>ABAS08</b>							<b>EP-01</b>				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアプソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク 50~1100 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>1)</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 <sup>2)</sup> 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>3)</sup> B: 有り N: なし

- ※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※2. 垂直使用時でリード5.20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。水平使用時でリード20の250~750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
- ※3. モータ仕様標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
- ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

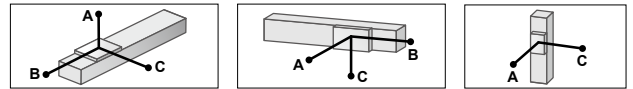
モータ出力 AC	200 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ16 (C7級)		
ストローク	50 mm~1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg
定格推力	174 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 82 mm × H 78 mm		
全長	ストレート	ST + 353 mm	
	折曲げ	ST + 264.5 mm	
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。有効ストロークが650mmを超えると、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※ 加速度/減速度はP.225をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



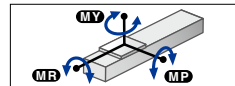
ABAS08-20				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	C
15kg	356	131	146	15kg	146	131	356	3kg	634	634	
25kg	278	73	86	25kg	86	73	278	6kg	321	321	
40kg	517	54	76	40kg	76	54	517	8kg	240	240	

ABAS08-10				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	C
30kg	465	83	120	30kg	120	83	465	5kg	551	551	
50kg	341	44	65	50kg	65	44	341	10kg	270	270	
80kg	228	22	34	80kg	34	22	228	20kg	129	129	

ABAS08-5				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	C
30kg	1604	95	153	30kg	153	95	1604	10kg	312	312	
50kg	1035	52	83	50kg	83	52	1035	20kg	149	149	
80kg	719	27	44	80kg	44	27	719	30kg	95	95	
100kg	608	19	31	100kg	31	19	608				

- ※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 静的許容モーメント



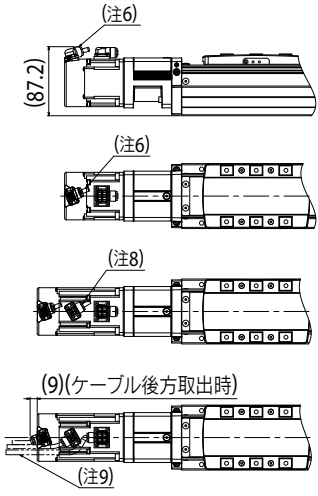
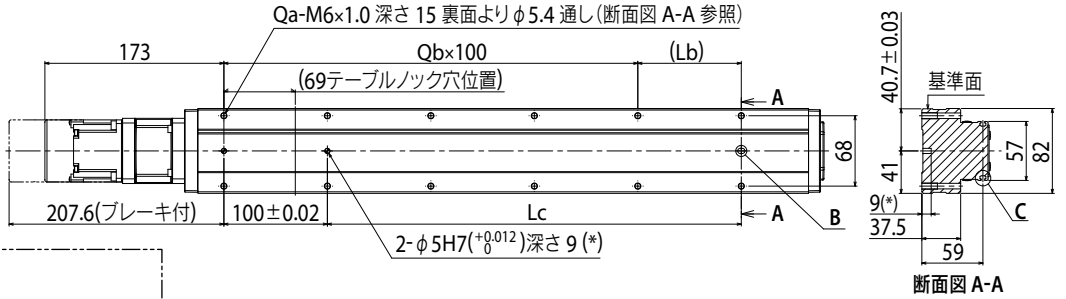
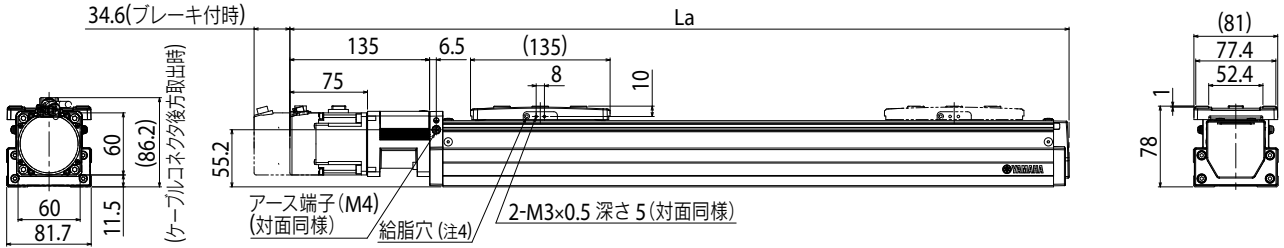
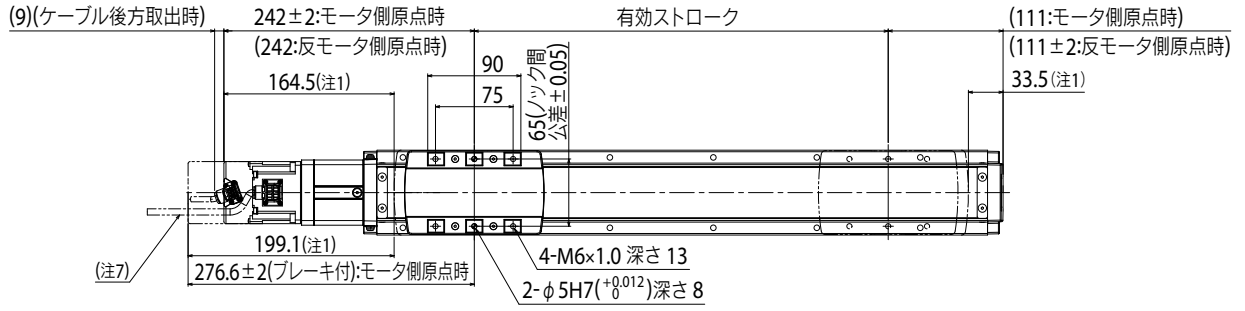
MY	MP	MR
221	309	343

(単位: N・m)

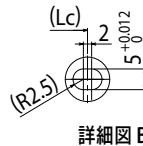


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

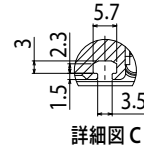
ABAS08 ストレート (S)



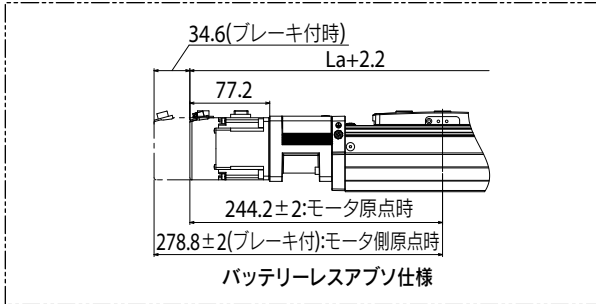
ロボットケーブル取付方向



詳細図 B



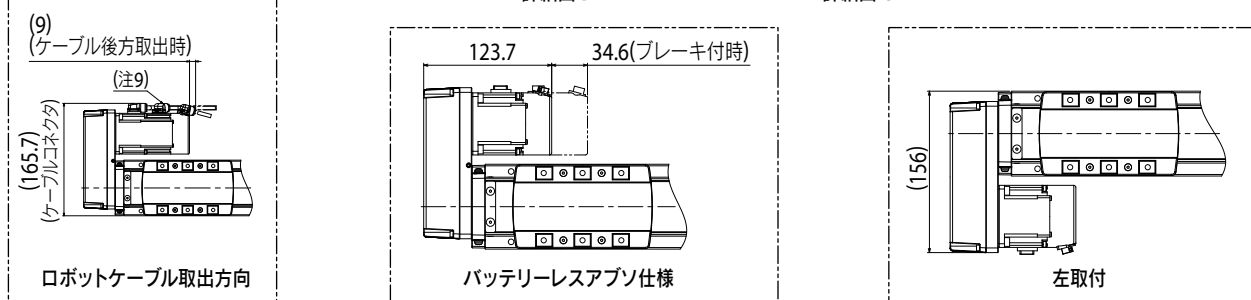
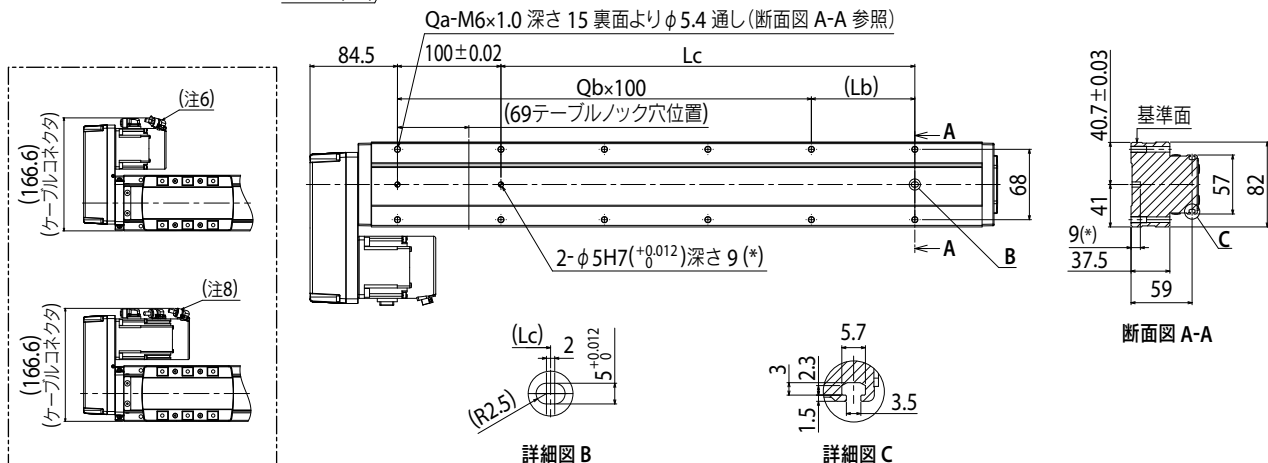
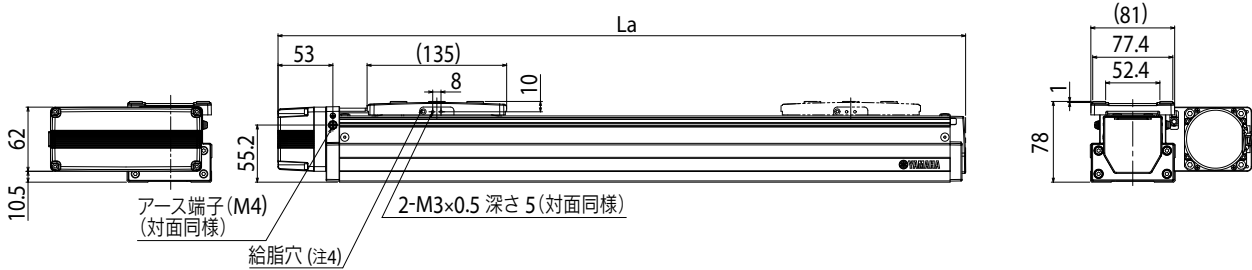
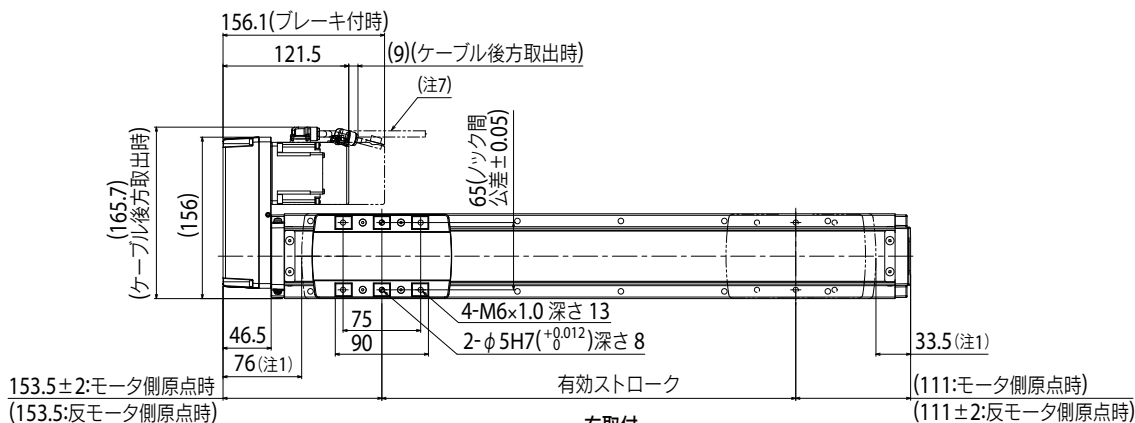
詳細図 C



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<45mm以上>を推奨します。取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照) 部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
- 注11. 50ストロークの場合、本体を上から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>注11</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
La	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453		
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	26		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11		
本体質量 (kg) <sup>注5</sup>	4.5	4.9	5.3	5.6	6	6.3	6.6	7	7.3	7.6	8	8.3	8.7	9	9.3	9.6	10	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7		
最高速度 (mm/sec)	リード20												1020	900	780	660	600	540	480	420	360			
	リード10												600											
	リード5												300											
	速度設定													510	450	390	330	300	270	240	210	180		
													255	225	195	165	150	135	120	105	90			
													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%			

## ABAS08 折曲げ (R/L)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≦45mm以上を推奨します。  
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≦梁台の厚さ+15mm以下を推奨します。
- 注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
部品番号: KFU-M3861-00
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。  
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
- 注11. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>注1)</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
La	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5		
Lb	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
Lc	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26		
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11		
本体質量 (kg) <sup>注5)</sup>	4.9	5.3	5.7	6	6.4	6.7	7	7.4	7.7	8	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10	10.4	10.6	11	11.3	11.7	12.1		
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200										1020	900	780	660	600	540	480	420	360				
	リード10	600										510	450	390	330	300	270	240	210	180				
	リード5	300										255	225	195	165	150	135	120	105	90				
	速度設定	-										85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%				

# ABAS12/ABAS12H

Basicモデル ● 単軌ロボット

● スライダタイプ ● 薄型



## ■ 注文型式

<b>本体</b>	<b>リード指定</b>	<b>形状</b>	<b>モータ仕様</b>	<b>ストローク</b>	<b>ケーブル長<sup>※1</sup></b>	<b>ケーブル 取出方向</b>	<b>EP-01</b>	<b>ポジショナ</b>	<b>モーター容量</b>	<b>回生装置<sup>※2</sup></b>	<b>入出力選択</b>	<b>バッテリー<sup>※3</sup></b>
ABAS12: 200W ABAS12H: 400W	32: 32 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	50~1250 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A10: 200W以下 A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし	

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※2. 【ABAS12の場合】

垂直使用時にリード5、10、20の150mmストローク以上及びリード32の300~750mmストロークの場合は回生装置が必要です。

水平使用時にリード10、20の250~750mmストローク及びリード32の400~750mmストロークの場合は回生装置が必要です。

【ABAS12Hの場合】

垂直使用時にリード5、10、20の300mmストローク以上及びリード32の300~750mmストロークの場合は回生装置が必要です。

※3. モータ仕様为标准(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。

※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ABAS12 (200W)

### ■ 基本仕様

<b>モータ出力 AC</b>	200 W		
<b>繰り返し位置決め精度<sup>※1</sup></b>	±0.01 mm		
<b>減速機構</b>	転造ボールねじφ16 (C7級)		
<b>ストローク</b>	50 mm ~ 1250 mm (50 mmピッチ)		
<b>最高速度<sup>※2</sup></b>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
<b>ボールネジリード</b>	32 mm	20 mm	10 mm
<b>最大可搬質量</b>	水平 20 kg	40 kg	80 kg
	垂直 3 kg	8 kg	20 kg
<b>定格推力</b>	105 N	170 N	341 N
	683 N		
<b>本体最大断面外形</b>	W 120 mm × H 76 mm		
<b>全長</b>	ストレート	ST + 369 mm	
	折曲げ	ST + 270.5 mm	
<b>位置検出器</b>	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
<b>分解能</b>	23ビット		
<b>使用環境温度、湿度</b>	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

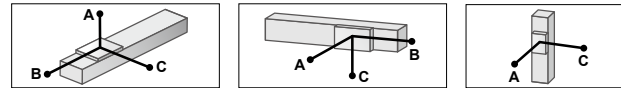
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度

※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。

有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。

※ 加速度/減速度はP.227をご参照ください。

### ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12-32</b>									
5kg	2079	1694	1224	5kg	1224	1694	2079	1kg	6201
10kg	1135	834	627	10kg	627	834	1135	3kg	2057
20kg	842	422	362	20kg	362	422	842		

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12-20</b>									
15kg	946	548	445	15kg	445	548	946	3kg	2174
25kg	591	321	266	25kg	266	321	591	5kg	1315
40kg	441	205	182	40kg	182	205	441	8kg	833

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12-10</b>									
30kg	729	299	278	30kg	278	299	729	5kg	1933
50kg	786	207	223	50kg	223	207	786	10kg	977
80kg	1328	157	200	80kg	200	157	1328	20kg	503

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12-5</b>									
30kg	2476	430	513	30kg	513	430	2476	10kg	1317
50kg	1817	258	320	50kg	320	258	1817	20kg	670
80kg	1517	160	208	80kg	208	160	1517	30kg	455
100kg	1436	127	168	100kg	168	127	1436		

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ABAS12H (400W)

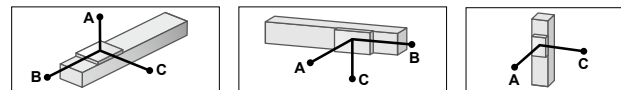
### ■ 基本仕様

<b>モータ出力 AC</b>	400 W		
<b>ボールネジリード</b>	32 mm	20 mm	10 mm
	5 mm		
<b>最大可搬質量</b>	水平 35 kg	50 kg	95 kg
	垂直 8 kg	15 kg	25 kg
<b>定格推力</b>	218 N	339 N	678 N
	1360 N		
<b>全長</b>	ストレート	ST + 385 mm	
	折曲げ	ST + 270.5 mm	

※ 加速度/減速度はP.229をご参照ください。

※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はABAS12と共通となります。

### ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12H-32</b>									
10kg	1135	834	627	10kg	627	834	1135	3kg	2057
20kg	842	422	362	20kg	362	422	842	5kg	1228
35kg	925	286	294	35kg	294	286	925	8kg	762

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12H-20</b>									
15kg	826	548	427	15kg	427	548	826	5kg	1315
30kg	485	263	218	30kg	218	263	485	10kg	672
50kg	433	172	162	50kg	162	172	433	15kg	522

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12H-10</b>									
30kg	528	270	230	30kg	230	270	528	5kg	1933
60kg	665	171	185	60kg	185	171	665	15kg	660
95kg	1347	132	173	95kg	173	132	1347	25kg	409

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
<b>ABAS12H-5</b>									
30kg	2476	430	513	30kg	513	430	2476	15kg	885
60kg	1672	215	270	60kg	270	215	1672	25kg	541
90kg	1474	141	186	90kg	186	141	1474	40kg	350
115kg	1378	109	146	115kg	146	109	1378		

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

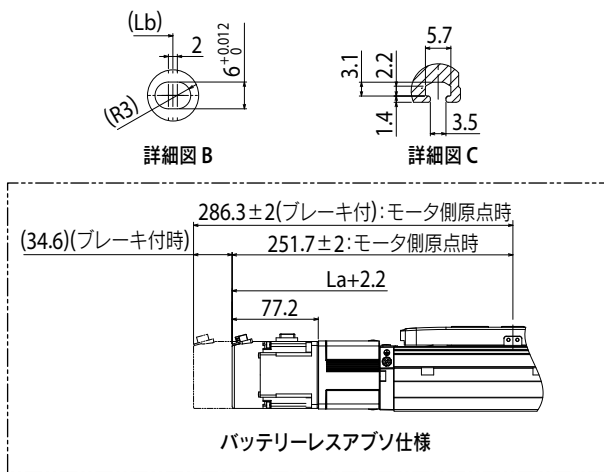
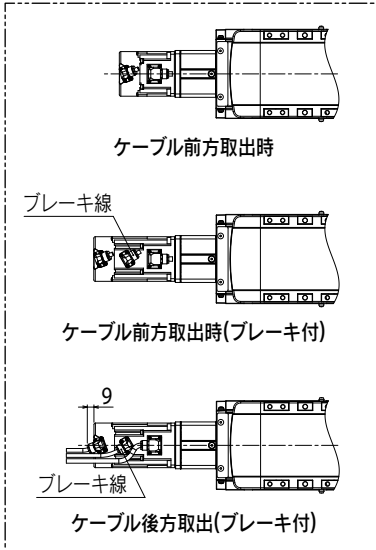
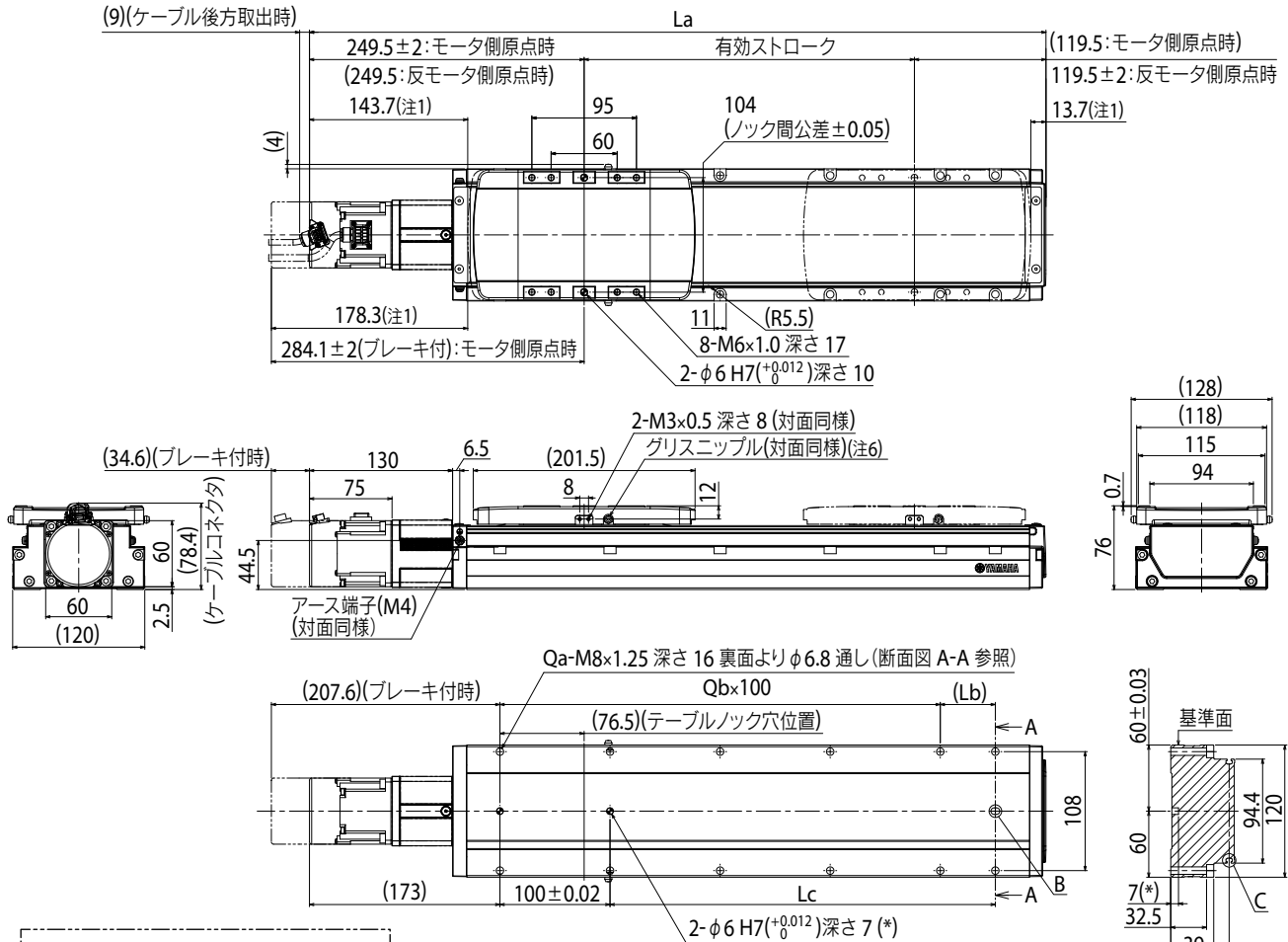


▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
フジエ

## ABAS12 ストレート (S)

(9)ケーブル後方取出時

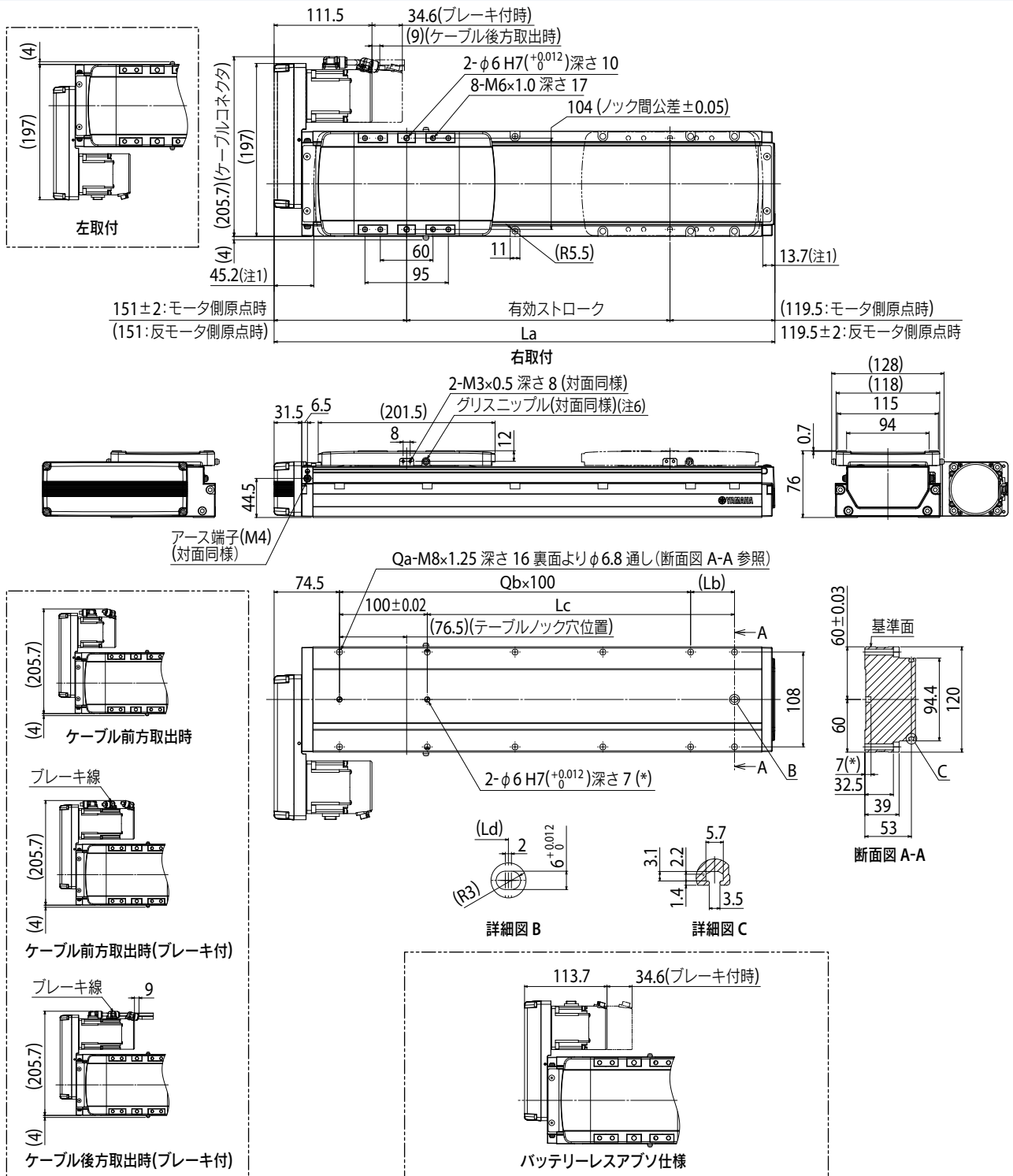


注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータを変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≧45 mm以上を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≧架台の厚さ+16 mm以下を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダに隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>※7</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
Qa	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	
Qb	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	
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.9	9.4	9.8	10.2	10.7	11.1	11.5	12	12.4	12.9	13.3	13.7	14.2	14.6	15.1	15.5	
最高速度(mm/sec)	リード32	1800																								
	リード20	1200																								
	リード10	600																								
	リード5	300																								
	速度設定	-																								
		90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	30%	25%	20%	20%													



## ABAS12 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストップパによる停止位置です。

注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≦45mm以上を推奨します。

取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≦架台の厚さ+16mm以下を推奨します。

注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。

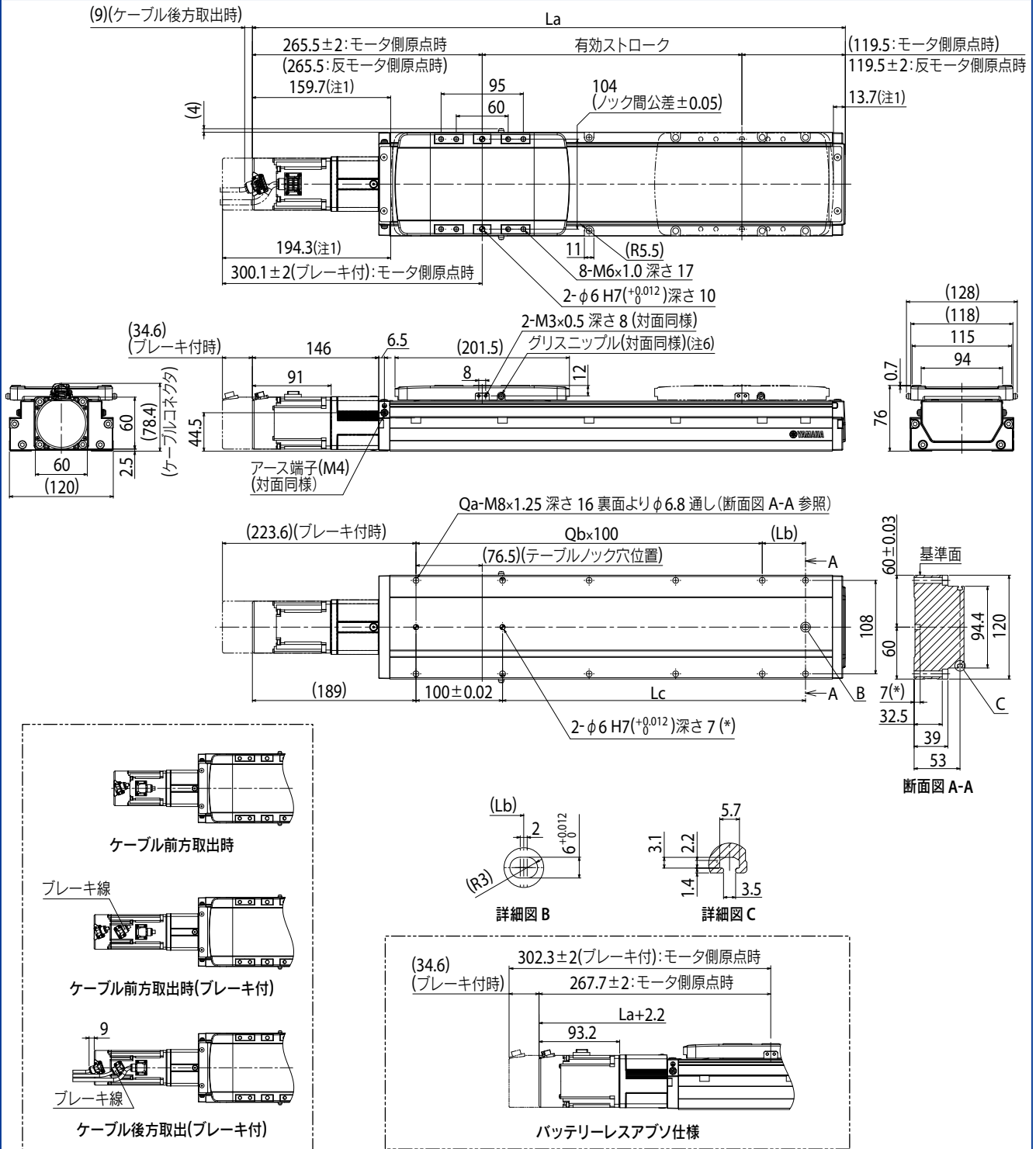
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。

注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>※7</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa	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
Qb	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
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12	12.5	12.9	13.4	13.8	14.2	14.7	15.1	15.6
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800																							
	リード20	1200																							
	リード10	600																							
	リード5	300																							
	速度設定	-																							
90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%	20%

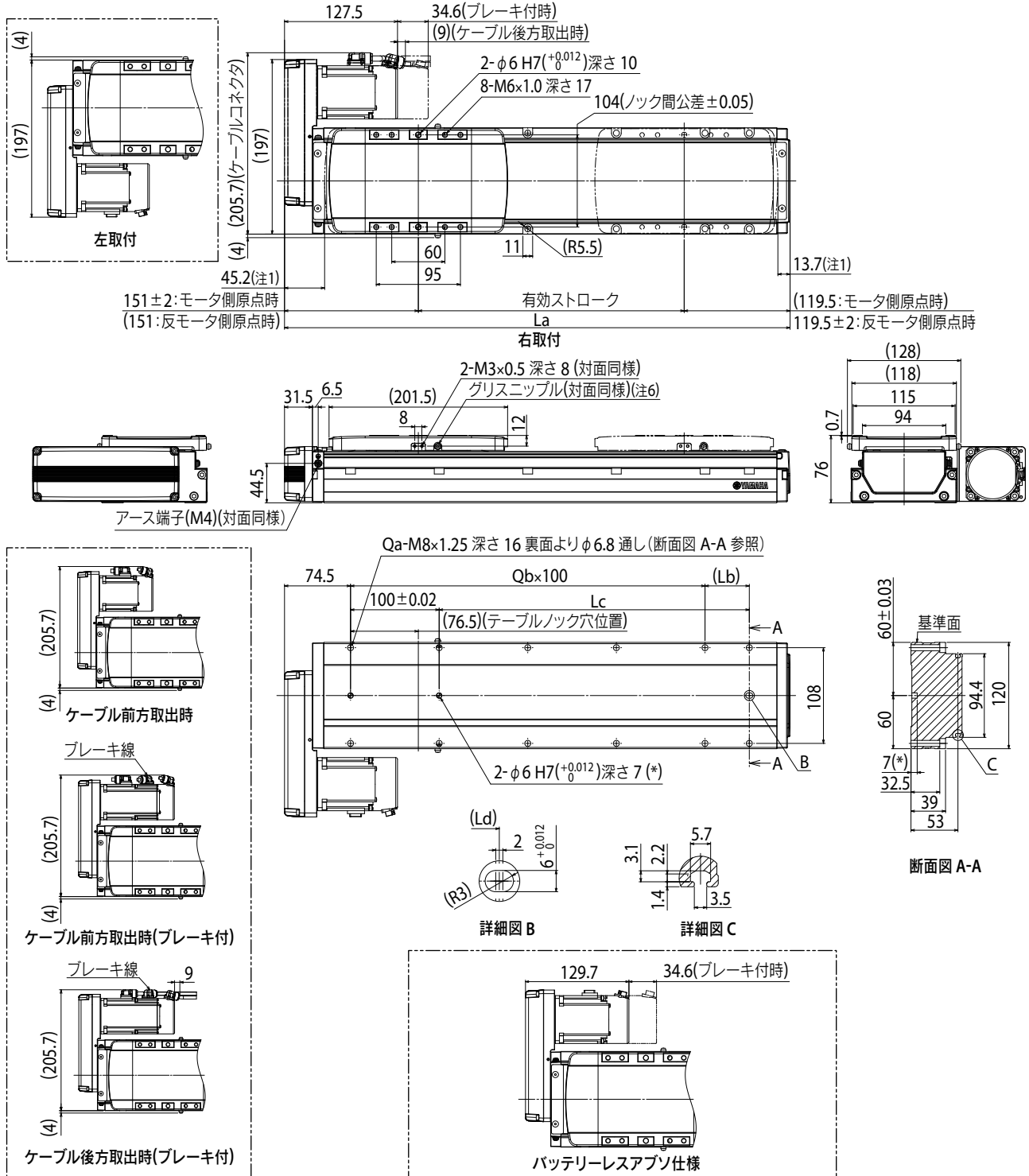
## ABAS12H ストレート (S)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≧45 mm以上を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≧架台の厚さ+16 mm以下を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>※7</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa	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
Qb	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
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.7	10.1	10.5	11	11.4	11.8	12.3	12.7	13.2	13.6	14	14.5	14.9	15.4	15.8
最高速度(mm/sec)	リード32	1800											1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200											1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600											540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300											270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	-											90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

ABAS12H 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≦45 mm以上を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≦(架台の厚さ+16 mm以下)を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 注7. ストロークの場合、本体を上から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク	50 <sup>※7</sup>	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5	
Lb	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
Qa	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	
Qb	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	
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.3	9.7	10.2	10.6	11	11.5	11.9	12.3	12.8	13.2	13.7	14.1	14.5	15	15.4	15.9	
最高速度(mm/sec)	リード32	1800																								
	リード20	1200																								
	リード10	600																								
	リード5	300																								
	速度設定	-																								

# AGXS05

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>AGXS05</b>										<b>EP-01</b>			
本体	加減速仕様 無記入: 標準 H: 高加減速仕様	リード指定 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	形状 <sup>※1</sup> S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	側面カバー 無記入: 標準 W: T溝有り(両側) R: T溝有り(右側) L: T溝有り(左側)	ストローク <sup>※2</sup> 50 ~ 800 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>※4</sup> B: 有り N: なし	

※1. 形状が折曲げ(R, L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
※2. 高加減速仕様は50 ~ 550 (50 mmピッチ)になります。  
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。

※4. モータ仕様が標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg 垂直 2 kg	8 kg 4 kg	13 kg 8 kg
定格推力	41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート ST + 195 mm	折曲げ ST + 161.5 mm	
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 100 Nℓ / min		
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0 ~ 40 °C, 35 ~ 80 %RH (結露なきこと)		

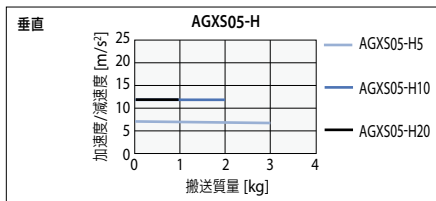
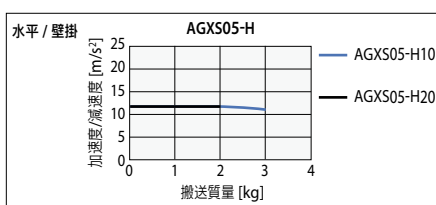
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
※ 加速度/減速度はP.231をご参照ください。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	50 mm ~ 550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	2 kg	3 kg	-
最高加速度	水平 11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	-
最大可搬質量	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直 11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	11.77 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	7.17 m/s <sup>2</sup> (0.7 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS05-20				AGXS05-10				AGXS05-5			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	B	C
2kg	898	269	350	2kg	323	234	809	1kg	452	452	
5kg	583	112	159	5kg	119	76	427	2kg	217	217	

AGXS05-5				AGXS05-H20				AGXS05-H10				AGXS05-H5			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	B	C		A	B	C
3kg	4604	281	497	3kg	439	245	4371	4kg	183	183		1kg	478	478	
8kg	2197	101	179	8kg	117	65	1812	6kg	111	111		3kg	138	138	
13kg	1593	59	105	13kg	42	24	1000	8kg	75	75					

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 静的許容モーメント

静的許容モーメント (単位: N・m)		
MY	MP	MR
24	27	23

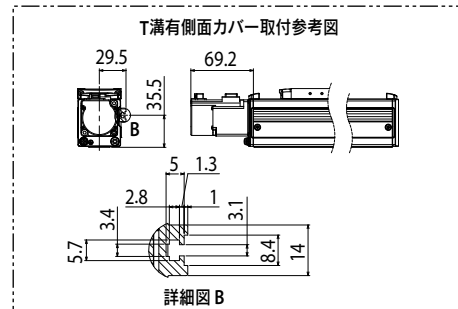
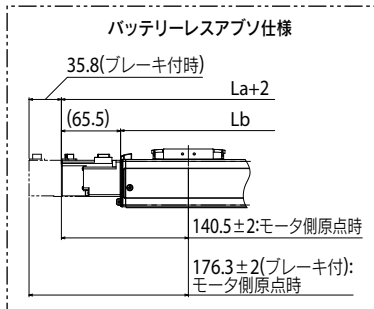
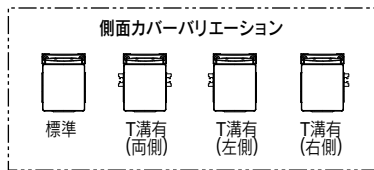
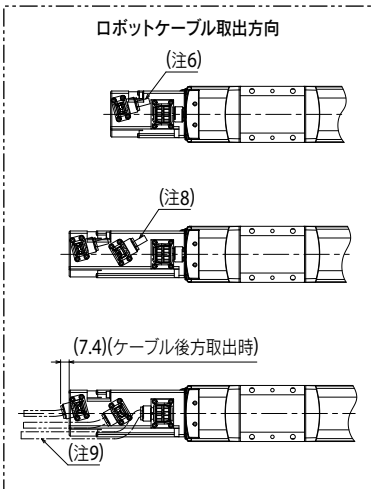
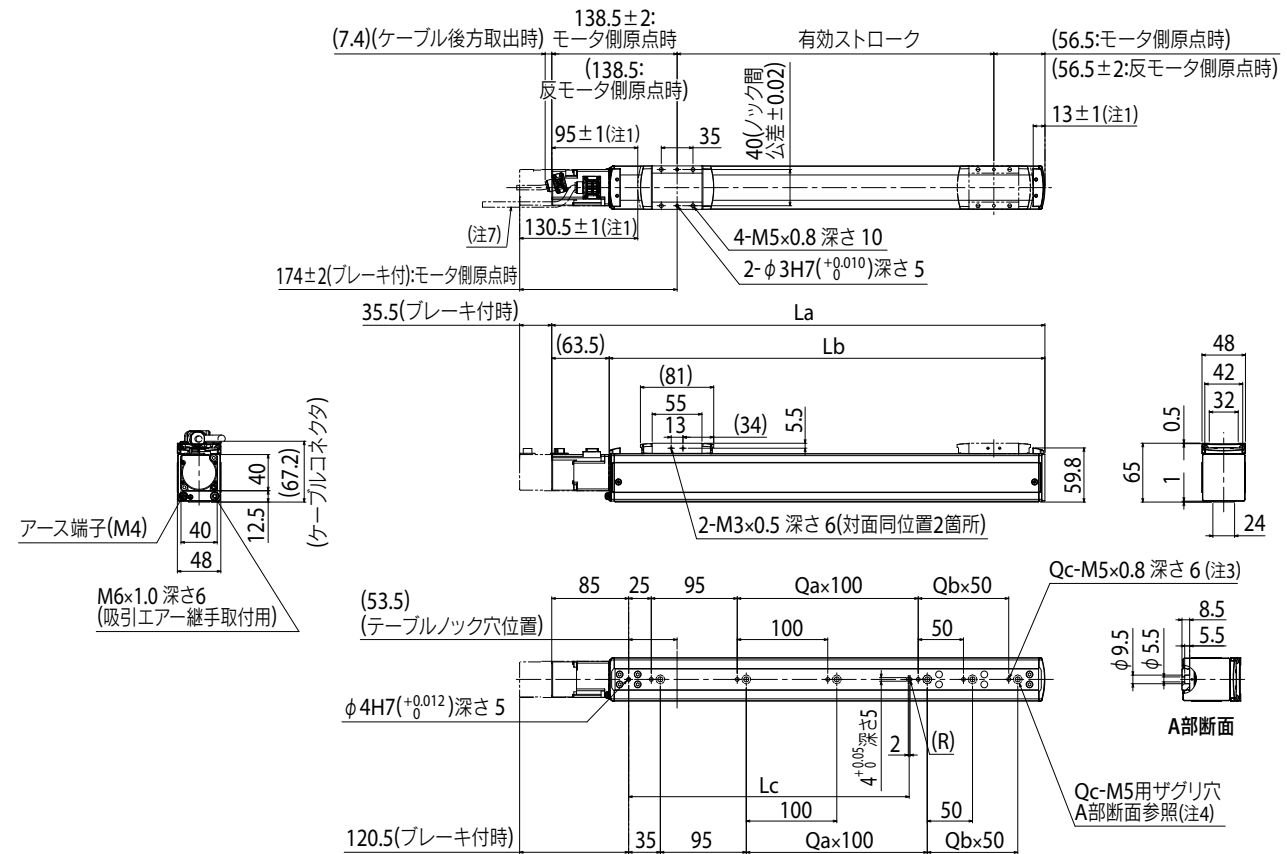
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/ リモートコマンド



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

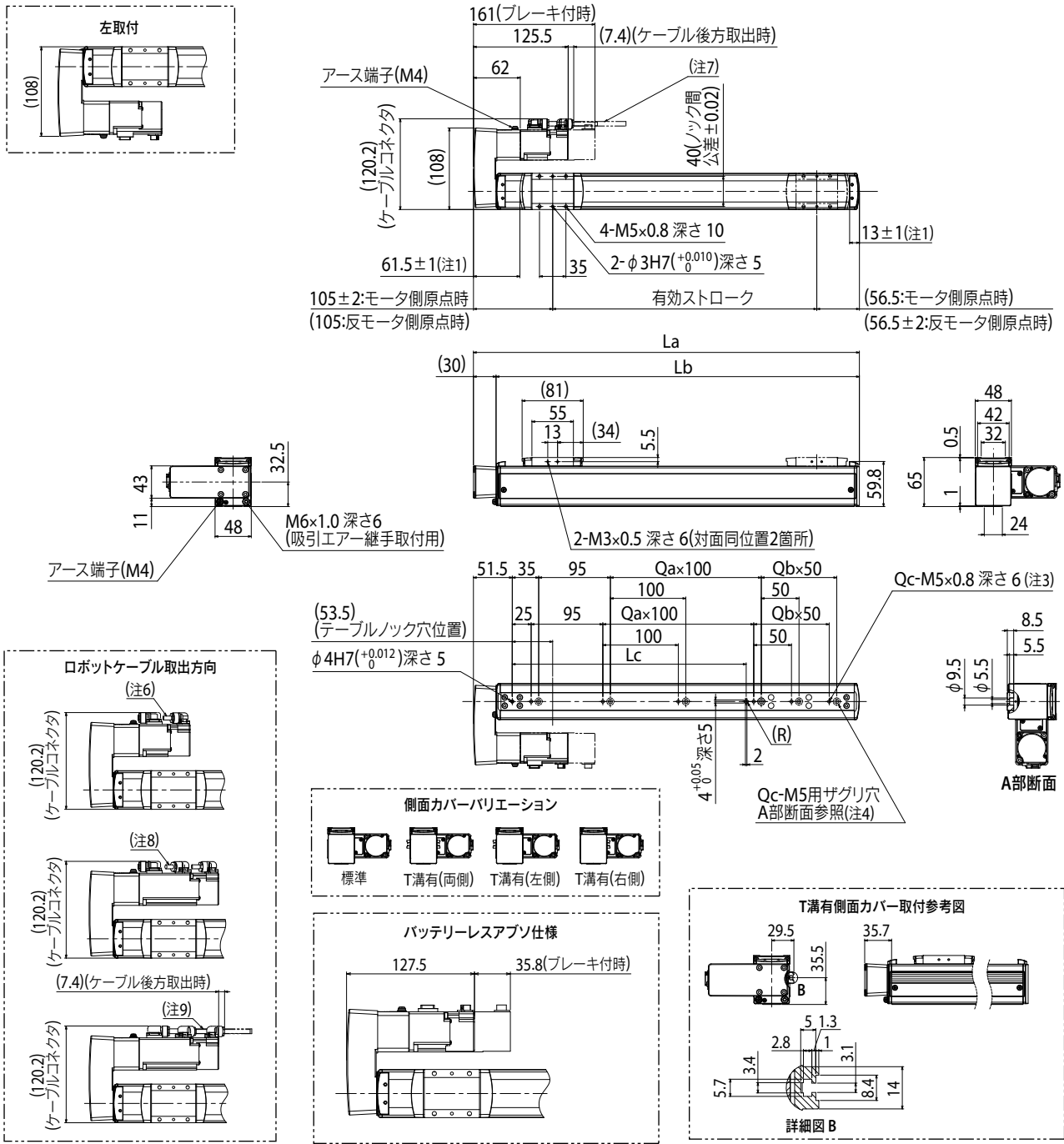
AGXS05 ストレート (S)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリユを取外して固定してください。
- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
- 注5. 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注6. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注7. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc	110	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度(mm/sec)	リード20	1333										1066	933	800	666	
	リード10	666										532	466	400	333	
	リード5	333										266	233	200	166	
	速度設定	-										80%	70%	60%	50%	

## AGXS05 折曲げ (R/L)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様を選択はできません。
- 注13. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lb	181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc	110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc	2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										1066	933	800	666	
	リード10	666										532	466	400	333	
	リード5	333										266	233	200	166	
	速度設定	-										80%	70%	60%	50%	

# AGXS05L

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

### AGXS05L

本体	加減速仕様 無記入:標準 H:高加減速仕様	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 <sup>※1</sup> S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	モータ仕様 S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ ブレースなし BKBL:バッテリーレスアブ ブレース付き	側面カバー 無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	ストローク <sup>※2</sup> 50~800 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> R3:3 m R5:5 m R10:10 m	ケーブル 取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10:200W以下	回生装置 <sup>※4</sup> 無記入:なし R:EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>※5</sup> B:有り N:なし
----	-----------------------------	-----------------------------------------	-------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------	---------------------------------------------	-----------------------------------------------------	------------------------------------	-------	----------------	------------------------------	-------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------

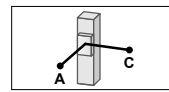
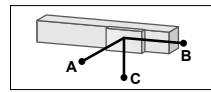
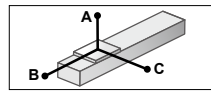
※1. 形状が折曲げ(R, L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 ※2. 高加減速仕様は50~550 (50 mmピッチ)になります。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。  
 ※5. モータ仕様が標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ12 (C5級)
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec 666 mm/sec 333 mm/sec
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 12 kg 24 kg 32 kg 垂直 3 kg 6 kg 12 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
本体最大断面外形	W 48 mm × H 65 mm
全長	ストレート ST + 236 mm 折曲げ ST + 191.5 mm
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ/min~100 Nℓ/min
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ
分解能	23ビット
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH(結露なきこと)

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
 ※ 加速度/減速度はP.233をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



AGXS05L-20				AGXS05L-10				AGXS05L-5			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A	B	C
3kg	1755	559	426	6kg	2416	389	333	10kg	3127	254	225
8kg	737	200	153	12kg	1397	187	161	20kg	1841	120	106
12kg	608	133	104	24kg	875	87	74	32kg	1554	70	62

## ■ 静的許容モーメント

静的許容モーメント (単位: N・m)			
モーメント	MY	MP	MR
質量	72	72	64

## ■ 適用コントローラ

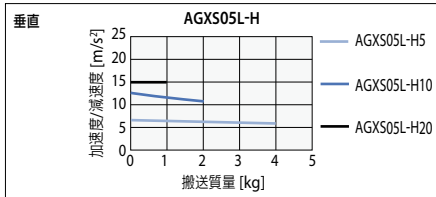
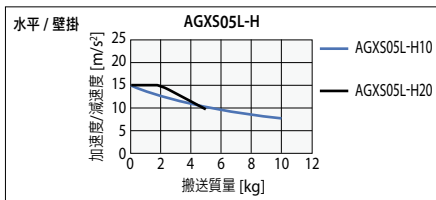
コントローラ	運動方法
EP-01	ポイントトトレース/ リモートコマンド

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	50 mm~550 mm (50 mmピッチ)
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最大可搬質量	水平 5 kg 10 kg - 垂直 1 kg 2 kg 4 kg
最高加速度	水平 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G) 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G) - 垂直 14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G) 12.68 m/s <sup>2</sup> (1.3 G) 6.65 m/s <sup>2</sup> (0.7 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS05L-H20				AGXS05L-H10				AGXS05L-H5			
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A	B	C
2kg	675	501	332	3kg	1208	469	385	1kg	1298	1298	1298
5kg	330	191	131	6kg	665	227	188	2kg	636	636	636
				10kg	441	130	108	4kg	365	365	365

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

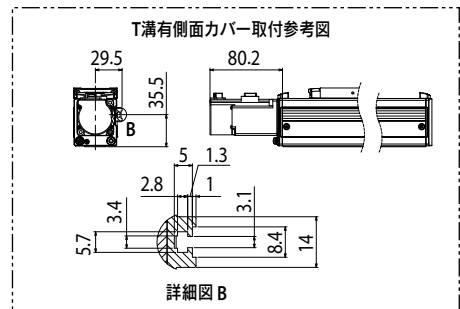
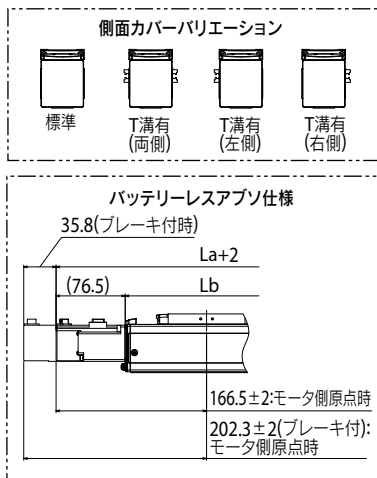
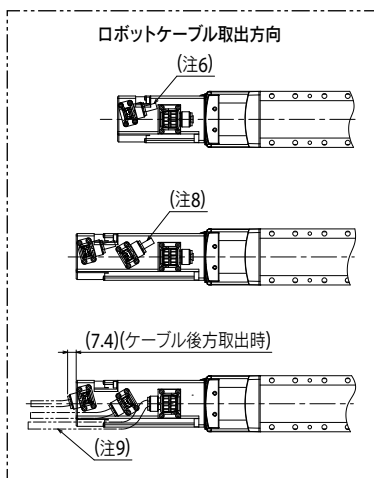
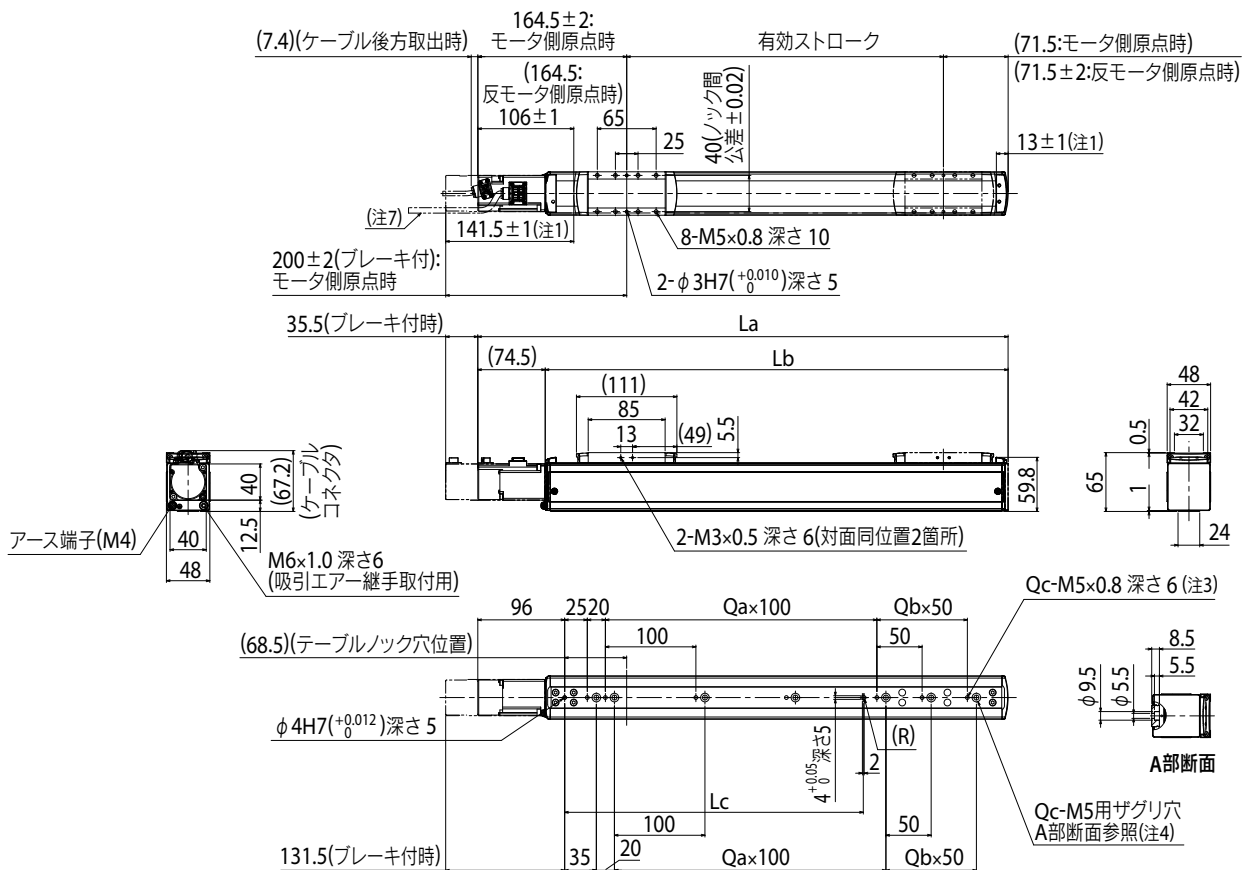
有効ストローク	50 100 150 200 250 300 350 400 450 500 550										
	最高速度 (mm/sec)										
リード20	1333										
リード10	666										
リード5	333										

※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。  
 ※ 高加減速仕様は50~550 (50 mmピッチ)でご使用ください。  
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作アユティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)  
 ※ 加速度/減速度はP.234をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

## AGXS05L ストレート (S)

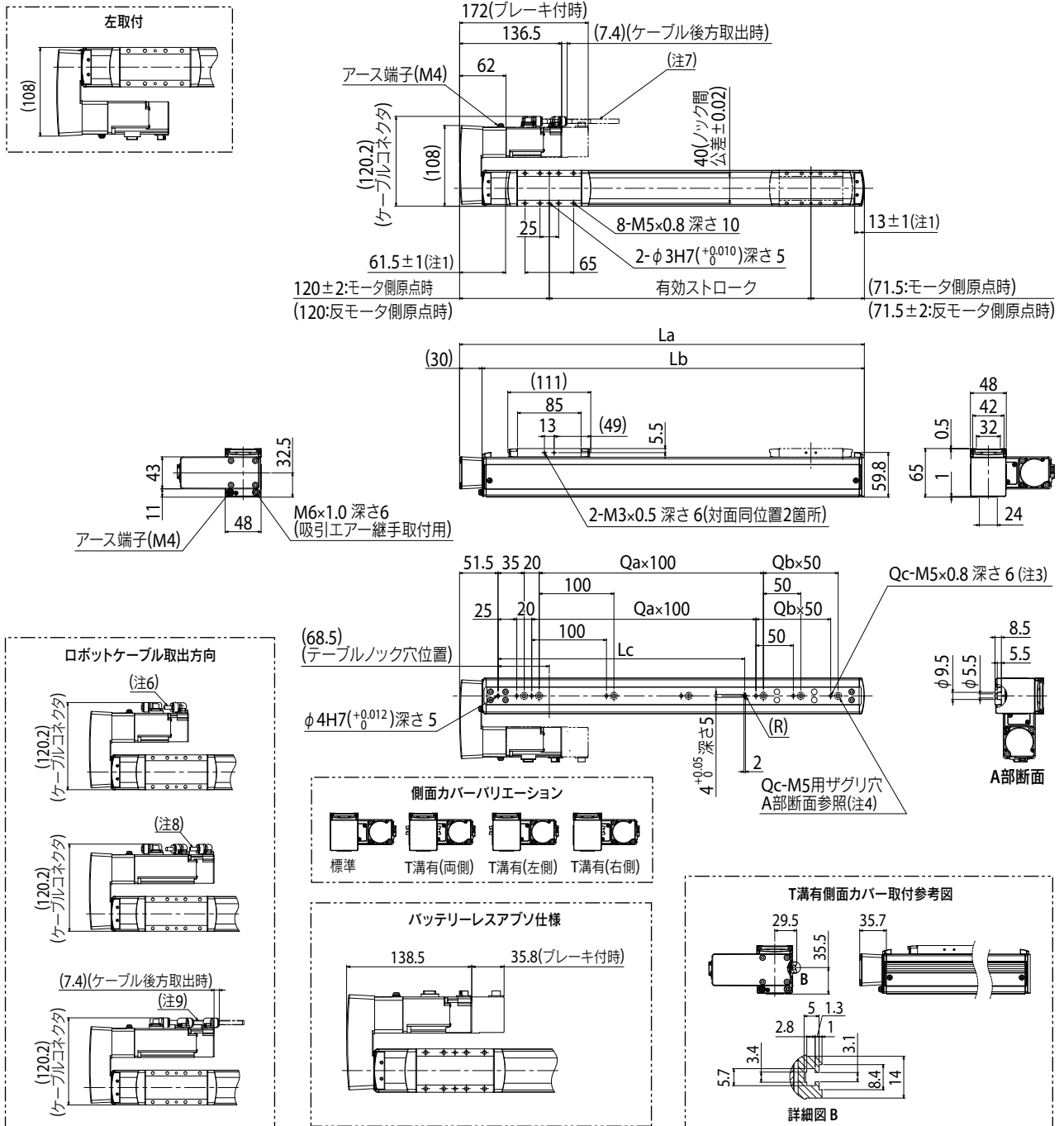


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(プレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(プレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	286	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630	
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6	
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13	
本体質量 (kg)※5	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20												1066	933	800	666	
	リード10												666	532	466	400	333
	リード5												333	266	233	200	166
	速度設定													80%	70%	60%	50%



AGXS05L 折曲げ (R/L)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。
- 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
- 注5. 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注6. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注7. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 形状が折曲げ(R,L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
- 注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
La	241.5	291.5	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5		
Lb	211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5		
Lc	130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630		
Qa	1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6		
Qb	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5		
Qc	3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13		
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5		
最高速度 (mm/sec)	リード20												1333					
	リード10												666					
	リード5												333					
	速度設定												-	80%	70%	60%	50%	

LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XX-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 LBAS  
 LGXS  
 LEAR  
 ABAS  
 AGXS  
 ABAR  
 フォン

# AGXS07

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## 注文型式

<b>AGXS07</b>									<b>EP-01</b>					
<b>本体</b>	<b>加減速仕様</b> 無記入:標準 H:高加減速仕様	<b>リード指定</b> 30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	<b>形状<sup>※1</sup></b> S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	<b>モータ仕様</b> S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアプ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアプ/ブレーキ付き	<b>側面カバー</b> 無記入:標準 W:T溝有り(右側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	<b>ストローク<sup>※2</sup></b> 50~1100 (50 mmピッチ)	<b>ケーブル長<sup>※3</sup></b> R3:3 m R5:5 m R10:10 m	<b>ケーブル取出方向</b> R:モータ後方 F:モータ前方	<b>ポジション<sup>※4</sup></b> EP-01	<b>ドライバ:モータ容量</b> A10:200W以下	<b>再生装置<sup>※4</sup></b> 無記入:なし R:EP-RU付き	<b>入出力選択</b> EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	<b>バネ<sup>※5</sup></b> B:有り N:なし	

※1. 形状が折曲げ(R,L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 ※2. 高加減速仕様は50~650 (50 mmピッチ) になります。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. 垂直使用時に500mmストローク以上の場合は再生装置が必要です。  
 ※5. モータ仕様は標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータ変更が可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## 基本仕様

<b>モータ出力 AC</b>	100 W			
<b>繰り返し位置決め精度<sup>※1</sup></b>	±0.005 mm			
<b>減速機構</b>	研削ボールねじφ15 (C5級)			
<b>ストローク</b>	50 mm~1100 mm (50 mmピッチ)			
<b>最高速度<sup>※2</sup></b>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
<b>ボールネジリード</b>	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
<b>最大可搬質量</b>	<b>水平</b>	<b>垂直</b>		
	10 kg	2 kg	25 kg	4 kg
			45 kg	8 kg
			85 kg	16 kg
<b>定格推力</b>	56 N	84 N	169 N	339 N
<b>本体最大断面外形</b>	W 70 mm × H 76.5 mm			
<b>全長</b>	<b>ストレート</b>	ST + 276.5 mm		
	<b>折曲げ</b>	ST + 232 mm		
<b>クリーン度<sup>※3</sup></b>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
<b>吸引量エア<sup>※4</sup></b>	30 Nℓ/min ~ 115 Nℓ/min			
<b>位置検出器</b>	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ			
<b>分解能</b>	23ビット			
<b>使用環境温度、湿度</b>	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)			

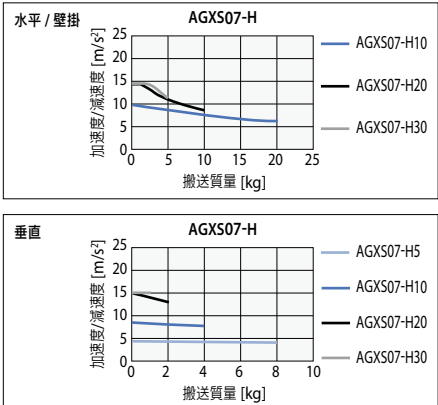
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 nm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
 ※ 加速度/減速度はP.235をご参照ください。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### 基本仕様

<b>ストローク</b>	50 mm~650 mm (50 mmピッチ)			
<b>ボールネジリード</b>	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
<b>最大可搬質量</b>	5 kg	10 kg	20 kg	-
<b>最高加速度</b>	<b>水平</b>			
	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	9.64 m/s <sup>2</sup> (1 G)	-
<b>最大可搬質量</b>	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
<b>最高加速度</b>	<b>垂直</b>			
	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	14.72 m/s <sup>2</sup> (1.5 G)	8.44 m/s <sup>2</sup> (0.9 G)	4.32 m/s <sup>2</sup> (0.4 G)

### 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

<b>AGXS07-30</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
2kg	3078 1509 1221	1237 1442 2975	2335 2335
6kg	1191 501 418	393 435 1062	1158 1158
10kg	957 317 282	244 251 793	
<b>AGXS07-20</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
10kg	1327 370 358	313 304 1164	3416 3416
20kg	1136 186 188	131 119 804	1701 1701
25kg	1509 163 173	109 97 1010	841 841
<b>AGXS07-10</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
15kg	2420 338 372	306 271 2192	1688 1688
30kg	1531 160 176	106 94 1155	827 827
45kg	1181 101 111	39 34 623	612 612
<b>AGXS07-5</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
30kg	2915 172 197	122 106 2458	907 907
50kg	2535 96 110	34 30 1476	591 591
85kg	2024 49 56	0 0 0	314 314

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

<b>AGXS07-H30</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
2kg	1020 897 608	579 830 976	1165 1165
5kg	461 346 245	208 279 401	
<b>AGXS07-H20</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
3kg	1224 758 640	600 692 1175	1793 1793
6kg	684 369 321	274 303 621	891 891
10kg	459 214 190	138 147 376	
<b>AGXS07-H10</b>	<b>水平使用時</b> (単位:mm)	<b>壁面取付使用時</b> (単位:mm)	<b>垂直使用時</b> (単位:mm)
	A B C	A B C	A C
5kg	2208 622 665	603 556 2129	3012 3012
12kg	991 249 266	200 182 890	1487 1487
20kg	637 142 152	83 75 497	725 725

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## 高加減速時の有効ストロークと最高速度

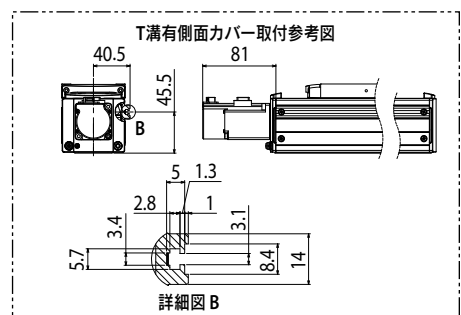
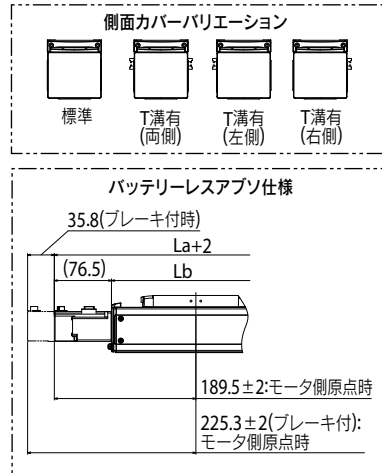
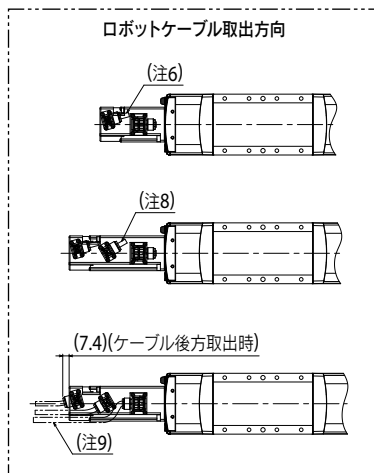
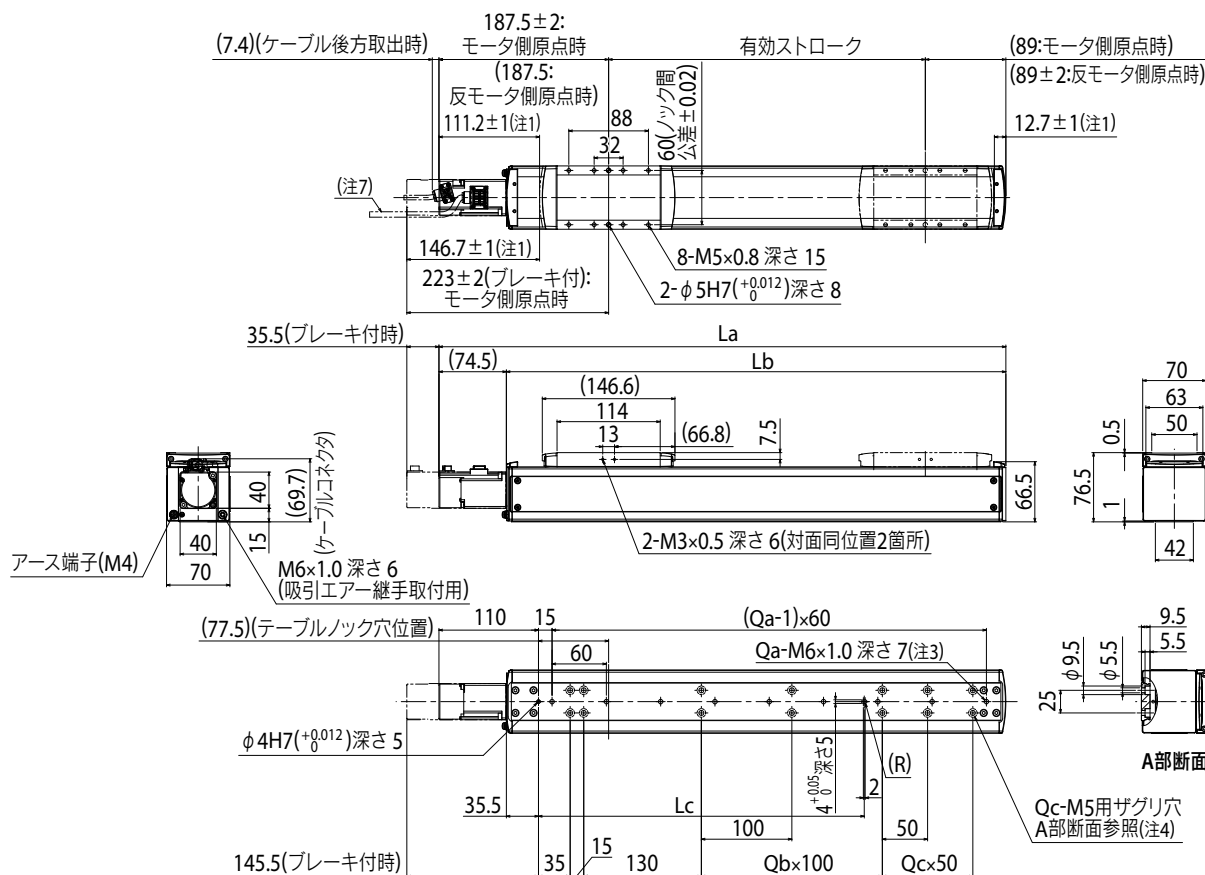
<b>有効ストローク</b>	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
<b>リード30</b>	1800												
<b>最高速度 (mm/sec)</b>													
リード20	1200												
リード10	600												
リード5	300												

※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。  
 ※ 高加減速仕様は50~650 (50 mmピッチ) でご使用ください。  
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
 ※ 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作アキュラティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)  
 ※ 加速度/減速度はP.237をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

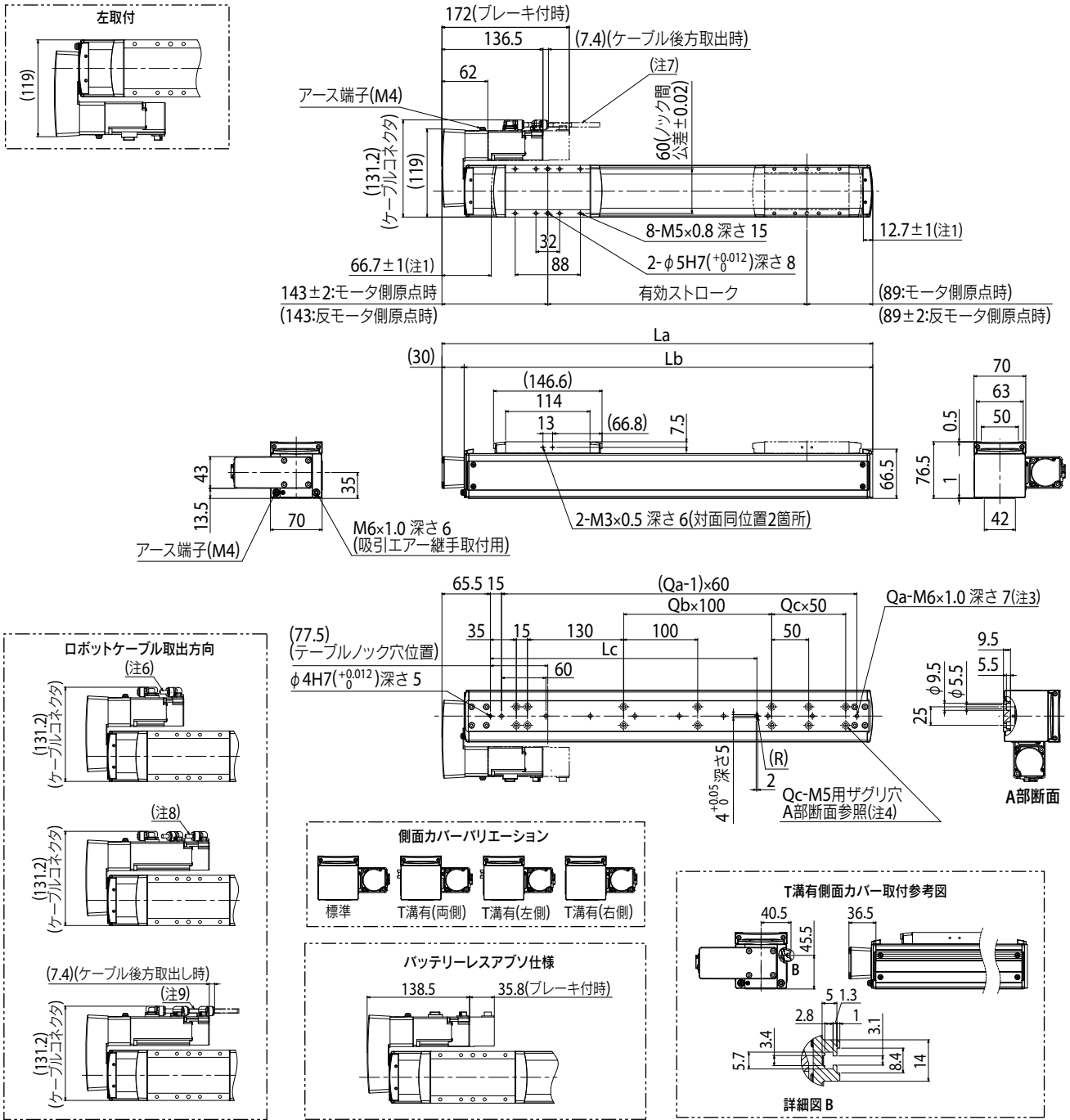
AGXS07 ストレート (S)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを外して固定してください。
- 注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
La	326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5	1126.5	1176.5	1226.5	1276.5	1326.5	1376.5		
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302		
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760		
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21		
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6		
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9		
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36		
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3		
最高速度(mm/sec)	リード30											1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630				
	リード20											1200	1020	900	780	660	600	540	480	420				
	リード10											600	510	450	390	330	300	270	240	210				
	リード5											300	255	225	195	165	150	135	120	105				
	速度設定											-	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%				

## AGXS07 折曲げ (R/L)



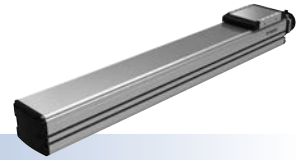
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリューを取外して固定してください。  
 注4. サグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。  
 使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。  
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。  
 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。  
 注11. T溝有側面カバーはセンサー取付用です。  
 注12. 形状が折曲げ(R,L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					
La	282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	3321					
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302					
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760					
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21					
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6					
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9					
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36					
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	4.0	4.2	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.1	9.4	9.7					
最高速度(mm/sec)	リード30															1800	1530	1350	1170	990	900	810	720	630			
	リード20															1200											
	リード10															600	510	450	390	330	300	270	240	210			
	リード5															300	255	225	195	165	150	135	120	105			
速度設定															-	85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%				

# AGXS10

Advancedモデル ● 単軌ロボット

● スライドタイプ



## ■ 注文型式

### AGXS10

本体	加減速仕様 無記入: 標準 H: 高加減速仕様	リード指定 30: 30 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	形状 <sup>※1</sup> S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアプソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアプソ/ブレーキ付き	ストローク <sup>※2</sup> 100~1250 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 <sup>※4</sup> 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>※5</sup> B: 有り N: なし
----	-------------------------------	---------------------------------------------------------	----------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------	--------------------------------------------------------	--------------------------------------	-------	----------------	-------------------------------	---------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------

※1. 形状が折曲げ(R, L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 ※2. 高加減速仕様は100~650 (50 mmピッチ)になります。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。  
 水平使用時でリード10、20、30の300~800mmストロークの場合は回生装置が必要です。  
 ※5. モータ仕様が標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじ φ15 (C5級)		
ストローク	100 mm~1250 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平 25 kg	40 kg	80 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm		
全長	ストレート ST + 250.5 mm		
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min		
位置検出器	アプソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

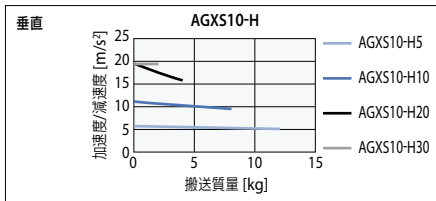
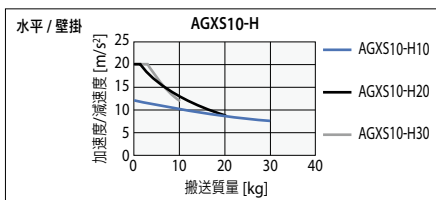
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが700mmを超えると、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
 ※ 加速度/減速度はP.238をご参照ください。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	100 mm~650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	10 kg	20 kg	30 kg	-
最高加速度	水平 19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	11.71 m/s <sup>2</sup> (1.2 G)	-
最大可搬質量	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直 19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	10.84 m/s <sup>2</sup> (1.1 G)	5.53 m/s <sup>2</sup> (0.6 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS10-30 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
10kg 878 537 292	10kg 271 473 803	1kg 4135 4135
20kg 609 256 146	20kg 118 192 481	4kg 985 985
25kg 608 211 124	25kg 93 147 454	
AGXS10-20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
15kg 1269 451 282	15kg 252 387 1159	3kg 2062 2062
25kg 754 253 158	25kg 123 189 629	6kg 1012 1012
40kg 466 142 88	40kg 51 78 311	8kg 750 750
AGXS10-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
30kg 1794 298 203	30kg 162 234 1623	5kg 1926 1926
50kg 1358 162 111	50kg 68 98 1060	10kg 931 931
80kg 1266 86 59	80kg 16 22 552	20kg 434 434
AGXS10-5 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
30kg 5605 321 225	30kg 181 258 5195	10kg 1018 1018
50kg 3694 177 124	50kg 79 113 3111	20kg 477 477
80kg 2619 95 67	80kg 22 31 1557	30kg 296 296
100kg 2224 68 48	100kg 0 0 0	

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS10-H30 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)	AGXS10-H5 垂直使用時 (単位:mm)
3kg 1041 1117 541	3kg 521 1046 1009	1kg 2054 2054	4kg 1550 1550
6kg 581 534 266	6kg 241 466 539	2kg 994 994	8kg 743 743
10kg 384 300 153	10kg 125 235 327		12kg 474 474
AGXS10-H20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)	
5kg 1218 844 493	5kg 464 778 1177	2kg 1602 1602	
12kg 575 326 193	12kg 159 261 516	4kg 788 788	
20kg 375 177 106	20kg 70 113 290		
AGXS10-H10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)	
10kg 1851 568 383	10kg 343 504 1784	3kg 1849 1849	
20kg 973 263 177	20kg 136 199 885	5kg 1086 1086	
30kg 671 162 109	30kg 67 98 552	8kg 656 656	

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

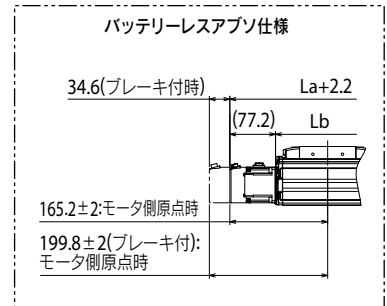
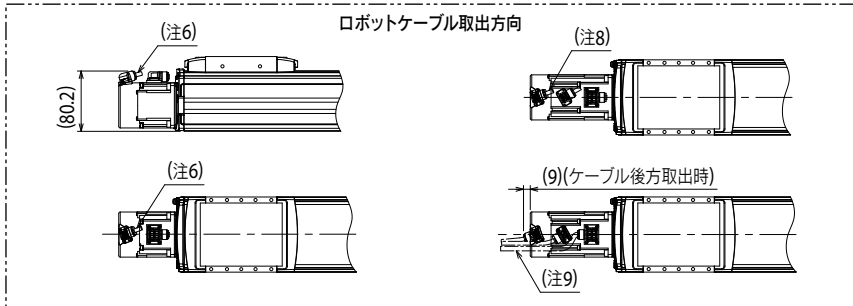
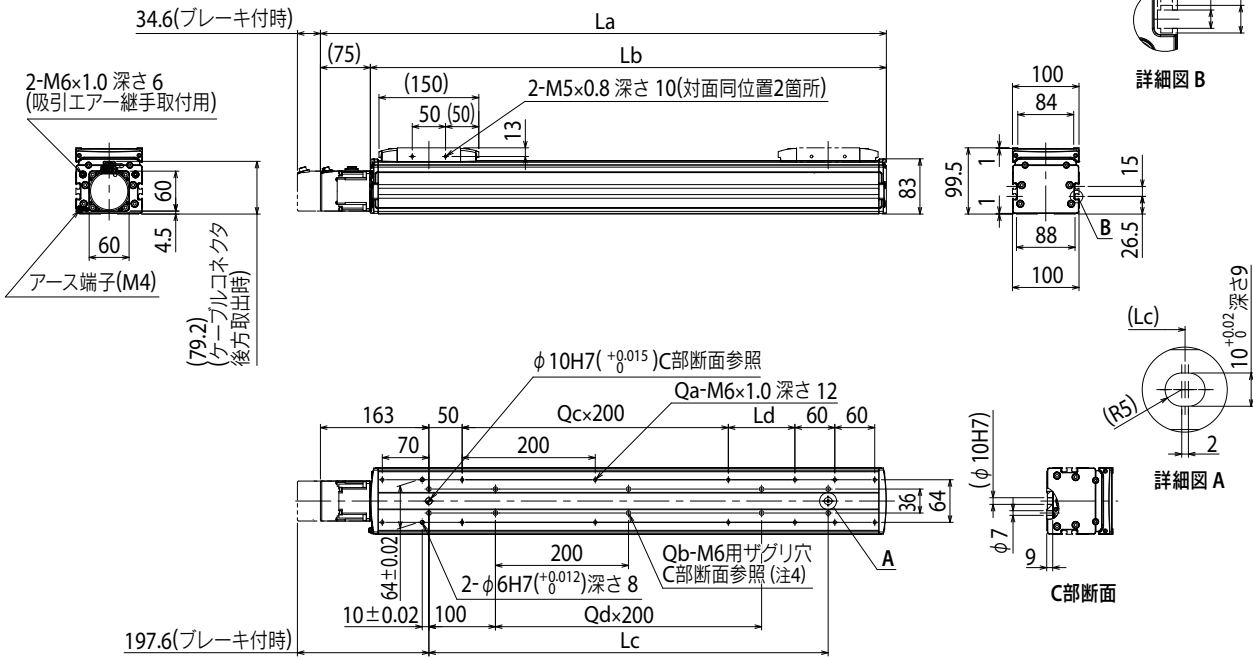
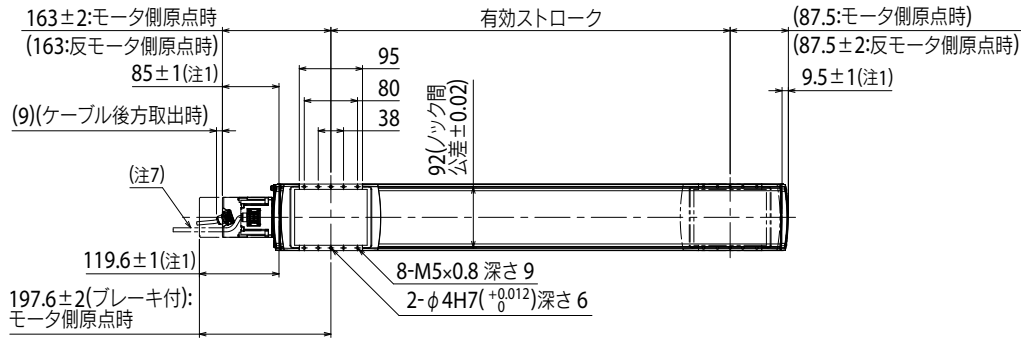
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
リード30	1800											
リード20	1200											
リード10	600											
リード5	300											

※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。  
 ※ 高加減速仕様は100~650 (50 mmピッチ)でご使用ください。  
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作フェューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)  
 ※ 加速度/減速度はP.240をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

## AGXS10 ストレート (S)

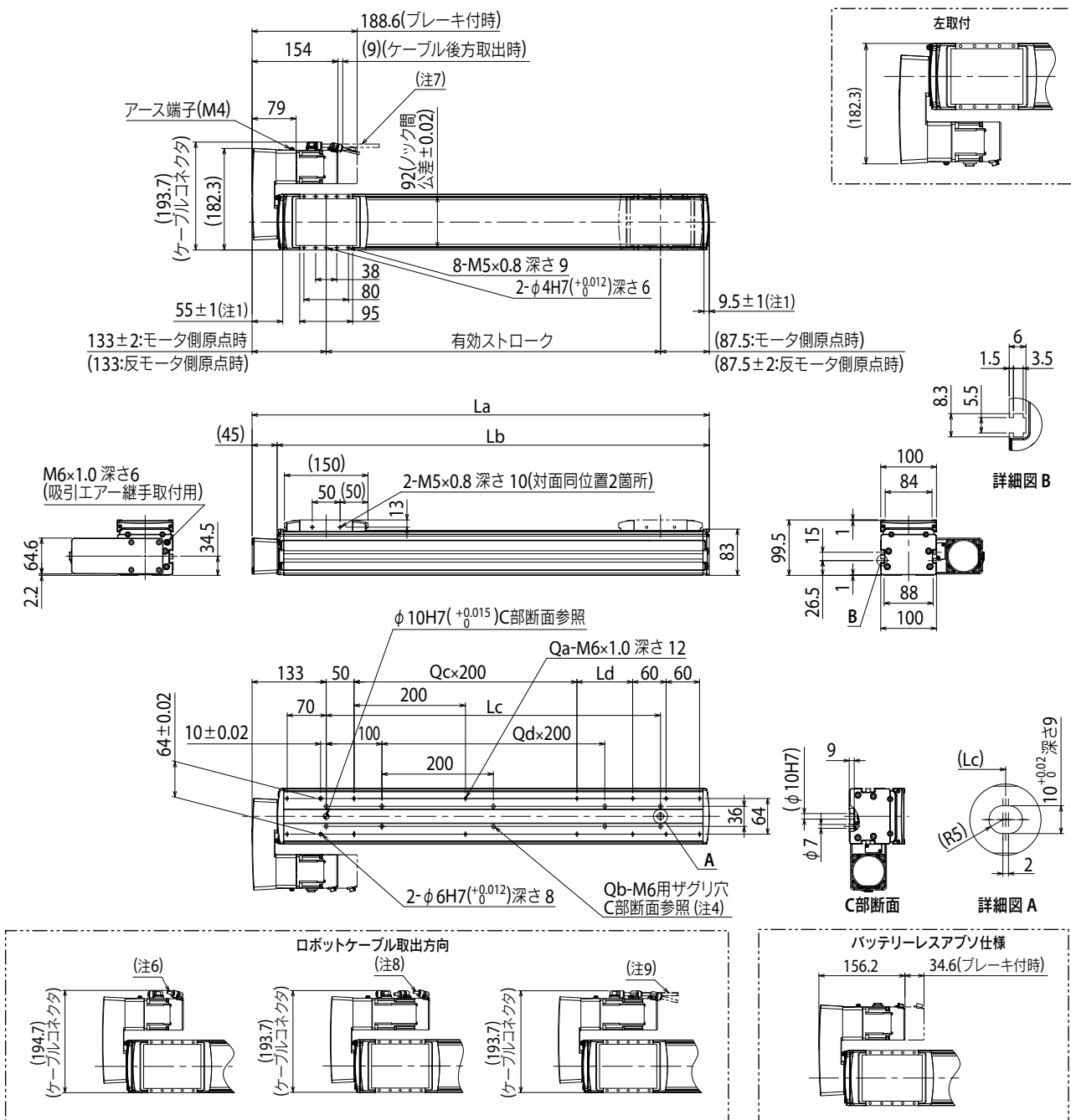


- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<20mm以上>>としてください。  
 取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<梁台の厚さ+10mm以上>>を推奨します。  
 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。

- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。  
 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
La	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5	1200.5	1250.5	1300.5	1350.5	1400.5	1450.5	1500.5		
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5		
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150		
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20		
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16		
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
本体質量(Kg) <sup>※5</sup>	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9		
最高速度(mm/sec)	リード30												1800													
	リード20												1200													
	リード10												600													
	リード5												300													
速度設定												-														
												85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%					

AGXS10 折曲げ (R/L)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<20mm以上>>としてください。  
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<< 架台の厚さ+10mm以上>>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(プレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(プレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
- 注11. 形状が折曲げ(R,L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	
本体質量 (Kg) <sup>※5</sup>	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1	16.6	17.1	17.6	18.1	
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800																							
	リード20	1200																							
	リード10	600																							
	リード5	300																							
	速度設定	-																							

LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XX-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER INFORMATION  
 LBAS  
 LGXS  
 LEAR  
 ABAS  
 AGXS  
 ABAR  
 フォション

# AGXS12

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

AGXS12							EP-01						
本体	加減速仕様 無記入:標準 H:高加減速仕様	リード指定 30:30 mm 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 <sup>※1</sup> S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	モータ仕様 S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	ストローク <sup>※2</sup> 100~1250 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> R3:3 m R5:5 m R10:10 m	ケーブル 取出方向 R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	ポジション	ドライバ: モータ容量 A30:400W/750W	回生装置 <sup>※4</sup> 無記入:なし R:EP-RU付き	出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリ <sup>※5</sup> B:有り N:なし

※1. 形状が折曲げ(R,L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 ※2. 高加減速仕様は100~650 (50 mmピッチ) になります。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. 垂直/水平使用時に400mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。  
 ※5. モータ仕様が標準(S,BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W			
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじφ15 (C5級)			
ストローク	100 mm~1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg
定格推力	225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形	W 125 mm × H 101 mm			
全長	ストレート	ST + 302.5 mm		
	折曲げ	ST + 256.5 mm		
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エアー <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min			
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ			
分解能	23ビット			
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)			

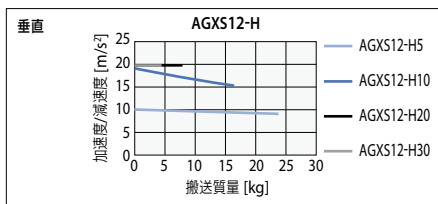
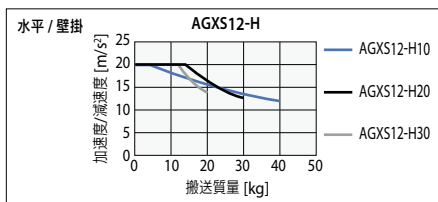
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
 ※ 加速度/減速度はP.242をご参照ください。

## ■ 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

## ■ 基本仕様

ストローク	100 mm~650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	20 kg	30 kg	40 kg	-
	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	-
	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	9.85 m/s <sup>2</sup> (1 G)
	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	9.85 m/s <sup>2</sup> (1 G)
	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G)	9.85 m/s <sup>2</sup> (1 G)

## ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS12-30			AGXS12-20			AGXS12-10			AGXS12-5					
水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)					
A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C			
10kg	1796	1074	637	10kg	631	1009	1720	10kg	413	542	2978	10kg	1862	1862
20kg	1300	531	332	20kg	316	466	1171	20kg	215	280	2208	20kg	1221	1221
35kg	1341	334	227	35kg	197	269	1130	35kg	103	133	1927	35kg	708	708
AGXS12-5			AGXS12-5			AGXS12-5			AGXS12-5					
水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)					
A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C			
30kg	11079	653	504	30kg	456	588	10692	30kg	456	588	10692	30kg	1332	1332
50kg	7434	373	288	50kg	239	308	6935	50kg	239	308	6935	50kg	634	634
80kg	5458	215	166	80kg	117	150	4713	80kg	117	150	4713	80kg	402	402
115kg	4364	136	105	115kg	55	71	3221	115kg	55	71	3221	115kg	402	402

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS12-H30			AGXS12-H20			AGXS12-H10			AGXS12-H5					
水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)					
A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C			
5kg	1216	1297	669	5kg	648	1224	1183	5kg	491	672	1628	5kg	2071	2071
12kg	461	506	252	12kg	226	436	427	12kg	226	436	427	12kg	712	712
20kg	316	280	147	20kg	117	213	266	20kg	117	213	266	20kg	454	454
AGXS12-H20			AGXS12-H10			AGXS12-H10			AGXS12-H10					
水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)					
A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C			
10kg	999	807	489	10kg	458	740	966	10kg	458	740	966	10kg	1011	1011
20kg	521	378	231	20kg	196	311	479	20kg	196	311	479	20kg	612	612
30kg	382	234	146	30kg	109	168	325	30kg	109	168	325	30kg	612	612

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
リード30	1800											
リード20	1200											
リード10	600											
リード5	300											

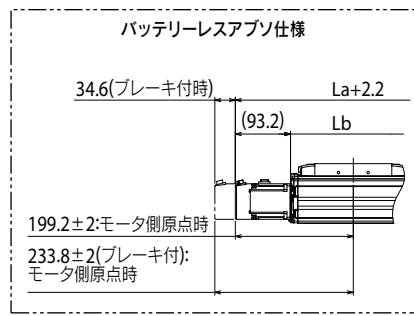
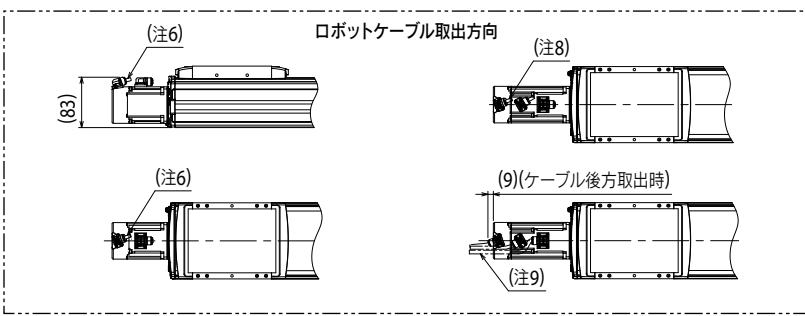
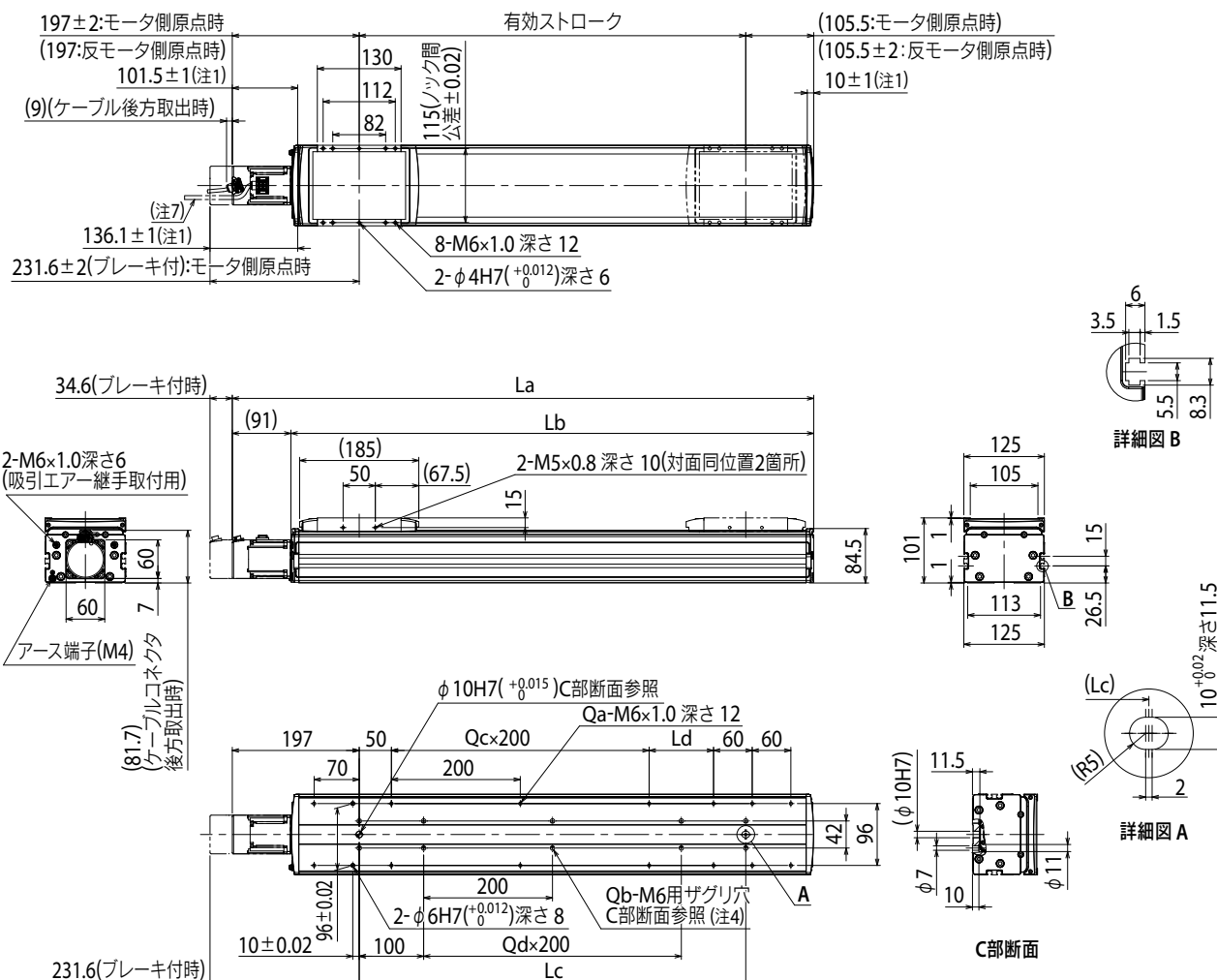
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。  
 ※ 高加減速仕様は100~650 (50 mmピッチ) でご使用ください。  
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作アキュラシーとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)  
 ※ 加速度/減速度はP.244をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。



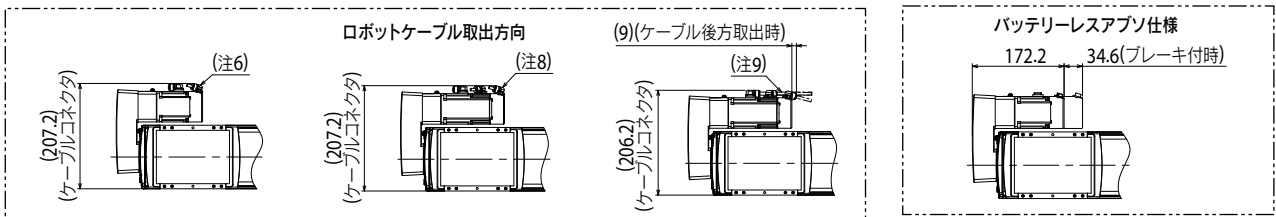
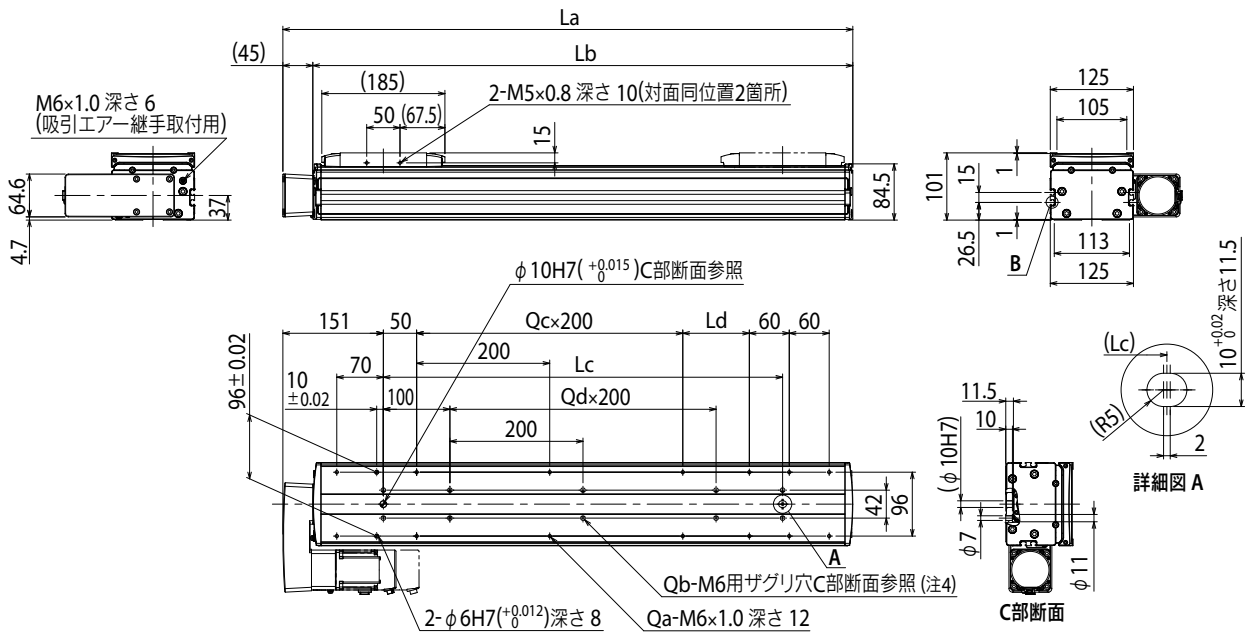
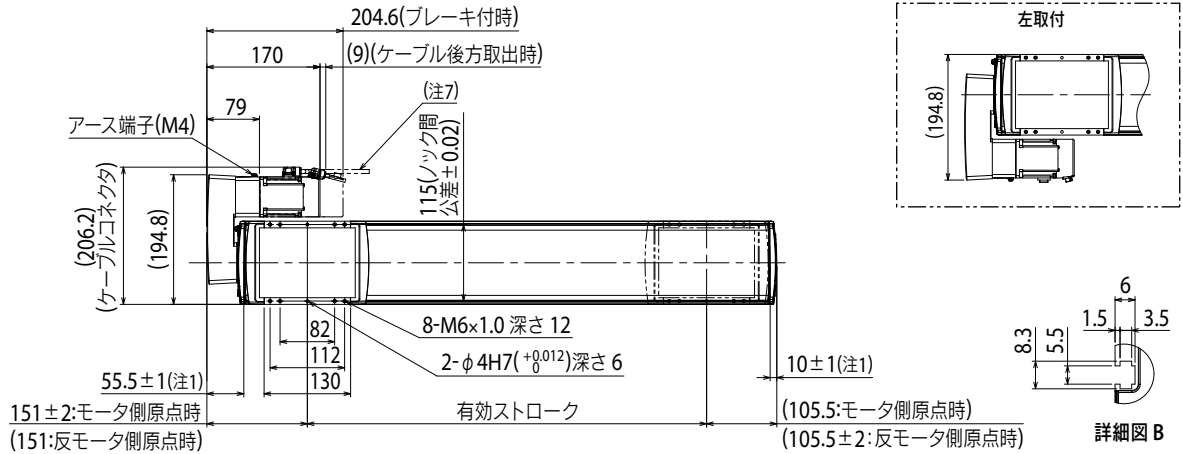
AGXS12 ストレート (S)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>としてください。  
 取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<※  
 ※ 取付厚さ+10mm以下>を推奨します。  
 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注5. プレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。  
 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、  
 最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。  
 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
La	402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5		
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5		
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150		
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20		
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16		
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5		
本体質量 (Kg)※5	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15.0	15.6	16.3	17.0	17.6	18.3	19.0	19.7	20.3	21.0	21.7	22.4	23.0		
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450				
	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300				
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150				
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75				
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%				

## AGXS12 折曲げ (R/L)



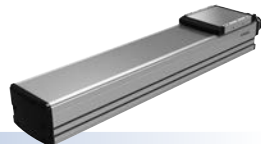
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付ザグリ穴 (C部断面) で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<20mm以上>としてください。  
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ<><20mm以上>としてください。
- 注4. 取付ザグリ穴 (C部断面) にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. 形状が折曲げ (R、L) の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
- 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250			
La	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5	1406.5	1456.5	1506.5			
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5			
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250			
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150			
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20			
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16			
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5			
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5			
本体質量 (Kg) 注5	8.8	9.4	10.1	10.8	11.4	12.1	12.8	13.5	14.1	14.8	15.5	16.2	16.8	17.5	18.2	18.8	19.5	20.2	20.9	21.5	22.2	22.9	23.6	24.2			
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540	450	360	270	180	150	
	リード20	1200											1020	900	780	660	600	540	480	420	360	300	240	210	180	150	150
	リード10	600											510	450	390	330	300	270	240	210	180	150	150	150	150	150	150
	リード5	300											255	225	195	165	150	135	120	105	90	75	75	75	75	75	75
	速度設定	-											85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	30%	25%	25%	25%	25%	

# AGXS16

Advancedモデル ● 単軌ロボット

● スライドタイプ



## ■ 注文型式

AGXS16									EP-01				
本体	加減速仕様	リード指定	形状 <sup>※1</sup>	モータ仕様	ストローク <sup>※2</sup>	ケーブル長 <sup>※3</sup>	ケーブル取出方向	ポジション	ドライバ: モータ容量	回生装置 <sup>※4</sup>	入出力選択	バッテリー <sup>※5</sup>	
	無記入: 標準 H: 高加減速仕様	40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアプノ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアプノ/ブレーキ付き	100~1450 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有リ N: なし	

※1. 形状が折曲げ(R, L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 ※2. 高加減速仕様は100~800(50 mmピッチ)になります。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。  
 水平使用時でリード20の400~850mmストローク及びリード40の600~950mmストロークの場合は回生装置が必要です。

※5. モータ仕様が標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	750 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)
ストローク	100 mm ~ 1450 mm (50 mmピッチ)
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	水平 45 kg 95 kg 130 kg 垂直 12 kg 28 kg 55 kg
定格推力	320 N 640 N 1280 N
本体最大断面外形	W 160 mm × H 130 mm
全長	ストレート ST + 344.8 mm 折曲げ ST + 294.5 mm
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ/min ~ 90 Nℓ/min
位置検出器	アプノリユートエンコーダ バッテリーレスアプノリユートエンコーダ
分解能	23ビット
使用环境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH(結露なきこと)

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度) その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境でご使用の際は吸引量エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
 ※ 加速度/減速度はP.246をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS16-40 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
15kg 2876 1866 1253 30kg 2385 997 776 45kg 2339 720 604	15kg 1273 1802 2797 30kg 782 935 2263 45kg 598 658 2174	3kg 6605 6605 6kg 3699 3699 12kg 2827 2827
AGXS16-20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
30kg 3862 1255 1106 50kg 2568 733 652 80kg 1798 440 394 95kg 1579 362 325	30kg 1102 1192 3742 50kg 630 671 2422 80kg 360 377 1612 95kg 288 300 1373	10kg 3404 3404 20kg 1740 1740 28kg 1504 1504
AGXS16-10 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)
50kg 6253 1026 1024 80kg 4447 623 624 100kg 3957 489 490 130kg 3786 365 367	50kg 980 964 6089 80kg 573 561 4240 100kg 437 426 3706 130kg 312 302 3422	15kg 3434 3434 30kg 1684 1684 55kg 889 889

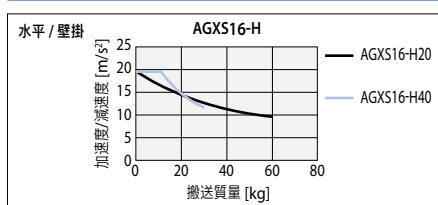
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## 高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

### ■ 基本仕様

ストローク	100 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最大可搬質量	30 kg 60 kg -
最高加速度	水平 19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G) 19.84 m/s <sup>2</sup> (2 G) -
最大可搬質量	8 kg 16 kg 32 kg
最高加速度	垂直 19.62 m/s <sup>2</sup> (2 G) 18.43 m/s <sup>2</sup> (1.9 G) 11.17 m/s <sup>2</sup> (1.1 G)

### ■ 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)



### ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

AGXS16-H40 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)	AGXS16-H10 垂直使用時 (単位:mm)
10kg 1271 1669 836 20kg 725 803 429 30kg 534 514 287	10kg 816 1585 1240 20kg 404 725 683 30kg 259 441 480	3kg 2904 2904 5kg 1710 1710 8kg 1038 1038	10kg 2951 2951 20kg 1438 1438 32kg 870 870
AGXS16-H20 水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)	垂直使用時 (単位:mm)	
20kg 1722 1123 875 40kg 952 535 428 60kg 682 339 276	20kg 842 1056 1679 40kg 388 470 895 60kg 232 275 611	5kg 3473 3473 10kg 1723 1723 16kg 1064 1064	

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

### ■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

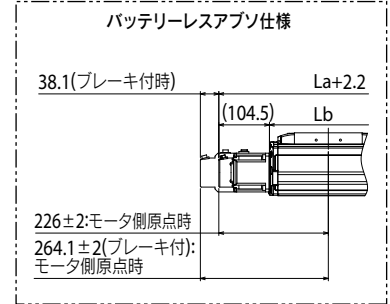
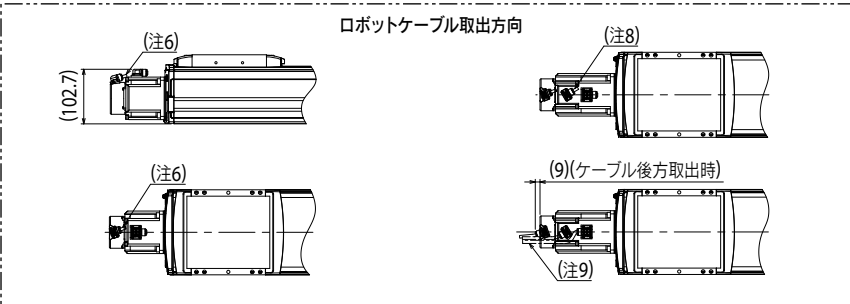
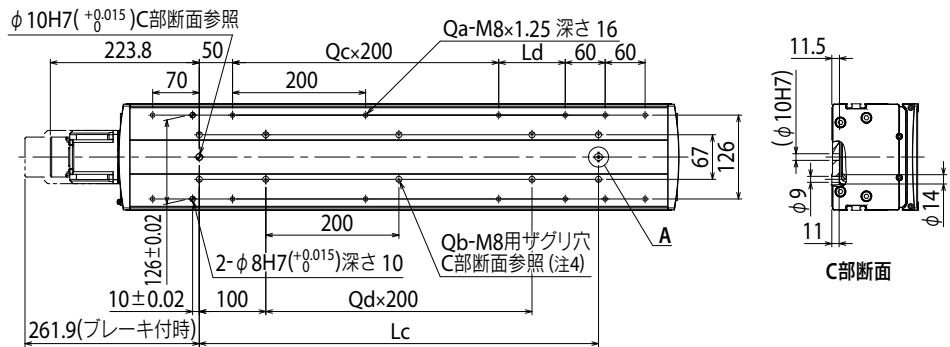
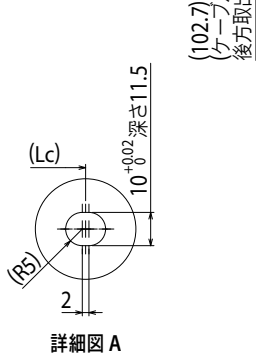
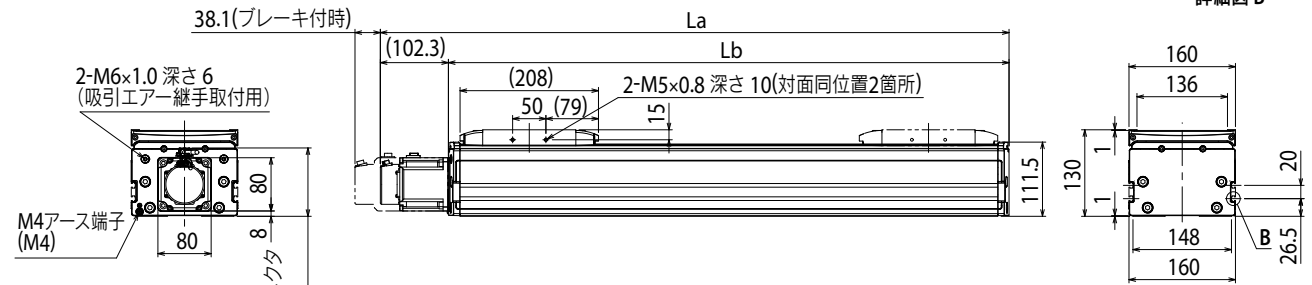
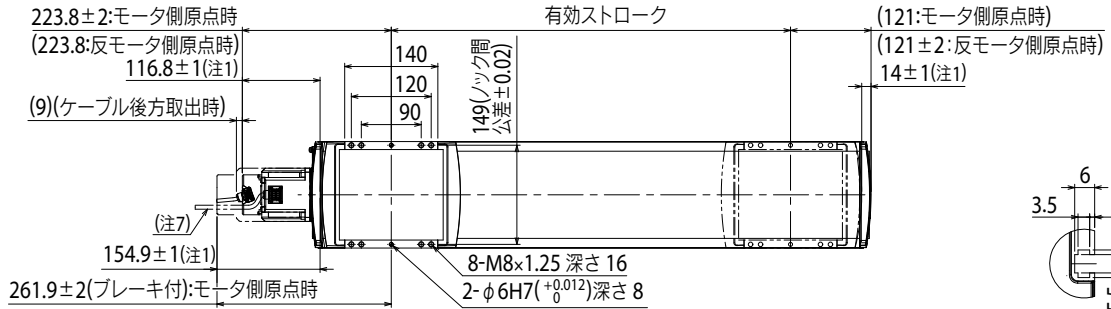
有効ストローク	100 150 200 250 300 350 400 450 500 550 600 650 700 750 800
最高速度 (mm/sec)	リード40 2400 リード20 1200 リード10 600

※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。  
 ※ 高加減速仕様は100~800(50 mmピッチ)でご使用ください。  
 ※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。  
 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 ※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作アキュラティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)  
 ※ 加速度/減速度はP.248をご参照ください。



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

## AGXS16 ストレート (S)

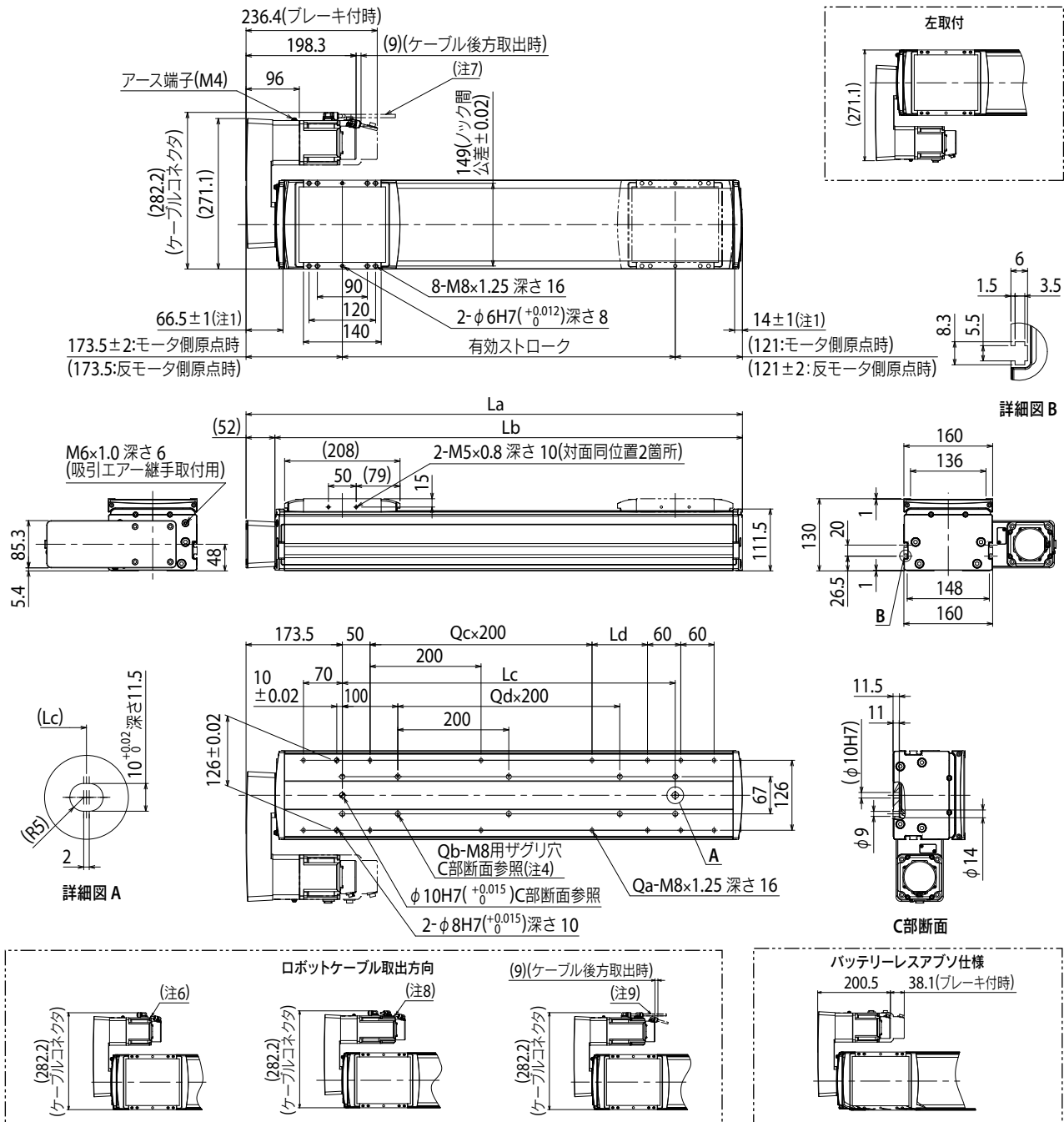


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<≦25mm以上>としてください。  
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<≦架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。

- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8	
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
本体質量 (Kg) <sup>※5</sup>	13.6	14.6	15.6	16.6	17.6	18.5	19.5	20.5	21.5	22.5	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.3	30.3	31.3	32.3	33.3	34.3	35.2	36.2	37.2	38.2	39.2	40.1	
リード40																			2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600
最高速度																			1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300
(mm/sec)リード10																			540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150
速度設定																			90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%

AGXS16 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<<25mm以上>>としてください。  
 取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<<架台の厚さ+15mm以下>>を推奨します。  
 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。

注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。  
 注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。  
 注12. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

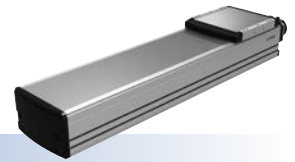
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5	
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
Qa	8	10	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	
本体質量 (Kg) <sup>※5</sup>	16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8	
リード40									2400										2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600
最高速度 リード20									1200										1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300
最高速度 リード10									600										540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150
速度設定									-										90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR

# AGXS20

Advancedモデル ● 単軸ロボット

● スライダタイプ



## ■ 注文型式

<b>AGXS20</b>							<b>EP-01</b>				
本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長 <sup>1</sup>	ケーブル取出方向	ポジション	ドライバ: モータ容量	回生装置 <sup>2</sup>	入出力選択	バッテリー <sup>3</sup>
	40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアンプ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアンプ/ブレーキ付き	100~1450 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

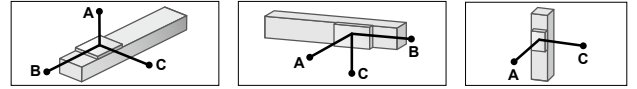
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。  
 水平使用時にリード20の400~850mmストローク及びリード40の600~950mmストロークの場合は回生装置が必要です。  
 ※3. モータ仕様は標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	750 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.005 mm		
減速機構	研削ボールねじφ20 (C5級)		
ストローク	100 mm~1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード	40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg
	垂直	15 kg	35 kg
定格推力	320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形	W 200 mm × H 140 mm		
全長	ストレート	ST + 390.8 mm	
	折曲げ	ST + 340.5 mm	
クリーン度 <sup>※3</sup>	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当		
吸引量エア <sup>※4</sup>	30 Nℓ / min ~ 90 Nℓ / min		
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40 °C, 35~80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
 有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※3. クリーン環境で使用の際は吸引エア-継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。  
 ※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。  
 ※ 加速度/減速度はP.249 をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



AGXS20-40	水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C	A	C	
20kg	5318	2821	2096		20kg	2171	2751	5211	5kg	8187
40kg	4836	1609	1369		40kg	1417	1539	4667	10kg	5203
65kg	4824	1088	1001		65kg	1013	1018	4575	15kg	4810

AGXS20-20	水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C	A	C	
50kg	5436	1493	1377		50kg	1390	1423	5265	20kg	3436
80kg	4417	911	854		80kg	849	841	4153	30kg	2600
100kg	4592	756	727		100kg	708	686	4253	35kg	3073
130kg	4338	596	584		130kg	550	526	3933		

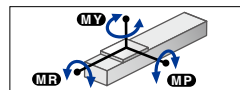
AGXS20-10	水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C	A	C	
40kg	22519	2607	2713		40kg	2704	2537	22210	20kg	5157
80kg	16716	1274	1331		80kg	1293	1204	16141	40kg	2553
120kg	14066	830	868		120kg	818	760	13223	65kg	1600
160kg	12284	608	637		160kg	580	538	11190		

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

## ■ 静的許容モーメント

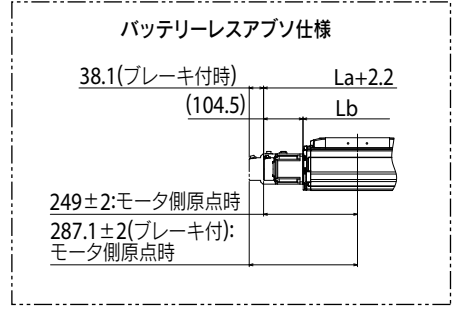
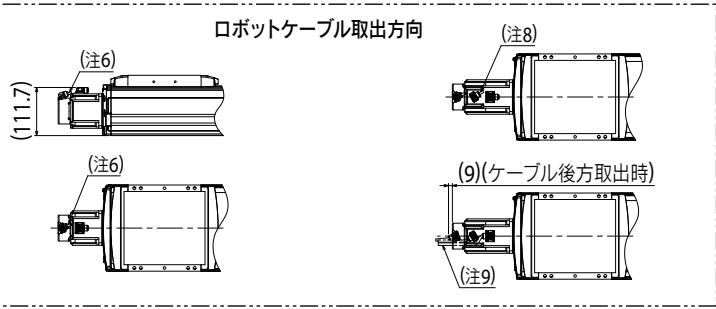
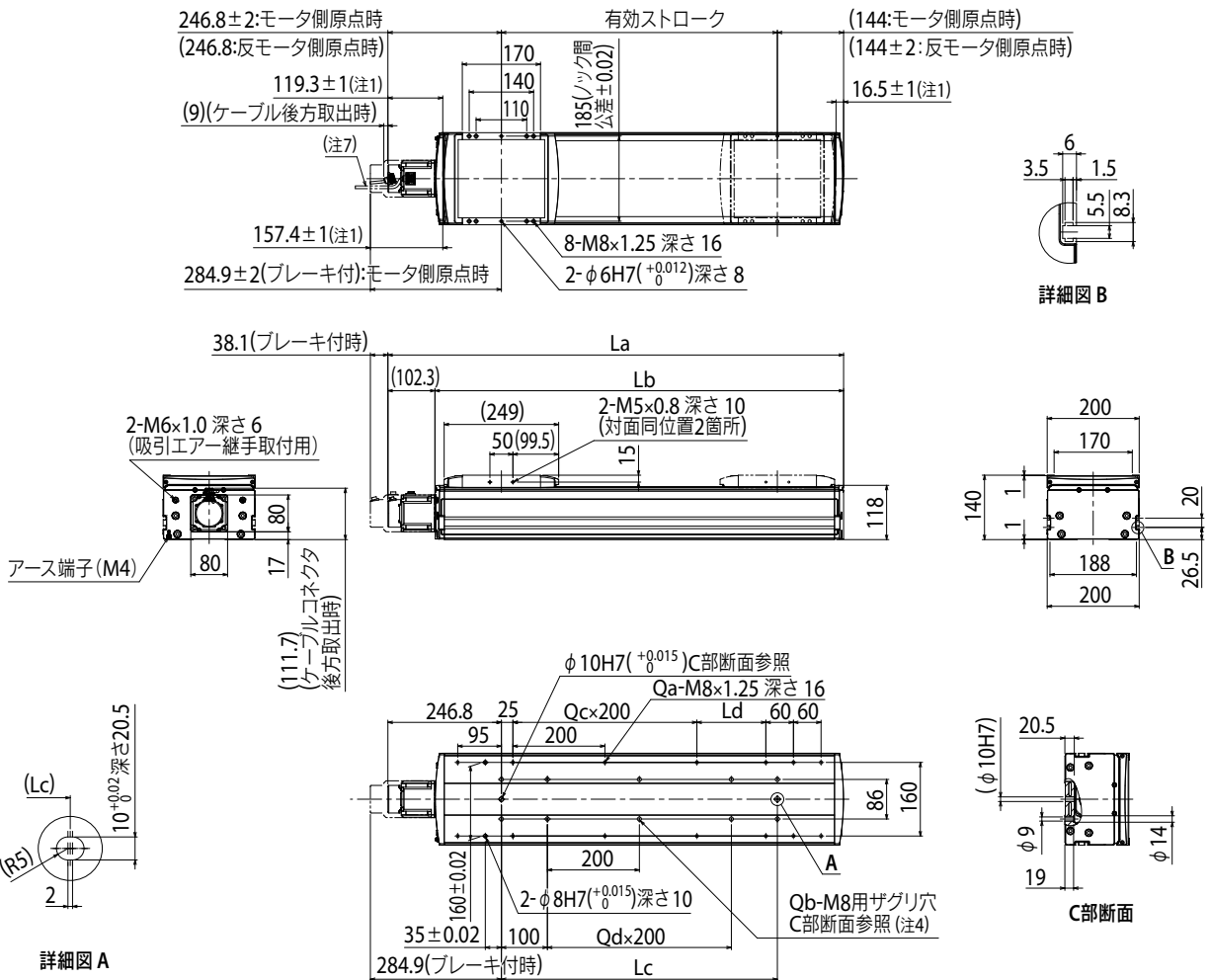


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
1423	1423	1251



▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

AGXS20 ストレート (S)

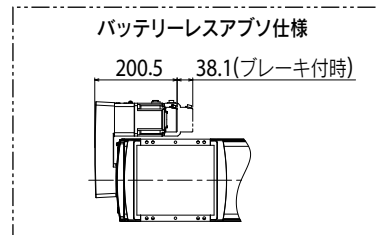
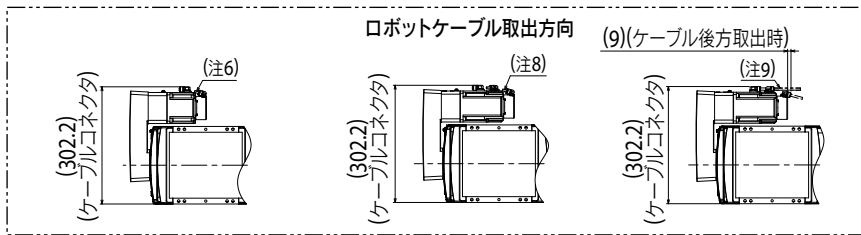
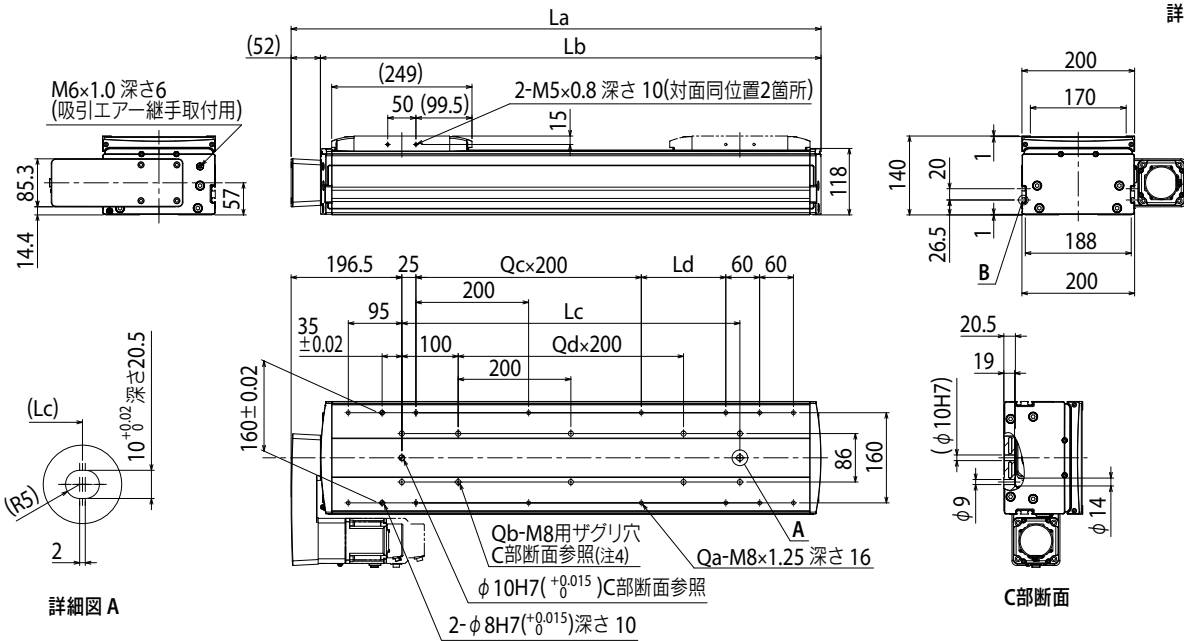
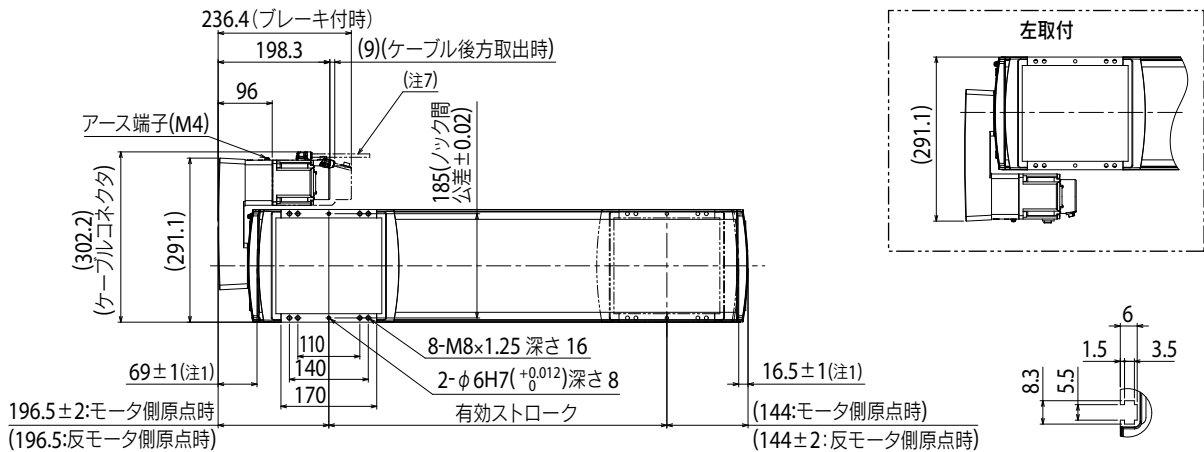


- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<<25mm以上>>としてください。  
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<<菜台の厚さ+15mm以下>>を推奨します。
- 注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
- 注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。
- 注6. ロボットケーブル前方取出時です。
- 注7. ロボットケーブル後方取出時です。
- 注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
- 注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
- 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご利用ください。
- 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450		
La	490.8	540.8	590.8	640.8	690.8	740.8	790.8	840.8	890.8	940.8	990.8	1040.8	1090.8	1140.8	1190.8	1240.8	1290.8	1340.8	1390.8	1440.8	1490.8	1540.8	1590.8	1640.8	1690.8	1740.8	1790.8	1840.8		
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5		
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450		
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200		
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22	
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6	
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6	
本体質量 (Kg) <sup>※5</sup>	19.1	20.4	21.7	23.0	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.7	32.0	33.3	34.6	35.9	37.2	38.5	39.8	41.1	42.3	43.6	44.9	46.2	47.5	48.8	50.1	51.4	52.7	53.9		
リード40																				2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600
最高速度 リード20																				1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300
最高速度 リード10																				540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150
速度設定																				90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
マクロー

## AGXS20 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付サクリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<25mm以上>としてください。  
 取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ<架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。  
 注4. 取付サクリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。  
 注5. プレーキ無の質量です。プレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。  
 注6. ロボットケーブル前方取出時です。  
 注7. ロボットケーブル後方取出時です。

注8. ロボットケーブル(プレーキ付)前方取出時です。  
 注9. ロボットケーブル(プレーキ付)後方取出時です。  
 注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。  
 注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
La	440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	1390.5	1440.5	1490.5	1540.5	1590.5	1640.5	1690.5	1740.5	1790.5	
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5	
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
本体質量 (kg) 注5	21.8	23.1	24.4	25.7	27.0	28.3	29.6	30.9	32.2	33.4	34.7	36.0	37.3	38.6	39.9	41.2	42.5	43.8	45.0	46.3	47.6	48.9	50.2	51.5	52.8	54.1	55.4	56.6	
リード40									2400									2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960	840	720	600	
最高速度									1200									1080	960	840	720	660	600	540	480	420	360	300	
(mm/sec) リード10									600									540	480	420	360	330	300	270	240	210	180	150	
速度設定									-									90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%	35%	30%	25%	



動作デューティとモータ負荷率

■ 高加減速仕様の場合

使用可能な動作デューティは搬送質量や加速度の動作条件によって変化しますので確認してご使用ください。  
 動作デューティ比と連続運転可能な時間の関係のグラフは目安としてください。  
 グラフに記載のない機種については標準と同様、動作デューティ50%以内を目安としてご検討ください。

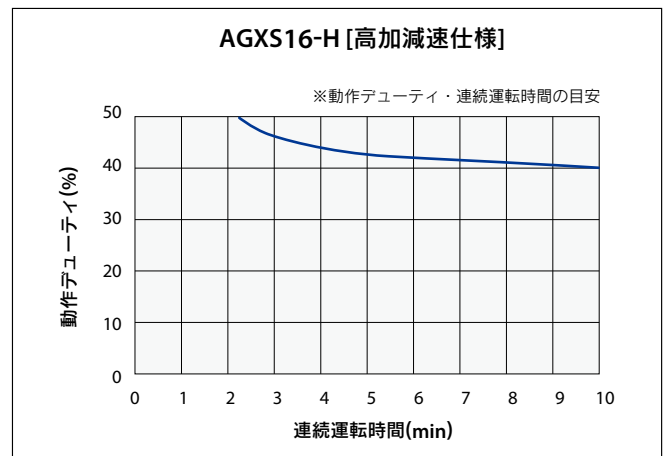
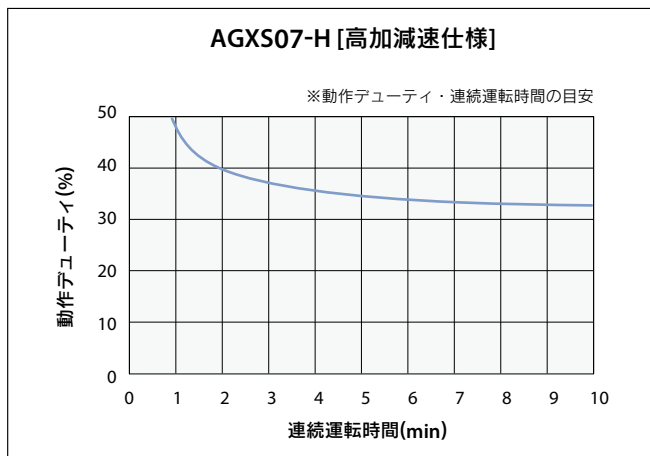
実際の動作にはバラつきがあります。  
 コントローラのモータ負荷率を確認しながら動作条件を調整してください。  
 ロボットの動作デューティが高いと“オーバーロード”などのエラーが発生することがあります。  
 そのような場合は、モータ負荷率を下げるために、加減速を落とすか、休止時間を増やすなどをしてください。

モータ負荷率の確認方法はコントローラのマニュアルをご参照ください。  
 また、EP-Managerの情報モニタ画面などをご活用ください。

※動作デューティ

$$\text{動作デューティ} = \{ \text{単軸動作時間} / (\text{単軸動作時間} + \text{単軸休止時間}) \} * 100 [\%]$$

■ 動作デューティ・連続運転時間(目安)



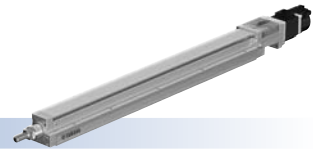
- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERVO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプション

# ABAR04

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



## ■ 注文型式

ABAR04							EP-01				
本体	リード指定 12: 12 mm 6: 6 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキ付き	ストローク 50~500 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 <sup>※2</sup> 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>※3</sup> B: 有り N: なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. 垂直使用時で250mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。  
 ※3. モータ仕様が標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
 ※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 W	
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	
減速機構	転造ボールねじφ10 (C7級)	
ストローク	50 mm ~ 500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度 <sup>※2</sup>	720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	15 kg
	垂直	25 kg
最大押付力	水平	3 kg
	垂直	5 kg
最大押付力	83 N	167 N
ロッド不回転精度	±0°	
本体最大断面外形	W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 326.5 mm
	折曲げ	ST + 245 mm
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
分解能	23ビット	
使用环境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)	

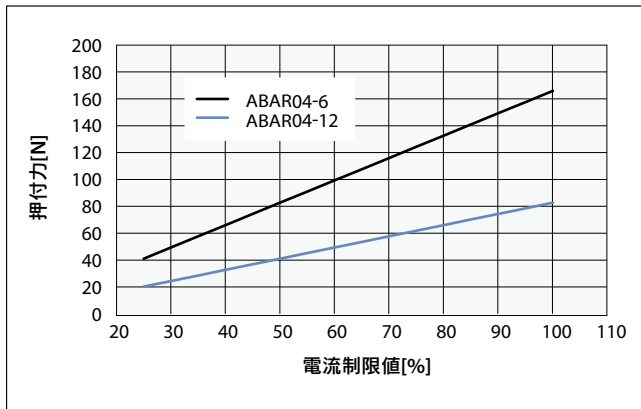
※1. 片振りでの繰返し位置決め精度  
 ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
 有効ストロークが300mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
 その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。  
 ※ 加速度/減速度はP.251 をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

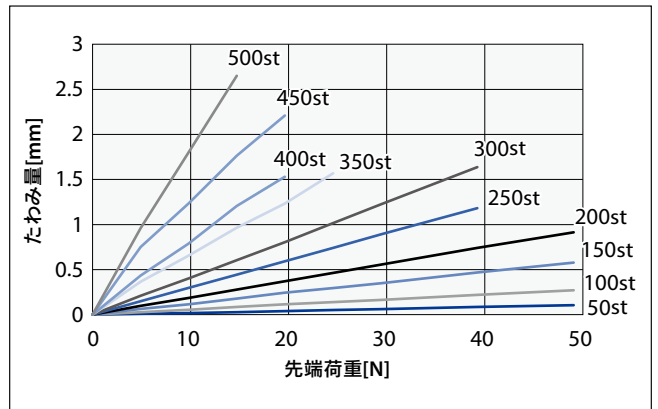
## ■ 押付力(参考値)

押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。  
 ※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



## ■ ロッドたわみ量(参考値)

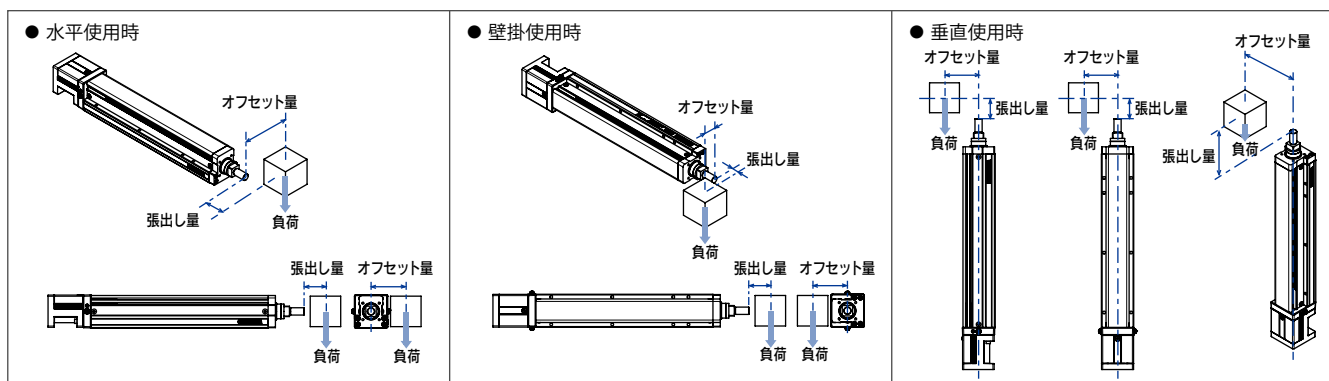
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



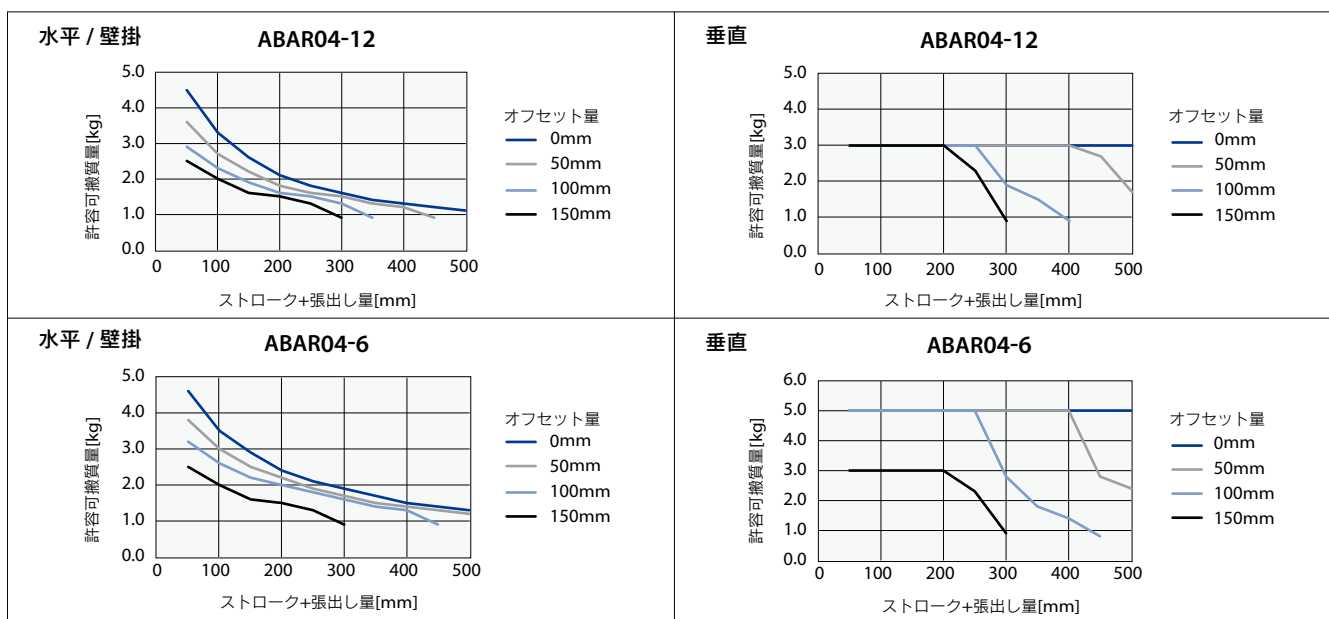
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

## ■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

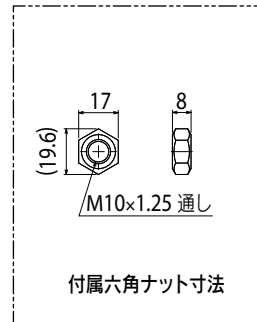
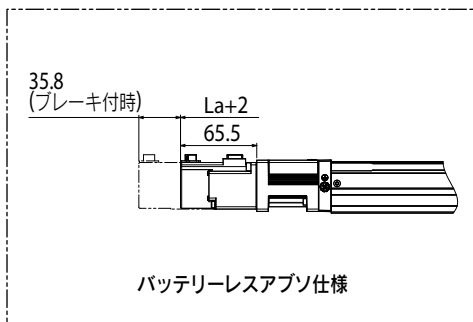
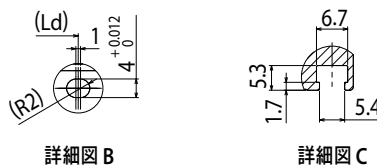
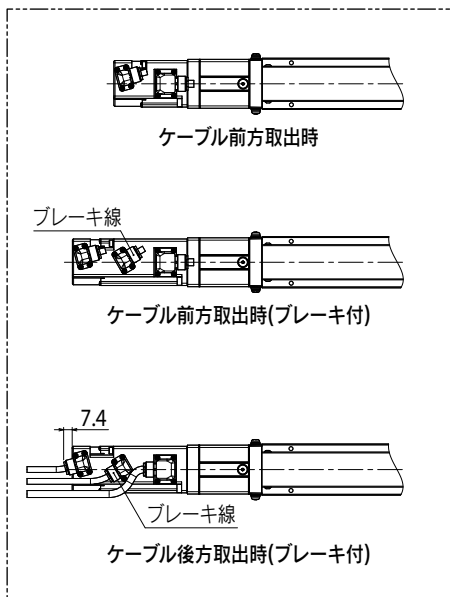
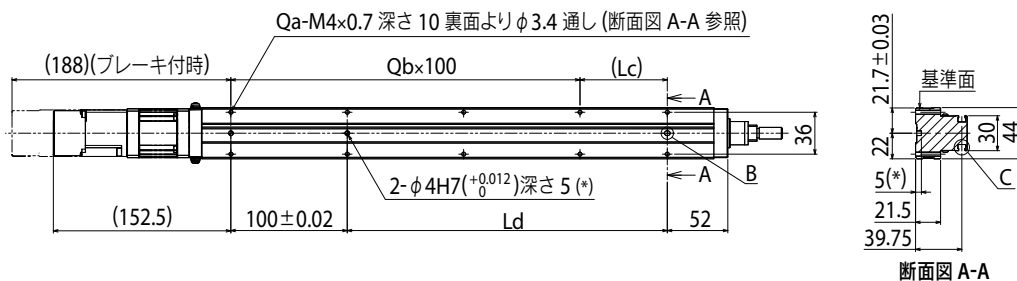
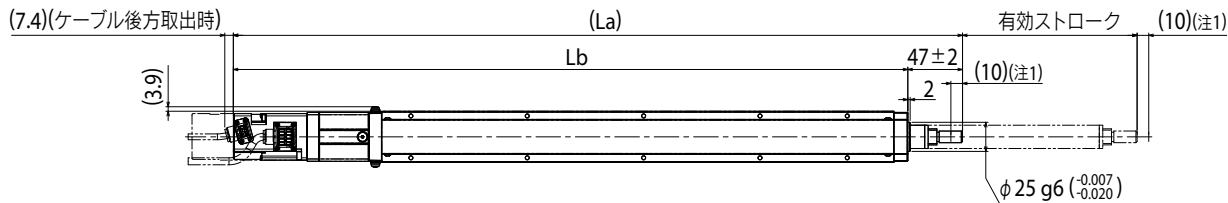


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。  
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。  
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



- ユニファイドモーター
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニファイドモーター
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニファイドモーター
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XX-X
- ヒック&スレーブ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプション

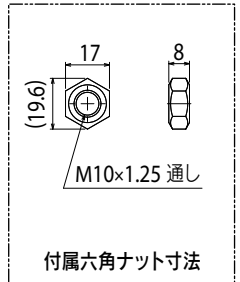
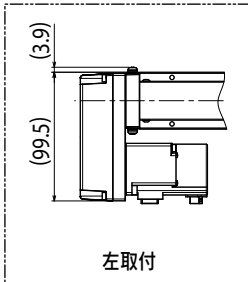
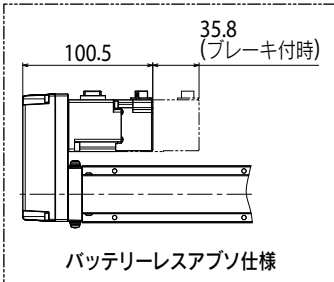
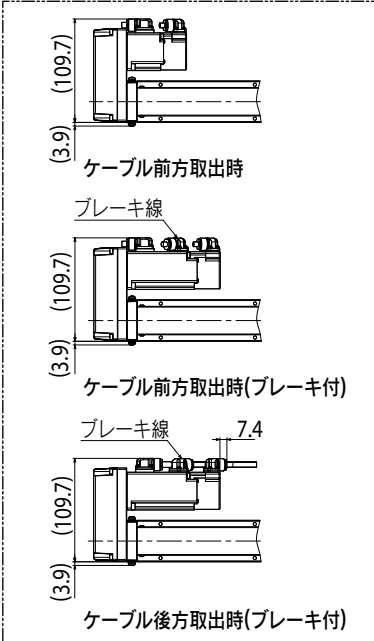
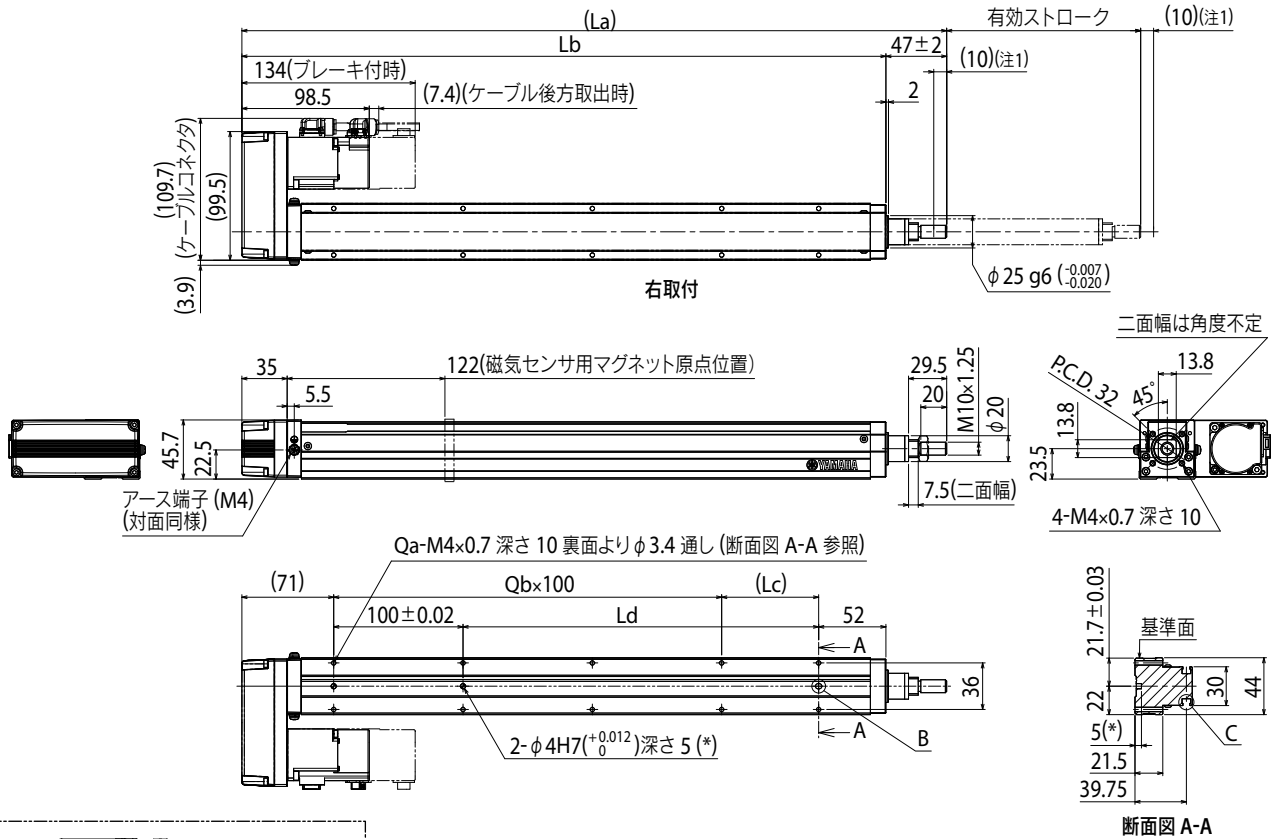
## ABAR04 ストレート (S)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	
Lb	329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg) <sup>(注4)</sup>	1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648	504	396	324	
	リード6	360					324	252	198	162	
	速度設定	-					90%	70%	55%	45%	

ABAR04 折曲げ (R/L)



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
- 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<30mm以上>を推奨します。  
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。
- 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
- 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
- 注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
La	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	
Lb	248	298	348	398	448	498	548	598	648	698	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	
本体質量 (kg) (注4)	1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	
最高速度 (mm/sec)	リード12	720					648		504	396	324
	リード6	360					324		252	198	162
	速度設定	-					90%		70%	55%	45%

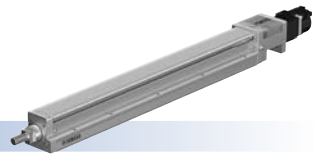
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
フジエ

# ABAR05

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



## ■ 注文型式

<b>ABAR05</b>							<b>EP-01</b>				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキ付き	ストローク 50~600 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>1)</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 <sup>2)</sup> 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>3)</sup> B: 有り N: なし

- ※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※2. 垂直使用時で150mmストローク以上の場合には回生装置が必要です。  
水平使用時でリード20の300~400mmストロークの場合には回生装置が必要です。
- ※3. モータ仕様で標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ12 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 600 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	15 kg	25 kg
	垂直	4 kg	8 kg
最大押付力	100 N	200 N	400 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 344 mm	
	折曲げ	ST + 249 mm	
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

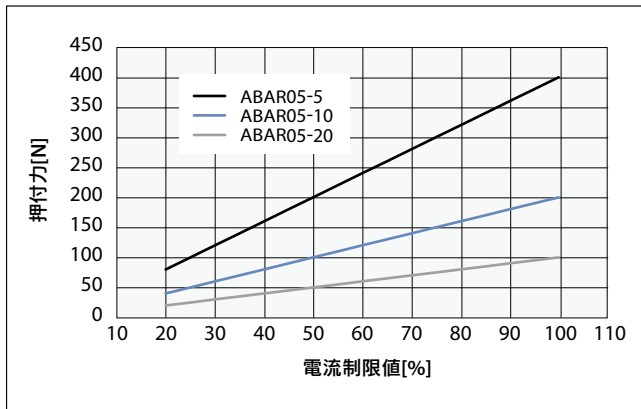
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。  
有効ストロークが350mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※ 加速度/減速度はP.252をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

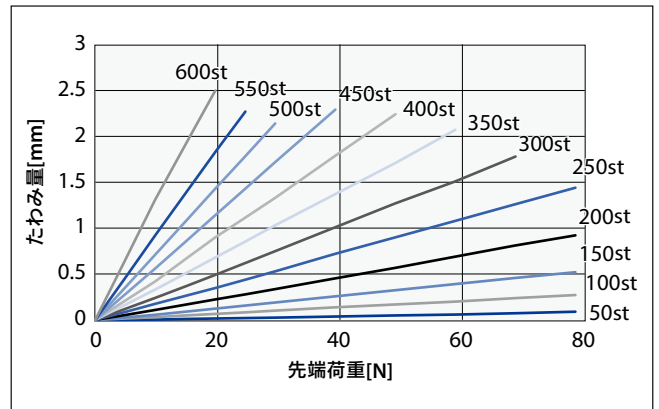
## ■ 押付力(参考値)

押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。  
※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



## ■ ロッドたわみ量(参考値)

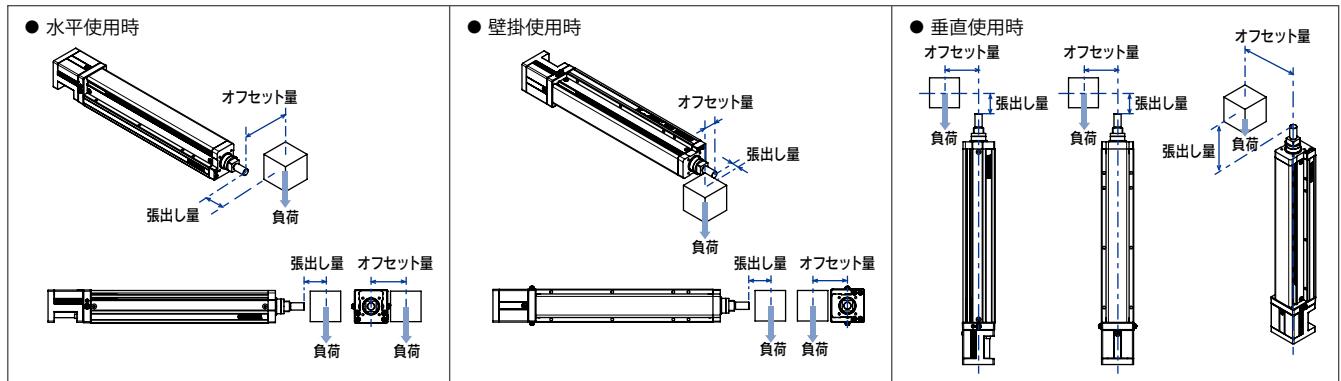
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



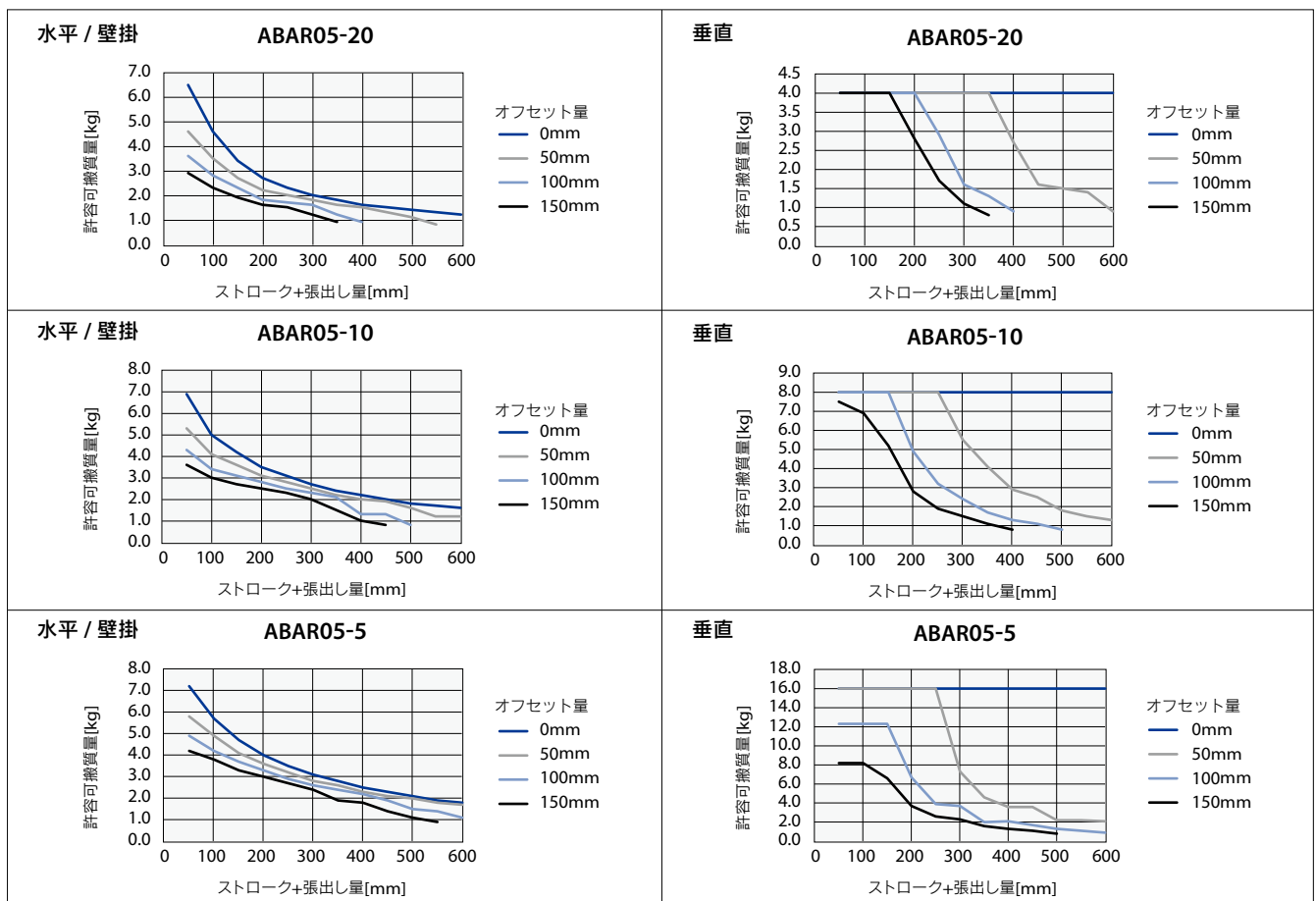
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

## ■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

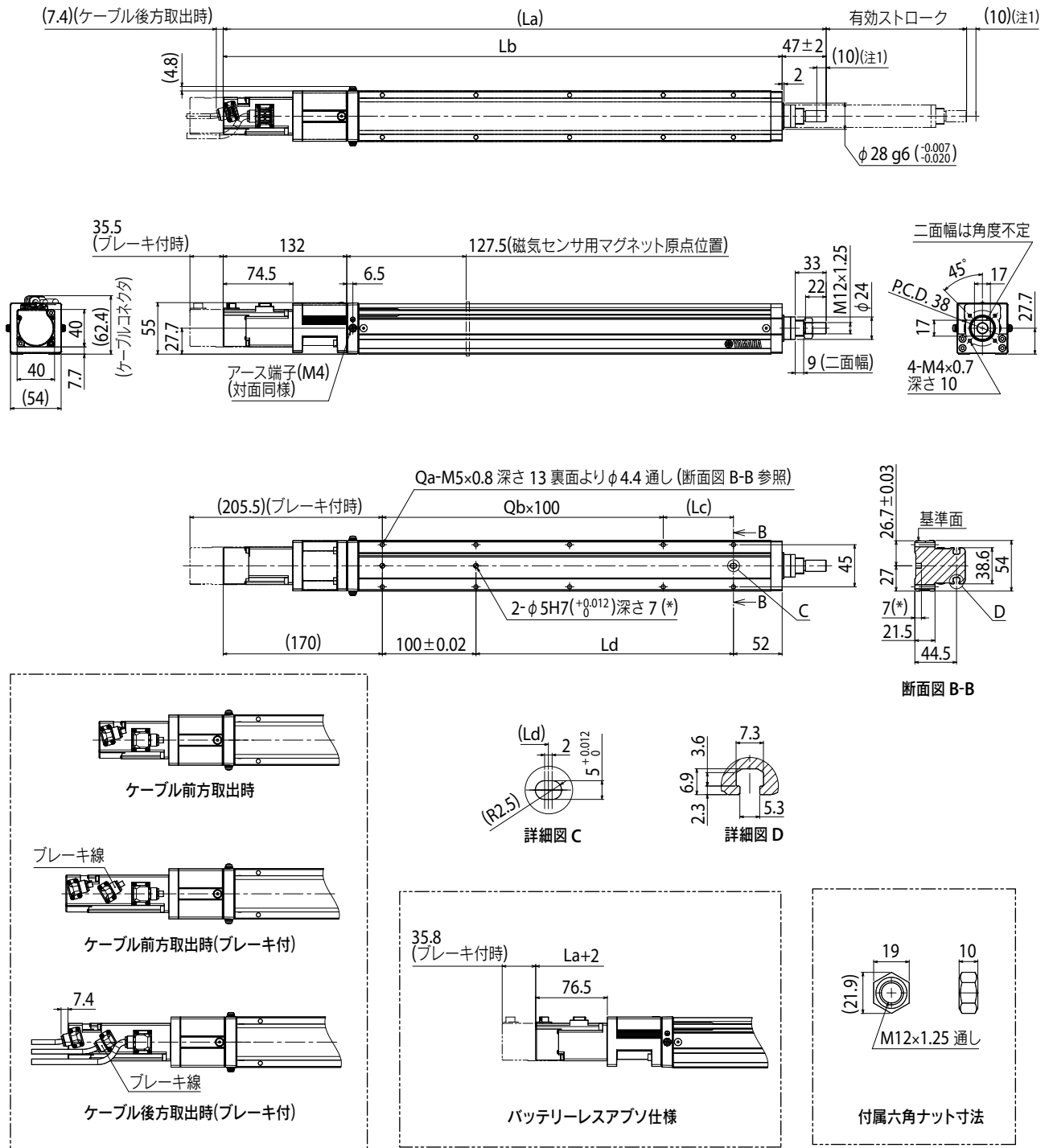


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。  
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。  
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



ユニファイドモーター  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニファイドモーター  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニファイドモーター  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スレーブ  
YP-X  
クリーン  
クローラ  
CONTROLLER INFORMATION  
各種情報  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
オプション

## ABAR05 ストレート (S)

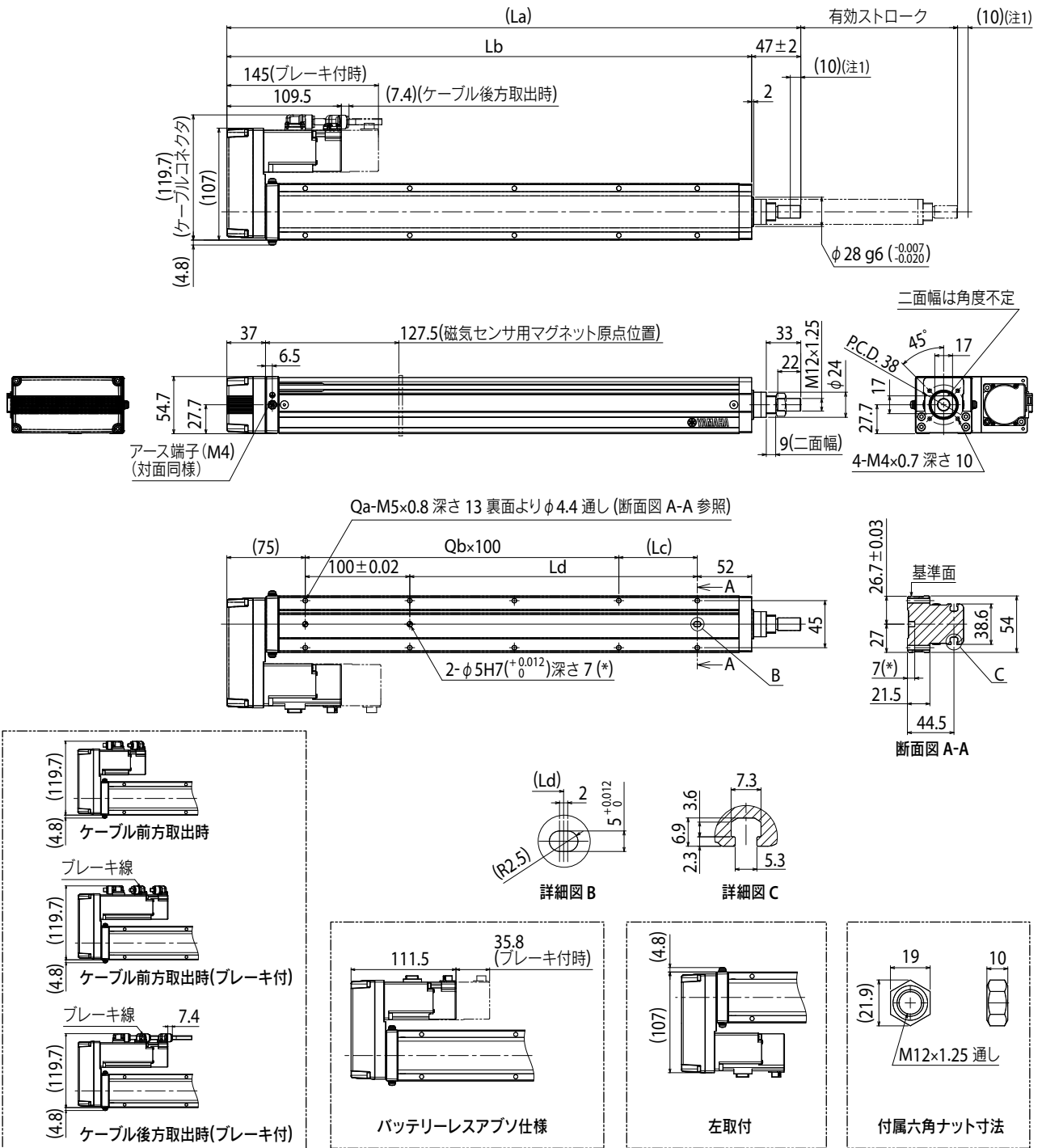


注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<<30mm以上>>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<<架台の厚さ+10mm以下>>を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用/スズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
La	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	
Lb	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	
本体質量(kg)※4	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.6	3.8	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200						960	780	600	480	420	
	リード10	600						480	390	300	240	210	
	リード5	300						240	195	150	120	105	
	速度設定	-						80%	65%	50%	40%	35%	



ABAR05 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M3×0.5>は、首下長さ<<30mm以上>>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ<架台の厚さ+10mm以下>を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	
La	299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849	
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	
Lc	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	
Ld	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	
本体質量 (kg)※4	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200						960	780	600	480	420	
	リード10	600						480	390	300	240	210	
	リード5	300						240	195	150	120	105	
	速度設定	-						80%	65%	50%	40%	35%	

# ABAR08

Basicモデル

● 単軸ロボット

● ロッドタイプ



## ■ 注文型式

ABAR08							EP-01				
本体	リード指定 20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	形状 S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	モータ仕様 S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソリュート/ブレーキ付き	ストローク 50~800 (50 mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	ケーブル 取出方向 R: モータ後方 F: モータ前方	ポジション EP-01	ドライバ: モータ容量 A10: 200W以下	回生装置 <sup>※2</sup> 無記入: なし R: EP-RU付き	入出力選択 EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	バッテリー <sup>※3</sup> B: 有り N: なし

- ※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。  
水平使用時でリード10、20の150~500mmストロークの場合は回生装置が必要です。
- ※3. モータ仕様は標準(S, BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。  
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W		
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	転造ボールねじφ16 (C7級)		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg
	垂直	8 kg	20 kg
最大押付力	201 N	402 N	804 N
ロッド不回転精度	±0°		
本体最大断面外形	W 82 mm × H 73.5 mm		
全長	ストレート	ST + 401 mm	
	折曲げ	ST + 312.5 mm	
位置検出器	アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能	23ビット		
使用環境温度、湿度	0~40℃, 35~80%RH (結露なきこと)		

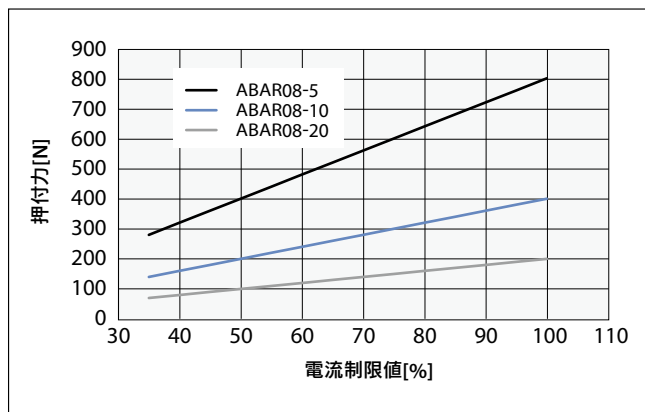
- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
- ※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない場合があります。  
有効ストロークが400mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)  
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
- ※ 加速度/減速度はP.254 をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

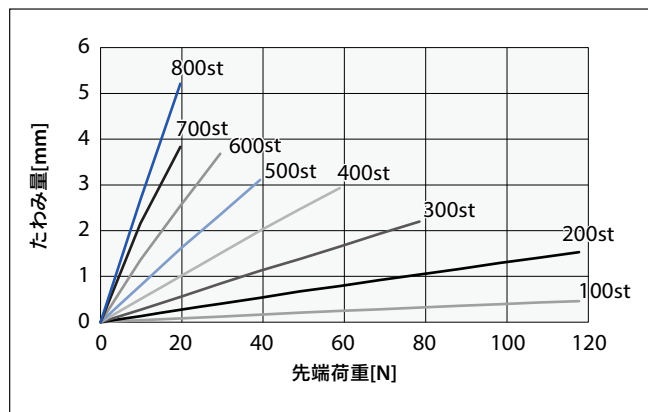
## ■ 押付力(参考値)

押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。  
※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



## ■ ロッドたわみ量(参考値)

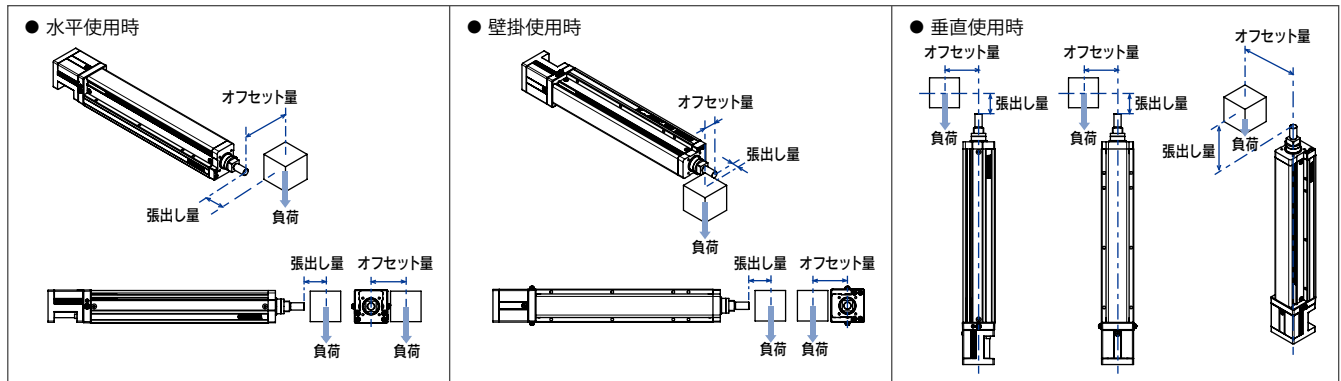
ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



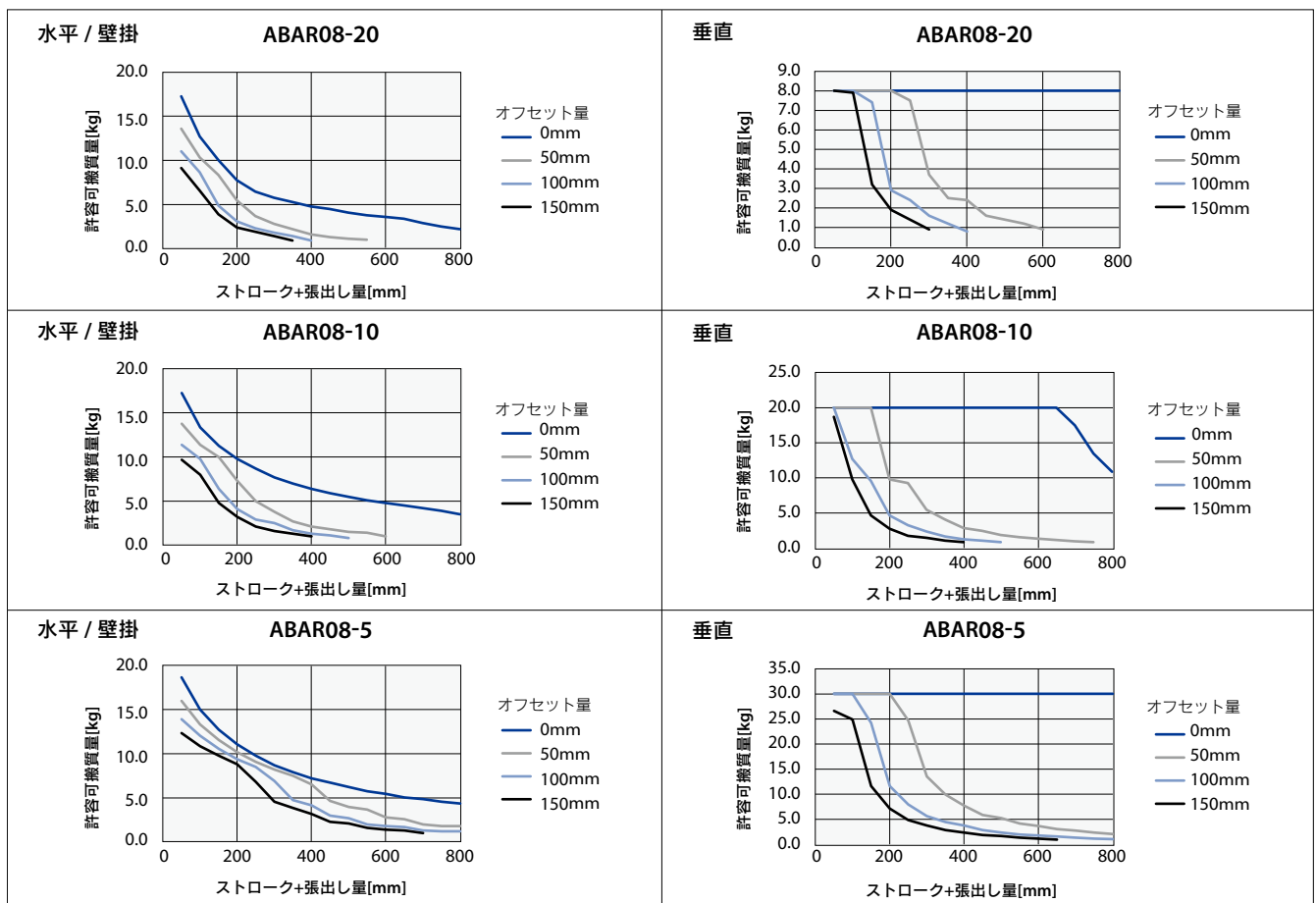
▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

## 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

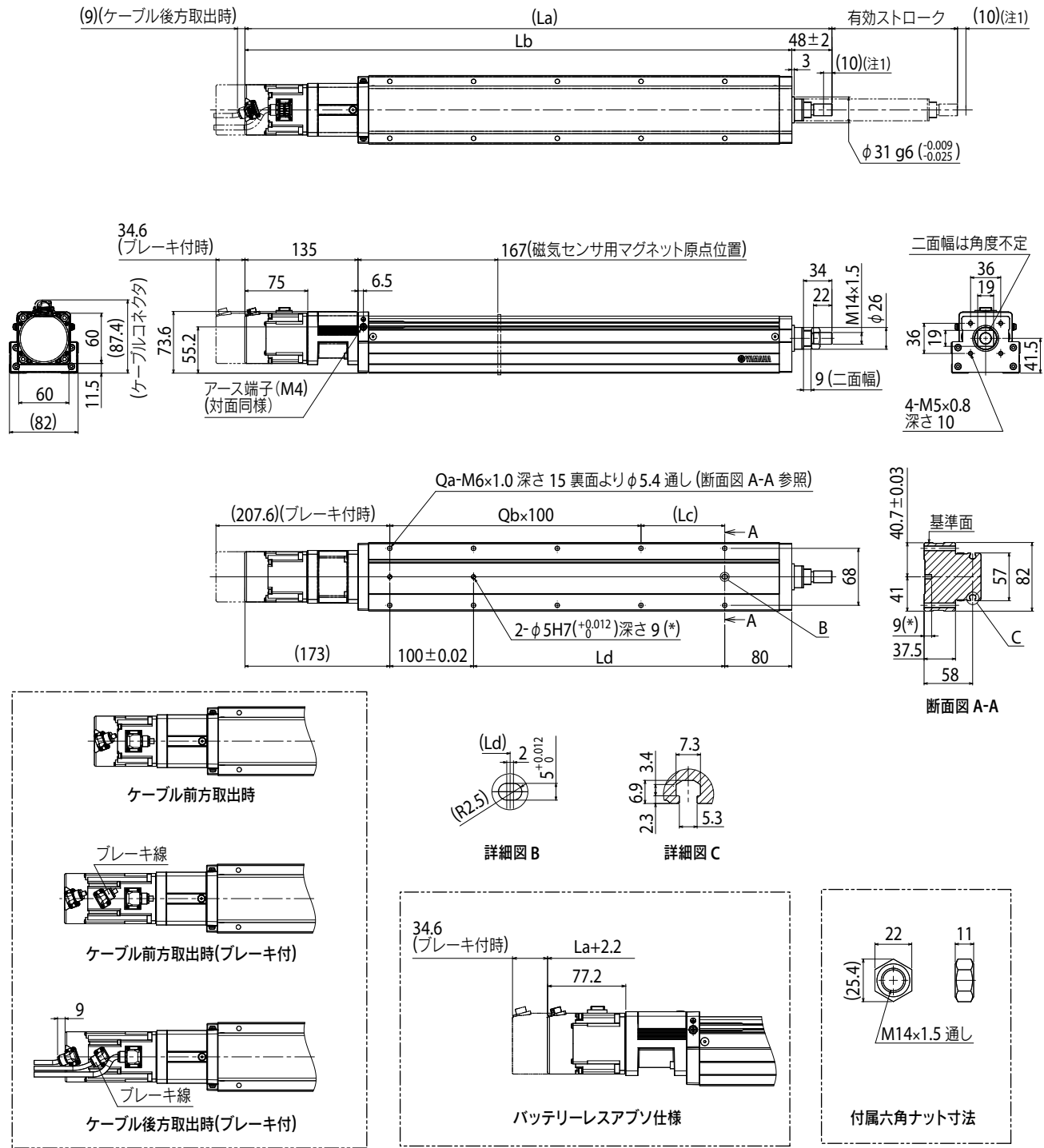


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。  
 ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。  
 ※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



ユニファイドシリーズ  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニファイドシリーズ  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニファイドロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スレーブ  
YP-X  
クリーン  
クローラ  
CONTROLLER INFORMATION  
各種情報  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
オプション

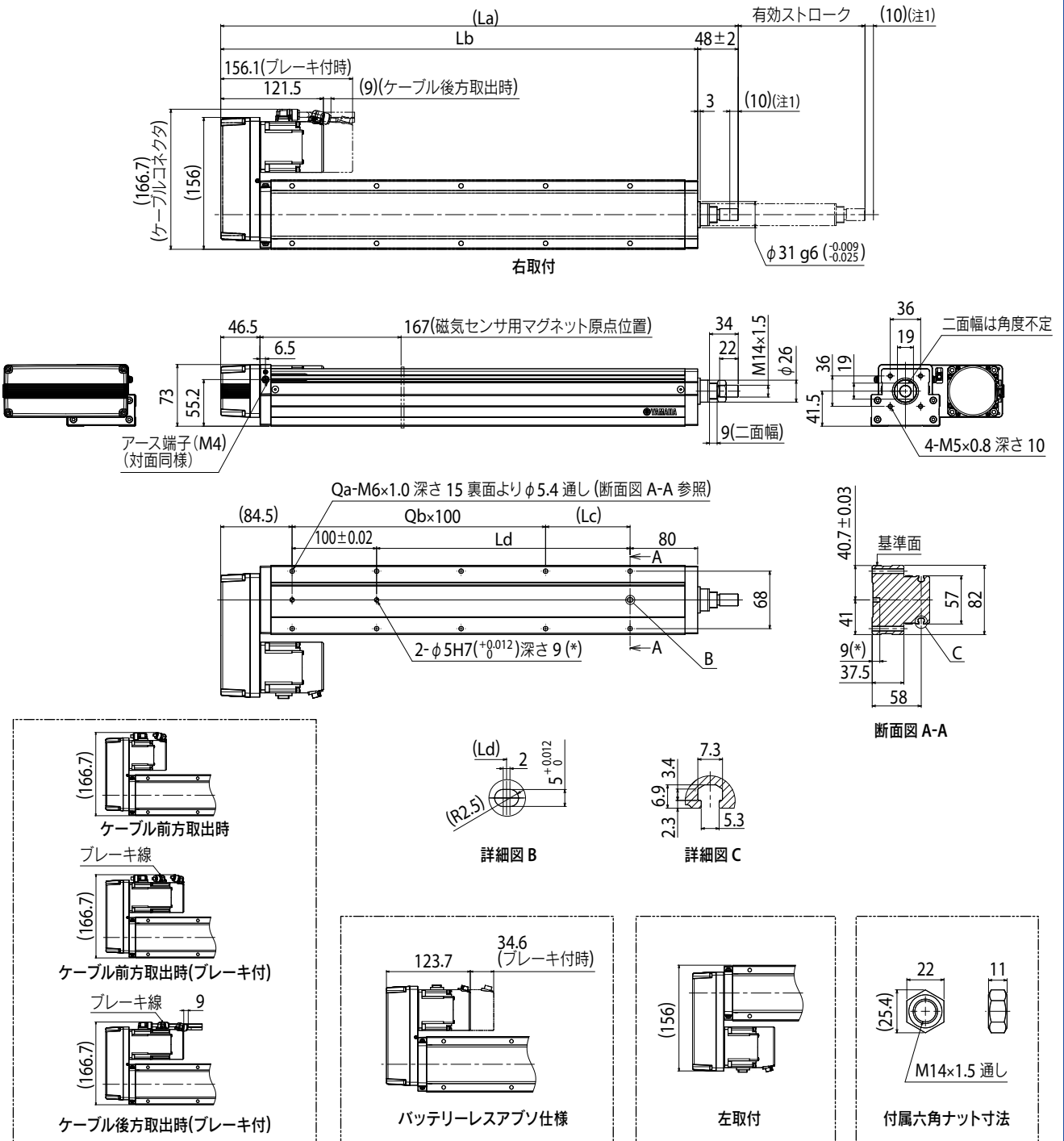
## ABAR08 ストレート (S)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<<架台の厚さ+15mm以下>>を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201	
Lb	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	
Lc	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Ld	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量 (kg) <sup>※4</sup>	4.7	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.4	9.7	
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	-								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

ABAR08 折曲げ (R/L)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)  
 注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ<<45mm以上>>を推奨します。  
 取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ<架台の厚さ+15mm以下>を推奨します。  
 注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。  
 注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。  
 注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)  
 部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
La	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5	
Lb	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	
Lc	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
Ld	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Qa	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
Qb	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
本体質量(kg)※4	5.1	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.8	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	9.8	10.1	
最高速度 (mm/sec)	リード20						1200		900		720	600	480	420	360	300	240
	リード10						600		450		360	300	240	210	180	150	120
	リード5						300		225		180	150	120	105	90	75	60
	速度設定						-		75%		60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

## LBAS04

### ■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS04-6	0.060	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.090	0.094	0.098	0.102	0.106	0.110	0.114	0.117
LBAS04-12	0.069	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.092	0.096	0.099	0.103	0.107	0.111	0.115	0.119	0.123	0.126

## LBAS04

## ABAS04

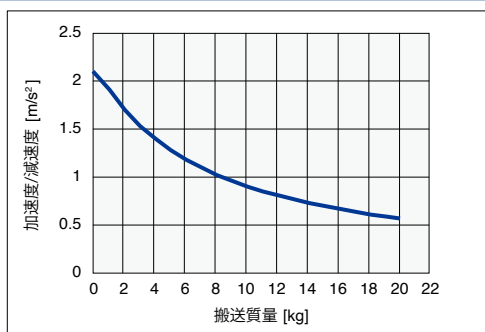
### ■ 加速度/減速度

機種	LBAS04-6/ABAS04-6		LBAS04-12/ABAS04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77			
14	0.73			
15	0.7			
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			

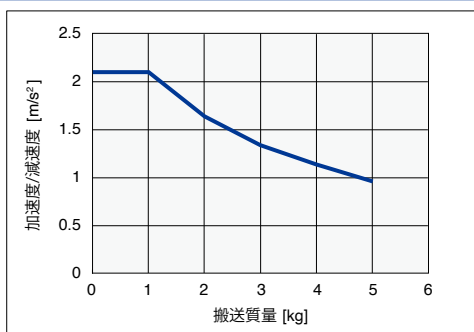
### ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

#### LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁掛

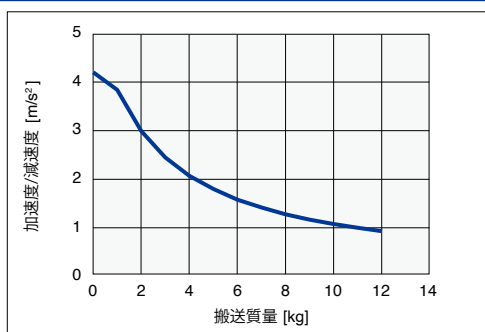


垂直

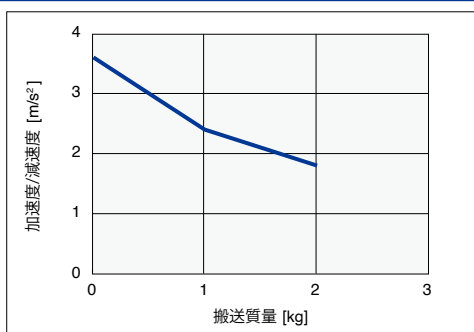


#### LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁掛



垂直



LBAS05

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS05-5	0.085	0.093	0.101	0.109	0.117	0.125	0.133	0.141	0.149	0.157	0.165	0.173	0.181	0.189	0.197	0.205
LBAS05-10	0.097	0.105	0.113	0.121	0.129	0.137	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217
LBAS05-20	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264

LBAS05 ABAS05

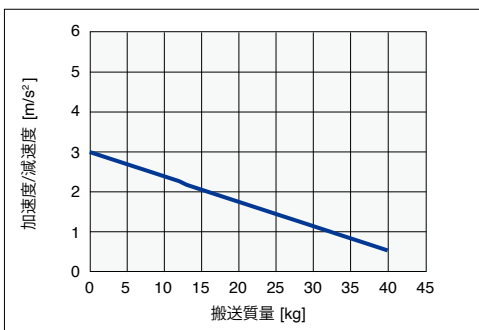
■ 加速度/減速度

機種	LBAS05-5/ABAS05-5		LBAS05-10/ABAS05-10		LBAS05-20/ABAS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.97	3.18	4.44	4.56	7.44	6.99
2	2.91	3.03	4.25	4.3	7.44	5.65
3	2.85	2.88	4.07	4.06	7.44	3.42
4	2.79	2.73	3.9	3.85	7.44	
5	2.73	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.67	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.61	2.28	3.41		6	
8	2.55	2.13	3.27		5.47	
9	2.49	1.98	3.12		5.02	
10	2.43	1.83	2.99		4.65	
11	2.37	1.68	2.86		4.32	
12	2.31	1.53	2.74		4.04	
13	2.24		2.62			
14	2.18		2.51			
15	2.12		2.41			
16	2.06		2.31			
17	2		2.22			
18	1.94		2.14			
19	1.88		2.06			
20	1.82		1.99			
21	1.76		1.93			
22	1.7		1.87			
23	1.64		1.82			
24	1.58		1.77			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					
33	1.03					
34	0.97					
35	0.91					
36	0.85					
37	0.79					
38	0.72					
39	0.66					
40	0.6					

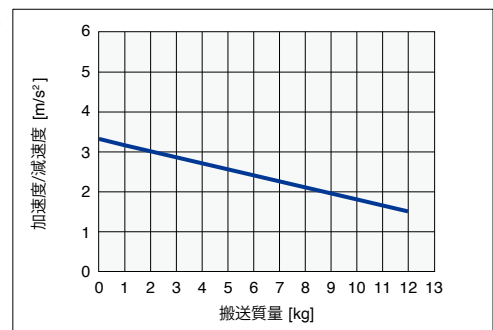
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁掛



垂直



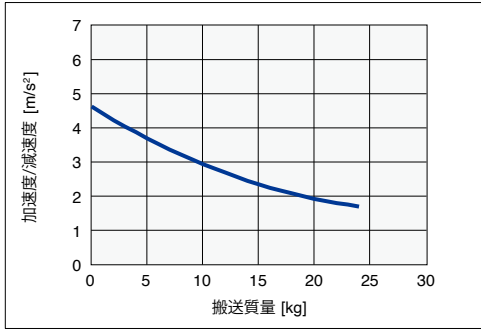
- ユニオンマテオニール LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニオンマテオニール LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonty
- ユニオンマテオニール PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XX-X
- ヒック&スチーベンス YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- フタコ

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

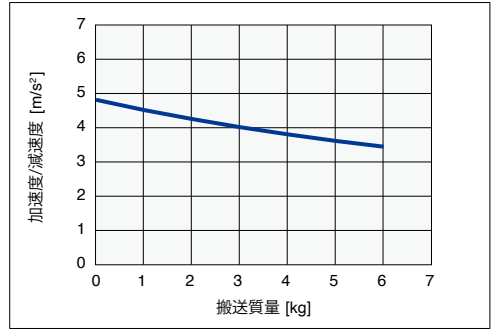
## ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

### LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁掛

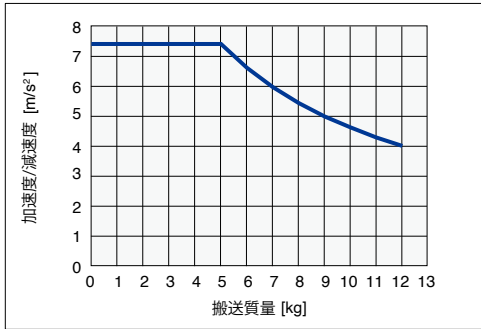


垂直

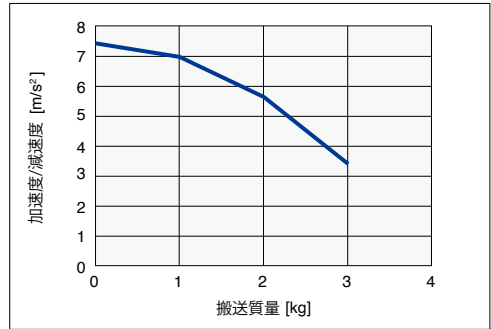


### LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁掛



垂直



LCMR200

GX

LCM100

YK-X

Robonity

PHASER

FLIP-X

TRANSERO

XY-X

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

各種情報

LBAS

LGXS

LBAR

ABAS

AGXS

ABAR

カタログ



LBAS08

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																					
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LBAS08-5	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.263	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311	0.319	0.327
LBAS08-10	0.190	0.198	0.206	0.214	0.222	0.230	0.238	0.246	0.254	0.261	0.269	0.277	0.285	0.293	0.301	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357
LBAS08-20	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357	0.365	0.373	0.381	0.389	0.397	0.405	0.413	0.421	0.429	0.437	0.445	0.453	0.461	0.469	0.477

LBAS08 ABAS08

■ 加速度/減速度

機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.8		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.9		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.8		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.5			

機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
78	0.77		1.5			
79	0.76		1.5			
80	0.76		1.5			
81	0.75					
82	0.74					
83	0.73					
84	0.72					
85	0.71					
86	0.71					
87	0.7					
88	0.69					
89	0.68					
90	0.67					
91	0.67					
92	0.66					
93	0.65					
94	0.64					
95	0.63					
96	0.63					
97	0.62					
98	0.61					
99	0.6					
100	0.6					

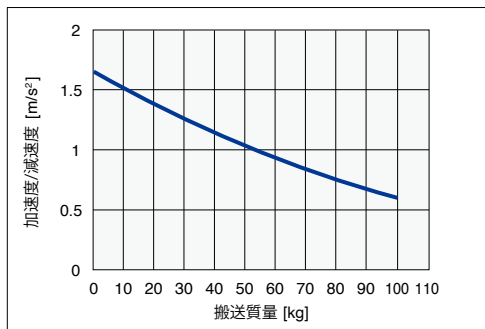
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonty  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

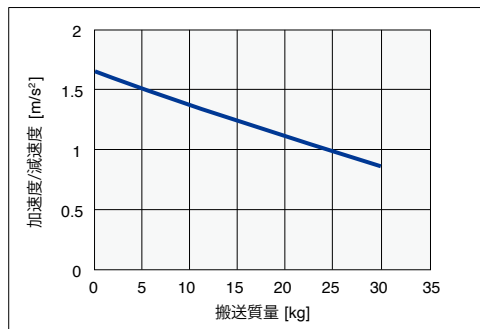
## ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

### LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁掛

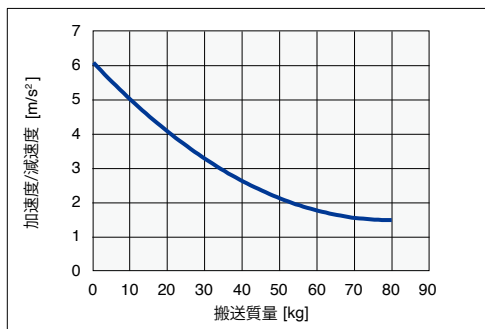


垂直

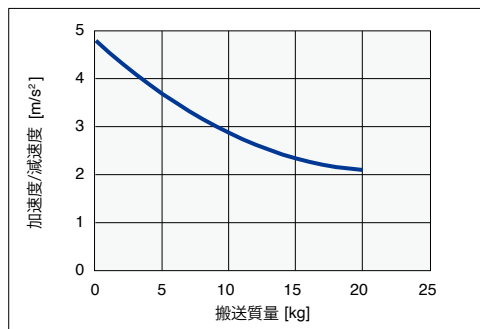


### LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁掛

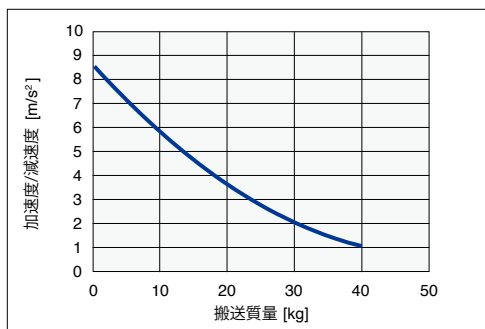


垂直

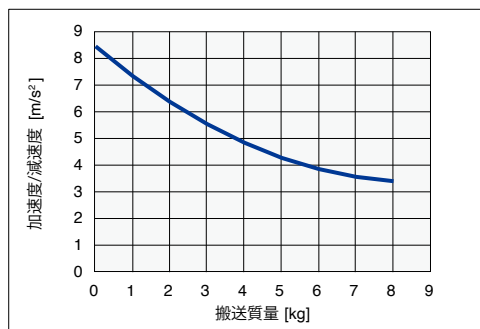


### LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁掛



垂直



- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- Robonity
- 単軸ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XY-X
- ピック&プレイス
- YP-X
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- カタログ

**LBAS12**

**■ 慣性モーメント**

機種	有効ストローク [mm]																								
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBAS12-5	0.396	0.422	0.447	0.472	0.497	0.523	0.548	0.573	0.598	0.624	0.649	0.674	0.699	0.725	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002
LBAS12-10	0.426	0.451	0.477	0.502	0.527	0.552	0.578	0.603	0.628	0.653	0.679	0.704	0.729	0.754	0.780	0.805	0.830	0.855	0.881	0.906	0.931	0.956	0.982	1.007	1.032
LBAS12-20	0.548	0.573	0.598	0.623	0.649	0.674	0.699	0.724	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002	1.028	1.053	1.078	1.103	1.129	1.154
LBAS12-32	0.799	0.824	0.849	0.875	0.900	0.925	0.951	0.976	1.001	1.026	1.052	1.077	1.102	1.127	1.153	1.178	1.203	1.228	1.254	1.279	1.304	1.329	1.355	1.380	1.405

**LBAS12 (200W)**

**ABAS12**

**■ 加速度/減速度**

機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	6.78	3.26	6.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	6.67	3.24	6.48	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	6.56	3.22	6.43	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	6.45	3.19	6.38	7.09	9.75	
5	2.16	1.77	6.35	3.17	6.33	6.84	9.75	
6	2.14	1.74	6.24	3.15	6.28	6.58	9.75	
7	2.12	1.72	6.14	3.12	6.23	6.33	9.75	
8	2.1	1.69	6.03	3.1	6.18	6.07	9.75	
9	2.08	1.67	5.93	3.07	6.13		9.01	
10	2.06	1.64	5.83	3.05	6.08		8.37	
11	2.04	1.62	5.73	3.02	6.03		7.82	
12	2.02	1.59	5.63	3	5.98		7.34	
13	2	1.57	5.53	2.97	5.93		6.91	
14	1.98	1.54	5.44	2.94	5.88		6.53	
15	1.96	1.52	5.34	2.92	5.82		6.19	
16	1.95	1.49	5.24	2.89	5.77		5.88	
17	1.93	1.47	5.15	2.86	5.72		5.6	
18	1.91	1.44	5.06	2.83	5.67		5.35	
19	1.89	1.41	4.96	2.81	5.62		5.12	
20	1.87	1.39	4.87	2.78	5.57		4.91	
21	1.85	1.36	4.78		5.52			
22	1.84	1.34	4.69		5.47			
23	1.82	1.31	4.6		5.42			
24	1.8	1.29	4.52		5.37			
25	1.78	1.26	4.43		5.32			
26	1.76	1.24	4.34		5.27			
27	1.75	1.21	4.26		5.22			
28	1.73	1.19	4.18		5.17			
29	1.71	1.16	4.09		5.12			
30	1.7	1.14	4.01		5.06			
31	1.68		3.93		5.01			
32	1.66		3.85		4.96			
33	1.65		3.77		4.91			
34	1.63		3.69		4.86			
35	1.61		3.62		4.81			
36	1.6		3.54		4.76			
37	1.58		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.53		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.5		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.47		2.97					
45	1.46		2.9					
46	1.44		2.83					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.7					
49	1.4		2.64					
50	1.39		2.58					
51	1.37		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.33		2.34					
55	1.32		2.28					
56	1.3		2.22					
57	1.29		2.17					
58	1.28		2.11					
59	1.27		2.06					
60	1.25		2.01					
61	1.24		1.95					
62	1.23		1.9					
63	1.22		1.85					
64	1.2		1.81					
65	1.19		1.76					
66	1.18		1.71					
67	1.17		1.66					
68	1.16		1.62					
69	1.14		1.57					
70	1.13		1.53					
71	1.12		1.49					
72	1.11		1.45					
73	1.1		1.41					

機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					
76	1.07		1.29					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.22					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.15					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.98							
86	0.97							
87	0.96							
88	0.95							
89	0.94							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.91							
94	0.9							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							

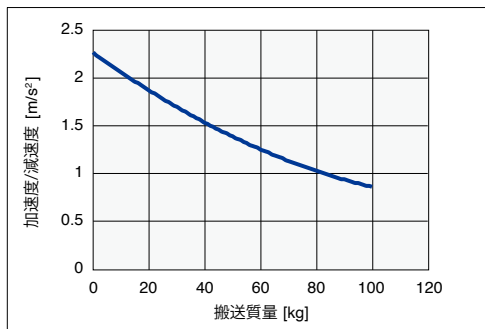
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonty  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
フタバ

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

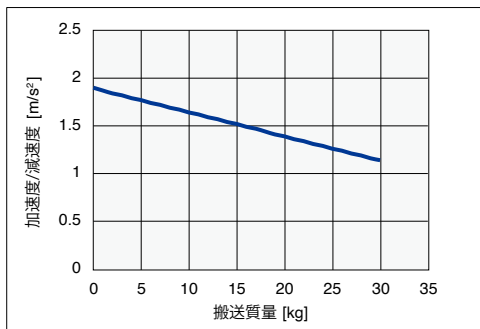
## ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

### LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁掛

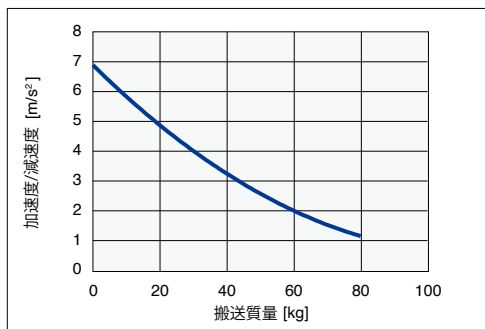


垂直

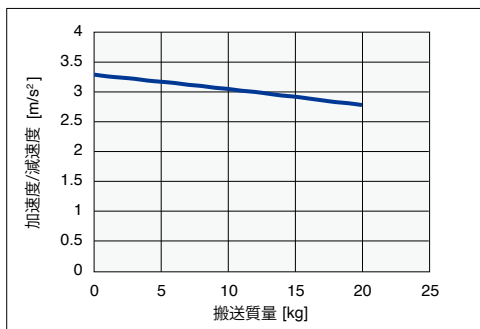


### LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁掛

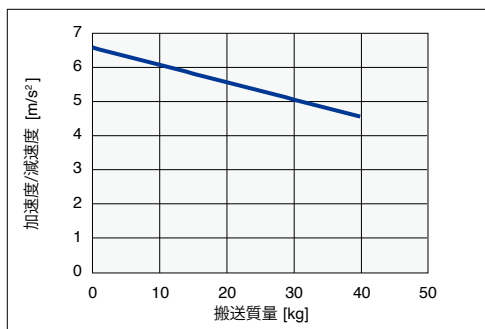


垂直

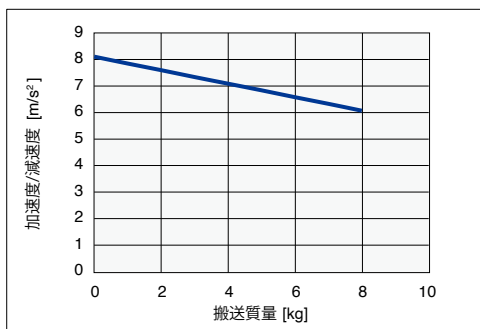


### LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁掛

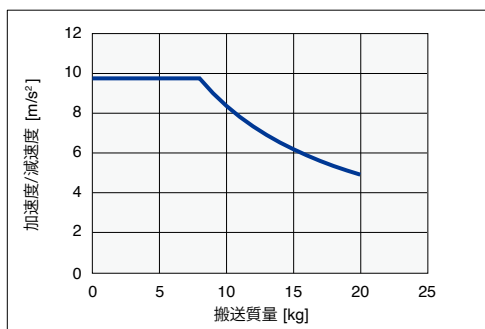


垂直

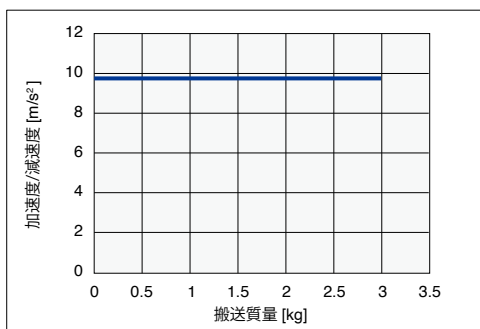


### LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁掛



垂直



- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- LCM100
- スカルロボット
- YK-X
- Robonity
- 単軸ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSEVO
- 直交ロボット
- XY-X
- ピック&ドロップ
- YP-X
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER INFORMATION
- 各種情報
- LBAS
- LGXS
- LBAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

LBAS12 (400W) ABAS12H

■ 加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52		3.97		4.38			
42	1.5		3.88		4.31			
43	1.49		3.8		4.25			
44	1.47		3.71		4.19			
45	1.46		3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					

機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
90	0.94			1.09				
91	0.93			1.06				
92	0.92			1.03				
93	0.91			1.01				
94	0.9			0.98				
95	0.9			0.96				
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

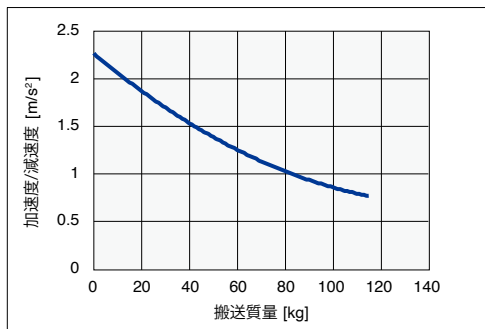
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル)

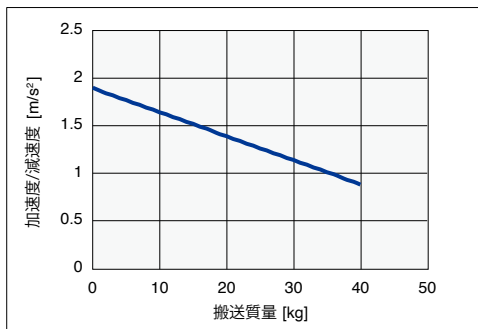
## ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

### LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁掛

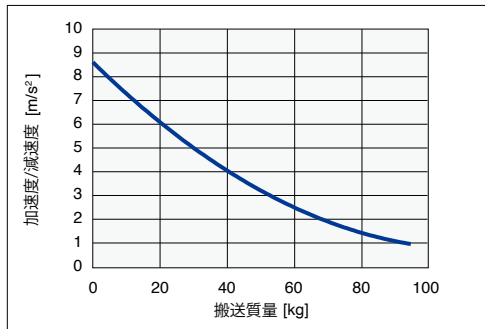


垂直

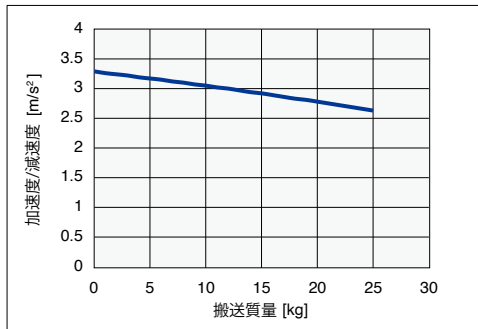


### LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁掛

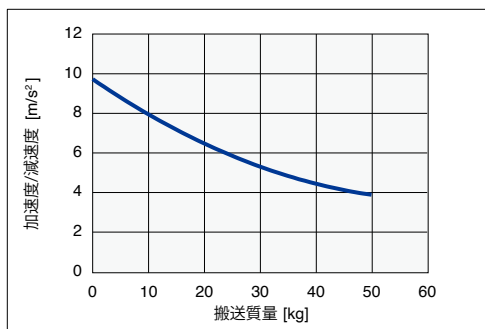


垂直

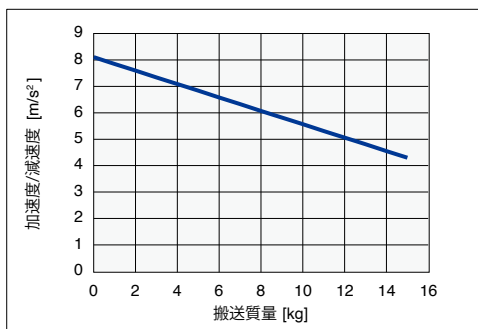


### LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁掛

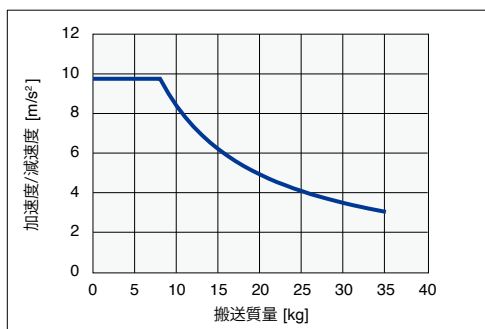


垂直

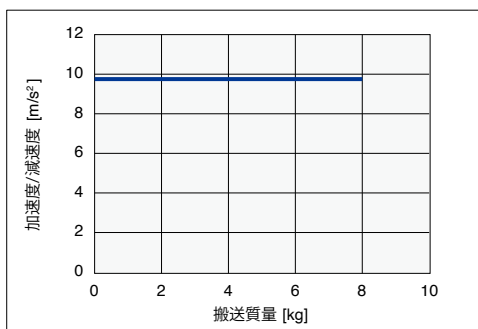


### LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05-5	0.139	0.147	0.155	0.163	0.171	0.179	0.187	0.195	0.203	0.211	0.219	0.227	0.235	0.243	0.251	0.259
LGXS05-10	0.146	0.154	0.162	0.170	0.178	0.186	0.194	0.202	0.210	0.218	0.226	0.234	0.242	0.250	0.258	0.266
LGXS05-20	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273	0.281	0.289	0.297

LGXS05 AGXS05

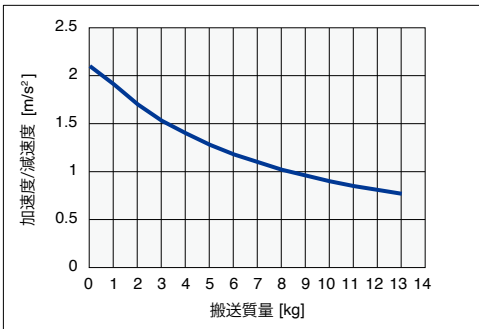
■ 加速度/減速度

機種	LGXS05-5/AGXS05-5		LGXS05-10/AGXS05-10		LGXS05-20/AGXS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6	5.3	5.3
1	1.91	2.1	3.84	2.4	5.3	5.3
2	1.7	1.64	2.99	1.8	3.98	3.98
3	1.53	1.34	2.45	1.44	3.19	
4	1.4	1.14	2.07	1.2	2.66	
5	1.28	0.99	1.8		2.28	
6	1.18	0.87	1.58			
7	1.1	0.78	1.42			
8	1.02	0.7	1.28			
9	0.96					
10	0.9					
11	0.85					
12	0.81					
13	0.77					

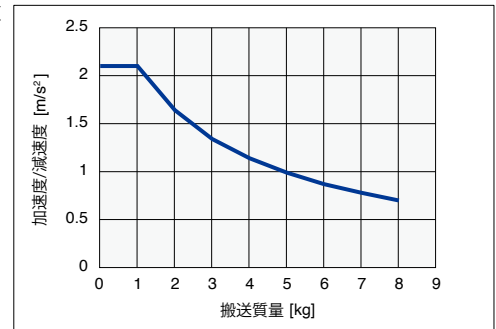
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁掛

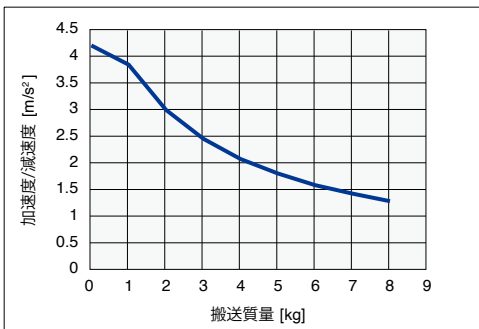


垂直

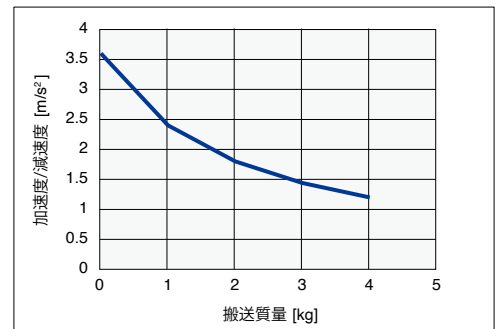


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁掛

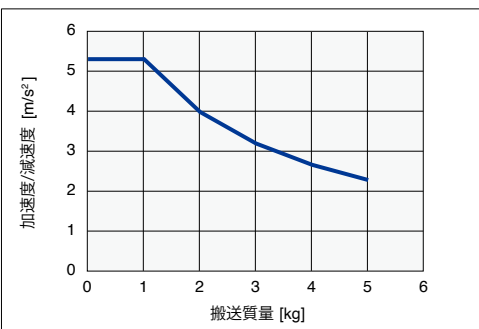


垂直

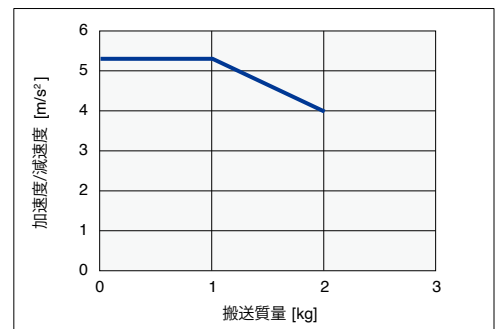


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁掛



垂直



ユニコン/アブソリュート  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニコン/アブソリュート  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニコン/単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スリム  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER INFORMATION  
各種情報  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
フレイク

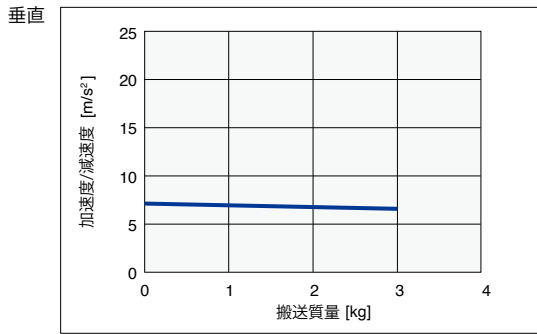
**LGXS05 AGXS05-H 高加減速仕様**

■ 加速度/減速度

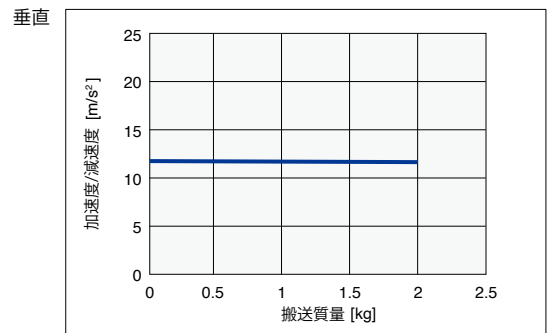
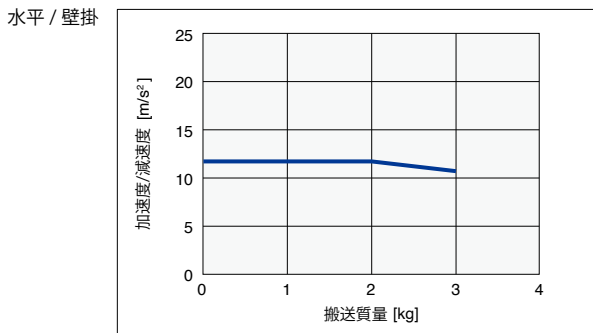
機種	LGXS05-5/ AGXS05-H5		LGXS05-10/ AGXS05-H10		LGXS05-20/ AGXS05-H20	
	(垂直)		(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]					
0	7.17	11.77	11.77	11.77	11.77	11.77
1	6.99	11.77	11.77	11.77	11.77	11.77
2	6.82	11.77	11.58	11.77		
3	6.66	10.91				

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

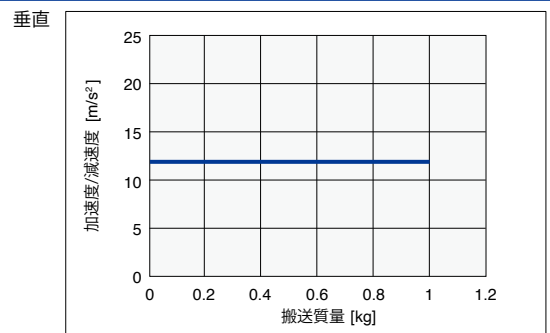
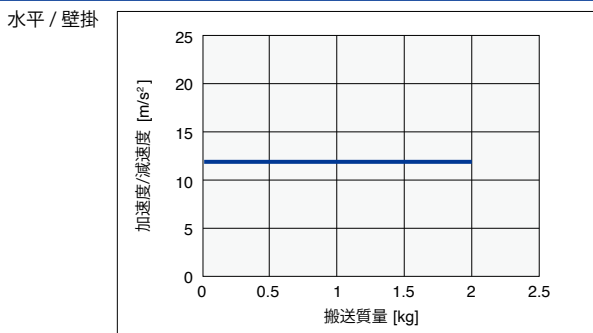
**LGXS05-5 / AGXS05-H5**



**LGXS05-10 / AGXS05-H10**



**LGXS05-20 / AGXS05-H20**





LGXS05L

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05L-5	0.144	0.152	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264
LGXS05L-10	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273
LGXS05L-20	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311

LGXS05L AGXS05L

■ 加速度/減速度

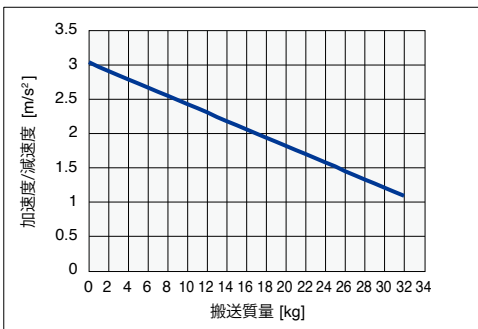
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	3.04	3.34	4.26	4.86	5.07	5.07
1	2.97	3.18	4.08	4.56	4.86	4.86
2	2.91	3.03	3.9	4.3	4.66	4.66
3	2.85	2.88	3.74	4.06	4.46	4.46
4	2.79	2.73	3.58	3.85	4.25	
5	2.73	2.58	3.42	3.66	4.05	
6	2.67	2.43	3.28	3.49	3.85	
7	2.61	2.28	3.13		3.65	
8	2.55	2.13	3		3.44	
9	2.49	1.98	2.87		3.24	
10	2.43	1.83	2.74		3.04	
11	2.37	1.68	2.62		2.83	
12	2.31	1.53	2.51		2.63	
13	2.24		2.41			
14	2.18		2.3			
15	2.12		2.21			
16	2.06		2.12			
17	2		2.04			

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
18	1.94		1.96			
19	1.88		1.89			
20	1.82		1.83			
21	1.76		1.77			
22	1.7		1.72			
23	1.64		1.67			
24	1.58		1.63			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					

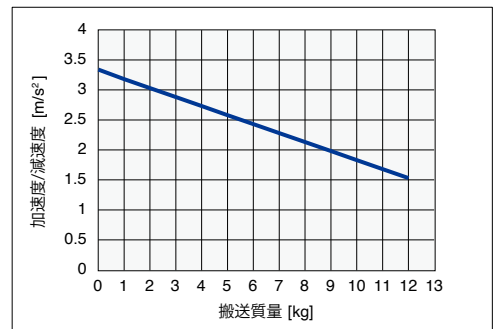
● 搬送質量-加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁掛

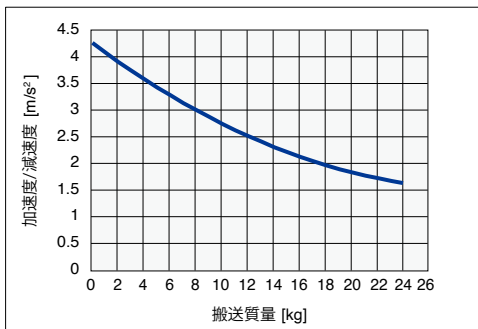


垂直

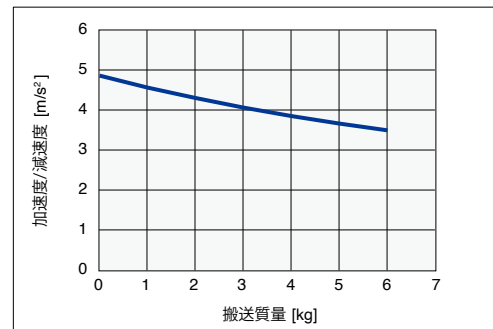


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁掛

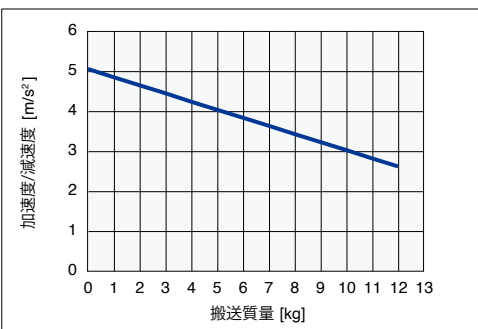


垂直

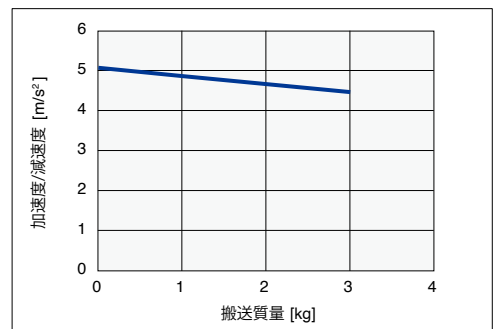


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁掛



垂直



LGMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonty  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XX-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 LBAS  
 LGXS  
 LEAR  
 ABAS  
 AGXS  
 ABAR  
 フォション

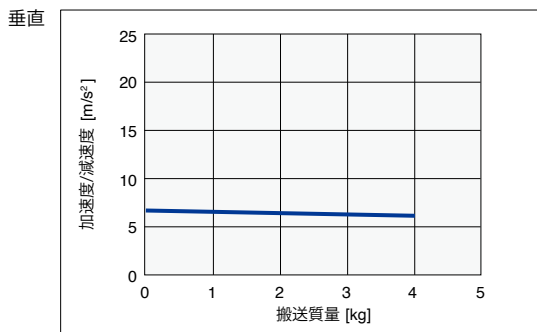
**LGXS05L AGXS05L-H 高加減速仕様**

■ 加速度/減速度

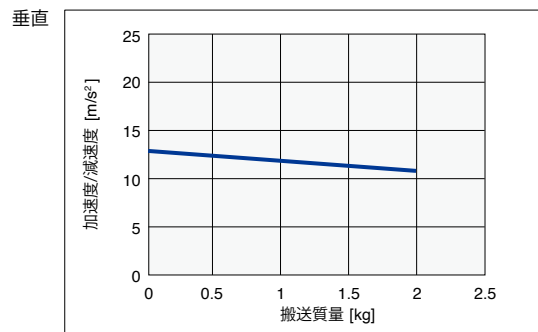
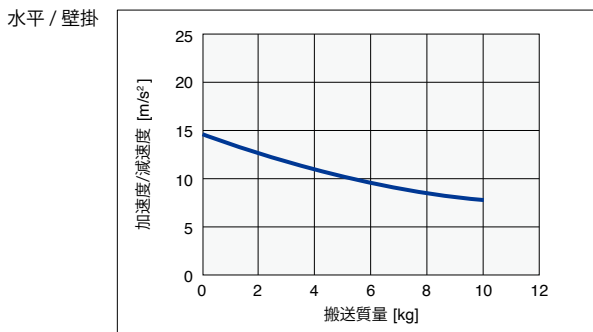
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-H5		LGXS05L-10/ AGXS05L-H10		LGXS05L-20/ AGXS05L-H20	
	(垂直)		(水平/壁掛)		(水平/壁掛)	
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	6.65	14.72	12.68	14.72	14.72	
1	6.50	13.50	11.65	14.72	14.72	
2	6.35	12.46	10.78	14.72		
3	6.22	11.58		12.93		
4	6.08	10.81		11.16		
5		10.13		9.81		
6		9.54				
7		9.01				
8		8.54				
9		8.11				
10		7.73				

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

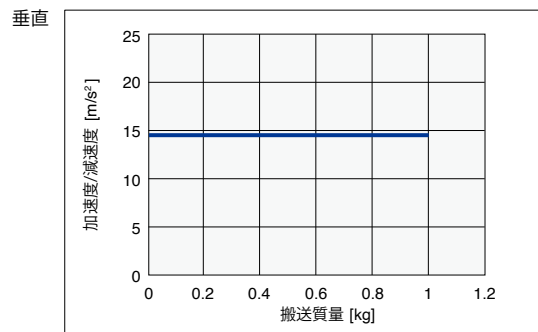
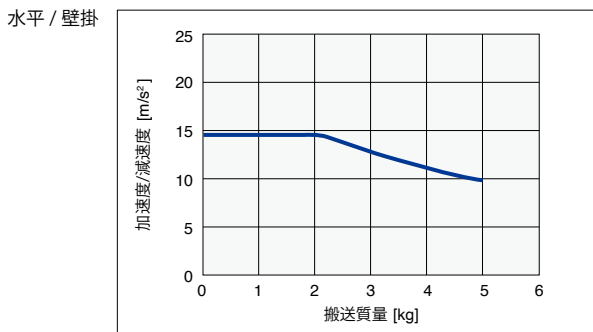
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5



LGXS05L-10 / AGXS05L-H10



LGXS05L-20 / AGXS05L-H20



LGXS07

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																					
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LGXS07-5	0.623	0.643	0.662	0.682	0.701	0.721	0.740	0.760	0.779	0.799	0.818	0.838	0.857	0.877	0.896	0.916	0.935	0.955	0.974	0.994	1.013	1.033
LGXS07-10	0.644	0.663	0.683	0.702	0.722	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053
LGXS07-20	0.728	0.747	0.767	0.787	0.806	0.826	0.845	0.865	0.884	0.904	0.923	0.943	0.962	0.982	1.001	1.021	1.040	1.060	1.079	1.099	1.118	1.138
LGXS07-30	0.885	0.905	0.924	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295

LGXS07 AGXS07

■ 加速度/減速度

機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	3.04	2.53	6.08	5.57	7.09	6.08	6.99	6.99
1	3.04	2.47	5.68	5.29	6.74	5.57	6.64	6.64
2	3.04	2.42	5.33	5.02	6.4	5.15	6.31	6.31
3	3.04	2.37	5.02	4.75	6.07	4.78	5.98	
4	3.04	2.32	4.75	4.5	5.75	4.47	5.67	
5	3.04	2.27	4.5	4.24	5.44		5.36	
6	3.04	2.22	4.28	3.99	5.14		5.06	
7	3.04	2.17	4.08	3.75	4.85		4.78	
8	3.04	2.12	3.89	3.52	4.57		4.5	
9	3.04	2.07	3.73		4.3		4.24	
10	3.04	2.02	3.57		4.04		3.98	
11	3.04	1.97	3.43		3.79			
12	3.04	1.92	3.3		3.55			
13	3.04	1.87	3.18		3.32			
14	3.04	1.82	3.07		3.09			
15	3.04	1.77	2.96		2.88			
16	3.04	1.72	2.86		2.68			
17	3.04		2.77		2.49			
18	3.04		2.69		2.31			
19	3.04		2.6		2.14			
20	3.04		2.53		1.98			
21	2.82		2.46		1.83			
22	2.64		2.39		1.69			
23	2.48		2.32		1.56			
24	2.33		2.26		1.44			
25	2.21		2.21		1.32			
26	2.09		2.15					
27	1.99		2.1					
28	1.9		2.05					
29	1.81		2					
30	1.73		1.96					
31	1.66		1.91					
32	1.6		1.87					
33	1.53		1.83					
34	1.48		1.79					
35	1.43		1.76					
36	1.38		1.72					
37	1.33		1.69					
38	1.29		1.66					
39	1.25		1.63					
40	1.21		1.6					
41	1.18		1.57					
42	1.14		1.54					
43	1.11		1.51					
44	1.08		1.49					
45	1.05		1.46					
46	1.03							
47	1							
48	0.98							
49	0.95							
50	0.93							
51	0.91							
52	0.89							
53	0.87							
54	0.85							
55	0.83							
56	0.82							
57	0.8							
58	0.78							
59	0.77							
60	0.76							
61	0.74							
62	0.73							
63	0.71							
64	0.7							
65	0.69							
66	0.68							
67	0.67							
68	0.66							
69	0.65							
70	0.64							
71	0.63							
72	0.62							
73	0.61							
74	0.6							
75	0.59							

機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
76	0.58							
77	0.57							
78	0.56							
79	0.56							
80	0.55							
81	0.54							
82	0.53							
83	0.53							
84	0.52							
85	0.51							

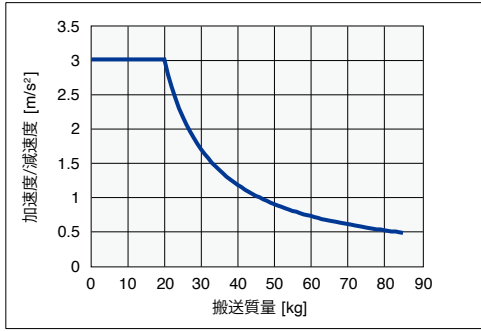
- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonty
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

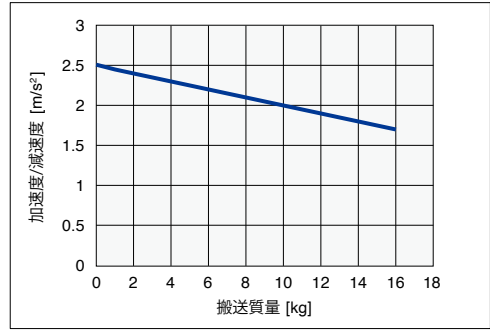
## ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

### LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁掛

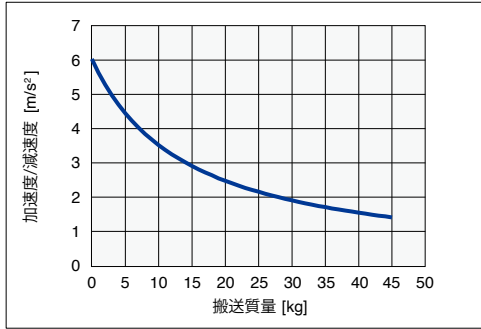


垂直

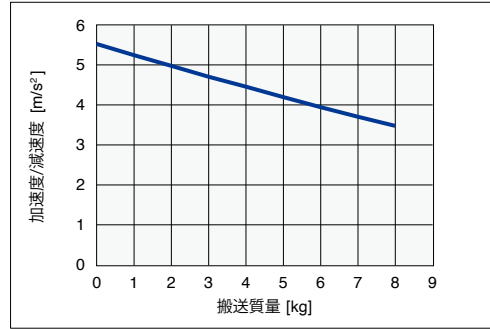


### LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁掛

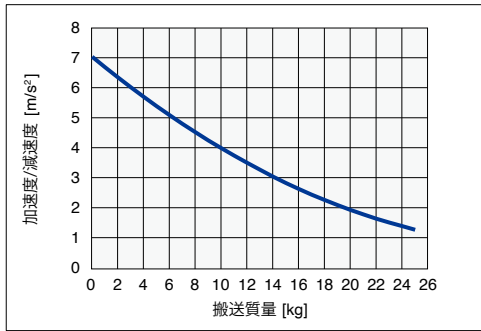


垂直

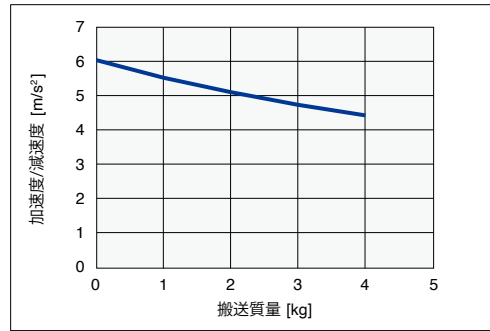


### LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁掛

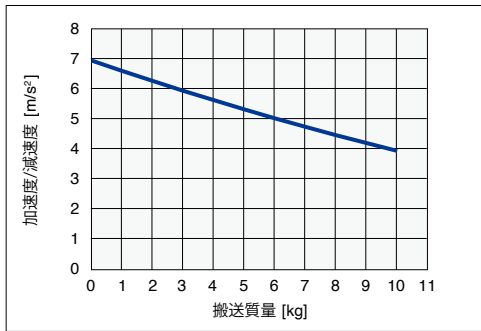


垂直

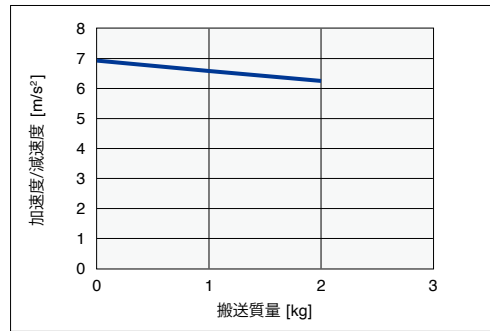


### LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁掛



垂直



**LGXS07 AGXS07-H 高加減速仕様**

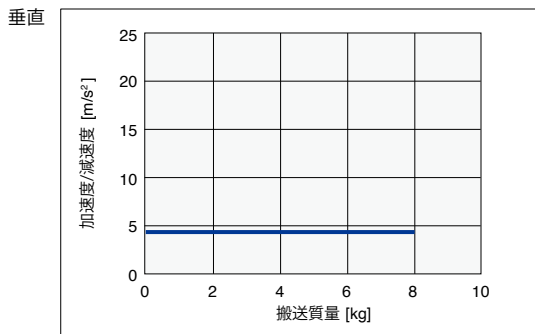
■ 加速度/減速度

機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5		LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	4.32	9.64	8.44	14.72	14.72	14.72	14.72	14.72
1	4.29	9.36	8.20	14.72	13.96	14.72	14.72	
2	4.26	9.10	7.97	14.47	12.71	14.72		
3	4.23	8.85	7.75	13.26		14.03		
4	4.20	8.61	7.54	12.23		12.39		
5	4.17	8.39		11.36		11.09		
6	4.14	8.17		10.59				
7	4.11	7.97		9.93				
8	4.08	7.78		9.34				
9		7.59		8.82				
10		7.42		8.36				

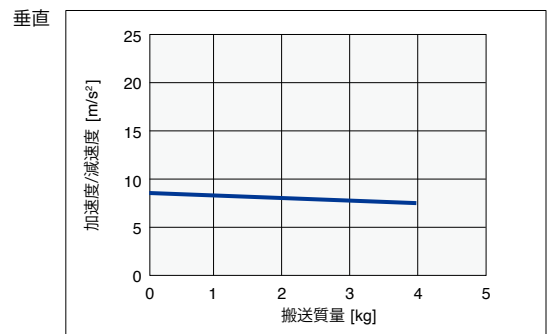
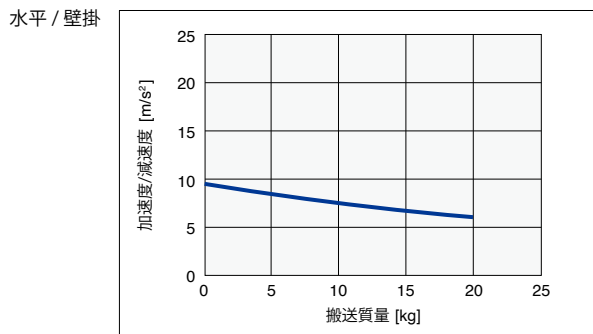
機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5		LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
11				7.25				
12				7.09				
13				6.94				
14				6.79				
15				6.65				
16				6.52				
17				6.39				
18				6.26				
19				6.14				
20				6.03				

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

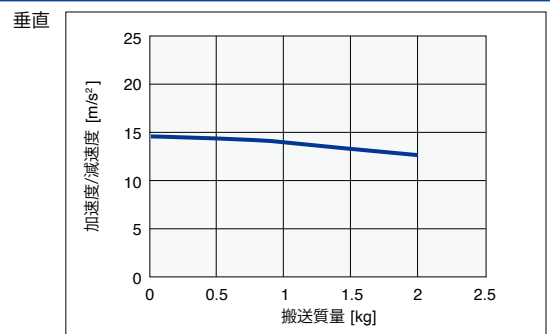
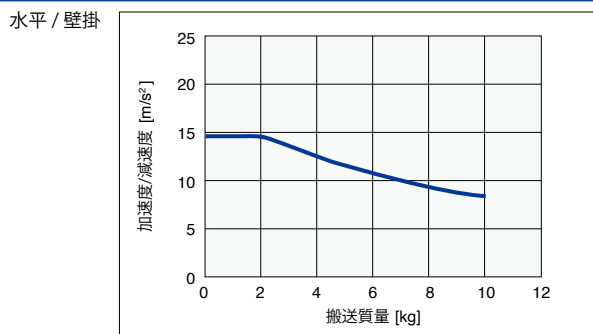
LGXS07-5 / AGXS07-H5



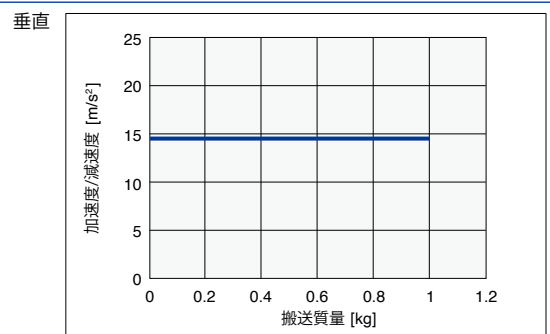
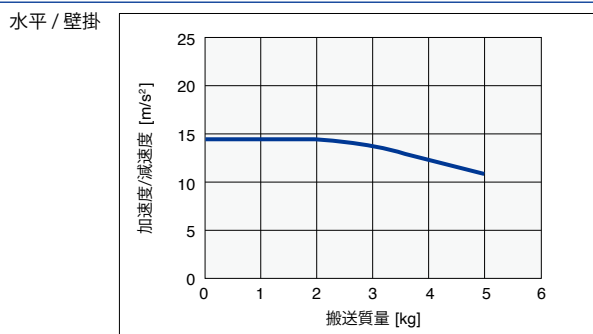
LGXS07-10 / AGXS07-H10



LGXS07-20 / AGXS07-H20



LGXS07-30 / AGXS07-H30



LGXR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
フタコ

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

## LGXS10

### ■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																								
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS10-5	-	0.686	0.706	0.726	0.745	0.765	0.784	0.804	0.823	0.843	0.862	0.882	0.901	0.921	0.940	0.960	0.979	0.999	1.018	1.038	1.057	1.077	1.096	1.116	1.135
LGXS10-10	-	0.707	0.726	0.746	0.765	0.785	0.804	0.824	0.843	0.863	0.882	0.902	0.921	0.941	0.960	0.980	0.999	1.019	1.038	1.058	1.077	1.097	1.116	1.136	1.155
LGXS10-20	-	0.789	0.809	0.828	0.848	0.867	0.887	0.906	0.926	0.945	0.965	0.984	1.004	1.023	1.043	1.062	1.082	1.101	1.121	1.140	1.160	1.179	1.199	1.218	1.238
LGXS10-30	-	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295	1.314	1.334	1.353	1.373	1.392

## LGXS10 AGXS10

### ■ 加速度/減速度

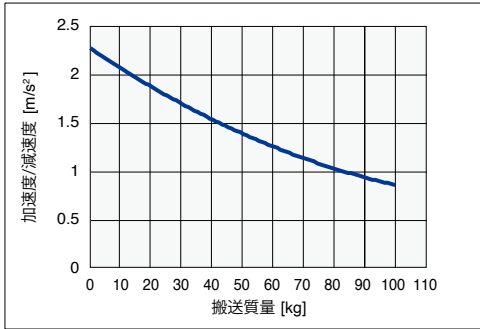
機種	LGXS10-5/AGXS10-5		LGXS10-10/AGXS10-10		LGXS10-20/AGXS10-20		LGXS10-30/AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.25	1.87	6.78	3.27	6.54	7.86	9.75	9.75
2	2.23	1.85	6.67	3.24	6.49	7.6	9.75	9.75
3	2.21	1.82	6.56	3.22	6.44	7.35	9.75	9.75
4	2.19	1.8	6.46	3.2	6.39	7.09	9.75	9.75
5	2.17	1.77	6.35	3.17	6.34	6.84	9.75	
6	2.15	1.75	6.25	3.15	6.29	6.59	9.75	
7	2.13	1.72	6.14	3.13	6.24	6.33	9.75	
8	2.11	1.7	6.04	3.1	6.18	6.08	9.75	
9	2.09	1.67	5.94	3.08	6.13		9.01	
10	2.07	1.65	5.84	3.05	6.08		8.38	
11	2.05	1.62	5.74	3.03	6.03		7.83	
12	2.03	1.6	5.64	3	5.98		7.34	
13	2.01	1.57	5.54	2.97	5.93		6.91	
14	1.99	1.55	5.44	2.95	5.88		6.53	
15	1.97	1.52	5.34	2.92	5.83		6.19	
16	1.95	1.5	5.25	2.89	5.78		5.89	
17	1.93	1.47	5.16	2.87	5.73		5.61	
18	1.91	1.45	5.06	2.84	5.68		5.36	
19	1.9	1.42	4.97	2.81	5.63		5.13	
20	1.88	1.39	4.88	2.78	5.58		4.91	
21	1.86	1.37	4.79		5.53		4.72	
22	1.84	1.34	4.7		5.48		4.54	
23	1.82	1.32	4.61		5.42		4.37	
24	1.8	1.29	4.52		5.37		4.22	
25	1.79	1.27	4.44		5.32		4.07	
26	1.77	1.24	4.35		5.27			
27	1.75	1.22	4.27		5.22			
28	1.74	1.19	4.18		5.17			
29	1.72	1.17	4.1		5.12			
30	1.7	1.14	4.02		5.07			
31	1.68		3.94		5.02			
32	1.67		3.86		4.97			
33	1.65		3.78		4.92			
34	1.63		3.7		4.87			
35	1.62		3.62		4.82			
36	1.6		3.55		4.77			
37	1.59		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.54		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.51		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.48		2.97					
45	1.46		2.91					
46	1.45		2.84					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.71					
49	1.41		2.65					
50	1.39		2.58					
51	1.38		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.34		2.34					
55	1.32		2.29					
56	1.31		2.23					
57	1.3		2.17					
58	1.28		2.12					
59	1.27		2.06					
60	1.26		2.01					
61	1.25		1.96					
62	1.23		1.91					
63	1.22		1.86					
64	1.21		1.81					
65	1.2		1.76					
66	1.18		1.72					
67	1.17		1.67					
68	1.16		1.62					
69	1.15		1.58					
70	1.14		1.54					
71	1.13		1.49					
72	1.12		1.45					
73	1.11		1.41					
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					

機種	LGXS10-5/AGXS10-5		LGXS10-10/AGXS10-10		LGXS10-20/AGXS10-20		LGXS10-30/AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
76	1.07						1.3	
77	1.06						1.26	
78	1.05						1.23	
79	1.04						1.19	
80	1.03						1.16	
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.99							
86	0.98							
87	0.97							
88	0.96							
89	0.95							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.92							
94	0.91							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.89							
98	0.88							
99	0.87							
100	0.86							

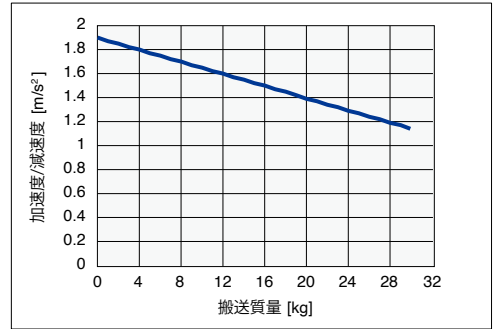
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

**LGXS10-5 / AGXS10-5**

水平 / 壁掛

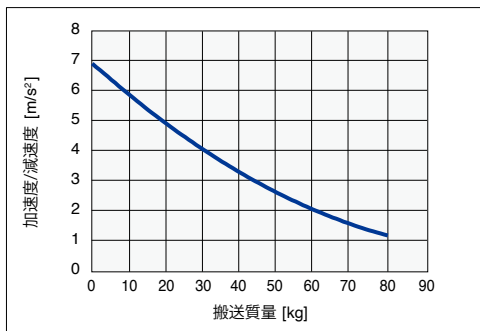


垂直

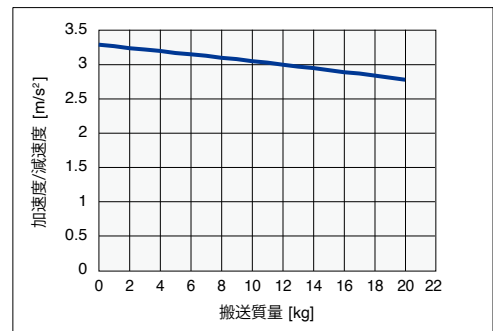


**LGXS10-10 / AGXS10-10**

水平 / 壁掛

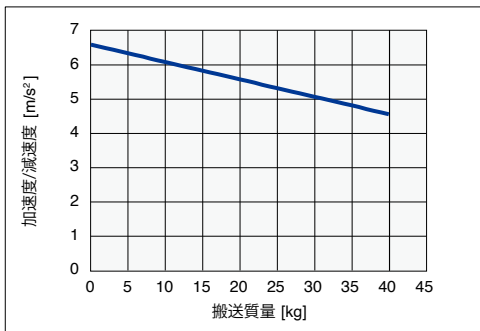


垂直

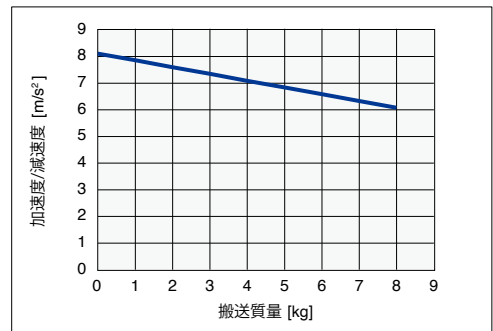


**LGXS10-20 / AGXS10-20**

水平 / 壁掛

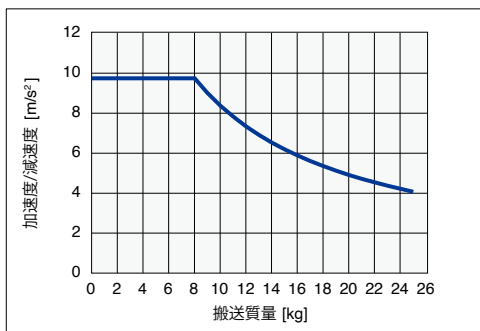


垂直

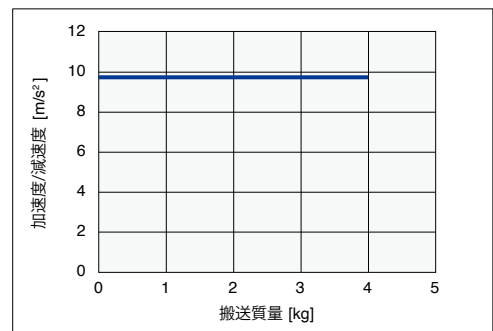


**LGXS10-30 / AGXS10-30**

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコアロボット LGMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコアロボット LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニコア単軸ロボット PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XX-X
- ヒック&スリム YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

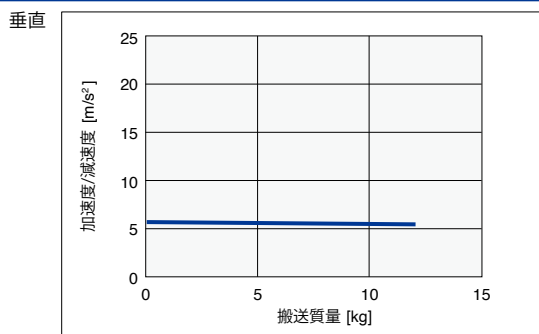
**LGXS10 AGXS10-H 高加減速仕様**

■ 加速度/減速度

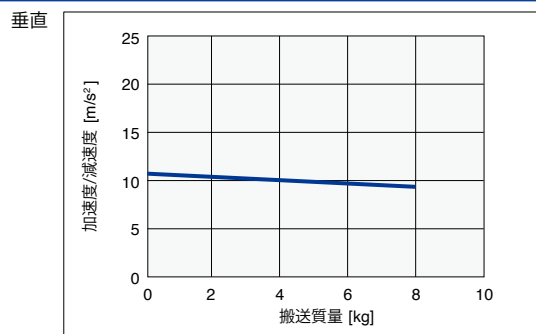
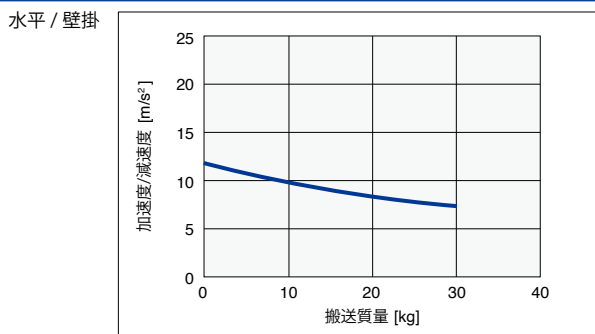
機種	LGXS10-5/ AGXS10-H5		LGXS10-10/ AGXS10-H10		LGXS10-20/ AGXS10-H20		LGXS10-30/ AGXS10-H30	
	(垂直)		(水平/壁掛)		(水平/壁掛)		(水平/壁掛)	
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	5.53	11.71	10.84	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
1	5.51	11.47	10.63	19.62	18.69	19.62	19.62	19.62
2	5.48	11.25	10.44	18.66	17.55	19.62	19.62	19.62
3	5.46	11.03	10.26	17.52	16.54	19.55		
4	5.43	10.82	10.08	16.52	15.65	17.74		
5	5.41	10.62	9.90	15.62		16.24		
6	5.38	10.43	9.74	14.81		14.96		
7	5.36	10.24	9.57	14.09		13.88		
8	5.33	10.06	9.42	13.43		12.94		
9	5.31	9.89		12.83		12.12		
10	5.28	9.72		12.28		11.40		
11	5.26	9.56		11.78				
12	5.23	9.40		11.32				
13		9.25		10.89				
14		9.10		10.49				
15		8.96		10.12				
16		8.82		9.78				
17		8.69		9.45				
18		8.56		9.15				
19		8.43		8.87				
20		8.31		8.60				
21		8.19						
22		8.07						
23		7.96						
24		7.85						
25		7.75						
26		7.64						
27		7.54						
28		7.44						
29		7.35						
30		7.26						

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

**LGXS10-5 / AGXS10-H5**



**LGXS10-10 / AGXS10-H10**

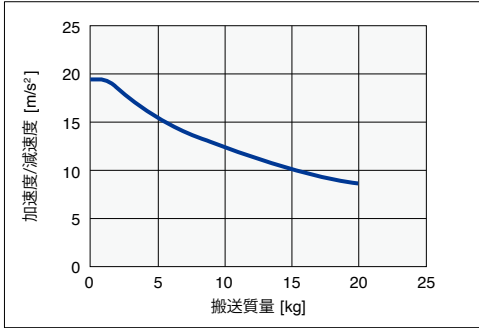




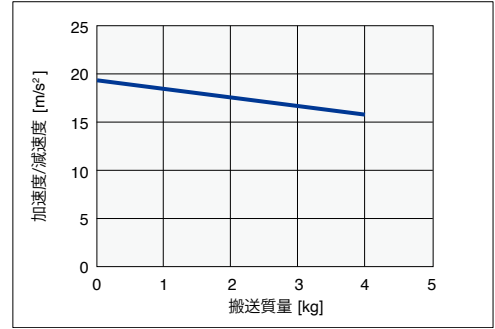
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁掛

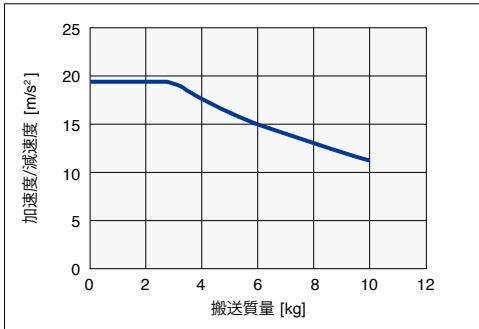


垂直

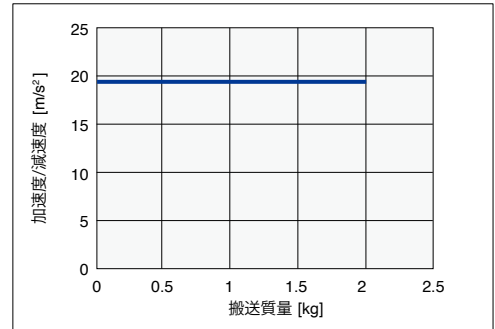


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコン/アプテ/イーブル LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコン/アプテ/イーブル LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニコン/単軸ロボット PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&スリム YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

## LGXS12

### ■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																								
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS12-5	-	0.702	0.721	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053	1.073	1.092	1.112	1.131	1.151
LGXS12-10	-	0.733	0.753	0.772	0.792	0.811	0.831	0.850	0.870	0.889	0.909	0.928	0.948	0.967	0.987	1.006	1.026	1.045	1.065	1.085	1.104	1.124	1.143	1.163	1.182
LGXS12-20	-	0.862	0.881	0.901	0.920	0.940	0.959	0.979	0.998	1.018	1.037	1.057	1.076	1.096	1.115	1.135	1.154	1.174	1.193	1.213	1.232	1.252	1.271	1.291	1.310
LGXS12-30	-	1.092	1.111	1.131	1.150	1.170	1.189	1.209	1.228	1.248	1.267	1.287	1.306	1.326	1.345	1.365	1.384	1.404	1.423	1.443	1.462	1.482	1.501	1.521	1.540

## LGXS12 AGXS12

### ■ 加速度/減速度

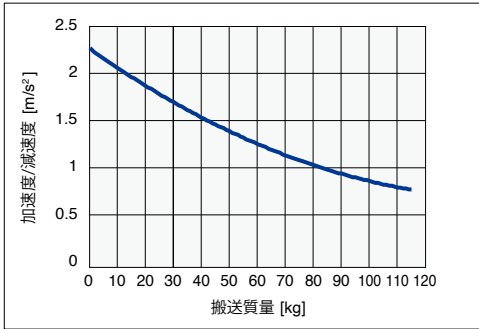
機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
	搬送質量 [kg]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52	0.86	3.97		4.38			
42	1.5	0.83	3.88		4.31			
43	1.49	0.81	3.8		4.25			
44	1.47	0.78	3.71		4.19			
45	1.46	0.76	3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					

機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
	搬送質量 [kg]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

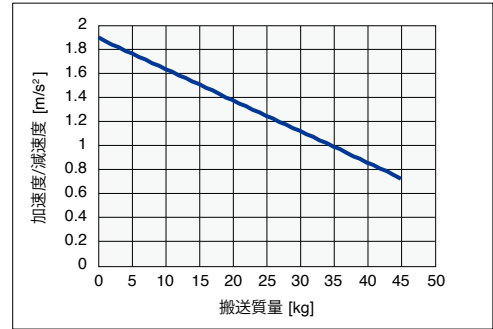
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁掛

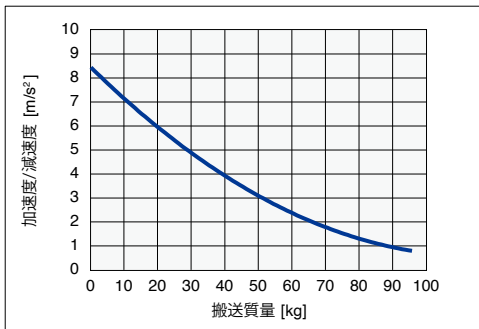


垂直

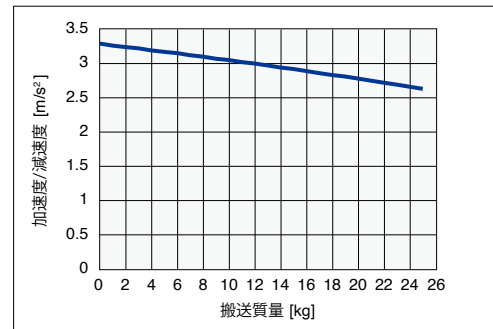


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁掛

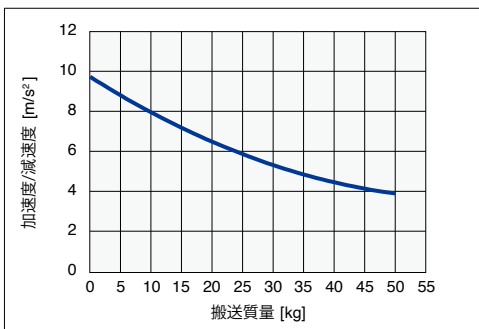


垂直

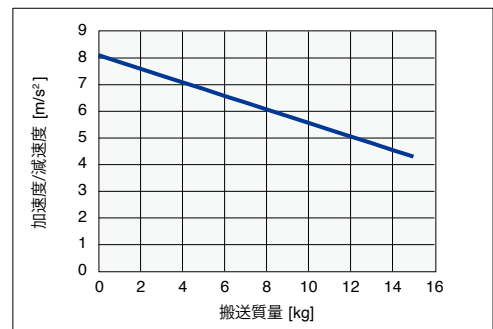


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁掛

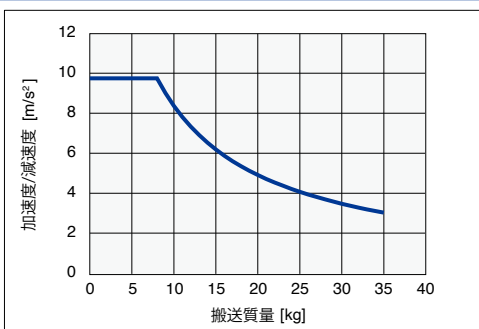


垂直

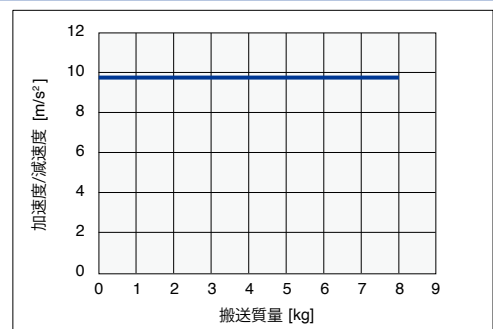


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁掛



垂直



- ユニファイドモデル
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニファイドモデル
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニファイドロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XY-X
- ヒック&スチーヴ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER INFORMATION
- 各種情報
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

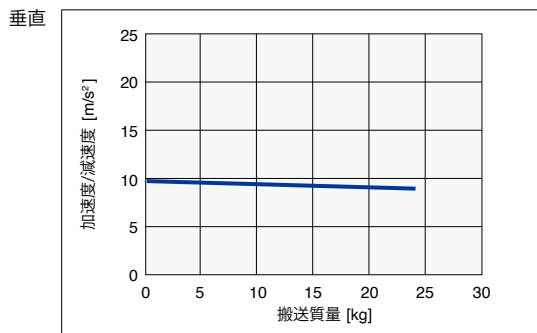
**LGXS12 AGXS12-H 高加減速仕様**

■ 加速度/減速度

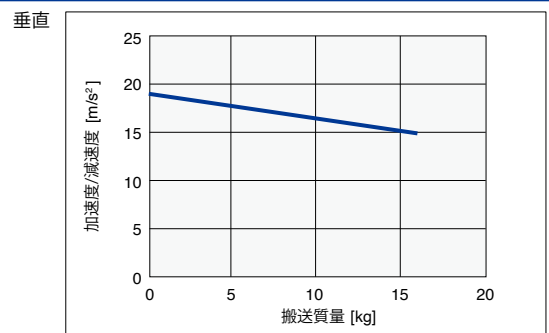
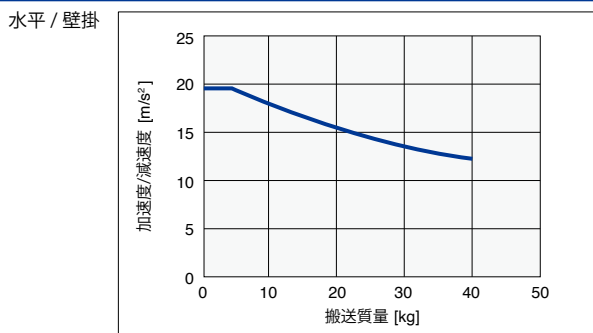
機種	LGXS12-5/ AGXS12-H5		LGXS12-10/ AGXS12-H10		LGXS12-20/ AGXS12-H20		LGXS12-30/ AGXS12-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	9.85	19.62	19.21	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
1	9.81	19.62	18.90	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
2	9.77	19.62	18.59	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
3	9.73	19.62	18.29	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
4	9.69	19.62	18.00	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
5	9.65	19.53	17.72	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
6	9.61	19.20	17.45	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
7	9.57	18.89	17.19	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
8	9.53	18.58	16.94	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
9	9.49	18.28	16.69	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
10	9.45	17.99	16.45	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
11	9.41	17.71	16.21	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
12	9.37	17.44	15.99	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
13	9.34	17.18	15.77	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
14	9.30	16.93	15.55	19.62	19.62	19.62	19.62	19.62
15	9.26	16.68	15.34	19.06	19.06	19.06	19.06	19.06
16	9.22	16.44	15.14	18.45	18.45	18.45	18.45	18.45
17	9.19	16.21		17.87	17.87	17.87	17.87	17.87
18	9.15	15.98		17.33	17.33	17.33	17.33	17.33
19	9.11	15.76		16.83	16.83	16.83	16.83	16.83
20	9.08	15.54		16.35	16.35	16.35	16.35	16.35
21	9.04	15.33		15.89	15.89	15.89	15.89	15.89
22	9.01	15.13		15.47	15.47	15.47	15.47	15.47
23	8.97	14.93		15.06	15.06	15.06	15.06	15.06
24	8.94	14.74		14.67	14.67	14.67	14.67	14.67
25		14.55		14.31	14.31	14.31	14.31	14.31
26		14.37		13.96	13.96	13.96	13.96	13.96
27		14.19		13.63	13.63	13.63	13.63	13.63
28		14.02		13.31	13.31	13.31	13.31	13.31
29		13.85		13.01	13.01	13.01	13.01	13.01
30		13.68		12.72	12.72	12.72	12.72	12.72
31		13.52						
32		13.36						
33		13.21						
34		13.06						
35		12.91						
36		12.76						
37		12.62						
38		12.48						
39		12.35						
40		12.22						

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

**LGXS12-5 / AGXS12-H5**



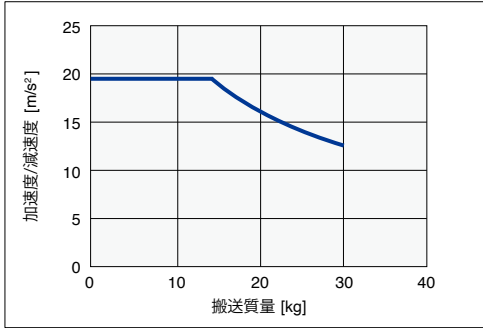
**LGXS12-10 / AGXS12-H10**



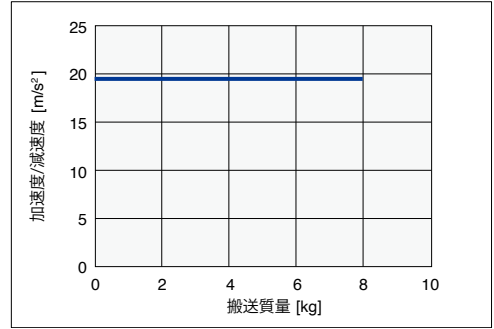
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁掛

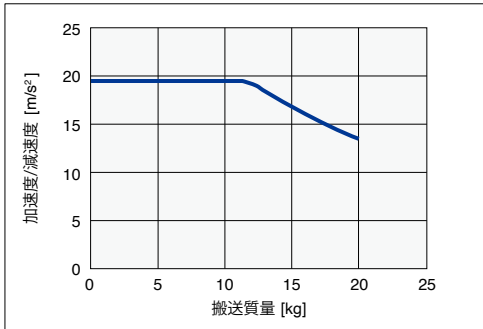


垂直

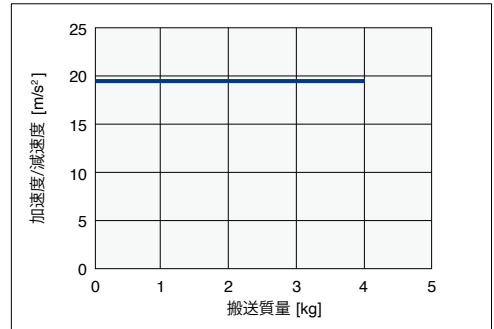


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコン/アネモニール LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコン/アネモニール LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニコン単軸ロボット PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&スライズ YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

## LGXS16

### ■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																												
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
LGXS16-10	-	2.433	2.495	2.557	2.618	2.680	2.742	2.803	2.865	2.927	2.988	3.050	3.112	3.173	3.235	3.297	3.358	3.420	3.482	3.543	3.605	3.667	3.728	3.790	3.851	3.913	3.975	4.036	4.098
LGXS16-20	-	2.653	2.715	2.777	2.838	2.900	2.961	3.023	3.085	3.146	3.208	3.270	3.331	3.393	3.455	3.516	3.578	3.640	3.701	3.763	3.825	3.886	3.948	4.010	4.071	4.133	4.195	4.256	4.318
LGXS16-40	-	3.624	3.685	3.747	3.809	3.870	3.932	3.994	4.055	4.117	4.179	4.240	4.302	4.364	4.425	4.487	4.548	4.610	4.672	4.733	4.795	4.857	4.918	4.980	5.042	5.103	5.165	5.227	5.288

## LGXS16 AGXS16

### ■ 加速度/減速度

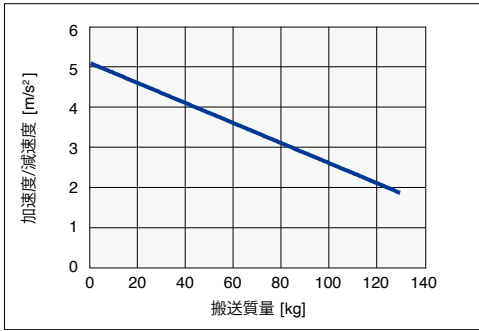
機種	LGXS16-10/AGXS16-10		LGXS16-20/AGXS16-20		LGXS16-40/AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	5.07	3.8	7.6	7.99	9.6	9.6
1	5.04	3.74	7.48	7.73	9.6	9.02
2	5.01	3.69	7.36	7.47	9.6	8.45
3	4.99	3.64	7.25	7.22	9.6	7.87
4	4.96	3.59	7.14	6.97	9.6	7.3
5	4.94	3.54	7.03	6.72	9.6	6.74
6	4.91	3.49	6.93	6.47	9.6	6.17
7	4.89	3.44	6.83	6.22	9.6	5.61
8	4.86	3.39	6.73	5.97	9.6	5.04
9	4.84	3.34	6.64	5.73	9.6	4.48
10	4.81	3.29	6.55	5.48	9.6	3.92
11	4.79	3.24	6.46	5.24	9.18	3.36
12	4.76	3.19	6.37	5	8.8	2.81
13	4.74	3.14	6.29	4.76	8.45	
14	4.71	3.09	6.2	4.53	8.13	
15	4.68	3.04	6.12	4.29	7.83	
16	4.66	2.99	6.05	4.05	7.55	
17	4.63	2.94	5.97	3.82	7.3	
18	4.61	2.89	5.9	3.59	7.05	
19	4.58	2.83	5.82	3.36	6.83	
20	4.56	2.78	5.75	3.13	6.62	
21	4.53	2.73	5.68	2.9	6.42	
22	4.51	2.68	5.62	2.68	6.23	
23	4.48	2.63	5.55	2.45	6.05	
24	4.46	2.58	5.49	2.23	5.88	
25	4.43	2.53	5.42	2.01	5.73	
26	4.41	2.48	5.36	1.79	5.58	
27	4.38	2.43	5.3	1.57	5.43	
28	4.36	2.38	5.24	1.35	5.3	
29	4.33	2.33	5.19		5.17	
30	4.3	2.28	5.13		5.05	
31	4.28	2.23	5.08		4.93	
32	4.25	2.18	5.02		4.82	
33	4.23	2.13	4.97		4.71	
34	4.2	2.08	4.92		4.61	
35	4.18	2.03	4.87		4.51	
36	4.15	1.98	4.82		4.42	
37	4.13	1.93	4.77		4.33	
38	4.1	1.87	4.72		4.24	
39	4.08	1.82	4.67		4.16	
40	4.05	1.77	4.63		4.08	
41	4.03	1.72	4.58		4	
42	4	1.67	4.54		3.93	
43	3.97	1.62	4.5		3.86	
44	3.95	1.57	4.46		3.79	
45	3.92	1.52	4.41		3.72	
46	3.9	1.47	4.37			
47	3.87	1.42	4.33			
48	3.85	1.37	4.29			
49	3.82	1.32	4.26			
50	3.8	1.27	4.22			
51	3.77	1.22	4.18			
52	3.75	1.17	4.14			
53	3.72	1.12	4.11			
54	3.7	1.07	4.07			
55	3.67	1.02	4.04			
56	3.65		4			
57	3.62		3.97			
58	3.59		3.94			
59	3.57		3.9			
60	3.54		3.87			
61	3.52		3.84			
62	3.49		3.81			
63	3.47		3.78			
64	3.44		3.75			
65	3.42		3.72			
66	3.39		3.69			
67	3.37		3.66			
68	3.34		3.63			
69	3.32		3.61			
70	3.29		3.58			
71	3.27		3.55			
72	3.24		3.53			
73	3.21		3.5			
74	3.19		3.47			
75	3.16		3.45			
76	3.14		3.42			
77	3.11		3.4			

機種	LGXS16-10/AGXS16-10		LGXS16-20/AGXS16-20		LGXS16-40/AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
78	3.09		3.38			
79	3.06		3.35			
80	3.04		3.33			
81	3.01		3.31			
82	2.99		3.28			
83	2.96		3.26			
84	2.94		3.24			
85	2.91		3.22			
86	2.88		3.19			
87	2.86		3.17			
88	2.83		3.15			
89	2.81		3.13			
90	2.78		3.11			
91	2.76		3.09			
92	2.73		3.07			
93	2.71		3.05			
94	2.68		3.03			
95	2.66		3.01			
96	2.63					
97	2.61					
98	2.58					
99	2.56					
100	2.53					
101	2.5					
102	2.48					
103	2.45					
104	2.43					
105	2.4					
106	2.38					
107	2.35					
108	2.33					
109	2.3					
110	2.28					
111	2.25					
112	2.23					
113	2.2					
114	2.18					
115	2.15					
116	2.12					
117	2.1					
118	2.07					
119	2.05					
120	2.02					
121	2					
122	1.97					
123	1.95					
124	1.92					
125	1.9					
126	1.87					
127	1.85					
128	1.82					
129	1.79					
130	1.77					

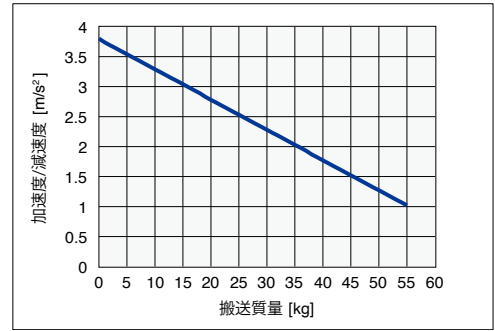
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁掛

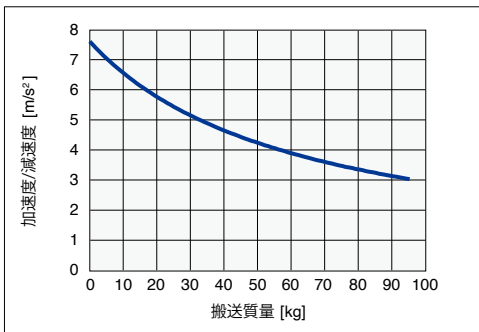


垂直

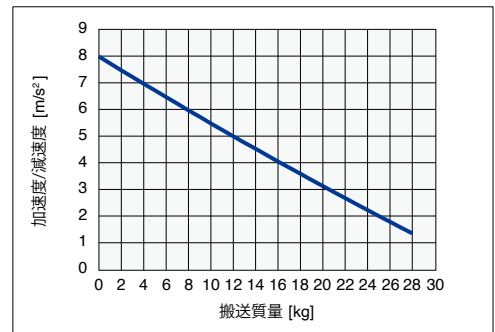


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁掛

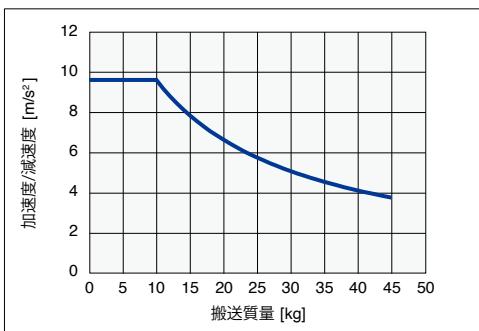


垂直

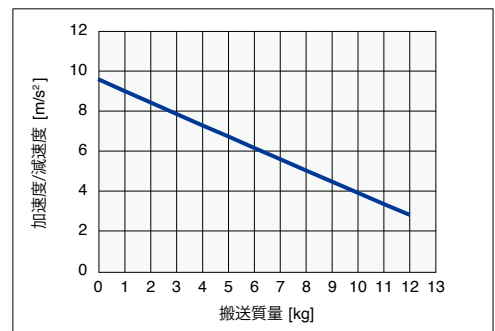


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコンボクサー(ボール)
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニコンボクサー(ボール)
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニコンボクサー
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XX-X
- ヒック&スチーパズ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- テクノロジー

**LGXS16 AGXS16-H 高加減速仕様**

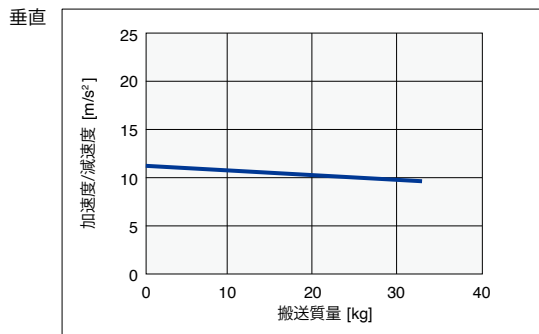
■ 加速度/減速度

機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10		LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	11.17	19.48	18.43	19.62	19.62	19.62
1	11.11	19.14	18.11	19.62	19.62	19.62
2	11.07	18.80	17.81	19.62	19.62	19.62
3	11.02	18.48	17.52	19.62	19.62	19.62
4	10.97	18.16	17.24	19.62	19.62	19.62
5	10.92	17.86	16.97	19.62	19.62	19.62
6	10.87	17.57	16.70	19.62	19.62	19.62
7	10.82	17.28	16.45	19.62	19.62	19.62
8	10.78	17.01	16.20	19.62	19.62	19.62
9	10.73	16.74	15.96	19.62	19.62	19.62
10	10.68	16.49	15.72	19.62	19.62	19.62
11	10.64	16.24	15.50	19.30	18.63	18.63
12	10.59	15.99	15.27	18.63	18.00	18.00
13	10.55	15.76	15.06	18.00	17.42	17.42
14	10.50	15.53	14.85	17.42	16.87	16.87
15	10.46	15.31	14.65	16.87	16.35	16.35
16	10.41	15.09	14.45	16.35	15.87	15.87
17	10.37	14.88		15.87	15.41	15.41
18	10.33	14.68		15.41	14.98	14.98
19	10.28	14.48		14.98	14.57	14.57
20	10.24	14.29		14.57	14.19	14.19
21	10.20	14.10		14.19	13.82	13.82
22	10.16	13.91		13.82	13.47	13.47
23	10.12	13.74		13.47	13.14	13.14
24	10.07	13.56		13.14	12.83	12.83
25	10.03	13.39		12.83	12.53	12.53
26	9.99	13.23		12.53	12.24	12.24
27	9.95	13.07		12.24	11.97	11.97
28	9.91	12.91		11.97	11.71	11.71
29	9.87	12.75		11.71	11.46	11.46
30	9.83	12.60		11.46		
31	9.79	12.46				

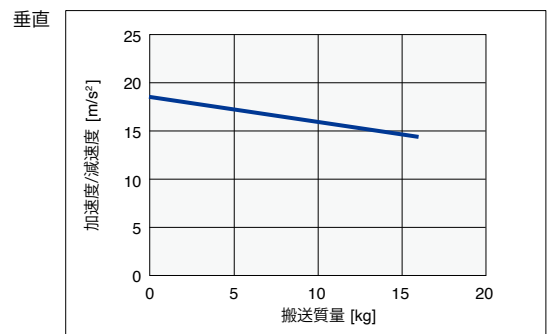
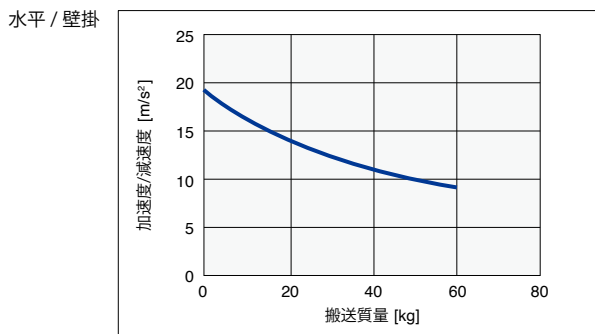
機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10		LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
32	9.76		12.31			
33			12.17			
34			12.04			
35			11.90			
36			11.77			
37			11.64			
38			11.52			
39			11.40			
40			11.28			
41			11.16			
42			11.04			
43			10.93			
44			10.82			
45			10.71			
46			10.61			
47			10.50			
48			10.40			
49			10.30			
50			10.20			
51			10.11			
52			10.01			
53			9.92			
54			9.83			
55			9.74			
56			9.65			
57			9.56			
58			9.48			
59			9.40			
60			9.31			

● 搬送質量 - 加速度/減速度グラフ (目安)

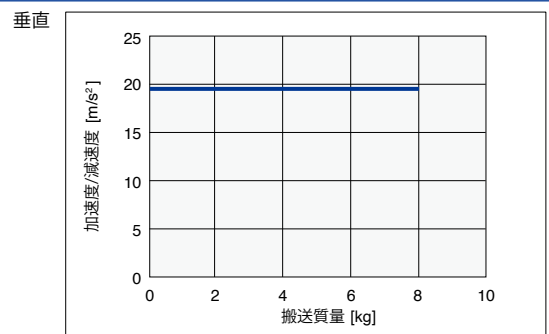
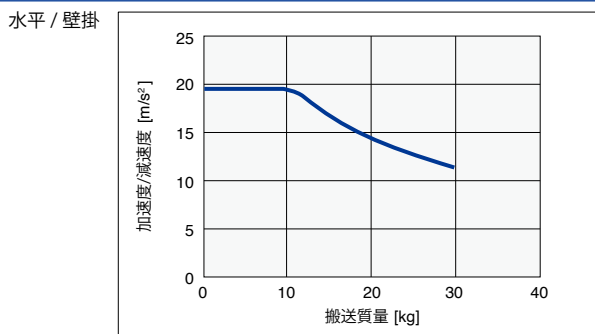
**LGXS16-10 / AGXS16-H10**



**LGXS16-20 / AGXS16-H20**



**LGXS16-40 / AGXS16-H40**





LGXS20

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]																												
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
LGXS20-10	-	2.524	2.585	2.647	2.709	2.770	2.832	2.894	2.955	3.017	3.079	3.140	3.202	3.264	3.325	3.387	3.448	3.510	3.572	3.633	3.695	3.757	3.818	3.880	3.942	4.003	4.065	4.127	4.188
LGXS20-20	-	2.863	2.924	2.986	3.048	3.109	3.171	3.232	3.294	3.356	3.417	3.479	3.541	3.602	3.664	3.726	3.787	3.849	3.911	3.972	4.034	4.096	4.157	4.219	4.281	4.342	4.404	4.466	4.527
LGXS20-40	-	4.309	4.371	4.433	4.494	4.556	4.618	4.679	4.741	4.803	4.864	4.926	4.988	5.049	5.111	5.173	5.234	5.296	5.357	5.419	5.481	5.542	5.604	5.666	5.727	5.789	5.851	5.912	5.974

LGXS20 AGXS20

■ 加速度/減速度

機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.5	3.8	7.8	9.95	9.61	9.61
1	2.5	3.74	7.7	9.67	9.61	9.12
2	2.5	3.69	7.61	9.4	9.61	8.64
3	2.5	3.64	7.52	9.13	9.61	8.16
4	2.5	3.59	7.43	8.86	9.61	7.68
5	2.5	3.54	7.34	8.59	9.61	7.2
6	2.5	3.49	7.25	8.32	9.61	6.72
7	2.5	3.44	7.16	8.05	9.61	6.24
8	2.5	3.39	7.07	7.78	9.61	5.76
9	2.5	3.34	6.98	7.51	9.61	5.28
10	2.5	3.29	6.89	7.24	9.2	4.8
11	2.5	3.24	6.81	6.97	8.83	4.32
12	2.5	3.19	6.72	6.7	8.48	3.84
13	2.5	3.14	6.64	6.43	8.17	3.36
14	2.5	3.09	6.55	6.16	7.87	2.88
15	2.5	3.04	6.47	5.89	7.6	2.4
16	2.5	2.99	6.39	5.62	7.34	
17	2.5	2.94	6.31	5.35	7.1	
18	2.5	2.89	6.23	5.08	6.88	
19	2.5	2.83	6.15	4.81	6.67	
20	2.5	2.78	6.07	4.54	6.47	
21	2.5	2.73	5.99	4.27	6.28	
22	2.5	2.68	5.91	4	6.11	
23	2.5	2.63	5.83	3.73	5.94	
24	2.5	2.58	5.76	3.46	5.78	
25	2.5	2.53	5.68	3.19	5.63	
26	2.5	2.48	5.6	2.92	5.49	
27	2.5	2.43	5.53	2.65	5.36	
28	2.5	2.38	5.46	2.38	5.23	
29	2.5	2.33	5.38	2.11	5.11	
30	2.5	2.28	5.31	1.84	4.99	
31	2.5	2.23	5.24	1.57	4.88	
32	2.5	2.18	5.17	1.3	4.77	
33	2.5	2.13	5.1	1.03	4.67	
34	2.5	2.08	5.03	0.76	4.57	
35	2.5	2.03	4.96	0.5	4.48	
36	2.44	1.98	4.89		4.39	
37	2.38	1.93	4.82		4.3	
38	2.33	1.87	4.76		4.22	
39	2.28	1.82	4.69		4.14	
40	2.23	1.77	4.63		4.06	
41	2.18	1.72	4.56		3.99	
42	2.14	1.67	4.5		3.91	
43	2.09	1.62	4.43		3.85	
44	2.05	1.57	4.37		3.78	
45	2.01	1.52	4.31		3.71	
46	1.97	1.47	4.25		3.65	
47	1.94	1.42	4.19		3.59	
48	1.9	1.37	4.13		3.53	
49	1.87	1.32	4.07		3.48	
50	1.83	1.27	4.01		3.42	
51	1.8	1.22	3.95		3.37	
52	1.77	1.17	3.9		3.32	
53	1.74	1.12	3.84		3.27	
54	1.71	1.07	3.79		3.22	
55	1.68	1.02	3.73		3.17	
56	1.66	0.96	3.68		3.13	
57	1.63	0.91	3.63		3.08	
58	1.61	0.86	3.57		3.04	
59	1.58	0.81	3.52		3	
60	1.56	0.76	3.47		2.96	
61	1.53	0.71	3.42		2.92	
62	1.51	0.66	3.37		2.88	
63	1.49	0.61	3.32		2.84	
64	1.47	0.56	3.27		2.8	
65	1.45	0.51	3.23		2.77	
66	1.43		3.18			
67	1.41		3.13			
68	1.39		3.09			
69	1.37		3.04			
70	1.35		3			
71	1.34		2.96			
72	1.32		2.92			
73	1.3		2.87			
74	1.29		2.83			
75	1.27		2.79			
76	1.26		2.75			
77	1.24		2.72			
78	1.23		2.68			
79	1.21		2.64			
80	1.2		2.6			

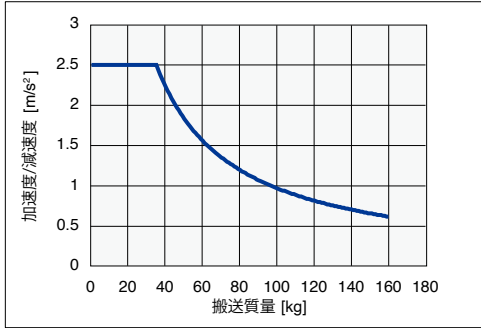
LGXR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XY-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 LBAS  
 LGXS  
 LEAR  
 ABAS  
 AGXS  
 ABAR  
 フラッシュ

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Advancedモデル)

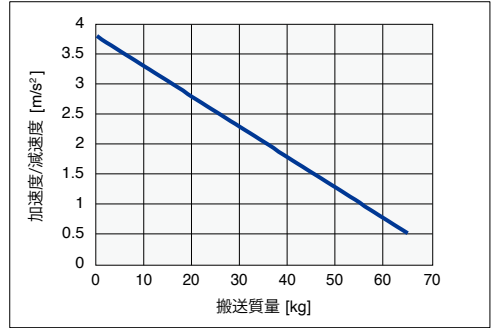
## ● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

### LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁掛

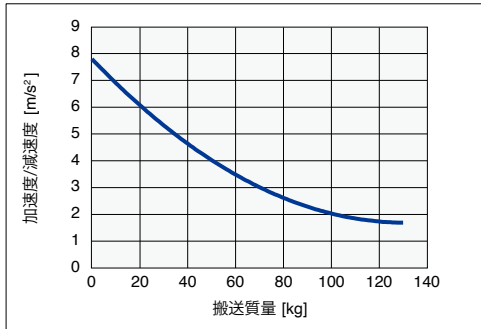


垂直

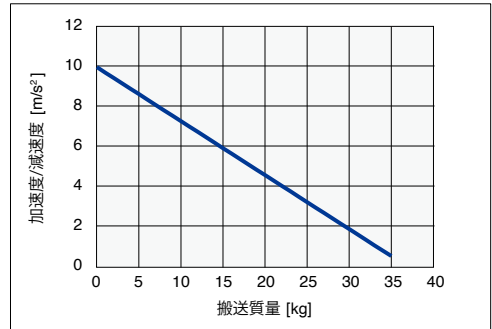


### LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁掛

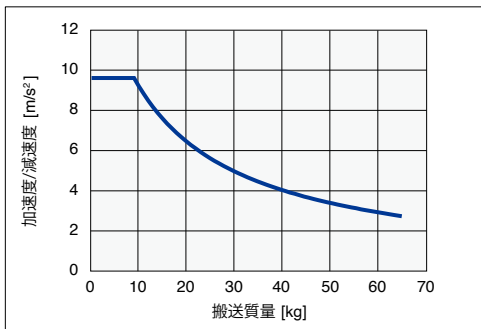


垂直

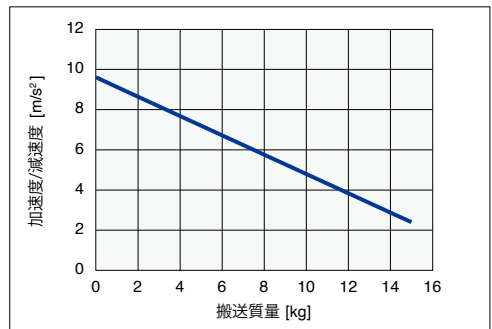


### LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁掛



垂直



**LBAR04**

■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]									
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LBAR04-6	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.091	0.096	0.100
LBAR04-12	0.068	0.072	0.077	0.082	0.087	0.092	0.097	0.101	0.106	0.111

**LBAR04**

**ABAR04**

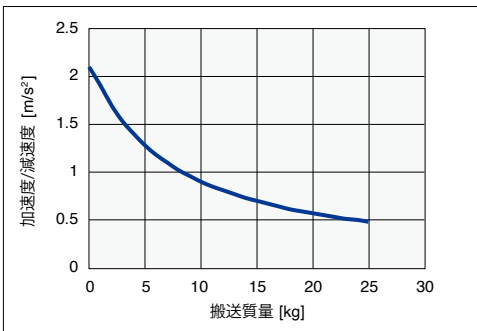
■ 加速度/減速度

機種	LBAR04-6/ABAR04-6		LBAR04-12/ABAR04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	1.44
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77		0.87	
14	0.73		0.81	
15	0.7		0.77	
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			
21	0.55			
22	0.53			
23	0.51			
24	0.5			
25	0.48			

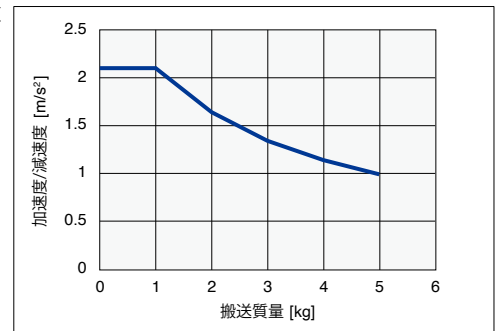
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

**LBAR04-6 / ABAR04-6**

水平 / 壁掛

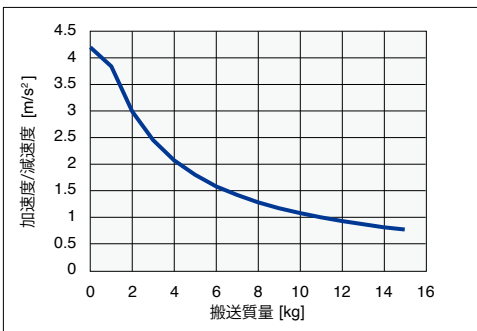


垂直

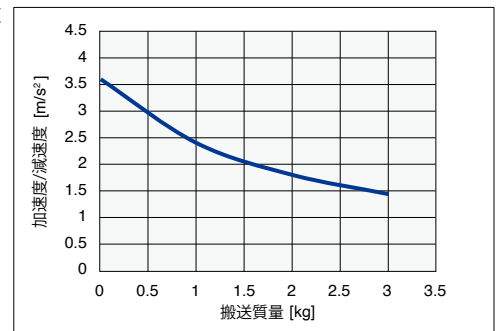


**LBAR04-12 / ABAR04-12**

水平 / 壁掛



垂直



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonty  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル ロッドタイプ)

## LBAR05

### ■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]											
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LBAR05-5	0.081	0.090	0.098	0.106	0.114	0.122	0.131	0.139	0.147	0.155	0.163	0.172
LBAR05-10	0.107	0.115	0.124	0.133	0.142	0.151	0.160	0.169	0.177	0.186	0.195	0.204
LBAR05-20	0.208	0.219	0.230	0.242	0.253	0.265	0.276	0.288	0.299	0.310	0.322	0.333

## LBAR05 ABAR05

### ■ 加速度/減速度

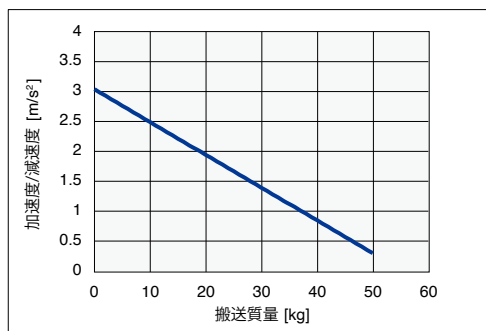
機種	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.98	3.18	4.44	4.56	7.44	6.42
2	2.93	3.03	4.25	4.3	7.44	5.41
3	2.87	2.88	4.07	4.06	7.44	4.4
4	2.82	2.73	3.9	3.85	7.44	3.39
5	2.76	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.71	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.65	2.28	3.41	3.34	6	
8	2.6	2.13	3.27	3.19	5.47	
9	2.54	1.98	3.12		5.02	
10	2.49	1.83	2.99		4.65	
11	2.43	1.68	2.86		4.32	
12	2.38	1.53	2.74		4.04	
13	2.32	1.38	2.62		3.79	
14	2.27	1.23	2.51		3.57	
15	2.21	1.08	2.41		3.38	
16	2.16	0.93	2.31			
17	2.1		2.22			
18	2.05		2.14			
19	2		2.06			
20	1.94		1.99			
21	1.89		1.93			
22	1.83		1.87			
23	1.78		1.82			
24	1.72		1.77			
25	1.67		1.74			
26	1.61					
27	1.56					
28	1.5					
29	1.45					
30	1.39					
31	1.34					
32	1.28					
33	1.23					
34	1.17					
35	1.12					
36	1.07					
37	1.01					
38	0.96					
39	0.9					
40	0.85					
41	0.79					

機種	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
42	0.74					
43	0.68					
44	0.63					
45	0.57					
46	0.52					
47	0.46					
48	0.41					
49	0.35					
50	0.3					

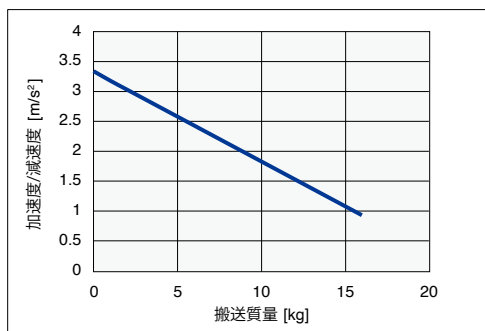
### ● 搬送質量—加速度/減速度グラフ(目安)

#### LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁掛



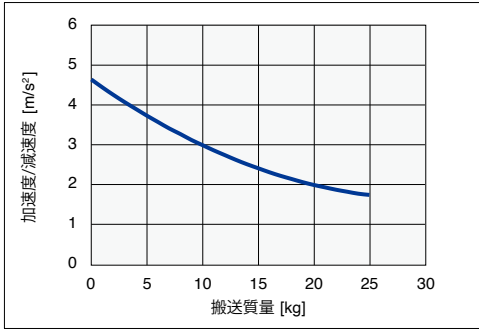
垂直



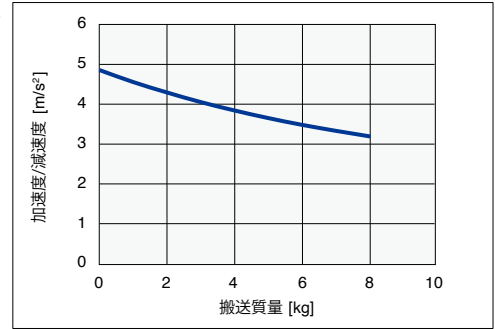
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

**LBAR05-10 / ABAR05-10**

水平 / 壁掛

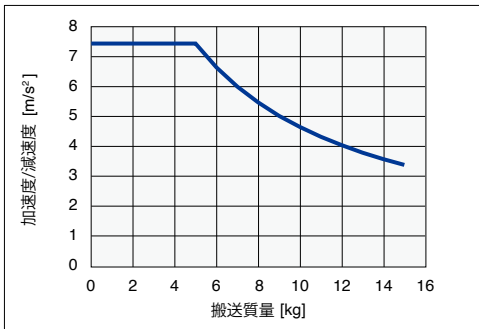


垂直

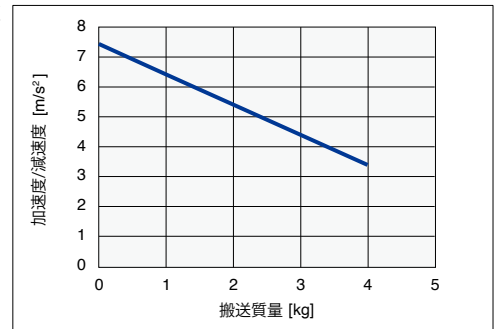


**LBAR05-20 / ABAR05-20**

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコンパネ型ユニール LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコンパネ型ユニール LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニコンパネ型 PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERVO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&スライズ YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- オプティック

# 加速度/減速度・慣性モーメント (Basicモデル ロッドタイプ)

## LBAR08

### ■ 慣性モーメント

機種	有効ストローク [mm]															
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAR08-5	0.252	0.278	0.303	0.329	0.354	0.379	0.405	0.430	0.456	0.481	0.507	0.532	0.558	0.583	0.608	0.634
LBAR08-10	0.288	0.314	0.340	0.366	0.392	0.418	0.444	0.470	0.496	0.522	0.548	0.574	0.600	0.626	0.652	0.678
LBAR08-20	0.436	0.464	0.492	0.520	0.549	0.577	0.605	0.633	0.661	0.690	0.718	0.746	0.774	0.802	0.831	0.859

## LBAR08 ABAR08

### ■ 加速度/減速度

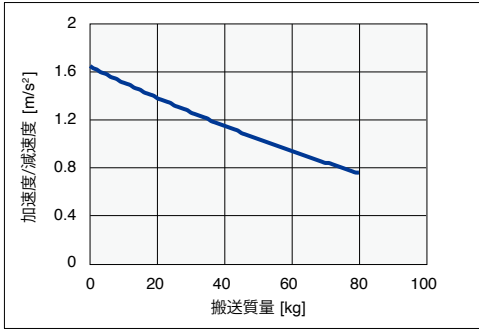
機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2			
32	1.24		3.13			
33	1.23		3.06			
34	1.22		2.99			
35	1.21		2.93			
36	1.19		2.86			
37	1.18		2.8			
38	1.17		2.74			
39	1.16		2.68			
40	1.15		2.62			
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93					
62	0.92					
63	0.91					
64	0.9					
65	0.89					
66	0.88					
67	0.87					
68	0.86					
69	0.85					
70	0.84					
71	0.84					
72	0.83					
73	0.82					
74	0.81					
75	0.8					
76	0.79					
77	0.78					

機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]		加速度/減速度 [m/s <sup>2</sup> ]	
78	0.77					
79	0.76					
80	0.76					

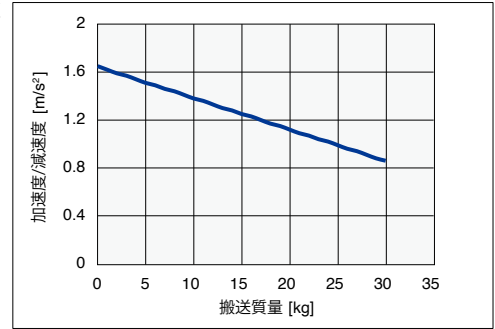
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ(目安)

**LBAR08-5 / ABAR08-5**

水平 / 壁掛

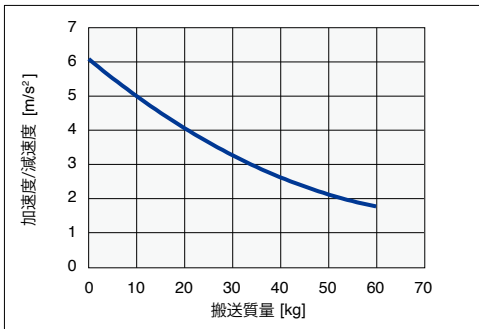


垂直

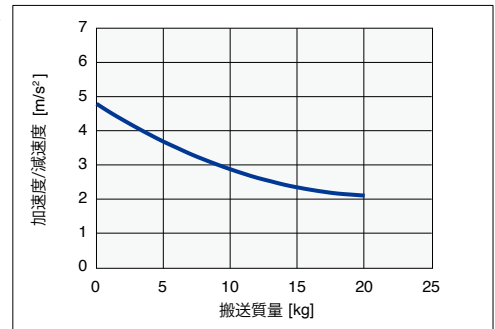


**LBAR08-10 / ABAR08-10**

水平 / 壁掛

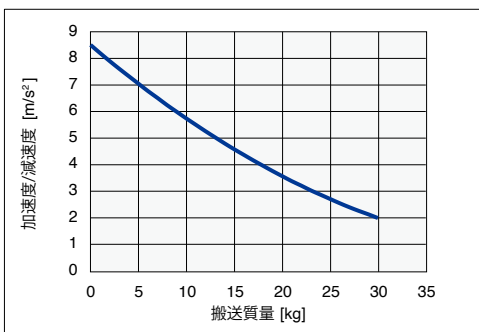


垂直

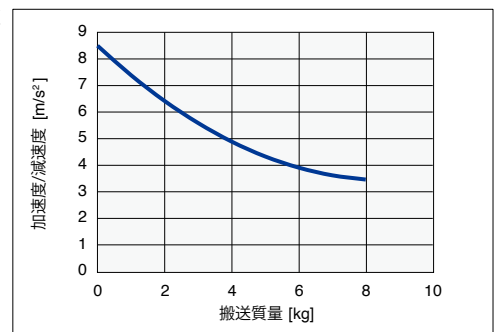


**LBAR08-20 / ABAR08-20**

水平 / 壁掛



垂直



- ユニコンパネ型モデル  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニコンパネ型モデル  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニコンパネ型モデル  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- LBAS
- LGXS
- LEAR
- ABAS
- AGXS
- ABAR
- ソフトウェア

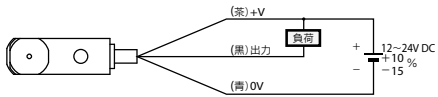
■ センサスペック

項目	仕様		項目	仕様
メーカー名	パナソニック デバイスSUNX株式会社		負荷電流	100 mA以下
型式	GX-F8A	GX-F8B	消費電流	15 mA以下
出力方式	NPNタイプ		表示灯	橙色LED (出力ON時点灯)
出力動作	接近時ON	離れてON	周囲温度、湿度	-25 ~ +75°C、35 ~ 85%RH
電源電圧	DC12 ~ 24V		保護構造	IP68
			ケーブル長さ	5 m

【注意事項】

- ・センサ固定用ねじ締付トルク: 0.5 N・m
- ・センサの検出面とセンサプレートのクリアランスは1 mm程度となります。
- ・センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
- ・原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

■ 近接センサ接続図

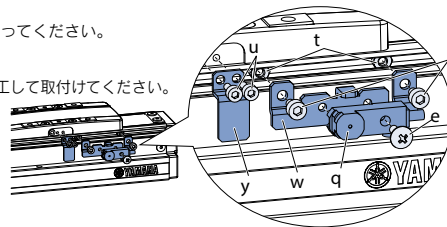


※ [(黒)出力]には、短絡保護回路が装備されておりません。電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

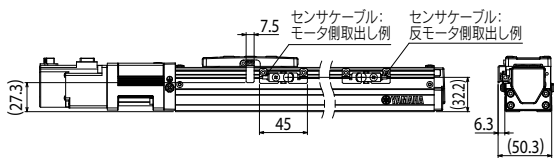
■ 近接センサ取付例(LBAS/ABAS 左取付例)

- 注1. センサオプションはLBAS, ABAS共通です。  
 注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。  
 詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。  
 注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。  
 注5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。

- ① 近接センサ
- ② センサ取付ステー
- ③ センサ固定ねじ
- ④ ステー固定ボルト
- ⑤ ステー固定ナット
- ⑥ ドグプレート
- ⑦ ドグ固定ボルト



LBAS04 ABAS04



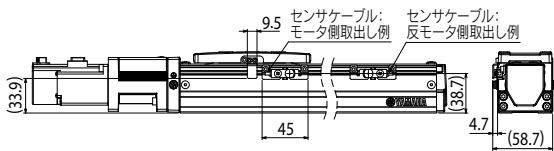
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFT-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFT-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	90112-02J005		2	M2×0.4 長さ5

LBAS05 ABAS05



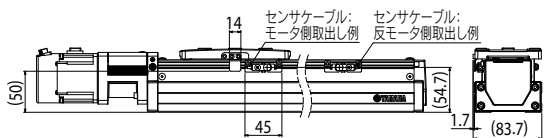
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFU-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFU-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	90112-2AJ005		2	M2.5×0.4 長さ5

LBAS08 ABAS08



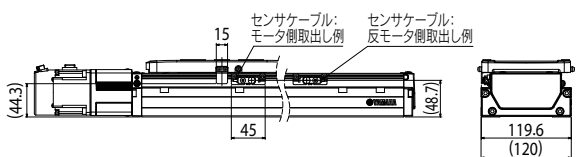
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFU-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFU-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5

LBAS12 ABAS12



近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤ ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

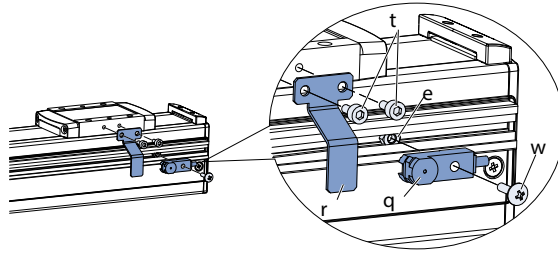
ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KFY-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KFY-M22G5-00	1	
⑦ ドグ固定ボルト	91312-03006		2	M3×0.5 長さ6



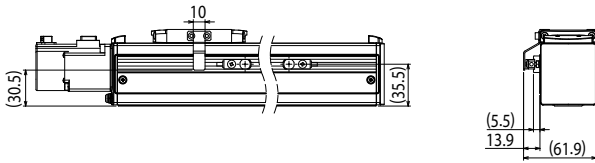
■ 近接センサ取付例(LGXS/AGXS 小型 左取付例)

注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。  
 注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。  
 詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。  
 注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。  
 注5. センサオプションの取付には、T溝有側面カバーが必要となります。  
 注6. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



- ① 近接センサ
- ② センサ固定ねじ
- ③ センサ固定ナット
- ④ ドグプレート
- ⑤ ドグ固定ボルト

LGXS05 AGXS05



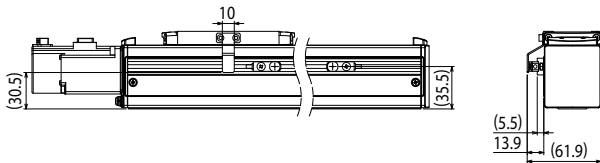
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③ センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④ ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤ ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS05L AGXS05L



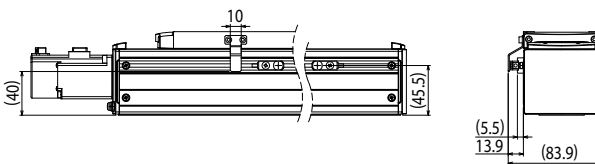
近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③ センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④ ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤ ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS07 AGXS07



近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③ センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

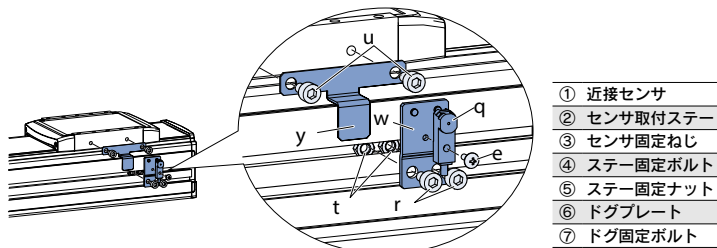
ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④ ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤ ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

# Robonity series 近接センサオプション(LBAS/ABAS、LGXS/AGXS用)

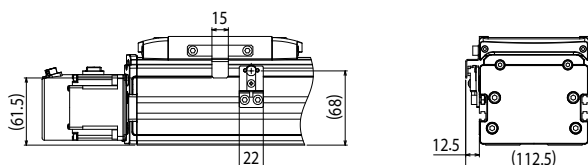
## ■ 近接センサ取付例(LGXS/AGXS 中型・大型 左取付例)

注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。  
 注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。  
 詳細はマニュアルをご参照ください。  
 注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。  
 注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。



- ① 近接センサ
- ② センサ取付ステー
- ③ センサ固定ねじ
- ④ ステー固定ボルト
- ⑤ ステー固定ナット
- ⑥ ドグプレート
- ⑦ ドグ固定ボルト

### LGXS10 AGXS10



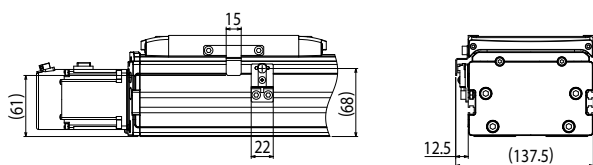
#### 近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

#### ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

### LGXS12 AGXS12



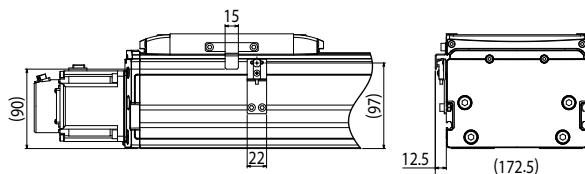
#### 近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

#### ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

### LGXS16 AGXS16



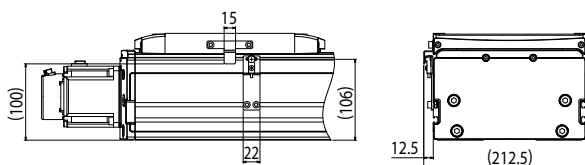
#### 近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEX-M2205-10	KEY-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEX-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

#### ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

### LGXS20 AGXS20



#### 近接センサオプション

区分	名称	番号		員数	備考
		接近時ON (a接)	離れてON (b接)		
Assy	近接センサオプション	KEY-M2205-10	KEY-M2205-00		
構成部品	① 近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	② センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③ センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④ ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤ ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

#### ドグオプション

区分	名称	番号	員数	備考
Assy	ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥ ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦ ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

■ センサスペック

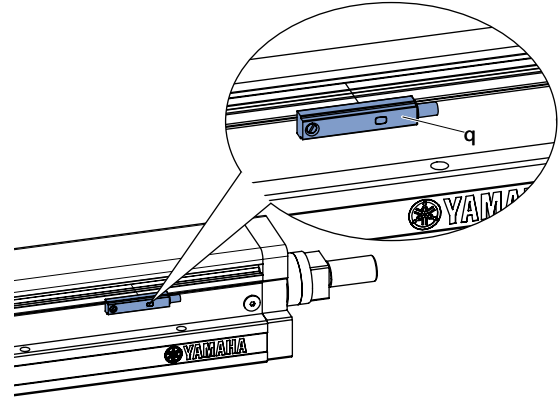
項目	仕様	項目	仕様
メーカー名	KITA	消費電流	17 mA以下(DC24V時)
型式	KT-32N	表示灯	赤色LED(出力ON時点灯)
出力方式	NPNタイプ	周囲温度	-10~+70℃
出力動作	接近時ON	保護構造	IP67
電源電圧	DC10~30V	ケーブル長さ	2 m
負荷電流	100 mA以下		

【注意事項】

- ・センサの検出範囲はマニュアルをご参照ください。
- ・センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
- ・原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

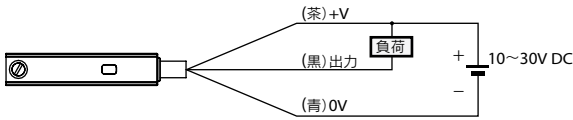
■ 磁気センサ取付例(LBAR/ABAR 左取付例)

- ※1. センサオプションはLBAR,ABAR共通です。
- ※2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
- ※3. センサ付属のねじで固定が可能です。
- ※4. センサケーブルは2mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
- ※5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



	名称	番号	個数
①	磁気センサオプション	KNB-M2205-00	1

■ 磁気センサ接続図



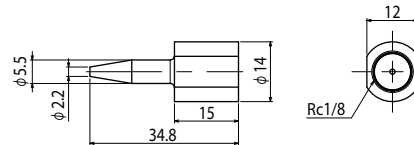
- ※ [(黒)出力]には、短絡保護回路が装備されておりません。電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

■ 給脂用ノズル(LBAS/ABAS/LBAR/ABAR用)

LBAS12/ABAS12(H)を除く、BasicモデルLBAS/ABAS/LBAR/ABARのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための専用給脂用ノズルです。

※一般的な市販のグリスガンに取付けて使用できません。

● 給脂用先端ノズル



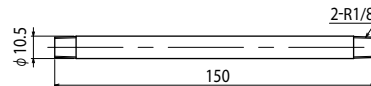
部品番号 KFU-M2941-00

● 給脂用ノズルセット

給脂用先端ノズル+給脂用ノズルのセットです。

部品番号 KFU-M3861-00

● 給脂用ノズル



部品番号 KFU-M2942-00

■ 給脂用ノズル(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

BasicモデルLBAS12/ABAS12(H)及びAdvancedモデルLGXS/AGXSのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための推奨給脂用ノズルは以下の通りです。

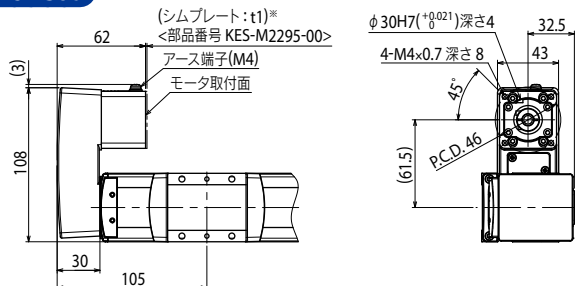
● 推奨給脂用ノズル

LBAS12/ABAS12(H)	ヤマダコーポレーション CNP-2 または相当品
LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12	NSK HGP NZ4 先端ノズルまたは相当品
LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20	先端ノズル外径φ10、内径φ6.5~φ7

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LBAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
マフション

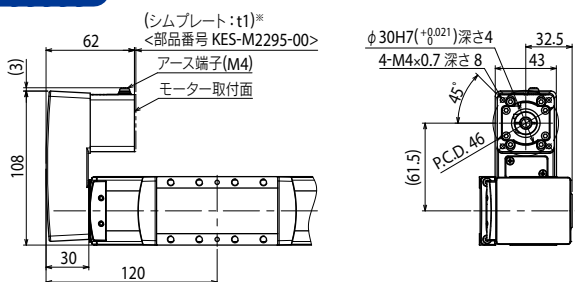
# Robonity series 折曲げユニット取付参考図(右取付例) (Advanced LGXSモデル)

## LGXS05



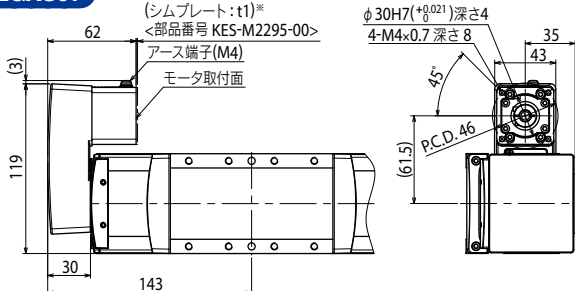
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.148)をご参照ください。

## LGXS05L



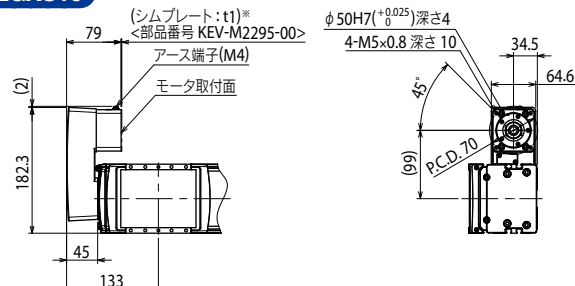
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.150)をご参照ください。

## LGXS07



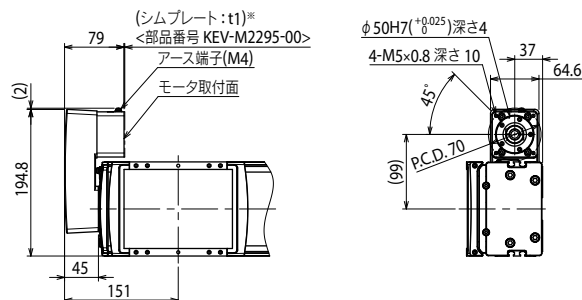
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.152)をご参照ください。

## LGXS10



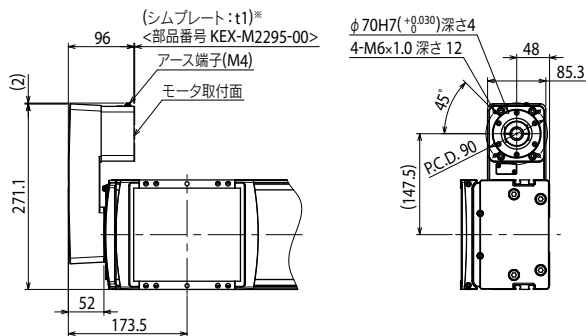
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.154)をご参照ください。

## LGXS12



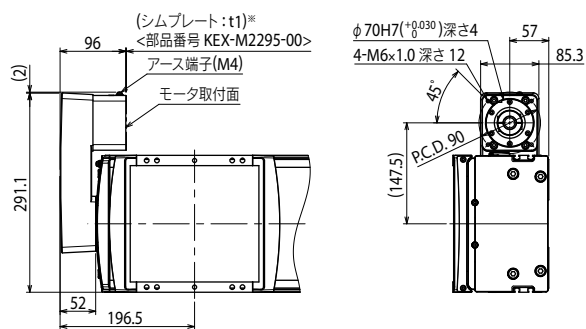
※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.156)をご参照ください。

## LGXS16



※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.158)をご参照ください。

## LGXS20

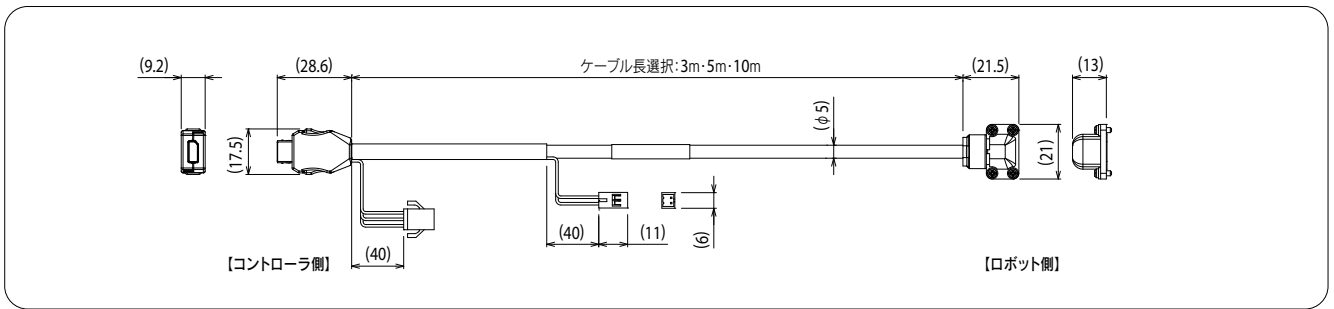


※シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.160)をご参照ください。

- ※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法はマニュアルをご参照ください。
- ※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
- ※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号	重量
LGXS05, LGXS05L, LGXS07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4 kg
LGXS10, LGXS12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2 kg
LGXS16, LGXS20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7 kg

エンコーダ線



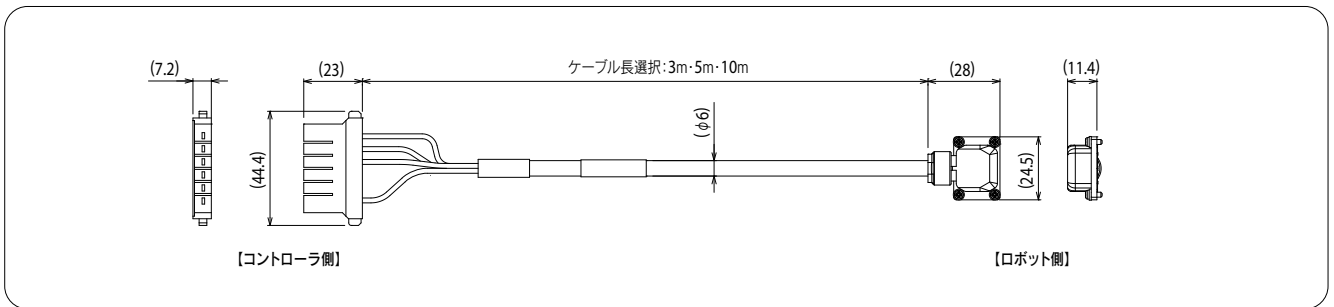
後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4751-30	CABLE ENC
5m	KFT-M4751-50	CABLE ENC
10m	KFT-M4751-A0	CABLE ENC

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4754-30	CABLE ENC
5m	KFT-M4754-50	CABLE ENC
10m	KFT-M4754-A0	CABLE ENC

動力線



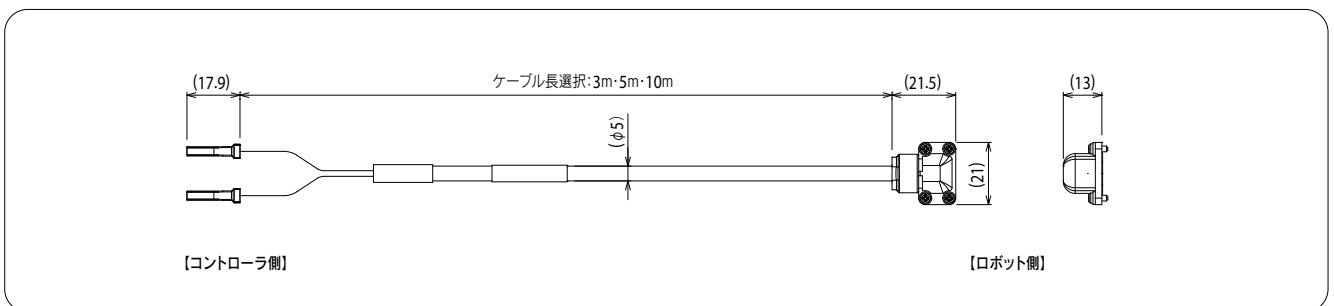
後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4752-30	CABLE UVW
5m	KFT-M4752-50	CABLE UVW
10m	KFT-M4752-A0	CABLE UVW

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4755-30	CABLE UVW
5m	KFT-M4755-50	CABLE UVW
10m	KFT-M4755-A0	CABLE UVW

ブレーキ線



後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4753-30	CABLE BK
5m	KFT-M4753-50	CABLE BK
10m	KFT-M4753-A0	CABLE BK

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4756-30	CABLE BK
5m	KFT-M4756-50	CABLE BK
10m	KFT-M4756-A0	CABLE BK

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
LBAS  
LGXS  
LEAR  
ABAS  
AGXS  
ABAR  
フジヤ

# MEMO

---

---

リニアモータードライブ  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモータードライブ  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
**Robonity**

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

LBAS

LGXS

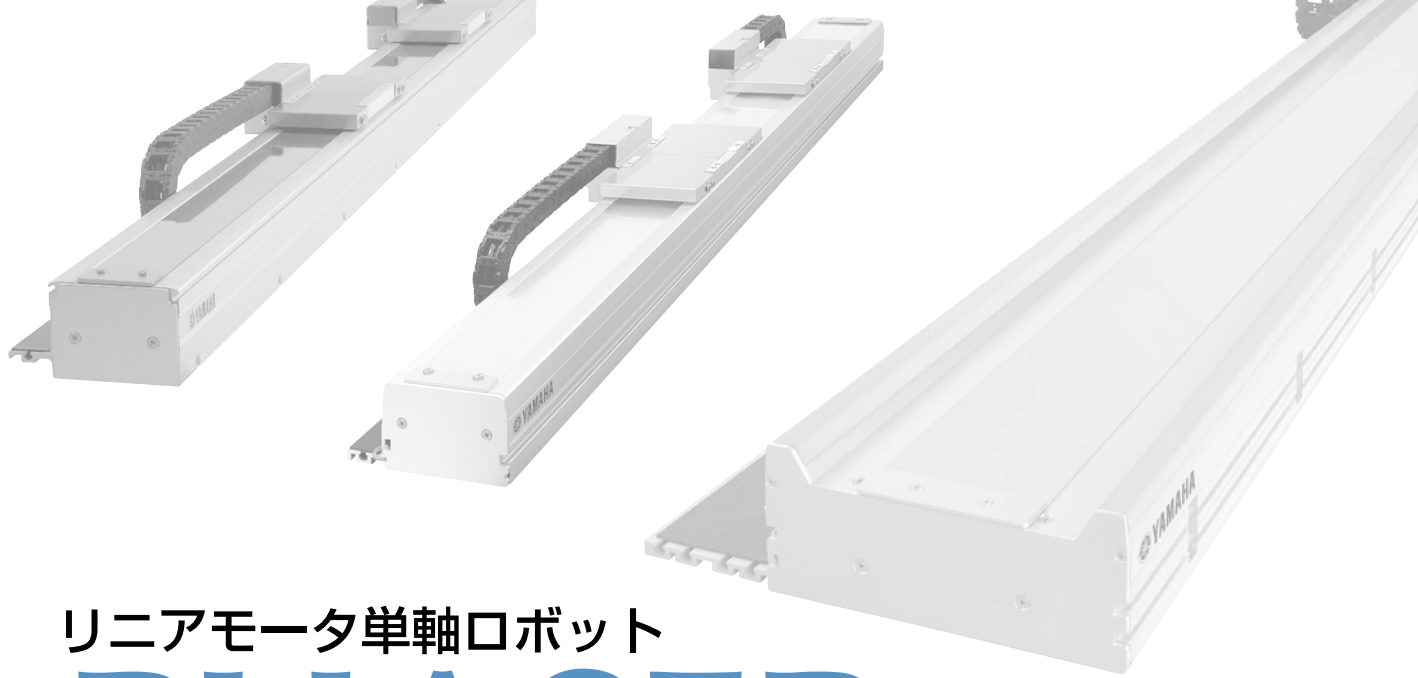
LBAR

ABAS

AGXS

ABAR

カタログ



リニアモータ単軸ロボット

# PHASER SERIES

## CONTENTS

- PHASER 仕様一覧表 .....264
- 注文型式説明 .....264
- 注文型式用語説明 .....265

### MFタイプ

- MF7/MF7D ..... 266
- MF15/MF15D ..... 272
- MF20/MF20D ..... 276
- MF30/MF30D ..... 279
- MF75/MF75D ..... 282

ユニファイドシリーズ LCMR200	単軸ロボット GX	ユニファイドシリーズ LCM100	スカラーロボット YK-X	単軸ロボット Robonty	ユニファイド単軸ロボット PHASER	単軸ロボット FLIP-X	小型単軸ロボット TRANSERO	直交ロボット XY-X	ヒック&スライズ YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION
-----------------------	--------------	----------------------	------------------	-------------------	------------------------	------------------	----------------------	----------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------

# PHASER 仕様一覧表

タイプ	サイズ(mm) <sup>※1</sup>	型式	キャリア	最大可搬質量(kg)	最高速度(mm/sec)	ストローク(mm)	ページ
MFタイプ フラット型コア付き リニアモータ仕様	W85 × H80	MF7	シングル	10(7) <sup>※2</sup>	2500	100～4000 (水平) 100～2000 (壁掛)	P.266
		MF7D	ダブル			100～3800 (水平) 100～1800 (壁掛)	P.266
	W100 × H80	MF15	シングル	30(15) <sup>※2</sup>		100～4000 (水平) 100～2000 (壁掛)	P.272
		MF15D	ダブル			100～3800 (水平) 100～1800 (壁掛)	P.272
	W150 × H80	MF20	シングル	40(20) <sup>※2</sup>		150～4050	P.276
		MF20D	ダブル			150～3850	P.276
		MF30	シングル	60(30) <sup>※2</sup>		100～4000	P.279
		MF30D	ダブル			150～3750	P.279
	W210 × H100	MF75	シングル	160(75) <sup>※2</sup>		1000～4000	P.282
		MF75D	ダブル			680～3680	P.282

※1. サイズはおおよそその本体断面最大外形です。 ※2. 最高速度で使用する場合は( )内の質量となります。

## ご使用上の注意点

### ■ 取扱いについて

- ご使用にあたりましては「PHASERシリーズユーザーズマニュアル」をよく読み、内容を十分理解し、取扱上の注意事項は必ず厳守してください。
- 本製品を落下させたり、叩いたりすると破損することがあります。取扱いには十分ご注意ください。
- 本製品は絶対に分解しないでください。異物の混入等による精度劣化の原因となります。
- 本製品には磁気式リニアスケールを採用しています。リニアスケールを破損することがありますので、ロボット本体へは強磁界を発生するものを近づけないようご注意ください。

### ■ 設置環境と場所について

- 下記の場所には設置しないでください。
- 周囲温度が0℃～40℃の範囲外の場所。
- 結露が生じたり、腐食性ガスや可燃性ガスが発生する場所。
- 鉄粉等の誘電性のある粉体、塵埃、水分、塩分、有機溶剤が発生、飛散する場所。
- 直射日光、輻射熱が当たる場所。
- 強電界、強磁界等の発生する場所。
- ノイズ発生源の周辺場所。
- 振動や衝撃が伝わる場所。
- 点検や清掃ができない場所。

### ■ 安全上の注意

- 本製品のモータ部には、高性能希土類磁石を使用しています。そのため磁気反応型機器や心臓ペースメーカー等の医療機器をロボット本体に近づけると誤動作する可能性があります。ロボットを取り扱う際は、これらの機器をロボット本体に近づけないようご注意ください。

## 注文型式説明

ヤマハリニア単軸ロボットPHASERシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分の型式をつなげて表記します。

### 〈例〉

#### ● メカ ▶ MF20

- ・ 取付方法/ケーブルベア取出方向 ▶ RH
- ・ ユーザー用オプションケーブルベア ▶ Sタイプ
- ・ 原点位置 ▶ 変更(R側)
- ・ グリス ▶ 標準
- ・ ストローク ▶ 550mm
- ・ ケーブル長 ▶ 3.5m

#### ● コントローラ ▶ SR1-P

- ・ 回生装置 ▶ 要
- ・ 入出力選択 ▶ NPN

#### ● 注文型式

# MF20-RH-S-Z-550-3L-SR1-P10-R-N

メカ部分

コントローラ部分

本ページでは、メカ部分の注文型式の詳細を説明します。

コントローラ部の注文型式については、各コントローラページでご確認ください。

SR1-P ▶ P.614、TS-P ▶ P.588、RDV-P ▶ P.602

## メカ部分

### ● シングルキャリア

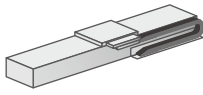
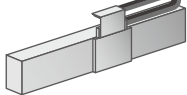
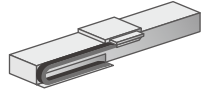
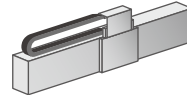
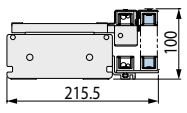
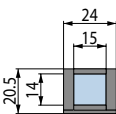
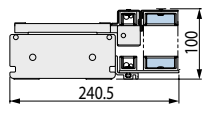
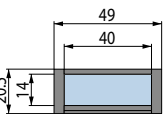
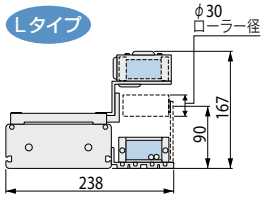
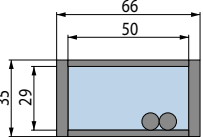
①ロボット本体	②取付方法 / ケーブルベア取出方向	④ユーザー用オプションケーブルベア	⑤原点位置変更	⑥グリス変更	⑦ストローク	⑧ケーブル長
MF7 MF7A MF15 MF15A MF20 MF20A MF30 MF30A MF75 MF75A	RH 水平右取出 LH 水平左取出 RW 壁掛右取出 LW 壁掛左取出	無記入 なし S Sタイプ M Mタイプ L Lタイプ	無記入 L側 Z R側	無記入 標準 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ● ダブルキャリア

①ロボット本体	③取付方法	④ユーザー用オプションケーブルベア	⑥グリス変更	⑦ストローク	⑧ケーブル長
MF7D MF7AD MF15D MF15AD MF20D MF20AD MF30D MF30AD MF75D MF75AD	H 水平取付 W 壁掛取付	無記入 なし S Sタイプ M Mタイプ L Lタイプ	無記入 標準 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m



# 注文型式用語説明

<p>①ロボット本体</p>	<p>ロボット本体の型式をご記入ください。 インクリメンタル仕様、セミアブソ仕様の2種類から選択できます。</p>
<p>②取付方法/ ケーブルベア取出方向</p>	<p>ロボット本体の取付方法及び、ケーブルベアの取出方向を選択してください。</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p>RH 水平右取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>RW 壁掛右取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>LH 水平左取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>LW 壁掛左取出</p>  </div> </div> <p>※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。 なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。</p>
<p>③取付方法</p>	<p>ロボットの取り付けの向きを選択してください(水平/壁掛け)。</p>
<p>④ユーザー用オプション ケーブルベア</p>	<p>お客様の配線処理用のケーブルベアが必要な場合は、ご指定ください。 <b>[MFタイプ]</b> (MF20の場合)</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>Sタイプ</p>  <p>215.5</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Mタイプ</p>  <p>240.5</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Lタイプ</p>  <p>238</p>  </div> </div> <p>配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1 M: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2 L: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3</p> <p style="text-align: right;">■ ユーザー用オプションケーブル部</p>
<p>⑤原点位置変更</p>	<p>原点の位置を変更できます。</p>
<p>⑥グリス変更</p>	<p>クリーニンググリスを選択できます。</p>
<p>⑦ストローク</p>	<p>ロボットの動作範囲のストロークを選択してください。</p>
<p>⑧ケーブル長</p>	<p>ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。</p> <p>3L : 3.5m (標準) 5L : 5m 10L : 10m 3K : 3.5m (耐屈曲ケーブル) 5K : 5m (耐屈曲ケーブル) 10K : 10m (耐屈曲ケーブル)</p>

LCMR200

GX

LCM100

YK-X

Robonity

PHASER

FLIP-X

TRANSERO

XX-X

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

INFORMATION

各種情報

# MF7/MF7D

●フラットタイプ対応

●壁掛仕様対応



## ■注文型式

シングルキャリア仕様

### MF7

<b>ロボット本体</b> MF7:インクリメンタル仕様 MF7A:セミアブソ仕様*	<b>取付方法/ケーブルベア取出方向</b> RH:水平右取出 LH:水平左取出 FRH:水平右取出(フラット) FLH:水平左取出(フラット) RW:壁掛右取出 LW:壁掛左取出	<b>ユーザー用オプションケーブルベア</b> <sup>#2</sup> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>原点位置変更</b> 水平 無記入:L側(標準) Z:R側 壁掛 無記入:R側(標準) Z:L側	<b>クリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> <sup>#3</sup> 水平 100~4000 (100mmピッチ) 壁掛 100~2000 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長</b> <sup>#4</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>#5</sup>
--------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------

### TSP

<b>ポジション</b> <sup>#6</sup> TS-P	<b>ドライバ:</b> 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	<b>TSモータ</b> 無記入:なし L:Lド付き	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ GW:I/Oボードなし*
------------------------------------	--------------------------------------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------

### SR1-P

<b>コントローラ</b>	<b>10</b>	<b>ドライバ:</b> モータ容量 10:200W	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
---------------	-----------	-------------------------------	---------------------------------	----------------------------------------------------------------------------

### RDV-P

<b>ロボットドライバ</b>	<b>2</b>	<b>電源電圧</b> 2.AC200V	<b>10</b>	<b>RBR1</b>	<b>モータ容量</b> 10:200W以下	<b>回生装置</b>
-----------------	----------	-------------------------	-----------	-------------	---------------------------	-------------

- ※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
- ※2. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみ対応となります。尚、フラットタイプはL仕様を選択できません。
- ※3. フラットタイプは2000ストロークまでの対応となります。
- ※4. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※5. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
- ※6. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
- ※ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

### MF7D

<b>ロボット本体</b> MF7D:インクリメンタル仕様 MF7AD:セミアブソ仕様*	<b>取付方法</b> H:水平取付 FH:水平取付(フラット) W:壁掛取付	<b>ユーザー用オプションケーブルベア</b> <sup>#2</sup> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>クリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> <sup>#3</sup> 水平 100~3800 (100mmピッチ) 壁掛 100~1800 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長</b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>#5</sup>	<b>適用コントローラ</b> RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)
----------------------------------------------------	--------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------

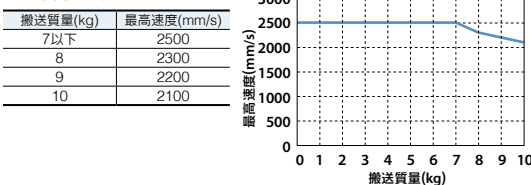
※コントローラ各種設定項目をご指定ください。

## ■基本仕様\*

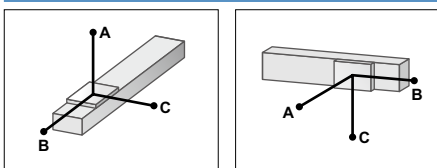
機種	MF7	MF7D
<b>駆動方式</b>	フラット型コア付きリニアモータ	
<b>繰り返し位置決め精度</b>	±5 μm	
<b>スケール</b>	磁気式 / 分解能 1 μm	
<b>最高速度</b> <sup>#2</sup>	2500 mm/sec	
<b>定格推力</b>	37 N	
<b>最大可搬質量</b>	水平	10 kg <sup>#1</sup>
	壁掛	7 kg
<b>ストローク</b>	水平	100 mm~4000 mm (100 mmピッチ)
	壁掛	100 mm~2000 mm (100 mmピッチ)
<b>リニアガイド形式</b>	4列サーキュラーアーク×1レール	
<b>本体断面最大外形</b>	W85 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
<b>全長</b>	ストローク+280 mm	ストローク+480 mm
<b>ケーブル長</b>	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。  
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。  
※ 1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が7kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。

※2. 最高速度表



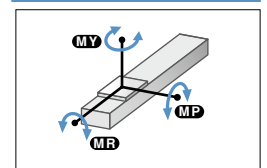
## ■許容オーバーハング量\*



	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
<b>1kg</b>	3000	3000	680	700	3000	3000
<b>3kg</b>	3000	1350	215	3000	1260	3000
<b>5kg</b>	2900	830	125	90	630	2480
<b>7kg</b>	2400	580	85	50	360	1680
<b>9kg</b>	2200	460	60			
<b>10kg</b>	2100	410	55			

※ ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■静的許容モーメント

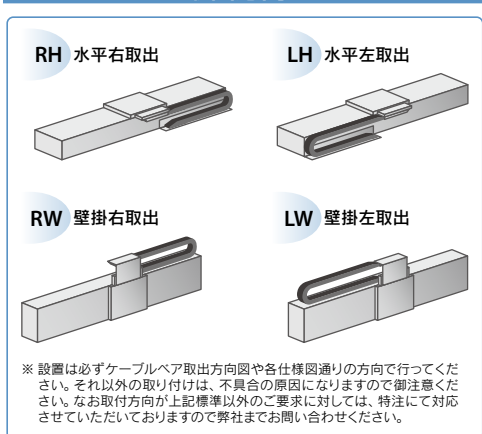


(単位:N·m)		
MY	MP	MR
156	156	194

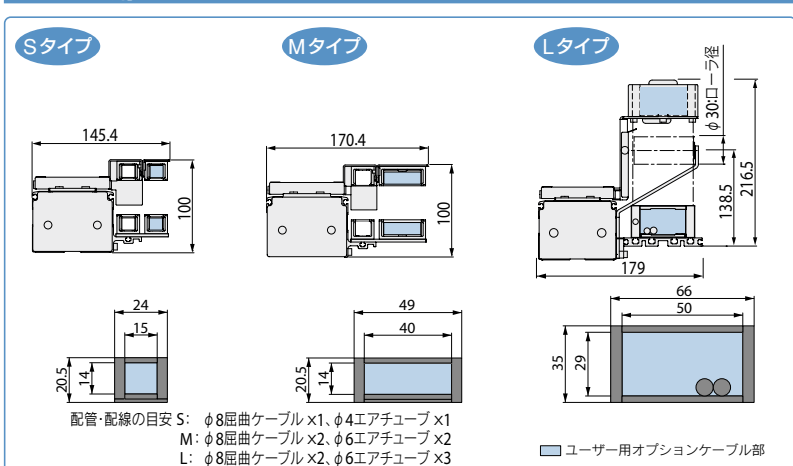
## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320 RCX340	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-P110 TS-P210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-P210-RBR1	ハルス列

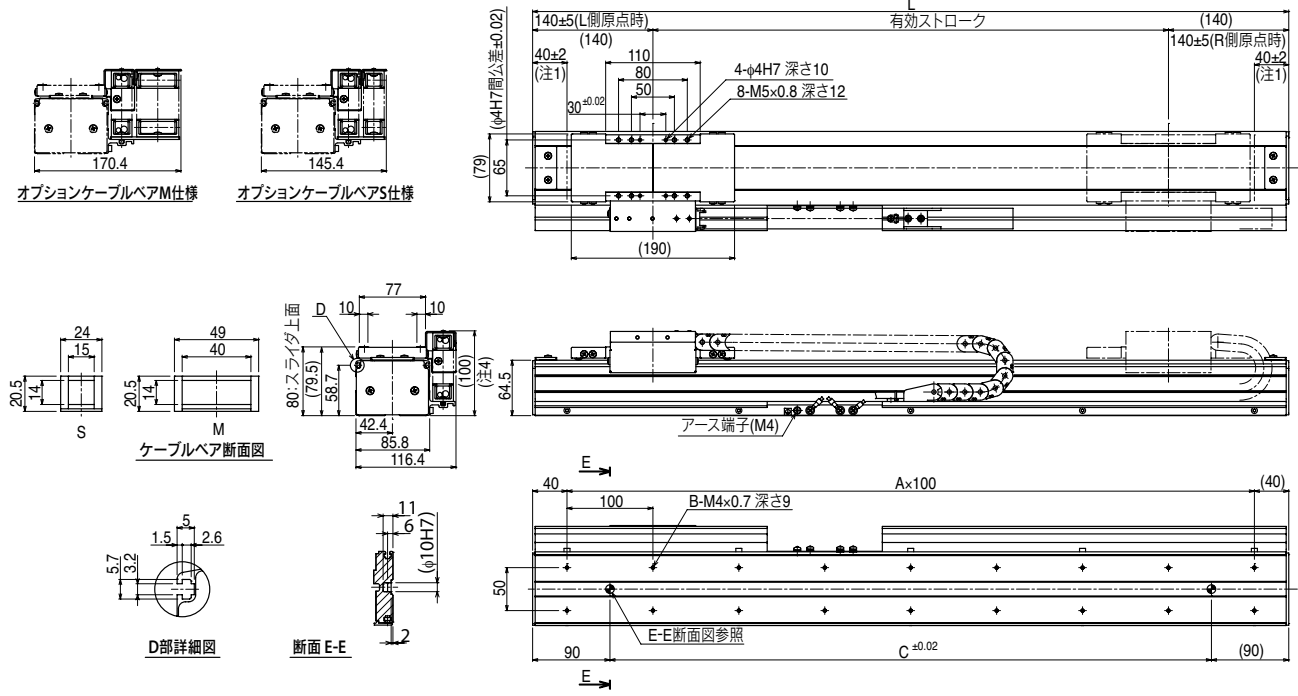
## ■ケーブルベア取出方向



## ■ユーザー用オプションケーブルベア



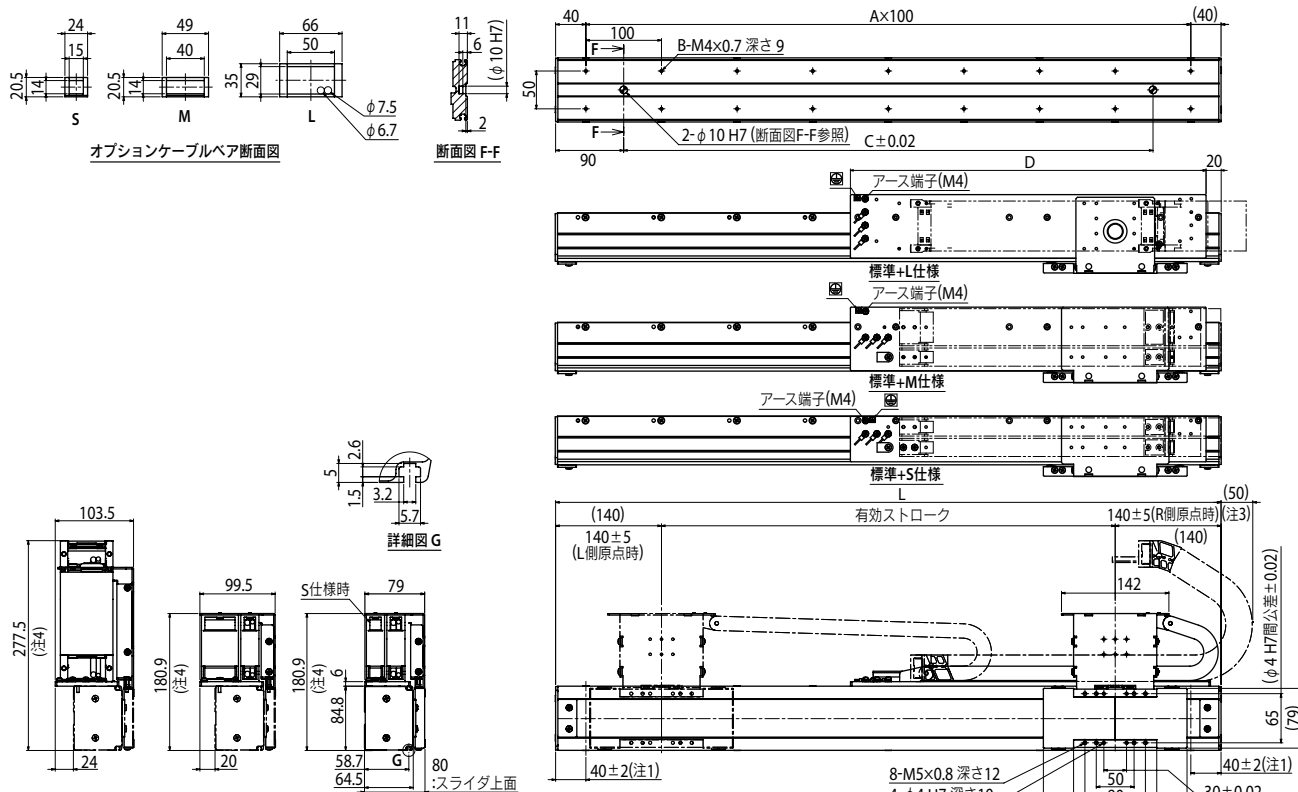
MF7 シングルキャリア水平仕様 **RH**



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
本体質量 (kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。  
 注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。  
 注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

MF7 シングルキャリア壁掛仕様 **RW**

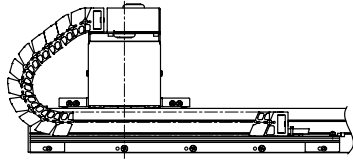


有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
D	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170
本体質量 (kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5

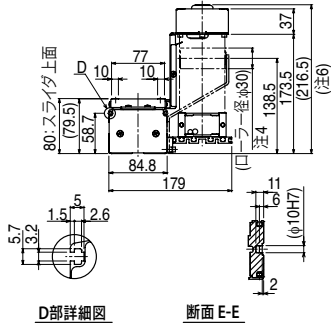
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。  
 注3. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。(L仕様時)  
 注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

## MF7 シングルキャリア水平仕様 **RH-L** オプションケーブルベアLタイプ

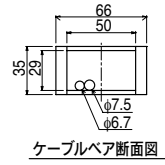
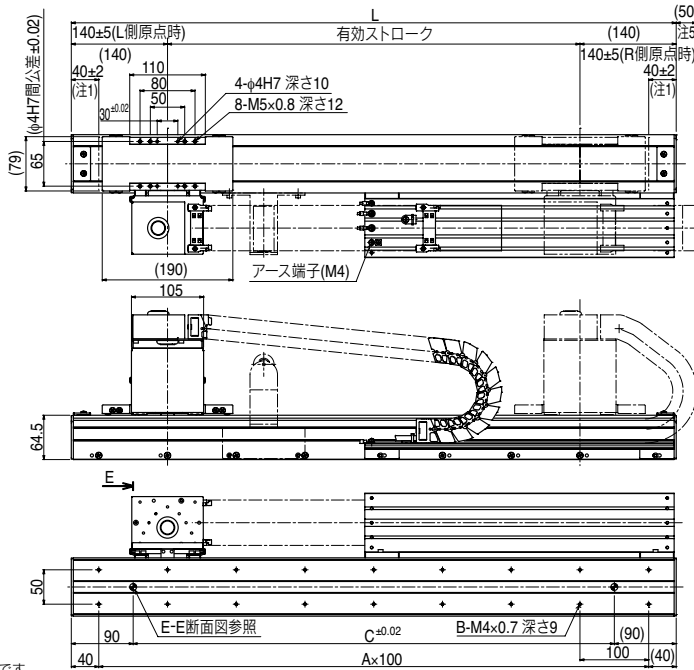


ケーブルベア水平左取出仕様(LH-L)



D部詳細図

断面 E-E

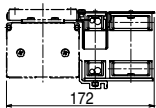


ケーブルベア断面図

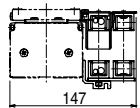
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
- 注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
- 注4. 3000 ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。
- 注5. メカ溝からのケーブルベアはみ出し量です。
- 注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	4100	4200
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280		
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42		
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86		
C	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		
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8.0	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13.0	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.7	22.4	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.7	27.4	28.1	28.9	29.6	30.3	31.0	31.7	32.5	33.2	33.9		

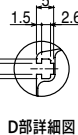
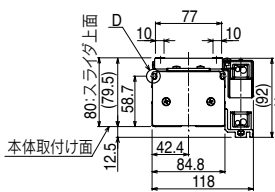
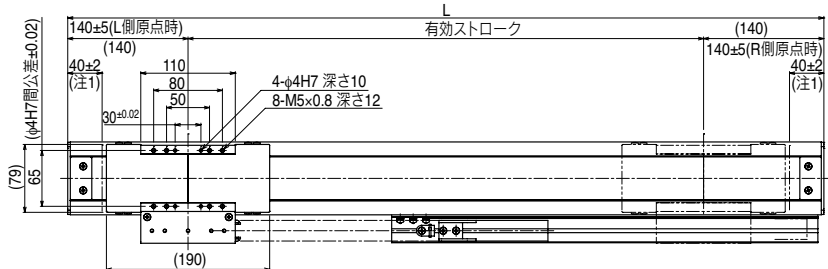
## MF7 シングルキャリア水平仕様 **FRH** フラットタイプ



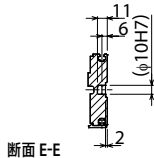
オプションケーブルベアM仕様



オプションケーブルベアS仕様



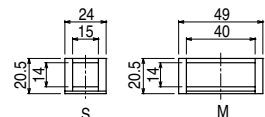
D部詳細図



断面 E-E

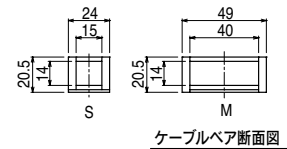
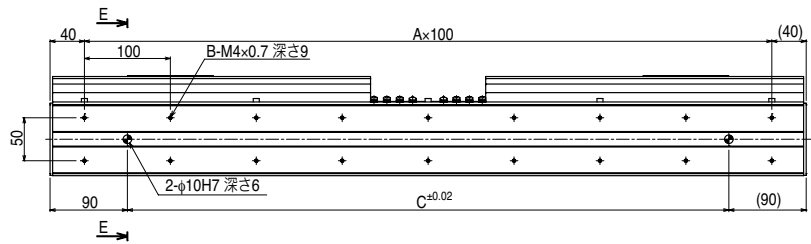
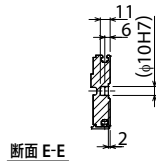
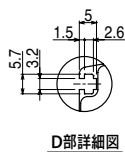
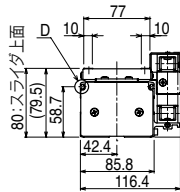
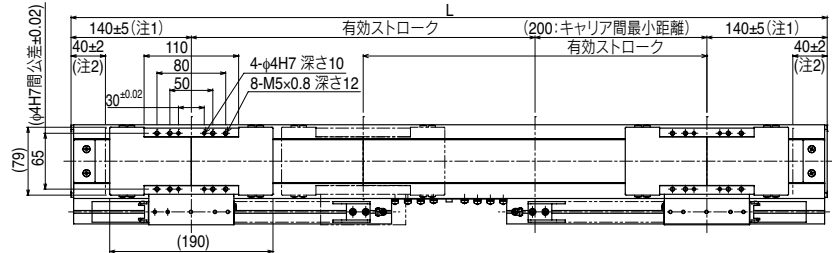
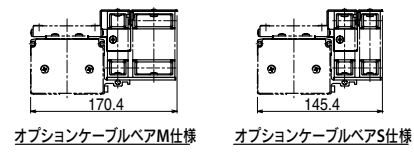
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
- 注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
- 注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5



ケーブルベア断面図

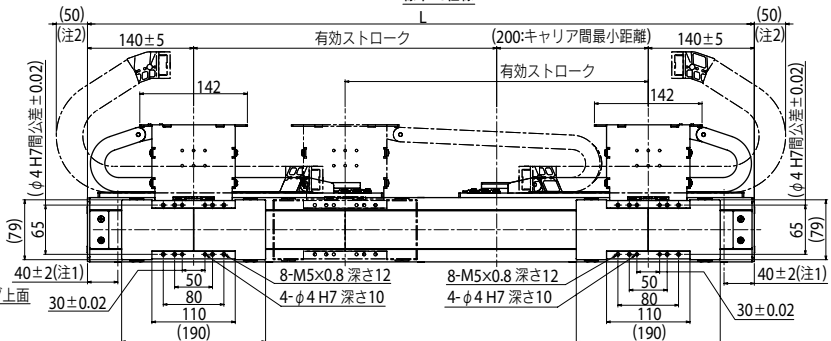
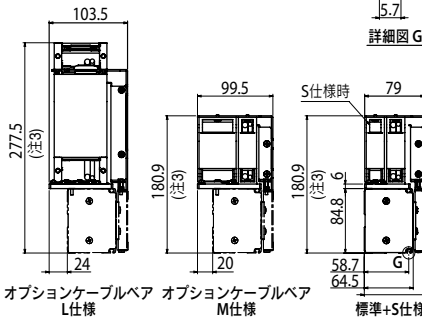
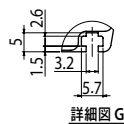
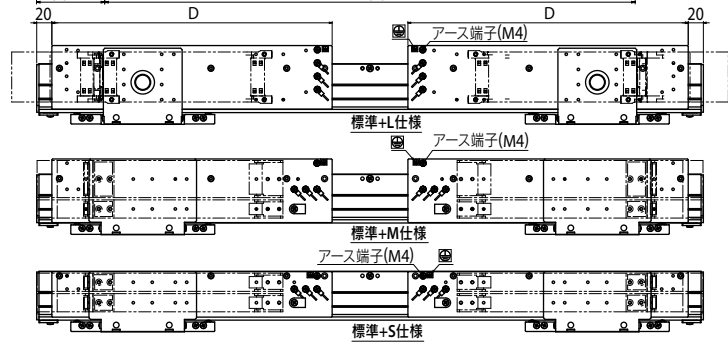
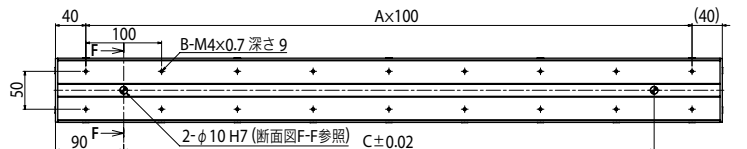
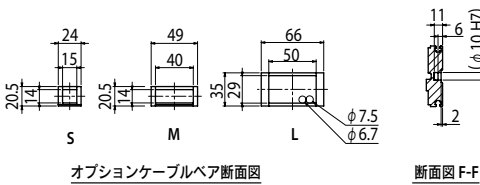
MF7D ダブルキャリア水平仕様 **H**



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。  
注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注3. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7

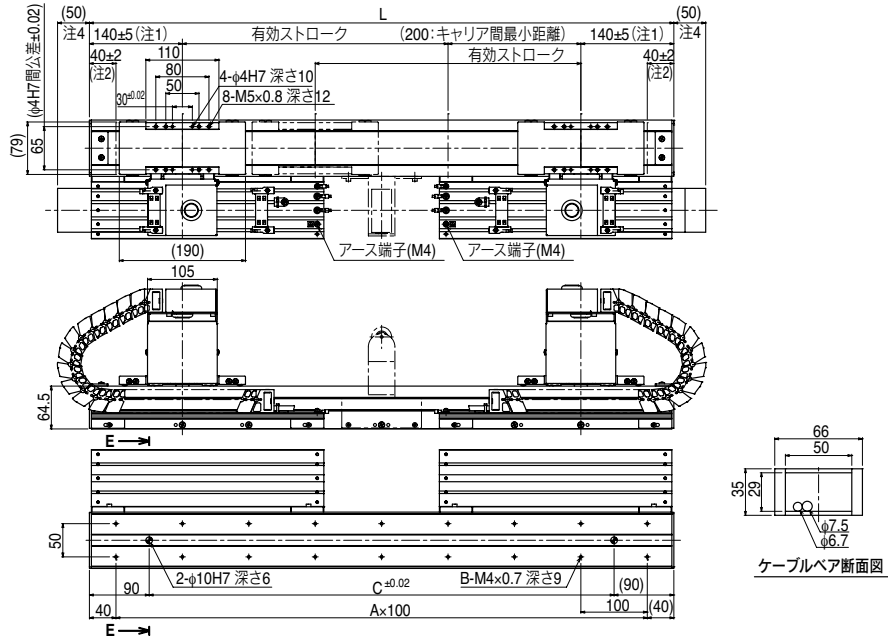
MF7D ダブルキャリア壁掛仕様 **W**



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
D	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。  
注3. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

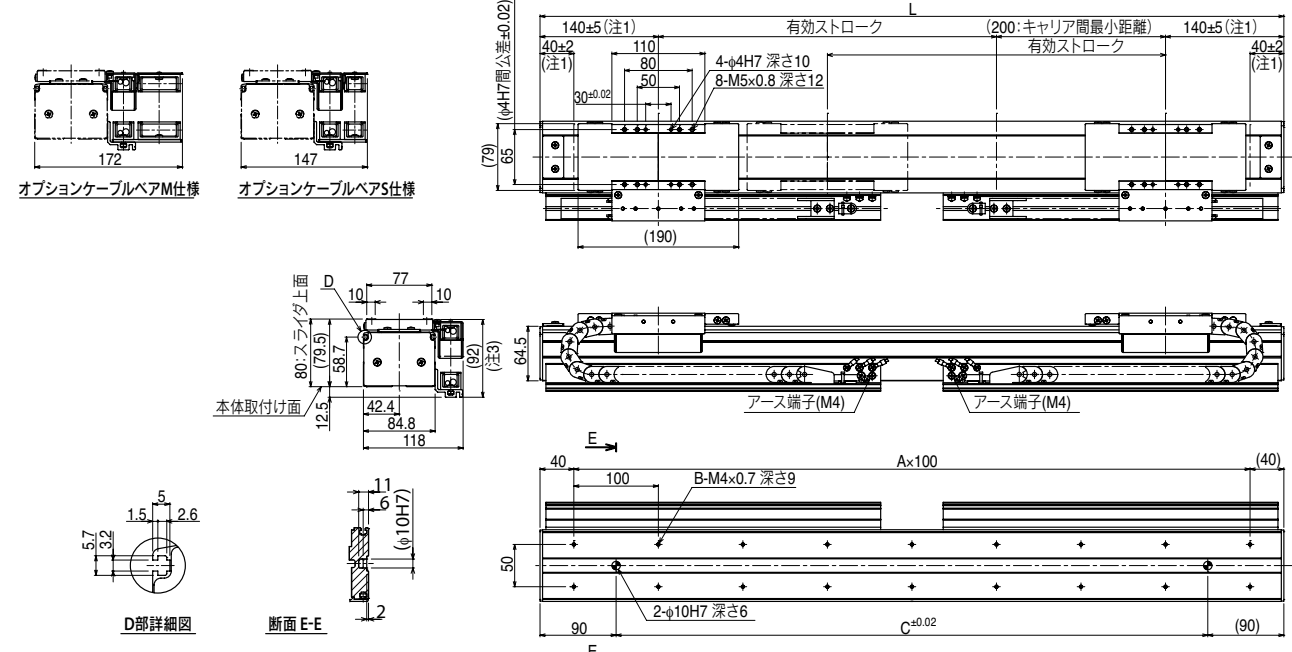
## MF7D ダブルキャリア水平仕様 H-L オプションケーブルベアタイプ



- 注1 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
- 注2 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注3 3000 ストローク以上の口ポットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。
- 注4 メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
- 注5 ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86
C	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
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7	27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.3	33.2	34.1	35.0	35.9	36.9	37.8	38.7	39.6	40.5	41.5	42.4	43.3

## MF7D ダブルキャリア水平仕様 FH フラットタイプ



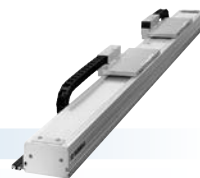
- 注1 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
- 注2 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注3 ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7

ユニファイドシリーズ LCMR200	単軸ロボット GX	ユニファイドシリーズ LCM100	スカラーロボット YK-X	単軸ロボット Robonty	ユニファイドロボット PHASER	単軸ロボット FLIP-X	小型単軸ロボット TRANSERVO	直交ロボット XY-X	ピック&デポジット YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION
-----------------------	--------------	----------------------	------------------	-------------------	----------------------	------------------	-----------------------	----------------	-------------------	---------------	----------------------	---------------------

# MF15/MF15D

● 壁掛仕様対応



## ■ 注文型式

シングルキャリア仕様

### MF15

<b>ロボット本体</b> MF15:インクリメンタル仕様 MF15A:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	<b>取付方法</b> ケーブルペア取出方向 RH:水平右取出 LH:水平左取出 RW:壁掛右取出 LW:壁掛左取出	<b>ユーザー用オプションケーブルペア<sup>※2</sup></b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>原点位置変更</b> 水平 無記入:L側(標準) Z:R側 壁掛 無記入:R側(標準) Z:L側	<b>クリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> 水平 100~4000 (100mmピッチ) 壁掛 100~2000 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長<sup>※3</sup></b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>※4</sup>
-----------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------	-----------------------------------	------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------

### TSP

<b>ポジション<sup>※5</sup></b> TS-P	<b>ドライバ:</b> 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	<b>TSモータ</b> 無記入:なし L:LCD付き	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ GW:I/Oボードなし <sup>※6</sup>
-----------------------------------	--------------------------------------------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SR1-P

<b>コントローラ</b>	<b>10</b> ドライバ:モータ容量 10:200W	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
---------------	------------------------------------	---------------------------------	----------------------------------------------------------------------------

### RDV-P<sup>※1</sup>

<b>2</b> ロボットドライバ	<b>10</b> 電源電圧 2:AC200V	<b>10</b> ドライバ:モータ容量 10:200W以下	<b>RBR1</b> 回生装置
----------------------	-------------------------------	--------------------------------------	---------------------

- ※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
- ※2. 2100ストローク以上はオプションケーブルペアL仕様のみ対応となります。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
- ※5. DINレールについてはP.596をご覧ください。
- ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
- ※ ケーブルペアの無い仕様も対応可能です。ケーブルペア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

### MF15D

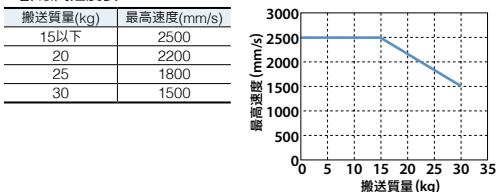
<b>ロボット本体</b> MF15D:インクリメンタル仕様 MF15AD:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	<b>取付方法</b> H:水平取付 W:壁掛取付	<b>ユーザー用オプションケーブルペア<sup>※2</sup></b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>クリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> 水平 100~3800 (100mmピッチ) 壁掛 100~1800 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長</b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>※4</sup>	<b>適用コントローラ</b> RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)
-------------------------------------------------------------------	---------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------

※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

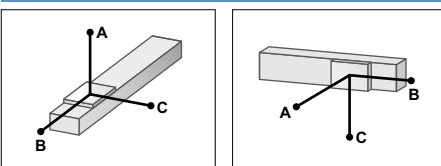
## ■ 基本仕様\*

機種	MF15	MF15D
<b>駆動方式</b>	フラット型コア付きリニアモータ	
<b>繰り返し位置決め精度</b>	±5 μm	
<b>スケール</b>	磁気式 / 分解能1 μm	
<b>最高速度<sup>※2</sup></b>	2500 mm/sec	
<b>定格推力</b>	54 N	
<b>最大可搬質量<sup>※1</sup></b>	30 kg	
<b>ストローク</b>	水平 100 mm ~ 4000 mm (100 mmピッチ) 壁掛 100 mm ~ 2000 mm (100 mmピッチ)	100 mm ~ 3800 mm (100 mmピッチ) 100 mm ~ 1800 mm (100 mmピッチ)
<b>リニアガイド形式</b>	4列サーキュラーアーク×2レール	
<b>本体断面最大外形</b>	W100 mm × H80 mm (ケーブルペア部を除く)	
<b>全長</b>	ストローク+260 mm / ストローク+460 mm	
<b>ケーブル長</b>	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

- ※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレイキ付)はありません。
- ※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
- ※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が15kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。
- ※2. 最高速度表



## ■ 許容オーバーハング量\*



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

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

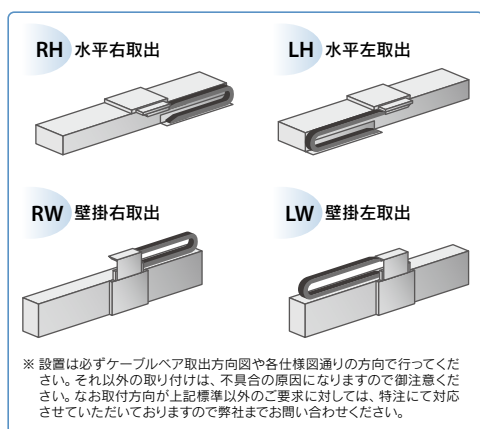
## ■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
290	291	256

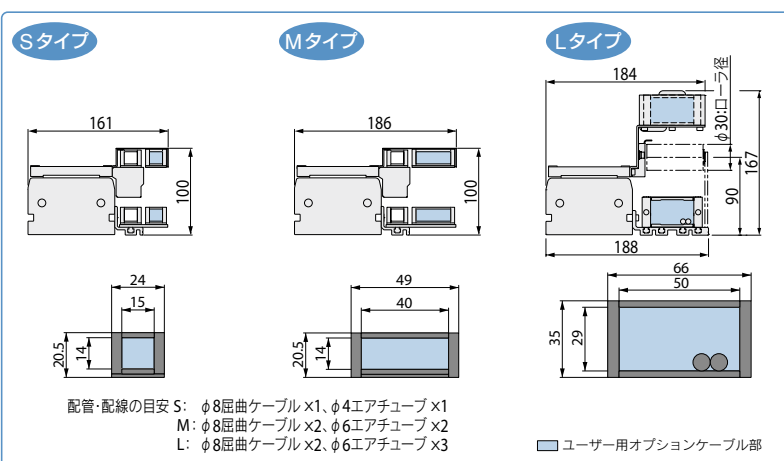
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-P110	ポイントトレース/
TS-P210	リモートコマンド
RDV-P210-RBR1	バルス列

## ■ ケーブルペア取出方向

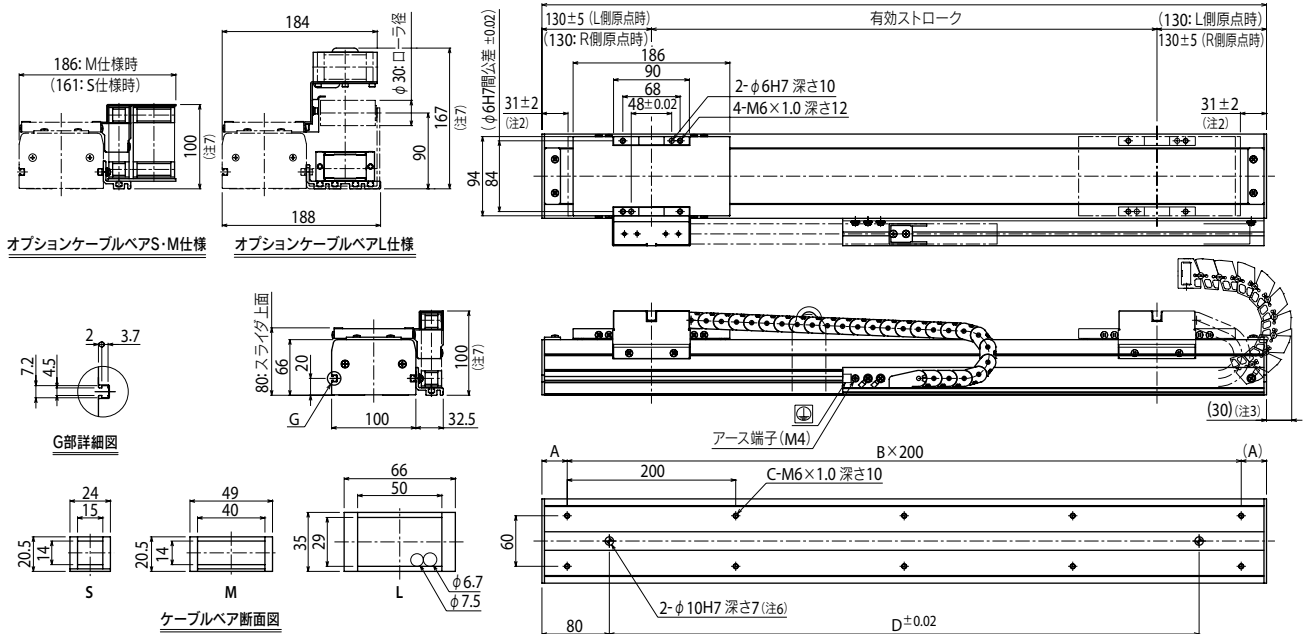


## ■ ユーザー用オプションケーブルペア





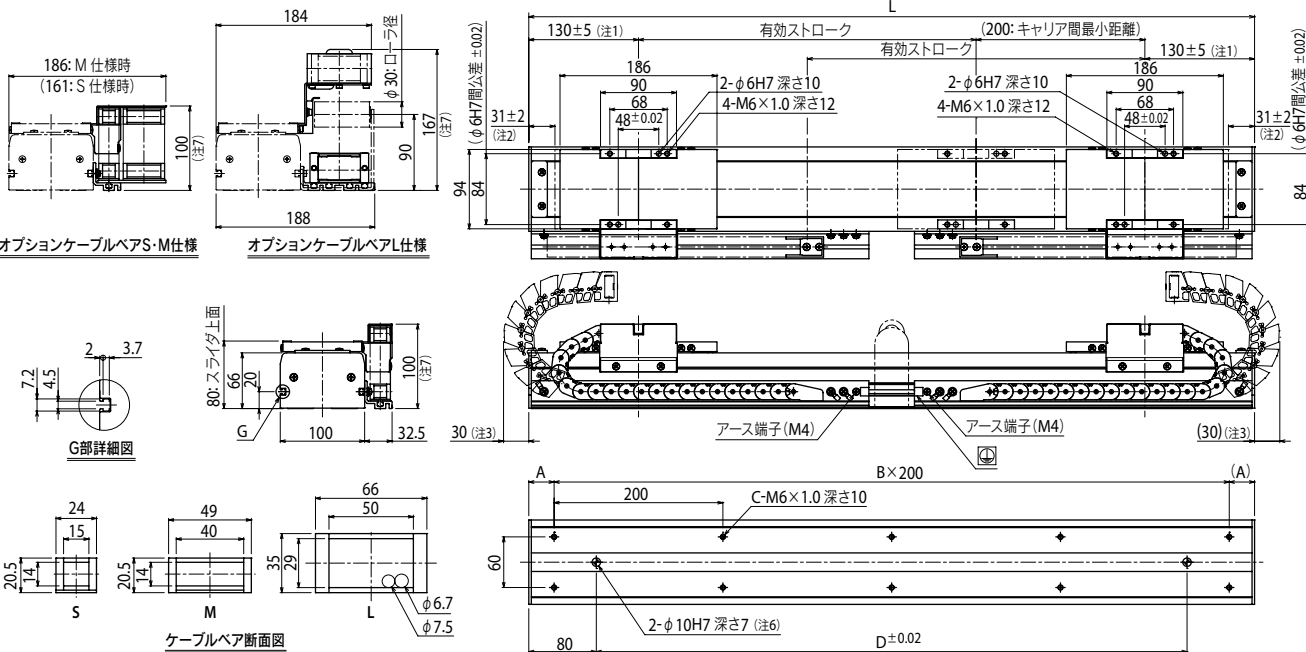
MF15 シングルキャリア水平仕様 **RH**



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。  
 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。  
 注4. 2100ストローク以上はL仕様のみ対応となります。  
 注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。  
 注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。  
 注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり、図面に示した寸法よりも高くなる場合があります。

有効ストローク	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		
本体質量 (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 ダブルキャリア水平仕様 **H**

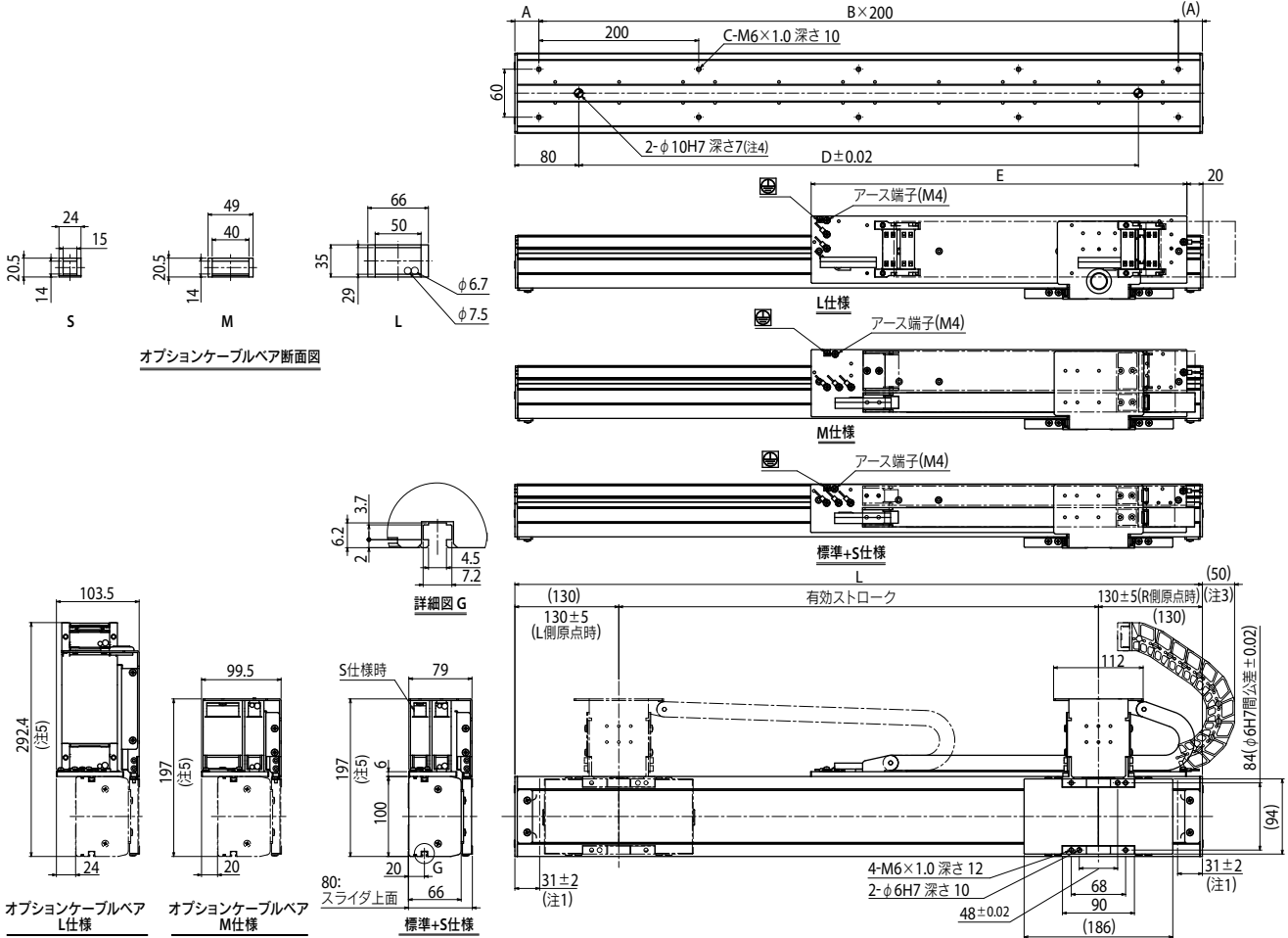


注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。  
 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。  
 注4. 2100ストローク以上はL仕様のみ対応となります。  
 注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。  
 注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。  
 注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり、図面に示した寸法よりも高くなる場合があります。

有効ストローク	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		
本体質量 (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	43.4	44.5	45.6	46.7	47.8	48.9	50.0	51.2	52.3		

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robomity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

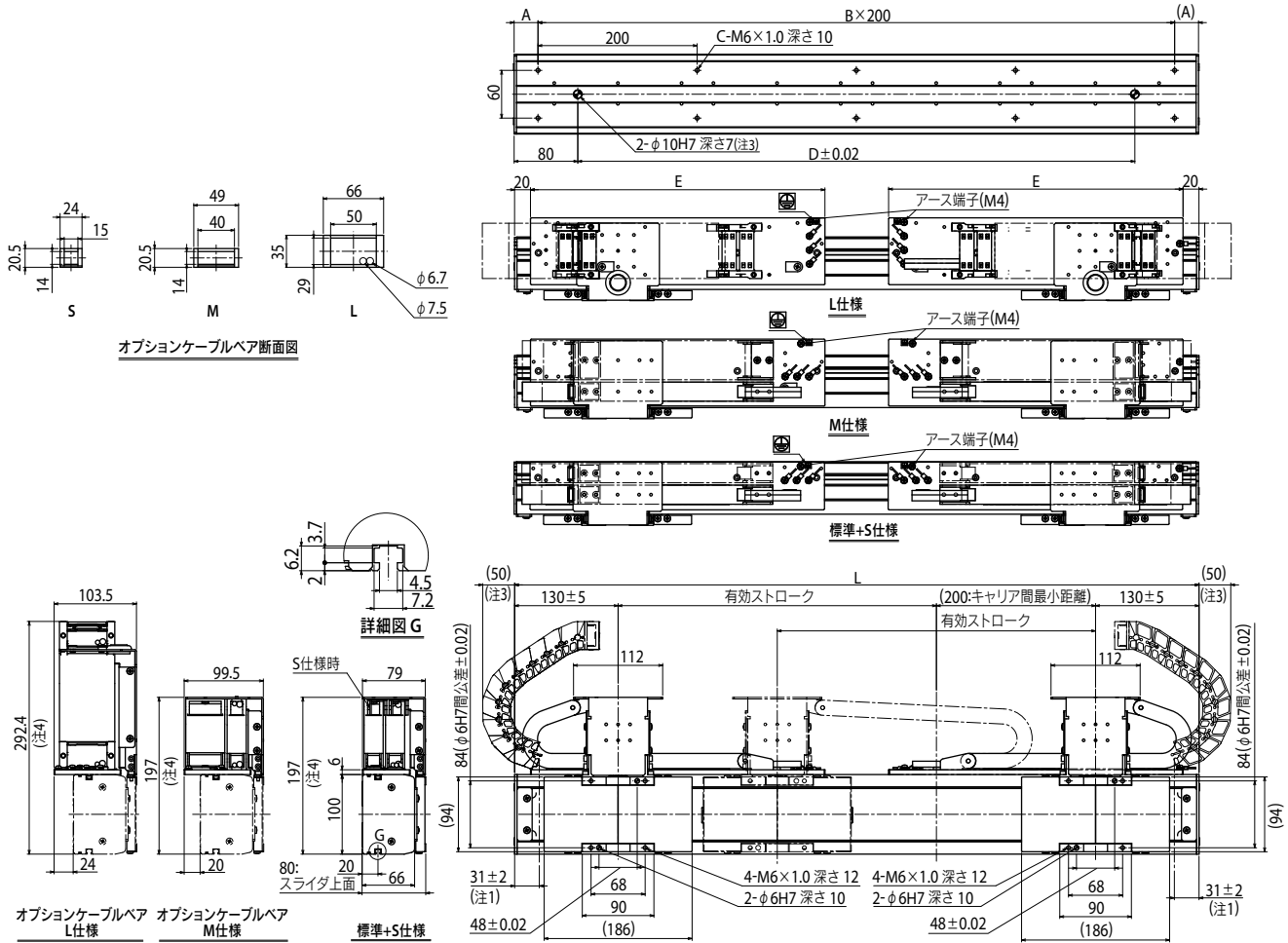
## MF15 シングルキャリア壁掛仕様 RW



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。  
 注3. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。  
 注5. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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
本体質量 (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 ダブルキャリア壁掛仕様 **W**



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。  
 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。  
 注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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
本体質量(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

ユニファイドケーブル  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニファイドケーブル  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニファイドケーブル  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&ブレンス  
YP-X  
クリーン  
コントローラ  
INFORMATION

# MF20/MF20D

● 壁掛仕様対応



## ■ 注文型式

シングルキャリア仕様

### MF20

<b>ロボット本体</b> MF20:インクリメンタル仕様 MF20A:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	<b>取付方法/ケーブルベア取出方向</b> RH:水平右取出 LH:水平左取出 RW:壁掛右取出 LW:壁掛左取出	<b>ユーザー用オプションケーブルベア<sup>※2</sup></b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>原点位置変更</b> 無記入:L側(標準) Z:R側 壁掛:無記入:R側(標準) Z:L側	<b>グリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> 150~4050 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長<sup>※3</sup></b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>※4</sup>
-----------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------

### TSP

<b>ポジションナ<sup>※5</sup></b> TS-P	<b>ドライバー:</b> 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	<b>回生装置</b> R:RGT付き	<b>TSモニタ</b> 無記入:なし L:LCD付き	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ GW:I/Oボードなし <sup>※6</sup>
------------------------------------	---------------------------------------------------------------	------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------

<b>SR1-P</b> コントローラ	<b>10</b> ドライバー:モータ容量 10:200W	<b>R</b> CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	<b>R</b> 回生装置 R:RG1付き	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
<b>RDV-P<sup>※1</sup></b> ロボットドライバー	<b>2</b> 電源電圧 2:AC200V	<b>10</b> ドライバー:モータ容量 10:200W以下	<b>RBR1</b> 回生装置	

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。  
 ※2. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみ対応となります。  
 ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※4. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。  
 ※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。  
 ※ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

### MF20D

<b>ロボット本体</b> MF20D:インクリメンタル仕様 MF20AD:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	<b>取付方法</b> H:水平取付 W:壁掛取付	<b>ユーザー用オプションケーブルベア<sup>※2</sup></b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>グリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> 150~3850 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長</b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) <sup>※4</sup>	<b>適用コントローラ</b> RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)
-------------------------------------------------------------------	---------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------

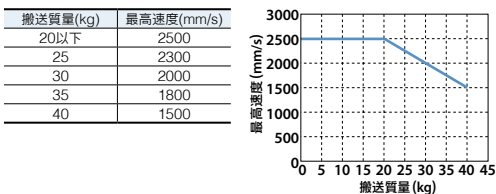
※コントローラ各種設定項目をご指定ください。

## ■ 基本仕様\*

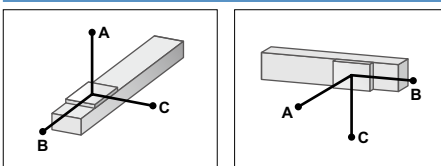
機種	MF20	MF20D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度 <sup>※2</sup>	2500 mm/sec	
定格推力	86 N	
最大可搬質量 <sup>※1</sup>	40 kg	
ストローク	150 mm~4050 mm (100 mmピッチ)	150 mm~3850 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W150 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+260 mm	ストローク+460 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。  
 ※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。  
 ※ 1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が20kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。

※2. 最高速度表



## ■ 許容オーバーハング量\*



	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
10kg	3156	1747	1196	1220	1320	2540
15kg	2811	1176	883	870	850	2200
20kg	2679	890	717	670	610	2030
25kg	2190	720	505	485	400	1280
30kg	1830	605	370	350	325	1050
35kg	1580	525	275	265	270	890
40kg	1390	465	225	235	230	765

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
373	373	328

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P10-R	プログラム
RCX320-R	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-P110-R	ポイントトレース/
TS-P210-R	リモートコマンド
RDV-P210-RBR1	ハルス列

## ■ ケーブルベア取出方向

**RH** 水平右取出

**LH** 水平左取出

**RW** 壁掛右取出

**LW** 壁掛左取出

※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外の要求に対しては、特注に対応させていただきますので弊社営業担当までお問い合わせください。

## ■ ユーザー用オプションケーブルベア

**Sタイプ**

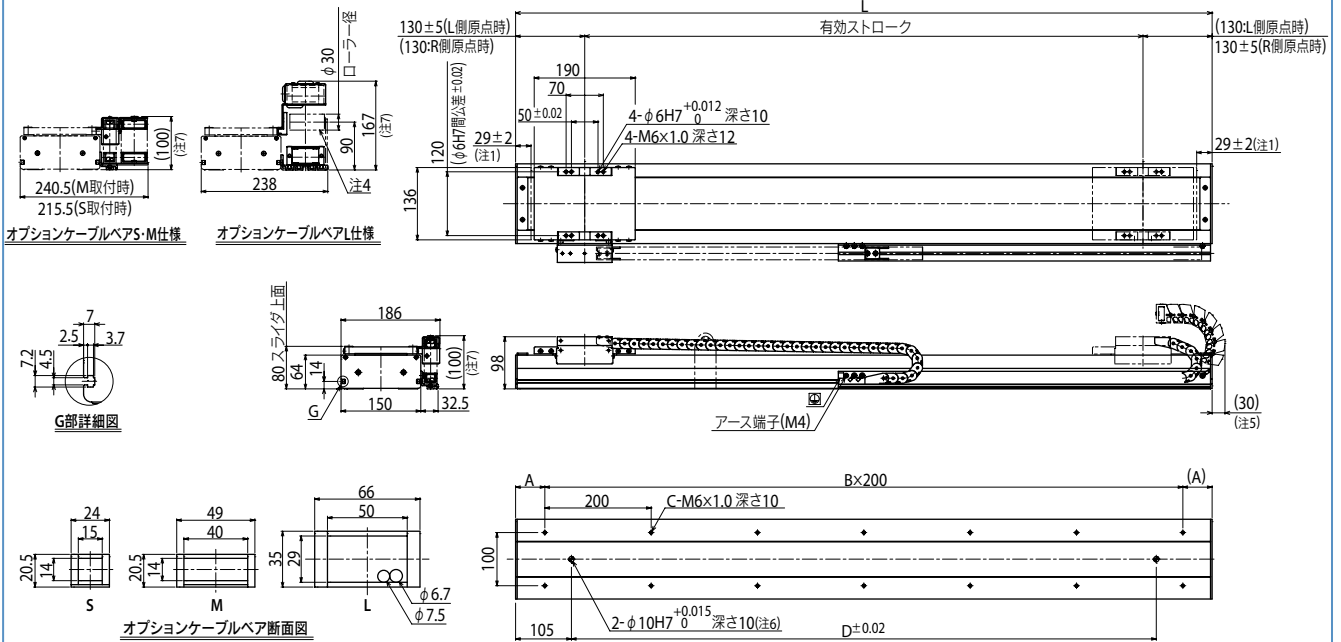
**Mタイプ**

**Lタイプ**

配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル x1, φ4エアチューブ x1  
 M: φ8屈曲ケーブル x2, φ6エアチューブ x2  
 L: φ8屈曲ケーブル x2, φ6エアチューブ x3

■ ユーザー用オプションケーブル部

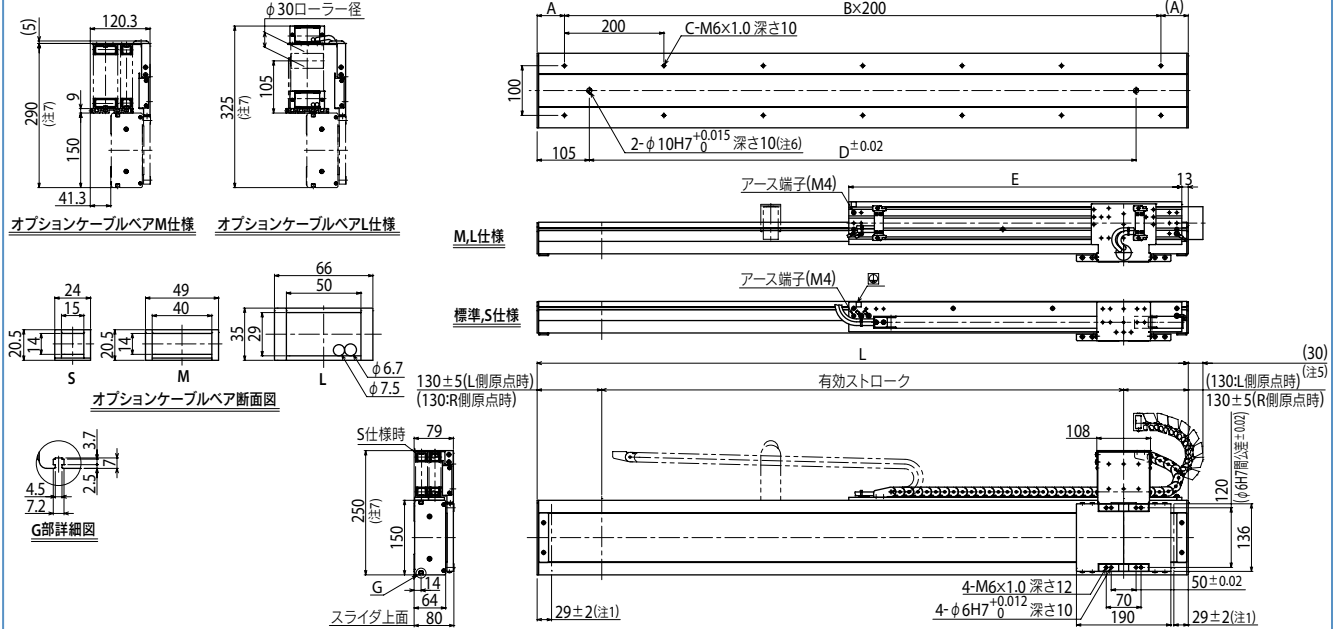
MF20 シングルキャリア水平仕様 RH



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
- 注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみに対応となります。
- 注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。
- 注5. オプションケーブルベアL仕様のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
- 注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050		
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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		
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		
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		
本体質量(kg)	8.4	10.1	11.7	13.3	15.0	16.6	18.2	19.8	21.5	23.1	24.7	26.4	28.0	29.6	31.3	32.9	34.5	36.1	37.8	39.4	41.0	42.7	44.3	45.9	47.6	49.2	50.8	52.4	54.1	55.7	57.3	59.0	60.6	62.2	63.9	65.5	67.1	68.7	70.4	72.0		

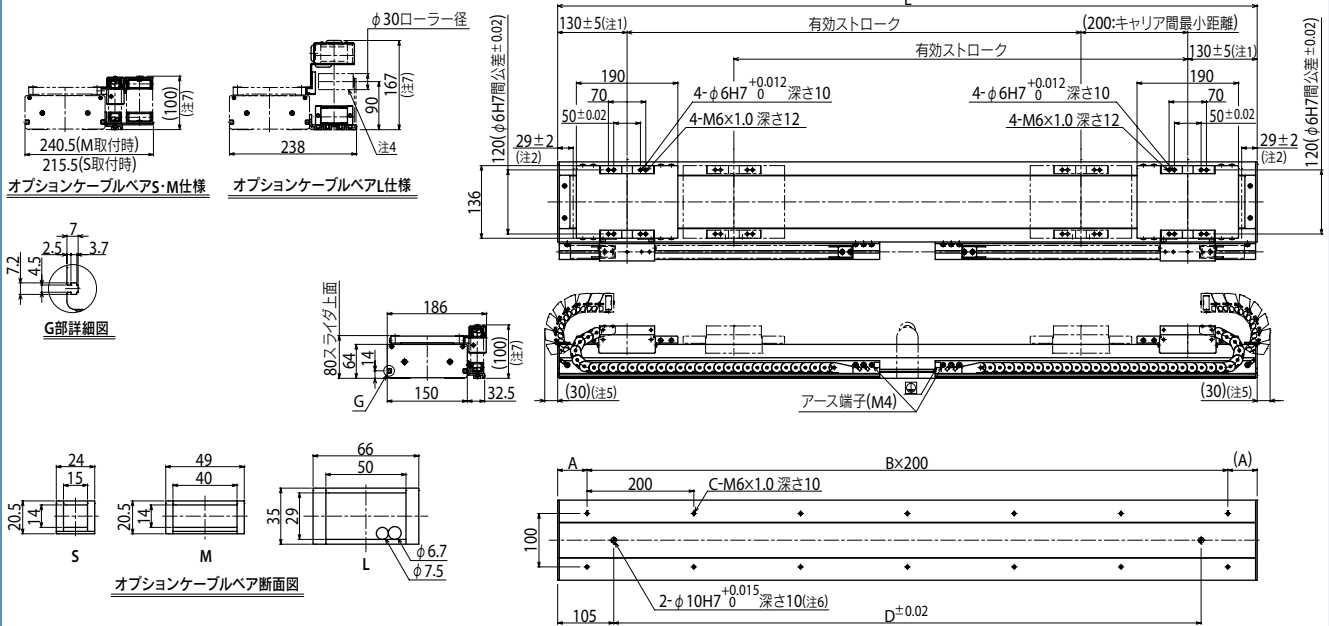
MF20 シングルキャリア壁掛仕様 RW



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。
- 注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみに対応となります。
- 注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。
- 注5. オプションケーブルベアL仕様のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
- 注6. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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
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
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
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
本体質量(kg)	8.4	10.1	11.7	13.3	15.0	16.6	18.2	19.8	21.5	23.1	24.7	26.4	28.0	29.6	31.3	32.9	34.5	36.1	37.8	39.4	41.0	42.7	44.3	45.9	47.6	49.2	50.8	52.4	54.1	55.7	57.3	59.0	60.6	62.2	63.9	65.5	67.1	68.7	70.4	72.0

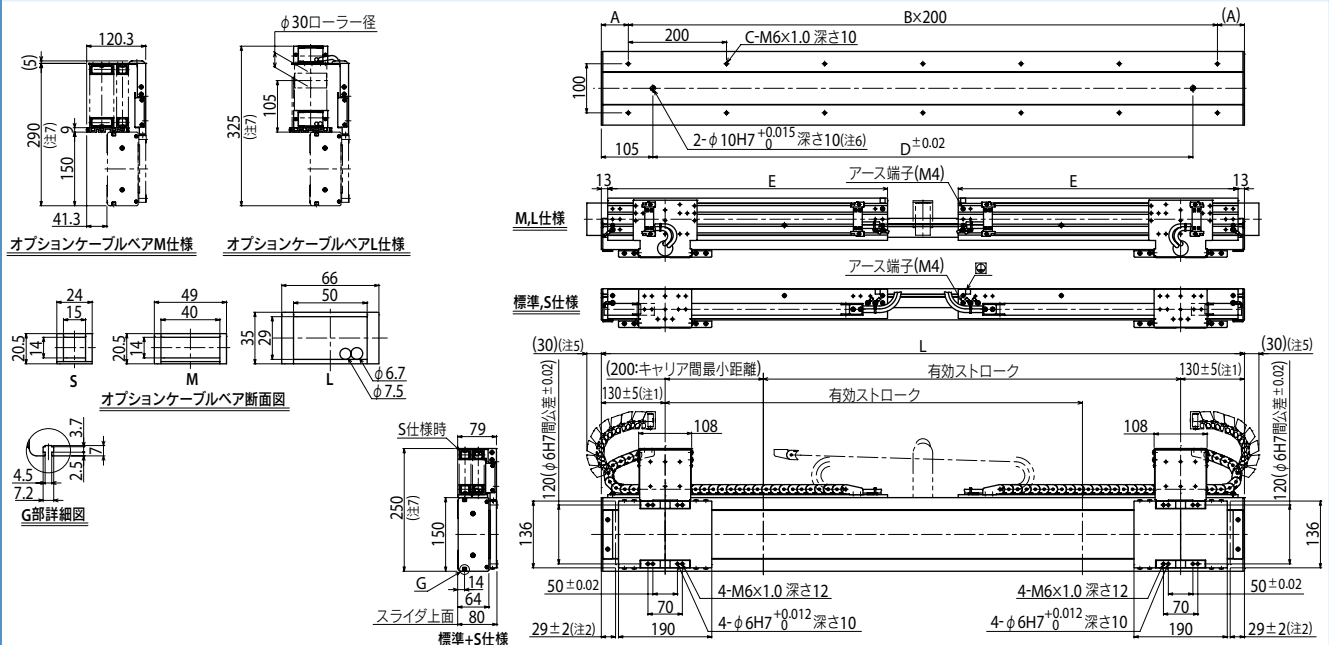
## MF20D ダブルキャリア水平仕様 H



- 注1 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
- 注2 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注3 2050ストローク以上はオプションケーブルレール仕様との対応となります。
- 注4 オプションケーブルレール仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。
- 注5 オプションケーブルレール仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
- 注6 φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注7 ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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		
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		
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		
本体質量 (kg)	14.9	16.6	18.3	20.0	21.7	23.5	25.2	26.9	28.6	30.3	32.0	33.7	35.4	37.2	38.9	40.6	42.3	44.0	45.7	47.4	49.1	50.8	52.6	54.3	56.0	57.7	59.4	61.1	62.8	64.5	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2		

## MF20D ダブルキャリア壁掛仕様 W



- 注1 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
- 注2 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注3 2050ストローク以上はオプションケーブルレール仕様との対応となります。
- 注4 オプションケーブルレール仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付けます。
- 注5 オプションケーブルレール仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
- 注6 φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注7 ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850		
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310		
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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		
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		
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		
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070		
本体質量 (kg)	14.9	16.6	18.3	20.0	21.7	23.5	25.2	26.9	28.6	30.3	32.0	33.7	35.4	37.2	38.9	40.6	42.3	44.0	45.7	47.4	49.1	50.8	52.6	54.3	56.0	57.7	59.4	61.1	62.8	64.5	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2		

# MF30/MF30D

● 壁掛仕様対応



## ■ 注文型式

シングルキャリア仕様

**MF30**

<b>ロボット本体</b> MF30:インクリメンタル仕様 MF30A:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	<b>取付方法/ケーブルベア取出方向</b> RH:水平右取出 LH:水平左取出 RW:壁掛右取出 LW:壁掛左取出	<b>ユーザー用オプションケーブルベア<sup>※2</sup></b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>原点位置変更</b> 水平 Z:R側 無記入:R側(標準) Z:L側	<b>グリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> 100~4000 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長<sup>※3</sup></b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>※4</sup>
-----------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------

**TSP**   **220**   **R**

<b>ポジションナ<sup>※5</sup></b> TS-P	<b>ドライバ:</b> 電源電圧/モータ容量 220:200V/400~600W	<b>回生装置</b> R:RGT付き	<b>TSモータ</b> 無記入:なし L:LCD付き	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ GW:I/Oボードなし <sup>※6</sup>
------------------------------------	----------------------------------------------	------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------

**SR1-P**   **20**   **R**

<b>コントローラ</b>	<b>ドライバ:</b> モータ容量 20:400~600W	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>回生装置</b> R:RG1付き	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
---------------	-----------------------------------	---------------------------------	------------------------	----------------------------------------------------------------------------

**RDV-P<sup>※1</sup>**   **2**   **20**   **RBR1**

<b>ロボットドライバ</b>	<b>電源電圧</b> 2:AC200V	<b>ドライバ:</b> モータ容量 20:400W以下	<b>回生装置</b>
-----------------	-------------------------	---------------------------------	-------------

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。  
 ※2. 2100ストローク以上(ダブルキャリア仕様は2050ストローク以上)はオプションケーブルベアL仕様のみ対応となります。  
 ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※4. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。  
 ※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。  
 ※ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

**MF30D**

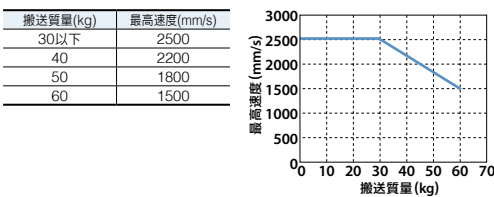
<b>ロボット本体</b> MF30D:インクリメンタル仕様 MF30AD:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	<b>取付方法</b> H:水平取付 W:壁掛取付	<b>ユーザー用オプションケーブルベア<sup>※2</sup></b> 無記入:なし S:Sタイプ M:Mタイプ L:Lタイプ	<b>グリス変更</b> 無記入:標準 GC:クリーン	<b>ストローク</b> 150~3750 (100mmピッチ)	<b>ケーブル長</b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>※4</sup>	<b>適用コントローラ</b> RCX320 SR1-P (2台) TS-P (2台) RDV-P (2台)
-------------------------------------------------------------------	---------------------------------	------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------

※コントローラ各種設定項目をご指定ください。

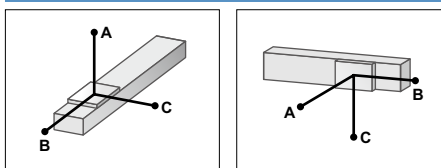
## ■ 基本仕様\*

機種	MF30	MF30D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度 <sup>※2</sup>	2500 mm/sec	
定格推力	125 N	
最大可搬質量 <sup>※1</sup>	60 kg	
ストローク	100 mm~4000 mm (100 mmピッチ)	150 mm~3750 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーク×2レール	
本体断面最大外形	W150 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+310 mm   ストローク+560 mm	
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。  
 ※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。  
 ※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が30kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。  
 ※2. 最高速度表



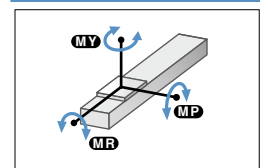
## ■ 許容オーバーハング量\*



	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
10kg	3364	2485	1284	1290	1320	2730
20kg	2298	1265	694	650	610	1750
30kg	2060	859	507	430	360	1460
40kg	1570	600	310	205	230	610
50kg	1265	400	180	145	175	470
60kg	1070	350	135	105	140	380

※ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
373	373	328

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム
RCX320-R	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
TS-P220-R	オンライン命令
RDV-P220-RBR1	ポイントトレース/リモートコマンド
	パルス列

## ■ ケーブルベア取出方向

**RH** 水平右取出   **LH** 水平左取出

**RW** 壁掛右取出   **LW** 壁掛左取出

※設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただきますので弊社までお問い合わせください。

## ■ ユーザー用オプションケーブルベア

**Sタイプ**   **Mタイプ**   **Lタイプ**

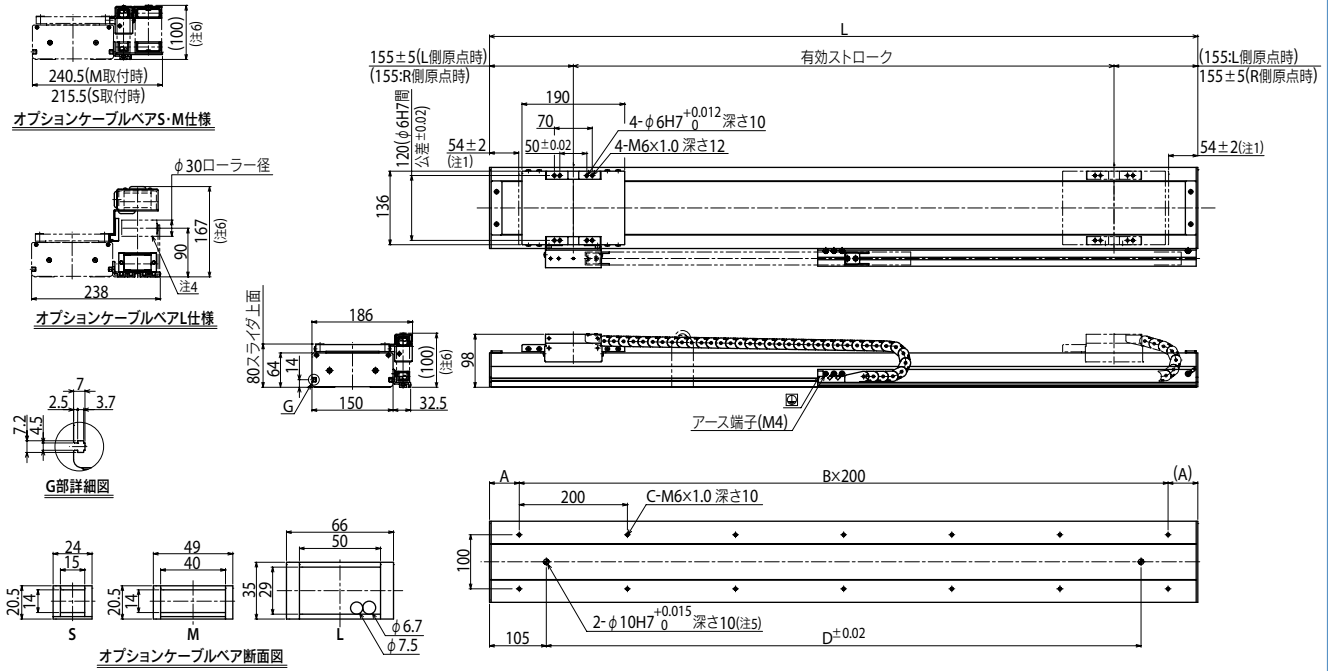
配管・配線の目安 S: φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1  
 M: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2  
 L: φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

■ ユーザー用オプションケーブル部

適用コントローラ

SR1-P ▶ 614   RCX320 ▶ 622   TS-P ▶ 588   RDV-P ▶ 602

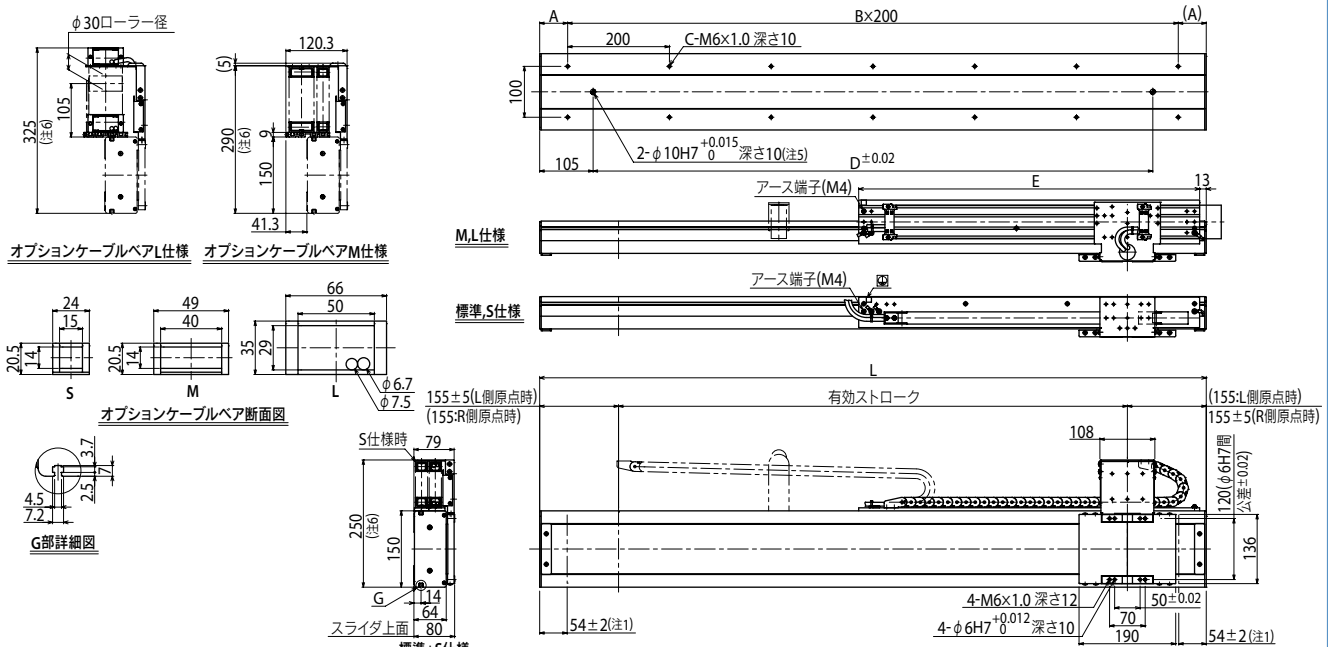
## MF30 シングルキャリア水平仕様 **RH**



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
- 注3. 2100ストローク以上はオプションケーブルベースL仕様のみ対応となります。
- 注4. オプションケーブルベースL仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベース垂れ防止ローラーが取り付けます。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注6. ストロークや動作条件によりケーブルベースの曲半半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310				
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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	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	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	4100	4100		
本体質量(kg)	9.0	10.7	12.3	13.9	15.6	17.2	18.8	20.4	22.1	23.7	25.3	27.0	28.6	30.2	31.9	33.5	35.1	36.7	38.4	40.0	41.6	43.3	44.9	46.5	48.2	49.8	51.4	53.0	54.7	56.3	57.9	59.6	61.2	62.8	64.5	66.1	67.7	69.3	71.0	72.6	72.6			

## MF30 シングルキャリア壁掛仕様 **RW**

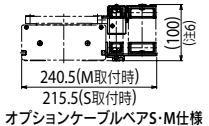


- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。
- 注3. 2100ストローク以上はオプションケーブルベースL仕様のみ対応となります。
- 注4. オプションケーブルベースL仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベース垂れ防止ローラーが取り付けます。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注6. ストロークや動作条件によりケーブルベースの曲半半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

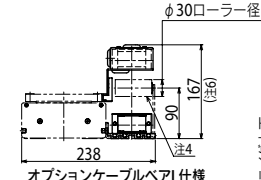
有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000				
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310				
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
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	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	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	4100	4100		
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170	2170	2170		
本体質量(kg)	9.0	10.7	12.3	13.9	15.6	17.2	18.8	20.4	22.1	23.7	25.3	27.0	28.6	30.2	31.9	33.5	35.1	36.7	38.4	40.0	41.6	43.3	44.9	46.5	48.2	49.8	51.4	53.0	54.7	56.3	57.9	59.6	61.2	62.8	64.5	66.1	67.7	69.3	71.0	72.6	72.6			



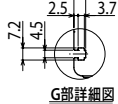
MF30D ダブルキャリア水平仕様 **H**



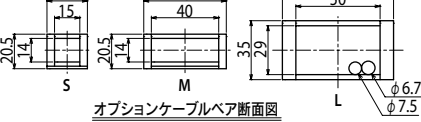
オプションケーブルベア S-M仕様



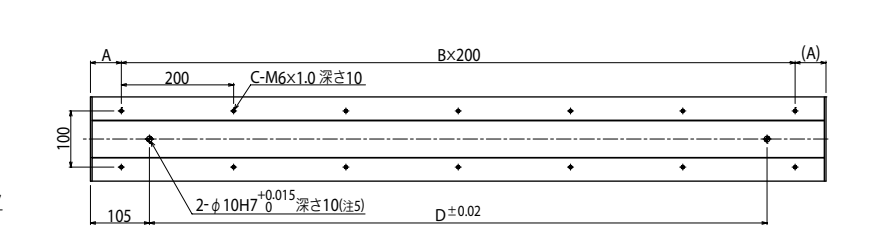
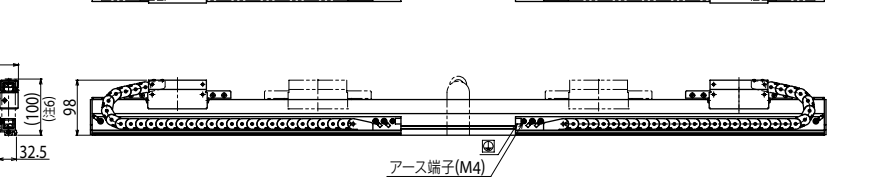
オプションケーブルベア L仕様



G部詳細図



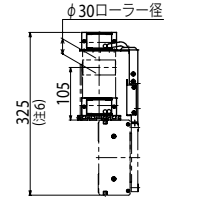
オプションケーブルベア断面図



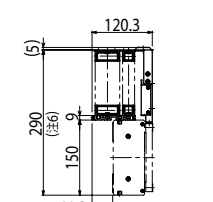
注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様での対応となります。注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラーが取り付けます。注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	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	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	4200	
本体質量 (kg)	17.6	19.3	21.0	22.8	24.5	26.2	27.9	29.6	31.3	33.0	34.7	36.5	38.2	39.9	41.6	43.3	45.0	46.7	48.4	50.2	51.9	53.6	55.3	57.0	58.7	60.4	62.1	63.9	65.6	67.3	69.0	70.7	72.4	74.1	75.8	77.5	79.3		

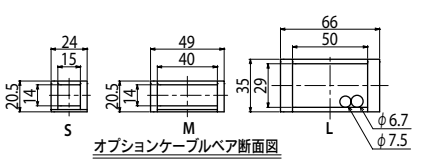
MF30D ダブルキャリア壁掛仕様 **W**



オプションケーブルベア L仕様



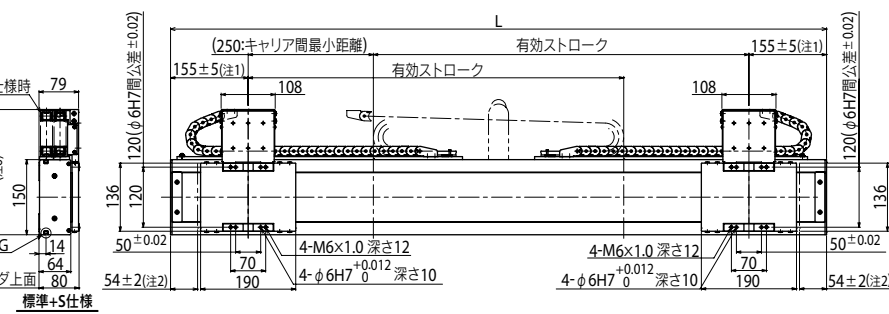
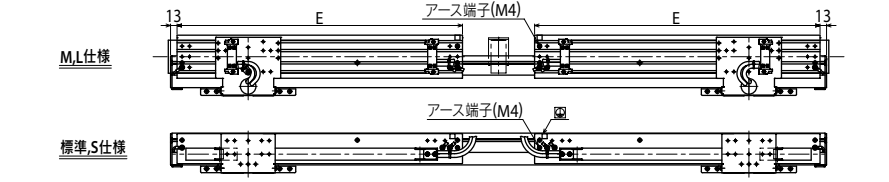
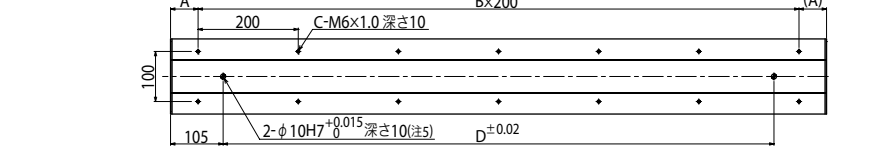
オプションケーブルベア M仕様



オプションケーブルベア断面図



G部詳細図



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様での対応となります。注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラーが取り付けます。注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750		
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310		
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	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	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	4200	
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	
本体質量 (kg)	17.6	19.3	21.0	22.8	24.5	26.2	27.9	29.6	31.3	33.0	34.7	36.5	38.2	39.9	41.6	43.3	45.0	46.7	48.4	50.2	51.9	53.6	55.3	57.0	58.7	60.4	62.1	63.9	65.6	67.3	69.0	70.7	72.4	74.1	75.8	77.5	79.3		

# MF75/MF75D



## ■ 注文型式

### シングルキャリア仕様

<b>MF75</b>						<b>TSP</b>	<b>220</b>	<b>R</b>		
ロボット本体 MF75:インクリメンタル仕様 MF75A:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	取付方法/ ケーブルベア取出方向 RH:水平右取出 LH:水平左取出	原点位置変更 水平 無記入:L側(標準) Z:R側	クリス変更 無記入:標準 GC:クリーン	ストローク 1000~4000 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲) <sup>※3</sup>	ポジションナ <sup>※4</sup> TS-P	ドライバ; 電源電圧/モータ容量 220:200V/400~ 600W	回生装置 R:RGU-2付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>
						<b>SR1-P</b>	<b>20</b>		<b>R</b>	
						コントローラ	ドライバ:モータ容量 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RGU-2付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
						<b>RDV-P<sup>※1</sup></b>	<b>2</b>		<b>25</b>	<b>RBR2</b>
						ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V		ドライバ:モータ容量 25:750W以下	回生装置

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。  
 ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。  
 ※ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

### ダブルキャリア仕様

<b>MF75D</b>	<b>H</b>				
ロボット本体 MF75D:インクリメンタル仕様 MF75AD:セミアブソ仕様 <sup>※1</sup>	取付方法 H:水平取付	クリス変更 無記入:標準 GC:クリーン	ストローク 680~3680 (100mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) <sup>※3</sup>	適用コントローラ RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)

※コントローラ各種設定項目をご指定ください。

## ■ 基本仕様<sup>※</sup>

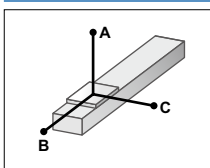
機種	MF75	MF75D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度 <sup>※2</sup>	2500 mm/sec	
定格推力	260 N	
最大可搬質量 <sup>※1</sup>	160 kg	
ストローク	1000 mm~4000 mm (100 mmピッチ)	680 mm~3680 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W210 mm × H100 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+360 mm	ストローク+680 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(プレーキ付)はありません。  
 ※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。  
 ※ 1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が75kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。

※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
75以下	2500
90	2310
100	2200
110	2090
120	2000
130	1920
140	1840
150	1770
160	1700

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

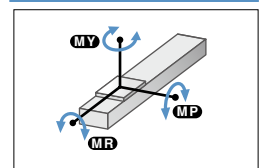


水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	3397	2841	1840
40kg	2795	1389	964
60kg	2200	530	450
80kg	1800	175	150
100kg	1500	130	110
120kg	1250	100	80
140kg	1100	80	65
160kg	950	60	50

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
830	831	730

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム
RCX320-R	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
TS-P220-R	オンライン命令
RDV-P225-RBR2	ポイントトレース/リモートコマンド
	バルス列

## ■ ケーブルベア取出方向

**RH** 水平右取出

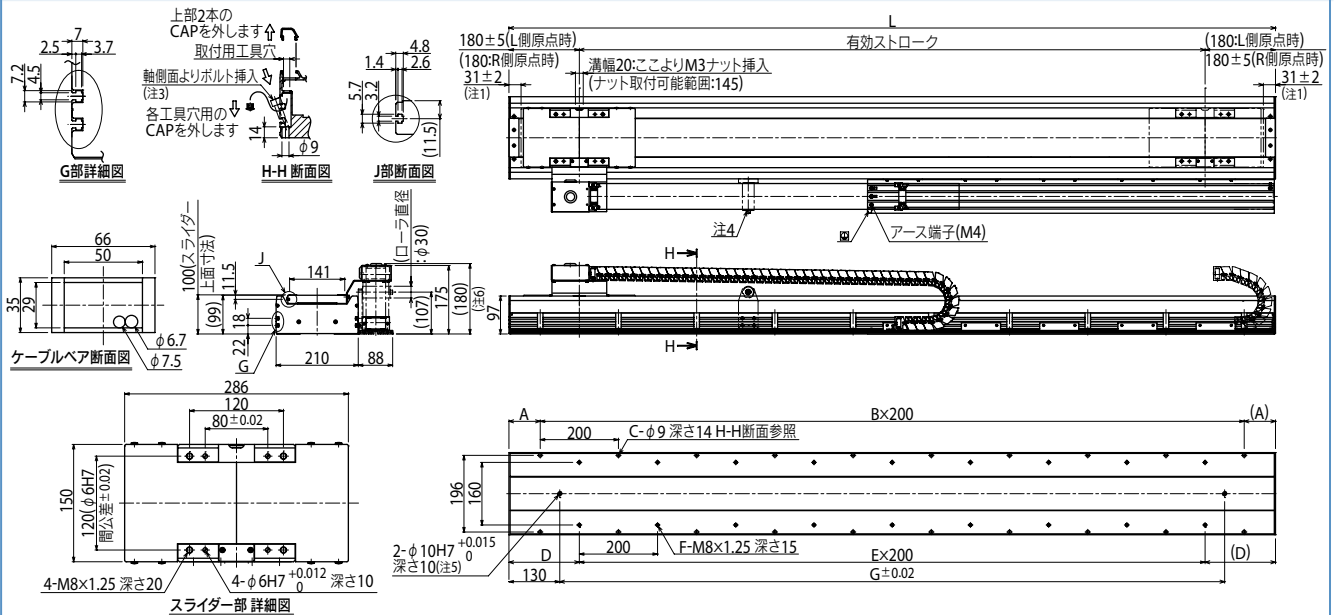
**LH** 水平左取出

※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外の要求に対しては特注にて対応させていただきますので弊社までお問い合わせください。

## ■ ケーブルベア

配線:配管の目安 φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3  
 □ ユーザー用オプションケーブル部

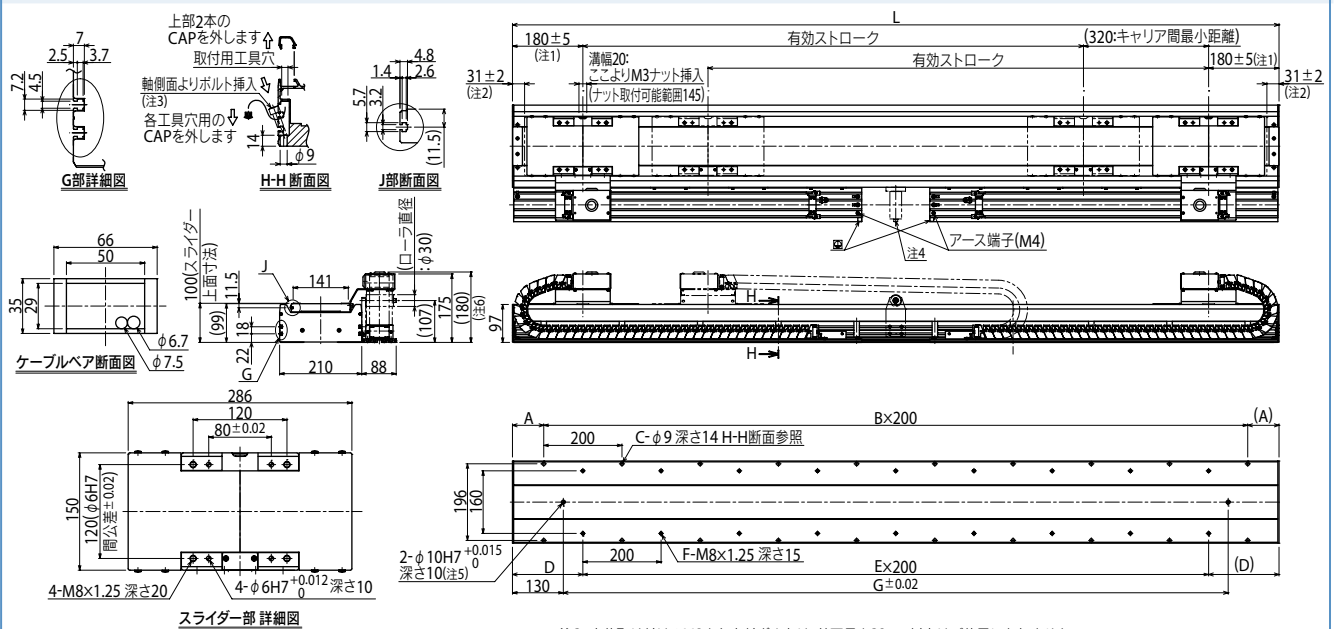
MF75 シングルキャリア水平仕様 **RH**



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時はL側原点(本図どおり)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
- 注3. 本体取り付けのM8六角穴付ボルトは、首下長さ30mm以上はご使用になれません。
- 注4. 3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	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	4360
A	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80
B	5	5	7	7	7	7	9	9	9	9	11	11	11	11	13	13	13	13	15	15	15	15	17	17	17	17	19	19	19	19	21
C	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44
D	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180
E	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30	30	30	30	34	34	34	34	38	38	38	38	42	42	42
G	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
本体質量 (kg)	46	49	51	54	56	59	61	64	66	69	71	74	76	79	81	84	86	89	91	94	96	99	101	104	106	109	111	114	116	119	121

MF75D ダブルキャリア水平仕様 **H**



- 注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
- 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注3. 本体取り付けのM8六角穴付ボルトは、首下長さ30mm以上はご使用になれません。
- 注4. 3080ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
- 注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680
L	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	4360
A	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80
B	5	5	7	7	7	7	9	9	9	9	11	11	11	11	13	13	13	13	15	15	15	15	17	17	17	17	19	19	19	19	21
C	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44
D	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180
E	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30	30	30	30	34	34	34	34	38	38	38	38	42	42	42
G	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
本体質量 (kg)	57	60	62	65	67	70	73	75	78	81	83	86	88	91	94	96	99	101	104	107	109	112	114	117	120	122	125	127	130	133	135

# MEMO

---

---

リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ユニファイドモデル  
LCMR200単軸ロボット  
GXユニファイドモデル  
LCM100スカラーロボット  
YK-X

## 単軸ロボット

FLIP-X  
SERIES単軸ロボット  
Robonityユニファイドロボット  
PHASER単軸ロボット  
FLIP-X小型単軸ロボット  
TRANSERO

## CONTENTS

■ FLIP-X 仕様一覧表	286
■ 注文型式説明	288
■ 注文型式用語説明	289

## Tタイプ フレームレス構造モデル

T4L	290
T4LH	291
T5L	292
T5LH	293
T6L	294
T9	295
T9H	296

## Fタイプ/GFタイプ 高剛性フレーム付きモデル

F8	297
F8L	298
F8LH	300
F10	301
F10H	302
F14	304
F14H	305
GF14XL	306
F17	307
F17L	309
GF17XL	310
F20	311
F20N	313

## Nタイプ ナット回転型モデル

N15	314
N15D	316
N18	318
N18D	320

## Bタイプ タイミングベルト駆動モデル

B10	322
B14	324
B14H	326

## Rタイプ 回転軸モデル

R5	328
R10	329
R20	330

直交ロボット  
XY-Xヒック&ブレンス  
YP-Xクリーン  
CLEANコントローラ  
CONTROLLER各種情報  
INFORMATION

Tタイプ

Fタイプ

GFタイプ

Nタイプ

B/Rタイプ

# FLIP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し位置決め精度 (mm)	リード (mm)	最大可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度 (mm/sec)																				
					水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
Tタイプ	T4L/T4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																				
				6	6	2.4	360																				
				2	6	7.2	120																				
	T5L/T5LH	30	±0.02	20	3	-	1200										960	840	720	660							
				12	5	1.2	800										640	560	480	440							
				6	9	2.4	400										320	280	240	220							
	T6L	60	±0.02	20	10	-	1333										1133	1000	866	800							
				12	12	4	800										680	600	520	480							
				6	30	8	400										340	300	260	240							
	T9	100	±0.01	30	15	-	1800										1440				1170	900					
				20	30	4	1200										960				780	600					
				10	55	10	600										480				390	300					
				5	80	20	300										240				195	150					
				30	25	-	1800										1440				1170	900					
	T9H	200	±0.01	20	40	8	1200										960				780	600					
				10	80	20	600										480				390	300					
				5	100	30	300										240				195	150					
				30	25	-	1800										1440				1170	900					
F8	100	±0.02	20	12	-	1200										1080	900	780	720	600							
			12	20	4	720										648	540	468	432	360							
			6	40	8	360										324	270	234	216	180							
F8L	100	±0.01	30	7	-	1800										1530	1350	1170	1080	990	900	810					
			20	20	4	1200										1020	900	780	720	660	600	540					
			10	40	8	600										510	450	390	360	330	300	270					
			5	50	16	300										255	225	195	180	165	150	135					
F8LH	100	±0.01	20	30	-	1200										1020	900	780	720	660	600	540	480				
			10	60	-	600										510	450	390	360	330	300	270	240				
			5	80	-	300										255	225	195	180	165	150	135	120				
F10	100	±0.01	30	15	-	1800										1440				1170	900						
			20	20	4	1200										960				780	600						
			10	40	10	600										480				390	300						
			5	60	20	300										240				195	150						
F10H	200	±0.01	30	25	-	1800										1440	1260	1080	900	720	630						
			20	40	8	1200										960	840	720	600	480	420						
			10	80	20	600										480	420	360	300	240	210						
			5	100	30	300										240	210	180	150	120	105						
F14	100	±0.01	30	15	-	1800										1440				1170	900						
			20	30	4	1200										960				780	600						
			10	55	10	600										480				390	300						
			5	80	20	300										240				195	150						
F14H	200	±0.01	30	25	-	1800										1440				1170	900						
			20	40	8	1200										960				780	600						
			10	80	20	600										480				390	300						
			5	100	30	300										240				195	150						
F17	400	±0.01	40	40	-	2400										1920				1680							
			20	80	15	1200										960				840							
			10	120	35	600										480				420							
F17L	600	±0.02	50	50	10																						
			40	60	-	2400										1920				1680							
			20	120	25	1200										960				840							
F20	600	±0.01	10	-	45	600										480				420							
			20	80	-																						
F20N	400	±0.04	20	80	-																						
GFタイプ	GF14XL	200	±0.01	20	45	-																					
	GF17XL	400	±0.01	20	90	-																					
Nタイプ	N15	400	±0.01	20	50	-																					
	N15D	400	±0.01	20	50	-																					
	N18	400	±0.01	20	80	-																					
	N18D	400	±0.01	20	80	-																					
Bタイプ	B10	100	±0.04	-	10	-																					
	B14	100	±0.04	-	20	-																					
	B14H	200	±0.04	-	30	-																					

タイプ	モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し位置決め精度 (sec)	減速比	最高速度 (°/sec)	掲載ページ
Rタイプ	R5	50	±30	1/50	360	P328
	R10	100	±30	1/50	360	P329
	R20	200	±30	1/50	360	P330

▲ご使用上の注意点

- 取扱いについて  
「FLIP-Xシリーズユーザーズマニュアル」の内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。
- 設置許容周囲温度  
0~45℃

																					掲載ページ		
1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500~1600	1650	1700	1750	1800	1850~2000	2050	2150	2250	2350	2400~2500	2550	2650~3050		
																						T4L : <b>P290</b> T4LH : <b>P291</b>	
																							T5L : <b>P292</b> T5LH : <b>P293</b>
																							<b>P294</b>
	810																						<b>P295</b>
	540																						
	270																						
	135																						
	810																						<b>P296</b>
	540																						
	270																						
	135																						
																							<b>P297</b>
	720																						<b>P298</b>
	480																						
	240																						
	120																						
	420																						<b>P300</b>
	210																						
	105																						
	810																						<b>P301</b>
	540																						
	270																						
	135																						
																							<b>P302</b>
	810																						<b>P304</b>
	540																						
	270																						
	135																						
	810																						<b>P305</b>
	540																						
	270																						
	135																						
	1440	1200	960	840	720																		<b>P307</b>
	720	600	480																				
	360	300	240																				
		2200	1900	1500	1200	900	800																<b>P309</b>
	1440	1200	960	840	720																		<b>P311</b>
	720	600	480																				
	360	300	240																				
									1200														<b>P313</b>
																							<b>P306</b>
																							<b>P310</b>
																							<b>P314</b>
																							<b>P316</b>
																							<b>P318</b>
																							<b>P320</b>
																							<b>P322</b>
																							<b>P324</b>
																							<b>P326</b>

- LCMR200
- 単軸ロボット GX
- LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- 単軸ロボット PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERVO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&ブレンス YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- タイナ
- タイナ
- タイナ
- Gタイナ
- Nタイナ
- B/Rタイナ

# 注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットFLIP-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分の型式をつなげて表記します。

## 〈例〉

### ●メカ ▶ F8

- ・リード ▶ 20mm
- ・ブレーキ ▶ 有り
- ・原点位置 ▶ 反モータ側
- ・グリス ▶ 標準
- ・ストローク ▶ 500mm
- ・ケーブル長 ▶ 3.5m

### ●コントローラ ▶ SR1-X

- ・CE対応 ▶ 不要
- ・回生装置 ▶ 不要
- ・入出力選択 ▶ NPN
- ・バッテリー ▶ 付き

### ●注文型式

# F8-20-BK-Z-500-3L-SR1-X05-N-B

メカ部分

コントローラ部分

本ページでは、メカ部分の注文型式の詳細を説明します。

コントローラ部分の注文型式については、各コントローラページでご確認ください。

SR1-X ▶ [P.614](#)、TS-X ▶ [P.588](#)、RDV-X ▶ [P.602](#)

## メカ部分

### ●Tタイプ/Fタイプ (F8/F8L/F8LH)

①ロボット本体	③リード指定	④ブレーキ	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長	
T4L F8 T4LH F8L T5L F8LH T5LH T6L T9 T9H	30 30mm 20 20mm 12 12mm 10 10mm 6 6mm 5 5mm 2 2mm	無記入 プレーキなし BK プレーキ付き	原点位置 変更	なし 標準 Z 反モータ側	グリス 指定	なし 標準 GC クリーン	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Fタイプ (F8/F8L/F8LH 以外)

①ロボット本体	③リード指定	④ブレーキ	⑥ケーブル取出方向	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長	
F10 F20 F10H F20N F14 F14H F17 F17L	50 50mm 40 40mm 30 30mm 20 20mm 10 10mm 5 5mm	無記入 プレーキなし BK プレーキ付き	無記入 標準(S) U 上取出 R 右取出 L 左取出	原点位置 変更	なし 標準 Z 反モータ側	グリス 指定	なし 標準 GC クリーン	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●GFタイプ

①ロボット本体	②モデル	⑤取付方向	③リード指定	⑥ケーブル取出方向	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長		
GF14XL GF17XL	S ストレート モデル	H 水平	20 20mm	無記入 標準(S) U 上取出 R 右取出 L 左取出	原点位置 変更	なし 標準 Z 反モータ側	フレーム 無記入 標準 (座グリ) T タップ	グリス 指定	なし 標準 GC クリーン	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Nタイプ (シングルキャリア)

①ロボット本体	③リード指定	⑦ケーブルベア取出方向	⑧ケーブルベア仕様	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長	
N15 N18	20 20mm	RH 水平右取出 LH 水平左取出 RW 壁掛右取出 LW 壁掛左取出	S 標準ケーブルベア M オプションケーブルベア	原点位置 変更	なし 標準 Z L側	グリス 指定	なし 標準 GC クリーン	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Nタイプ (ダブルキャリア)

①ロボット本体	③リード指定	⑤取付方向	⑧ケーブルベア仕様	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
N15D N18D	20 20mm	H 水平取付 W 壁掛取付	S 標準ケーブルベア M オプションケーブルベア	グリス 指定	なし 標準 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Bタイプ

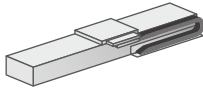
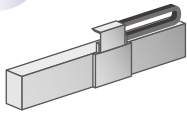
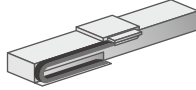
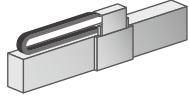
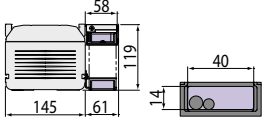
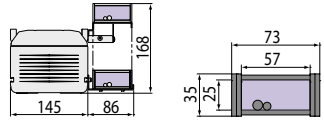
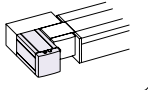
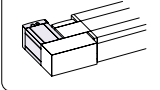
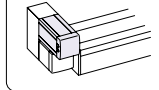
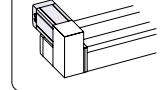
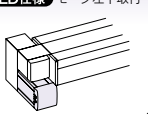
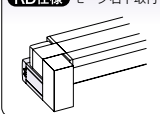
①ロボット本体	⑨モータ取付方向	⑩オプション		⑪ストローク	⑫ケーブル長
B10 B14 B14H	L モータ左水平 R モータ右水平 LU モータ左上 RU モータ右上 LD モータ左下 RD モータ右下	グリス 指定	なし 標準 GC クリーン		3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m

### ●Rタイプ

①ロボット本体	⑥ケーブル取出方向	⑫ケーブル長
R5 R10 R20	無記入 標準(S) B 横取出	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m 3K 3.5m 5K 5m 10K 10m



# 注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②モデル	ストレートモデルのみ(GFタイプ)
③リード指定	ボールネジリードを選択してください。
④ブレーキ	ブレーキの有無が選択できます。 水平仕様: ブレーキなし 垂直仕様: ブレーキ付き
⑤取付方向	ロボットの取り付けの向きを選択してください(水平/壁掛け)。
⑥ケーブル取出方向	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルを取り出す方向を選択できます。
⑦ケーブルベア取出方向	ロボットの取り付け向き(水平/壁掛け)と、ケーブルベアの取り出し方向を選択してください。  <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p><b>RH</b> 水平右取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>RW</b> 壁掛右取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LH</b> 水平左取出</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LW</b> 壁掛左取出</p>  </div> </div> <p>※ 設置は必ずケーブルベア取り出し方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは不具合の原因になりますので御注意ください。 なお取り付け方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。</p>
⑧ケーブルベア仕様	お客様の配線処理用のケーブルベアのサイズを選択してください。  <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p><b>Sタイプ</b> 標準ケーブルベア仕様</p>  <p>※φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>Mタイプ</b> オプションケーブルベア仕様</p>  <p>■ ユーザー用オプションケーブル部</p> </div> </div>
⑨モータ取付方向	モータの取付方向を選択してください。  <div style="display: grid; grid-template-columns: repeat(2, 1fr); gap: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p><b>L仕様</b> モータ左水平取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>R仕様</b> モータ右水平取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LU仕様</b> モータ左上取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>RU仕様</b> モータ右上取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>LD仕様</b> モータ左下取付</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p><b>RD仕様</b> モータ右下取付</p>  </div> </div>
⑩オプション	<b>原点位置変更:</b> 原点の位置を変更できます。
	<b>フレーム:</b> フレームを固定するための穴を選択できます。(座グリ/タップ)
	<b>グリス指定:</b> クリーングリスを選択できます。
⑪ストローク	ロボットの動作範囲のストロークを選択してください。
⑫ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 3L : 3.5m (標準) 5L : 5m 10L : 10m 1K : 1m (T4L, T5Lのみ選択可能 耐屈曲ケーブル) 3K : 3.5m (耐屈曲ケーブル) 5K : 5m (耐屈曲ケーブル) 10K : 10m (耐屈曲ケーブル)

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
Tタイプ  
Fタイプ  
GFタイプ  
Nタイプ  
Bタイプ

# T4L

- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ24V仕様



## ■ 注文型式

<b>T4L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク 50~400 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm    6 mm    2 mm
最高速度	720 mm/sec    360 mm/sec    120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4.5 kg    6 kg    6 kg 垂直使用時 1.2 kg    2.4 kg    7.2 kg
定格推力	32 N    64 N    153 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+198 mm 垂直使用時 ストローク+236 mm
本体断面最大外形	W45 mm × H53 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	16384 バルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。  
 コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	リード12	2kg	433	87	180
					4.5kg	223	33	75
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	リード12	2kg	149	54	376
					4.5kg	50	1	148
垂直使用時 (単位:mm)	A	C	リード6	3kg	107	24	380	
				6kg	31	0	195	
垂直使用時 (単位:mm)	A	C	リード6	3kg	113	24	1180	
				6kg	32	0	440	

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

## ■ 静的許容モーメント

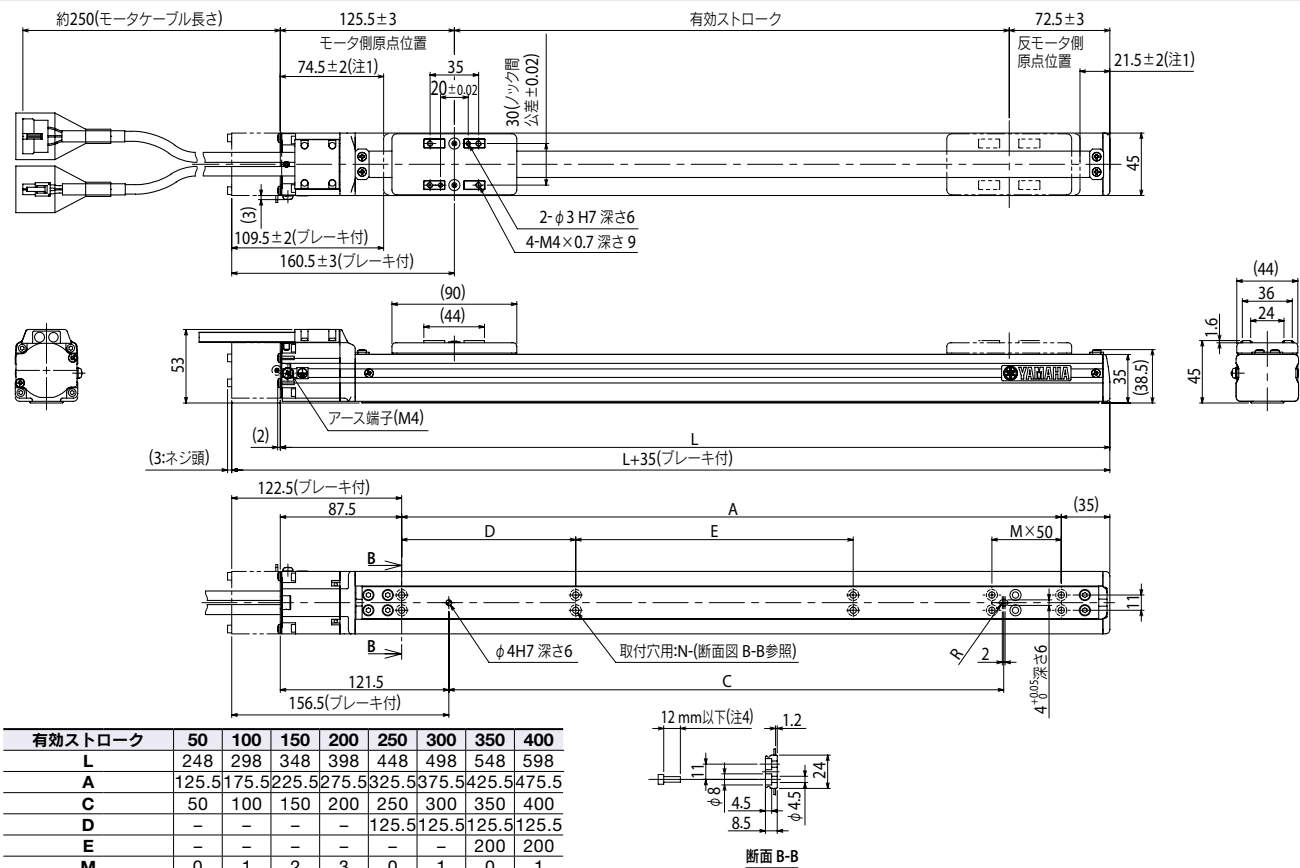
MY	MP	MR
15	19	18

(単位:N・m)

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列/ プログラム/ ポイントレレス/ リモートコマンド/ オンライン命令

## T4L



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。  
 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。  
 注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

# T4LH

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



## ■ 注文型式

### T4LH

ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 反:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------------------	---------------------------------	----------------------------	--------------------------	------------------------------	--------------------------------------------------------------------------

### TSX

ボジショナ <sup>※2</sup> (TSX:TS-X)	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:P:NPN PN:P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプン) N:なし(インクリ)
-----------------------------------	-----------------------------------------------------------	----------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### SR1-X

コントローラ	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:P:NPN PN:P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプン) N:なし(インクリ)
--------	----	-------------------------	--------------------------	--------------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	2	05	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下
----------	---	----	------------------	-------------------------

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm    6 mm    2 mm
最高速度	720 mm/sec    360 mm/sec    120 mm/sec
最大可搬	水平使用時 4.5 kg    6 kg    6 kg 垂直使用時 1.2 kg    2.4 kg    7.2 kg
定格推力	32 N    64 N    153 N
ストローク	50 mm ~ 400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+198 mm 垂直使用時 ストローク+236 mm
本体断面最大外形	W45 mm × H53 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。  
コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

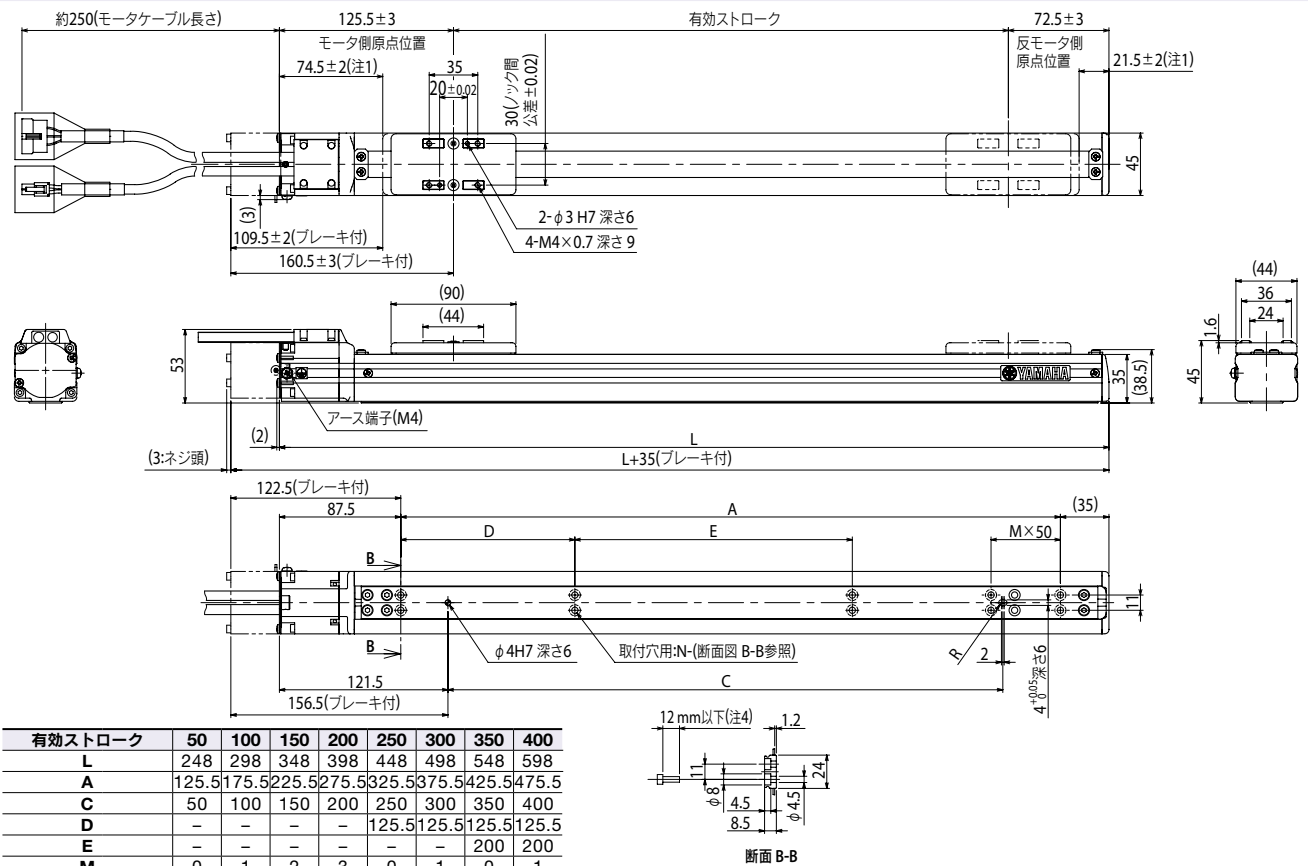
水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	リット12	2kg	341	90	174
					4.5kg	172	37	72
壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	リット12	2kg	140	73	300
					4.5kg	47	22	119
垂直使用時 (単位:mm)	A	C	リット12	1.2kg	122	121		
				2.4kg	56	57		
静的許容モーメント (単位:N・m)	MY	MP	MR	15	19	18		

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## T4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	-	-	-	-	125.5	125.5	125.5	125.5
E	-	-	-	-	-	-	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
本体質量(kg) <sup>※3</sup>	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
ストローク別リード12	720							
最高速度    リード6	360							
(mm/sec)    リード2	120							

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。  
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。  
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

# T5L

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ24V仕様



## ■注文型式

<b>T5L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリス	ストローク 50~800 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H52 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 バルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リード20	1kg 600	323	683	1kg 600	291	600	1.2kg 242	240	
	3kg 675	103	247	3kg 215	73	589			
リード12	2kg 1170	159	406	2kg 368	127	1082	2.4kg 113	113	
	5kg 555	59	155	5kg 127	30	449			
リード6	3kg 1498	104	294	3kg 263	73	970			
	9kg 628	31	89	9kg 54	0	400			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

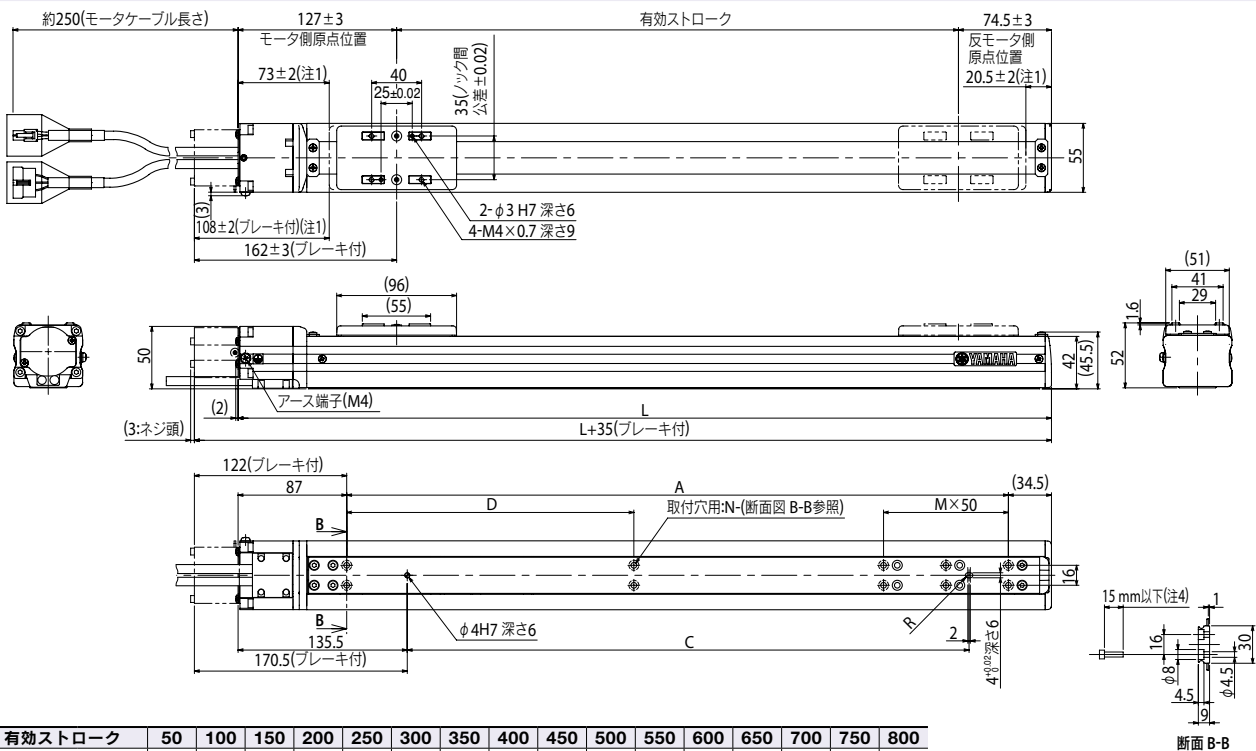
## ■静的許容モーメント

	MY	MP	MR
	30	34	40

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列/ プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令

## T5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5	
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
D	-	-	-	-	-	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230	
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	
本体質量(kg) <sup>※3</sup>	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2	
ストローク別	リード20	1200															
最高速度 <sup>※5</sup>	リード12	800															
(mm/sec)	リード6	400															
速度設定	速度設定	-															
														80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モータケーブルの最小曲半径はR30です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。  
 注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

# T5LH

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ100V/200V仕様



## ■注文型式

### T5LH

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ*1 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長*2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------	--------------------------	------------------------------	--------------------------------------------------------------

### TSX

ボジション*3 TSX:TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*4	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)
---------------------	------------------------------------------------------------	----------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### SR1-X

05	コントローラ	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PT:PROFINET	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)
----	--------	--------------------------	--------------------------	---------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### RDV-X

2	05	ロボットドライバー	電源電圧 2:AC200V	ドライバー:モータ容量 05:100W以下
---	----	-----------	------------------	--------------------------

- ※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度*2	1200 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg 5 kg 9 kg 垂直使用時 ー 1.2 kg 2.4 kg
定格推力	19 N 32 N 64 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+201.5 mm 垂直使用時 ストローク+239.5 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H52 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ*3
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、イングリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量\*

水平使用時 (単位:mm)		壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		静的許容モーメント (単位:N・m)		
	A B C	A B C	A B C	A C	MY MP MR				
リード20	1kg 967 324 598 3kg 429 104 226	1kg 551 304 925 3kg 185 89 378	1.2kg 240 239	30	34	40			
リード12	2kg 916 159 398 5kg 436 60 152	2kg 347 141 800 5kg 119 44 355	2.4kg 109 110						
リード6	3kg 1194 105 294 9kg 624 31 89	3kg 259 87 950 9kg 50 15 385							

- ※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

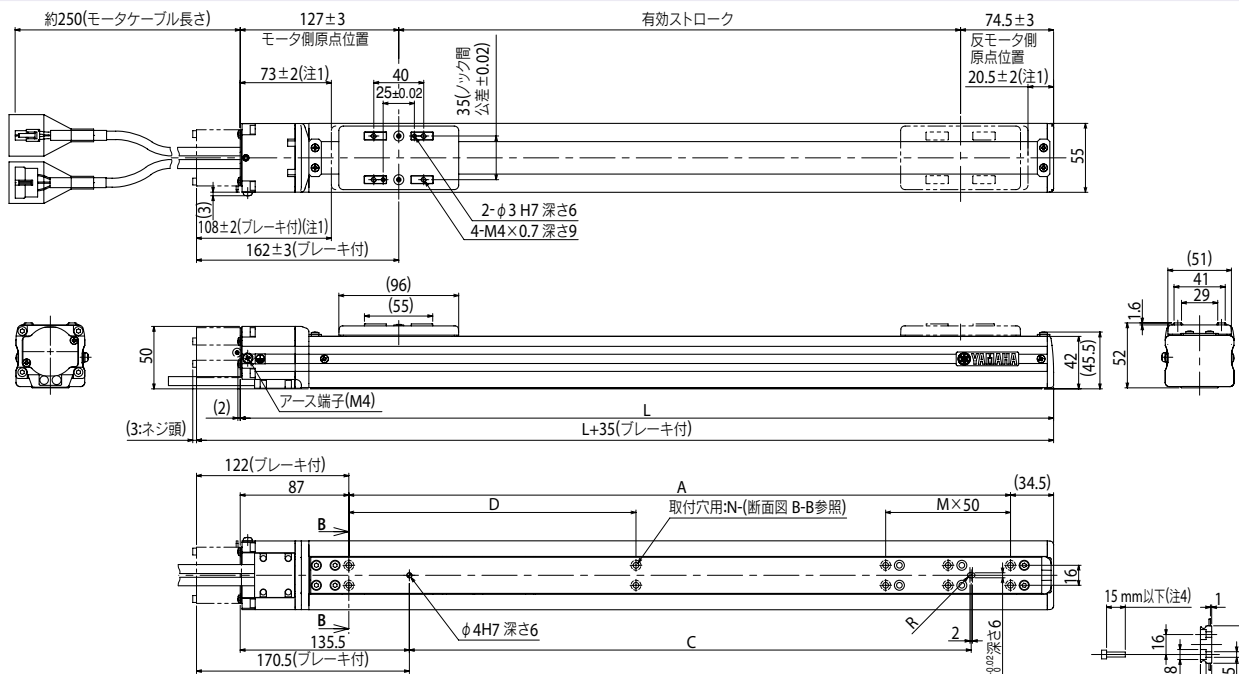
## ■静的許容モーメント

MY	MP	MR
30	34	40

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	パルス列
RDV-X205	パルス列

## T5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	—	—	—	—	—	—	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量(kg) 注3	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別																
リード20							1200						960	840	720	660
リード12							800						640	560	480	440
リード6							400						320	280	240	220
速度設定							—						80%	70%	60%	55%

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
- 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
- 注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

# T6L

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ100V/200V仕様



## ■注文型式

<b>T6L</b>	ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 50~800 (60mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ボジショナ <sup>※3</sup> TSX:TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105・100V/100W以下 205・200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)	
								<b>SR1-X</b>	05	コントローラ	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(イングリ)
								<b>RDV-X</b>	2	05	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	RBR1 回生装置

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1333 mm/sec 800 mm/sec 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg 12 kg 30 kg 垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	51 N 85 N 170 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
ケーブル長	水平使用時 ストローク+247.5 mm 垂直使用時 ストローク+285.5 mm
本体断面最大外形	W65 mm × H56 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	2列ゴシックアーチ×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、イングリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	リ ド	A B C		
		2kg 319 184 234	6kg 98 37 77	10kg 64 0 55
壁面取付使用時 (単位:mm)	リ ド	A B C		
		2kg 234 152 265	6kg 61 13 71	10kg 30 0 42
垂直使用時 (単位:mm)	リ ド	A B C		
		3kg 624 125 335	8kg 293 96 510	12kg 43 0 130
リ ド	リ ド	A B C		
		8kg 273 41 121	12kg 216 24 77	5kg 694 73 236
リ ド	リ ド	A B C		
		10kg 374 33 109	5kg 204 45 530	10kg 72 0 245
リ ド	リ ド	A B C		
		6 30kg 159 0 25	6 30kg 0 0 0	6 30kg 0 0 0

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

## ■静的許容モーメント

MY	MP	MR
35	40	50

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## T6L

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	-	-	-	-	-	-	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	6	8	10	12	14	16	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
ストローク別 最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード20	1333										1133	1000	866	800	
	リード12	800										680	600	520	480	
	リード6	400										340	300	260	240	
	速度設定	-										85%	75%	65%	60%	

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。

# T9

- ハイリード：リード30
- 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



## 注文型式

<b>T9</b>	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側 <sup>※2</sup>	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ポジション <sup>※4</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105・100V/100W以下 205・200V/100W以下	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモニタ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> EP:EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
	<b>SR1-X</b>	<b>05</b>	コントローラ	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)						
<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	<b>05</b>	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b>	回生装置							

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 15 kg 30 kg 55 kg 80 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+259 mm 垂直使用時 ストローク+289 mm
本体断面最大外形	W94 mm × H98 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リード	質量	A	B	C
30	5kg	864	501	383
30	15kg	491	156	140
20	5kg	1292	505	462
20	15kg	572	158	151
10	20kg	455	73	75
10	40kg	617	119	127
10	40kg	422	53	59
10	55kg	420	36	40
5	50kg	722	42	47
5	60kg	657	33	37
5	80kg	577	23	25

リード	質量	A	B	C
30	5kg	348	384	776
30	15kg	87	40	306
20	5kg	416	388	1186
20	15kg	92	42	386
10	30kg	0	0	61
10	10kg	193	132	910
10	20kg	53	0	400
10	30kg	0	0	109
5	10kg	197	133	2360
5	20kg	54	0	985
5	30kg	0	0	427

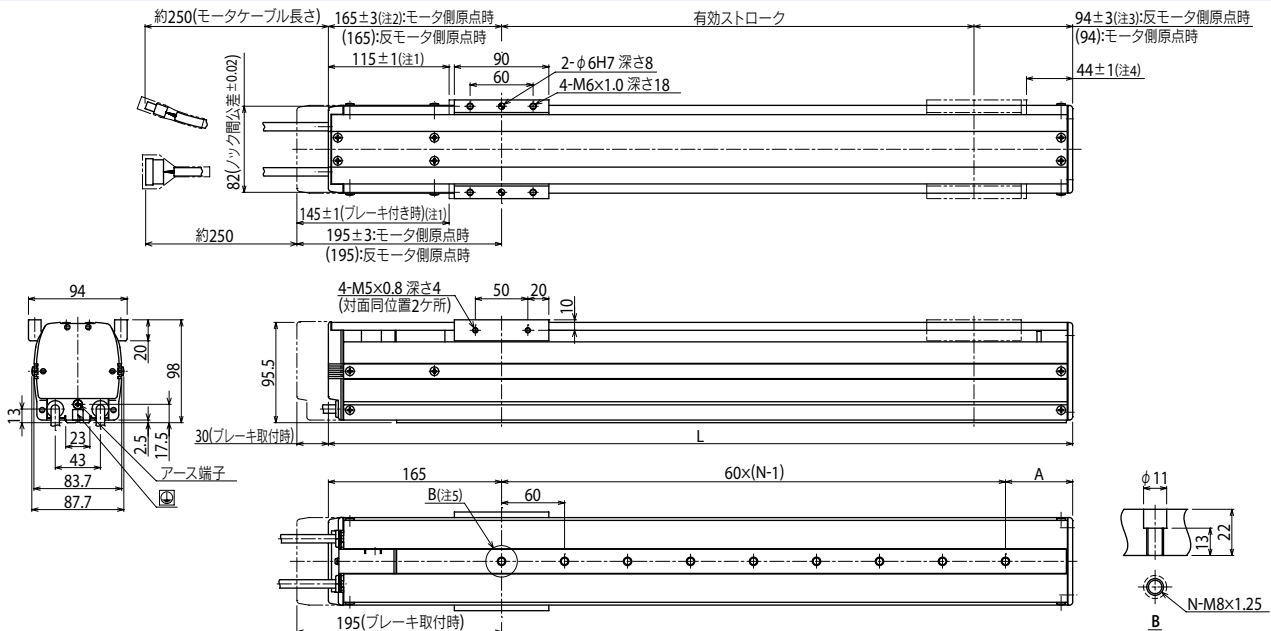
リード	質量	A	C
30	1kg	600	600
20	2kg	1098	1098
10	4kg	545	545
10	4kg	594	594
10	8kg	280	280
10	10kg	217	217
10	10kg	221	221
5	15kg	135	135
5	20kg	92	92

	MY	MP	MR
	86	133	117

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

## T9



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、94±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、41.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ11サグリ穴にワッシャー等のご使用はできません。
- 注6. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注7. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 <sup>※9</sup>	1150 <sup>※9</sup>	1200 <sup>※9</sup>	1250 <sup>※9</sup>
L	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
A	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N	4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3
最高速度 <sup>※8</sup> (mm/sec)	リード30	1800																					
	リード20	1200																					
	リード10	600																					
	リード5	300																					
速度設定	-																						
	80%																						
	65%																						
	50%																						
	45%																						

- 注8. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注9. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

# T9H

- ハイリッド:リード30
- 原点反モータ側選択可能:リード20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

## ■注文型式

### T9H

ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 反:反モータ側 <sup>※2</sup>	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク リード20・10・5: 150~1050 (90mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------	------------------------------------------	--------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------

### TSX

ポジション <sup>※4</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
---------------------------------	-------------------------------------------------------	---------------------------	----------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### SR1-X

コントローラ	10	ドライバ:モータ容量 10:200W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:PROFINET	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
--------	----	-----------------------	--------------------------	--------------------------	---------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	2	10	RBR1
電源電圧	2 AC200V	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	回生装置

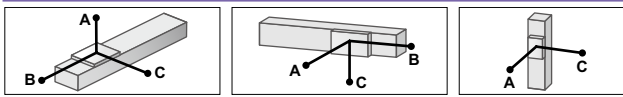
- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード10mm・リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+273 mm 垂直使用時 ストローク+303 mm
本体断面最大外形	W94 mm × H98 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリッド(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

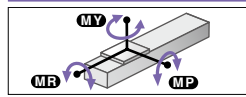
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リッド	質量	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
		A	B	C	A	B	C	A	B	C	
30	10kg	415	286	183	10kg	140	120	323	4kg	515	515
	20kg	270	105	93	20kg	41	0	123	6kg	334	334
	40kg	162	42	47	40kg	0	0	0	8kg	244	244
20	10kg	667	244	225	10kg	170	128	549	10kg	217	217
	20kg	330	112	107	20kg	46	0	182	15kg	133	133
	40kg	162	42	47	40kg	0	0	0	20kg	90	90
10	10kg	392	75	81	10kg	52	0	335	15kg	135	135
	20kg	297	40	44	20kg	24	0	235	20kg	92	92
	40kg	162	21	24	40kg	0	0	108	30kg	49	49
5	10kg	477	22	37	10kg	54	0	710	20kg	92	92
	20kg	412	22	25	20kg	25	0	505	30kg	49	49
	40kg	362	16	18	40kg	0	0	355			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■静的許容モーメント



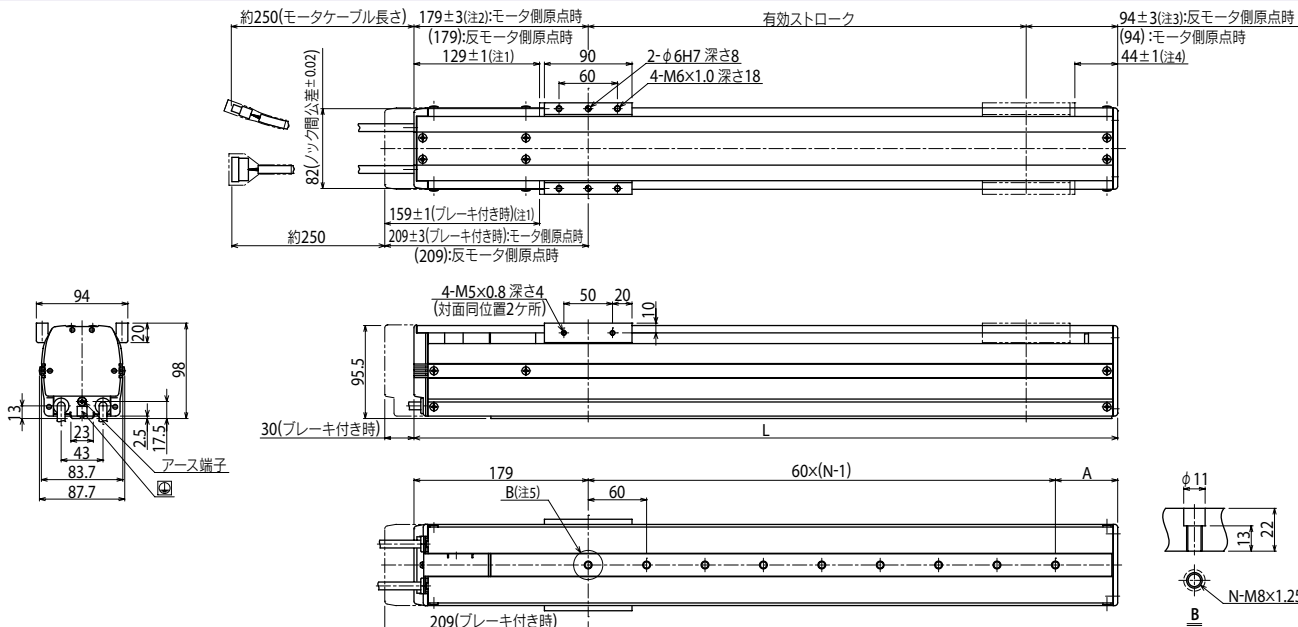
モーメント	MY	MP	MR
許容値	86	133	117

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 <sup>※</sup>	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X110 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

## T9H



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリッド(リード30)の場合、181.5±4になります。
- 注3. ハイリッド(リード30)の場合、94±4になります。
- 注4. ハイリッド(リード30)の場合、41.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
- 注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注7. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 <sup>※9</sup>	1150 <sup>※9</sup>	1200 <sup>※9</sup>	1250 <sup>※9</sup>	
L	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	1373	1423	1473	1523	
A	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	
N	4	5	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	21	22	
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	
最高速度 <sup>※8</sup> (mm/sec)	リード30	1800																			1440	1170	900	810
	リード20	1200																			960	780	600	540
	リード10	600																			480	390	300	270
	リード5	300																			240	195	150	135
速度設定	—																			80%	65%	50%	45%	

- 注8. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注9. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。



# F8

- ハイリード:リード20
- 原点反モータ側選択可能



## ■注文型式

**F8** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	原点位置変更 なし: 標準 反: 反モータ側	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 150 ~ 800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-----------------------------------------	-------------------------------------------------	------------------------------	-----------------------------	---------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------

**TSX** [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジションナ <sup>※3</sup> TSX: TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B: 有り(アプン) N: なし(インクリ)
-----------------------------------	-------------------------------------------------------------	------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------

**SR1-X** **05** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプン) N: なし(インクリ)
--------	---------------------------	----------------------------	--------------------------------------------------------------------------	------------------------------------

**RDV-X** **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	回生装置
----------	-------------------	---------------------------	------

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm    12 mm    6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec    720 mm/sec    360 mm/sec
最大可搬	水平使用時    12 kg    20 kg    40 kg
質量	垂直使用時    —    4 kg    8 kg
定格推力	84 N    141 N    283 N
ストローク	150 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時    ストローク+286 mm
	垂直使用時    ストローク+316 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H65 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが550mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプン仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプン仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リード	5kg	10kg	12kg	15kg	20kg	30kg	40kg
20	197	100	85	25	13	6	2
12	364	203	139	103	43	21	11
6	403	214	140	103	43	21	11

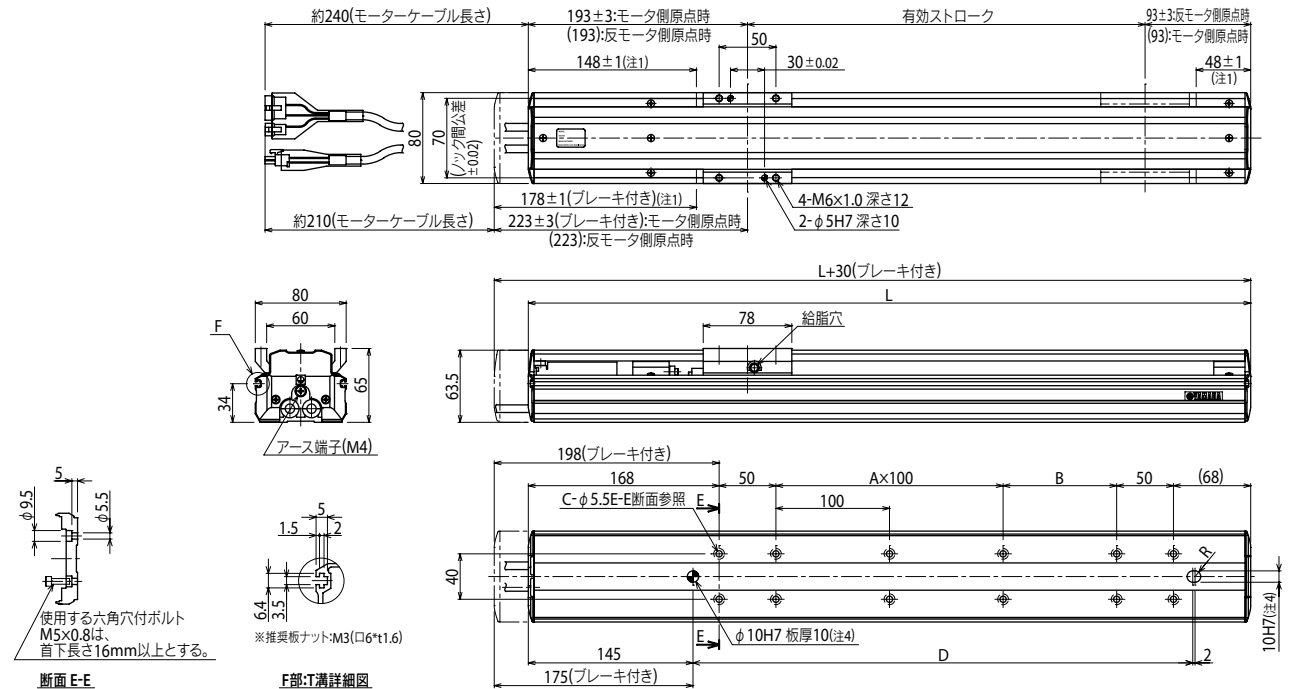
リード	5kg	10kg	12kg	15kg	20kg	30kg	40kg
20	104	37	27	15	15	9	0
12	171	81	69	33	15	9	0
6	244	113	103	43	21	11	6

リード	1kg	2kg	3kg	4kg	6kg	8kg
20	447	214	137	98	69	46
12	448	216	138	99	70	47
6	449	217	139	100	71	48

	MY	MP	MR
	70	95	110

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## F8



有効ストローク	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
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	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
リード20	1200													
最高速度 <sup>※6</sup>	720													
リード12	360													
リード6	—													
速度設定	90%    75%    65%    60%    50%													

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 取り付けの際、本体内部にフジヤ等のご使用はできません。  
 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
 注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。  
 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。

# F8L

- ハイリード：リード30
- 原点反モーア側選択可能

## ■ 注文型式

### F8L

ロボット本体	リード指定	ブレーキ <sup>※1</sup>	原点位置変更	クリス指定	ストローク	ケーブル長 <sup>※2</sup>
30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm		無記入:ブレーキなし B:ブレーキ付き	なし:標準 E:反モーア側	なし:標準 C:クリン	150~1050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

### TSX

ポジション <sup>※3</sup>	ドライバー:電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリー
TSX:TS-X	105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※4</sup>	B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)

### SR1-X

コントローラ	ドライバー:モータ容量	CE対応	入出力	バッテリー
05	05:100W以下	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)

### RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧	05	RBR1
2	2:AC200V	ドライバー:モータ容量	回生装置
		05:100W以下	

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm / 20 mm / 10 mm / 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec / 1200 mm/sec / 600 mm/sec / 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時: 7 kg / 20 kg / 40 kg / 50 kg 垂直使用時: — / 4 kg / 8 kg / 16 kg
定格推力	56 N / 84 N / 169 N / 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時: ストローク+292 mm 垂直使用時: ストローク+322 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H65 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが650mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

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

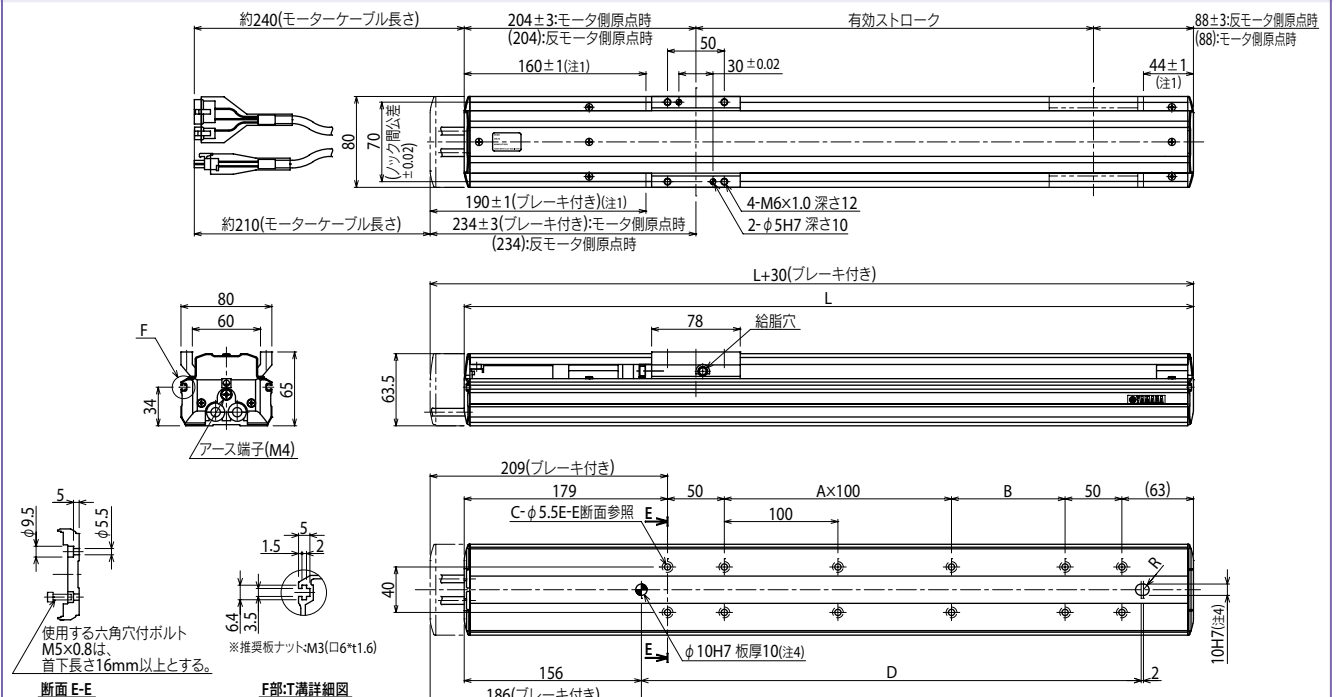
## ■ 静的許容モーメント

単位:N・m	MY	MP	MR
70	95	110	

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	ポイントトレース/リモートコマンド
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## F8L

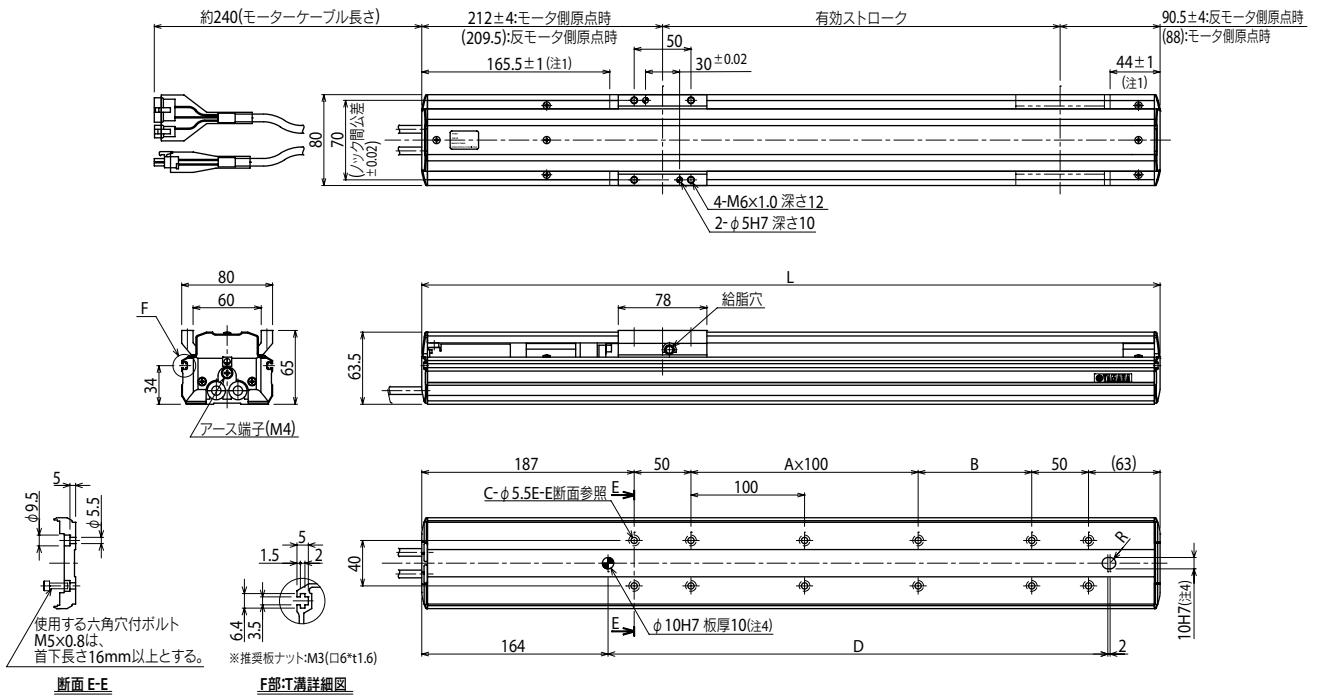


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	
C	8	8	10	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	
本体質量 (kg) <sup>※5</sup>	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 <sup>※6</sup> (mm/sec)	リード20	1200																		
	リード10	600																		
リード5	300																			
速度設定	—																			
	85% 75% 65% 60% 55% 50% 45% 40%																			

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 取り付けの際、本体内部にフッシヤ等のご使用はできません。
- 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
- 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。

注6. ストロークが650mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

F8L ハイリードタイプ: リード30



有効ストローク	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
本体質量 (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 <sup>※5</sup> リード30 (mm/sec)	1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810	720
速度設定	-											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。  
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

注5. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



# F10

- ハイリード：リード30
- 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

## 注文型式

<b>F10</b>	ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側 <sup>※2</sup>	クリス指定 なし:標準 GC:クリン	ストローク リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ) リード30: 150~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ボジション <sup>※4</sup> TSX・TS-X	ドライブ: 電源電圧・モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	TSモータ 無記入:なし L:L・LDC付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)	
									<b>SR1-X</b>	05	コントローラ	ドライブ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)
									<b>RDV-X</b>	2	05	ロボットドライブ	電源電圧 2:AC200V	ドライブ:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b>	回生装置

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 15 kg 20 kg 40 kg 60 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	56 N 84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+260 mm 垂直使用時 ストローク+290 mm
本体断面最大外形	W110 mm × H71 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
レニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプリア仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプリア仕様となります。

## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)				垂直使用時 (単位:mm)			
リード	質量	A	B	リード	質量	A	B	リード	質量	A	B
30	5kg	491	273	215	5kg	206	209	480	1kg	600	600
30	15kg	223	61	63	15kg	45	0	177	2kg	649	691
20	5kg	937	282	259	5kg	250	213	905	4kg	306	347
20	10kg	487	121	116	10kg	99	51	438	4kg	338	380
20	20kg	236	40	44	20kg	21	0	149	8kg	142	183
10	15kg	389	71	74	10kg	105	53	550	10kg	102	144
10	30kg	179	17	20	20kg	22	0	230	10kg	105	146
10	40kg	106	0	0	30kg	0	0	0	15kg	51	93
5	30kg	419	19	20	10kg	107	54	1410	20kg	25	66
5	50kg	0	0	0	20kg	22	0	540			
5	60kg	0	0	0	30kg	0	0	0			

静的許容モーメント (単位:N・m)			
MY	MP	MR	
131	131	115	

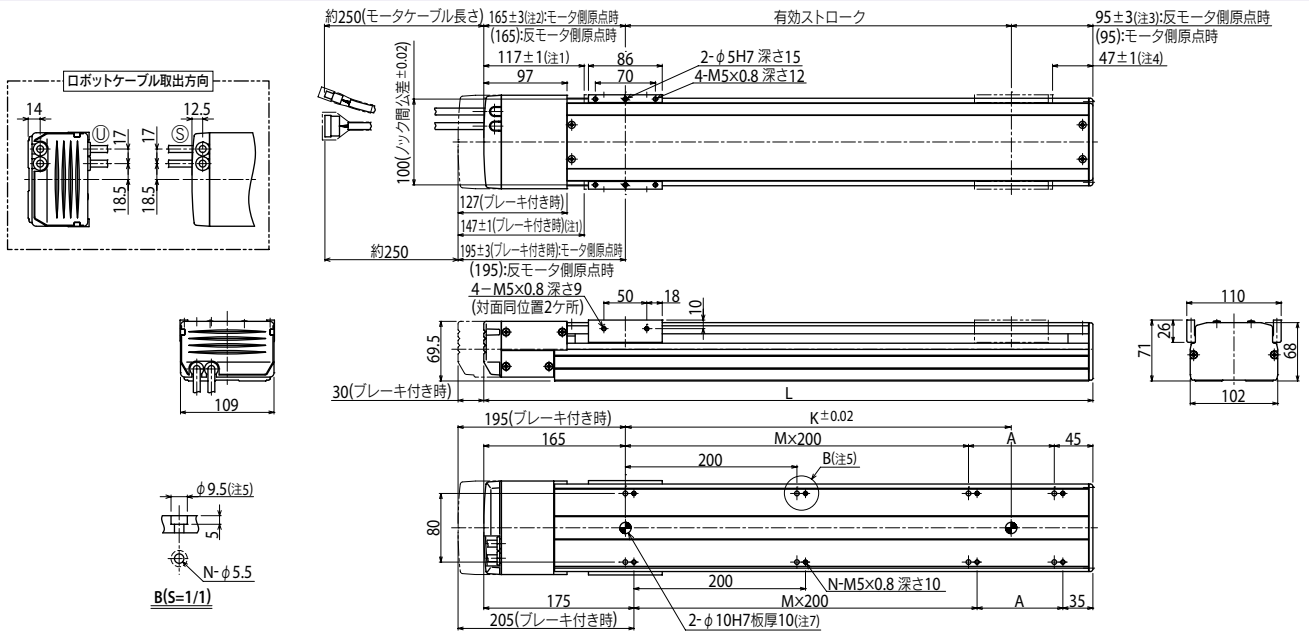
※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 <sup>※</sup>	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	
RCX340	
TS-X105 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205 <sup>※</sup>	
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

## F10



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、95±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、44.5±1になります。
- 注5. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
- 注6. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注7. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
- 注8. プレーキなしの質量です。プレーキ付きはプレーキなしの本体質量表の値より0.6kg重くなります。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 <sup>※10</sup>	1150 <sup>※10</sup>	1200 <sup>※10</sup>	1250 <sup>※10</sup>	
L	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	
K	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
本体質量(kg) <sup>※8</sup>	5.5	5.7	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	10.0	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.3	12.7	13.1	13.5	
最高速度 <sup>※9</sup> (mm/sec)	リード30	1800											1440	1170				900	810					
	リード20	1200											960	780				600	540					
	リード10	600											480	390				300	270					
	リード5	300											240	195				150	135					
速度設定														80%				65%	50%					45%

- 注9. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注10. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

# F10H

●ハイリッド: リード30

●原点反モータ側選択可能: リード10・20・30

## ■注文型式

<b>F10H</b>	ロボット本体	リード指定 30: 30mm 20: 20mm 10: 10mm 5: 5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	グリス指定 なし: 標準 G: クリーン	ストローク リード20・10・5: 150~1000 (50mmピッチ) リード30: 150~1000 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ボジショナ <sup>※4</sup> TSX・TS-X	ドライバ: 電圧電圧・モータ容量 110: 100V/200W 210: 200V/200W	回生装置 無記入: なし R: RGT付き	TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFIBET GW: I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B: 有り(アップリ) N: なし(インクリ)
									<b>SR1-X</b>	コントローラ	ドライバ: モータ容量 10: 200W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 無記入: なし R: RGT付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アップリ) N: なし(インクリ)
									<b>RDV-X</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V		ドライバ: モータ容量 10: 200W以下	<b>RBR1</b>	回生装置

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684へのロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm 20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec 1200 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg 40 kg 80 kg 100 kg 垂直使用時 — 8 kg 20 kg 30 kg
定格推力	113 N 170 N 341 N 683 N
ストローク	150 mm ~ 1000 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+355 mm 垂直使用時 ストローク+385 mm
本体断面最大外形	W110 mm × H71 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラー・アーク × 1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。移動距離が短い場合、可搬質量によっては最高速度に達しない場合があります。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時	(単位: mm)			壁面取付使用時	(単位: mm)			垂直使用時	(単位: mm)		
	A	B	C		A	B	C		A	C	
リード30	10kg	1181	681	219	10kg	193	570	1062	4kg	1650	1650
	20kg	772	298	99	20kg	65	187	549	6kg	1104	1104
リード20	10kg	1961	685	232	10kg	198	570	1786	8kg	832	832
	20kg	949	301	103	20kg	65	187	732	10kg	927	927
リード10	40kg	432	109	38	40kg	0	0	0	15kg	614	614
	30kg	1615	239	84	20kg	100	283	1981	20kg	458	458
	50kg	1131	112	39	25kg	66	187	1546	15kg	752	752
リード5	80kg	812	40	14	30kg	43	123	1223	20kg	560	560
	60kg	3091	112	39	20kg	134	379	7629	30kg	369	369
	80kg	2330	64	23	25kg	93	264	5987			
	100kg	1733	36	12	30kg	66	187	4841			

- ※ ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

## ■静的許容モーメント

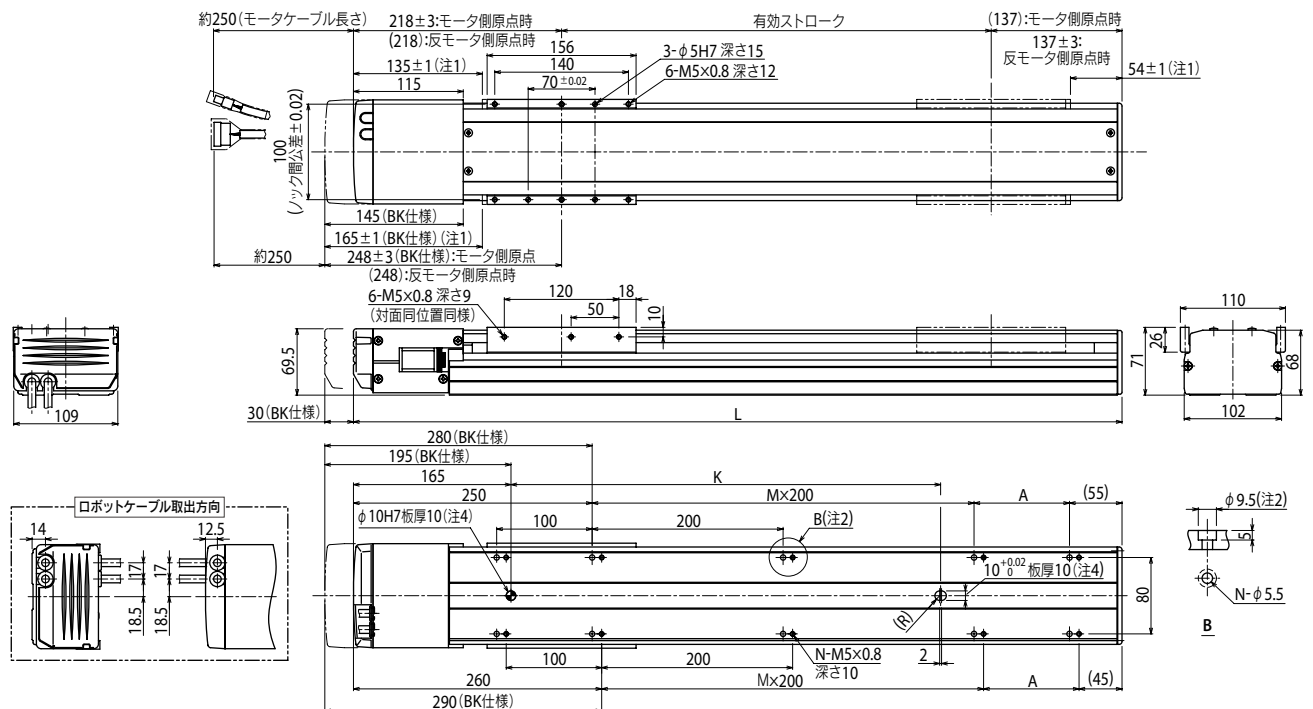
MY	MP	MR
348	348	160

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10*	プログラム/ポイントレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX320	
RCX340	
TS-X110*	ポイントレース/リモートコマンド
TS-X210*	
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

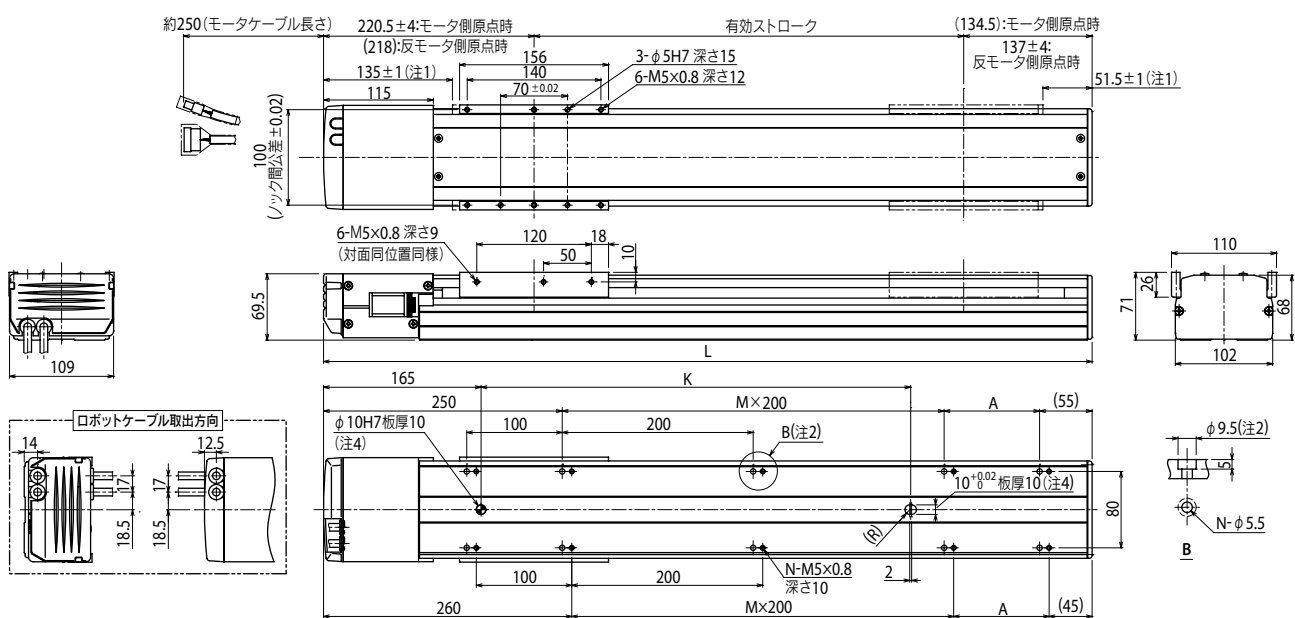
## F10H



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
本体質量(kg) <sup>※5</sup>	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4	
リード30	1800																		
リード20	1200																		
リード10	600																		
リード5	300																		
速度設定	80% 70% 60% 50% 40% 35%																		

注6. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

F10H ハイリードタイプ: リード30



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	10	12	12	12	14	14	14	14	16	
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
本体質量 (kg)	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4	
最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	リード30	1800																	
	リード20	1200																	
	リード10	600																	
	リード5	300																	
速度設定	-										80%	70%	60%	50%		40%		35%	

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 本体取付の際、φ9.5サグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。  
 注3. モータケーブルの最小曲半径はR50です。  
 注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# F14

- ハイリード: リード30
- 原点反モータ側選択可能

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



## ■ 注文型式

**F14** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

**ロボット本体** リード指定: 30:30mm, 20:20mm, 10:10mm, 5:5mm

**ブレーキ** 無記入:ブレーキなし, BK:ブレーキ付き

**ケーブル取出方向** 無記入:標準(S), U:上取出, R:右取出, L:左取出

**原点位置変更** なし:標準, Z:反モータ側

**グリス指定** なし:標準, GC:クリーン

**ストローク** リード20・10・5: 150~1050 (50mmピッチ), リード30: 150~1250 (50mmピッチ)

**ケーブル長** 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m, 3K/5K/10K (耐屈曲)

**TSX** ポジショナ<sup>※3</sup> (TSX:TS-X), ドライバ: 電源電圧/モータ容量 (10S:100V/100W以下, 20S:200V/100W以下), 回生装置 (無記入:なし, R:RGT付き), TSモータ (無記入:なし, L:LCD付き), 入出力 (NP:NPN, PN:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, EP:EtherNet/IP™, PT:PROFINET, GW:I/Oボードなし<sup>※4</sup>), バッテリ (B:有り(アプリ), N:なし(インクリ))

**SR1-X 05** コントローラ (05:100W以下), ドライバ: モータ容量 (05:100W以下), CE対応 (無記入:標準, E:CE仕様), 回生装置 (無記入:なし, R:RGT付き), 入出力 (N:NPN, P:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, EP:PROFIBUS), バッテリ (B:有り(アプリ), N:なし(インクリ))

**RDV-X 2 05 RBR1** ロボットドライバ (2:AC200V), ドライバ: モータ容量 (05:100W以下), 回生装置

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm / 20 mm / 10 mm / 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec / 1200 mm/sec / 600 mm/sec / 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時: 15 kg / 30 kg / 55 kg / 80 kg 垂直使用時: 4 kg / 10 kg / 20 kg
定格推力	56 N / 84 N / 169 N / 339 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時: ストローク+255 mm 垂直使用時: ストローク+285 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H83 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</sup>
分解能	16384 ハルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)					
リット	A	B	C	リット	A	B	C	リット	A	B	C		
30	5kg	1756	1364	863	5kg	951	969	1286	1kg	600	600		
	15kg	1236	467	438	15kg	408	277	803	2kg	1200	1200		
20	5kg	2153	1366	980	5kg	1066	974	1578	4kg	1154	895		
	15kg	1193	465	430	15kg	402	276	775	4kg	1232	956		
10	30kg	1266	245	294	20	30kg	219	105	678	8kg	634	492	
	20kg	1132	353	361	10	20kg	312	189	690	10kg	499	387	
5	40kg	872	183	218	5	40kg	140	57	402	10kg	587	456	
	10	55kg	946	140	184	10	55kg	92	0	345	15kg	383	297
	10	50kg	1575	158	222	10	30kg	246	107	1095	20kg	281	218
	5	60kg	1493	135	194	5	40kg	167	64	798			
	5	80kg	1466	107	159	5	60kg	88	20	508			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

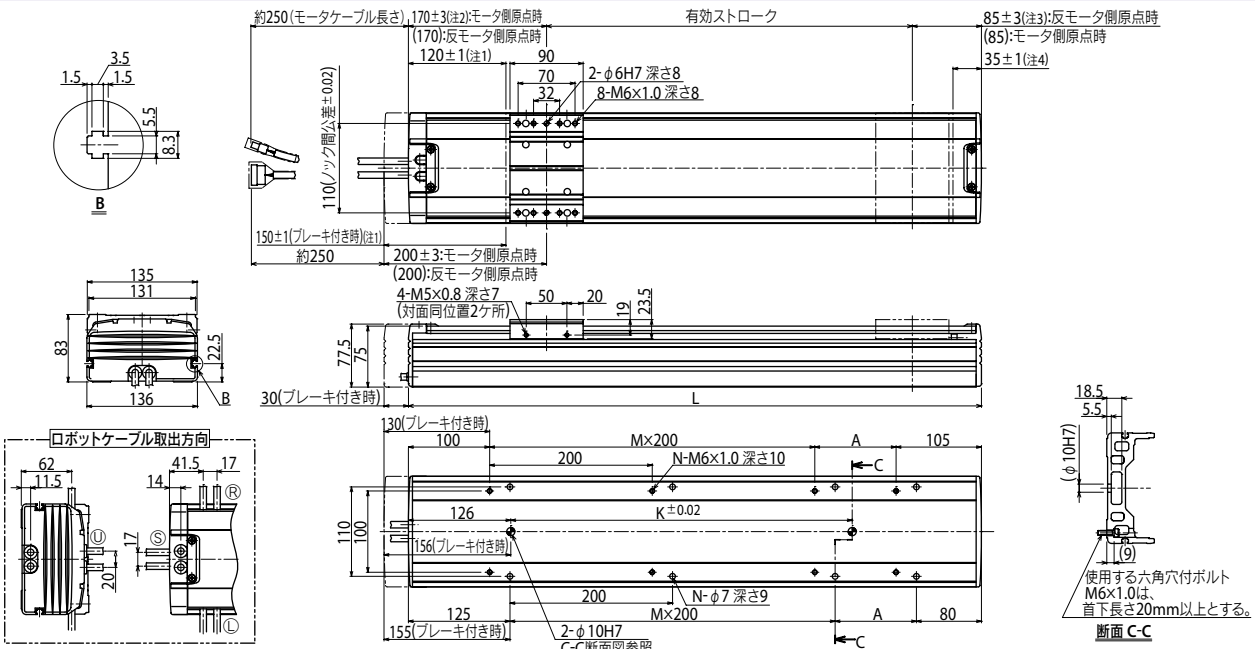
MY	MP	MR
232	233	204

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 <sup>※</sup> RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 <sup>※</sup> TS-X205 <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時に移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

## F14



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、172.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、85±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
- 注5. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注6. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.7kg重くなります。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100 <sup>※8</sup>	1150 <sup>※8</sup>	1200 <sup>※8</sup>	1250 <sup>※8</sup>
L	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
K	240	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140
本体質量 (kg) <sup>※6</sup>	6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.6	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4
最高速度 <sup>※7</sup> (mm/sec)	リード30	1800																					
	リード20	1200																					
	リード10	600																					
	リード5	300																					
速度設定	-																						

- 注7. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注8. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。



# F14H

- ハイリード:リード30
- 原点反モータ側選択可能:リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



## 注文型式

### F14H

ロボット本体	リード指定 30:30mm 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) U:上取出 R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 2:反モータ側 <sup>※2</sup>	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク リード20・10・5: 150・1050 (50mmピッチ) リード30: 150・1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------------------------------------------------	-----------------------------------------------	--------------------------------------------------	------------------------------------------	---------------------------	----------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------

### TSX

ポジション <sup>※4</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧:モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー N:なし(インクリ)
---------------------------------	-------------------------------------------------------	---------------------------	----------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------

### SR1-X

コントローラ	10	ドライバ:モータ容量 10:200W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプリア) N:なし(インクリ)
--------	----	-----------------------	--------------------------	---------------------------	---------------------------------------------------------------------	-----------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	2	電源電圧 2:AC200V	10	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	RBR1	回生装置
----------	---	------------------	----	-------------------------	------	------

- ※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
- ※3. 標準口ポットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~の口ポットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター出力 AC	200 W
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	30 mm / 20 mm / 10 mm / 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1800 mm/sec / 1200 mm/sec / 600 mm/sec / 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg / 40 kg / 80 kg / 100 kg 垂直使用時 8 kg / 20 kg / 30 kg
定格推力	113 N / 170 N / 341 N / 683 N
ストローク	150 mm ~ 1250 mm <sup>※3</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm 垂直使用時 ストローク+350 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H83 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※4</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は下記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 1050mmを超えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
- ※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプリア仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプリア仕様となります。

## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)				
	A	B	C	A	B	C		
リード10	10kg 2152	1673	934	10kg 975	1219	1625	4kg 2400	2016
リード20	25kg 1847	691	533	20kg 482	426	1257	6kg 1699	1364
リード30	10kg 2265	1674	961	10kg 999	1220	1711	8kg 1301	1051
リード5	20kg 1402	855	537	20kg 515	558	987	10kg 1370	1106
リード10	40kg 1047	445	324	20kg 263	227	635	15kg 906	732
リード20	30kg 1953	583	485	30kg 419	338	1282	20kg 678	548
リード30	50kg 1655	365	328	50kg 240	207	934	20kg 767	619
リード5	80kg 1720	242	238	10kg 134	62	756	25kg 612	494
リード10	60kg 2443	311	317	10kg 209	117	1398	30kg 503	407
リード20	80kg 2193	242	253	80kg 135	62	1120		
リード30	100kg 2000	202	214	50kg 90	29	900		

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## 静的許容モーメント

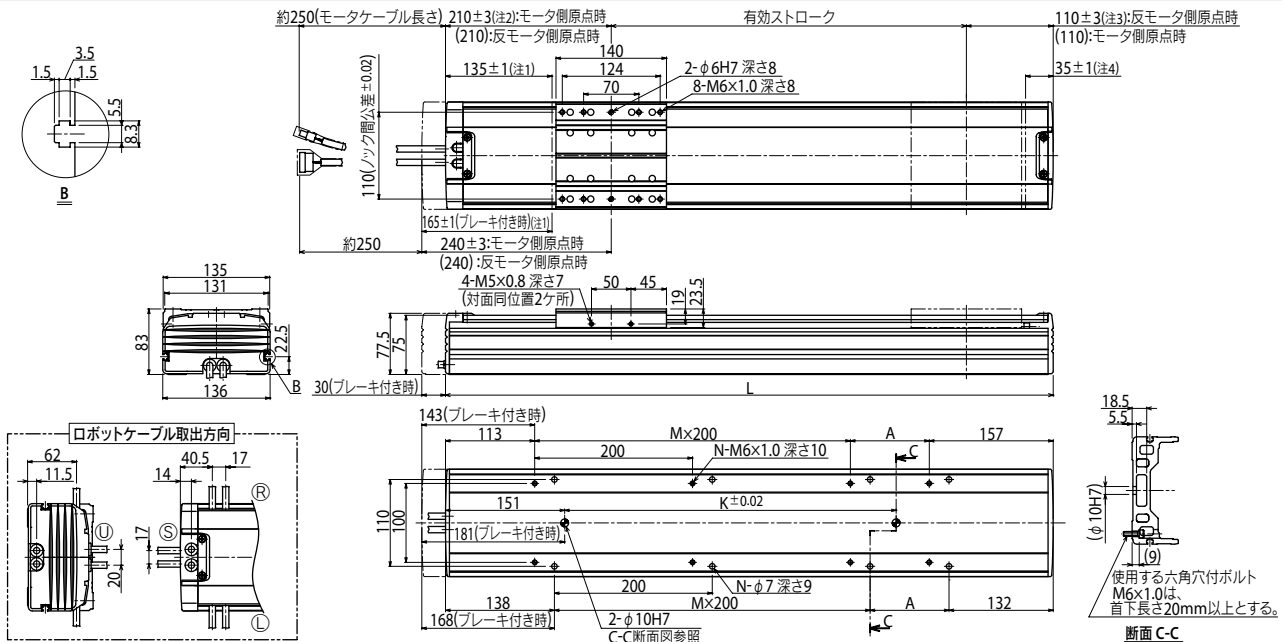
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
551	552	485

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 <sup>※</sup>	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
RCX320	
RCX340	
TS-X110 <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X210 <sup>※</sup>	リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

## F14H



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. ハイリード(リード30)の場合、212.5±4になります。
- 注3. ハイリード(リード30)の場合、110±4になります。
- 注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
- 注5. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
- 注6. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.7kg重くなります。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150 <sup>※6</sup>	1200 <sup>※6</sup>	1250 <sup>※6</sup>	
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	
K	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	
本体質量(kg) <sup>※6</sup>	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.7	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4	21.1	21.7	
最高速度 <sup>※7</sup> (mm/sec)	1800	1200											1440	1170	900	810								
速度設定																	80%	65%	50%	45%				

- 注7. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注8. 1050mmを超えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

# GF14XL

● 原点反モータ側選択可能



※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

## ■ 注文型式

**GF14XL - S H - 20**

ロボット本体	モデル S: ストレート モデル	取付方向 H: 水平	リード指定	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	フレーム 無記入: 標準 (陸グリ) T: タップ	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 750~2000 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------	---------------	-------	----------------------------------------------------------	------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------

<b>TSX</b> ボジショナ <sup>※2</sup> (TSX: TS-X)	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110: 100V/200W 210: 200V/200W	TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oポートなし <sup>※3</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
<b>SR1-X</b> コントローラ	ドライバ: モータ容量 10: 200W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	RBR1 回生装置	

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

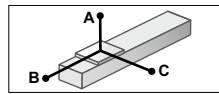
【ご購入後の注意】  
 ・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。  
 ・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。  
 ・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec
最大可搬質量	45 kg
定格推力	170 N
ストローク	750 mm~2000 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+561 mm
本体断面最大外形	W140 mm × H91.5 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	20480 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

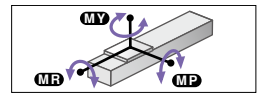
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



水平使用時 (単位: mm)	
リ	A B C
10kg	3550 1340 1210
20kg	2075 685 633
20	45kg 1280 326 308

※ ガイド寿命10,000 km 時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

## ■ 静的許容モーメント

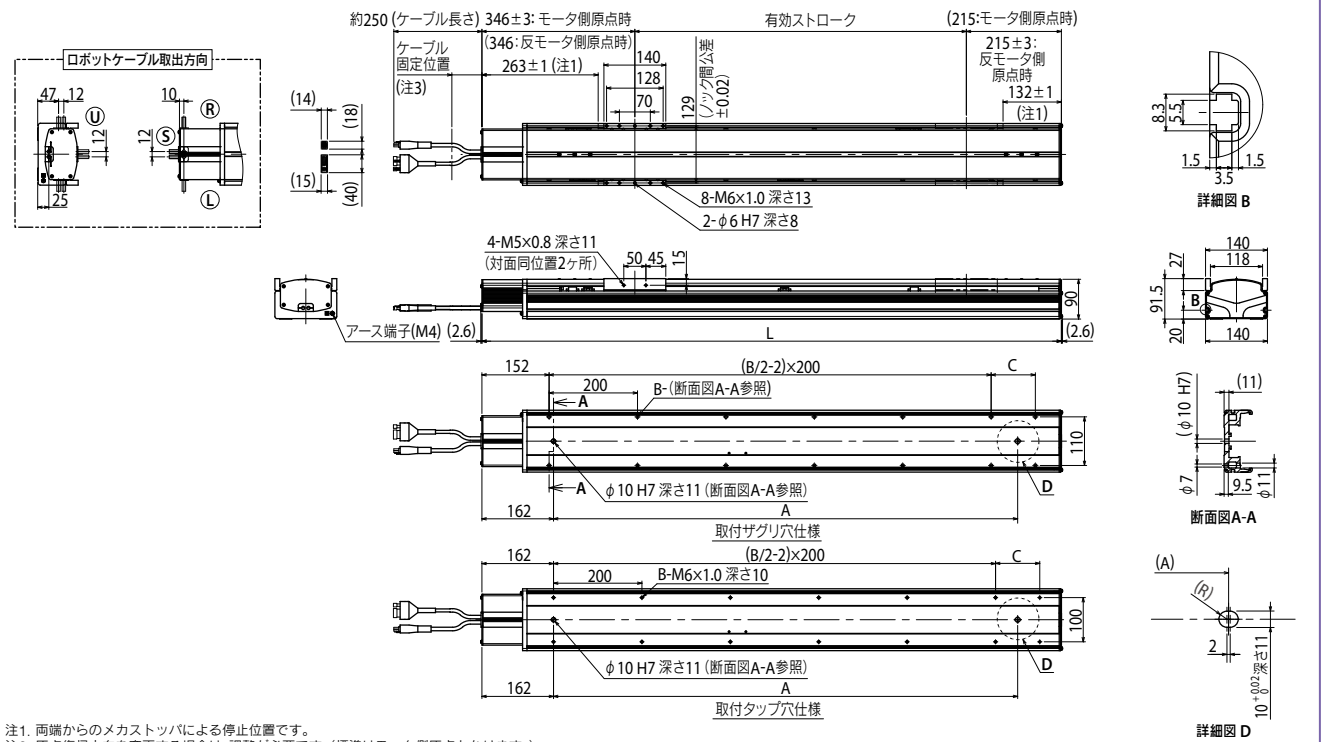


(単位: N・m)		
MY	MP	MR
551	552	485

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X110 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

## GF14XL



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等にて固定してください。
- 注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
- 注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6×1.0)は、首下長さ: 20 mm 以上としてください。  
 取付タッパ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6×1.0)は、首下長さ: 架台の厚さ+10 mm 以下を推奨します。

有効ストローク	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561
A	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
B	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
本体質量 (kg)	22.5	23.2	23.8	24.5	25.2	25.9	26.5	27.2	27.9	28.6	29.2	29.9	30.6	31.3	31.9	32.6	33.3	33.9	34.6	35.3	36.0	36.6	37.3	38.0	38.7	39.3

# F17

- ハイリード：リード40
- 原点反モータ側選択可能

※ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法：全長+20mm)



## ■注文型式

**F17** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

**ロボット本体** - リード指定: 40:40mm, 20:20mm, 10:10mm

**ブレーキ**<sup>※1</sup> - 無記入:ブレーキなし, BK:ブレーキ付き

**ケーブル取出方向**<sup>※2</sup> - 無記入:標準(S), U:上取出, R:右取出, L:左取出

**原点位置変更**<sup>※3</sup> - なし:標準, Z:反モータ側

**グリス指定**<sup>※4</sup> - なし:標準, GC:クリーン

**ストローク**<sup>※5</sup> - リード20・10: 200~1250 (50mmピッチ), リード40: 200~1450 (50mmピッチ)

**ケーブル長**<sup>※6</sup> - 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m, 3K/5K/10K (耐屈曲)

**TSX 220** - ボジション<sup>※4</sup>: TSX:TS-X, ドライバ: 電源電圧/モータ容量: 220:200V/400~600W, 回生装置<sup>※6</sup>: 無記入:なし, R:RG1付き, TSモータ: 無記入:なし, L:LCD付き

**SR1-X 20** - コントローラ, ドライバ: モータ容量: 20:400~600W, CE対応: 無記入:標準, E:CE仕様, 回生装置<sup>※6</sup>: 無記入:なし, R:RG1付き

**RDV-X 2 20** - ロボットドライバ, 電源電圧: 2 AC200V, ドライバ: モータ容量: 20:600W以下, 回生装置<sup>※6</sup>: RBR1(水平), RBR2(垂直)

**出力** - 入力: NP:NPN, PN:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, EP:EtherNet/IP™, PT:PROFINET, GW:I/Oボードなし<sup>※6</sup>; 出力: N:NPN, P:PNP, CC:CC-Link, DN:DeviceNet™, PB:PROFIBUS

**バッテリー** - B:有り(アプリア), N:なし(インクリ)

- ※1. リード40mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
- ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	400 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	
減速機構	ボールネジφ20	
ボールネジリード	40 mm	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec	1000 mm/sec (1200 <sup>※3</sup> )
最大可搬質量	40 kg	80 kg
質量	40 kg	120 kg
定格推力	169 N	339 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm <sup>※4</sup> (50 mmピッチ)	
全長	水平使用時 +375 mm	ストローク+365 mm
	垂直使用時	ストローク+395 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H100 mm	
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m	
リニアガイド形式	4列サーキュラーアークX2レール	
位置検出器	レゾルバ <sup>※5</sup>	
分解能	16384 ハルス/回転	

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。
- ※4. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。
- ※5. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプリア仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプリア仕様となります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)				
	A	B	C	A	B	C		
リ 10kg	3540	2753	1999	リ 10kg	2022	2670	3501	
リ 20kg	2541	1357	1181	リ 20kg	1202	1283	2483	
リ 40kg	2639	661	736	リ 40kg	752	587	2516	
リ 30kg	2647	894	989	リ 30kg	987	820	2578	
リ 50kg	1770	521	588	リ 50kg	574	447	1685	
リ 20	80kg	1391	312	362	リ 20	80kg	342	237
リ 10	60kg	2443	430	572	リ 10	60kg	535	355
リ 100kg	2000	243	326	リ 100kg	283	169	2000	
リ 120kg	1841	197	264	リ 120kg	220	123	1841	

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■静的許容モーメント

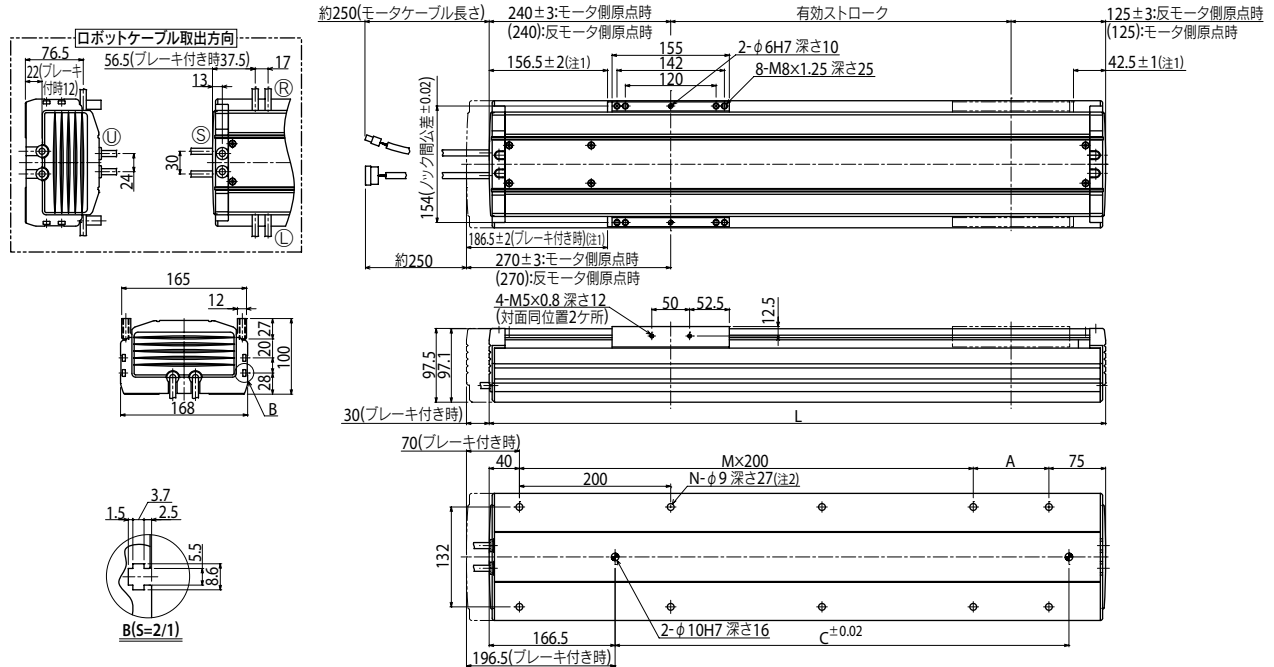
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>※</sup>	プログラム/リモートコマンド/オンライン操作
RCX320	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン操作
RCX340	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X220 <sup>※</sup>	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平)	ハルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	ハルス列

- ※以下の場合は回生装置が必要
- ・垂直で使用する場合
- ・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
- ・水平使用でハイリード(40)の場合

## F17



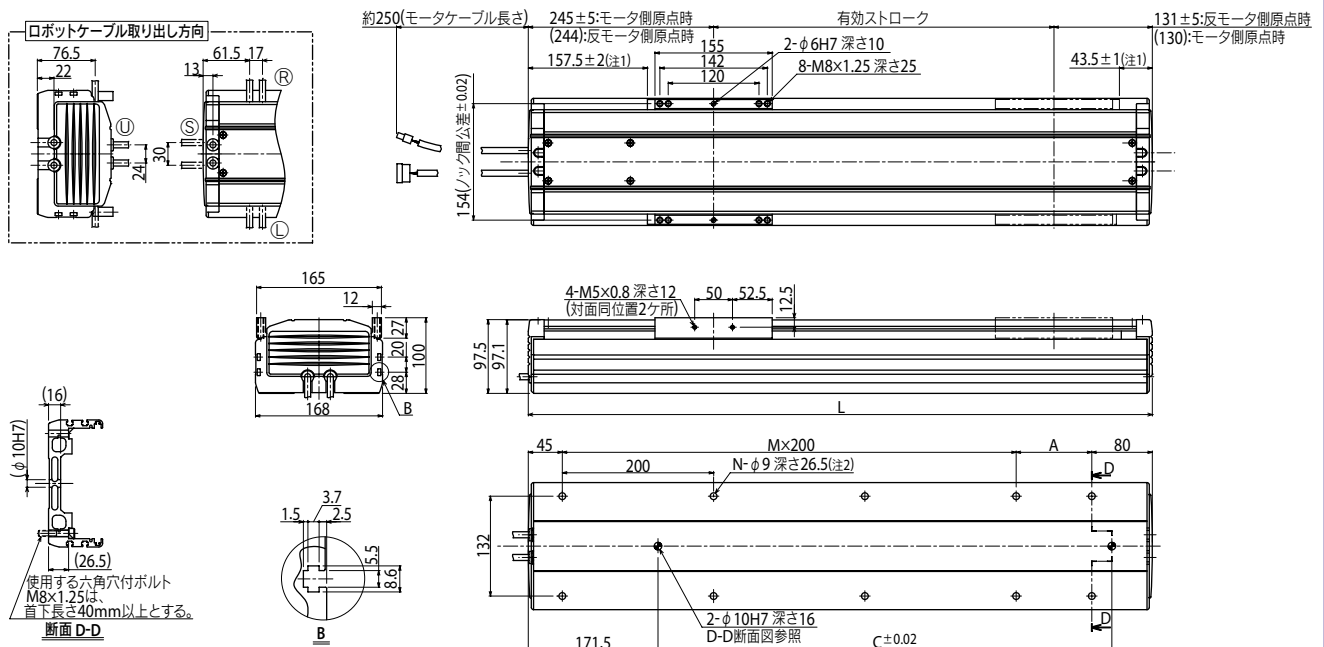
- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。注3. モータケーブルの最小曲半径はR50です。
- 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法:全長+20mm)

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
L	565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	14.5	15.3	16.2	17.0	17.8	18.6	19.5	20.3	21.1	21.9	22.8	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.5	29.4	30.2	31.0	31.8	
最高速度 <sup>※6</sup> (mm/sec)	リ 20	1000 (1200 <sup>※7</sup> )										960	840	720	600	480	420	360	300	240	240	240	
速度設定	リ 10	600										80%	70%	60%	50%	40%							

- 注6. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注7. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- タイナ
- タイナ
- CFタイナ
- Nタイナ
- B/Rタイナ

## F17 ハイリードタイプ: リード40



注1. 両端からのメカストップパによる停止位置です。 注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	
本体質量 (kg)	14.7	15.5	16.4	17.2	18.0	18.8	19.7	20.5	21.3	22.1	23.0	23.8	24.6	25.4	26.3	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8	33.6	34.4	35.2
最高速度 <sup>※4</sup> リード40 (mm/sec) 速度設定	2400													1920	1680	1440	1200	960	840	720						
	-													80%	70%	60%	50%	40%	35%	30%						

注4. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# F17L

● 原点反モータ側選択可能



※ ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法:全長+20mm)

## ■ 注文型式

### F17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出*1 R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 1100~2050 (50mmピッチ)	ケーブル長*2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	---------------------------------	--------------------------------------------------------	----------------------------	---------------------------	---------------------------------	--------------------------------------------------------------

### TSX 220 R

ポジション*3 TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量*4 220/200V/400~600W	回生装置 R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:P:PNP PN:P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*5	バッテリー B:有り(アプリ) N:なし(インクリ)
---------------------	--------------------------------------------	-----------------	----------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### SR1-X 20 R

コントローラ	ドライバ:モータ容量*4 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RGT付き	入出力 N:NPN P:P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプリ) N:なし(インクリ)
--------	-----------------------------	--------------------------	-----------------	-----------------------------------------------------------------------	----------------------------------

### RDV-X 2 20

ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量*4 20:600W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)
----------	------------------	---------------------------	------------------------------

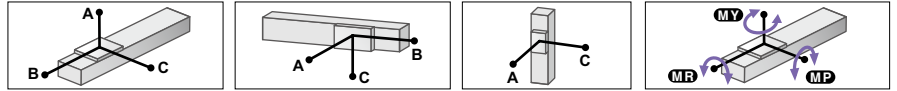
- ※1. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ポジション、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度*2	2200 mm/sec
最大可搬 水平使用時	50 kg
質量 垂直使用時	10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1100 mm ~ 2050 mm (50 mmピッチ)
全長 水平使用時	ストローク+475 mm
垂直使用時	ストローク+505 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H100 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ*3
分解能	16384 ハルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが1200mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

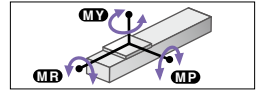
## ■ 許容オーバーハング量\*



リフト	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
10kg	4000	2755	2608	2720	2681	4000	1200	1200	
30kg	3045	895	1175	1185	821	3045	3000	3000	
50kg	2602	523	715	680	449	2602	2650	2650	

\* ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

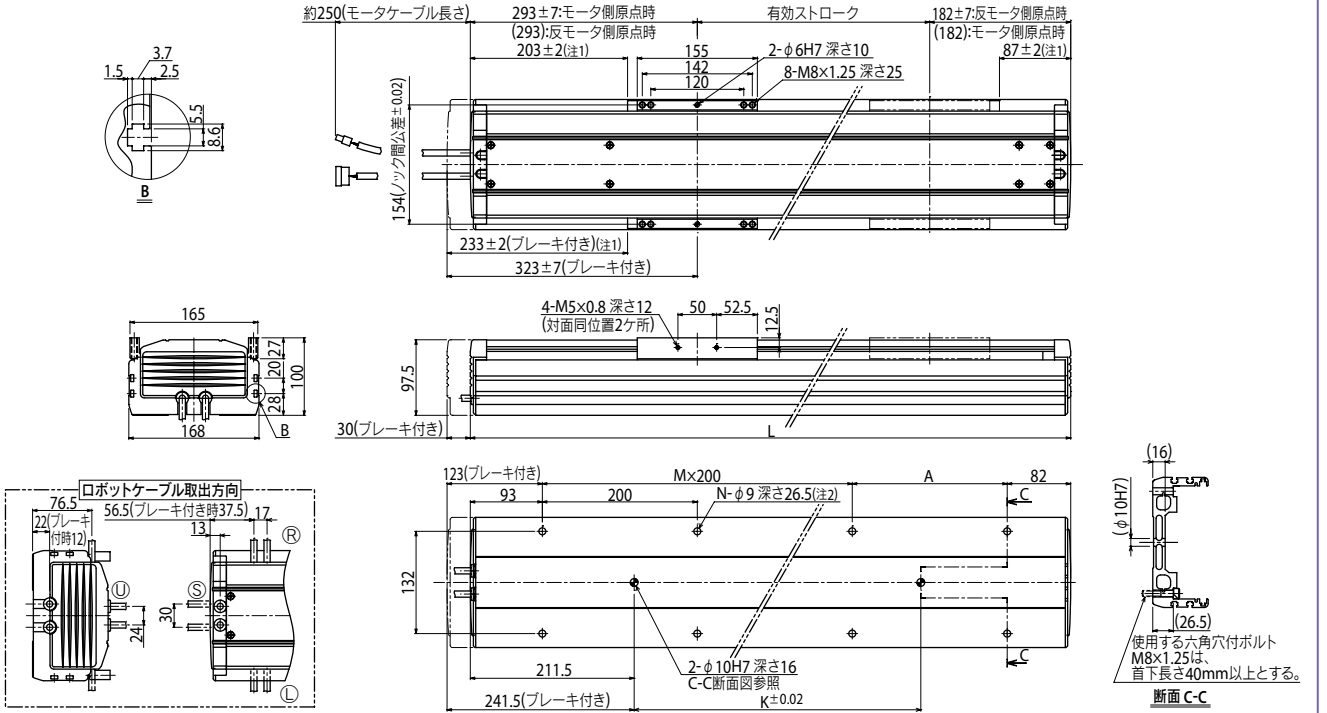


(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1 (水平)	ハルス列
RDV-X220-RBR2 (垂直)	

## F17L



- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。
- 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。
- 注4. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルフル取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法:全長+20mm)

有効ストローク	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	
L	1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	
M	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	
N	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	
K	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	
本体質量(kg)*3	34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42	42.9	43.8	44.7	45.6	46.5	47.3	48.2	49.1	50	50.9	
最高速度*5 リード50 (mm/sec) 速度設定	2200	1900		1500		1200		900		800		40%		36%							

注5. ストロークが1200mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# GF17XL

● 原点反モーサ側選択可能



※ 2300 mm を超えるストロークは 10 day delivery 対象外となります。納期については別途ご相談ください。  
 ※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

## ■ 注文型式

### GF17XL - S H - 20

ロボット本体	モデル S: ストロート モデル	取付方向 H: 水平	リッド指定	ケーブル 取出方向 無記入: 標準(S) U: 上取出 R: 右取出 L: 左取出	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モーサ側	フレーム 無記入: 標準 (度クリ) T: タップ	グリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 850~2500 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>1)</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	------------------------	---------------	-------	----------------------------------------------------------	------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	--------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------

<b>TSX</b> ポジション <sup>2)</sup> (TSX: TS-X)	<b>220</b> ドライバ: モータ容量 220: 200V/400~600W	<b>R</b> <sup>3)</sup> 回生装置 無記入: なし R: RG1付	TSモータ 無記入: なし L: LCD付	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> EP: EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT: PROFINET GW: I/Oポートなし <sup>3)</sup>	バッテリー B: 有り(アクリ) N: なし(インクリ)
<b>SR1-X</b> コントローラ	ドライバ: モータ容量 20: 400~600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 無記入: なし R: RG1付	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> PB: PROFINET	バッテリー B: 有り(アクリ) N: なし(インクリ)
<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	回生装置		

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
- ※4. 最高速度750 mm/sec 以下で動かす場合は、回生装置は不要です。

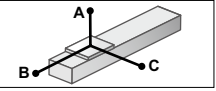
[ご購入後の注意]  
 ・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。  
 ・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。  
 ・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1)</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec <sup>※2)</sup>
最大可搬質量	90 kg
定格推力	339 N
ストローク	850 mm~2500 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+686 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H105.5 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3)</sup>
分解能	20480 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

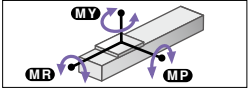


水平使用時 (単位: mm)

リッド	A	B	C
30kg	4050	1090	1405
50kg	2755	650	835
90kg	1610	345	450

※ ガイド寿命10,000 km 時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

## ■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

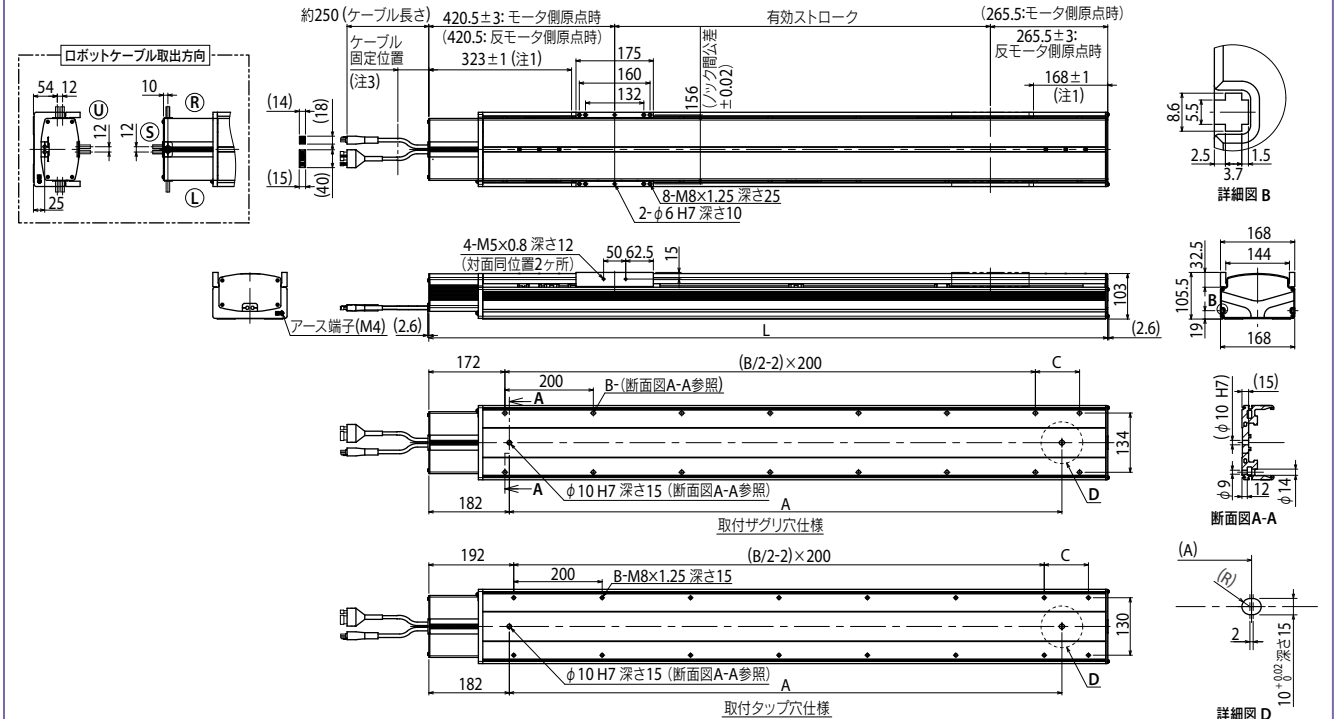
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>*</sup> RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220 <sup>*</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

## GF17XL



- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモーサ側点となります。)
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等に固定してください。
- 注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
- 注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M8×1.25)は、首下長さ: 45 mm以上としてください。取付タップ仕様で使用する六角穴付きボルト(M8×1.25)は、首下長さ: 架台の厚さ+15 mm以下を推奨します。

有効ストローク	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086	3136	3186
A	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900
B	16	16	16	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	30	30	30	30	30	32	32	32
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
本体質量 (kg)	37.4	38.4	39.4	40.3	41.3	42.3	43.2	44.2	45.2	46.1	47.1	48.1	49.0	50.0	51.0	51.9	52.9	53.9	54.8	55.8	56.8	57.7	58.7	59.7	60.6	61.6	62.6	63.5	64.5	65.5	66.4	67.4	68.4	69.3

# F20

- ハイリード：リード40
- 原点反モータ側選択可能



※ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法：全長+20mm)

## 注文型式

<b>F20</b>	ロボット本体	リード指定 40:40mm 20:20mm 10:10mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	ケーブル 取出方向 無記入:標準(S) U:上取出 <sup>※2</sup> R:右取出 L:左取出	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク リード20・10: 200~1250 (50mmピッチ) リード40: 200~1450 (50mmピッチ)	ケーブル長さ <sup>※3</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	<b>220</b>	位置シフト <sup>※4</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 <sup>※5</sup> 220:200V/400~600W	回生装置 <sup>※6</sup> 無記入:なし R:RG1付き	TSモニタ :LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOポートなし <sup>※7</sup>	バッテリー B:有り(アクリ) N:なし(インクリ)
									<b>SR1-X</b>	<b>20</b>	コントローラ	ドライバ:モータ容量 <sup>※5</sup> 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 <sup>※6</sup> 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アクリ) N:なし(インクリ)
									<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 <sup>※5</sup> 20:600W以下	回生装置 <sup>※6</sup> RBR1(水平) RBR2(垂直)		

- ※1. リード10mmの場合はブレーキなし仕様(水平仕様)を選択できません。リード40mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
- ※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択が可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ポジシフト、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※6. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
- ※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	40 mm 20 mm 10 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	2400 mm/sec 1000 mm/sec (1200 <sup>※3</sup> ) 600 mm/sec
最大可搬質量	60 kg 120 kg 45 kg
定格推力	255 N 510 N 1020 N
ストローク	200 mm ~ 1450 mm <sup>※4</sup> (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 +427 mm 垂直使用時 +417 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H115 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラークラス2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※5</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。
- ※4. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。
- ※5. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リ	10kg	4000	4000	3571	4000	4000	15kg	2635	
ト	20kg	3397	2235	2018	2164	3397	20kg	2000	
40	60kg	2443	718	977	1000	648	2443	20	
リ	50kg	2602	869	1083	50kg	1097	799	2602	
ト	80kg	2193	528	703	80kg	708	458	2193	
ト	120kg	1841	339	505	120kg	468	268	1841	

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## 静的許容モーメント

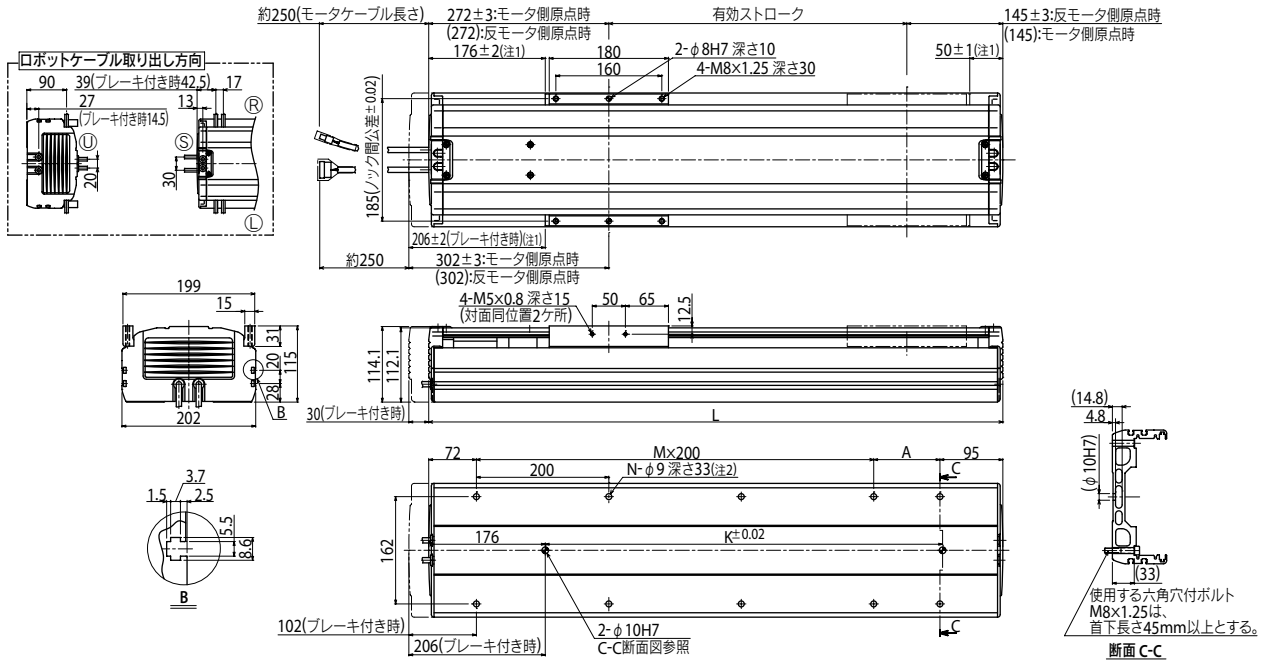
	MY	MP	MR
	1196	1199	1052

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>※</sup> RCX320 RCX340 RCX380	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220 <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

- ※以下の場合は回生装置が必要  
・垂直で使用する場合  
・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合  
・水平使用でハイリード(40)の場合

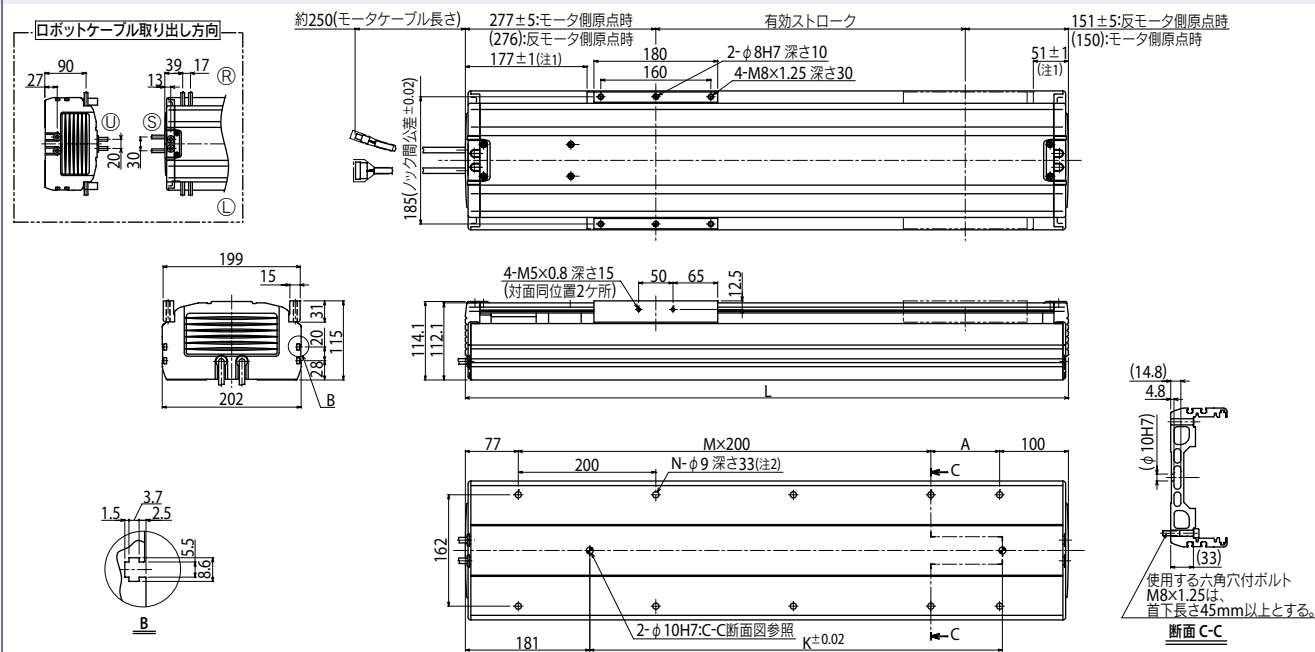
## F20



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517	1567	1617	1667
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
本体質量(kg) <sup>※4</sup>	21.0	22.0	22.9	23.8	24.8	25.7	26.6	27.5	28.5	29.4	30.3	31.2	32.1	33.0	34.0	34.9	35.8	36.7	37.7	38.6	39.5	40.4
最高速度 <sup>※6</sup> (mm/sec)	リード20	1000 (1200 <sup>※7</sup> )											960	840	720	600	480	420	360	300	240	
速度設定	リード10	600											480	420	360	300	240	180	150	120	90	60

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。
- 注3. モータケーブルの最小曲半径はR50です。
- 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表の値より1.5kg重くなります。
- 注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法：全長+20mm)
- 注6. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- 注7. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。

## F20 ハイリードタイプ: リード40



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量 (kg)	21.2	22.2	23.1	24.0	25.0	25.9	26.8	27.7	28.7	29.6	30.5	31.4	32.3	33.2	34.2	35.1	36.0	36.9	37.9	38.8	39.7	40.6	41.5	42.4	43.3	44.2
最高速度 <sup>※4</sup> リード40 (mm/sec) 速度設定	2400												1920		1680		1440		1200		960		840		720	
	-												80%		70%		60%		50%		40%		35%		30%	

注4. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
注5. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。



# F20N



## ■ 注文型式

### F20N - 20

ロボット本体	リード指定	原点位置変更 なし:L側(標準) Z:R側	クリス指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 1150-2050 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	-----------------------------	---------------------------	----------------------------------	--------------------------------------------------------------------------

### TSX

ポジション<sup>※2</sup>  
TSX:TS-X

### 220

ドライバ:  
電源電圧/モータ容量  
220:200V/400~600W

回生装置  
R:RGT付き

TSモータ  
L:LCD付き

入出力

NP:NPN  
PN:PNP  
CC:CC-Link  
DN:DeviceNet™  
EP:EtherNet/IP™  
PT:PROFINET  
GW:IOボードなし<sup>※3</sup>

バッテリー

B:有り(アプン)  
N:なし(インクリ)

### SR1-X

コントローラ

### 20

ドライバ:モータ容量  
20:400~600W

CE対応  
無記入:標準  
E:CE仕様

回生装置  
無記入:なし  
R:RG付き

入出力

N:NPN  
P:PNP  
CC:CC-Link  
DN:DeviceNet™  
EP:EtherNet/IP™  
PB:PROFIBUS

バッテリー

B:有り(アプン)  
N:なし(インクリ)

### RDV-X

ロボットドライバ

### 2

電源電圧  
2:AC200V

### 20

ドライバ:モータ容量  
20:600W以下

### RBR1

回生装置

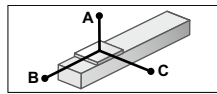
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.04 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1000 mm/sec (1200 mm/sec <sup>※2</sup> )
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	1150 mm~2050 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+420 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H120 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. SR1-X、TS-X使用で、最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

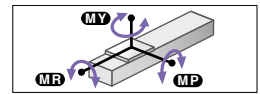


水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	3397	2332	2683
40kg	2795	1144	1361
60kg	2443	749	914
80kg	2193	551	695

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



(単位:N·m)

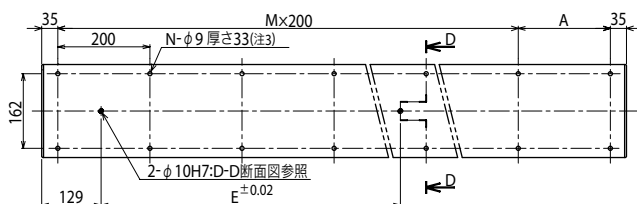
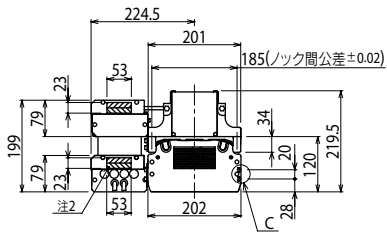
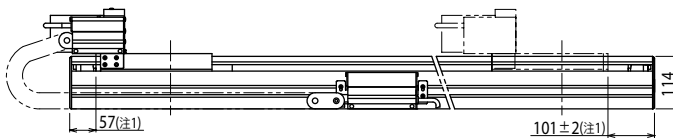
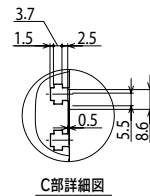
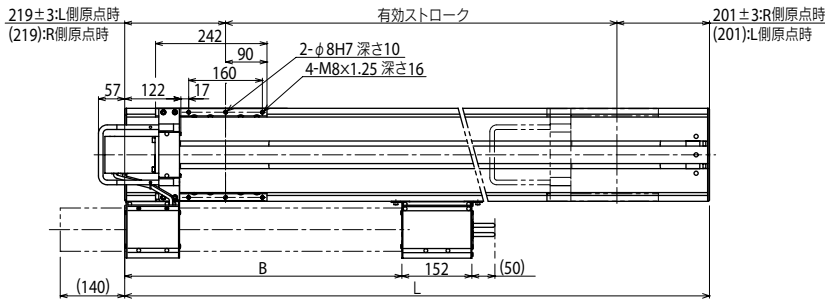
MY	MP	MR
1196	1199	1052

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20 <sup>※</sup>	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
RCX320	
RCX340	
TS-X220 <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

## F20N



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
B	602	648	694	740	786	832	878	924	970	1016
E	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
本体質量 (kg)	54.0	56.2	58.4	60.6	62.9	65.1	67.3	69.6	71.8	74.0

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 斜線部はユーザー用のケーブル取り出し口です。
- 注3. 取り付けの際、本体内部にフッシャ等のご使用はできません。
- 注4. 出荷時はL側原点仕様となります。

# N15



## ■ 注文型式

**N15 - 20**

ロボット本体	ケーブルベア 取出方向 <sup>※1</sup> RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	ケーブルベア仕様 S: 標準 ケーブルベア仕様 M: オプション ケーブルベア仕様	原点位置変更 なし: R側(標準) Z: L側 なし: L側(標準) Z: R側	クリス指定 なし: 標準 G: クリーン	ストローク 500~2000 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ボジショナ <sup>※3</sup> TSX: TS-X	<b>220</b> ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220/200V/400~600W	<b>R</b> 回生装置 R: RGT付き L: LCD付き	TSモータ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFIBUS GW: I/Oボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
--------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------	------------------------------------------------------	----------------------------	---------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------	--------------------------------------------------------	------------------------------------------	------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------

<b>SR1-X</b> コントローラ	ドライバ: モータ容量 20: 400~600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RGT付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
------------------------	-----------------------------	----------------------------	------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------

<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	回生装置
--------------------------	-------------------	---------------------------	------

- ※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.289をご覧ください。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm~2000 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 mm × H120 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リ ド	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
10kg	3048	2322	1259	1258	1823	2449
30kg	1489	841	500	428	545	1039
50kg	1278	544	344	248	289	749

※ ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
691	692	608

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

## ■ ユーザー用ケーブルベア

**Sタイプ** 標準ケーブルベア仕様

※φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。

**Mタイプ** オプションケーブルベア仕様

ユーザー用オプションケーブル部

## N15 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH

有効ストローク

165±3L側原点位置 (165:R側原点時)

65±1 (注1)

2-φ6H7 深さ10

8-M6×1.0 深さ14

165±3R側原点位置 (165:L側原点時)

65 (注1)

134 (φ6H7間公差±0.02)

ユーザ用アース端子(M4)

118

2-φ10H7 深さ17 (H-H断面参照(注5))

100

56

200

C-M6×1.0 深さ10

B×200

105

D

200

F-φ7 深さ6 (断面H-H参照(注2))

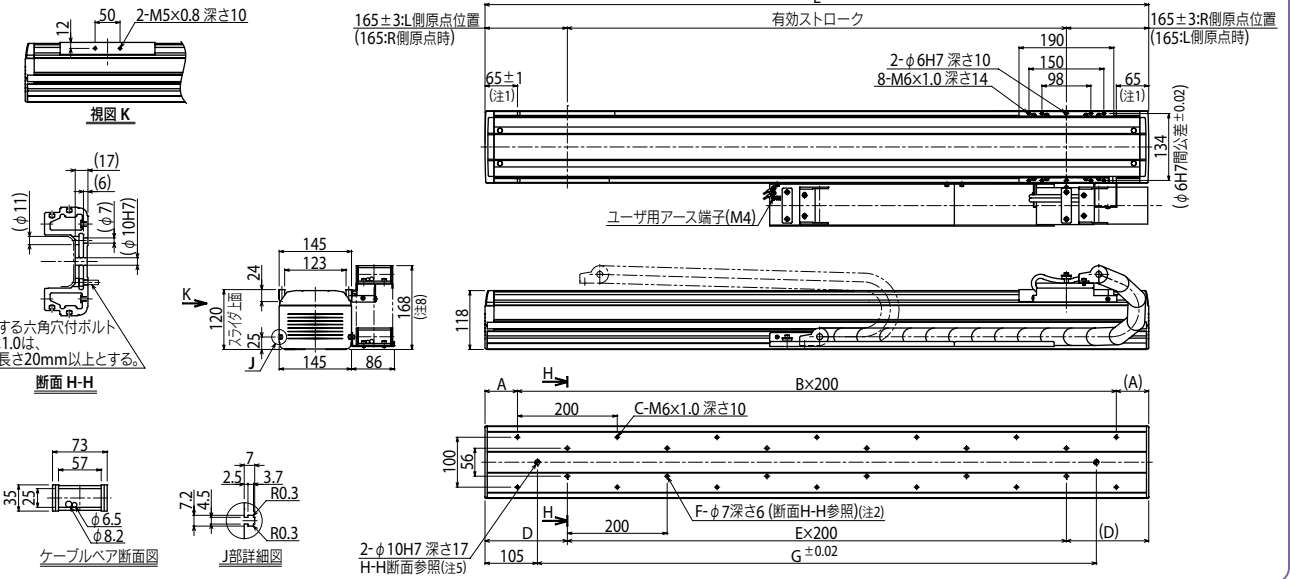
Ex200

G±0.02

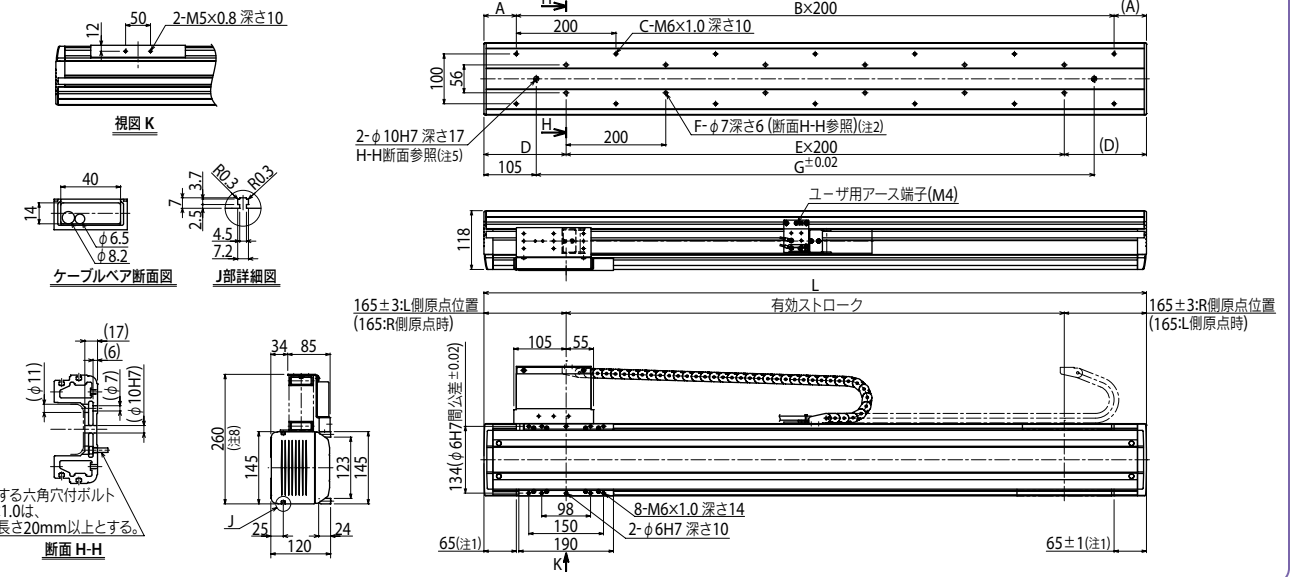
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
- 注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛はL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
- 注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
- 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
- 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
- 注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
- 注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	105	145	185	225	265	305	345	385	425	465	505	545	585	625
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg) <sup>注7</sup>	19	20	22	23	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40

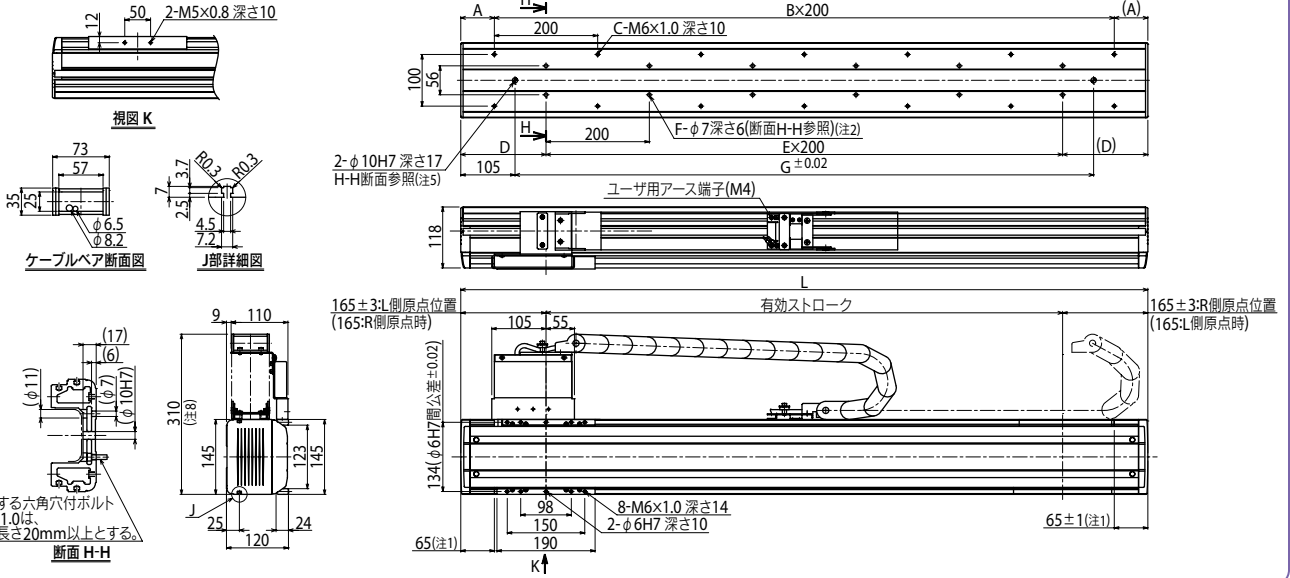
N15 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様 RH



N15 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様 RW



N15 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様 RW



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
タイマ  
タイマ  
Gタイマ  
Nタイマ  
Bタイマ

# N15D

●ダブルキャリア仕様

## ■注文型式

**N15D - 20**

ロボット本体	リード指定	取付方向 H:水平取付 W:壁掛取付	ケーブルベア仕様 S:標準ケーブルベア仕様 M:オプションケーブルベア仕様	オプション GR:指定 なし:標準 GC:クリーン	ストローク 250~1750(100mmピッチ)	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) <sup>※3</sup>	適用コントローラ <sup>※1</sup> RCX320 SR1-X(2台) <sup>※2</sup> TS-X(2台) <sup>※2</sup> RDV-X(2台) <sup>※2</sup>
--------	-------	--------------------------	---------------------------------------------	------------------------------------	-----------------------------	----------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。

※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320の場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

## ■基本仕様

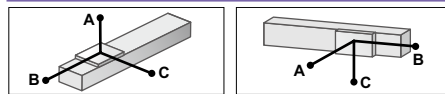
モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm~1750 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 mm × H120 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。

※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

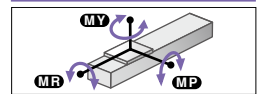
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リ	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
10kg	3048	2322	1259	1258	1823	2449
30kg	1489	841	500	428	545	1039
50kg	1278	544	344	248	289	749

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■静的許容モーメント



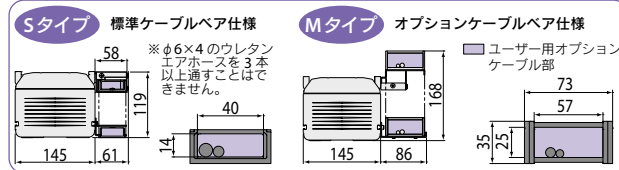
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
691	692	608

## ■適用コントローラ

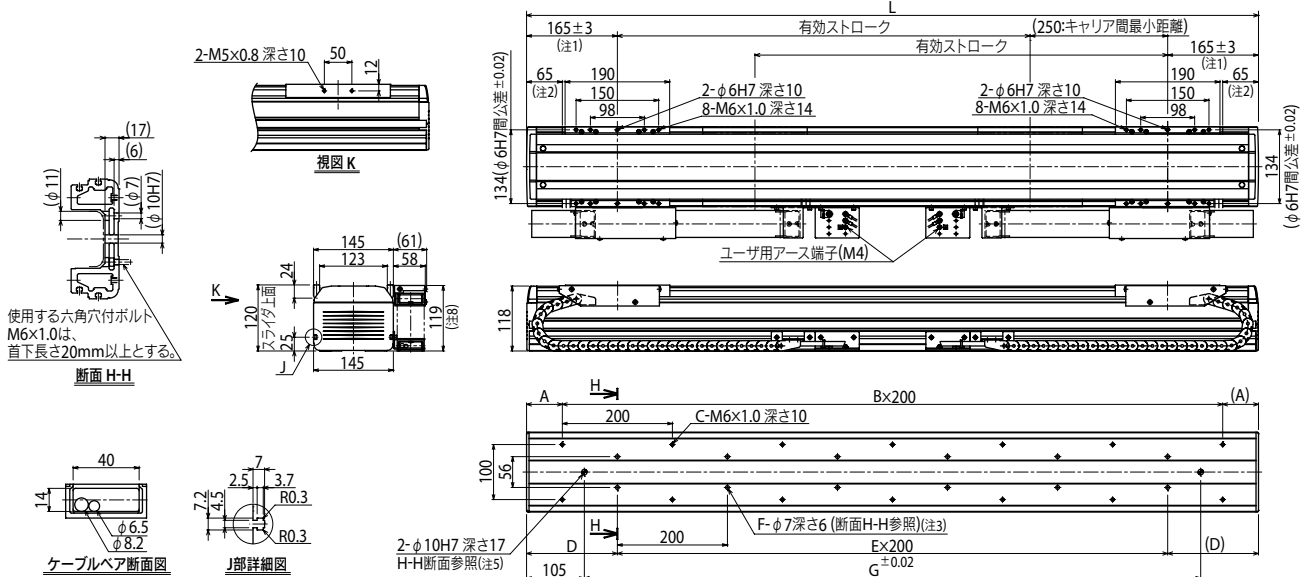
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
SR1-X20-R <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X220-R <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X20-RBR1 <sup>※</sup>	パルス列

※ SR-1、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

## ■ユーザー用ケーブルベア



## N15D 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様



注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。

注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。

注3. φ7を使用する取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。

注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。

注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面に示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。

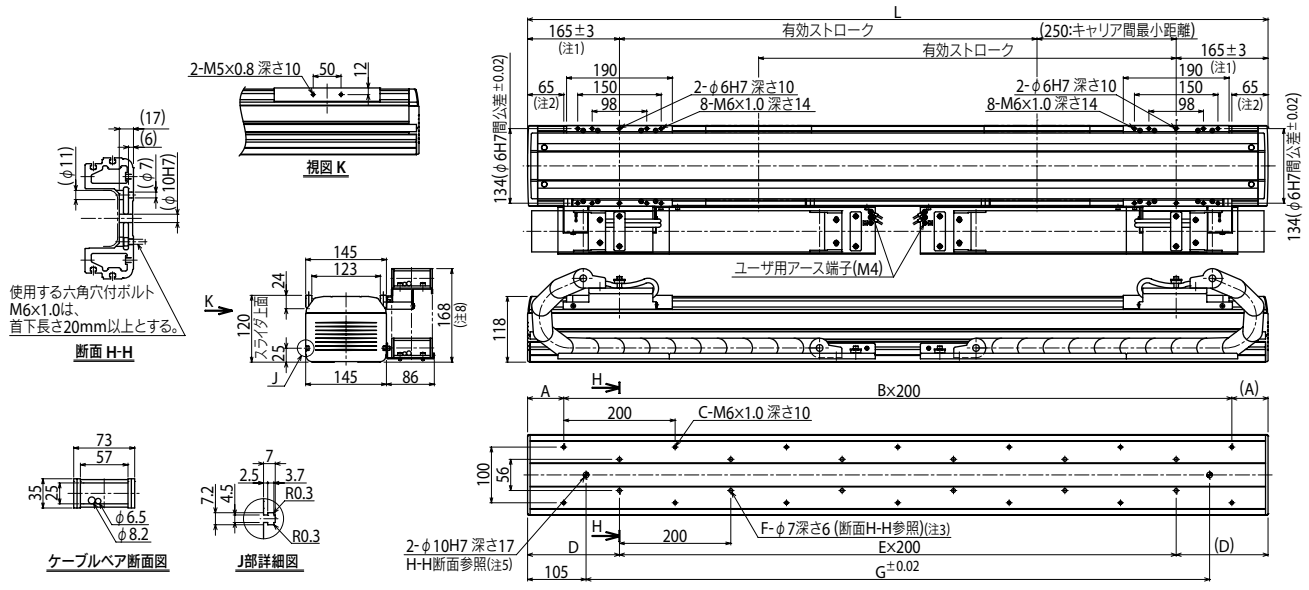
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。

注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。

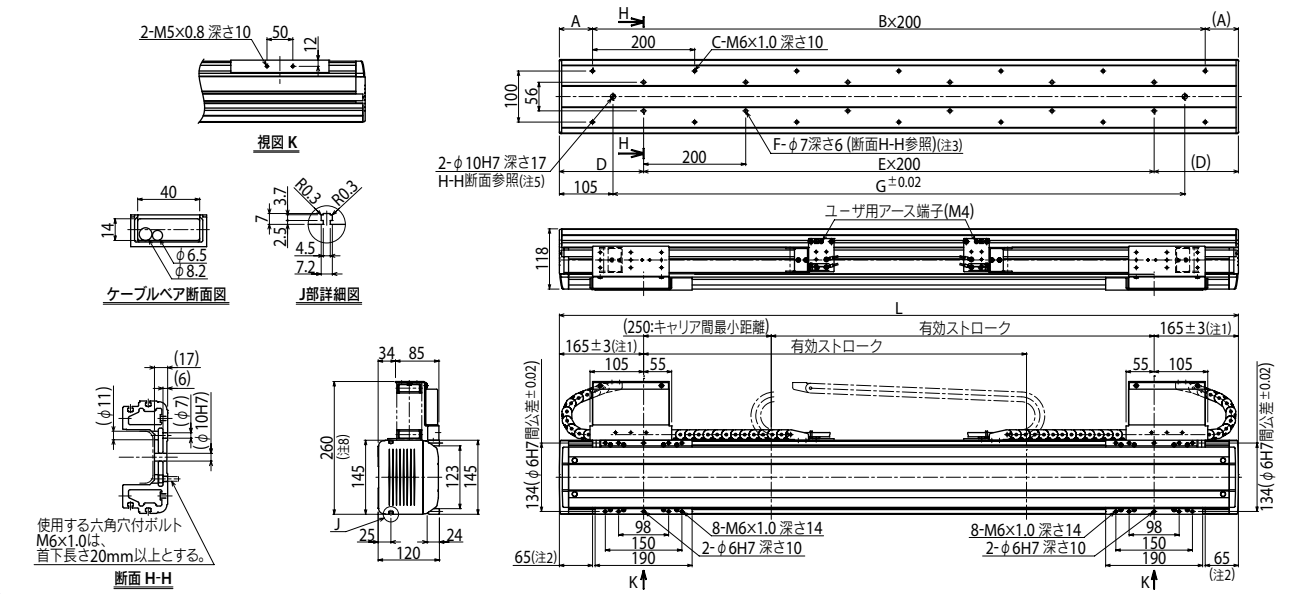
注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg) <sup>※7</sup>	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40	42	43	45	46

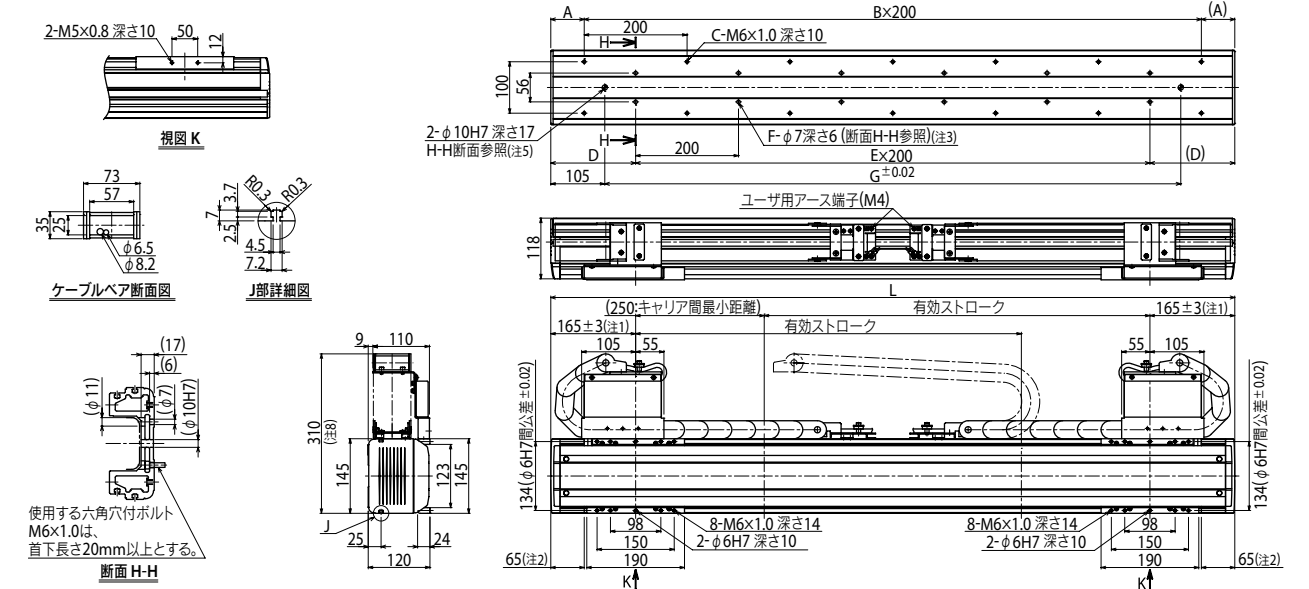
### N15D 取付方法: 水平/オプションケーブルベア仕様



### N15D 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルベア仕様



### N15D 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルベア仕様



# N18



## ■ 注文型式

**N18 - 20**

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア 取出方向 <sup>※1</sup> RH: 水平右取出 LH: 水平左取出 RW: 壁掛右取出 LW: 壁掛左取出	ケーブルベア仕様 S: 標準 ケーブルベア仕様 M: オプション ケーブルベア仕様	原点位置変更 水平 なし: R側(標準) Z: L側 壁掛 なし: L側(標準) Z: R側	クリス指定 なし: 標準 GC: クリーン	ストローク 500~2500 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	----------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------	-----------------------------	---------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------

<b>TSX</b>	<b>220</b>	<b>R</b>		
ポジション <sup>※3</sup> TSX: TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 220~200V/400~600W	回生装置 R: RGT付き	TSモータ 無記入: なし L: LDCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> EP: EtherNet/IP <sup>TM</sup> PT: PROFINET GW: I/Oポートなし <sup>※4</sup>
<b>SR1-X</b>	<b>20</b>	<b>R</b>		
コントローラ	ドライバ: モータ容量 20: 400~600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RGT付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet <sup>TM</sup> PB: PROFIBUS
<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	<b>20</b>	<b>RBR1</b>	
ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバ: モータ容量 20: 600W以下	回生装置	バッテリー B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)

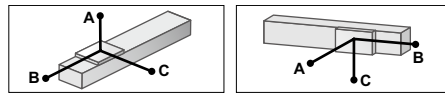
- ※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.289をご覧ください。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ポールネジφ20
ポールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm~2500 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。
- ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

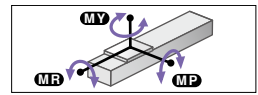
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



リ ド	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			
	A	B	C	A	B	C	
30kg	3045	1629	1902	30kg	1928	1553	3045
50kg	2602	961	1150	50kg	1157	885	2602
80kg	2193	586	716	80kg	707	509	2193

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



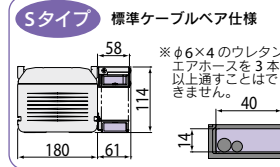
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

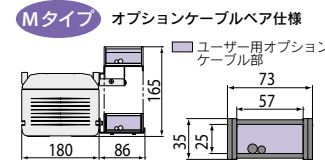
## ■ ユーザー用ケーブルベア

**Sタイプ** 標準ケーブルベア仕様



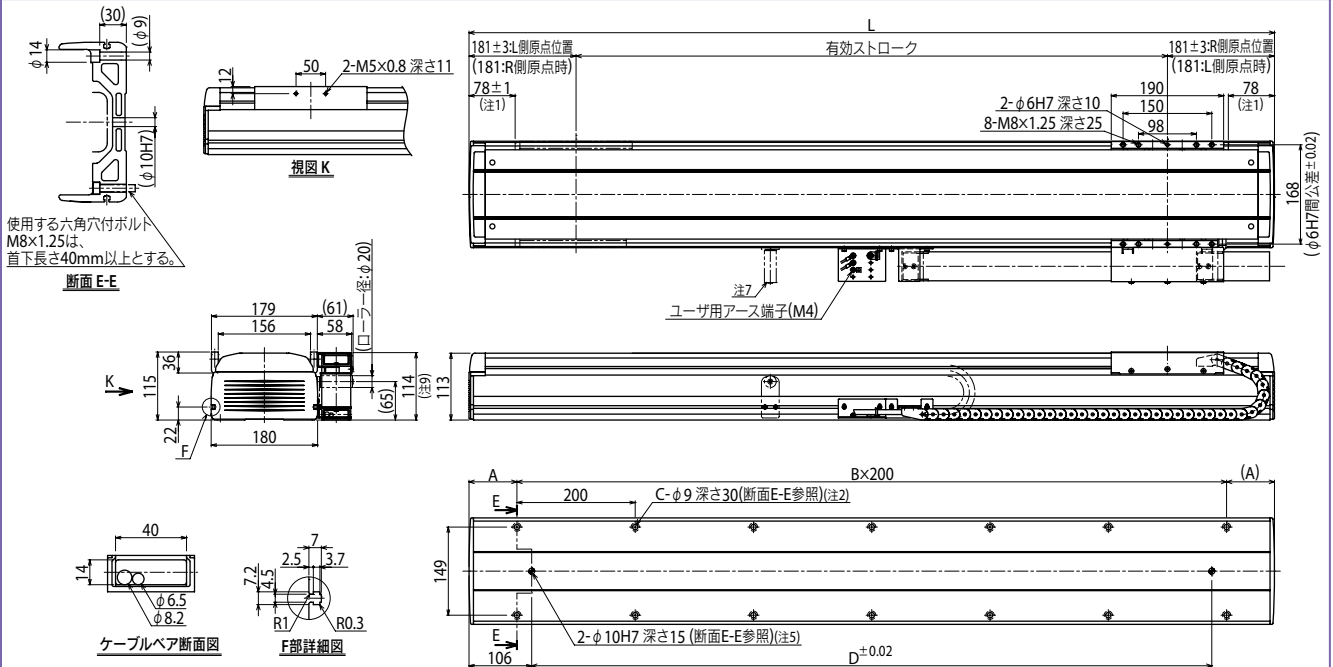
※φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。

**Mタイプ** オプションケーブルベア仕様



ユーザー用オプションケーブル部

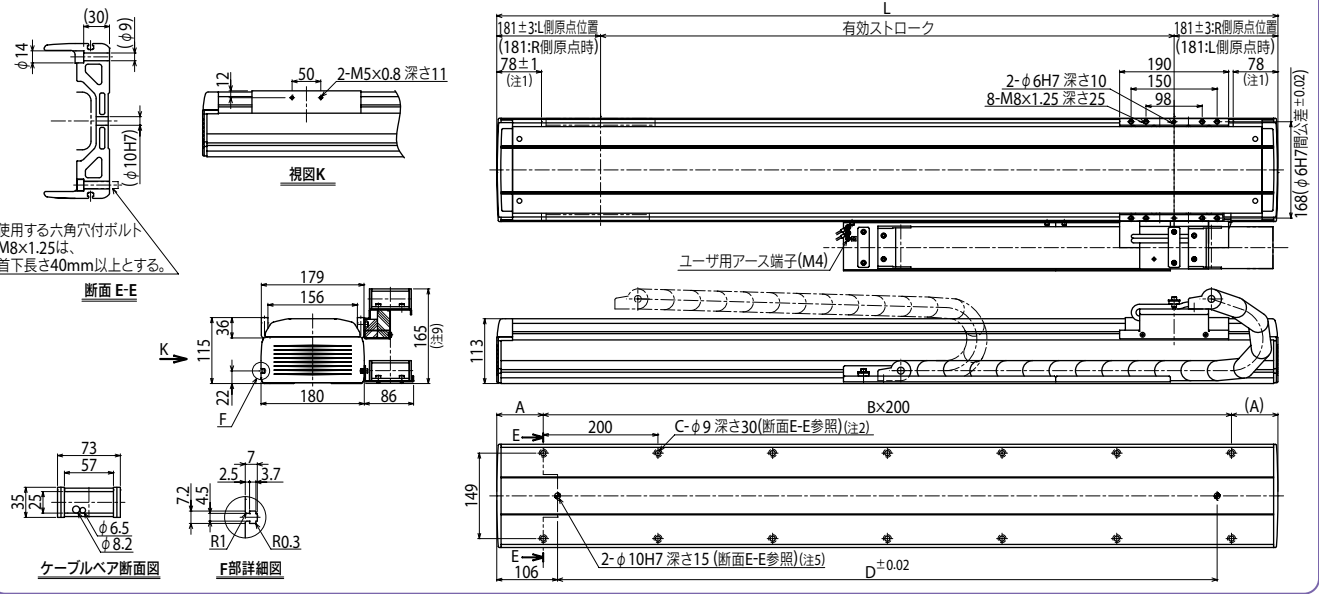
## N18 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様 RH



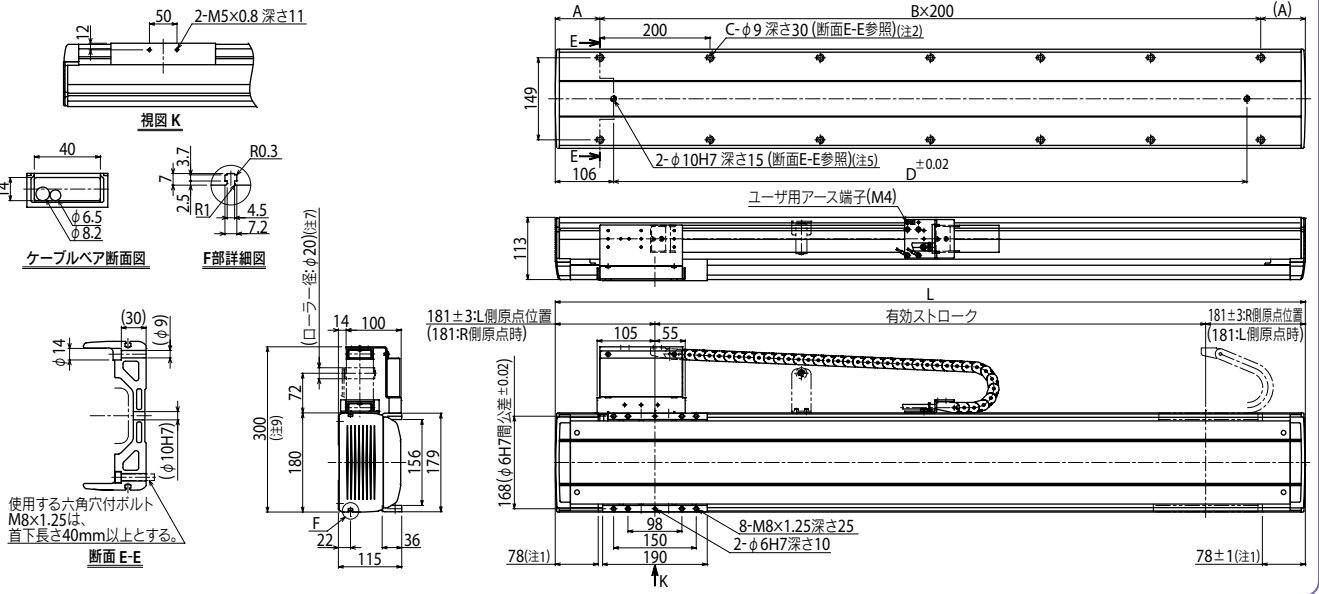
有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg) <sup>※9</sup>	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66

注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半後が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

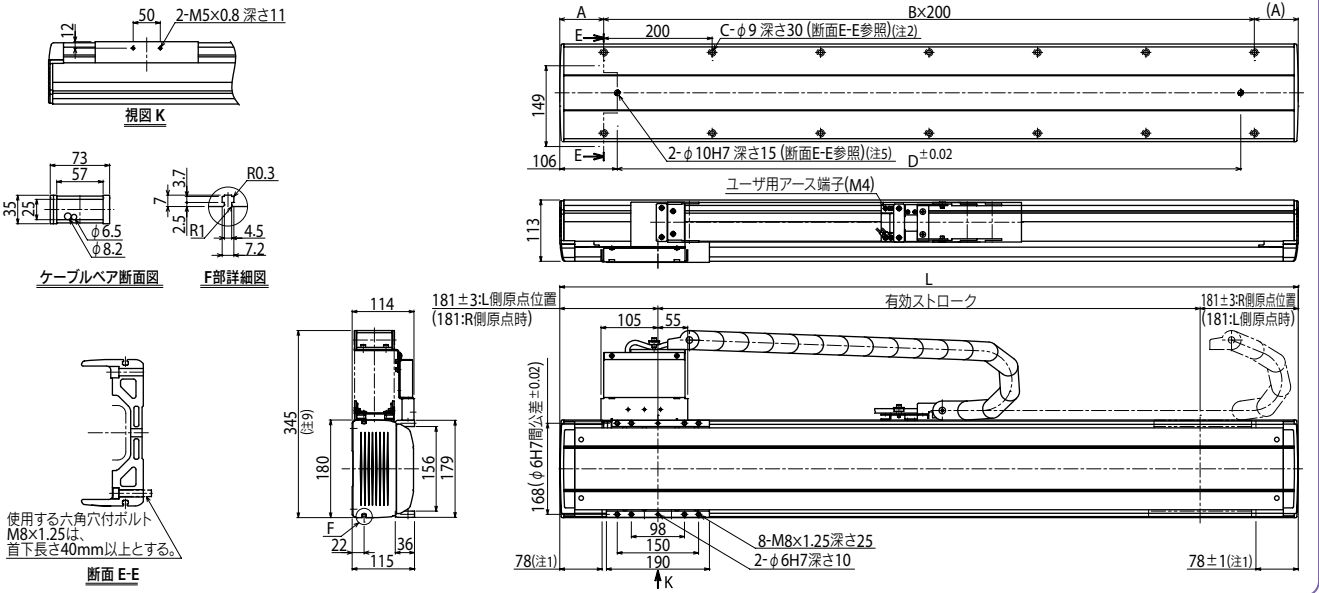
N18 取付方法: 水平/オプションケーブルペア仕様 **RH**



N18 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルペア仕様 **RW**



N18 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルペア仕様 **RW**



# N18D

●ダブルキャリア仕様

## ■注文型式

<b>N18D - 20</b>							
ロボット本体	リード指定	取付方向 H:水平取付 W:壁掛取付	ケーブルベア仕様 S:標準ケーブルベア仕様 M:オプションケーブルベア仕様	オプション なし:標準 GC:クリーン	ストローク (250~2250(100mmピッチ))	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲) <sup>※3</sup>	適用コントローラ <sup>※1</sup> RCX320 SR1-X(2台) <sup>※2</sup> TS-X(2台) <sup>※2</sup> RDV-X(2台) <sup>※2</sup>

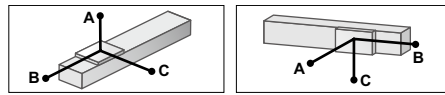
※1. コントローラの種類オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。  
 ※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。  
 ※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320の場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

## ■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm~2250 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※3</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない場合があります。  
 ※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

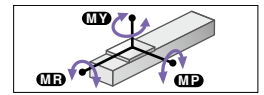
## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>



水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)			
リ	A	B	C	リ	A	B	C
30kg	3045	1629	1902	30kg	1928	1553	3045
50kg	2602	961	1150	50kg	1157	885	2602
80kg	2193	586	716	80kg	707	509	2193

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■静的許容モーメント



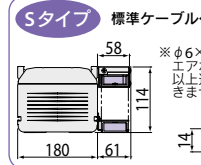
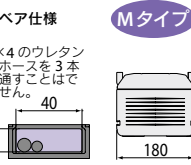
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1161	1163	1021

## ■適用コントローラ

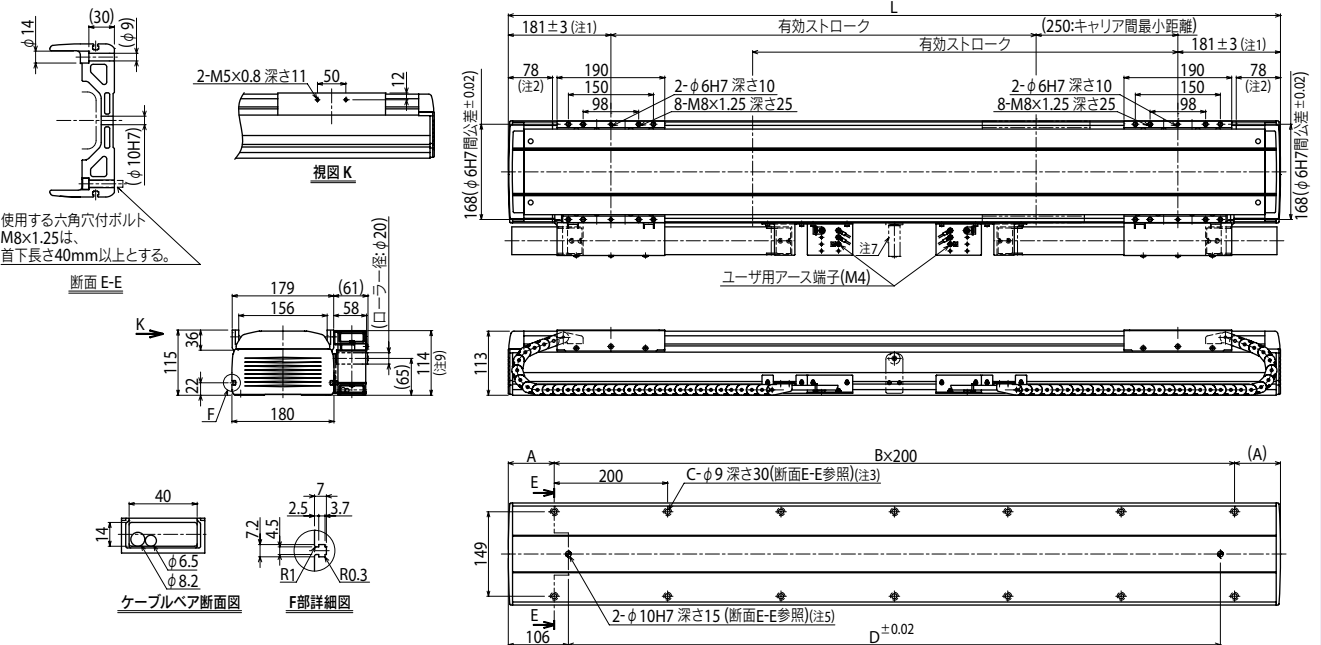
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
SR1-X20-R <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X220-R <sup>※</sup>	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X20-RBR1 <sup>※</sup>	パルス列

※ SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

## ■ユーザー用ケーブルベア

Sタイプ	標準ケーブルベア仕様	Mタイプ	オプションケーブルベア仕様
	標準ケーブルベア仕様		オプションケーブルベア仕様
	φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。		ユーザー用オプションケーブル部

## N18D 取付方法: 水平/標準ケーブルベア仕様

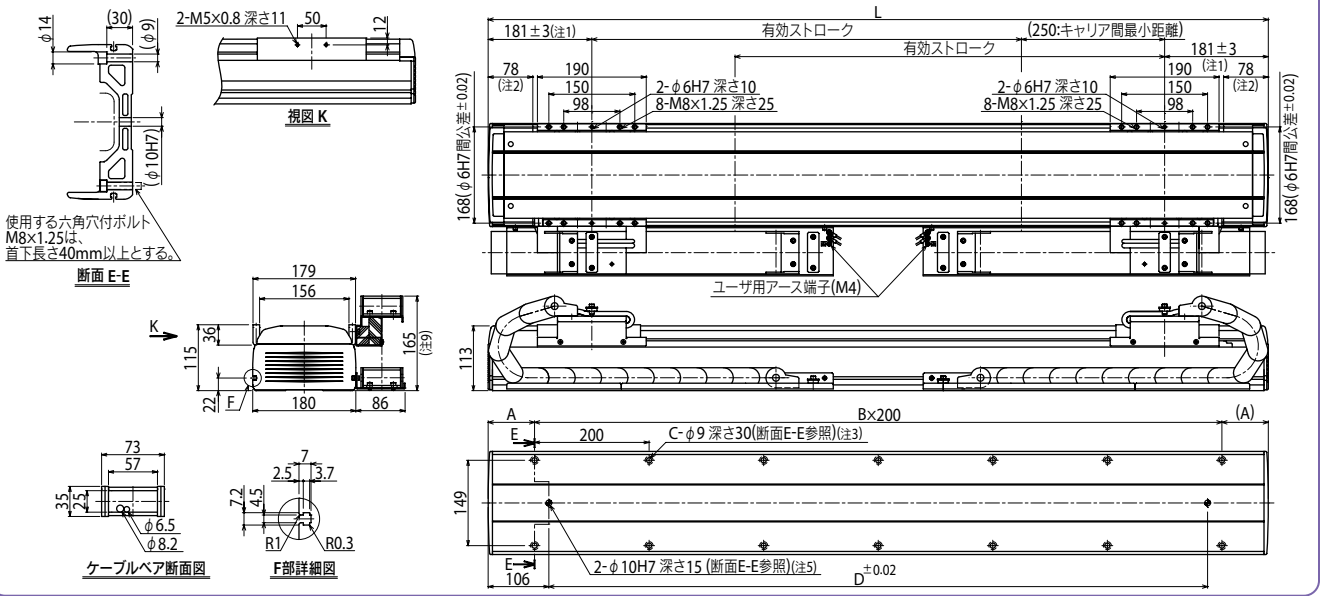


注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。  
 注2. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注3. φ9を使用し取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。  
 注4. 標準ケーブル仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。  
 注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。  
 注7. 2050ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きまます。  
 注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。  
 注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

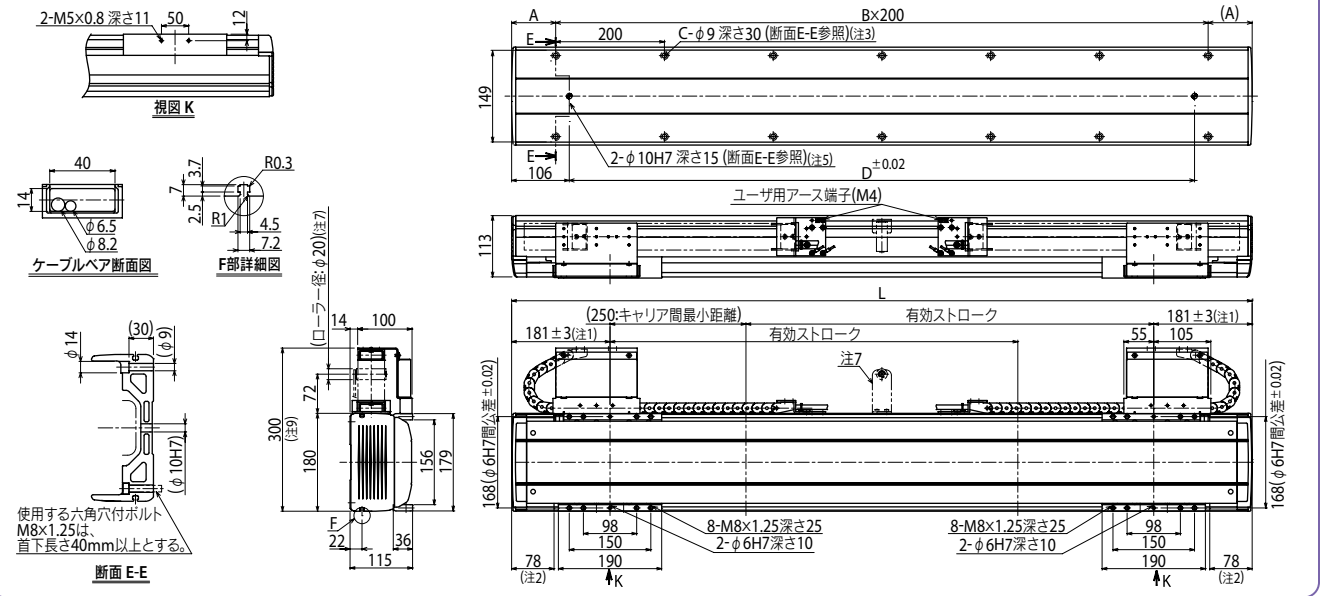
有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg) <sup>※8</sup>	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74



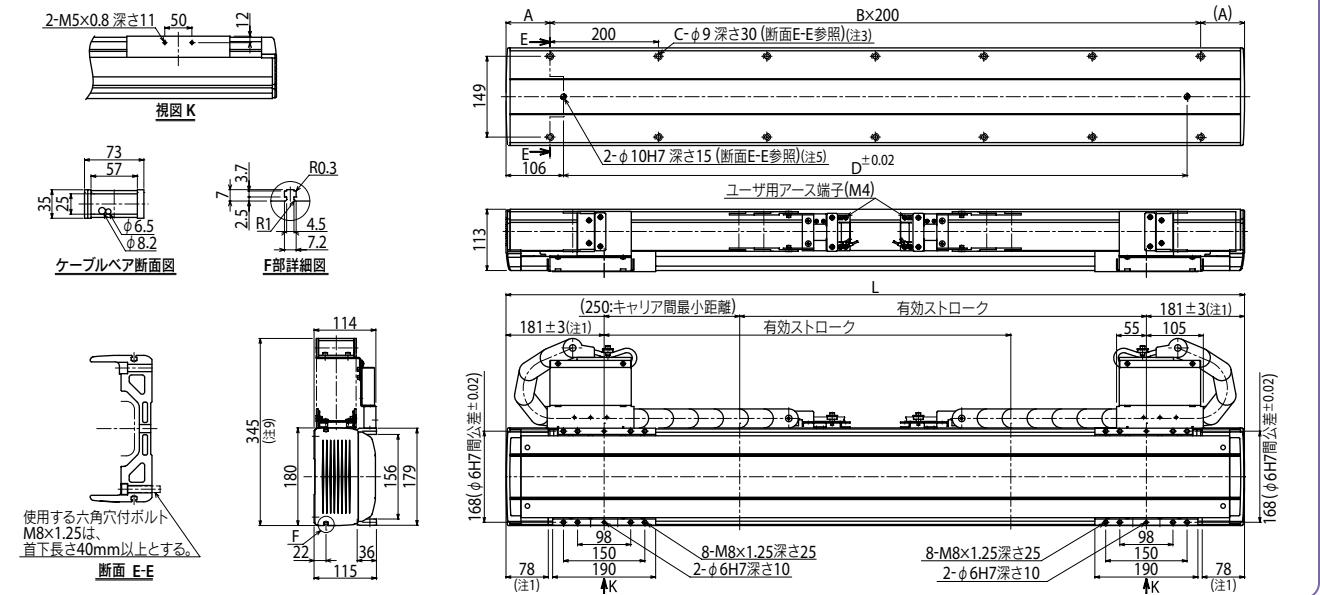
N18D 取付方法: 水平/オプションケーブルペア仕様



N18D 取付方法: 壁掛け/標準ケーブルペア仕様



N18D 取付方法: 壁掛け/オプションケーブルペア仕様



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
タイマ  
タイマ  
GFタイマ  
Nタイマ  
Bタイマ

# B10

## ■ 注文型式

**B10** - **TSX** - **SR1-X 05** - **RDV-X 2 05** - **RBR1**

**ロボット本体** モータ取付方向  
L: モータ左水平  
R: モータ右水平  
LU: モータ左上  
RU: モータ右上  
LD: モータ左下  
RD: モータ右下

**オプション** グリス指定  
なし: 標準  
GC: クリーン

**ストローク** 150 ~ 2550 (50mmピッチ)

**ケーブル長<sup>※1</sup>**  
3L: 3.5m  
5L: 5m  
10L: 10m  
3K/5K/10K (耐屈曲)

**TSX** ボジション<sup>※2</sup>  
TSX: TS-X

**ドライバー** 電源電圧/モータ容量  
105: 100V/100W以下  
205: 200V/100W以下

**TSモニタ** 無記入: なし  
L: LCD付き

**入出力** NP: NPN  
PN: PNP  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet™  
EP: EtherNet/IP™  
PT: PROFIBUS  
GW: I/Oポートなし<sup>※3</sup>

**バッテリー** B: 有り(アプソ)  
N: なし(インクリ)

**SR1-X 05** コントローラ

**ドライバー** モータ容量  
05: 100W以下

**CE対応** 無記入: 標準  
E: CE仕様

**入出力** N: NPN  
P: PNP  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet™  
PB: PROFIBUS

**バッテリー** B: 有り(アプソ)  
N: なし(インクリ)

**RDV-X 2 05** ロボットドライバー

**電源電圧** 2: AC200V

**ドライバー** モータ容量  
05: 100W以下

**回生装置**

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684へのロボットケーブル一覧をご覧ください。  
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

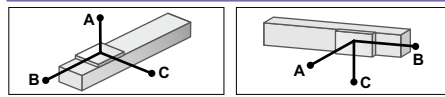
モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec
最大可搬質量	10 kg
ストローク	150 mm ~ 2550 mm (50 mmピッチ)
全長	モータ L仕様/R仕様: ストローク+397.5 mm 取付方向 L仕様以外仕様: ストローク+310 mm
本体断面最大外形	W100 mm × H81 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

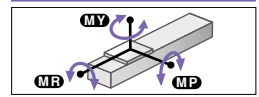
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
3kg	1800	1392	1084	3kg	1144	1734
5kg	1574	826	696	5kg	724	1199
8kg	1221	509	474	8kg	493	918
10kg	1171	403	407	10kg	414	869

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)		
MY	MP	MR
188	188	165

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## ■ モータ取付方向

モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。

**L仕様** モータ左水平取付

**R仕様** モータ右水平取付

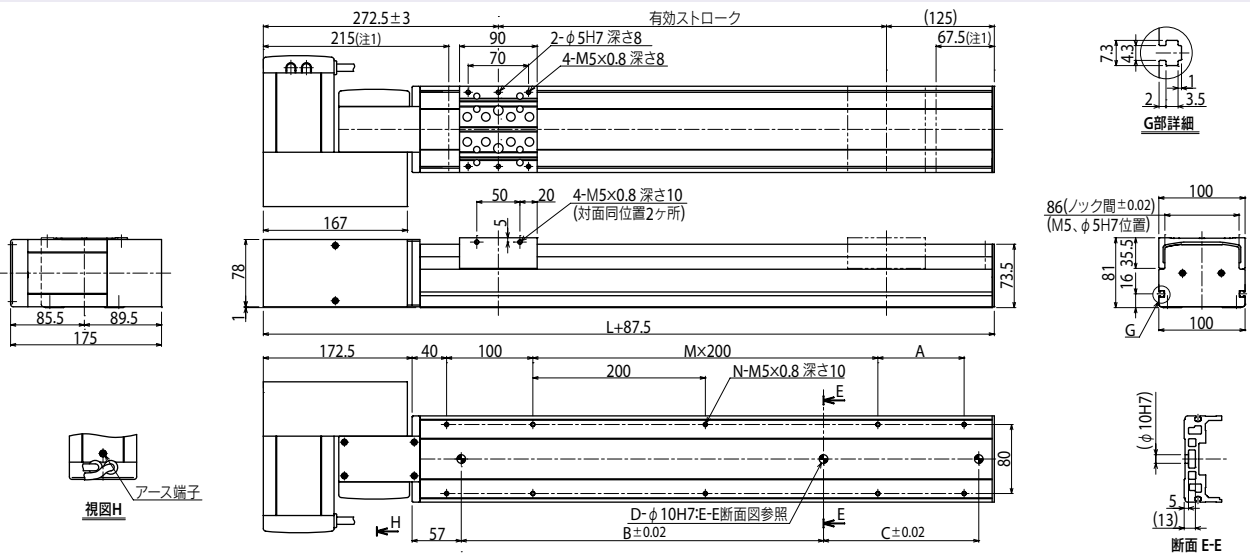
**LU仕様** モータ左上取付

**RU仕様** モータ右上取付

**LD仕様** モータ左下取付

**RD仕様** モータ右下取付

## B10 R仕様(モータ右水平取付)

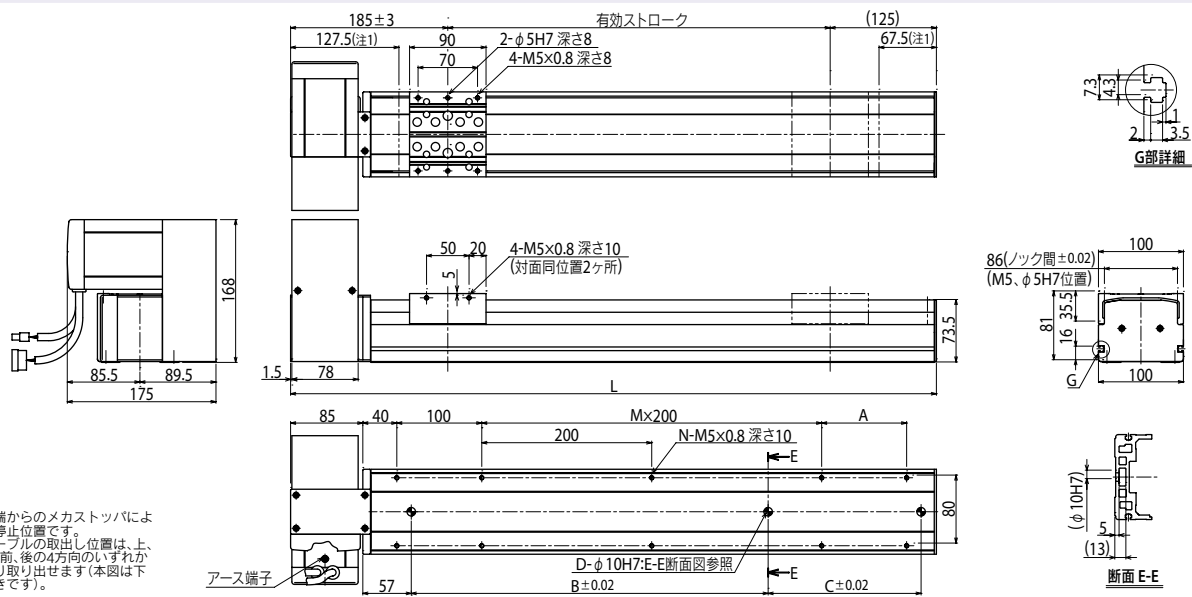


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
L	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320
C	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
D	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
M	-	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
本体質量(kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

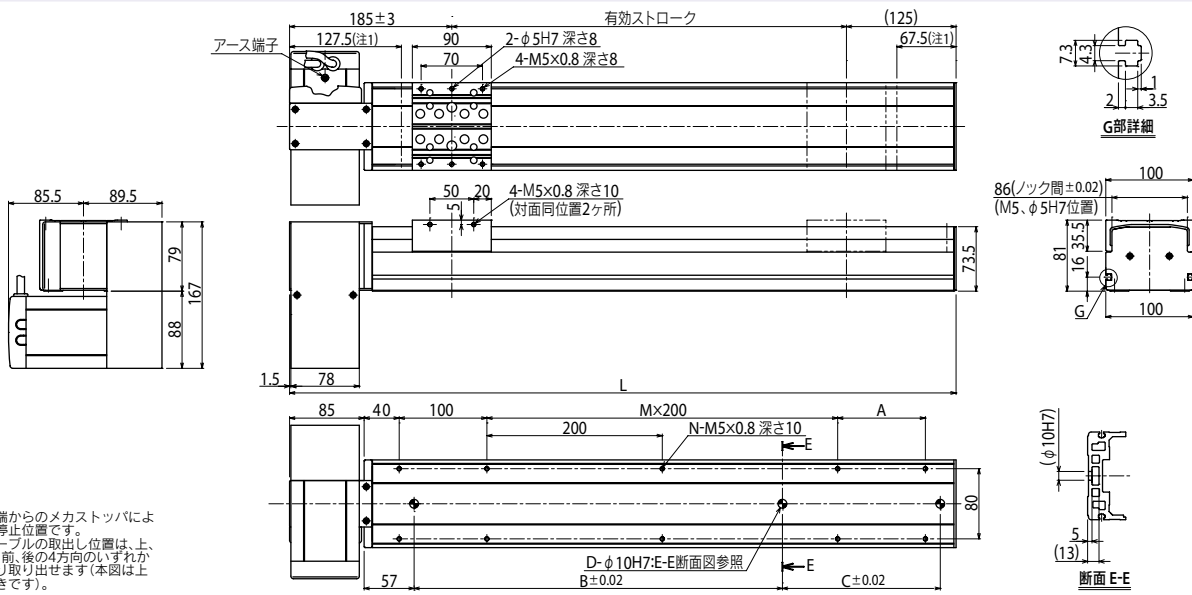
有効ストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
L	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
C	-	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
M	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	11	11	11	11	11	12	12	12	12
N	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	28	28	28	28	28	30	30	30	30
本体質量(kg)	17.3	17.7	18.0	18.4	18.8	19.2	19.6	20.0	20.4	20.8	21.2	21.6	22.0	22.4	22.8	23.2	23.6	24.0	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

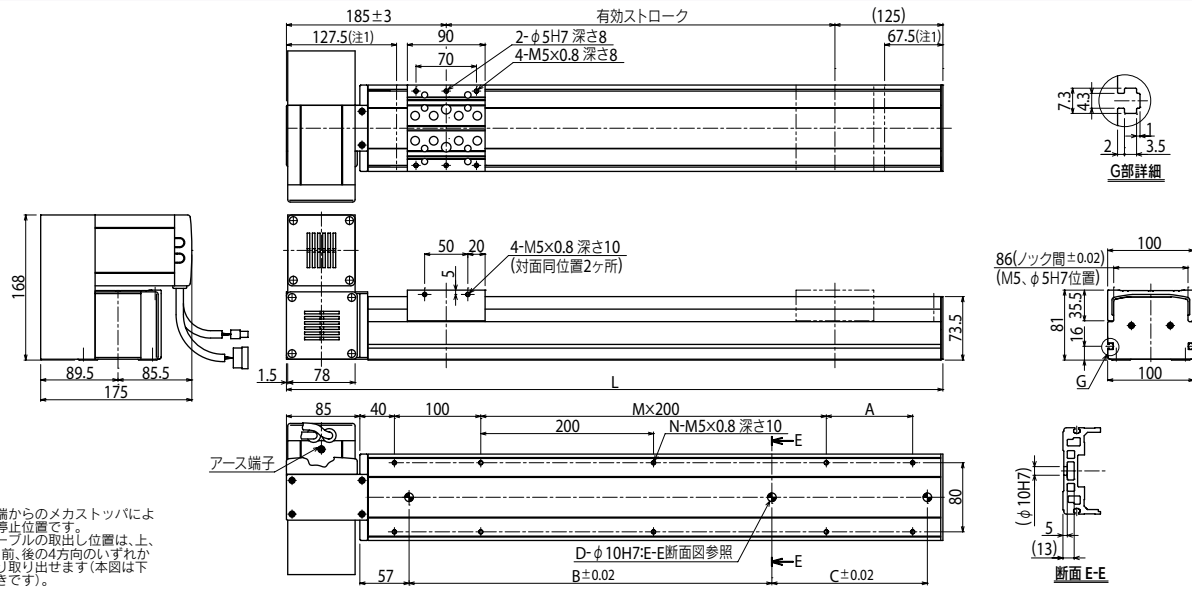
B10 RU仕様(モータ右上取付け)



B10 RD仕様(モータ右下取付け)



B10 LU仕様(モータ左上取付け)



# B14



## ■ 注文型式

**B14** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長 <sup>※1</sup>	TSX	TSXモータ	入出力	バッテリー	
	L:モータ左水平 R:モータ右水平 LU:モータ左上 RU:モータ右上 LD:モータ左下 RD:モータ右下	なし:標準 グリッド指定 GC:クリーン	150~3050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	ボジショナ <sup>※2</sup> [ ] TSX:TS-X	電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
					SR1-X	05			
					コントローラ	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET PB:FIBIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
					RDV-X	2	05	RBR1	
					ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	回生装置	

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec
最大可搬質量	20 kg
ストローク	150mm~3050mm(100mmピッチ)
モータ取付方向	L仕様/R仕様 ストローク+425.5mm
L仕様/R仕様 上記以外仕様	ストローク+338mm
本体断面最大外形	W146mm × H94mm
ケーブル長	標準:3.5m / オプション:5m, 10m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ <sup>※2</sup>
分解能	16384パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。  
 ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
5kg	2159	1228	943	1064	816	1468
10kg	1389	623	548	564	377	888
20kg	1102	320	348	305	156	615

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。

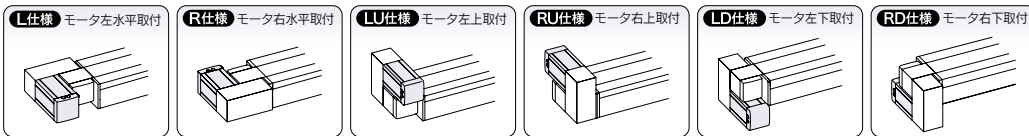
## ■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
226	227	199

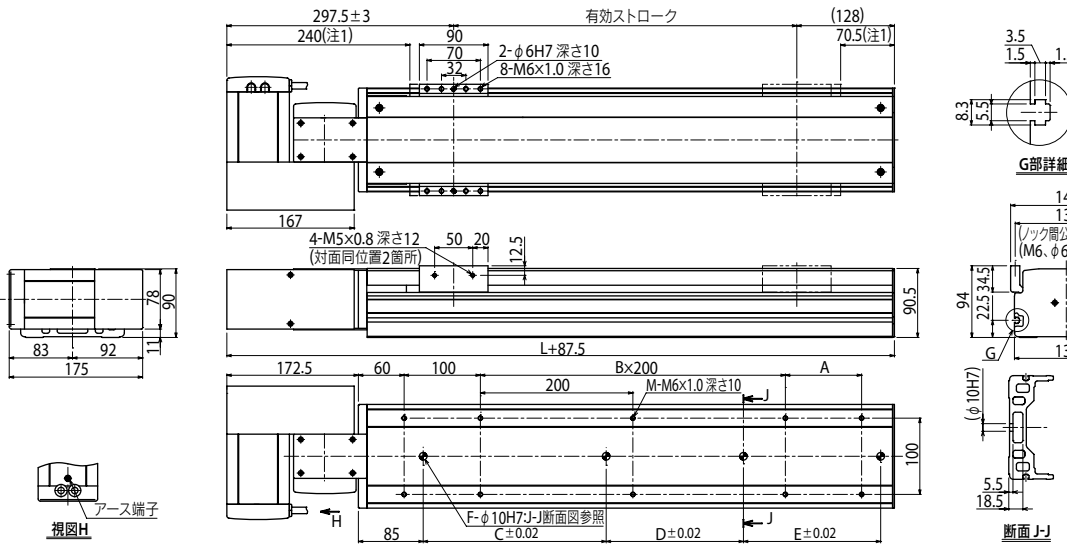
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## ■ モータ取付方向 モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



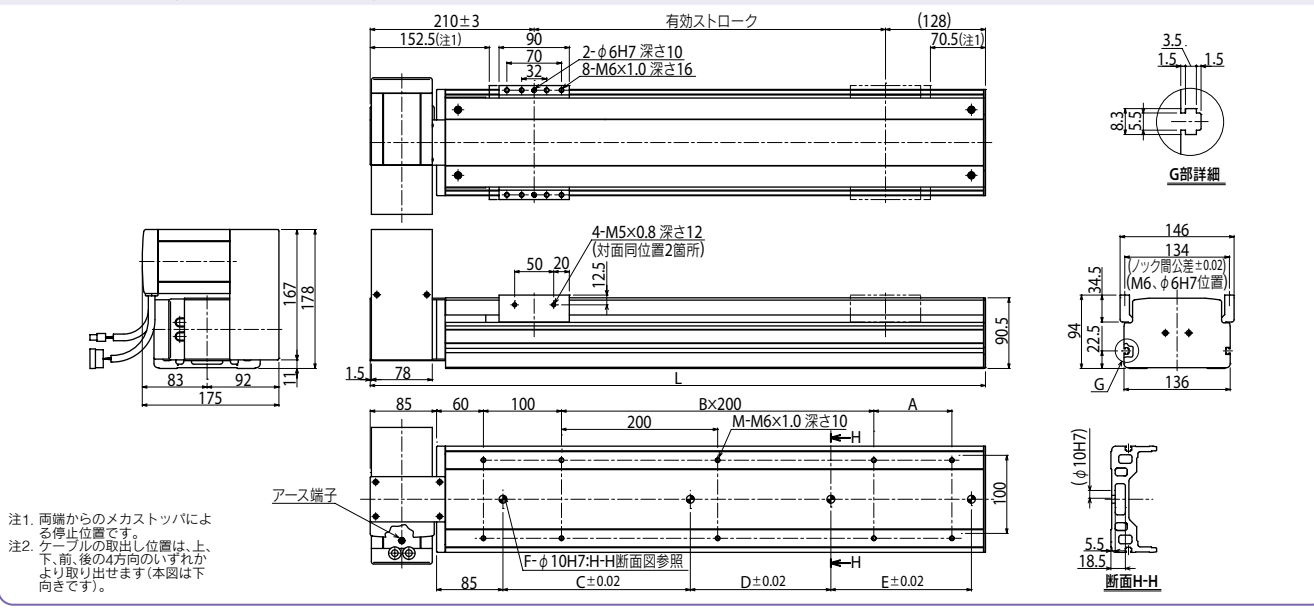
## B14 R仕様(モータ右水平取付け)



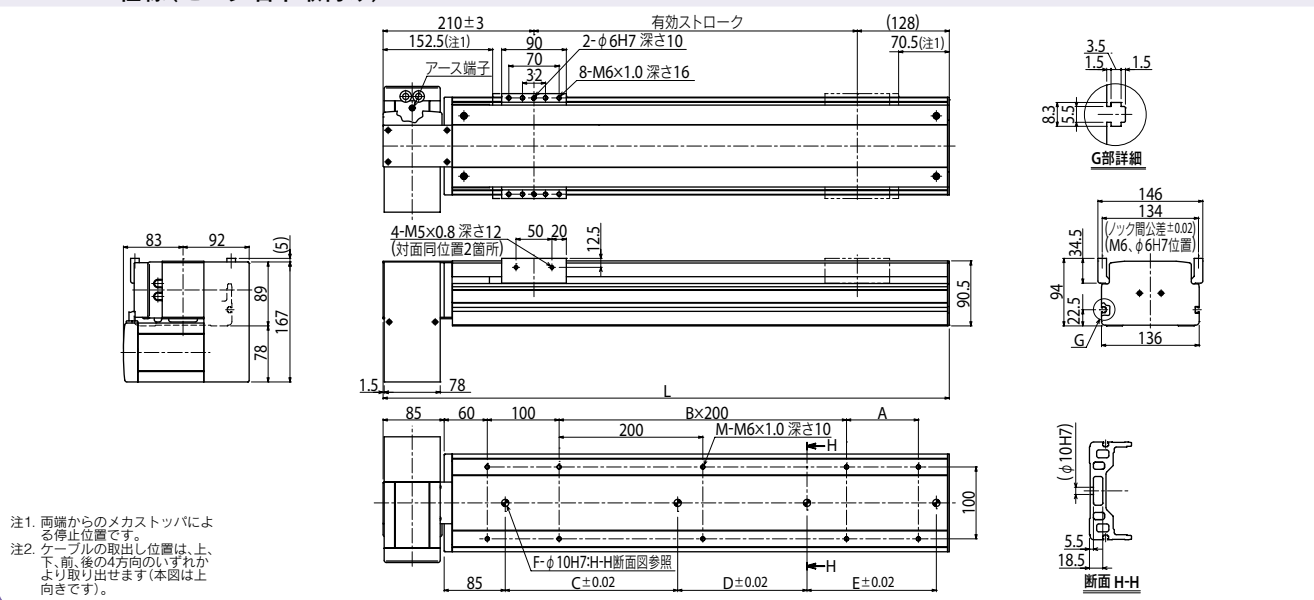
注1. 両端からのメカストツパによる停止位置です。  
 注2. ケーブルの取出し位置は、上、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938
M	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	20	22
A	—	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
B	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	
C	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
F	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
本体質量(kg)	9.6	10.2	10.8	11.4	12	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.0	16.6	17.2	17.8	18.4	19	19.5	20.2	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1	23.7	24.2	24.8	25.4	26	26.6
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	
M	22	22	22	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36	
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
D	600	600	600	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30.1	30.7	31.3	31.9	32.4	33	33.6	34.2	34.8	35.4	35.9	36.5	37.1	37.7	38.3	38.9	39.4	40	40.6	41.2	41.8	42.4	43.0	43.6	

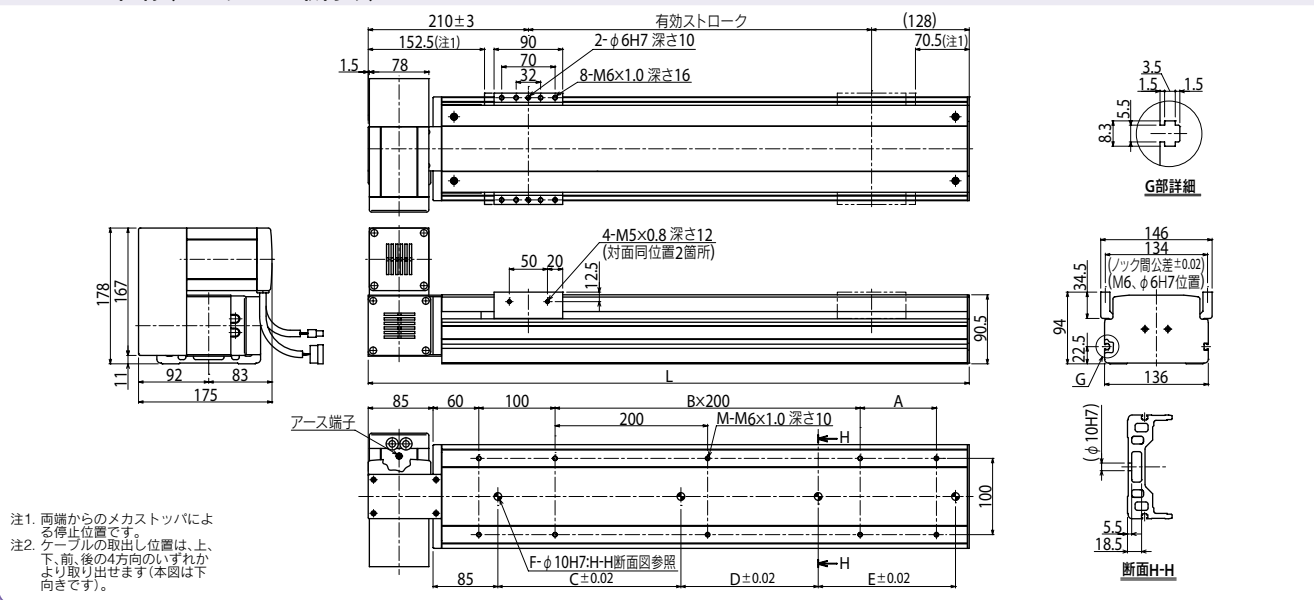
B14 RU仕様(モータ右上取付け)



B14 RD仕様(モータ右下取付け)



B14 LU仕様(モータ左上取付け)



# B14H

## ■ 注文型式

**B14H** - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長*1
L: モータ左水平 R: モータ右水平 LU: モータ左上 RU: モータ右上 LD: モータ左下 RD: モータ右下	Gリス指定 なし:標準 GC:クリーン	150~3050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	

TSX	SR1-X	RDV-X
ボジションナ*2 TSX:TS-X ドライバ: 電源電圧・モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	コントローラ ドライバ:モータ容量 05:100W以下	ロボットドライバ 電源電圧 2:AC200V
回生装置 無記入:なし R:RGT1付き	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	ドライバ:モータ容量 10:200W以下
TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	回生装置
入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*3	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS
バッテリ B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)	バッテリ B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)	

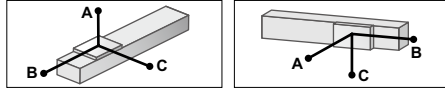
\*1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 \*2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 \*3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.04 mm
ベルト	リード25 mm相当
最高速度	1250 mm/sec (1875 mm/sec*)
最大可搬質量	30 kg
ストローク	150 mm~3050 mm (100 mmピッチ)
モータ 上仕様/回生仕様	ストローク+475.5 mm
取付方向 上記以外仕様	ストローク+388 mm
全長	W146 mm X H94 mm
本体断面最大外形	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
ケーブル長	4列サーキュラーケーブル×2レール
リニアガイド形式	レゾルバ*3
位置検出器	16384パルス/回転
分解能	

\*1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 \*2. SR1-X、TS-X使用で最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は、条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。  
 \*3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様となります。

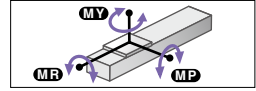
## ■ 許容オーバーハング量\*



水平使用時 (単位: mm)	壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C
5kg	3000	3000	1941
10kg	2742	1697	1064
20kg	2158	867	651
30kg	1708	590	466

\* ガイド寿命10,000km時のスライド上面センターより搬送重心心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント



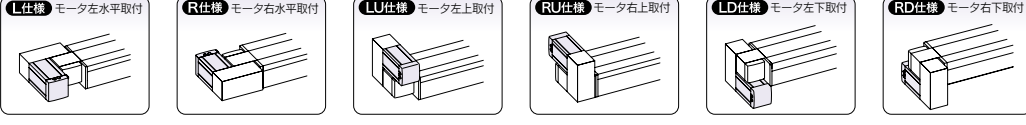
(単位: N·m)		
MY	MP	MR
610	555	488

## ■ 適用コントローラ

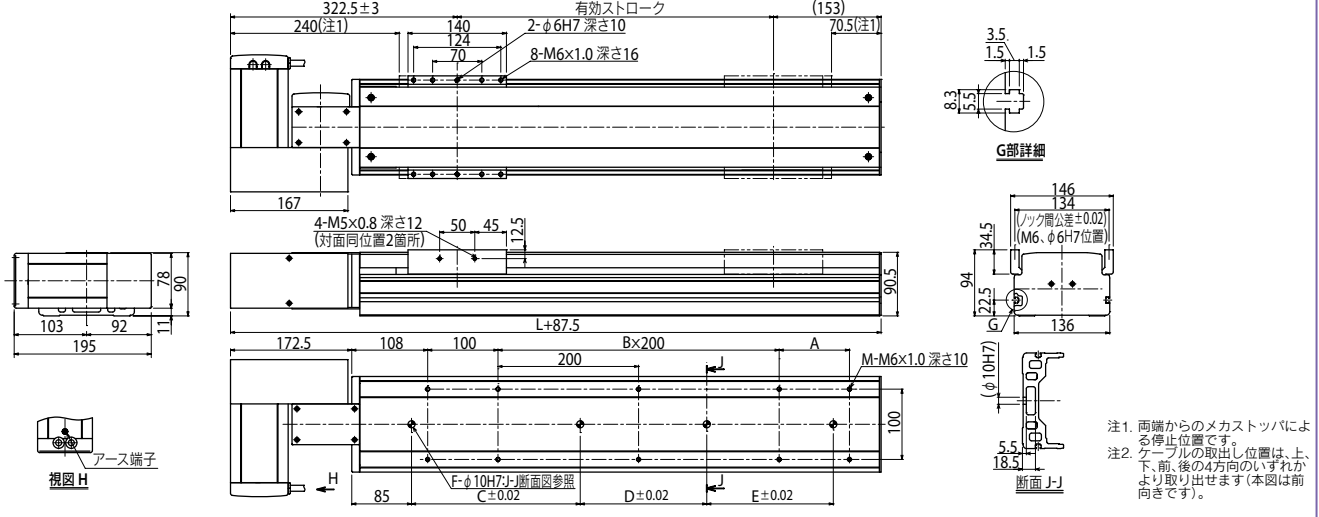
コントローラ	運転方法
SR1-X05* RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105* TS-X205*	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

\* 最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。

## ■ モータ取付方向 モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



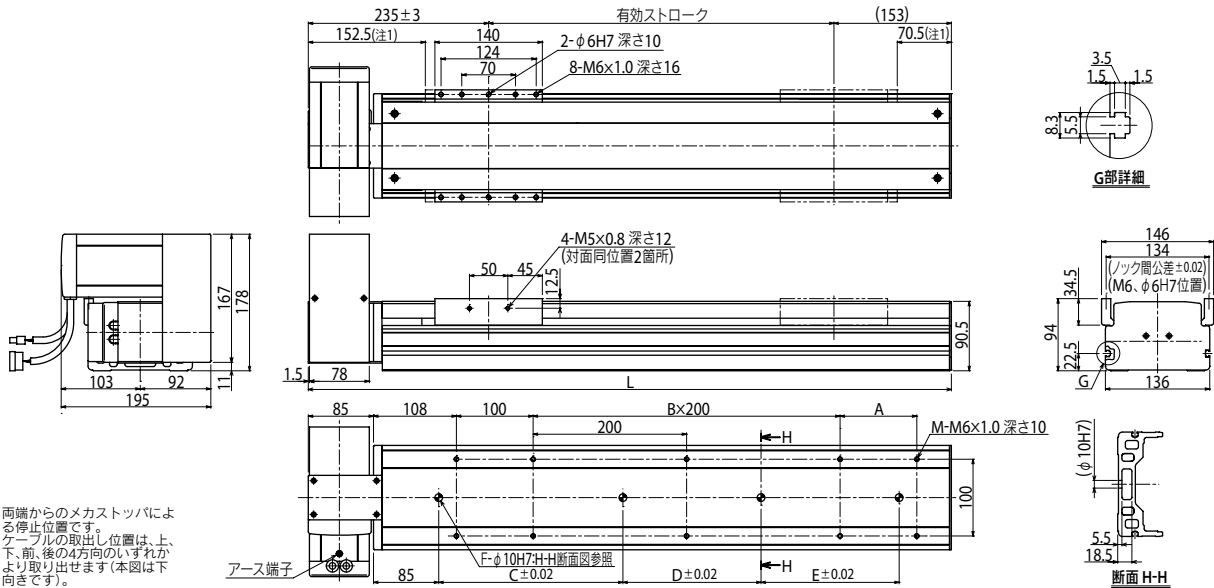
## B14H R仕様(モータ右水平取付け)



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988
M	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	
A	1	1	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
B	1	1	1	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	6	7	7	8	
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	10.9	11.5	12.1	12.7	13.2	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.7	17.4	17.9	18.5	19.1	19.7	20.2	20.9	22.0	22.1	22.6	23.3	23.8	24.4	24.9	25.6	26.1	26.8	27.3	27.9

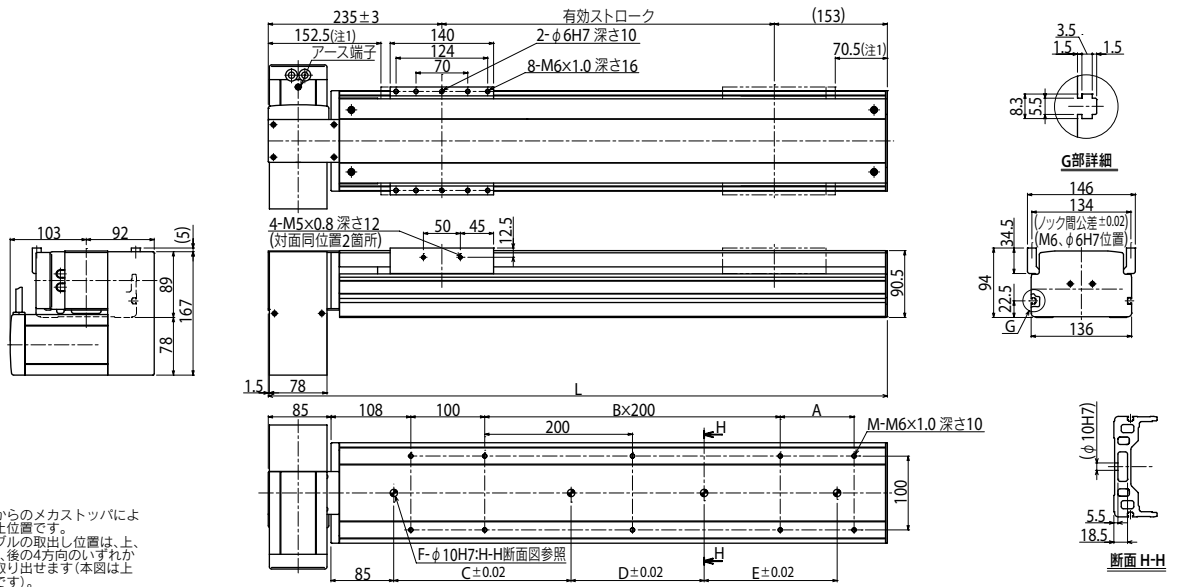
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	3438	
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	28	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	36	36		
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
D	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(kg)	28.4	29.1	29.6	30.3	30.8	31.4	31.9	32.6	33.1	33.8	34.3	35.0	35.5	36.1	36.6	37.3	37.8	38.5	39.0	39.6	40.1	40.8	41.3	42.0	42.5	43.1	43.6	44.3	45.4	

B14H RU仕様(モータ右上取付け)



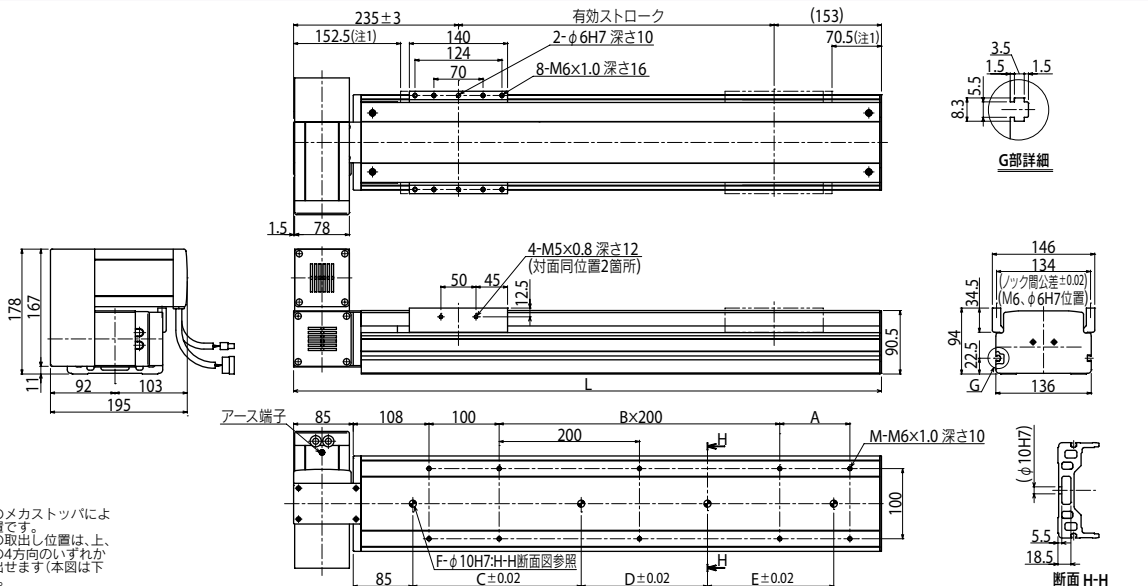
注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

B14H RD仕様(モータ右下取付け)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は上向きです)。

B14H LU仕様(モータ左上取付け)



注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は下向きです)。

# R5



## ■ 注文型式

<b>R5</b> ロボット本体	ケーブル取出方向 無記入: 標準(S) B: 横取出	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ポジショナ <sup>※2</sup> [TSX:TS-X]	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	TSモータ L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※3</sup>	バッテリ B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)	
				<b>SR1-X</b>	<b>05</b> ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	CE対応 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリ B: 有り(アプソ) N: なし(インクリ)
				<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	<b>2</b> 電源電圧 2: AC200V	<b>05</b> ドライバ: モータ容量 05: 100W以下	<b>RBR1</b> 回生装置	

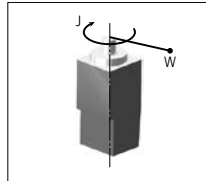
※1. 標準口ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~の口ロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	50 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.12 kgm <sup>2</sup> [1.2 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	5.29 Nm [0.54 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360°
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## ■ 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	0.12	0.24	0.36	0.48	0.60	0.72	0.84	0.96	1.08	1.20



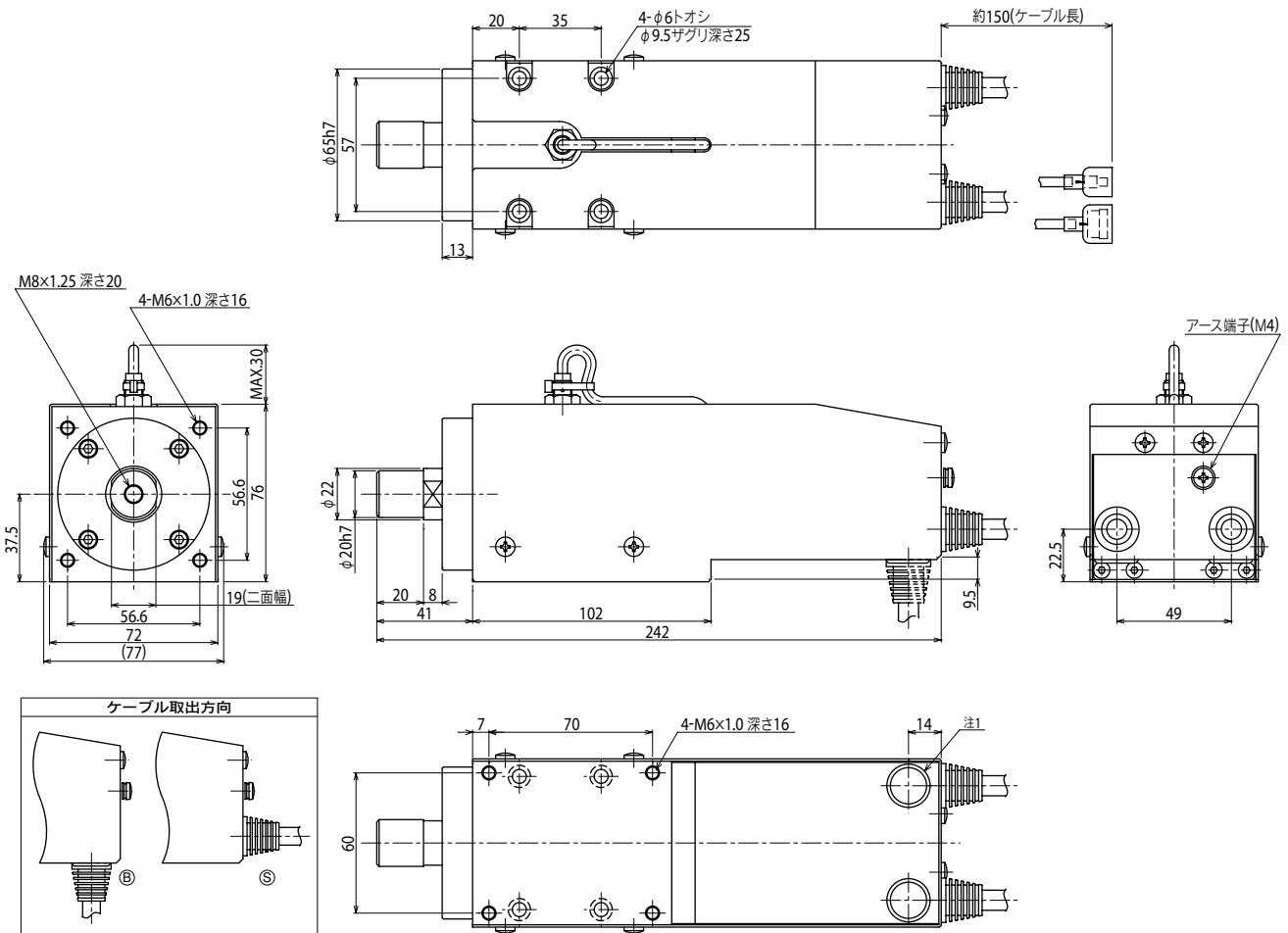
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例: Wが3kgでJが0.48kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.704をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## R5



本体質量 (kg) 3.0 注1. ケーブル取り出し口を変更できます。



# R10



## 注文型式

<b>R10</b> ロボット本体	ケーブル取出方向	ケーブル長 <sup>※1</sup>	<b>TSX</b> ポジショナ <sup>※2</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S:100V/100W以下 20S:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリ B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
	無記入:標準(S) B:横取出	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>SR1-X</b> コントローラ	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリ B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
			<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b> 回生装置	

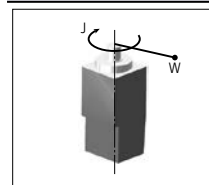
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレベルについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm <sup>2</sup> [3.71 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360°
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	0.25	0.49	0.74	0.99	1.24	1.48	1.73	1.98	2.23	2.47
質量パラメーター W (kg)	11	12	13	14	15					
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71					



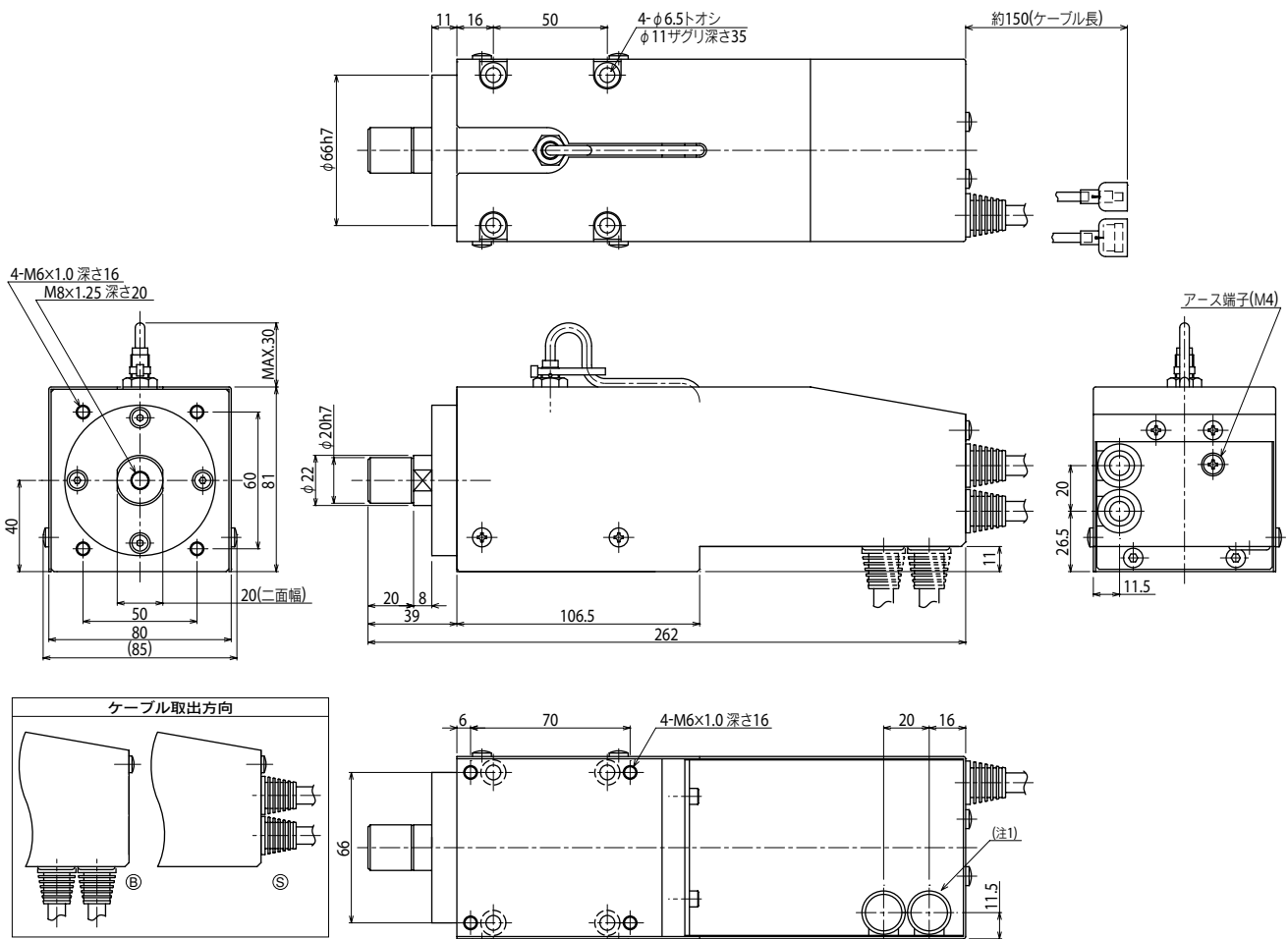
※R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.99kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.704をご参照ください。

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## R10



本体質量 (kg) 3.5 注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

# R20



## ■ 注文型式

**R20**

ロボット本体	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) B:横取出	ケーブル長 <sup>#1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------	--------------------------------------------------------------------------

**TSX**

ボジショナ <sup>#2</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	TSモータ L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>#3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
---------------------------------	-------------------------------------------------------	------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------

**SR1-X 10**

コントローラ	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	CE対応 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
--------	-------------------------	----------------	---------------------------------------------------------------------	----------------------------------

**RDV-X 2 10 RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	回生装置
----------	------------------	-------------------------	------

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

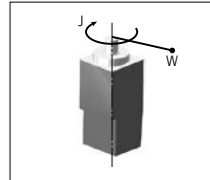
## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 °/sec
最大許容慣性モーメント	1.83 kgm <sup>2</sup> [18.7 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	21.46 Nm [2.19 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## ■ 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	0.93	1.8	2.8	3.7	4.6	5.6	6.5	7.4	8.4	9.3

質量パラメーター W (kg)	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
許容慣性モーメント J (kgfcm <sup>2</sup> )	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



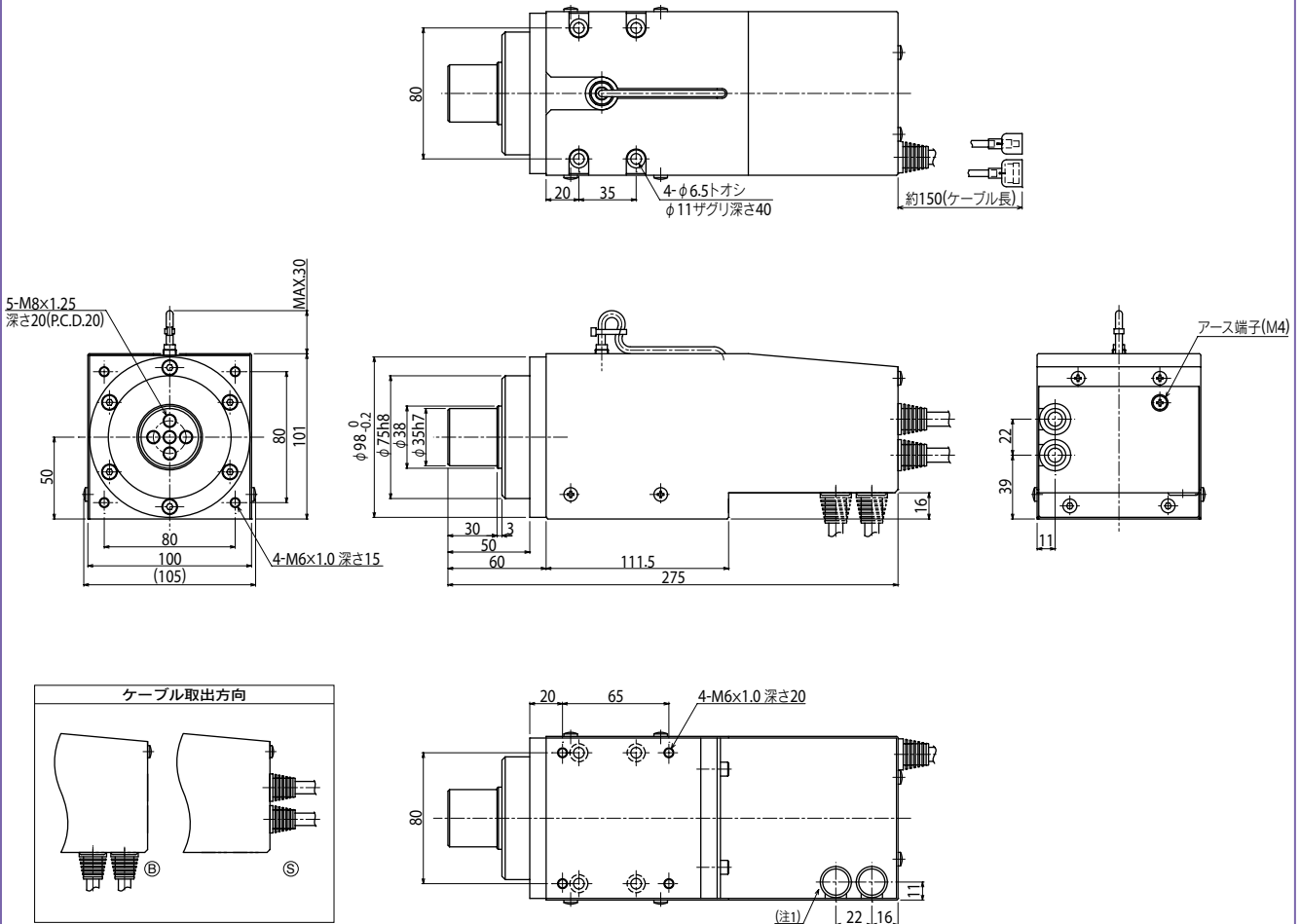
※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。  
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例: Wが3kgでJが3.7kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.704をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X110 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

## R20



本体質量 (kg) 5.5 注1. ケーブル取り出し口を変更できます。



- ユニファイドシリーズ  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニファイドシリーズ  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニファイドロボット  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERVO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&ブレンス  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION

## ステッピングモータ単軸ロボット

# TRANSERVO SERIES

### CONTENTS

■ TRANSERVO 仕様一覧表...332	RF04-S ..... 368
■ 注文型式説明.....333	BD04..... 370
■ ロッドタイプ:	BD05..... 371
取り付け用プレート .....333	BD07..... 372
■ ロッドタイプ:	
省スペースモデル給脂用先端ノズル ...333	
■ ロッドタイプ:	
走行寿命距離の寿命時間換算例 ...333	

#### TRANSERVO

SS04 ..... 334
SS05 ..... 336
SS05H ..... 338
SG07..... 340
SR03 ..... 341
SRD03 ..... 344
SR04 ..... 346
SRD04 ..... 348
SR05 ..... 350
SRD05 ..... 352
STH04 ..... 354
STH06 ..... 356
RF02-N ..... 358
RF02-S ..... 360
RF03-N ..... 362
RF03-S ..... 364
RF04-N ..... 366

# TRANSERVO 仕様一覧表

タイプ	型式	サイズ(mm) <sup>*1</sup>	リード(mm)	最大可搬質量(kg) <sup>*2</sup>		最高速度(mm/sec) <sup>*3</sup>	ストローク(mm)	ページ	
				水平	垂直				
SSタイプ (スライダタイプ) ストレートモデル/ 省スペースモデル	SS04-S SS04-R(L)	W49 × H59	12	2	1	600	50~400	P.334 - P.335	
			6	4	2	300			
			2	6	4	100			
	SS05-S SS05-R(L)	W55 × H56	20	4	-	1000	50~800	P.336 - P.337	
			12	6	1	600			
			6	10	2	300			
SS05H-S SS05H-R(L)	W55 × H56	20	6	-	1000	50~800	P.338 - P.339		
		12	8	2	600(水平) 500(垂直)				
		6	12	4	300(水平) 250(垂直)				
	SGタイプ (スライダタイプ)	SG07	W65 × H64	20	36	4	1200	50~800	P.340
				12	43	12	800		
				6	46	20	350		
SRタイプ (ロッドタイプ 標準) ストレートモデル/ 省スペースモデル	SR03-S SR03-R(L) SR03-U	W48 × H56.5	12	10	4	500	50~200	P.341 - P.343	
			6	20	8	250			
			12	25	5	500			
	SR04-S SR04-R(L)	W48 × H58	6	40	12	250	50~300	P.346 - P.347	
			2	45	25	80			
			12	50	10	300			
SR05-S SR05-R(L)	W56.4 × H71	6	55	20	150	50~300	P.350 - P.351		
		2	60	30	50				
		12	10	3.5	500				
SRタイプ (ロッドタイプ サポートガイド付き) ストレートモデル/ 省スペースモデル	SRD03-S SRD03-U	W105 × H56.5	12	20	7.5	250	50~200	P.344 - P.345	
			6	25	4	500			
			12	40	11	250			
	SRD04-S SRD04-U	W135 × H58	2	45	24	80	50~300	P.348 - P.349	
			6	50	8.5	300			
			12	55	18.5	150			
SRD05-S SRD05-U	W157 × H71	2	60	28.5	50	50~300	P.352 - P.353		
		6	55	18.5	150				
		12	50	8.5	300				
STHタイプ (スライダテーブルタイプ) ストレートモデル/ 省スペースモデル	STH04-S STH04-R(L) <sup>*4</sup>	W45 × H46 W73 × H51	5	6	2	200	50~100	P.354 - P.355	
			10	4	1	400			
	STH06 STH06-R(L)	W61 × H65 W106 × H70	8	9	2	150	50~150	P.356 - P.357	
			16	6	4	400			

タイプ	型式	高さ(mm)	トルクタイプ	回転トルク(N・m)	最大押付トルク(N・m)	最高速度(mm/sec) <sup>*3</sup>	回転範囲(°)	ページ
RFタイプ (ロータリータイプ) 標準/高剛性	RF02-N RF02-S	42(標準) 49(高剛性)	N:標準 H:高トルク	0.22	0.11	420	310(RF02-N) 360(RF02-S)	P.358 - P.361
				0.32	0.16	280		
	RF03-N RF03-S	53(標準) 62(高剛性)	N:標準 H:高トルク	0.8	0.4	420	320(RF03-N) 360(RF03-S)	P.362 - P.365
				1.2	0.6	280		
	RF04-N RF04-S	68(標準) 78(高剛性)	N:標準 H:高トルク	6.6	3.3	420	320(RF04-N) 360(RF04-S)	P.366 - P.369
				10	5	280		

タイプ	型式	サイズ(mm) <sup>*1</sup>	リード(mm)	最大可搬質量(kg) <sup>*2</sup>		最高速度(mm/sec) <sup>*3</sup>	ストローク(mm)	ページ
				水平	垂直			
BDタイプ (ベルトタイプ)	BD04 BD05 BD07	W40 × H40 W58 × H48 W70 × H60	48 48 48	1	-	1100	300~1000 300~2000 300~2000	P.370 P.371 P.372
				5	-	1400		
				14	-	1500		

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。  
 ※2. 運転速度により搬送質量が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。  
 ※3. 搬送質量やストローク長により最高速度が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。  
 ※4. STH04-R(L)は50stでのブレーキ付は対応できません。

▲ご使用上の注意  
 ■ 取扱いについて  
 [TRANSERVOユーザーズマニュアル]の内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。  
 ■ 設置許容周囲温度  
 [SS/SRタイプ] 0~40℃  
 [STH/RF/BDタイプ] 5~40℃

## SR/SRD/STHタイプ 速度-可搬質量表

### SR03

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
12	10	450	6	20	225
6	5	500	15	15	237.5
2	1	1000	10	10	250

### SRD03

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
12	10	450	6	20	225
6	5	500	15	15	237.5
2	1	1000	10	10	250

### SR04

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
12	25	320	6	40	200
6	20	363	30	30	225
2	15	407	20	20	250

### SRD04

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
12	25	320	6	40	200
6	20	363	30	30	225
2	15	407	20	20	250

### SR05

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
12	50	168	6	55	135
6	40	198	40	40	150
2	30	249	20	30	300

### SRD05

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
12	50	168	6	55	135
6	40	198	40	40	150
2	30	249	20	30	300

### STH04

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
10	4	400	5	6	200
5	2	400	3	3	200
2	1	400	1	1	200

### STH06

水平			垂直		
リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)	リード	可搬(kg)	速度(mm/sec)
16	6	400	8	9	150
8	3	400	5	5	150
4	1	400	1	1	150

# 注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットTRANSERVOシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

### ●メカ ▶ SS05

- ・リード ▶ 6mm
- ・モデル ▶ ストレート
- ・ブレーキ ▶ 有り
- ・原点位置 ▶ 標準
- ・グリス ▶ 標準
- ・ストローク ▶ 600mm
- ・ケーブル長 ▶ 1m

### ●コントローラ ▶ TS-S2

- ・入出力選択 ▶ NPN

### ●注文型式

**SS05-06SB-NN-600-1K-S2NP**

メカ部分

コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

TS-S2 ▶ P.588、TS-SH ▶ P.588、TS-SD ▶ P.598

### ●SSタイプ/SGタイプ (スライダタイプ)

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長
SS04	02 2mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N 標準グリス		1K 1m
SS05	06 6mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	C クリーングリス		3K 3m
SS05H	12 12mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)					5K 5m
SG07	20 20mm						10K 10m

### ●SRタイプ (ロッドタイプ)

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長
SR03	02 2mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N プレートなし		1K 1m
SRD03	06 6mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	H フート付き		3K 3m
SR04	12 12mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)			V フランジ付き		5K 5m
SRD04		U 省スペースモデル(モータ上取付け)					10K 10m
SR05							
SRD05							

### ●STHタイプ (スライドテーブルタイプ)

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長
STH04	05 5mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N プレートなし		1K 1m
STH06	08 8mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	H プレート付き		3K 3m
	10 10mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)					5K 5m
	16 16mm						10K 10m

### ●RFタイプ (ロータリータイプ/突当て仕様、ロータリータイプ/センサー仕様)

ロボット本体	原点復帰方法	軸受け	トルク	ケーブル取出方向	回転方向	ケーブル長
RF02	N 突当て仕様(有限回転)	N 標準	N 標準	R 右	N CCW	1K 1m
RF02-S	S センサー仕様(リミットレス回転)	H 高剛性	H 高トルク	L 左	Z CW	3K 3m
RF03						5K 5m
RF03-S						10K 10m
RF04						
RF04-S						

### ●BDタイプ (ベルトタイプ)

ロボット本体	リード	ブレーキ	原点位置	ストローク	ケーブル長
BD04	48 48mm	N ブレーキなし	N 標準原点		1K 1m
BD05					3K 3m
BD07					5K 5m
					10K 10m

## ■ロッドタイプ: 取り付け用プレート

### SR03/SRD03 取り付け用プレート



タイプ	型式
フート(2枚/セット)	KCU-M223F-00
フランジ(1枚)	KCU-M224F-00

### SR04/SRD04 取り付け用プレート



タイプ	型式
フート(2枚/セット)*	KCV-M223F-00
フランジ(1枚)	KCV-M224F-00

\* フートには取付用ナットが 12 個添付されます。

### SR05/SRD05 取り付け用プレート



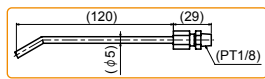
タイプ	型式
フート(2枚/セット)*	KCW-M223F-00
フランジ(1枚)	KCW-M224F-00

\* フートには取付用ナットが 8 個添付されます。

## ■ロッドタイプ: 省スペースモデル給脂用先端ノズル

ボールネジにグリスを補給する際、SR03-UB、SRD03-UB(モータ上取付け/ブレーキ付き)の場合は、先端の曲がったグリスガンを使用してください。

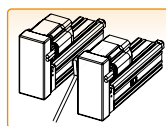
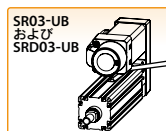
### ■給脂用先端ノズル(弊社推奨)



型式
KCU-M3861-00

※ 一般的な市販のグリスガンに取り付けて使用できます。

先端ノズルは、給脂口の周辺に十分なスペースがない場合にも使用することができます。例えば、SR04およびSR05の省スペースタイプは、モータを上に向けた状態で使用する給脂口が横になるため、他のロボットまたは周辺機器によってグリスが補給しにくい場合があります。



## ■ロッドタイプ: 走行寿命距離の寿命時間換算例

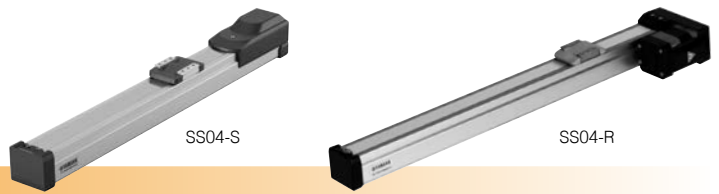
SRタイプの各機種ページに載っている走行寿命距離の寿命時間換算例です。

機種	SR04-02SB、垂直仕様、25kg搬送
寿命距離	500 km → 寿命時間: 約3年
動作条件	100mm往復動作 往復時間 16秒 (デューティ: 20%)
稼働条件	16時間 / 日
稼働日数	240日 / 年

※ ロッドがラジアル荷重を受けない状態でご使用ください。

# SS04 スライダタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能



## 注文型式

### SS04

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点 <sup>※1</sup> Z:反モータ側	グリスオプション N:標準グリス C:クリーニンググリス	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------	------------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------------------

### S2

ロボットポジション S2:TS-S2 <sup>※3</sup>	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※4</sup>
-------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SH

ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプシ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

### SD

ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル 1:1m
----------------------	----------------------

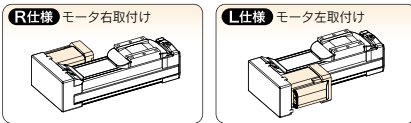
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモータ		
分解能	20480 ハルス/回転		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 2 kg	4 kg	6 kg
	垂直使用時 1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力	45 N	90 N	150 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時 ストローク+216 mm		
	垂直使用時 ストローク+261 mm		
本体断面最大外形	W49 mm × H59 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リフト	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
12	1kg 807	218	292	1kg 274	204	776	0.5kg 407	408	
	2kg 667	107	152	2kg 133	93	611	1kg 204	204	
6	2kg 687	116	169	2kg 149	102	656	1kg 223	223	
	3kg 556	76	112	3kg 92	62	516	2kg 107	107	
	4kg 567	56	84	4kg 63	43	507	2kg 118	118	
2	4kg 869	61	92	4kg 72	48	829	4kg 53	53	
	6kg 863	40	60	6kg 39	29	789			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは400mm)。

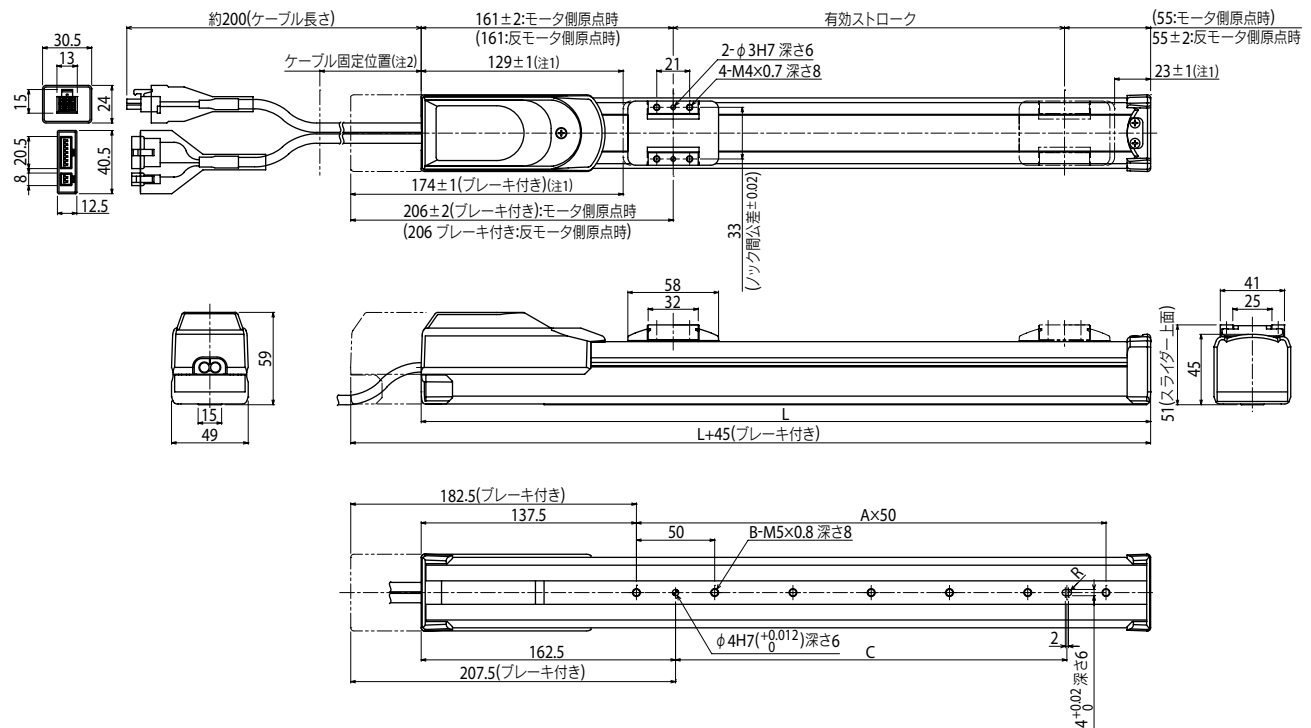
## 静的許容モーメント

リフト	MY	MP	MR
12	16	19	17
6			
2			

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## SS04 ストレートモデル S

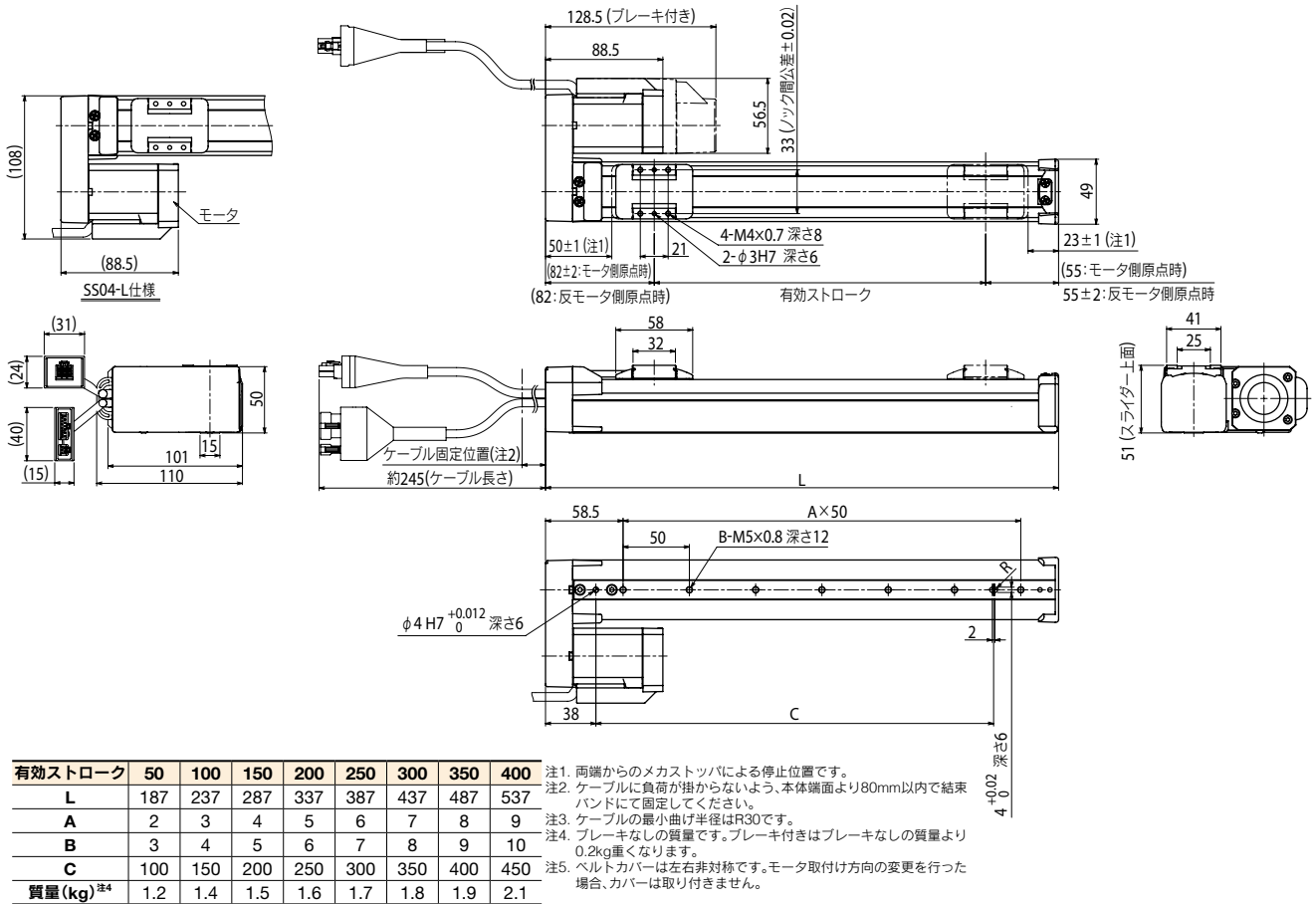


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg) <sup>※4</sup>	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。  
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

SS04 省スペースモデル

R L



# SS05

スライダタイプ

- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能



## 注文型式

### SS05

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 06:6mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ*1 N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点*2 Z:反モータ側	グリスオプション N:標準グリス C:クリーニンググリス	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長*3 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	---------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------	--------------------------------	-----------------------------	------------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------

<b>S2</b>	ロボットポジション S2:TS-S2*4	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*5	
<b>SH</b>	ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*5	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
<b>SD</b>	ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル 1:1m	

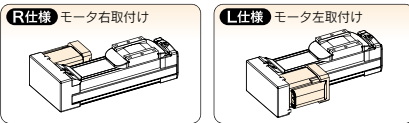
※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。  
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42口ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.27 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度*2	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg 6 kg 10 kg 垂直使用時 — 1 kg 2 kg
最大押付力	27 N 45 N 90 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+230 mm 垂直使用時 ストローク+270 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm
ケーブル長 (m)	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げて調整をしてください。

## モータ取付け方向(省スペースモデル)



## 許容オーバーハング量\*

リード	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)				
	A	B	C	A	B	C	A	C			
20	2kg	413	139	218	2kg	192	123	372	0.5kg	578	579
12	4kg	334	67	120	4kg	92	51	265	1kg	286	286
6	4kg	347	72	139	4kg	109	57	300	1kg	312	312
12	6kg	335	47	95	6kg	63	31	263	2kg	148	148
6	4kg	503	78	165	4kg	134	63	496			
12	8kg	332	37	79	8kg	76	35	377			
6	10kg	344	29	62	10kg	47	22	355			

\* ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

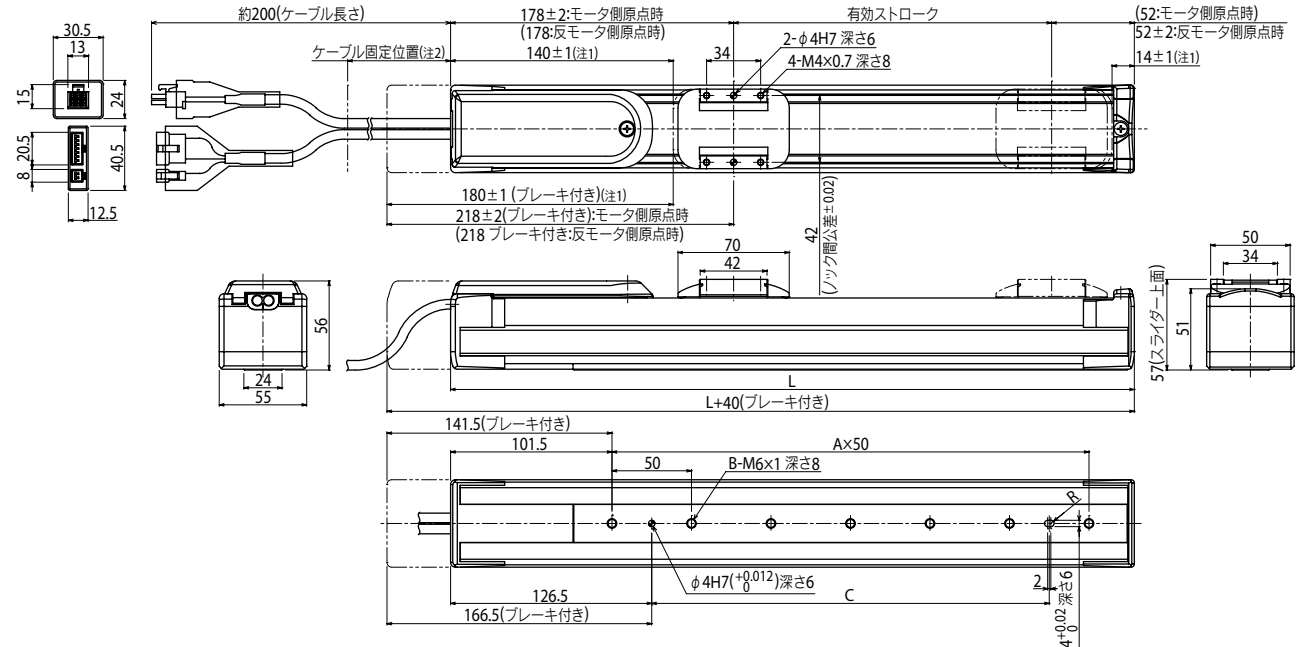
## 静的許容モーメント

単位: N・m	MY	MP	MR
25	33	30	

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントト्रेस/リモートコマンド
TS-SH	ポイントト्रेस/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## SS05 ストレートモデル S



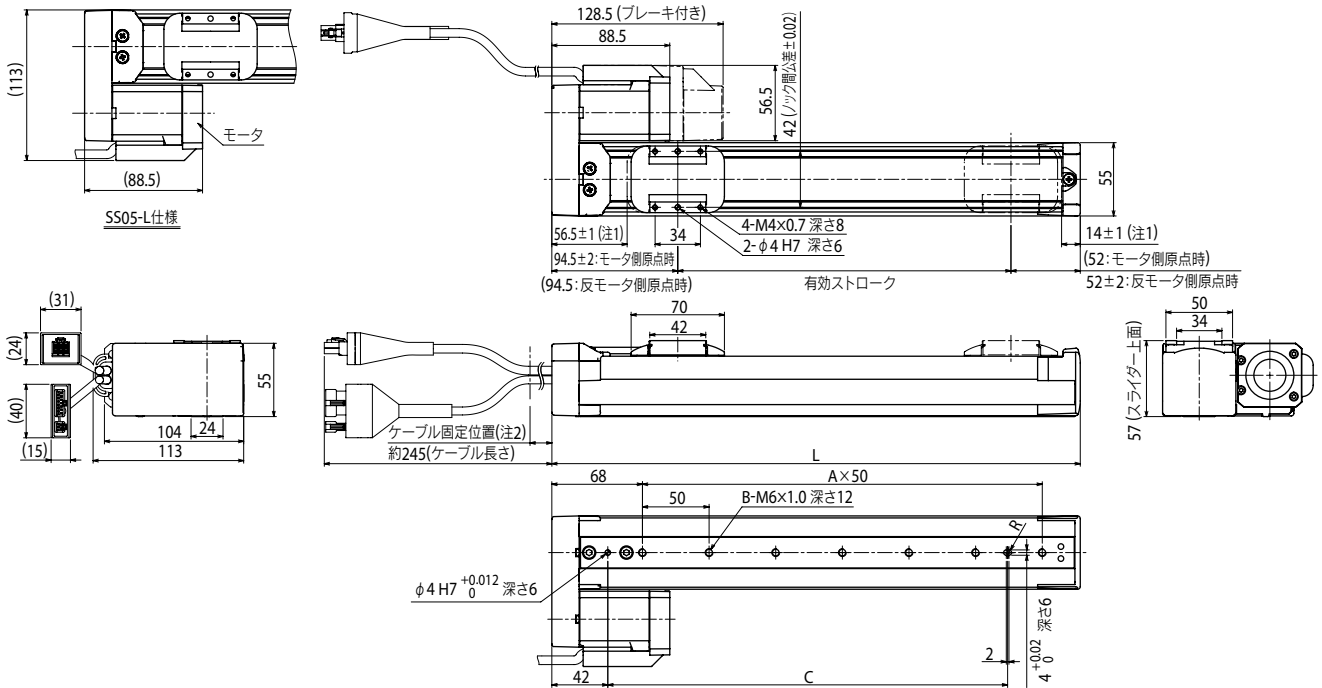
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量 (kg)*4	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別最高速度*5 (mm/sec)	リード20	1000										933	833	733	633	
	リード12	600										560	500	440	380	
	リード6	300										280	250	220	190	
速度設定													93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。  
 注3. ケーブルの最小曲半径はR30です。  
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



SS05 省スペースモデル

R L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5
A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) <sup>注4</sup>	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5
ストローク別 最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	リード20	1000										933	833	733	633	
	リード12	600										560	500	440	380	
	リード6	300										280	250	220	190	
	速度設定	—										93%	83%	73%	63%	

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。  
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. ブレーキなしの質量です。  
 ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。  
 注5. ストロークが600mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 注6. ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

# SS05H スライダタイプ

- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能



## 注文型式

### SS05H

ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 06: 6mm	モデル S: ストレートモデル R: 省スペースモデル (モータ右取付け) L: 省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ <sup>※1</sup> N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 <sup>※2</sup> N: 標準原点 Z: 反モータ側	クリスオプション N: 標準クリス C: クリニングクリス	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------	-------------------------------------------	-------------------------------------	------------------------------	---------------------------------------------------------------

### S2

ロボットポジション S2: TS-S2 <sup>※4</sup>	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※5</sup>
--------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SH

ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------

### SD

ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m
-----------------------	------------------

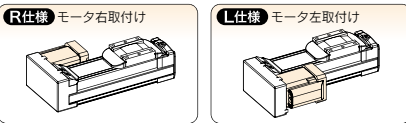
※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。  
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.47 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	水平使用時 1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec 垂直使用時 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 6 kg 8 kg 12 kg 垂直使用時 2 kg 4 kg
最大押付力	36 N 60 N 120 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+286 mm 垂直使用時 ストローク+306 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リード	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)					
	A	B	C	A	B	C	A	C				
リード20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554	リード12	1kg	458	459
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309		2kg	224	224
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262		2kg	244	245
リード12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	リード6	4kg	113	113
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334				
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305				
リード6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519				
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413				
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355				
	12kg	465	39	64	12kg	28	17	338				

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

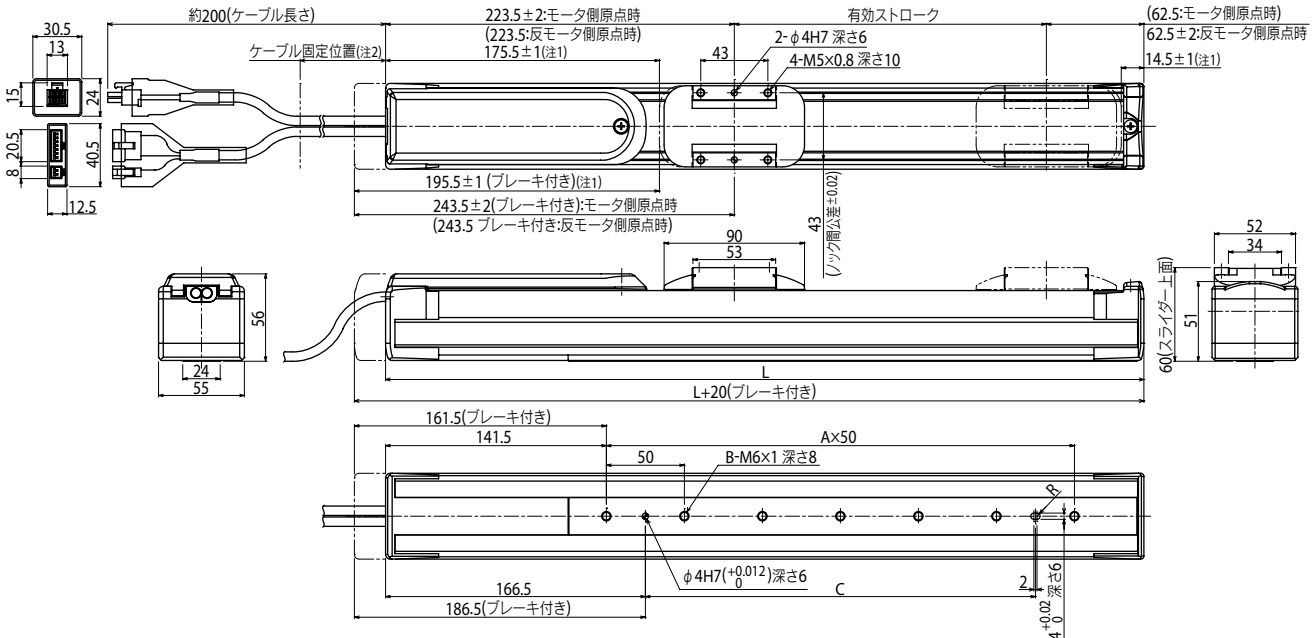
## 静的許容モーメント

MY	MP	MR
32	38	34

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

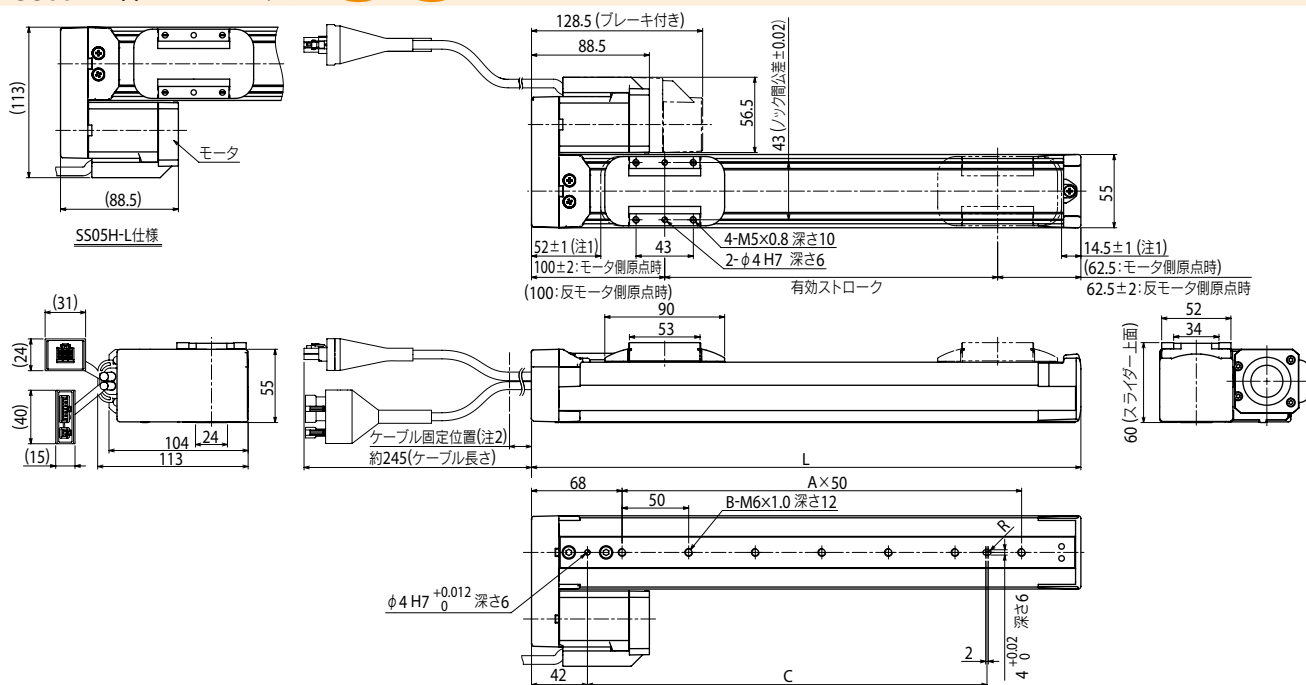
## SS05H ストレートモデル S



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) <sup>※4</sup>	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード20	1000														
	リード12(水平)	600														
	リード12(垂直)	500														
	リード6(水平)	300														
速度設定	250															
	93%															
	83%															
	73%															
	63%															

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等に固定してください。  
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SS05H 省スペースモデル **R** **L**



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量 (kg) <sup>※4</sup>	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6
ストローク別 最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード20	1000														
	リード12 (水平)	600														
	リード12 (垂直)	500														
	リード6 (水平)	300														
	リード6 (垂直)	250														
速度設定													93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。  
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. プレーキなしの質量です。  
 プレーキ付きはプレーキなしの質量より0.2kg重くなります。  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 注6. ベルトカバーは左右非対称です。モータ付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付けません。

# SG07

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

## 注文型式

### SG07

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 06:6mm	モデル S:ストレートモデル	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点 <sup>※1</sup> Z:反モータ側	クリスオプション N:標準クリス C:クリーニングクリス	ストローク 50~800 (90mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
--------	---------------------------------------	-------------------	------------------------------	-----------------------------------------	------------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------------------	-----------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

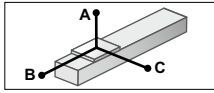
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	56□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2,3</sup>	1200 mm/sec 800 mm/sec 350 mm/sec
最大可搬 水平使用時	36 kg 43 kg 46 kg
質量 垂直使用時	4 kg 12 kg 20 kg
最大押付力	60 N 100 N 225 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+288 mm 垂直使用時 ストローク+328 mm
本体断面最大外形	W65 mm × H64 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

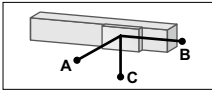
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。  
 ※3. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。詳細は下記の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。  
 ※位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプソ仕様になります。

## 許容オーバハング量<sup>※</sup>



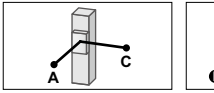
水平使用時 (単位:mm)

リード	10kg	25kg	36kg	15kg	30kg	43kg	15kg	30kg	46kg
A	3572	3471	3150	3703	1962	1430	3853	2105	1500
B	458	210	140	363	172	114	363	172	106
C	486	236	160	406	196	131	414	197	122



壁面取付使用時 (単位:mm)

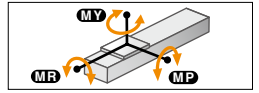
リード	10kg	25kg	36kg	15kg	30kg	43kg	15kg	30kg	46kg
A	450	177	98	351	134	68	353	134	58
B	402	155	85	307	117	59	307	117	50
C	3261	2943	2520	3403	1663	1070	3541	1752	1100



垂直使用時 (単位:mm)

リード	2kg	4kg	7kg	20kg
A	2303	1147	781	252
C	2303	1147	781	252

## 静的許容モーメント

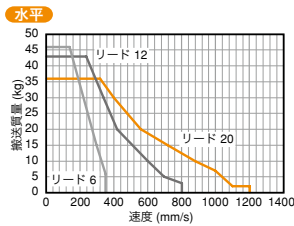


	MY	MP	MR
101	101	114	101

## 適用コントローラ

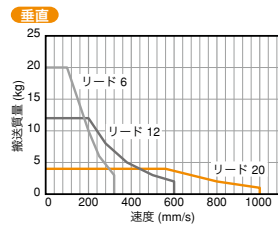
コントローラ	運転方法
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド

## 速度一可搬質量



### 早見表

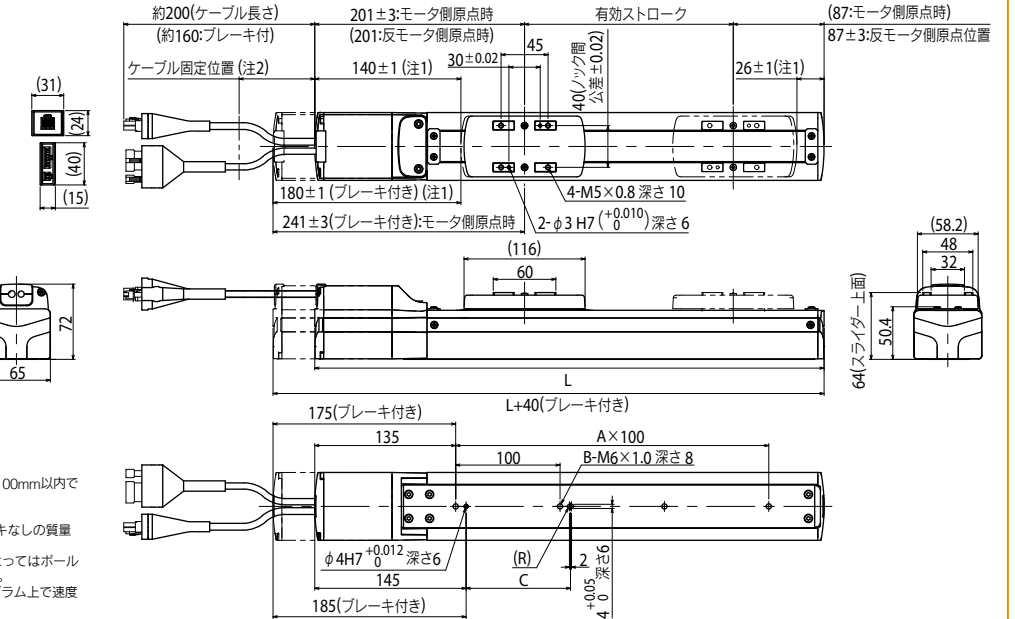
リード20			リード12			リード6		
可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
36	320	26	43	240	30	46	140	40
30	400	33	40	255	31	42	155	44
25	480	40	35	295	36	40	165	47
20	560	46	30	340	42	35	190	54
15	720	60	25	380	47	30	200	57
10	800	66	20	420	52	25	245	70
9	900	75	15	500	62	20	270	77
8	950	79	10	600	75	15	300	85
7	1000	83	9	615	76	10	325	92
6	1020	85	8	635	79	9	330	94
5	1035	86	7	655	81	8	335	95
4	1055	87	6	675	84	7	340	97
3	1075	89	5	700	87	6	350	100
2	1100	91	4	750	93	4	350	100
1	1200	100	3	800	100	3	320	100



### 早見表

リード20			リード12			リード6		
可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
4	560	56	12	200	33	20	100	31
3	680	68	10	240	40	15	150	46
2	800	80	9	260	43	12	180	56
1	1000	100	8	280	46	10	200	62
			7	310	51	9	210	65
			6	345	57	8	225	70
			5	380	63	7	235	73
			4	435	72	6	250	78
			3	500	83	5	270	84
			2	600	100	4	295	92
						3	320	100

## SG07 ストレートモデル S



1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.7kg重くなります。
5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は下表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	
A	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	
C	100	100	100	100	100	100	400	400	400	400	400	400	700	700	700	700	
質量(kg) <sup>※4</sup>	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	
ストローク別 最高速度 (mm/sec) <sup>※5</sup>	リード20(水平)	1200															
	リード20(垂直)	1000															
	リード12(水平)	800															
	リード12(垂直)	600															
	リード6(水平)	350															
	リード6(垂直)	320															
速度設定	-																
													1020	900	780	720	
													1000	900	780	720	
													578	510	442	408	
													298	263	228	210	
													85%	75%	65%	60%	

# SR03 ロッドタイプ

- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能



## 注文型式

### SR03

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長 <sup>※3</sup>
	12:12mm 06:6mm	S:ストレートモデル R:省スペースモデル <sup>※1</sup> (モータ右取付け) L:省スペースモデル <sup>※1</sup> (モータ左取付け) U:省スペースモデル <sup>※1</sup> (モータ上取付け)	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	N:標準原点 <sup>※2</sup> Z:反モータ側	N:プレートなし H:フット付き V:フランジ付き	50~200 (50mmピッチ)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。  
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

### S2

ロボットポジション	入出力
S2: TS-S2 <sup>※4</sup>	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※5</sup>

### SH

ロボットポジション	入出力	バッテリー
SH: TS-SH	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※5</sup>	B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)

### SD

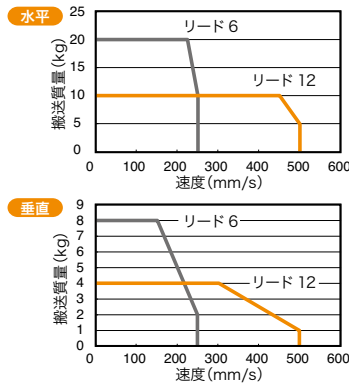
ロボットドライブ	I/Oケーブル
SD: TS-SD	1:1m

## 基本仕様

モーター	42口ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm      6 mm
最高速度 <sup>※1</sup>	500 mm/sec    250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg    20 kg 垂直使用時 4 kg    8 kg
最大押付力	75 N      100 N
ストローク	50 mm~200 mm (50 mmピッチ)
ロストモーション	0.1 mm以下
ロッド不回転精度	±1.0°
全長	水平使用時 ストローク+236.5 mm 垂直使用時 ストローク+276.5 mm
本体断面最大外形	W48 mm × H56.5 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

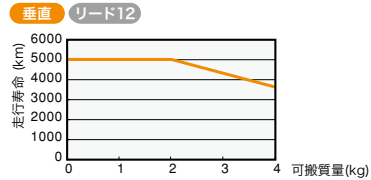
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

## 速度一可搬質量



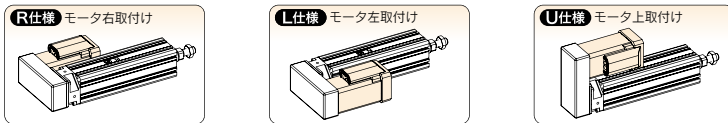
## 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。



※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

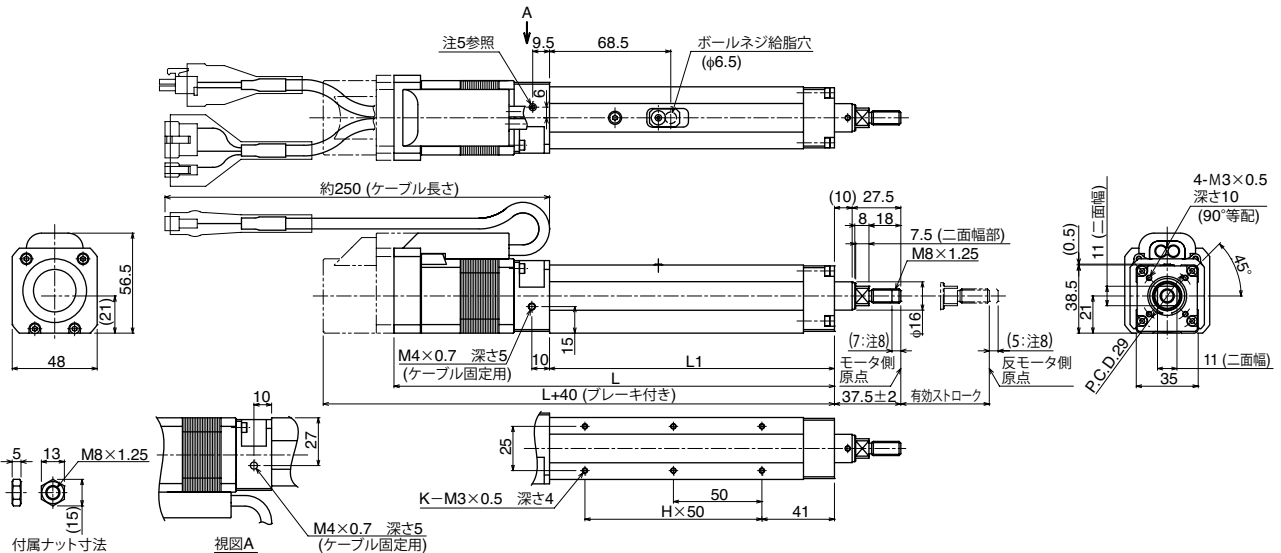
## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 適用コントローラ

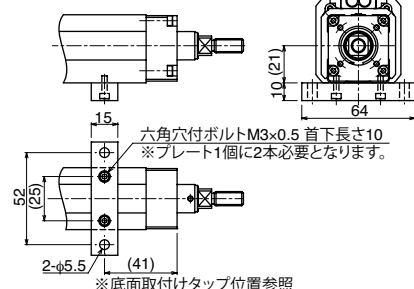
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド	TS-SD	パルス列

## SR03 ストレートモデル S

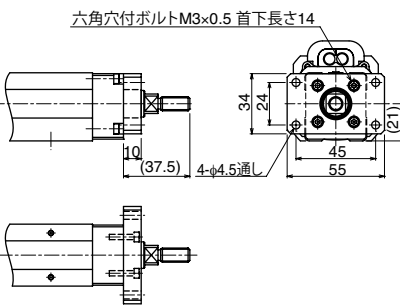


### オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

※オプション内容: プレート2個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



### オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) <sup>※7</sup>	1.1	1.3	1.4	1.6

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
 注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。  
 注3. 直線性を確保するためには外付けガイドを併用してください。  
 注4. ケーブルを取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。  
 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
 注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注7. プレーキ付きの質量は0.2kg重くなります。  
 注8. メカストップまでの距離を示します。

## SR03 省スペースモデル モータ右取付け **R**

約245(ケーブル長さ)

128(ブレーキ付)  
88

ボールネジ給脂穴(φ6.5)

モータ側原点  
反モータ側原点

付属ナット寸法

M8×1.25 13 5  
(15)

37.5±2 有効ストローク

7(注8)  
(5:注8)

注5参照  
9.5 68.5 L

42

94

(40) (24) (31) (15)

オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容:プレート2個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)  
M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

10 10 41

H×50 50

15 10 10 2.5

M8×1.25 φ16  
7.5(二面幅部)  
(10) 27.5

97  
20 53 45°  
11(二面幅)  
48 56.5  
35 48

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) <sup>注7</sup>	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。  
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。  
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用として使用になります(有効ネジ深さ5)。  
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
注8. メカストップまでの距離を示します。

オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ14

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10  
※プレート1個に2本必要となります。

15 25 64  
2-φ5.5通し (41)  
※底面取付タップ位置参照

34 24 45 55  
4-φ4.5通し (37.5)

## SR03 省スペースモデル モータ左取付け **L**

約245(ケーブル長さ)

128(ブレーキ付)  
88

ボールネジ給脂穴(φ6.5)

モータ側原点  
反モータ側原点

付属ナット寸法

M8×1.25 13 5  
(15)

37.5±2 有効ストローク

7(注8)  
(5:注8)

注5参照  
9.5 68.5 L

42

94

(40) (24) (31) (15)

オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容:プレート2個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

10 10 41

H×50 50

15 10 10 2.5

M8×1.25 φ16  
7.5(二面幅部)  
(10) 27.5

97  
20 53 45°  
11(二面幅)  
48 56.5  
35 48

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) <sup>注7</sup>	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。  
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。  
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用として使用になります(有効ネジ深さ5)。  
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
注8. メカストップまでの距離を示します。

オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ14

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10  
※プレート1個に2本必要となります。

15 25 64  
2-φ5.5通し (41)  
※底面取付タップ位置参照

34 24 45 55  
4-φ4.5通し (37.5)

SR03 省スペースモデル モータ上取付け **U**

約245(ケーブル長さ)

37.5±2 有効ストローク (5:注8)

111.5

ボールネジ給脂穴 (φ6.5)

モータ側 原点

反モータ側原点

M8×1.25 13

付属ナット寸法

128(ブレーキ付)

88

94

42

1

10

27

視図A

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

(15)

(40)

(24)

(31)

15

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

10

128

8

15

M8×1.25

φ16

7.5(二面幅部)

8

18

(10) 27.5

56.5

48

21

98

53

45°

21

PCO.2

38.5 (0.5)

48

11(二面幅)

35

4-M3×0.5 深さ10 (90°等配)

11(二面幅)

6

K-M3×0.5 深さ4

2.5

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

10

H×50

41

10

オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容: プレート2個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

10(21)

15

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10  
※プレート1個に2本必要となります。

25

52

64

2-φ5.5通し

(41)

※底面取付タップ位置参照

オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ14

34

24

(21)

45

55

4-φ4.5通し

37.5

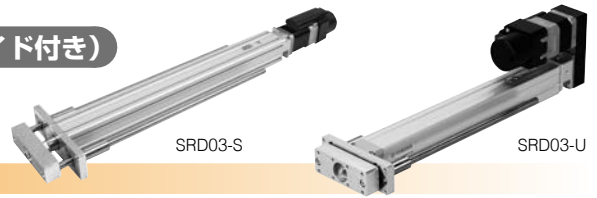
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。  
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。  
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
注5. M4六角穴止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
注8. メカストップまでの距離を示します。

	50	100	150	200
有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) <sup>注7</sup>	1.3	1.5	1.6	1.8

# SRD03

ロッドタイプ (サポートガイド付き)

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12



## 注文型式

### SRD03

ロボット本体	リード指定 12: 12mm 06: 6mm	モデル S: ストレートモデル U: 省スペースモデル*1 (モータ上取付け)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 N: 標準原点*2 Z: 反モータ側	取付プレート N: プレートなし H: フート付き	ストローク 50~200 (90mmピッチ)	ケーブル長*3 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	------------------------------	--------------------------------------------------	--------------------------------	-------------------------------	---------------------------------	------------------------------	---------------------------------------------------

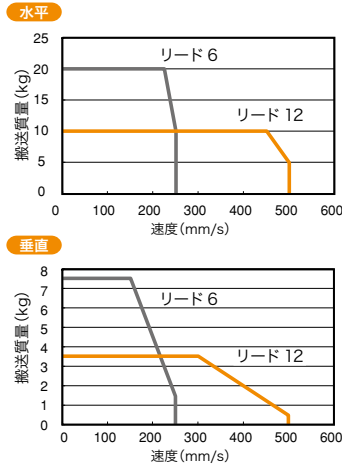
<b>S2</b> ロボットポジション S2: TS-S2*4	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*5	
<b>SH</b> ロボットポジション SH: TS-SH	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*5	<b>バッテリー</b> B: 有り(アプシ仕様) N: なし(イングリ仕様)
<b>SD</b> ロボットドライバ SD: TS-SD	<b>1</b> I/Oケーブル 1: 1m	

\*1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。  
\*2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
\*3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
\*4. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
\*5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

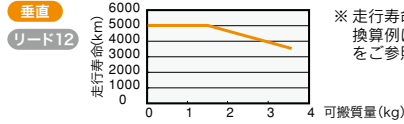
モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm      6 mm
最高速度*1	500 mm/sec    250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg 垂直使用時 3.5 kg
最大押付力	75 N      100 N
ストローク	50 mm ~ 200 mm (50 mmピッチ)
ロストモーション	0.1 mm以下
ロッド不回転精度	±0.05°
全長	水平使用時    ストローク+236.5 mm 垂直使用時    ストローク+276.5 mm
本体断面最大外形	W48 mm × H56.5 mm
ケーブル長 (m)	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

## 速度一可搬質量



## 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。  
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

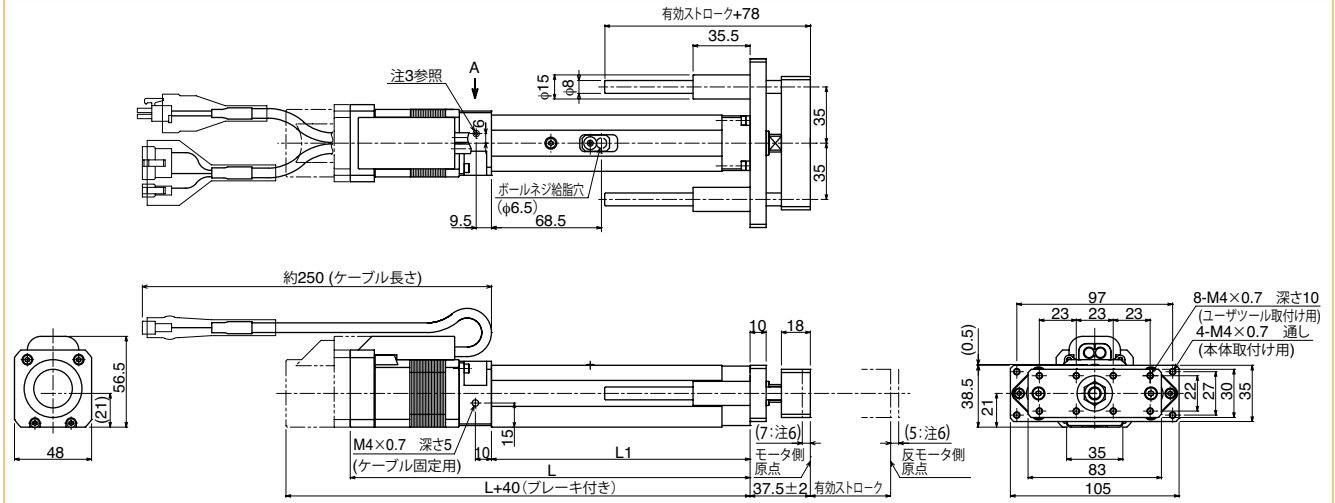


\* 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

## 適用コントローラ

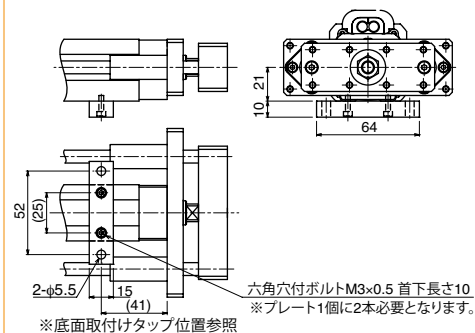
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

## SRD03 ストレートモデル S



### オプション: 水平仕様時取付けプレート(フート)

\* オプション内容: プレート2個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

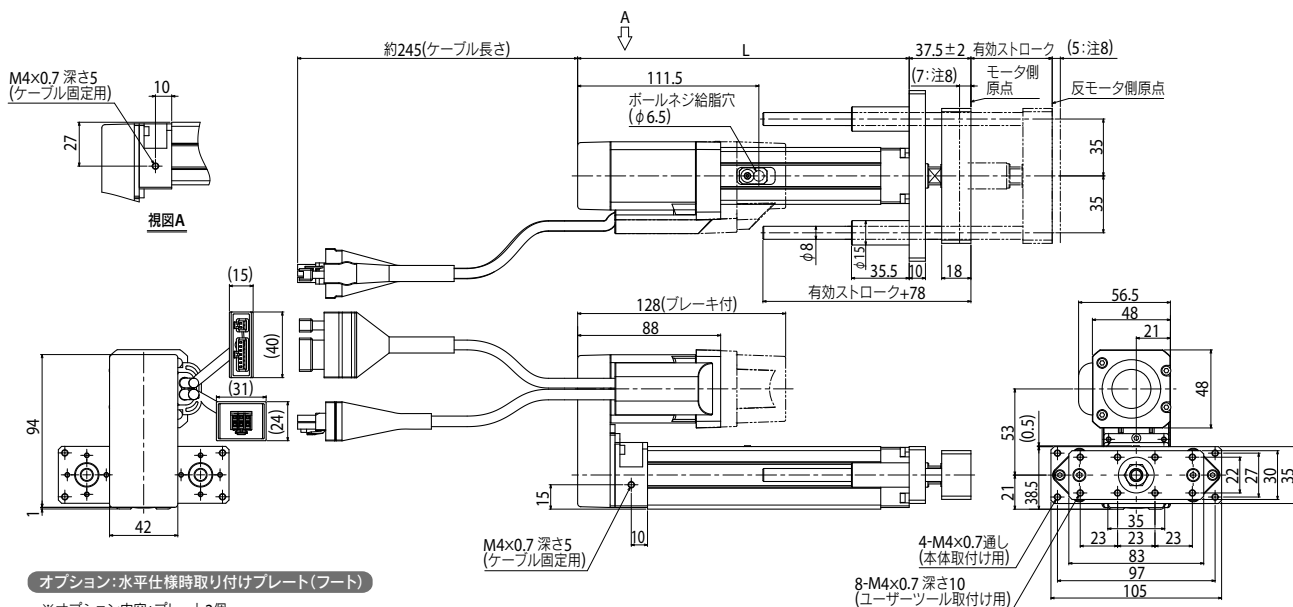


有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量 (kg) <sup>※5</sup>	1.5	1.7	1.9	2.1

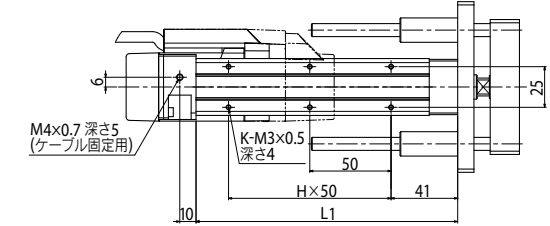
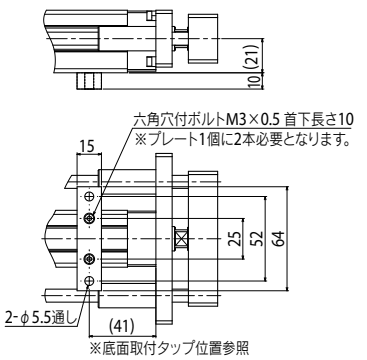
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
注2. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定していただきます。  
注3. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注5. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。  
注6. メカストップまでの距離を示します。



SRD03 省スペースモデル モータ上取付け U



オプション:水平仕様時取り付けプレート(フット)  
 ※オプション内容:プレート2個  
 追加設定については取扱説明書をご参照ください。



有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量 (kg) <sup>注7</sup>	1.7	1.9	2.1	2.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。  
 外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
 注2. 二面輪の向きはベースに対して不定です。  
 注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
 注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
 注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注7. プレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
 注8. メカストップまでの距離を示します。

# SR04 ロッドタイプ

●標準CE対応 ●原点反モータ側選択可能：リード6、12



## 注文型式

### SR04

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置*2 N:標準原点 Z:反モータ側	取付プレート N:プレートなし H:フット付き V:フランジ付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------	------------------------------	-----------------------------	-------------------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------

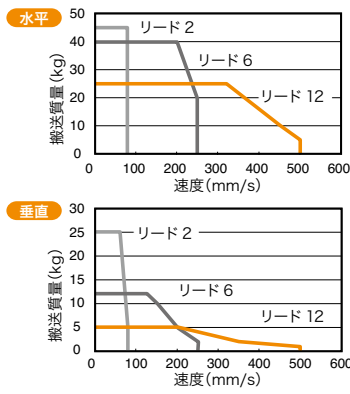
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。  
 ※2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。  
 ※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

<b>S2</b>	<b>入出力</b>	<b>入出力</b>	<b>バッテリー</b>
ロボットポジション S2:TS-S2*5	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*6	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*6	B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
<b>SH</b>	<b>入出力</b>	<b>入出力</b>	<b>バッテリー</b>
ロボットポジション SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*6	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*6	B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
<b>SD</b>	<b>1</b>	<b>1</b>	<b>1</b>
ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m	I/Oケーブル 1:1m	I/Oケーブル 1:1m

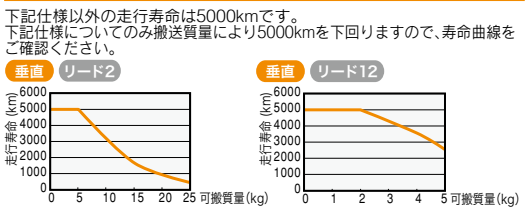
## 基本仕様

モーター	42ステップモータ	
分解能	20480パルス/回転	
繰り直し位置決め精度	±0.02 mm	
減速機構	ボールネジφ8	ボールネジφ10
ボールネジリード	12 mm	6 mm
最高速度*1	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg	垂直使用時 5 kg
最大押付力	150 N	300 N
ストローク	50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)	
ロストモーション	0.1 mm以下	
ロッド不回転精度	±1.0°	
全長	水平使用時	ストローク+263 mm
本体断面最大外形	垂直使用時	ストローク+303 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	

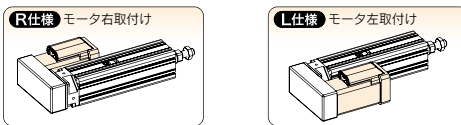
## 速度一可搬質量



## 走行寿命



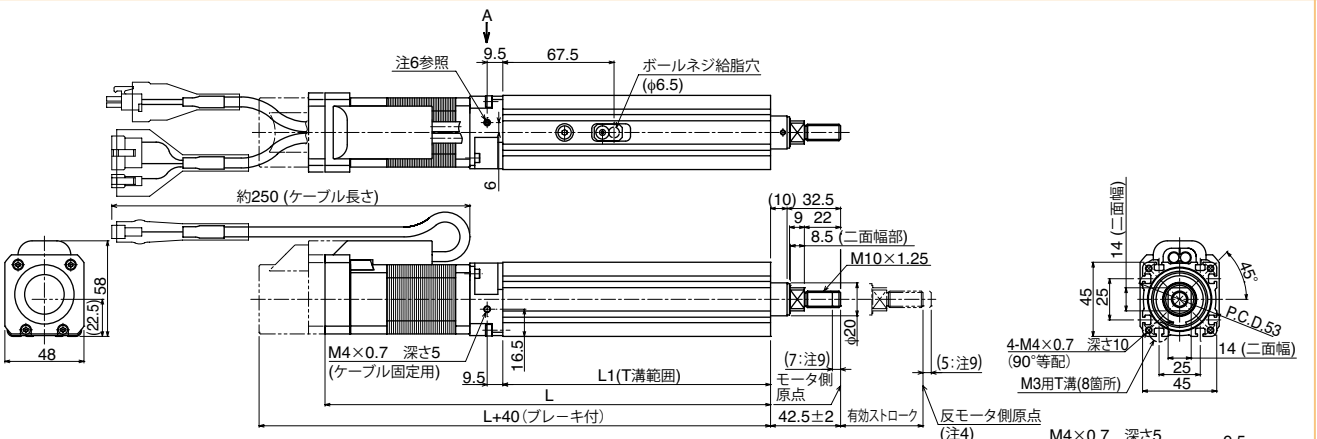
## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレス/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

## SR04 ストレートモデル S



オプション:水平仕様時取り付けプレート(フット)      オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

※オプション内容:プレート2個/ナット12個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

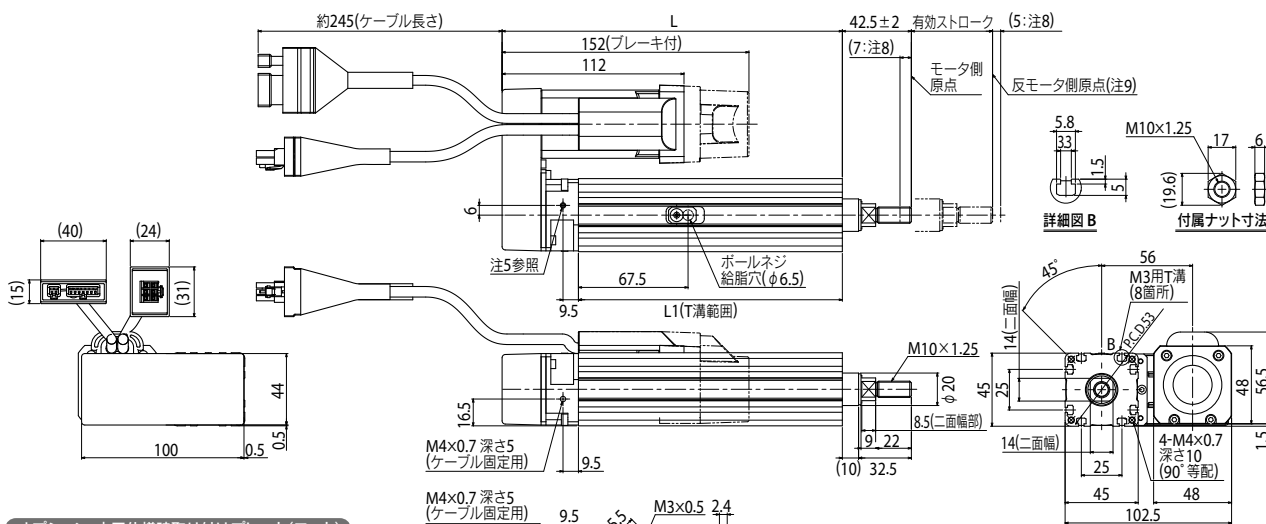
六角穴付ボルトM4×0.7 首下長さ14

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10  
※プレート1個に6本必要となります。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
質量(kg)*8	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
ストローク別最高速度(mm/sec)	リード12	500	440	320	220	160
	リード6	250	220	160	120	80
	リード2	80	72	53		

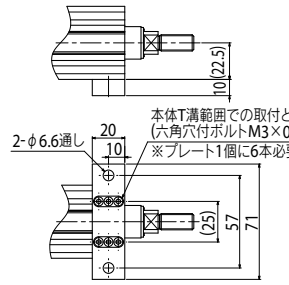
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。  
 外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
 注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。  
 注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。  
 注4. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。  
 注5. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。  
 注6. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
 注7. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注8. プレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。  
 注9. メカストップまでの距離を示します。

SR04 省スペースモデル モータ右取付け **R**

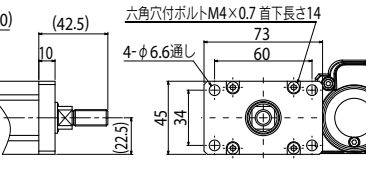


オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フード)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



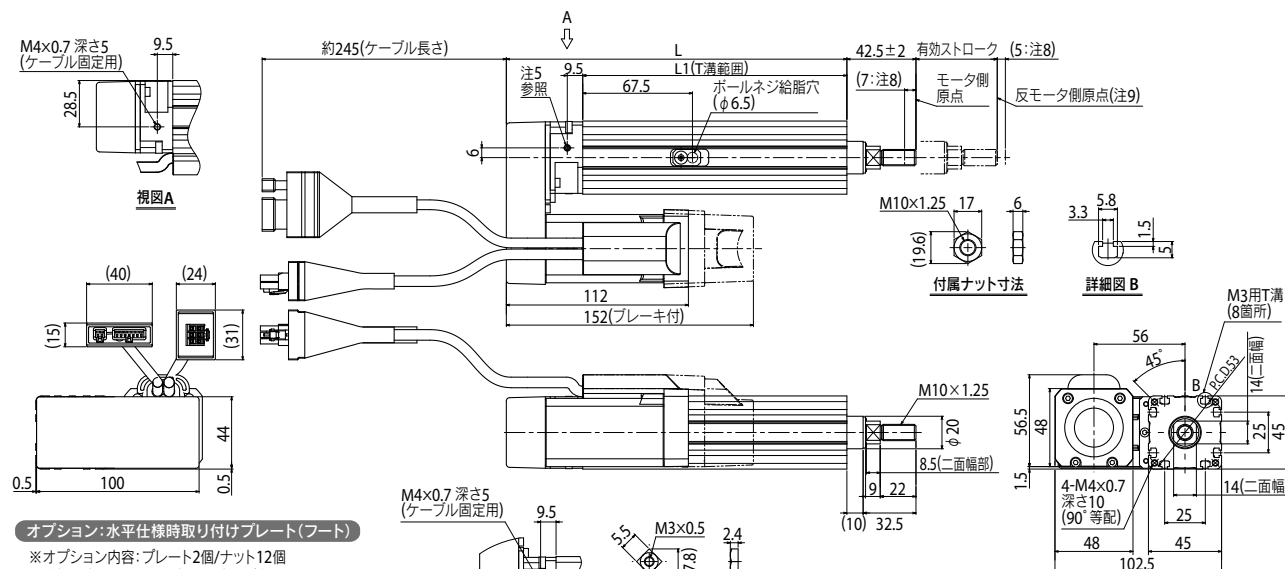
オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
質量 (kg) <sup>※7</sup>	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別	リード12	500	440	320		
最高速度	リード6	250	220	160		
(mm/sec)	リード2	80	72	53		

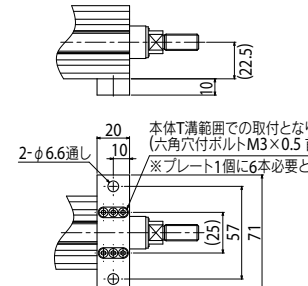
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。  
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
注8. メカストップまでの距離を示します。  
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。  
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

SR04 省スペースモデル モータ左取付け **L**

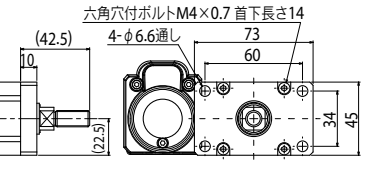


オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フード)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
質量 (kg) <sup>※7</sup>	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別	リード12	500	440	320		
最高速度	リード6	250	220	160		
(mm/sec)	リード2	80	72	53		

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。  
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
注8. メカストップまでの距離を示します。  
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。  
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION

# SRD04

ロッドタイプ (サポートガイド付き)



● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12

## 注文型式

### SRD04

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル U:省スペースモデル*1 (モータ上取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置*2 N:標準原点*3 Z:反モータ側	取付プレート N:プレートなし H:フット付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	------------------------------------------------	------------------------------	-------------------------------	-------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------

### S2

ロボットポジション	入出力
S2:TS-S2*5	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*6

### SH

ロボットポジション	入出力	バッテリー
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*6	B:有り(アプシ仕様) N:なし(イングリ仕様)

### SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

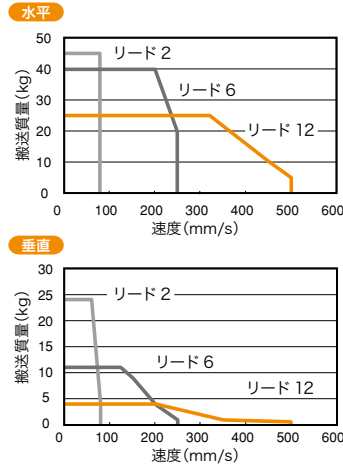
- \*1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
- \*2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。
- \*3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- \*4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- \*5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- \*6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモータ			
分解能	20480 バルス/回転			
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm			
減速機構	ボールネジφ8	ボールネジφ10		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm	
最高速度*1	500 mm/sec	250 mm/sec	80 mm/sec	
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	45 kg
質量	垂直使用時	4 kg	11 kg	24 kg
最大押付力	150 N	300 N	600 N	
ストローク	50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)			
ロッドモーション	0.1 mm以下			
ロッド不回転精度	±0.05°			
全長	水平使用時	ストローク+263 mm		
	垂直使用時	ストローク+303 mm		
本体断面最大外形	W48 mm × H58 mm			
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m			

- \*1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。
- また、ストロークが長くなるとボールネジの危険速度により最高速度が低下します。図面下部の最高速度表をご参照ください。

## 速度一可搬質量



## 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

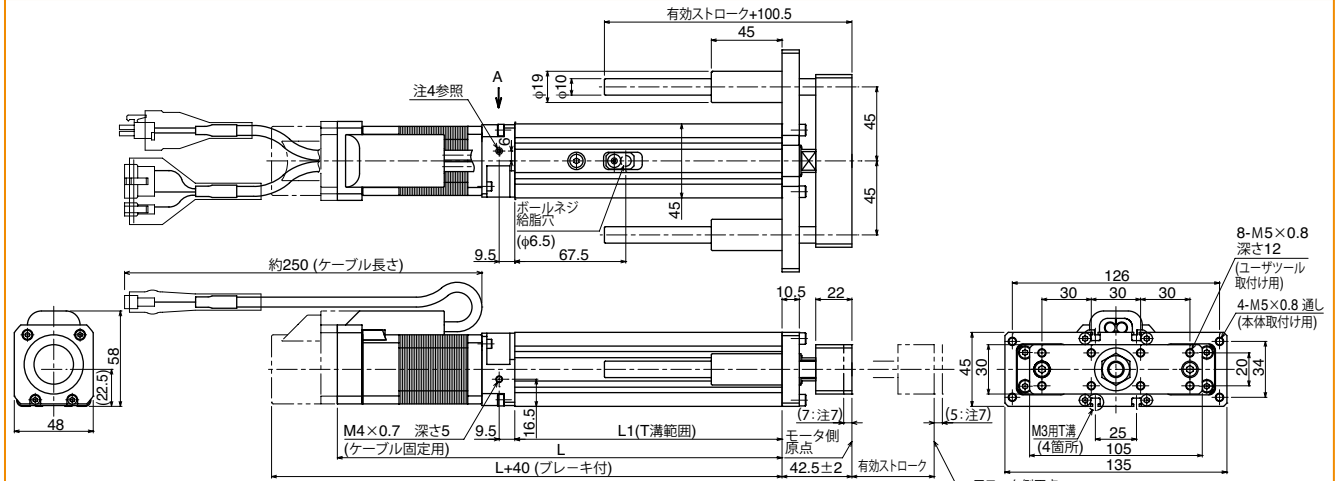


\* 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

## 適用コントローラ

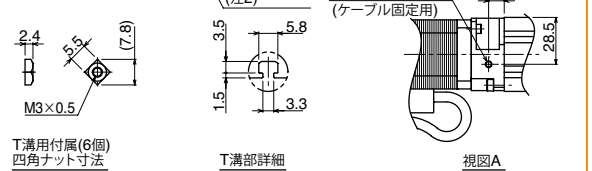
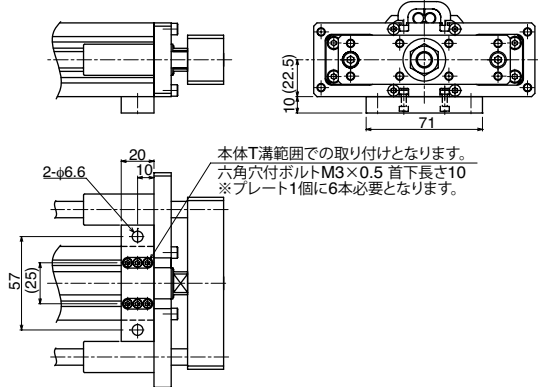
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントレース/ リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

## SRD04 ストレートモデル S



### オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

\* オプション内容: プレート2個/ナット12個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



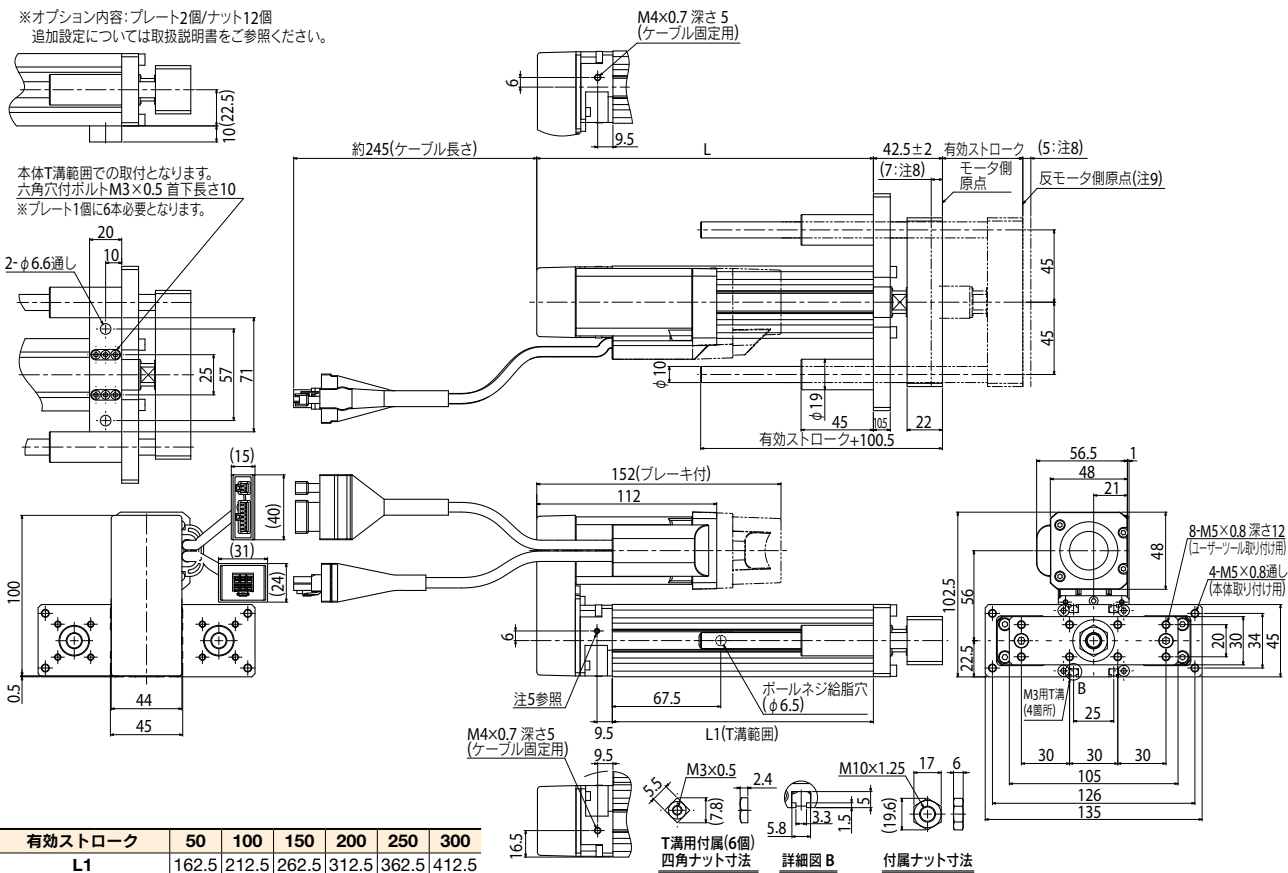
有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
質量(kg)*6	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	3.7
ストローク別	リード12	500		440		320
最高速度	リード6	250		220		160
(mm/sec)	リード2	80		72		53

- 注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
- 注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
- 注3. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
- 注4. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
- 注5. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注6. プレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
- 注7. メカストップまでの距離を示します。

SRD04 省スペースモデル モータ上取付け U

オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
質量(kg) <sup>注7</sup>	2.2	2.6	2.9	3.2	3.5	3.9
ストローク別	リード12	500		440	320	
最高速度	リード6	250		220	160	
(mm/sec)	リード2	80		72	53	

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロードにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
 注2. 二面輪の向きはベースに対して不定です。  
 注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。  
 注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。  
 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
 注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。  
 注8. メカストップまでの距離を示します。  
 注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。

# SR05 ロッドタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能：リード6、12



## 注文型式

### SR05

ロボット本体	リード指定 12: 12mm 06: 6mm 02: 2mm	モデル S: ストレートモデル R: 省スペースモデル*1 (モータ右取付け) L: 省スペースモデル*1 (モータ左取付け)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置*2 N: 標準原点*3 Z: 反モータ側	取付プレート N: プレートなし H: フード付き V: フランジ付き	ストローク 50~300 (50mmピッチ)	ケーブル長*4 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	-----------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------	---------------------------------	----------------------------------------------	------------------------------	---------------------------------------------------

\*1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。  
 \*2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。  
 \*3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 \*4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 \*5. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 \*6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

### S2

ロボットポジション S2: TS-S2*5	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*6
--------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SH

ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*6	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------

### SD

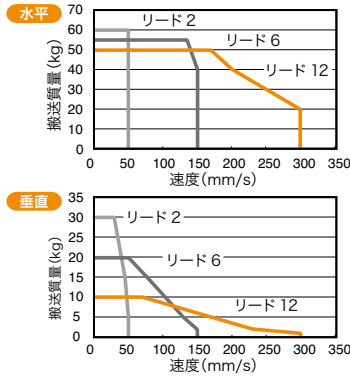
ロボットドライバ SD: TS-SD	1 I/Oケーブル 1:1m
-----------------------	----------------------

## 基本仕様

モーター	56□ステップモータ
分解能	20480パルス/回転
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm
減速機構	ボールネジ φ12
ボールネジリード	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度*1	300 mm/sec 150 mm/sec 50 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 50 kg 55 kg 60 kg 垂直使用時 10 kg 20 kg 30 kg
最大押付力	250 N 550 N 900 N
ストローク	50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)
ロストモーション	0.1 mm以下
ロッド不回転精度	±1.0°
全長	水平使用時 ストローク+276 mm 垂直使用時 ストローク+316 mm
本体断面最大外形	W56.4 mm × H71 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

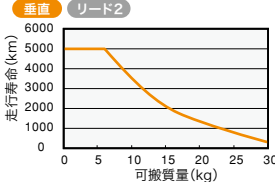
\*1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

## 速度一可搬質量



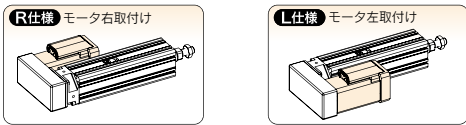
## 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。



\* 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

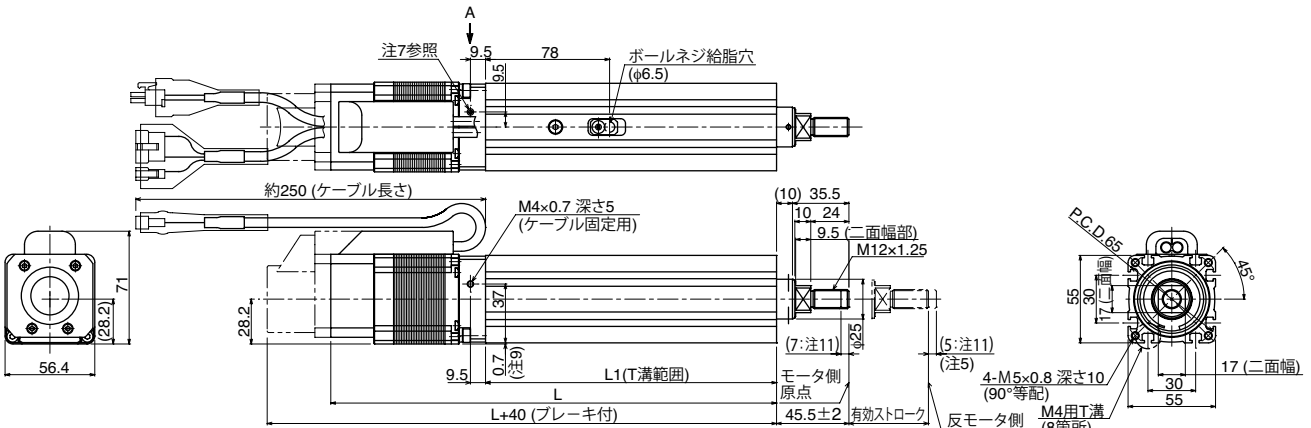
## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

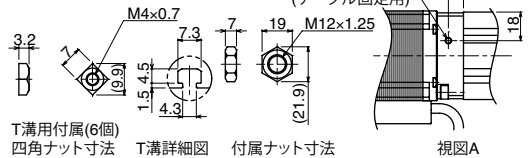
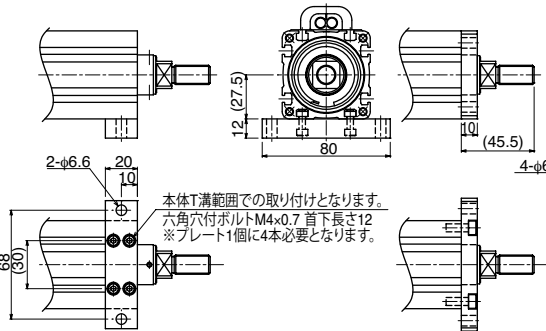
## SR05 ストレートモデル S



オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フード)      オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

\* オプション内容: プレート2個/ナット8個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

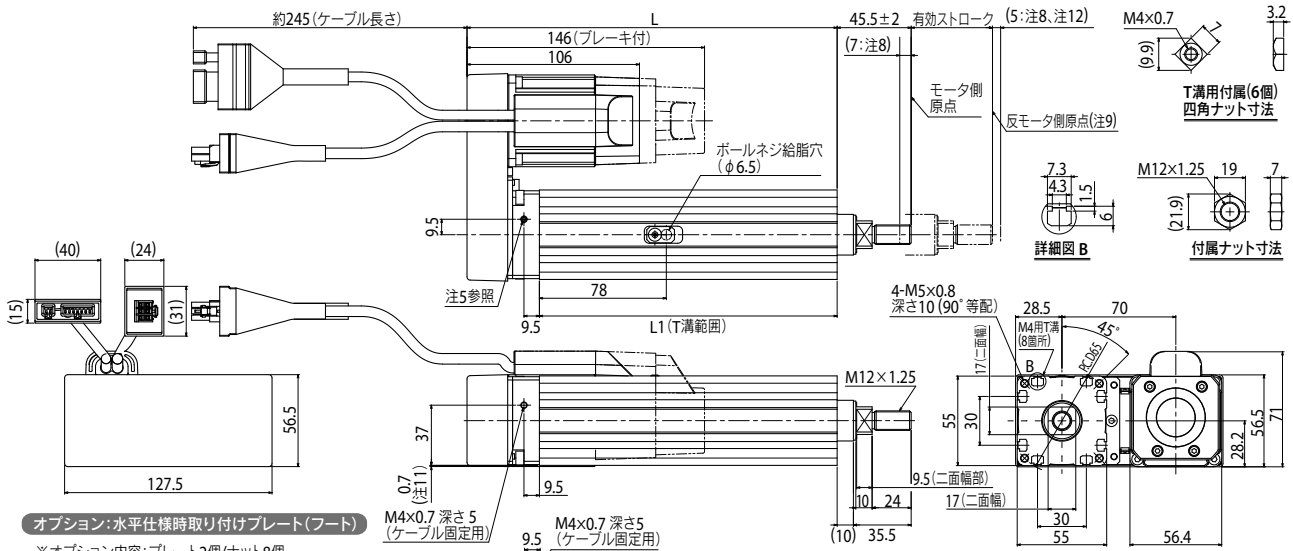
六角穴付ボルトM5×0.8 首下長さ14



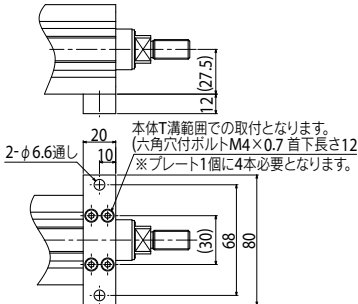
有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
質量(kg)*10	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
 注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不特定です。  
 注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。  
 注4. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。  
 注5. リード2mmの場合、27mmとなります。  
 注6. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。  
 注7. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
 注8. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注9. 本体底面よりモータ外形が飛び出していますのでご注意ください。  
 注10. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。  
 注11. マカストッパまでの距離を示します。

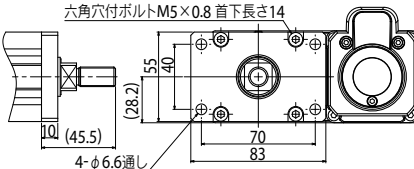
SR05 省スペースモデル モータ右取付け **R**



**オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フート)**  
 ※オプション内容: プレート2個/ナット8個  
 追加設定については取扱説明書をご参照ください。



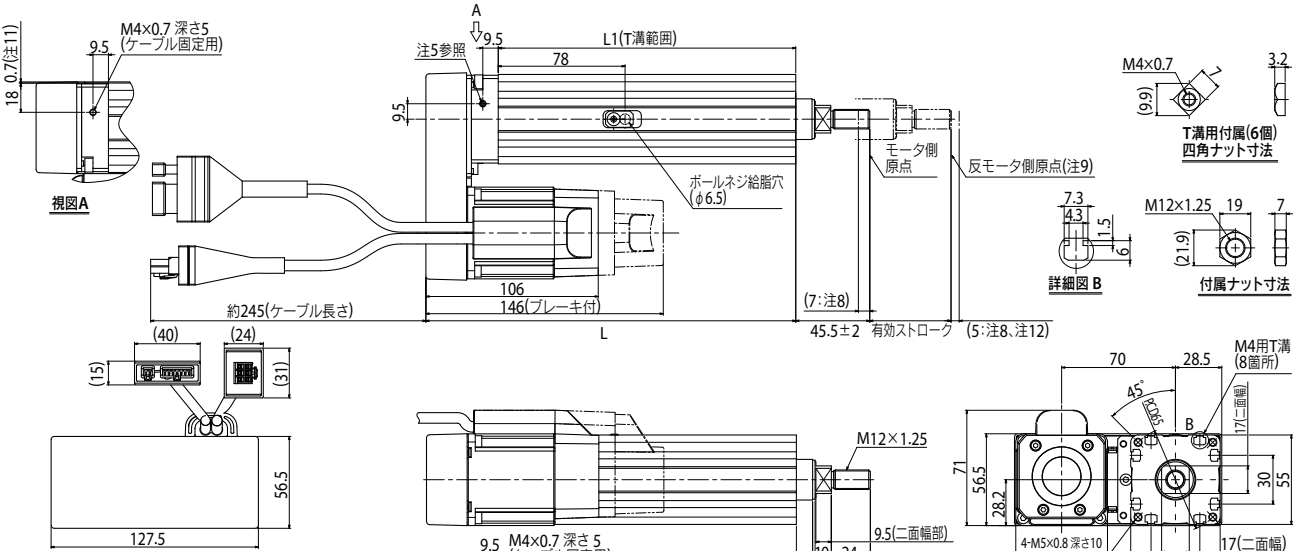
**オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)**



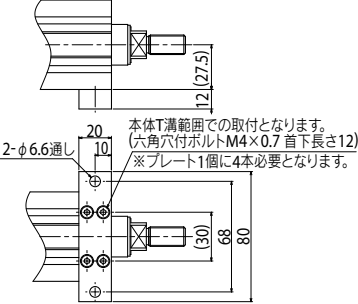
有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量 (kg) <sup>※7</sup>	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

- 注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
- 注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
- 注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
- 注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
- 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
- 注6. ケーブルの最小曲半径はR30です。
- 注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
- 注8. メカストッパまでの距離を示します。
- 注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
- 注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。
- 注11. 本体底面よりモータ及びカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。
- 注12. リード2mmの場合、27mmとなります。

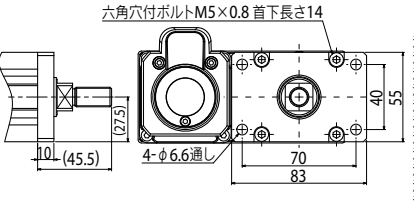
SR05 省スペースモデル モータ左取付け **L**



**オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フート)**  
 ※オプション内容: プレート2個/ナット8個  
 追加設定については取扱説明書をご参照ください。



**オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)**



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量 (kg) <sup>※7</sup>	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

- 注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
- 注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
- 注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
- 注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
- 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
- 注6. ケーブルの最小曲半径はR30です。
- 注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
- 注8. メカストッパまでの距離を示します。
- 注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
- 注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。
- 注11. 本体底面よりモータ及びカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。
- 注12. リード2mmの場合、27mmとなります。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION

# SRD05

ロッドタイプ (サポートガイド付き)



● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12

## 注文型式

### SRD05

ロボット本体	リード指定 12: 12mm 06: 6mm 02: 2mm	モデル S: ストレートモデル U: 省スペースモデル*1 (モータ上取付け)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置*2 N: 標準原点*3 Z: 反モータ側	取付プレート N: プレートなし H: フート付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	-----------------------------------------	--------------------------------------------------	--------------------------------	---------------------------------	---------------------------------	------------------------------	---------------------------------------------------

<b>S2</b> ロボットポジション S2: TS-S2*5	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*6	
<b>SH</b> ロボットポジション SH: TS-SH	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*6	<b>バッテリー</b> B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
<b>SD</b> ロボットドライバ SD: TS-SD	<b>1</b> I/Oケーブル 1: 1m	

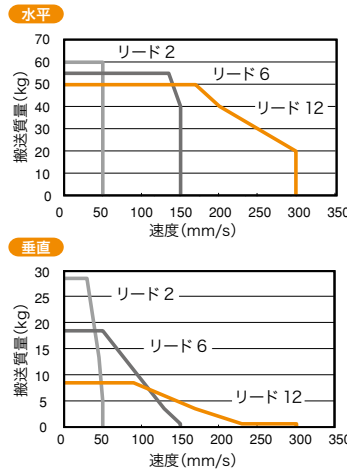
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。  
 ※2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。  
 ※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	56□ステップモータ		
分解能	20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジ φ12		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度*1	300 mm/sec	150 mm/sec	50 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 50 kg	55 kg	60 kg
	垂直使用時 8.5 kg	18.5 kg	28.5 kg
最大押付力	250 N	550 N	900 N
ストローク	50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)		
ロストモーション	0.1 mm以下		
ロッド不回転精度	±0.05°		
全長	水平使用時	ストローク+276 mm	
	垂直使用時	ストローク+316 mm	
本体断面最大外形	W56.4 mm × H71 mm		
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m		

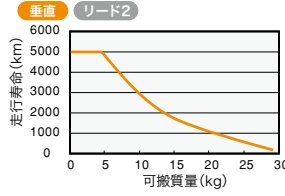
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

## 速度一可搬質量



## 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

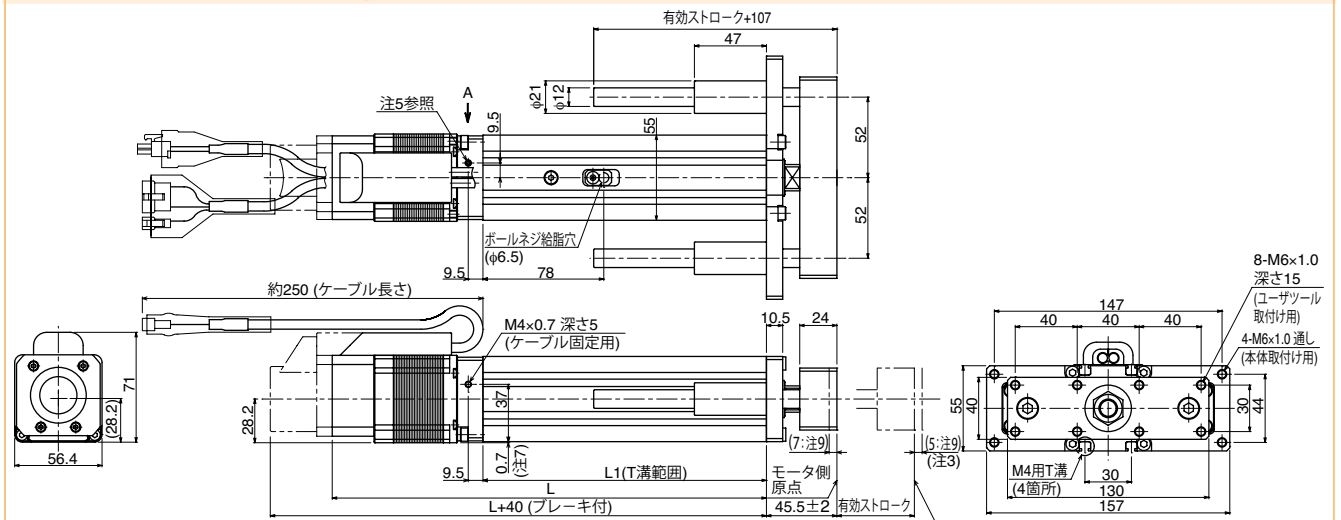


※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

## 適用コントローラ

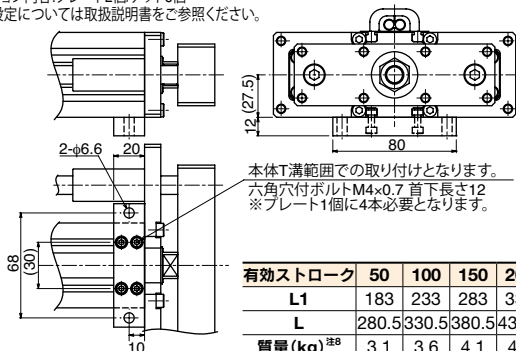
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレス/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

## SRD05 ストレートモデル S



オプション: 水平仕様取り付けプレート(フート)

※オプション内容: プレート2個/ナット8個  
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

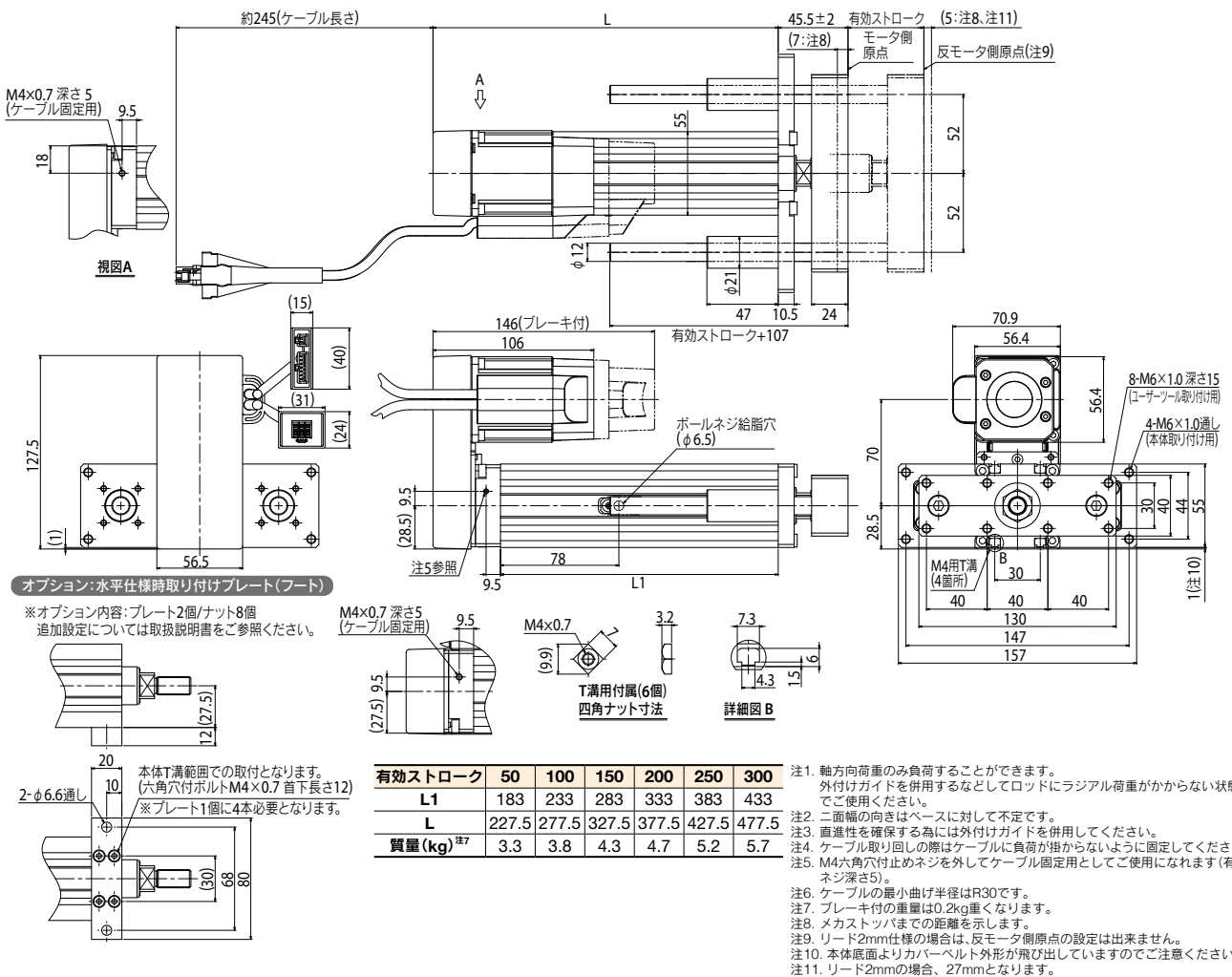


有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
質量 (kg)*8	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がからない状態でご使用ください。  
 注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。  
 注3. リード2mmの場合、27mmとなります。  
 注4. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。  
 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。  
 注6. ケーブルの最小曲半径はR30です。  
 注7. 本体底面よりモータ外形が飛び出していますのでご注意ください。  
 注8. プレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。  
 注9. メカストップまでの距離を示します。



SRD05 省スペースモデル モータ上取付け U



# STH04

スライドテーブルタイプ

- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

## 注文型式

### STH04

ロボット本体	リード指定 O5:5mm I0:10mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ*1 N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点*2 Z:反モータ側	取付プレート*3 N:プレートなし H:プレート付き	ストローク 50:50mm 100:100mm	ケーブル長*4 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	----------------------------	-------------------------------------------------------------------------	--------------------------------	-----------------------------	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------------------------

### S2

ロボットポジション S2:TS-S2*5	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*7
-------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SH

ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*7	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
-----------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

### SD

ロボットドライバ SD:TS-SD*6	I/Oケーブル I:1m
------------------------	-----------------

- ※1. 省スペースモデル(R, L)の場合、ブレーキ付き仕様は100mmストロークのみの対応となります。
- ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- ※3. 省スペースモデル(R, L)の場合はプレート付きを選択できません。
- ※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※6. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
- ※7. ゲートウェイ機能を使用する場合には選択してください。

## 基本仕様

モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰り返し位置決め精度*1	±0.05 mm
駆動方式	ストレート 省スペース すべりねじ すべりねじ+ベルト
ボールネジリード	5 mm / 10 mm
最高速度*2	200 mm/sec / 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 6 kg / 4 kg 垂直使用時 2 kg / 1 kg
最大押付力	55 N / 30 N
ストローク	50 mm / 100 mm
本体断面	ストレート W45 mm × H46 mm
最大外形(省スペース)	W74.5 mm × H51 mm
ケーブル長	標準:1m / オプション:3m, 5m, 10m

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度-可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

## 許容オーバーハング量\*

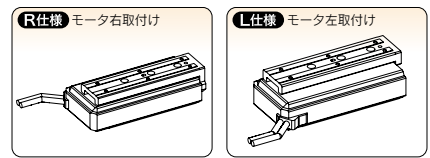
リード	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
2kg	1534	611	415	435	595	1504	0.5kg	2000	2000	
3kg	949	374	255	263	359	920	0.75kg	1558	1558	
4kg	656	255	175	177	241	629	1kg	1165	1164	
5kg	364	137	95	91	123	337	1.5kg	771	771	
6kg				6kg	91	123	337	2kg	574	574

- ※ 走行寿命3000km時でのオーバーハング量です。(寿命計算時のストロークは75mm)

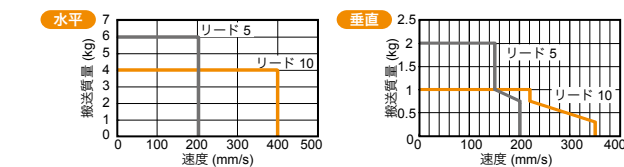
## 静的許容モーメント

ストローク	MY	MP	MR
50mm	26	26	48
100mm	43	43	

## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 速度-可搬質量



## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD*	パルス列

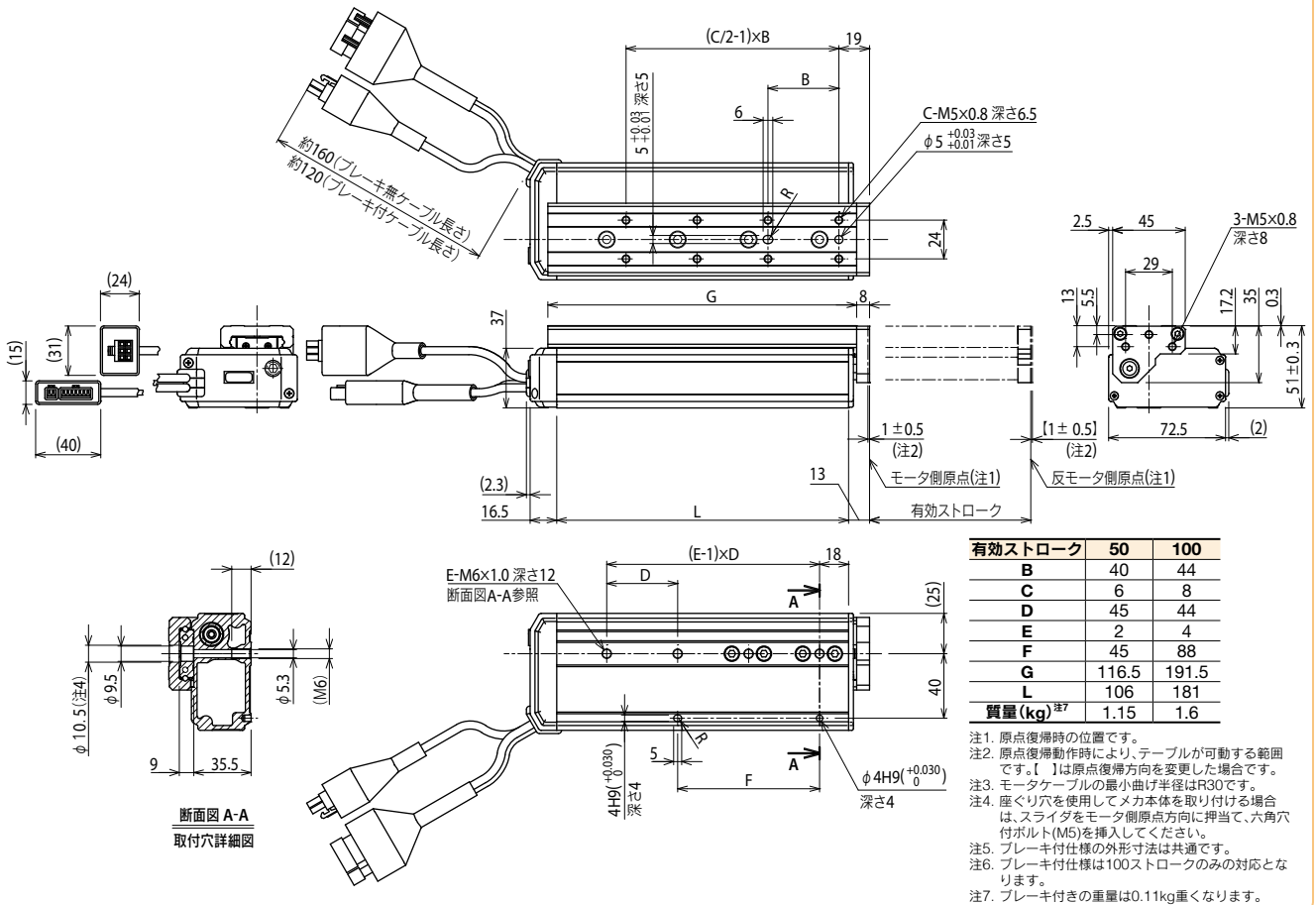
- ※ ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。

## STH04 ストレートモデル S

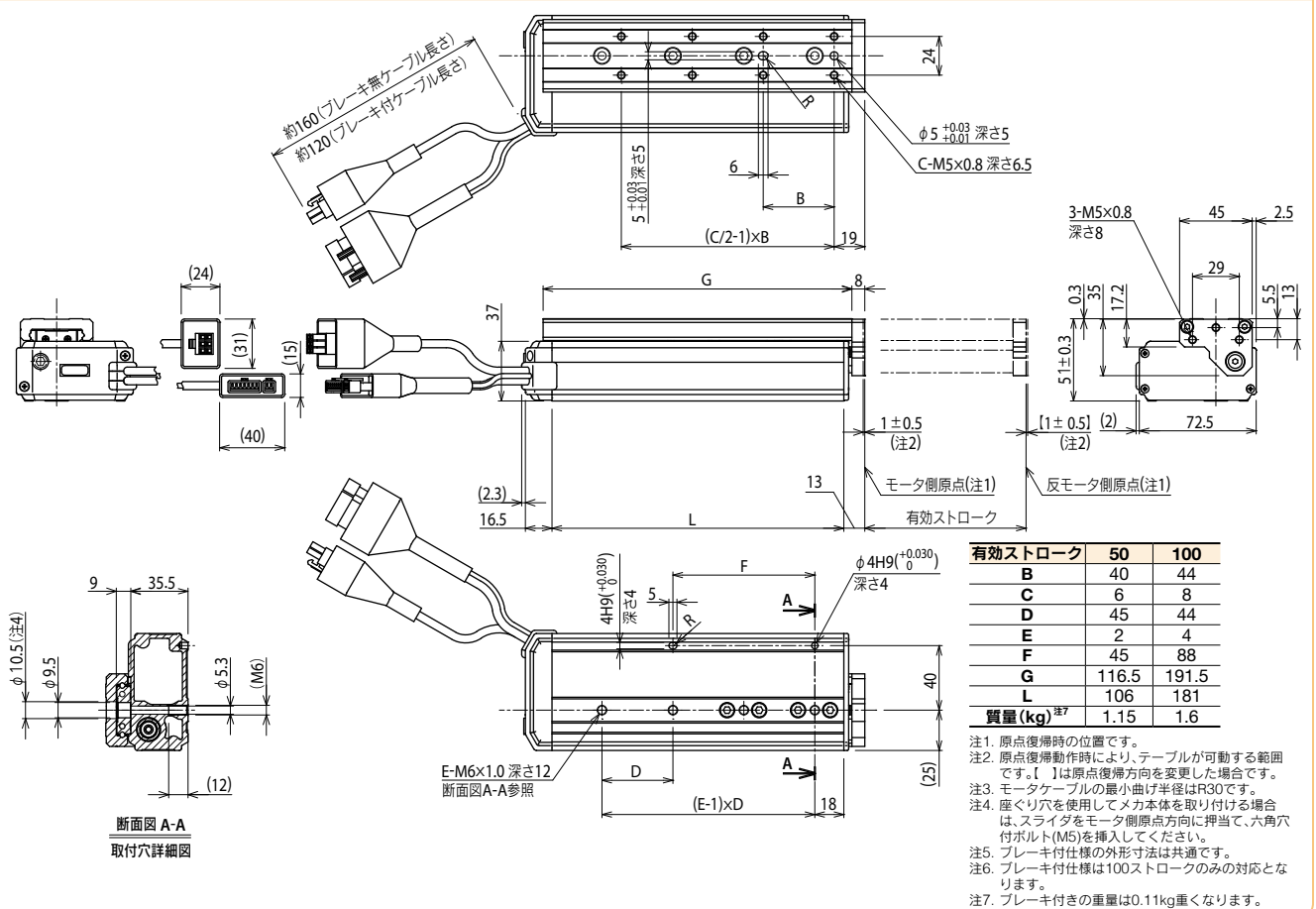
有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	116.5	191.5
E	65	85
G	39.5	88.5
L	122	191
質量(kg)*6	1.25	1.7

注1. 原点復帰時の位置です。  
 注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。  
 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、六角穴付ボルトM5をご使用ください。  
 注5. プレート付仕様の本体取付け穴位置は共通となります。  
 注6. ブレーキ付きの重量は0.11kg重くなります。

STH04 省スペースモデル モータ右取付け **R**



STH04 省スペースモデル モータ左取付け **L**



# STH06

スライドテーブルタイプ



- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

## ■ 注文型式

### STH06

ロボット本体	リード指定 08: 8mm 16: 16mm	モデル S: ストレートモデル R: 省スペースモデル (モータ右取付け) L: 省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 N: 標準原点*1 Z: 反モータ側	取付プレート*2 N: プレートなし H: プレート付き	ストローク 50: 50mm 100: 100mm 150: 150mm	ケーブル長*3 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	------------------------------	----------------------------------------------------------------------------	--------------------------------	-------------------------------	------------------------------------	-----------------------------------------------	---------------------------------------------------

<b>S2</b>	ロボットポジション S2: TS-S2*4	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*6	
<b>SH</b>	ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*6	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
<b>SD</b>	ロボットドライバ SD: TS-SD*5	1	I/Oケーブル 1: 1m

- \*1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- \*2. 省スペースモデル(R, L)の場合はプレート付きを選択できません。
- \*3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- \*4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- \*5. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
- \*6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度*1	±0.05 mm
駆動方式	ストレート 省スペース すべりねじ+ベルト
ボールネジリード	8 mm / 16 mm
最高速度*2	150 mm/sec / 400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 9 kg / 6 kg 垂直使用時 4 kg / 2 kg
最大押付力	180 N / 100 N
ストローク	50 mm / 100 mm / 150 mm
本体断面	ストレート W61 mm × H65 mm
最大外形	省スペース W108 mm × H70 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

- \*1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
- \*2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度-可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量\*

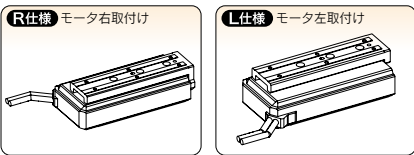
	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リード 2kg	3000	2123	1436	1500	2091	3000	1kg	3000	3000
リード 4kg	2493	1001	680	4kg	710	2443	1.5kg	2458	2457
リード 6kg	1571	627	428	6kg	440	1524	2kg	1837	1837
リード 3kg	3000	1375	932	3kg	979	1347	3kg	1837	1837
リード 6kg	1571	627	428	6kg	440	1524	3kg	1217	1216
リード 8kg	956	378	260	8kg	260	355	4kg	907	906

- \* 走行寿命3000km時でのオーバーハング量です。(寿命計算時のストロークは100mm)

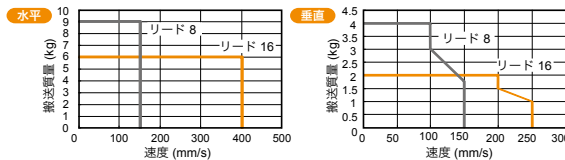
## ■ 静的許容モーメント

ストローク	MY	MP	MR
50mm	77	77	146
100mm	112	112	177
150mm	155	155	152

## ■ モータ取付方向(省スペースモデル)



## ■ 速度-可搬質量



## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD*	パルス列

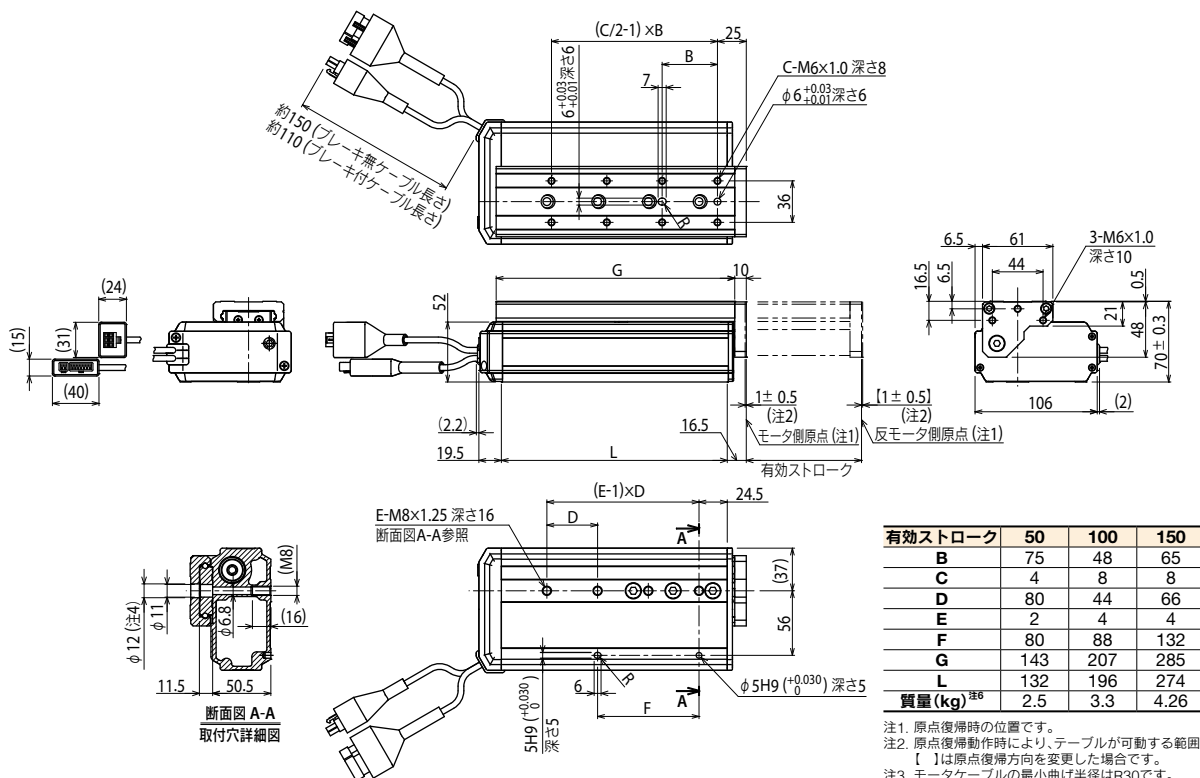
\* ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。

## STH06 ストレートモデル S

有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	143	207	285
E	84	98.5	126.5
F	4	4	6
G	40.5	88	69
L	144.5	206.5	284.5
質量(kg)*6	2.52	3.27	3.6

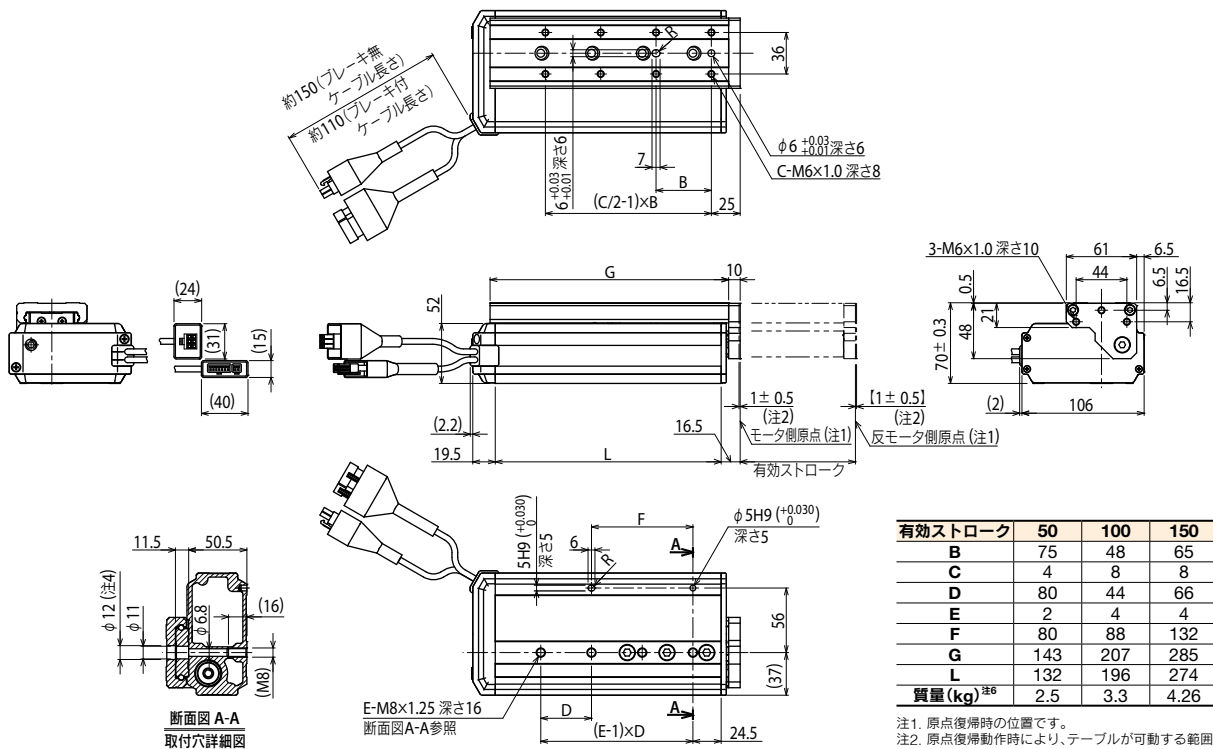
注1. 原点復帰時の位置です。  
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。  
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注4. 座くり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、六角穴付ボルトM6をご使用ください。  
注5. ブレーキ付仕様の本体取付け位置は共通となります。  
注6. ブレーキ付きの質量は0.34kg重くなります。

STH06 省スペースモデル モータ右取付け **R**



注1. 原点復帰時の位置です。  
 注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。  
 [ ]は原点復帰方向を変更した場合です。  
 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M6)を挿入してください。  
 注5. プレーキ付仕様の外形寸法は共通です。  
 注6. プレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

STH06 省スペースモデル モータ左取付け **L**



注1. 原点復帰時の位置です。  
 注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。  
 [ ]は原点復帰方向を変更した場合です。  
 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M6)を挿入してください。  
 注5. プレーキ付仕様の外形寸法は共通です。  
 注6. プレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

# RF02-N

ロータリータイプ / 突当て仕様



● 標準CE対応 ● 回転範囲：310°

## 注文型式

**RF02** - **N** - **L** - **S2** - **SH** - **SD** - **1**

<b>RF02</b>	<b>N</b>			<b>L</b>			<b>S2</b>			
ロボット本体	原点復帰方法 N: 突当て仕様 (有限回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	ロボットポジショナ S2: TS-S2 <sup>※2</sup>	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※3</sup>		
							<b>SH</b>			<b>バッテリー</b> B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
							<b>SD</b>		<b>1</b>	
							ロボットドライバ SD: TS-SD		I/Oケーブル 1: 1m	

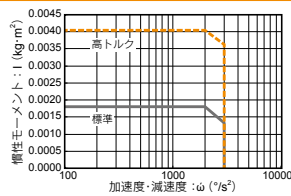
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

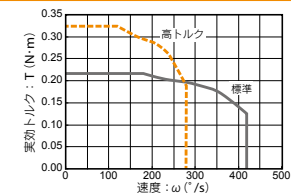
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 <sup>※2</sup>	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント <sup>※3</sup>	0.0018 kg·m <sup>2</sup>	0.004 kg·m <sup>2</sup>
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	310°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。  
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

## 慣性モーメント-加速度・減速度



## 実効トルク-速度



## 許容荷重

許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
		(a)	(b)		
標準モーター	高剛性モーター	標準モーター	高剛性モーター	標準モーター	高剛性モーター
78	86	74	78	2.4	2.9

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## RF02-NN 突当て仕様 - 標準モデル

※1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。  
 ※2 原点復帰時の位置です。  
 ※3 [ ] は原点復帰方向を変更した場合です。

ストローク終端  
CW回転方向時の原点位置  
【原点】<sup>3</sup>

原点マーク

原点<sup>2</sup>  
CCW回転方向時の原点位置  
【ストローク終端】

310°

CCW方向

CW方向

質量 (kg) 0.49

注1. 本図は、軸受け ..... 標準  
トルク ..... 標準/高トルク  
で作図されています。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. モーターケーブル取出方向は左側面のみとなります。

断面図 A-A

φ18H8(+0.027)  
φ8 (貫通)

φ15H8(+0.027)

2 (公差範囲)

7 (公差範囲)

φ43h8(-0.039)  
φ42h8(-0.039)

約170

(モーターケーブル取出方向: 左側面取出)

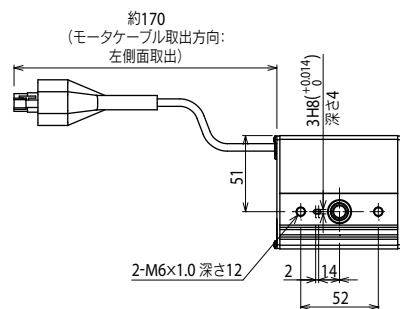
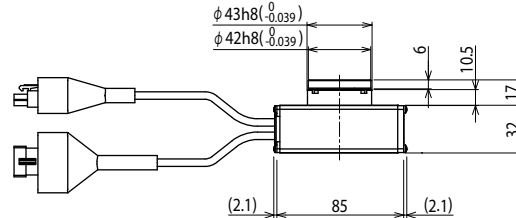
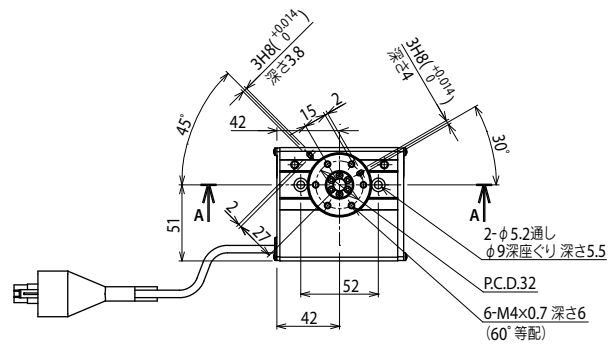
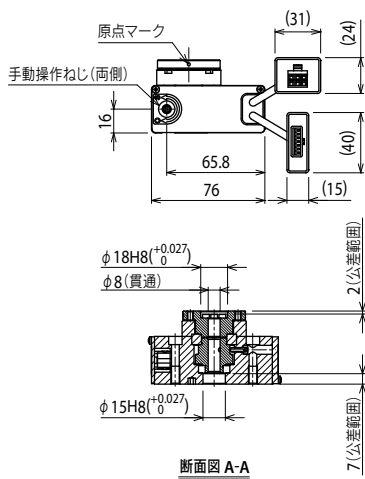
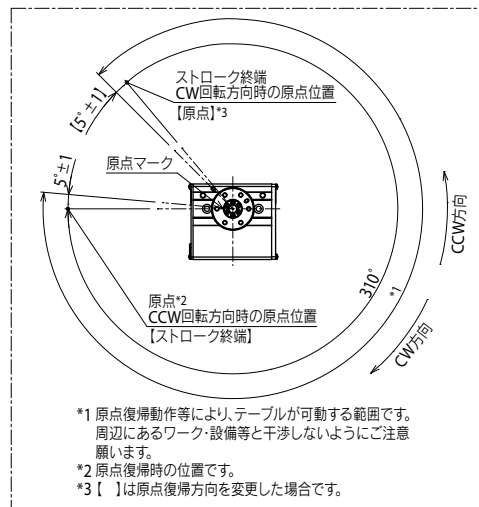
2-M6x1.0 深さ12

2-φ5.2 通し  
φ9 深さぐり 深さ5.5

PC.D.32

6-M4x0.7 深さ6  
(60° 等配)

RF02-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



質量(kg)	0.52
--------	------

注1. 本図は、軸受け ..... 高剛性トルク ..... 標準/高トルクで作図されています。  
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

# RF02-S

ロータリータイプ / センサー仕様



- 標準CE対応
- リミットレス回転

## 注文型式

**RF02** - **S** - **L** - **S2S** / **SHS**

ロボット本体	原点復帰方法 S: センサー仕様 (リミットレス回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	--------------------------------	------------------------	-------------------------	------------------	-------------------------	---------------------------------------------------------------

<b>S2S</b> ロボットポジション S2S: TS-S2S <sup>※2</sup>	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※3</sup>	
<b>SHS</b> ロボットポジション SHS: TS-SHS	<b>入出力</b> NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※3</sup>	<b>バッテリー</b> B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)

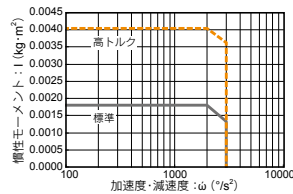
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合には選択してください。

## 基本仕様

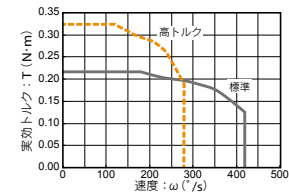
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 <sup>※2</sup>	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント <sup>※3</sup>	0.0018 kg·m <sup>2</sup>	0.004 kg·m <sup>2</sup>
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	360°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。  
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

## 慣性モーメント-加速度・減速度



## 実効トルク-速度



## 許容荷重

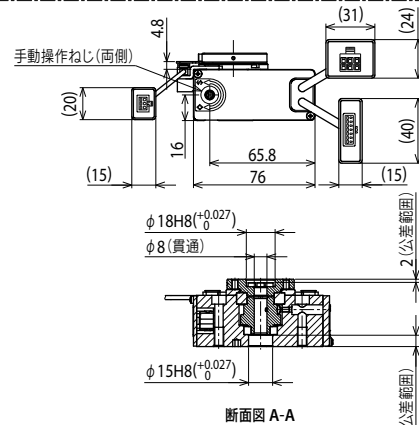
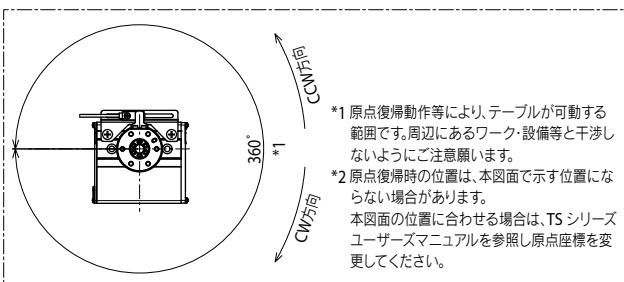
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
		(a)	(b)		
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74	78	107	107

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

## 適用コントローラ

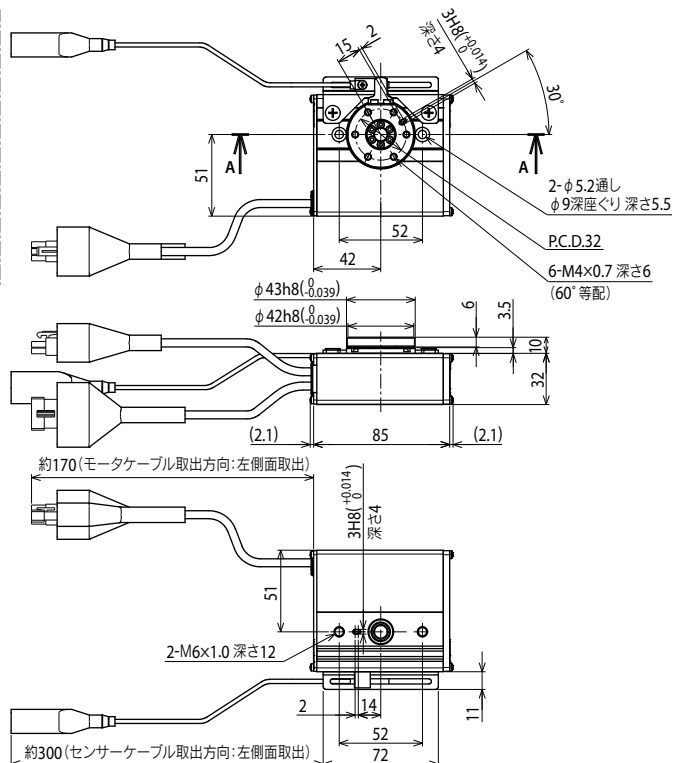
コントローラ	運転方法
TS-S2S	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SHS	

## RF02-SN センサー仕様 - 標準モデル



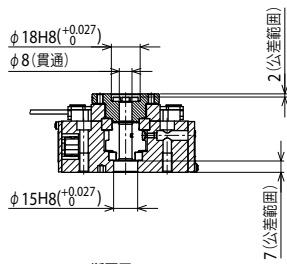
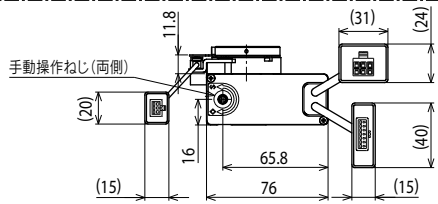
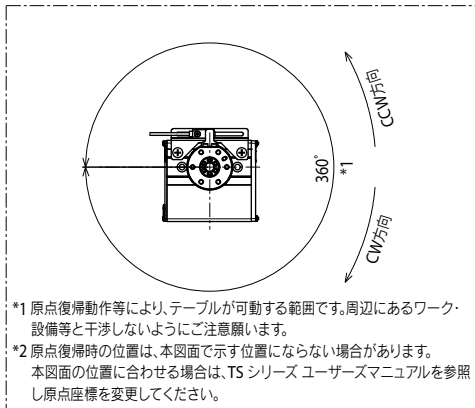
質量 (kg)	0.51
---------	------

注1. 本図は、軸受け.....標準  
 トルク.....標準/高トルク  
 で作図されています。  
 注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。



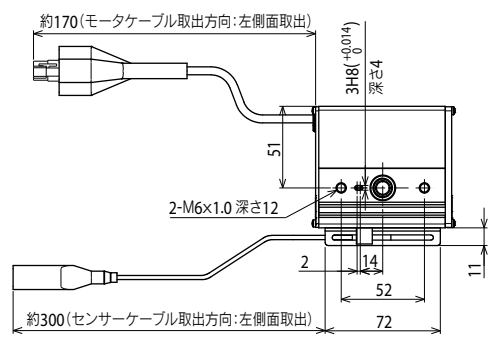
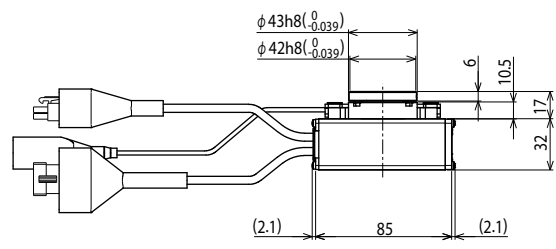
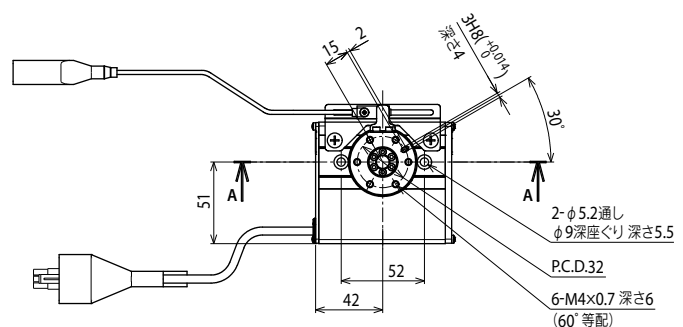


RF02-SH センサー仕様 - 高剛性モデル



質量 (kg)	0.55
---------	------

注1. 本図は、軸受け ..... 高剛性  
トルク ..... 標準/高トルク  
で作図されています。  
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。



# RF03-N

ロータリータイプ / 突当て仕様

● 標準CE対応 ● 回転範囲：320°

## ■ 注文型式

**RF03**

<b>N</b>	原点復帰方法 N: 突当て仕様 (有限回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 R: 右 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
----------	------------------------------	------------------------	-------------------------	--------------------------	-------------------------	---------------------------------------------------------------

<b>S2</b>	ロボットポジション S2: TS-S2 <sup>※2</sup>	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※3</sup>
-----------	--------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

<b>SH</b>	ロボットポジション SH: TS-SH	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B: 有り(アプツ仕様) N: なし(インクリ仕様)
-----------	------------------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------

<b>SD</b>	ロボットドライバ SD: TS-SD	<b>1</b>	I/Oケーブル 1: 1m
-----------	-----------------------	----------	------------------

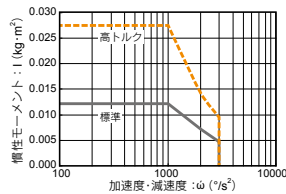
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

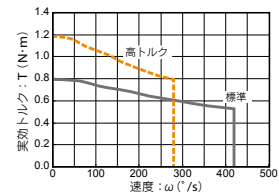
モーター	28□ステップモーター	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 <sup>※2</sup>	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.8 N·m	1.2 N·m
最大押当てトルク	0.4 N·m	0.6 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント <sup>※3</sup>	0.012 kg·m <sup>2</sup>	0.027 kg·m <sup>2</sup>
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	320°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。  
「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。  
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

## ■ 慣性モーメント-加速度・減速度



## ■ 実効トルク-速度



## ■ 許容荷重

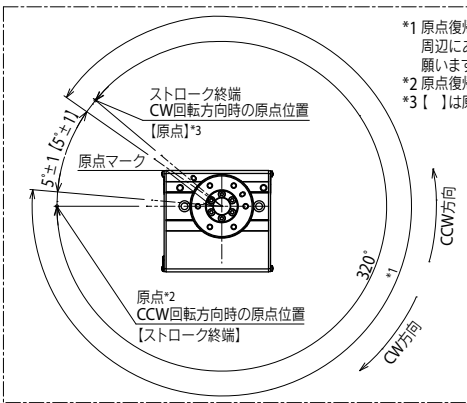
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
	(a)	(b)	(a)	(b)
標準モデル   高剛性モデル	標準モデル   高剛性モデル	標準モデル   高剛性モデル	標準モデル   高剛性モデル	標準モデル   高剛性モデル
196   233	197	363   398	5.3	6.4

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

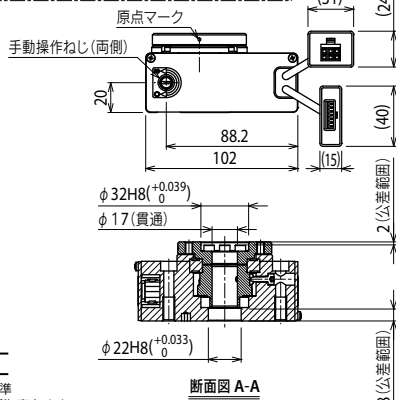
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレス/ リモートコマンド パルス列
TS-SH	
TS-SD	

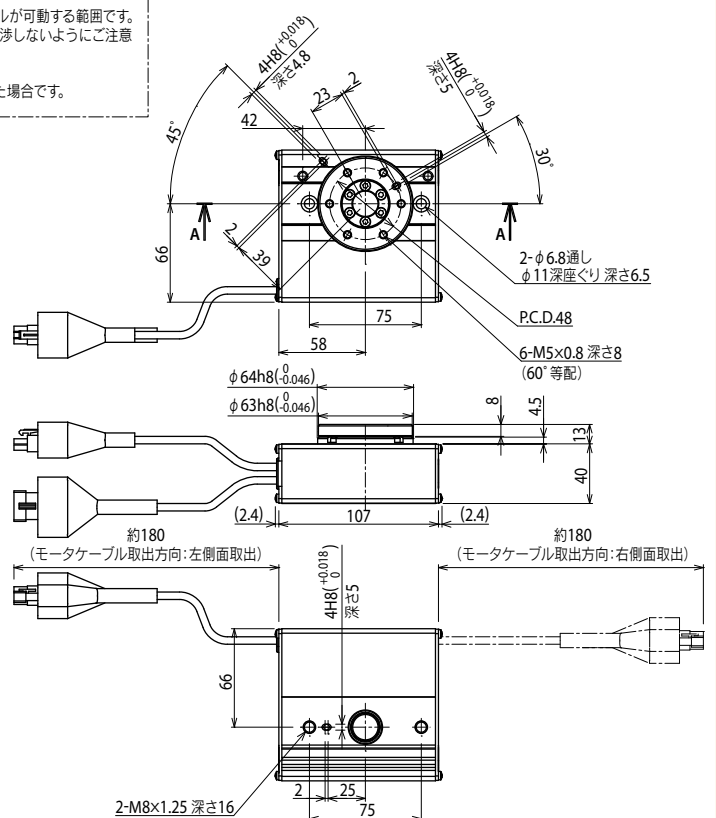
## RF03-NN 突当て仕様 - 標準モデル



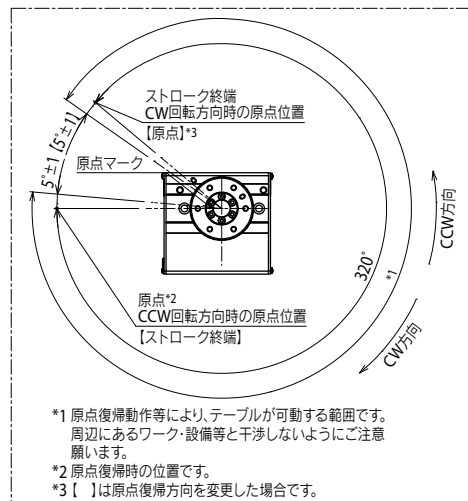
\*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようご注意ください。  
\*2 原点復帰時の位置です。  
\*3 [ ]は原点復帰方向を変更した場合は。



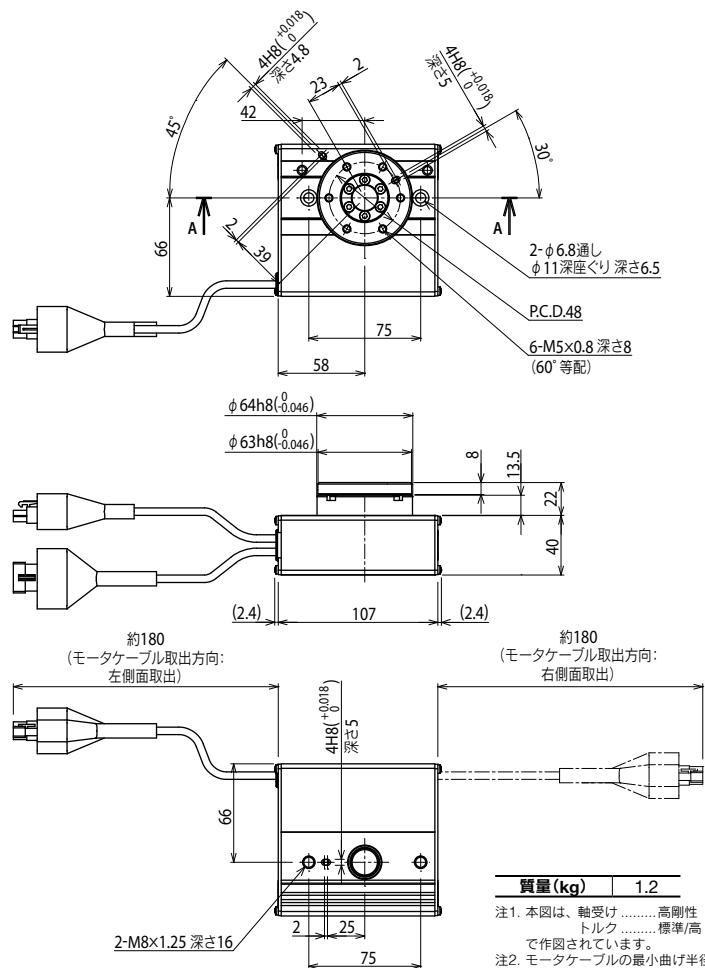
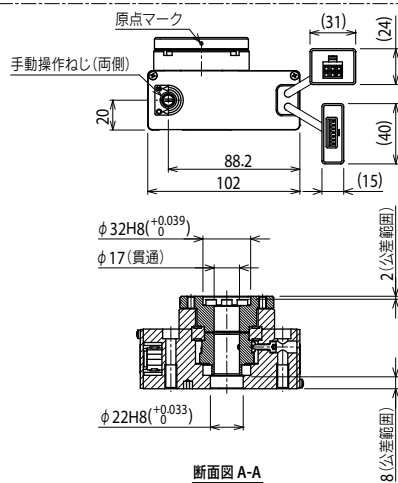
質量(kg) 1.1  
注1. 本図は、軸受け ..... 標準  
トルク ..... 標準/高トルク  
で作図されています。  
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。



RF03-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



- \*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
- \*2 原点復帰時の位置です。
- \*3 [ ]は原点復帰方向を変更した場合です。



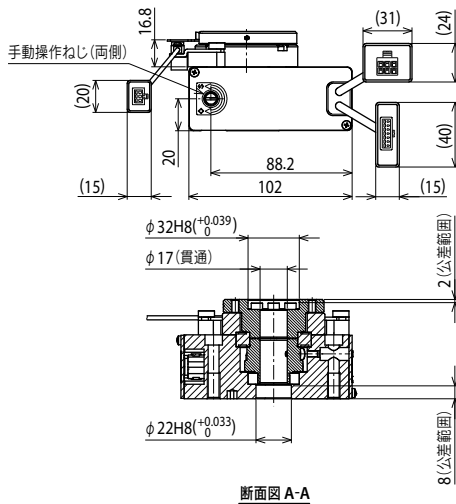
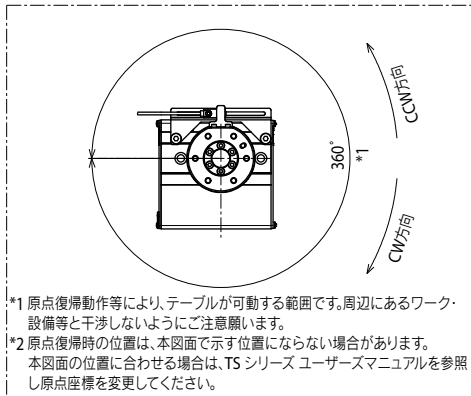
質量 (kg)	1.2
---------	-----

注1. 本図は、軸受け ..... 高剛性  
トルク ..... 標準/高トルク  
で作図されています。

注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。

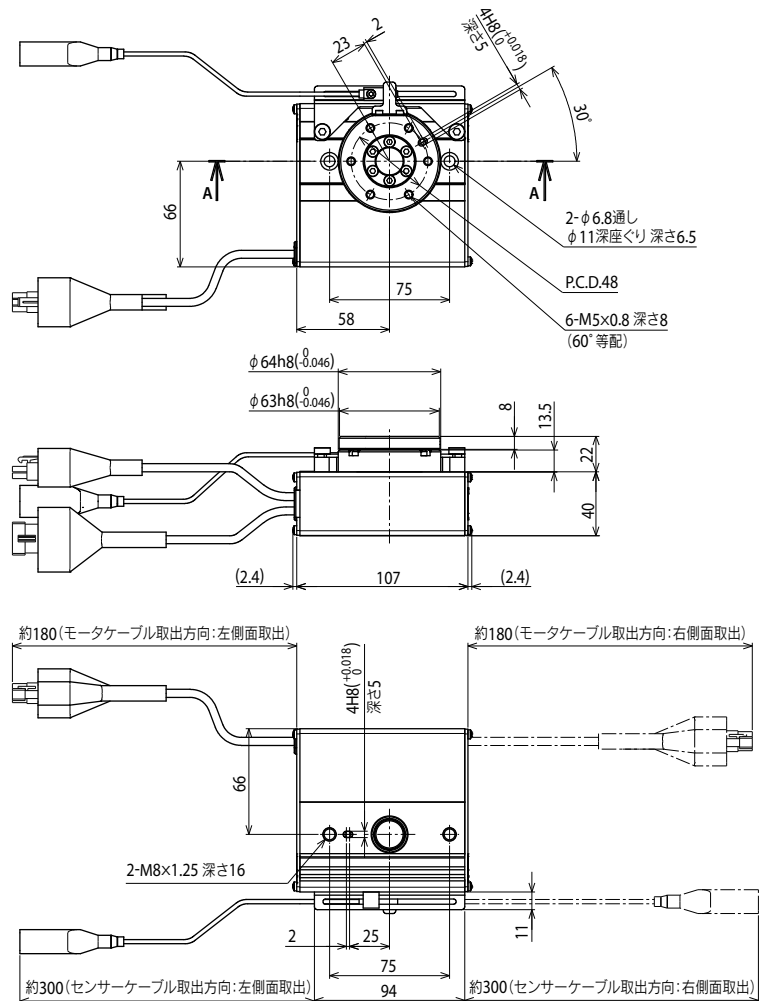


RF03-SH センサー仕様 - 高剛性モデル



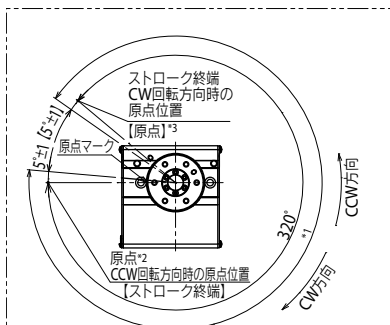
質量 (kg)	1.3
---------	-----

注1. 本図は、軸受け ..... 高剛性  
トルク ..... 標準/高トルク  
で作図されています。  
注2. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

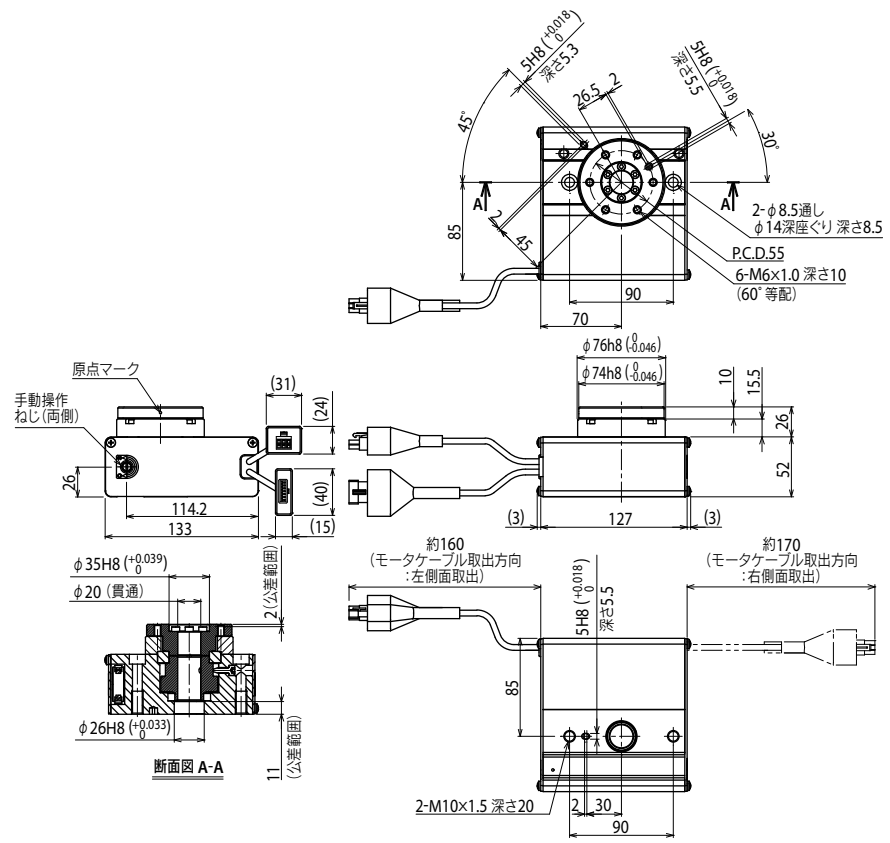




RF04-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



- \*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
- \*2 原点復帰時の位置です。
- \*3 [ ] は原点復帰方向を変更した場合です。



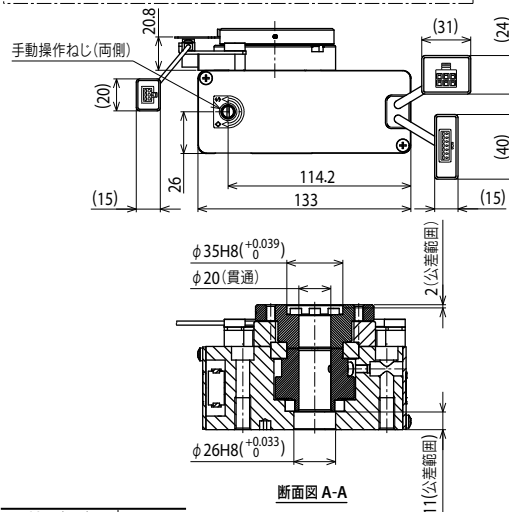
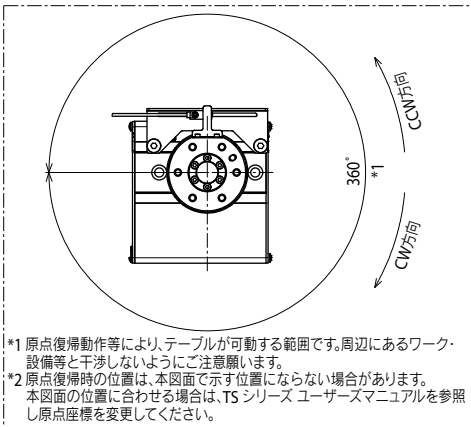
質量 (kg)	2.4
---------	-----

注1. 本図は、軸受け ..... 高剛性トルク ..... 標準/高トルクで作図されています。  
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。



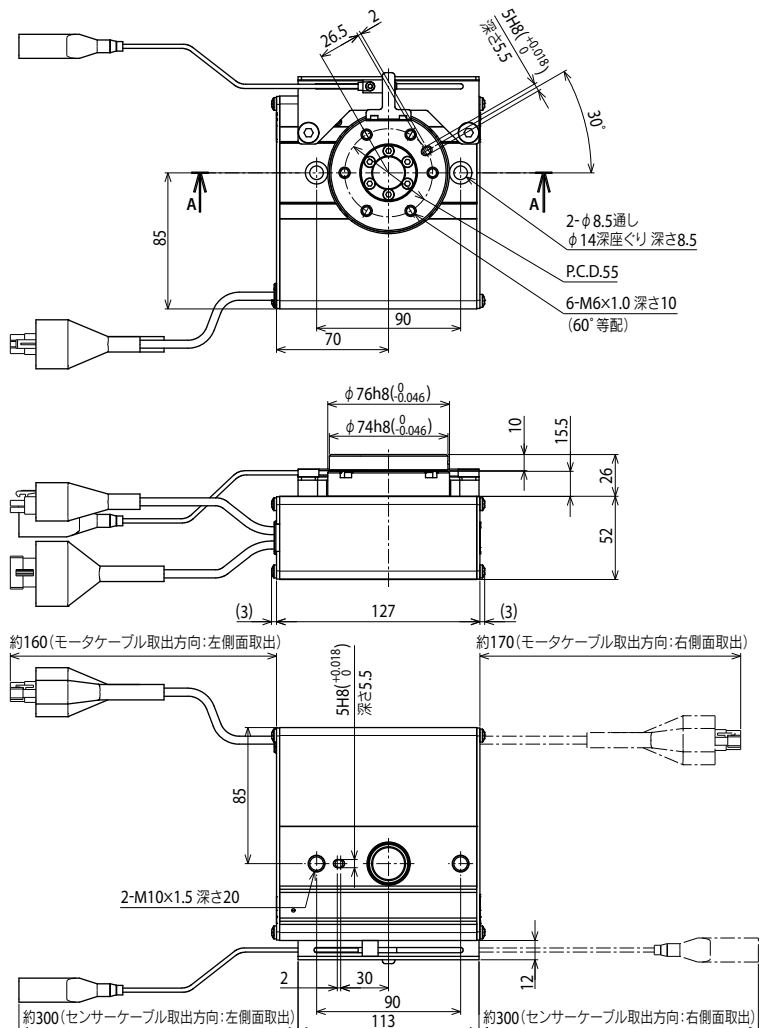


RF04-SH センサー仕様 - 高剛性モデル



質量 (kg)	2.5
---------	-----

注1. 本図は、軸受け ..... 高剛性  
トルク ..... 標準/高トルク  
で作図されています。  
注2. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。



# BD04

ベルトタイプ

● 標準CE対応

## ■ 注文型式

**BD04** - **48** - **N** - **N** - **S2** - **1**

<b>ロボット本体</b>	<b>リード</b> 48:48mm	<b>ブレーキ</b> N:ブレーキなし	<b>原点位置</b> N:標準原点	<b>ストローク</b> 300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm	<b>ケーブル長<sup>※1</sup></b> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	<b>ロボットポジション</b> S2:TS-S2 <sup>※2</sup>	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	
						<b>SH</b> <b>ロボットポジション</b> SH:TS-SH	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	<b>バッテリー</b> B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
						<b>SD</b> <b>ロボットドライバ</b> SD:TS-SD	<b>1</b> <b>I/Oケーブル</b> 1:1m	

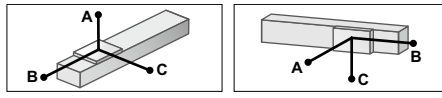
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1100 mm/sec
最大可搬質量	1 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+195.5 mm
本体断面最大外形	W40 mm × H101.9 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。  
 右の「速度-可搬質量」グラフをご参照ください。

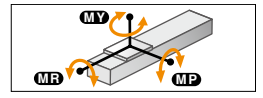
## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)			
	A	B	C		A	B	C
0.5kg	8036	1950	1504	0.5kg	1614	1942	8013
1kg	3933	968	747	1kg	798	961	3969

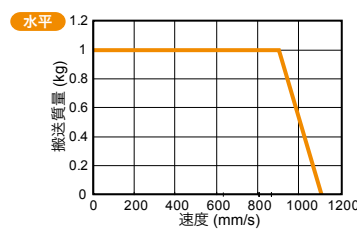
※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。  
 (寿命計算時のストロークは600mm)

## ■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)		
MY	MP	MR
10	10	20

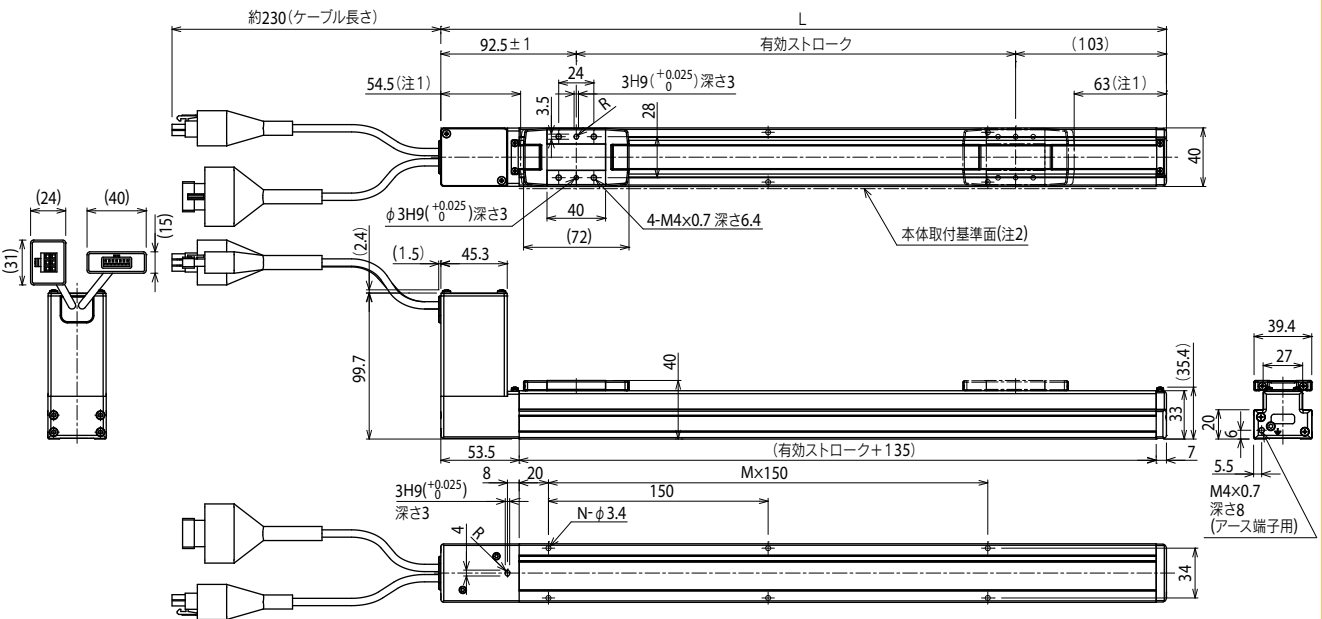
## ■ 速度-可搬質量



## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## BD04



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000
L	495.5	695.5	795.5	895.5	995.5	1095.5	1195.5
M	2	4	4	5	6	6	7
N	6	10	10	12	14	14	16
質量(kg)	1.19	1.45	1.58	1.71	1.84	1.97	2.1

注1. 両端からのメカストップまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)  
 注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)  
 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。

# BD05

ベルトタイプ

● 標準CE対応

## ■ 注文型式

**BD05** - **48** - **N** - **N** - **S2** - **1**

ロボット本体	リード 48:48mm	ブレーキ N:ブレーキなし	原点位置 N:標準原点	ストローク 300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm 1200:1200mm 1500:1500mm 1800:1800mm 2000:2000mm	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	<b>S2</b> ロボットポジション S2:TS-S2 <sup>※2</sup>	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	
						<b>SH</b> ロボットポジション SH:TS-SH	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	<b>バッテリー</b> B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
						<b>SD</b> ロボットドライバ SD:TS-SD	<b>1</b> I/Oケーブル 1:1m	

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1400 mm/sec
最大可搬質量	5 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+241.8 mm
本体断面最大外形	W58 mm × H123 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。  
 右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

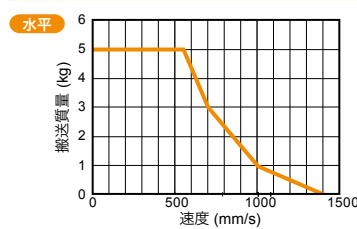
	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
1kg	9445	2274	1681	1784	2312	9545
3kg	2982	702	553	573	743	3082
5kg	1689	385	325	331	429	1789

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません。  
 (寿命計算時のストロークは600mm)

## ■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
27	27	52

## ■ 速度一可搬質量



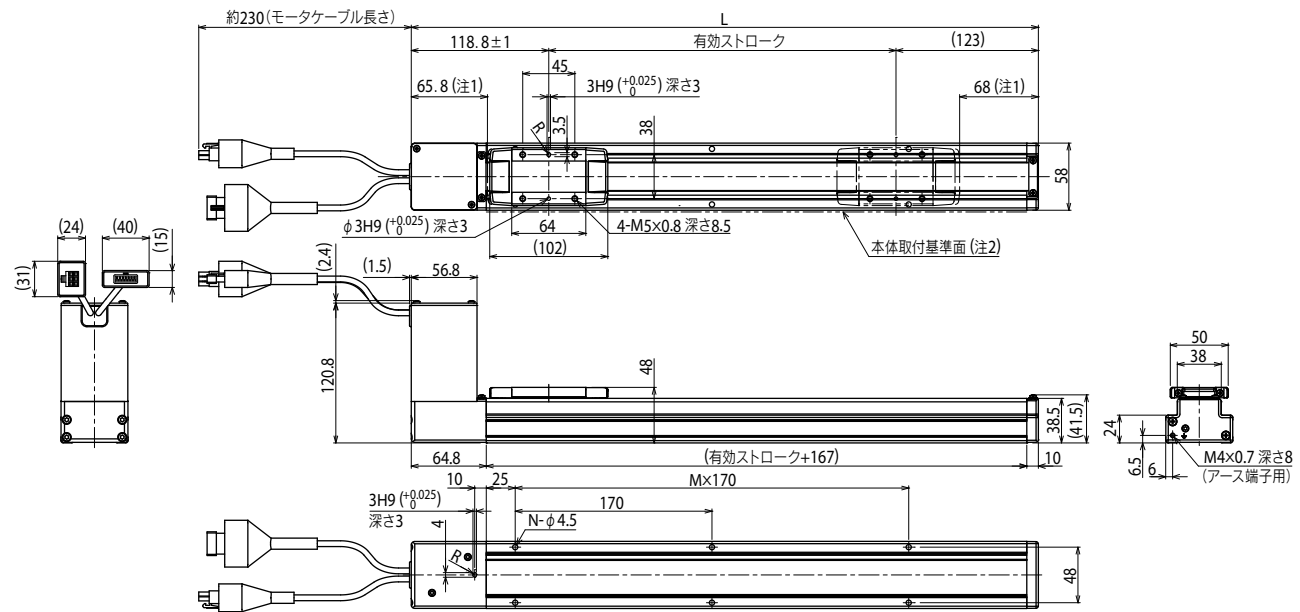
### ■ 早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
5	550	39
3	700	50
1	1000	71
0	1400	100

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## BD05



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	541.8	741.8	841.8	941.8	1041.8	1141.8	1241.8	1441.8	1741.8	2041.8	2241.8
M	2	3	4	4	5	6	6	7	9	11	12
N	6	8	10	10	12	14	14	16	20	24	26
質量 (kg)	2.39	2.85	3.08	3.31	3.54	3.77	4	4.46	5.15	5.84	6.3

注1. 両端からのメカストッパまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)  
 注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)  
 注3. モーターケーブルの最小曲半径はR30です。

# BD07

ベルトタイプ



● 標準CE対応

## ■ 注文型式

<b>BD07</b>	<b>48</b>	<b>N</b>	<b>N</b>			<b>S2</b>	
ロボット本体	リード 48:48mm	ブレーキ N:ブレーキなし	原点位置 N:標準原点	ストローク	ケーブル長 <sup>※1</sup>	ロボットポジション S2:TS-S2 <sup>※2</sup>	入出力
				300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm 1200:1200mm 1500:1500mm 1800:1800mm 2000:2000mm	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m		NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>
						<b>SH</b>	
						ロボットポジション SH:TS-SH	入出力
							NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>
						<b>SD</b>	<b>1</b>
						ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター	56□ステップモータ
分解能	20480 バルス/回転
繰返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1500 mm/sec
最大可搬質量	14 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+285.6 mm
本体断面最大外形	W70 mm × H147.5 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。  
 右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

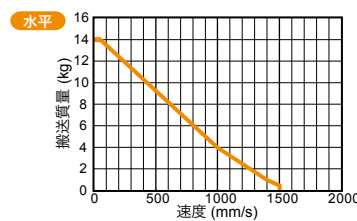
水平使用時 (単位: mm)	A	B	C	壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C	
	3kg	5767	1353		1247	3kg	1324	1354
	8kg	1839	399	458	8kg	474	399	1658
	14kg	829	154	254	14kg	255	151	643

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません。  
 (寿命計算時のストロークは600mm))

## ■ 静的許容モーメント

MY	MP	MR
46	46	101

## ■ 速度一可搬質量



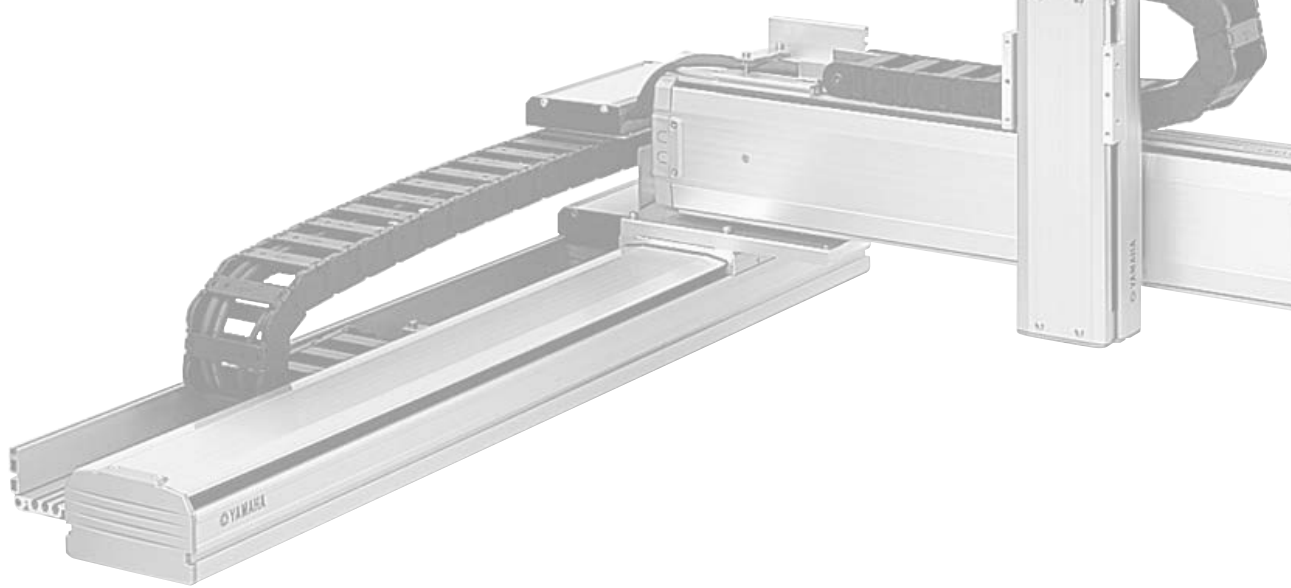
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## BD07

有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	585.6	785.6	885.6	985.6	1085.6	1185.6	1285.6	1485.6	1785.6	2085.6	2285.6
M	2	3	3	4	4	5	5	6	8	9	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	18	20	22
質量 (kg)	4.12	4.8	5.14	5.48	5.82	6.16	6.5	7.18	8.2	9.22	9.9

注1. 両端からのメカストップまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)  
 注2. 本体に片面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)  
 注3. モーターケーブルの最小曲半径はR30です。



# 直交ロボット XY-X SERIES

- 二関節ロボット  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- 二関節ロボット  
LCM100
- 二関節ロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonty
- 二関節ロボット  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ヒック&スライズ  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- フレーム  
タイプ
- ガンバリ  
タイプ
- フレーム  
タイプ
- ヒール  
タイプ
- XZタイプ

## CONTENTS

- アーム&ケーブルバリエーション...374
- 2軸仕様セレクトガイド .....376
- 3軸仕様セレクトガイド .....378
- 注文型式説明.....382
- 注文型式用語説明 .....383

### アームタイプ

PXYx 2軸 C	384
FXYx 2軸 C	386
FXYx 2軸/IO C	388
FXYx 3軸/ZS C	389
FXYx 3軸/ZT6L C	390
FXYBx 2軸 C	392
FXYBx 2軸 S	394
FXYBx 2軸/IO C	396
SXYx 2軸 C	398
SXYx 2軸 S	400
SXYx 2軸/IO C	402
SXYx 3軸/ZF C	404
SXYx 3軸/ZF S	405
SXYx 3軸 ZFL20	406
SXYx 3軸/ZFH C	407
SXYx 3軸/ZS C	408
SXYx 3軸/ZS S	409
SXYx 4軸/ZRF C	410
SXYx 4軸/ZRF S	411
SXYx 4軸/ZRFL20 C	412
SXYx 4軸/ZRFH C	413
SXYx 4軸/ZRS C	414
SXYx 4軸/ZRS S	415
SXYBx 2軸 C	416
SXYBx 3軸/ZF C	418
SXYBx 3軸/ZFL20 C	419
SXYBx 3軸/ZFH C	420

SXYBx 3軸/ZS C	421
SXYBx 4軸/ZRS C	422
NXY 2軸 C	424
NXY 3軸/ZFL C	426
NXY 3軸/ZFH C	428
NXY-W 4軸 C	430
NXY-W 6軸/ZFL C	431
NXY-W 6軸 ZFH C	432
MXYx 2軸 C	434
MXYx 2軸 S	436
MXYx 2軸/IO C	438
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	439
MXYx 3軸ZFH C	440
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C	441
MXYx 4軸/ZRFH C	442
HXYx 2軸 C	444
HXYx 3軸/ZL C	446
HXYx 3軸/ZH C	447
HXYx 4軸/ZRL C	448
HXYx 4軸/ZRH C	449
HXYLx 2軸 C	450

### ガントリタイプ

MXYx 2軸 C	452
MXYx 2軸/IO C	454
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	455
MXYx 3軸/ZFH C	456
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C	457
MXYx 4軸/ZRFH C	458
HXYx 2軸 C	460
HXYx 3軸/ZL C	462
HXYx 3軸/ZH C	463
HXYx 4軸/ZRL C	464
HXYx 4軸/ZRH C	465
HXYLx 2軸 C	466

### ムービングアームタイプ

SXYx 2軸 S	468
SXYx 3軸/ZF S	470
SXYx 3軸/ZFL20 S	471
SXYx 3軸/ZFH S	472
SXYx 3軸 ZS S	473
MXYx 2軸 C	474
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	476
MXYx 3軸/ZFH C	477
HXYx 2軸 C	478
HXYx 3軸/ZH C	480

### ポールタイプ

SXYx 2軸 S	482
MXYx 2軸 C	483
MXYx 2軸 S	484
MXYx 3軸/ZPMH C	485
HXYx 2軸 C	486
HXYx 2軸 S	487
HXYx 3軸/ZPH C	488
HXYx 3軸/ZPH S	489

### XZタイプ

SXYx 2軸/ZF C	490
SXYx 2軸/ZF S	491
SXYx 2軸/ZFL20 C	492
SXYx 2軸/ZS C	493
SXYBx 2軸/ZF C	494
SXYBx 2軸/ZFL20 C	495
MXYx 2軸/ZFL10 C	496
MXYx 2軸/ZFH C	497
HXYx 2軸/ZL C	498
HXYx 2軸/ZH C	499

# アーム&ケーブルバリエーション

## ケーブルバリエーション

ケーブルの仕様はケーブルペア/自立ケーブルの2種類をご用意しています(PXYxは対象外)。

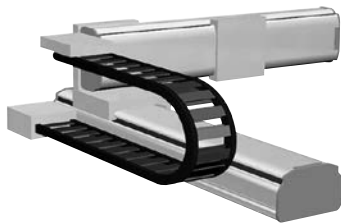
ケーブルペアタイプにはユーザ配線が標準装備されており、ケーブルの増設が簡単に行えます。

自立ケーブルタイプにはユーザ配線とエア配管が標準でセットされています。

また、クリーンルーム用には専用のケーブルダクトをご用意しています(クリーン直交ロボットの詳細はP.530~P.535をご覧ください)。

### ケーブルペア(C)

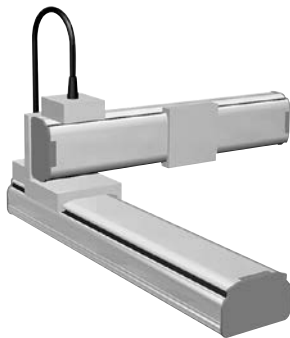
ケーブルペア内に新たにケーブルを追加するときは、占積率(30%以下)等にご注意ください。



※ユーザ配線: 10芯、0.3sq

### 自立ケーブル(S)

自立ケーブルに負荷を掛けると、垂れや断線が発生しますので、ご注意ください。また、ロングストローク時にも垂れが生じることがあります。



※ユーザ配線: 7芯、0.2sq  
※ユーザ配管: φ4エアチューブ2本

## アームバリエーション

直交型ロボットの機種選定は、用途と動作エリアによるバリエーション選びから始まります。お客様の作業形態やスペースに合わせ、最適な組合せを選択していただけます。

### アームタイプ

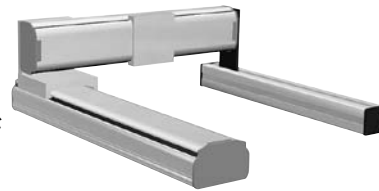
Y軸のスライダが動作するタイプ



P.384

### ガントリタイプ

アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ



P.452

### ムービングアームタイプ

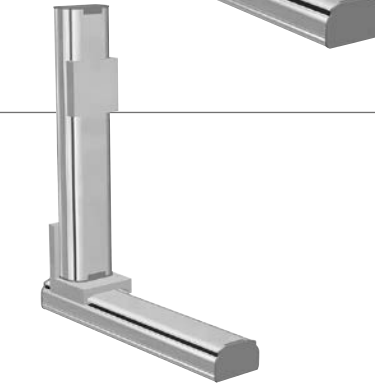
Y軸アーム全体が動作するタイプ



P.468

### ポールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ



P.482

### XZタイプ

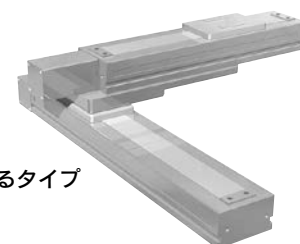
水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ



P.490

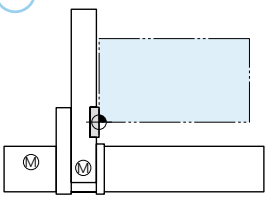
### クリーンタイプ

クリーンルーム専用  
上向きに設置された  
Y軸のスライダが動作するタイプ

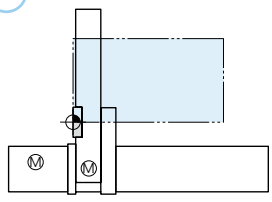


P.530

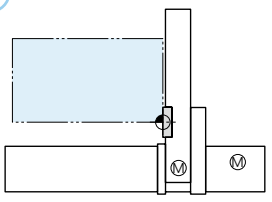
A1



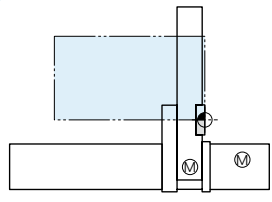
A2



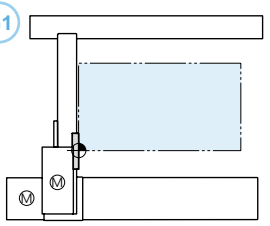
A3



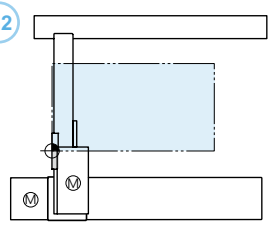
A4



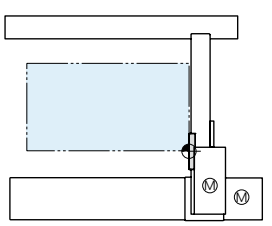
G1



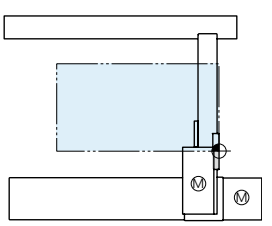
G2



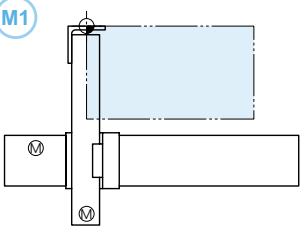
G3



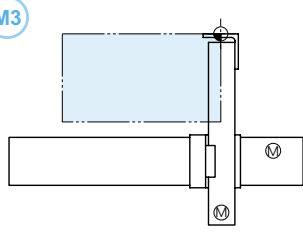
G4



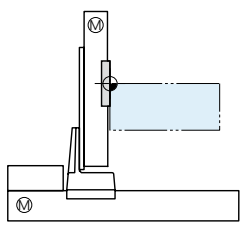
M1



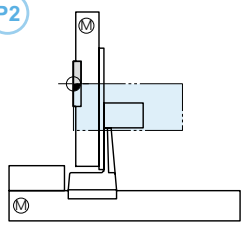
M3



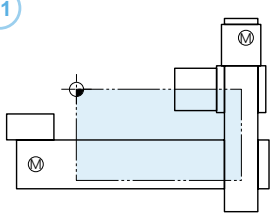
P1



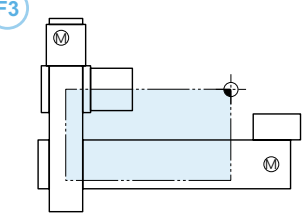
P2



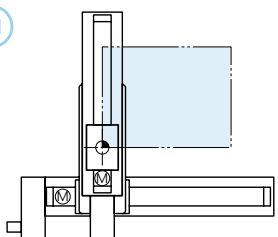
F1



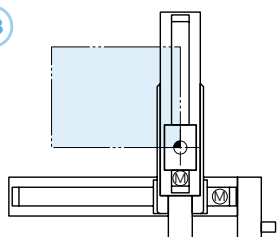
F3



T1



T3



# 2軸仕様セレクトガイド

## 選定方法

①から順番に条件を確認しながら右へお進みください。⑥でご希望の機種をお選びいただけます。

### ① アームバリエーションを選択

#### アームタイプ

Y軸のスライダが動作するタイプ

#### ガントリタイプ

アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ

#### ムービングアームタイプ

Y軸アーム全体が動作するタイプ

#### ボールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

#### XZタイプ

水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ

### ② Y軸のストロークと可搬質量の両方を満たす行を選び右へ移動

### ③ ケーブルの種類を確認

### ④ X軸ストロークを確認

### ⑤ ご希望の速度を選択

### ⑥ 機種決定



		Y軸ストローク (mm)									
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
可搬質量 (kg)		4.5	4.5	3.5	2.5	2	1.5				

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)		12	11	9	7						
		12	11	9	7						
		7	6	5	3						
		7	6	5	3						
		7	6	5	3						
		20	17	15	13	11	9				
		20	17	15	13	11	9				
		19	16	14	12	10	8				
		14	12	10	8	7					
		25	21	18	16	13	11				
		30	25	20	16						
		30	25	20	16						
	29	24	19	15							
		40	35	30							
		40	35	30							

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)					30			25	20		
					29			24	19		
							50				
							50				

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)		15	14	13							
				20							
					30						

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)					8						
					20						
					20						
							30				
						30					

		Z軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)			10								
			10								
			8								
		3									
		5									
			10								
			8								
			15								
		14	13	12							
				20							
				30							



③
ケーブル種類
ケーブルベア

④
X軸ストローク (mm)
150~650

⑤
最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)
720 / 720

⑥ 機種決定	
型式 <sup>(※1)</sup>	掲載ページ
PXYx-C-A*	P384

ケーブル種類
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
自立ケーブル
ケーブルベア
ケーブルベア
自立ケーブル
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
自立ケーブル
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア

X軸ストローク (mm)
150~1050
150~1050
150~2450
150~950
150~2450
150~1050
150~850
150~1050
150~3050
500~2000
250~1250
250~850
250~1250
250~1250
250~1250
1150~2050

最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)
1200 / 800
1200 / 800
1875 / 1875
1875 / 1875
1875 / 1875
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200
1875 / 1875
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200

型式	掲載ページ
FXYx-C-A*	P386
FXYx-C-A* (I/O)	P388
FXYBx-C-A*	P392
FXYBx-S-A*	P394
FXYBx-C-A* (I/O)	P396
SXYx-C-A*	P398
SXYx-S-A*	P400
SXYx-C-A* (I/O)	P402
SXYBx-C-A*	P416
NXY-C-A*	P424
MXYx-C-A*	P434
MXYx-S-A*	P436
MXYx-C-A* (I/O)	P438
HXYx-C-A*	P444
HXYLx-C-A*	P450

ケーブル種類
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア

X軸ストローク (mm)
250~1050
250~1050
250~1250
1150~2050

最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200

型式	掲載ページ
MXYx-C-G*	P452
MXYx-C-G* (I/O)	P454
HXYx-C-G*	P460
HXYLx-C-G*	P466

ケーブル種類
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア

X軸ストローク (mm)
150~850
250~1250
250~1250

最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)
1200 / 1200
1200 / 1200
1200 / 1200

型式	掲載ページ
SXYx-C-M*	P468
MXYx-C-M*	P474
HXYx-C-M*	P480

ケーブル種類
自立ケーブル
ケーブルベア
自立ケーブル
ケーブルベア
自立ケーブル

X軸ストローク (mm)
150~850
250~1250
250~950
250~1250
250~850

最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 600

型式	掲載ページ
SXYx-S-P*	P482
MXYx-C-P*	P483
MXYx-S-P*	P484
HXYx-C-P*	P486
HXYx-S-P*	P487

ケーブル種類
ケーブルベア
自立ケーブル
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア
ケーブルベア

X軸ストローク (mm)
150~1050
150~850
150~1050
150~1050
150~1050
150~3050
150~3050
150~1050
150~1050
250~1250
250~1250

最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 1200
1200 / 1000
1200 / 500
1875 / 600
1875 / 1200
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 600
1200 / 300

型式	掲載ページ
SXYx-C-F* (ZF)	P490
SXYx-S-F* (ZF)	P491
SXYx-C-F* (ZFL20)	P492
SXYx-C-F* (ZS12)	P493
SXYx-C-F* (ZS6)	P493
SXYBx-C-F* (ZF)	P494
SXYBx-C-F* (ZFL20)	P495
MXYx-C-F* (ZFL10)	P496
MXYx-C-F* (ZFH)	P497
HXYx-C-F* (ZL)	P498
HXYx-C-F* (ZH)	P499

※1. 型式内の\*には数字が入り、アームバリエーションを表します。詳しくはP.374をご覧ください。

# 3軸仕様セレクトガイド

## 選定方法

①から順番に条件を確認しながら右へお進みください。⑥でご希望の機種をお選びいただけます。

### ① アームバリエーションを選択

#### アームタイプ

Y軸のスライダが動作するタイプ

#### ムービングアームタイプ

Y軸アーム全体が動作するタイプ

#### ガントリタイプ

アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ

#### ボールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

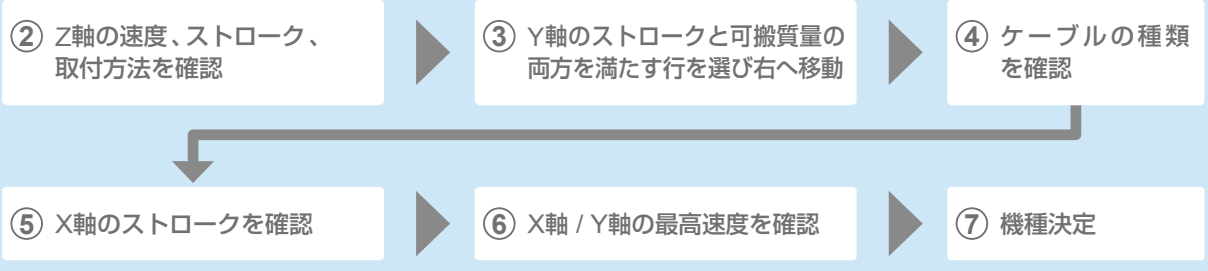
①

### アームタイプ

② Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
800	50~300	ベース固定・ テーブル移動タイプ (60W)
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	250	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	
	550	
300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	

③

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
	3									
	5				3					
	3									
	10	9	7	5	3					
	10	8	6	4	2					
	10	9	7	5	3	1				
	10	9	7	5	3					
	10	10	8	6	4	2				
	10	9	7	5	3	1				
	8			6	4	2				
	8	7	5	3	1					
	8	6	4	2	1					
	13	10	8	6	4	2				
	12	9	7	5	3	1				
	11	8	6	4	2	1				
	3									
	3									
	5									
	5									
	8	6	4	2	1					
	7	5	3	1						
	6	4	2							
	7	5	3	1						
	6	4	2							
	5	3	1							
	7	5	3	1						
	6	4	2							
	5	3	1							
	3									
	5				4	3				
	8					5	3			
	8				7	4	2			
	8			6	3	1				
	13	12	10	8	5	3				
	13	11	9	7	4	2				
	12	10	8	6	3	1				
	15			12	12	8				
	15			11	11	7				
	15			10	10	6				
	8									
	8					7				
	8					6				
	14				12	8				
	13				11	7				
	12				10	6				
	20					18				
	20					17				
	20				19	16				
	20				18	15				
	25				20	18				
	25				20	17				
	24				19	16				
	23				18	15				



④	⑤	⑥	⑦ 機種決定	
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式 <sup>(※1)</sup>	掲載ページ
ケーブルベア	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*-ZS12 FXYx-C-A*-ZS6 FXYx-C-A*-ZT6L	P389 P389 P390
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZF	P404
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-A*-ZF	P405
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFL20	P406
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFH	P407
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZS12	P408
自立ケーブル	150~850		SXYx-S-A*-ZS12	P408
ケーブルベア	150~1050		SXYx-C-A*-ZS6	P409
自立ケーブル	150~850		SXYx-S-A*-ZS6	P409
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZF	P418
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFL20	P419
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFH	P420
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS12	P421
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS6	P421
ケーブルベア	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFL20	P426
ケーブルベア	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFH	P428
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL10	P439
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL20	P439
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFH	P440
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZL	P446
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZH	P447

※1. 型式内の\*には数字が入り、アームバリエーションを表します。詳しくはP.374をご覧ください。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- ターム
- ガイド
- ターム
- ターム
- ターム
- XZターム

# 3軸仕様セレクトガイド

①

## ガントリータイプ

Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	250	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	
300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	

③

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)										
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
可搬質量 (kg)	15							12			
	15							11			
	15							10			
	8										
	8										
	8										
	14							12			
	13							11			
	12							10			
	20										
20											
20											
20											
30											
30											
30											
30											

## ムービングアームタイプ

Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)	9	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	8	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	9	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	3									
5										
12										
11										
10										
8										
12										
11										
10										
18										
18				17						
18				16						
18				15						

## ボールタイプ

Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
1200	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	
	650	
1200	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	
	650	

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)										
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
可搬質量 (kg)	10										
	9										
	8										
	15										
	15										
	15										
	15										
	15										
	15										
	15										

④	⑤	⑥	⑦機種決定	
ケーブル種類	X軸ストローク(mm)	最高速度(X軸/Y軸) (mm/sec)	型式 <sup>(※1)</sup>	掲載ページ
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL10	<a href="#">P.455</a>
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL20	<a href="#">P.455</a>
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFH	<a href="#">P.456</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZL	<a href="#">P.462</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZH	<a href="#">P.463</a>

ケーブル種類	X軸ストローク(mm)	最高速度(X軸/Y軸) (mm/sec)	型式 <sup>(※1)</sup>	掲載ページ
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZF	<a href="#">P.470</a>
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFL20	<a href="#">P.471</a>
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFH	<a href="#">P.472</a>
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS12	<a href="#">P.473</a>
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS6	<a href="#">P.473</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL10	<a href="#">P.476</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL20	<a href="#">P.476</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFH	<a href="#">P.477</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*-ZH	<a href="#">P.480</a>

ケーブル種類	X軸ストローク(mm)	最高速度(X軸/Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	MXYx-C-P2-ZPMH	<a href="#">P.485</a>
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P2-ZPH	<a href="#">P.488</a>
自立ケーブル	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P1-ZPH	<a href="#">P.489</a>

※1. 型式内の\*には数字が入り、アームバリエーションを表します。  
詳しくはP.374をご覧ください。

# 注文型式説明

ヤマハ直交ロボットXY-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

## 〈例〉

### ■ 2軸仕様

#### ● メカ ▶ FXYx (アームタイプ)

- ・ ケーブルバリエーション ▶ ケーブルベア
- ・ 組合せ (アームバリエーション) ▶ A1
- ・ X軸ストローク ▶ 450mm
- ・ Y軸ストローク ▶ 350mm
- ・ ロボットケーブル長 ▶ 3.5M

#### ● コントローラ ▶ RCX320

### ● 注文型式

## FXYx-C-A1-45-35-3L-RCX320

メカ部分

コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

RCX320 ▶ [P.622](#)

①ロボット本体	②ケーブル	③組合せ <sup>※1</sup>	④X軸ストローク	⑤Y軸ストローク	⑥ケーブル長	⑨適用コントローラ																													
<table border="1"> <tr><td>PXYx</td></tr> <tr><td>FXYx</td></tr> <tr><td>FXYBx</td></tr> <tr><td>SXYx</td></tr> <tr><td>SXYBx</td></tr> <tr><td>NXY</td></tr> <tr><td>MXYx</td></tr> <tr><td>HXYx</td></tr> <tr><td>HXYLx</td></tr> </table>	PXYx	FXYx	FXYBx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	HXYLx	<table border="1"> <tr><td>C</td><td>ケーブルベア</td></tr> <tr><td>S</td><td>自立ケーブル</td></tr> </table>	C	ケーブルベア	S	自立ケーブル	<table border="1"> <tr><td>A1 ~ 4</td><td>アームタイプ</td></tr> <tr><td>G1 ~ 4</td><td>ガントリタイプ</td></tr> <tr><td>M1/M3</td><td>ムービングアームタイプ</td></tr> <tr><td>P1/P2</td><td>ボールタイプ</td></tr> <tr><td>F1/F3</td><td>XZタイプ</td></tr> </table>	A1 ~ 4	アームタイプ	G1 ~ 4	ガントリタイプ	M1/M3	ムービングアームタイプ	P1/P2	ボールタイプ	F1/F3	XZタイプ			<table border="1"> <tr><td>3L</td><td>3.5m</td></tr> <tr><td>5L</td><td>5m</td></tr> <tr><td>10L</td><td>10m</td></tr> </table>	3L	3.5m	5L	5m	10L	10m	RCX320
PXYx																																			
FXYx																																			
FXYBx																																			
SXYx																																			
SXYBx																																			
NXY																																			
MXYx																																			
HXYx																																			
HXYLx																																			
C	ケーブルベア																																		
S	自立ケーブル																																		
A1 ~ 4	アームタイプ																																		
G1 ~ 4	ガントリタイプ																																		
M1/M3	ムービングアームタイプ																																		
P1/P2	ボールタイプ																																		
F1/F3	XZタイプ																																		
3L	3.5m																																		
5L	5m																																		
10L	10m																																		

※1. アームバリエーション(組み合わせ)の詳細はP.374をご覧ください。

## 〈例〉

### ■ 3/4軸仕様

#### ● メカ ▶ SXYx (ムービングアームタイプ)

- ・ ケーブルバリエーション ▶ 自立ケーブル
- ・ 組合せ (アームバリエーション) ▶ M3
- ・ X軸ストローク ▶ 850mm
- ・ Y軸ストローク ▶ 150mm
- ・ Z軸ストローク ▶ 150mm
- ・ ロボットケーブル長 ▶ 5M

#### ● コントローラ ▶ RCX340

### ● 注文型式

## SXYx-S-M3-85-15-ZFH-15-5L-RCX340

メカ部分







コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

RCX340 ▶ [P.632](#)

①ロボット本体	②ケーブル	③組合せ	④X軸ストローク	⑤Y軸ストローク	⑥ZR軸	⑦Z軸ストローク	⑧ケーブル長	⑨適用コントローラ																																											
<table border="1"> <tr><td>FXYx</td></tr> <tr><td>SXYx</td></tr> <tr><td>SXYBx</td></tr> <tr><td>NXY</td></tr> <tr><td>MXYx</td></tr> <tr><td>HXYx</td></tr> </table>	FXYx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	<table border="1"> <tr><td>C</td><td>ケーブルベア</td></tr> <tr><td>S</td><td>自立ケーブル</td></tr> </table>	C	ケーブルベア	S	自立ケーブル	<table border="1"> <tr><td>A1 ~ 4</td><td>アームタイプ</td></tr> <tr><td>G1 ~ 4</td><td>ガントリタイプ</td></tr> <tr><td>M1/M3</td><td>ムービングアームタイプ</td></tr> <tr><td>P1/P2</td><td>ボールタイプ</td></tr> </table>	A1 ~ 4	アームタイプ	G1 ~ 4	ガントリタイプ	M1/M3	ムービングアームタイプ	P1/P2	ボールタイプ			<table border="1"> <tr><td>ZS</td><td>シャフト上下タイプ</td></tr> <tr><td>ZT</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(60W)</td></tr> <tr><td>ZF</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)</td></tr> <tr><td>ZFL/ZL</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)</td></tr> <tr><td>ZFH/ZH</td><td>テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)</td></tr> <tr><td>ZPMH/ZPH</td><td>ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)</td></tr> <tr><td>ZRF</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸</td></tr> <tr><td>ZRS</td><td>シャフト上下タイプZR軸一体型</td></tr> <tr><td>ZRFL/ZRL</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸</td></tr> <tr><td>ZRFH/ZRH</td><td>テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸</td></tr> </table>	ZS	シャフト上下タイプ	ZT	ベース固定・テーブル移動タイプ(60W)	ZF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)	ZFL/ZL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	ZFH/ZH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	ZPMH/ZPH	ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	ZRF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸	ZRS	シャフト上下タイプZR軸一体型	ZRFL/ZRL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸	ZRFH/ZRH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸	<table border="1"> <tr><td>3L</td><td>3.5m</td></tr> <tr><td>5L</td><td>5m</td></tr> <tr><td>10L</td><td>10m</td></tr> </table>	3L	3.5m	5L	5m	10L	10m	RCX340
FXYx																																																			
SXYx																																																			
SXYBx																																																			
NXY																																																			
MXYx																																																			
HXYx																																																			
C	ケーブルベア																																																		
S	自立ケーブル																																																		
A1 ~ 4	アームタイプ																																																		
G1 ~ 4	ガントリタイプ																																																		
M1/M3	ムービングアームタイプ																																																		
P1/P2	ボールタイプ																																																		
ZS	シャフト上下タイプ																																																		
ZT	ベース固定・テーブル移動タイプ(60W)																																																		
ZF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)																																																		
ZFL/ZL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)																																																		
ZFH/ZH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)																																																		
ZPMH/ZPH	ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)																																																		
ZRF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸																																																		
ZRS	シャフト上下タイプZR軸一体型																																																		
ZRFL/ZRL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸																																																		
ZRFH/ZRH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸																																																		
3L	3.5m																																																		
5L	5m																																																		
10L	10m																																																		

# 注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②ケーブル	ケーブルの仕様を選択できます。詳細はP.374をご覧ください。 C：ケーブルペア S：自立ケーブル
③組合せ (アームバリエーション)	アームのバリエーション及び組合せ方を選択できます。 <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p>●アームタイプ</p> <p>Y軸のスライダが動作するタイプ</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>●ガントリタイプ</p> <p>アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>●ムービングアームタイプ</p> <p>Y軸アーム全体が動作するタイプ</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>●ボールタイプ</p> <p>Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>●XZタイプ</p> <p>水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>●クリーンタイプ</p> <p>クリーンルーム専用 上向きに設置されたY軸のスライダが動作するタイプ</p>  </div> </div> <p>組合せについてはP.374をご覧ください。</p>
④X軸ストローク	X軸のストロークを選択してください。 cm単位でご記入ください。(500mmストロークの場合▷50)
⑤Y軸ストローク	Y軸のストロークを選択してください。 cm単位でご記入ください。(500mmストロークの場合▷50)
⑥ZR軸	Z軸の取付方法を選択してください。4軸仕様の場合はR軸が付きまます。 <b>【3軸】</b> ZS : シャフト上下タイプ ZT : ベース固定・テーブル移動タイプ(60W) ZF : ベース固定・テーブル移動タイプ(100W) ZFL/ZL : ベース固定・テーブル移動タイプ(200W) ZFH/ZH : テーブル固定・ベース移動タイプ(200W) ZPMH/ZPH : ポールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W) <b>【4軸】</b> ZRF : ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸 ZRS : シャフト上下タイプZR軸一体型 ZRL/ZRFL : ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸 ZRH/ZRFH : テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸
⑦Z軸ストローク	Z軸のストロークを選択してください。 cm単位でご記入ください。(150mmストロークの場合▷15)
⑧ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
⑨適用コントローラ	2軸仕様 : RCX320をご選択ください。 3/4軸仕様 : RCX340をご選択ください。

二関節ロボット

単軸ロボット

二関節ロボット

二関節ロボット

単軸ロボット

二関節ロボット

単軸ロボット

小型単軸ロボット

直交ロボット

ピンク&グリーン

クリーン

コントローラ

各種情報

アーム

ガントリ

ムービング

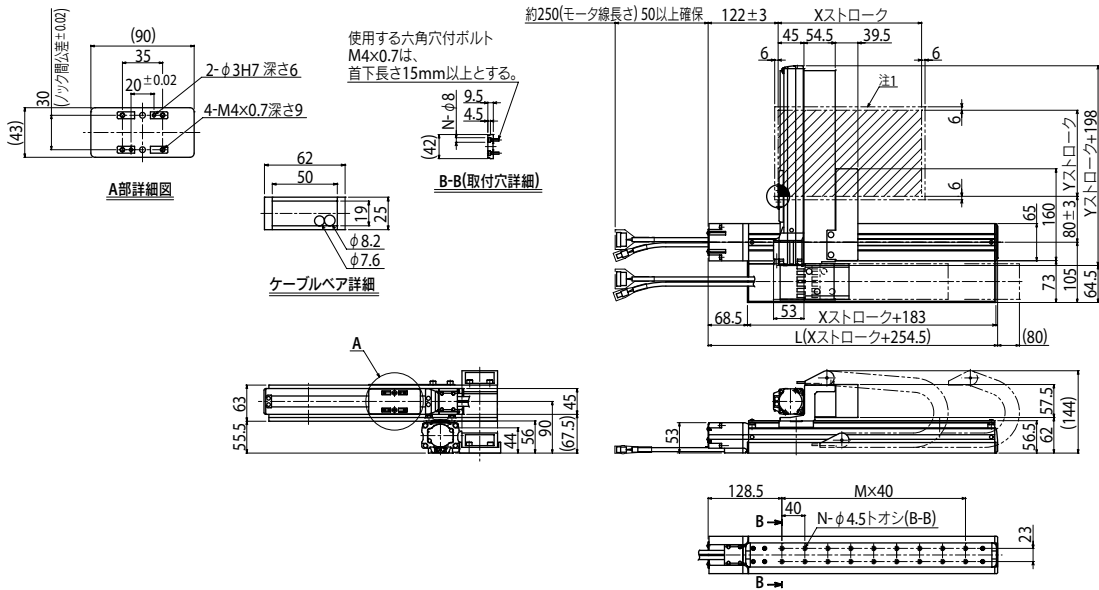
ボール

XZタイプ

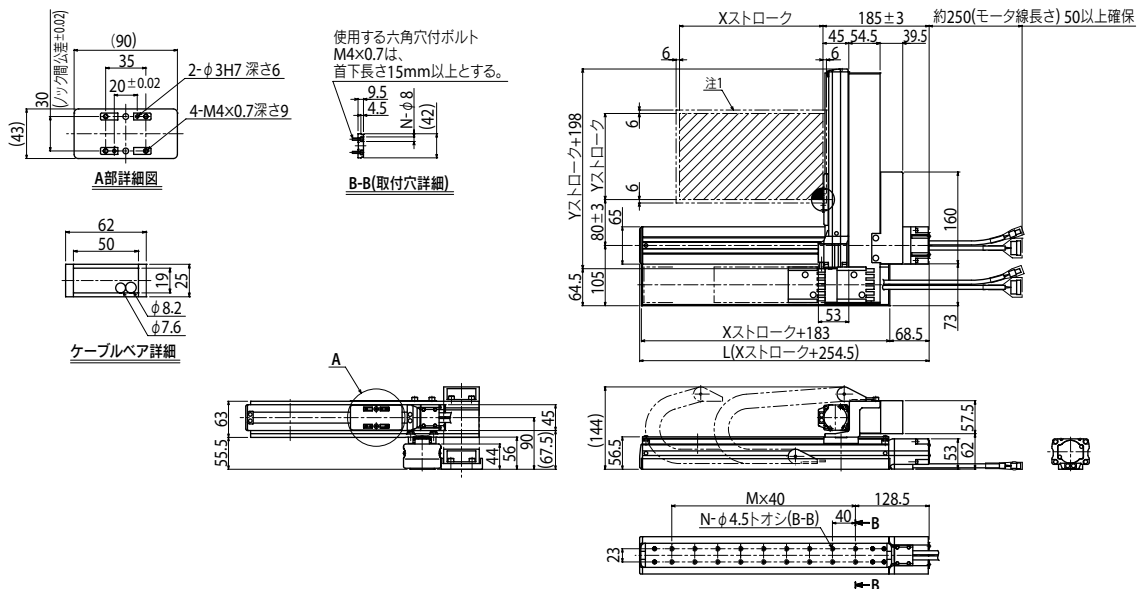




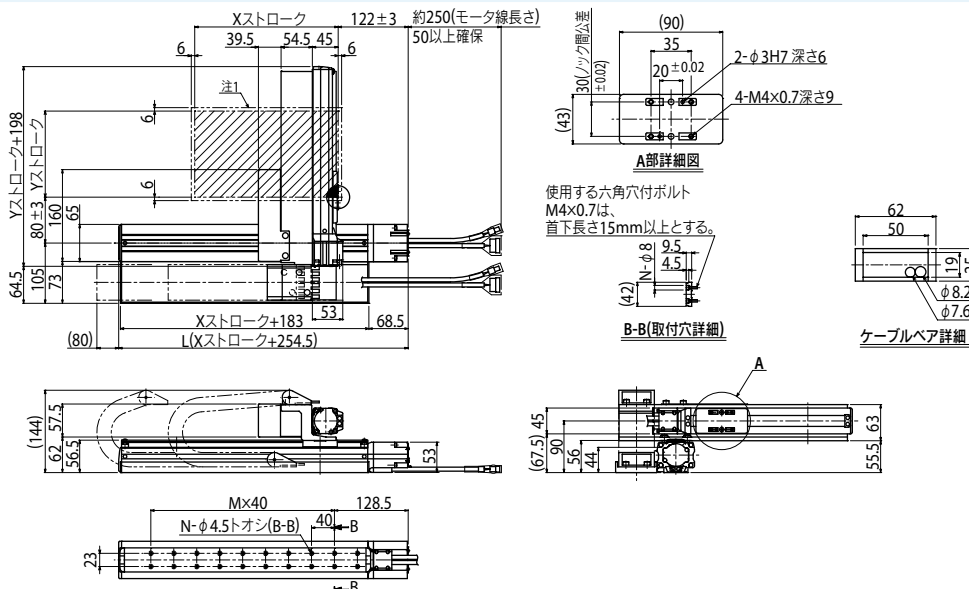
PXYx 2軸 **A2**



PXYx 2軸 **A3**



PXYx 2軸 **A4**



LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XY-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 テーブル  
 2軸  
 4軸  
 6軸  
 7軸  
 パーツ  
 XZ案内

# FXYx 2軸

●アームタイプ ●ケーブルベア



## 注文型式

**FXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
A1	A1	A1	15~105cm	15~55cm	3L:3.5m						
A2	A2	A2			5L:5m						
A3	A3	A3			10L:10m						
A4	A4	A4									

コントローラ各種設定項目をご指定ください。 **RCX320 ▶ P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12
ボールネジリード <sup>※2</sup> (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度 <sup>※3</sup>	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

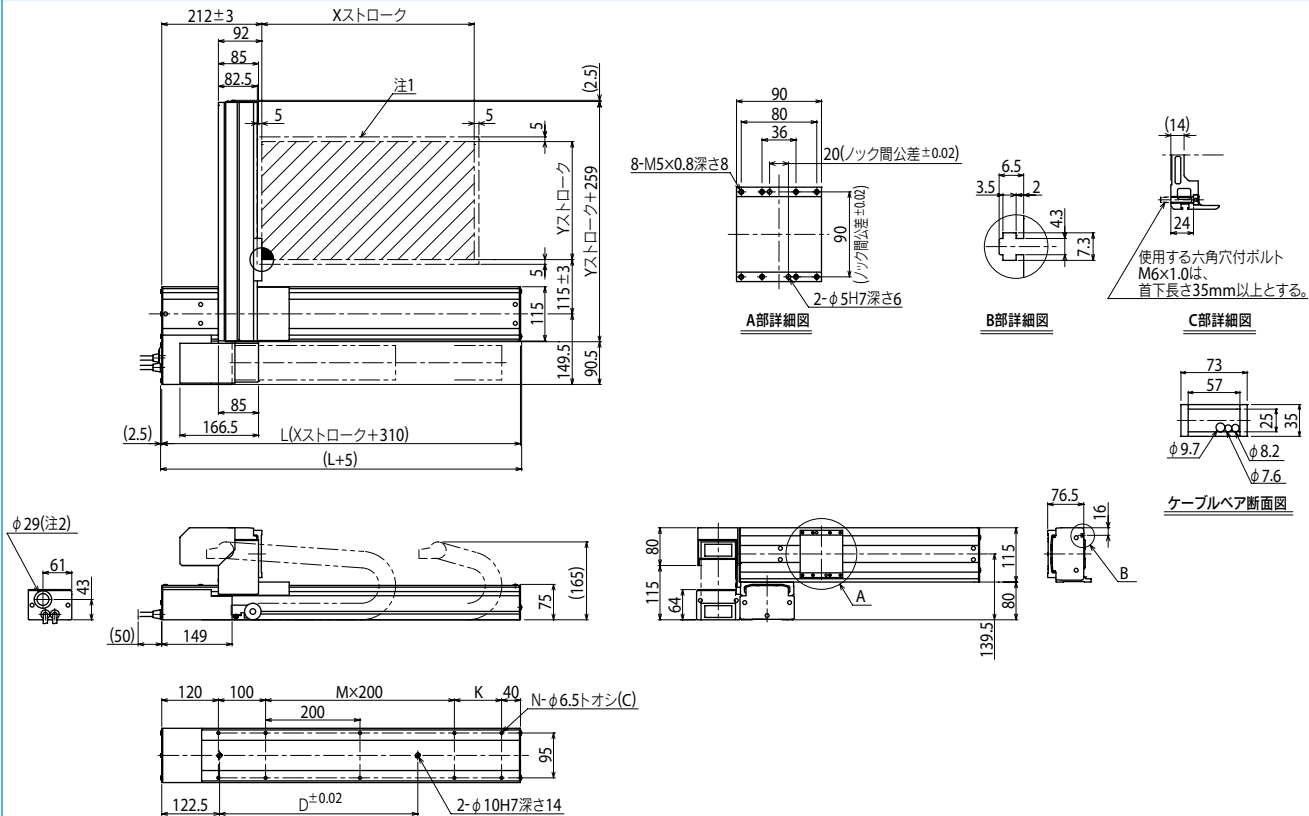
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

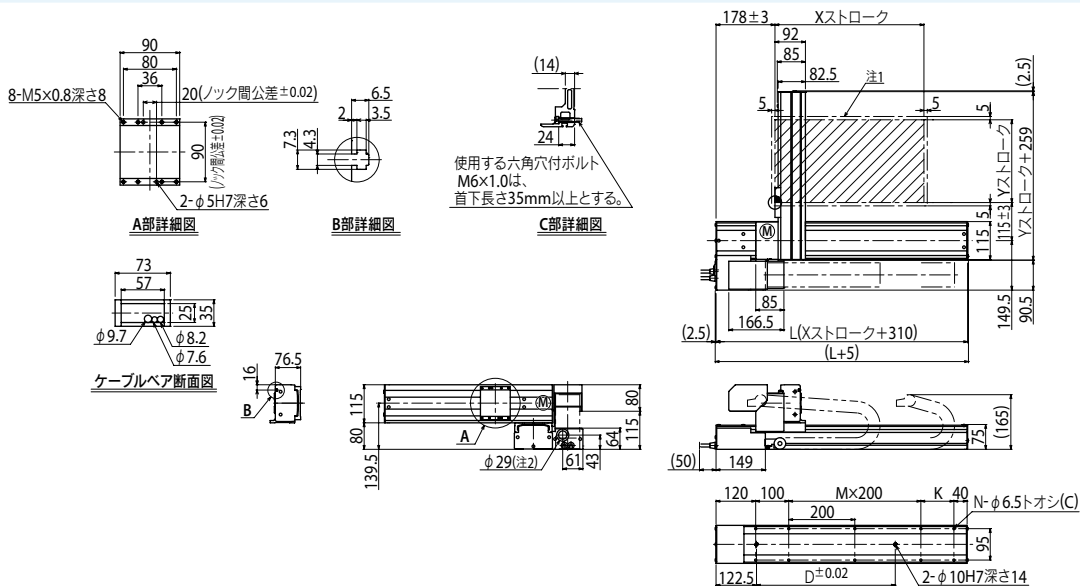
## FXYx 2軸 A1



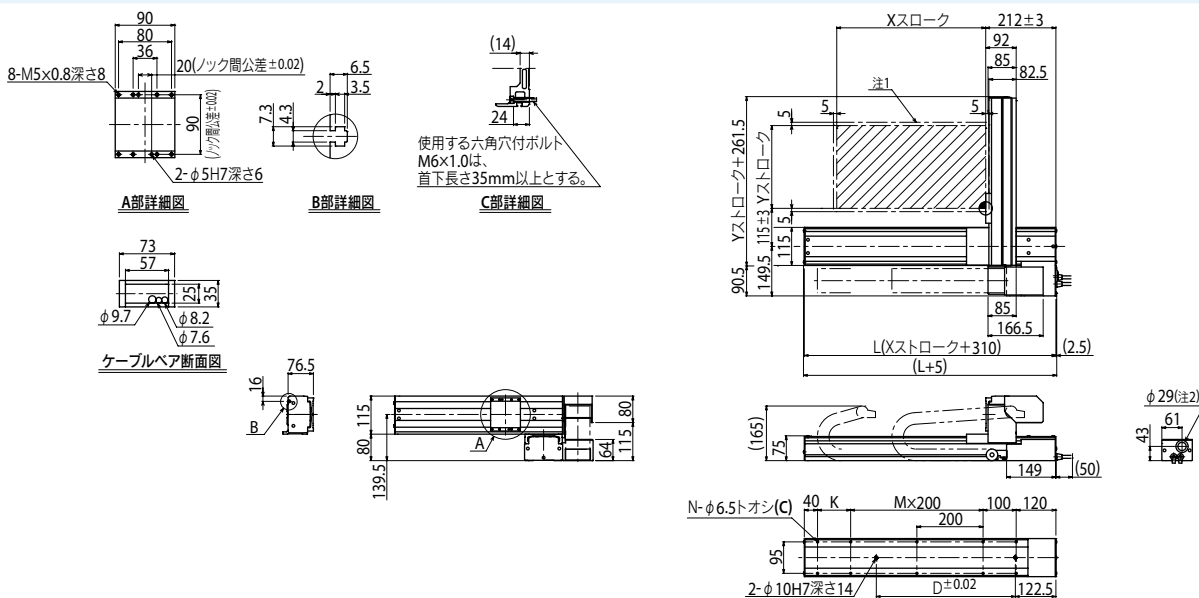
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16		
Yストローク	150	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780		600		540	
	速度設定		—		80%		65%		50%		45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

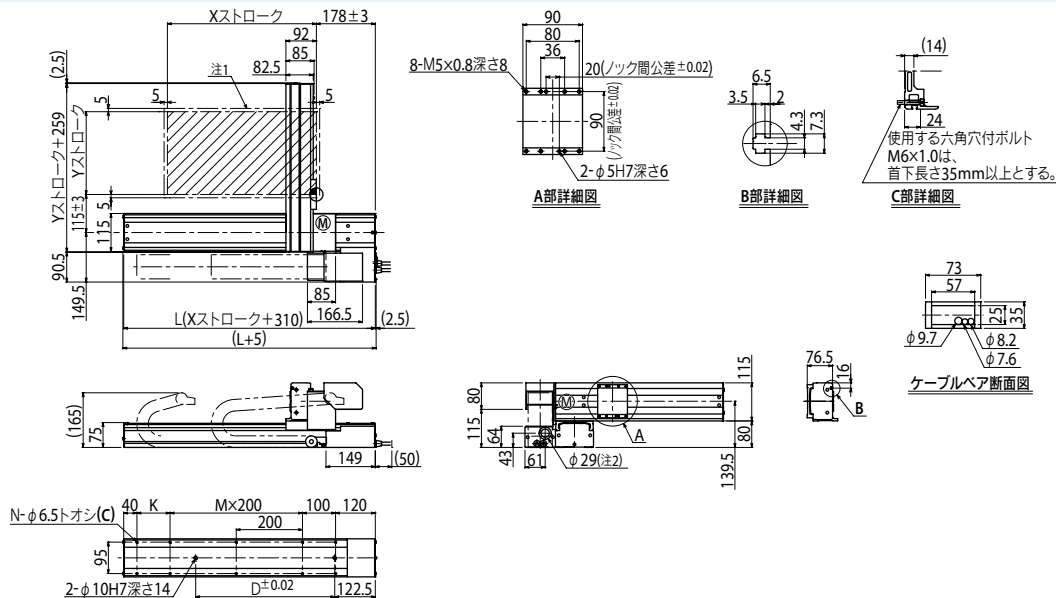
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3

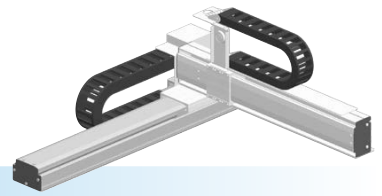


FXYx 2軸 A4



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
フレーム  
カム  
カム  
カム  
カム  
カム  
カム

# FXYx 2軸/IO



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

## ■ 注文型式

**FXYx - C** [ ] [ ] [ ] **- IO** [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク (15~105cm) - Y軸ストローク (15~55cm) - Z軸 - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA(OPA) - オプションB(OPB) - ビジョンシステム - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶P.622

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12
ボールネジリード*2 (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度*3	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

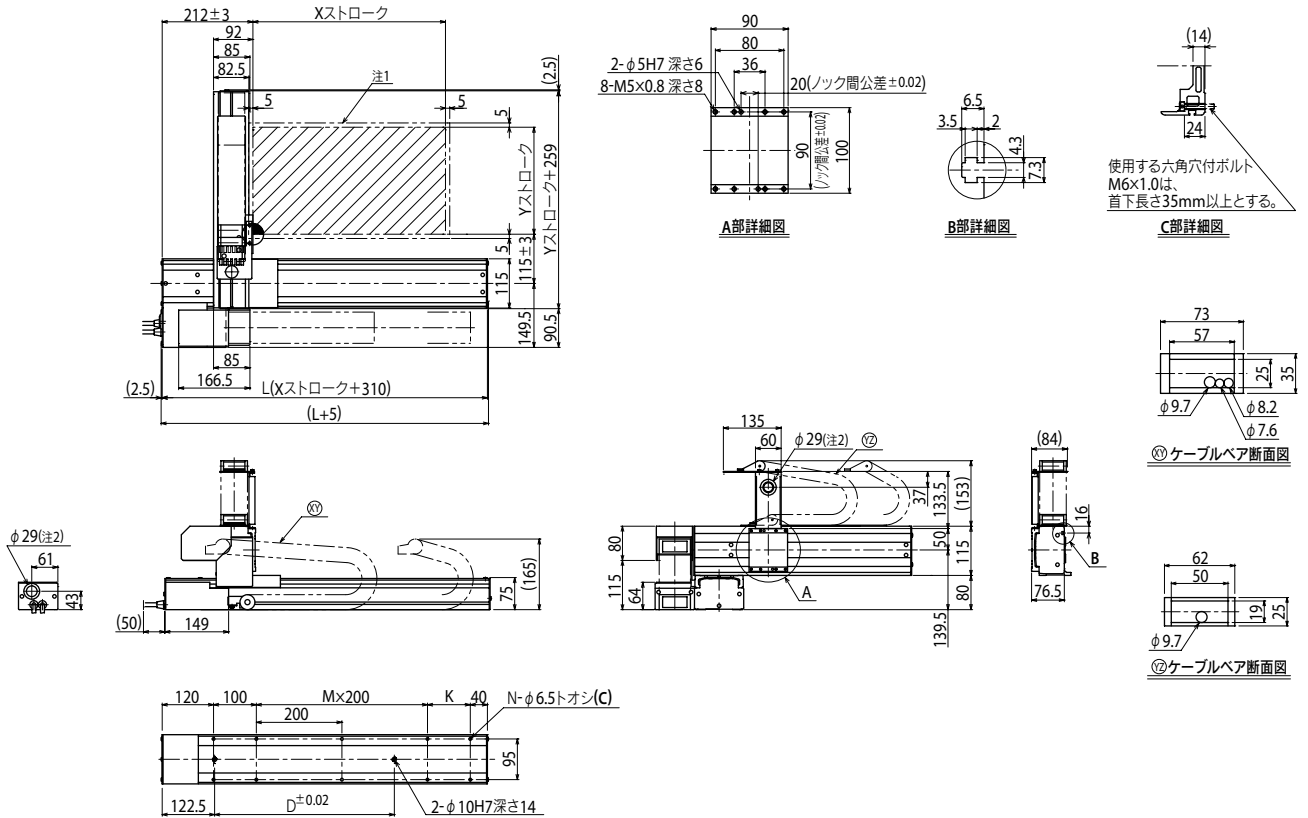
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

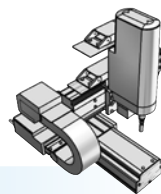
## FXYx 2軸/IO (A1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960	780	600	540		
速度設定	—		—		80%	65%	50%	45%		

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# FXYx 3軸/ZS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ

## 注文型式

**FXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 15~105cm	Y軸 15~55cm	ZF軸 ZS12 ZS6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	------	-----------------------------	----------------	---------------	--------------------	----	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成	—	—	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W	60 W	—
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	—
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ボールネジφ12
ボールネジリード <sup>※2</sup> (減速比)	20 mm	12 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※3</sup>	1200 mm/sec	800 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	150 mm	150 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

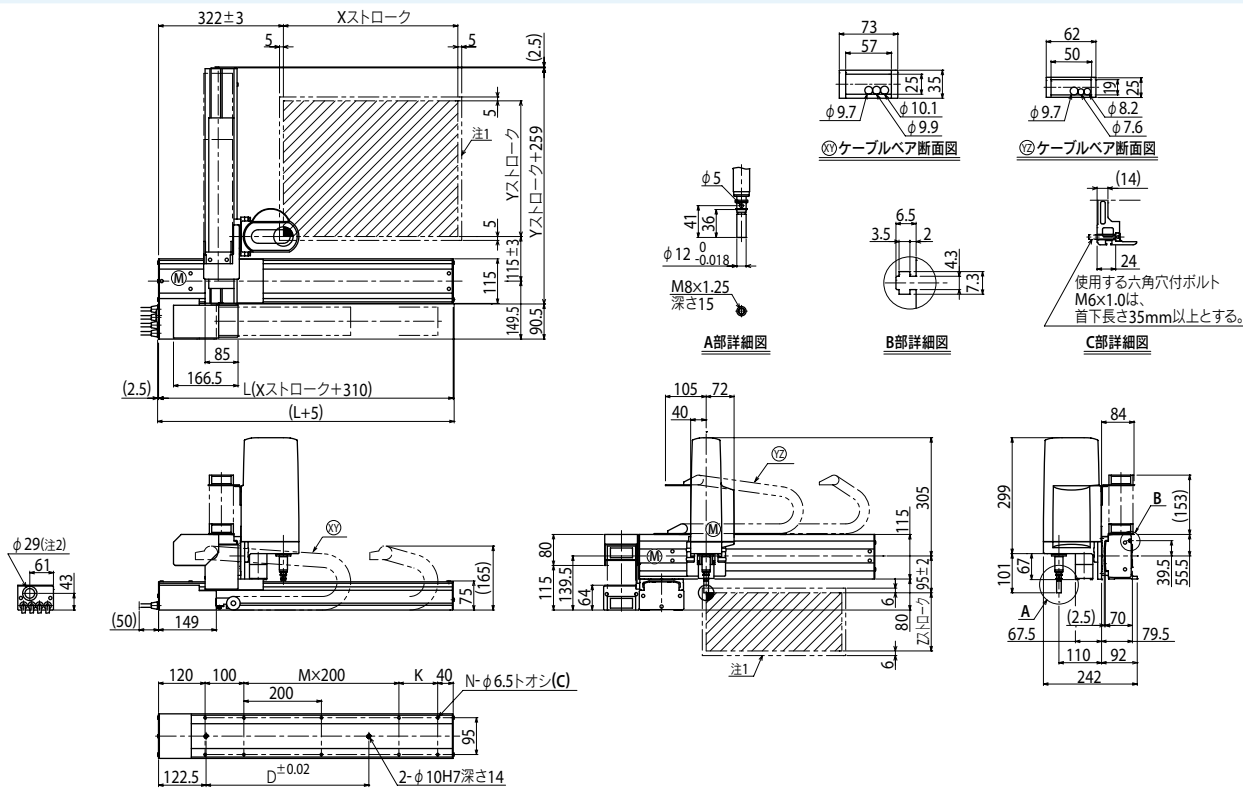
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	3

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## FXYx 3軸/ZS A1

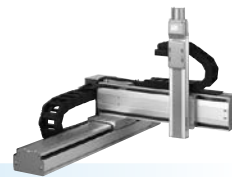


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360			
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140			
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5			
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16			
Yストローク	150	250	350	450	550								
Zストローク	150												
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540	
速度設定			—			80%		65%		50%		45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# FXYx 3軸/ZT



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(60W)

## 注文型式

**FXYx-C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZT6L-12** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	リード	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ンパ ッテ リ
A1		15~	15~	15~	6~30cm			3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								
A2		105cm	55cm													
A3																
A4																

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	—	—	T6L-12-BK
モータ出力 AC (W)	100 W	60 W	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	12 mm	12 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	800 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	50~300 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

## 最大可搬質量

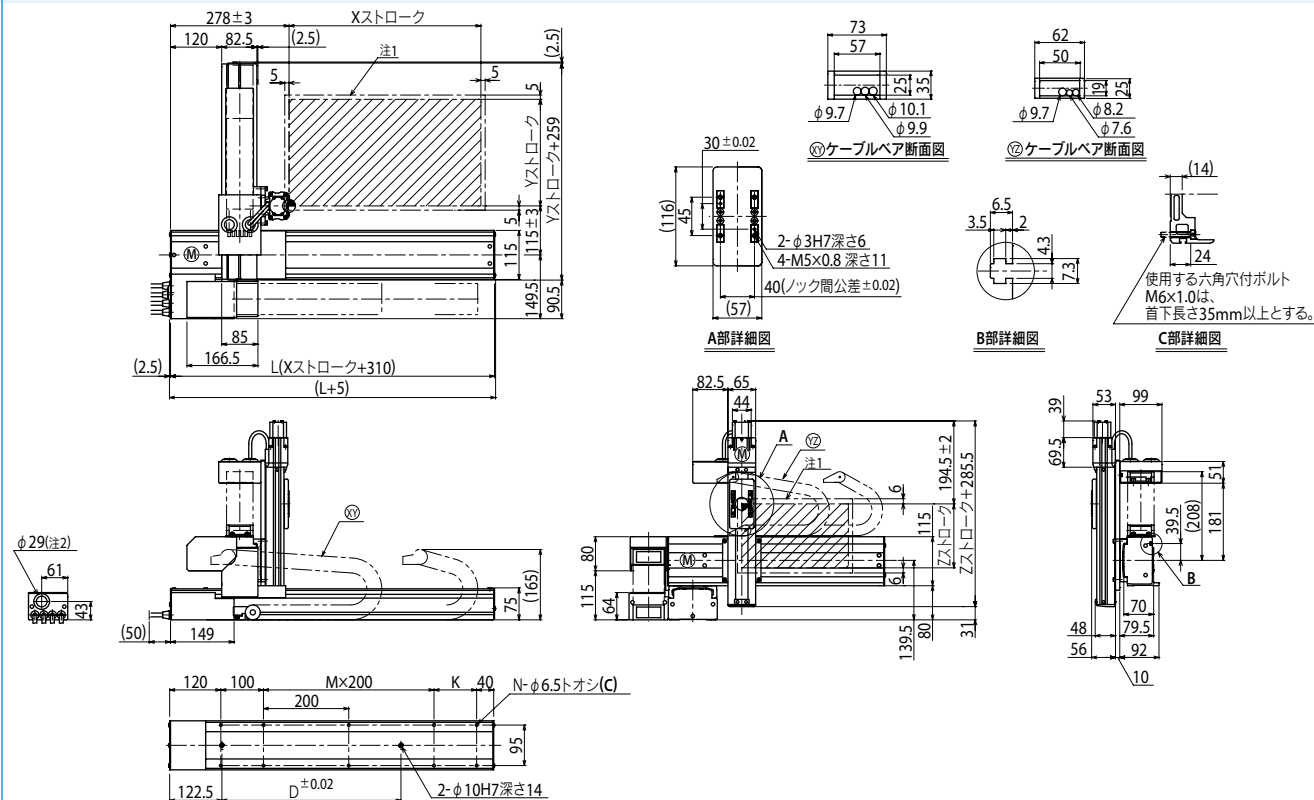
Yストローク(mm)	ZT
150~550	3

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## FXYx 3軸/ZT

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50	100	150	200	250	300				
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960		780	600	540
速度設定	—		—			80%	65%	50%	45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

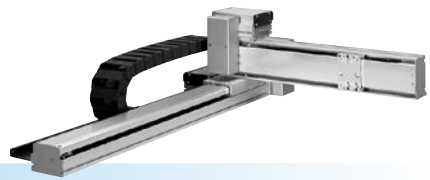
ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# FXyBx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルペア

## 注文型式

**FXyBx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 | ケーブル | 組合せ | X軸ストローク | Y軸ストローク | ケーブル長 | 適用コントローラ / 制御軸数 | 安全規格 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | ビジョンシステム | アボンバッテリー

A1 | A2 | A3 | A4 | 3L: 3.5m | 5L: 5m | 10L: 10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~2450 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

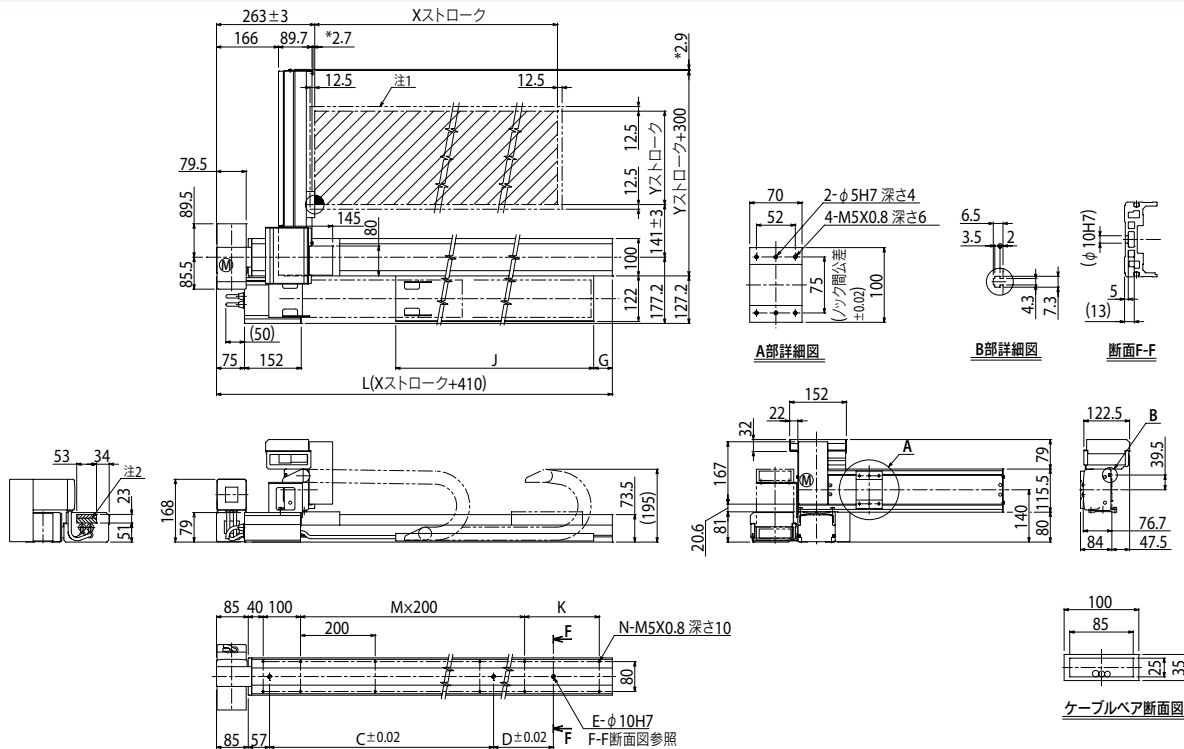
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY軸
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## FXyBx 2軸 A1

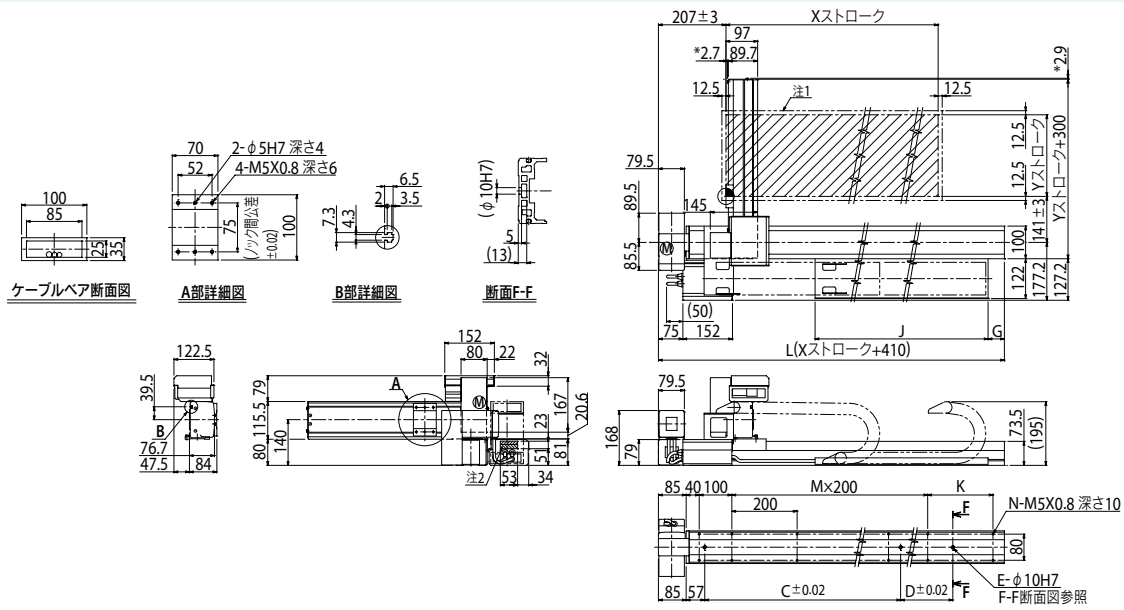


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。 注3. 図中\*の寸法はネジ高さです。

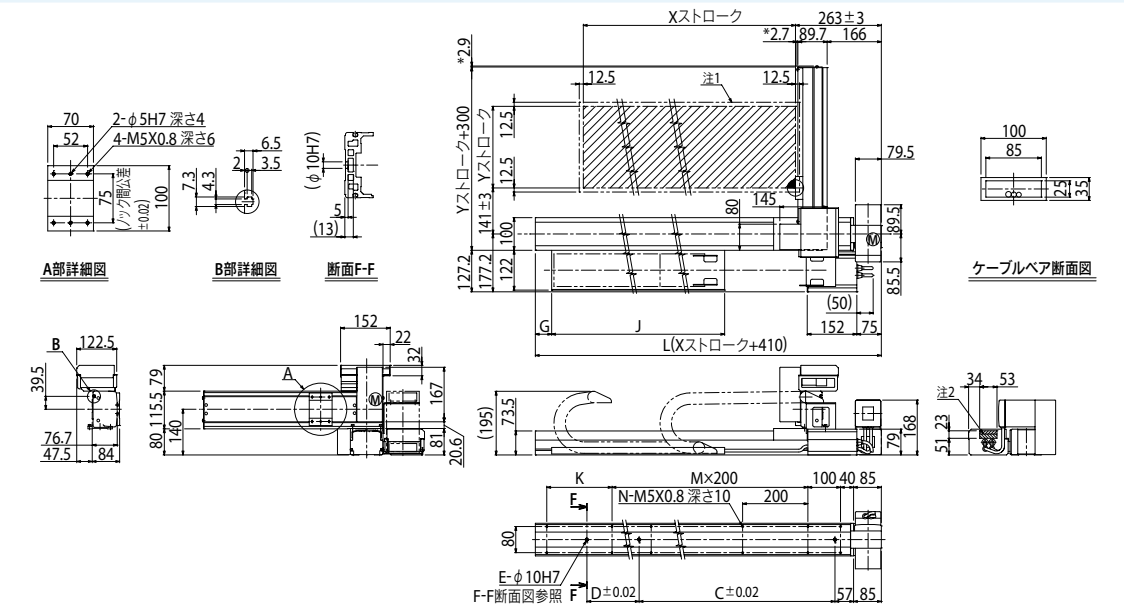
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Yストローク	150	250	350	450	550																			



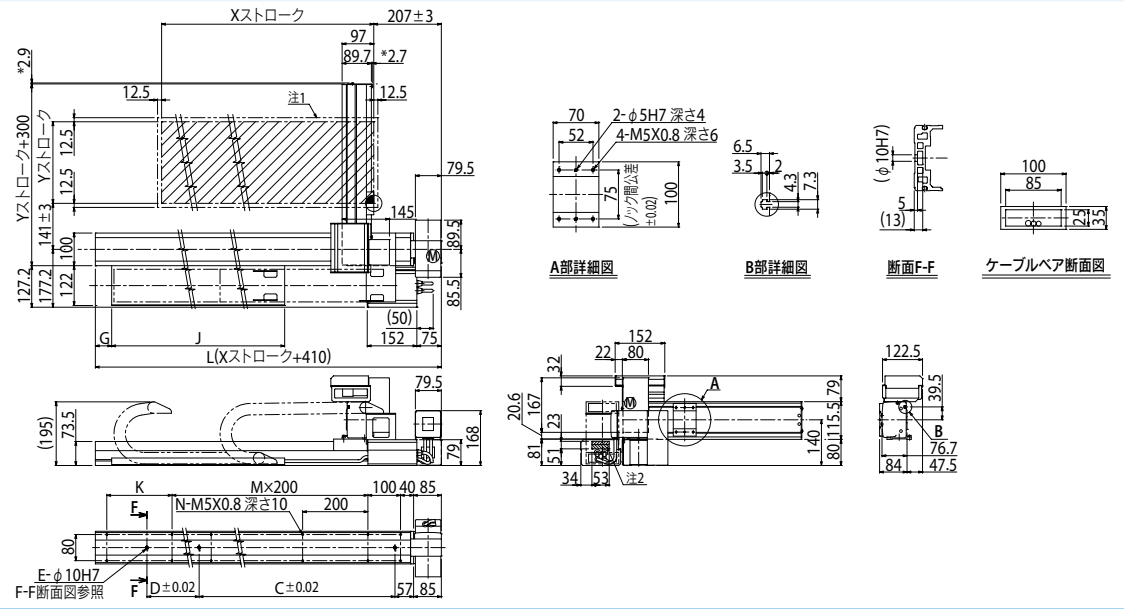
FXyBx 2軸 A2



FXyBx 2軸 A3



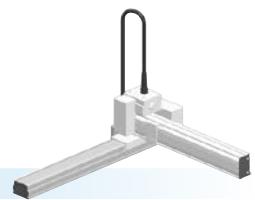
FXyBx 2軸 A4



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- フレーム
- ギンバ
- フレーム
- ギンバ
- ボール
- XZタイプ

# FXyBx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



## 注文型式

**FXyBx - S** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸ストローク 15~95cm	Y軸ストローク 15~55cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(ORA)	オプションB(ORB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
--------	------	-----------------------------	--------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~950 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

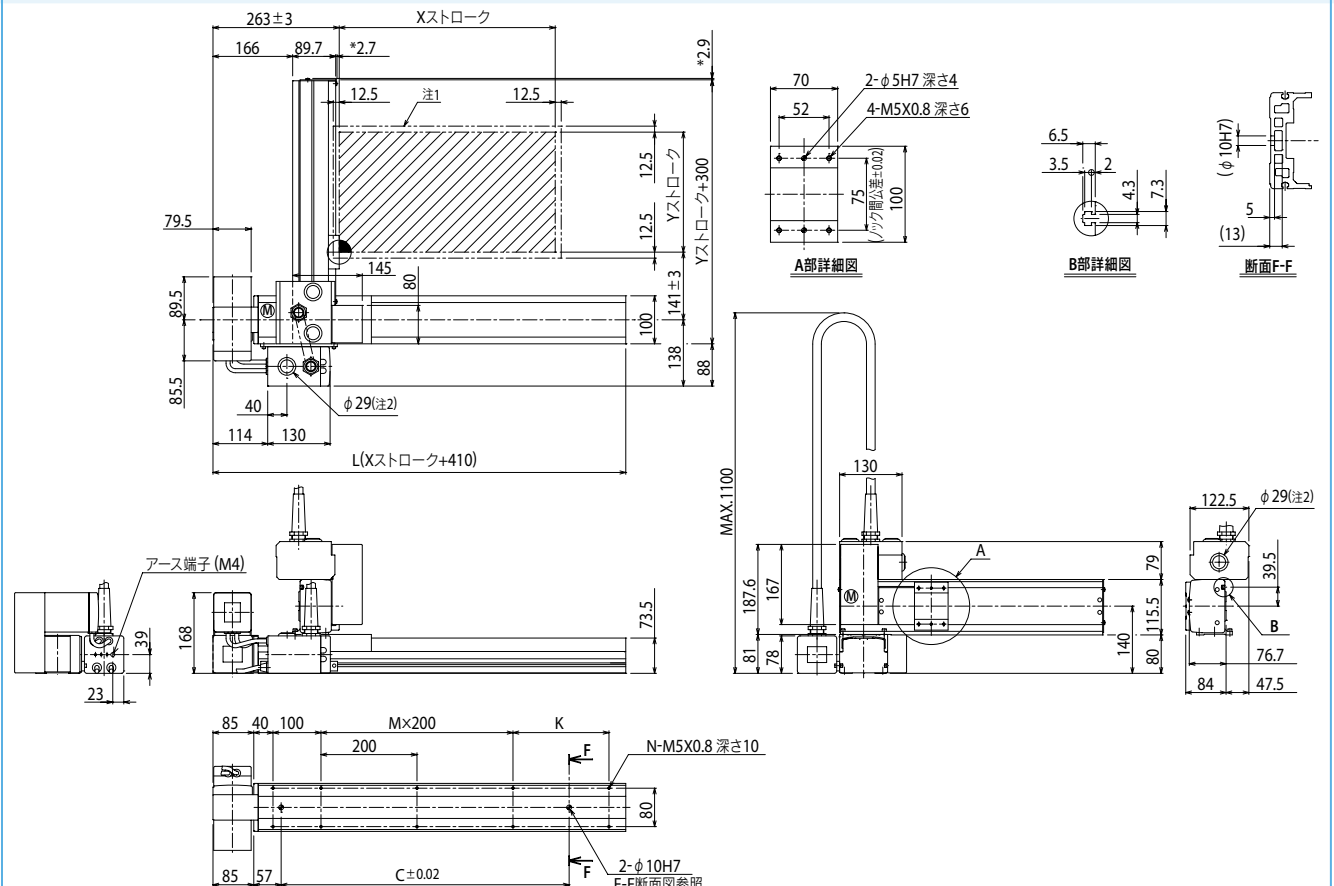
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## FXyBx 2軸 A1

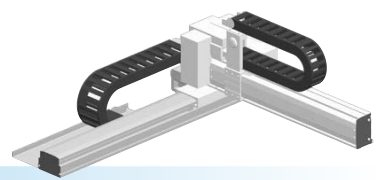


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550				

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. 図中\*の寸法はネジ高さを示すものです。



# FXYBx 2軸/IO



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

## 注文型式

**FXYBx - C** [ ] [ ] [ ] **IO** [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク (15~245cm) - Y軸ストローク (15~55cm) - Z軸 - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA (ORA) - オプションB (OPB) - ビジョンシステム - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~2450 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

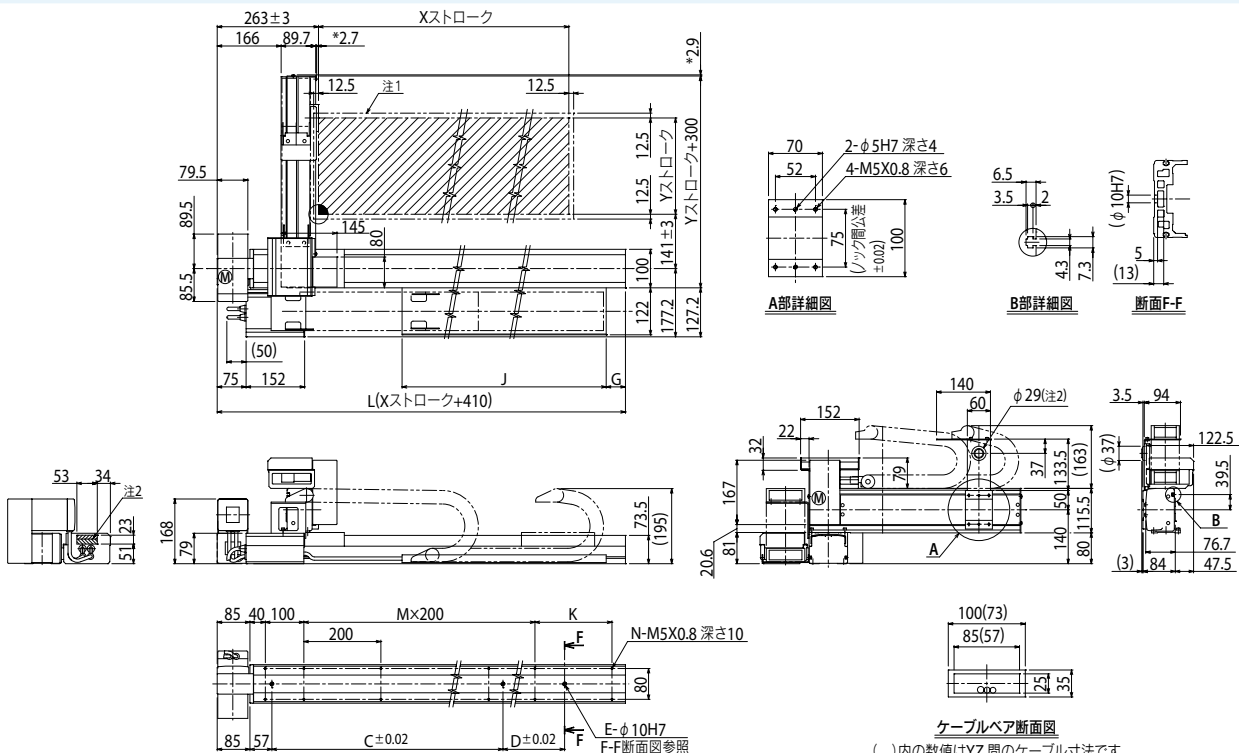
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## FXYBx 2軸/IO A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
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
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Yストローク	150	250	350	450	550																			

リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&スプレース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# SXYx 2軸

● アームタイプ ● ケーブルベア



## 注文型式

### SXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1	A1	15~105cm	15~65cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

### RCX320-2

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
-------------------	------	-------------	-------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

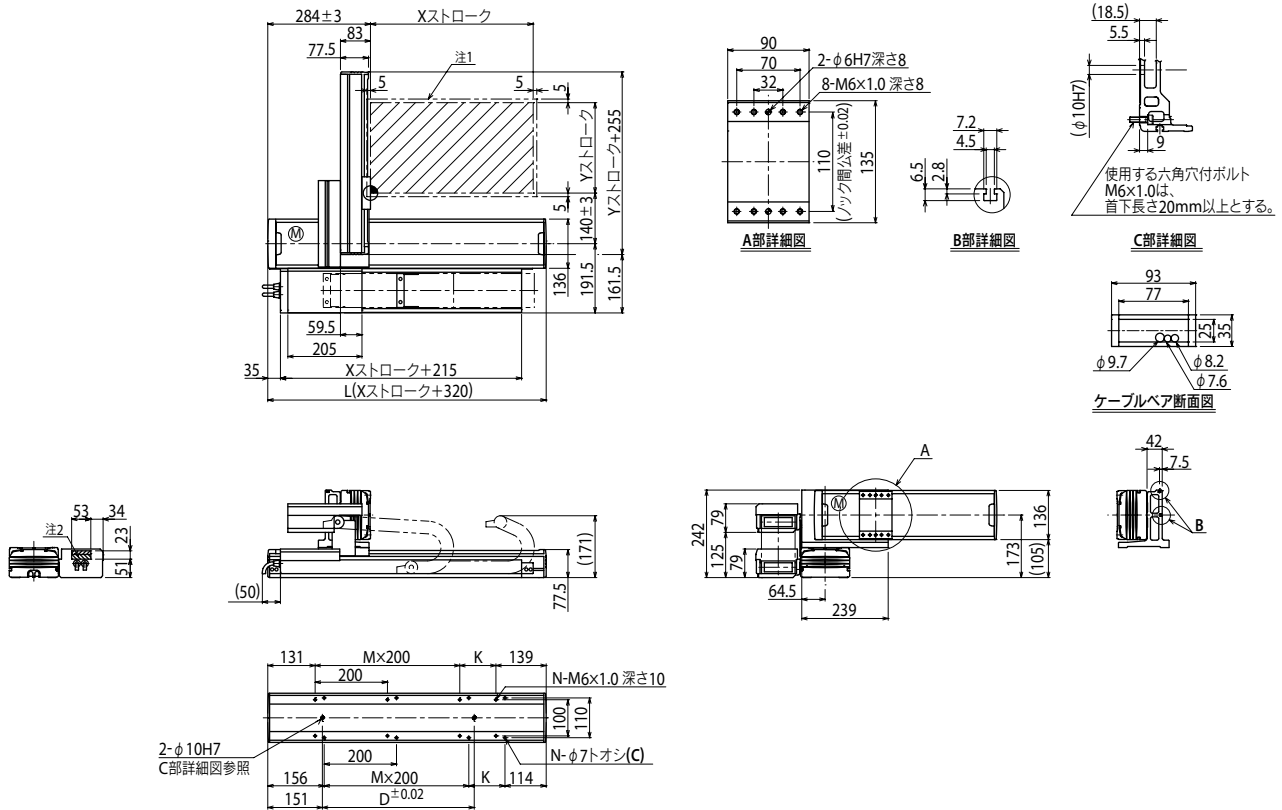
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸 A1

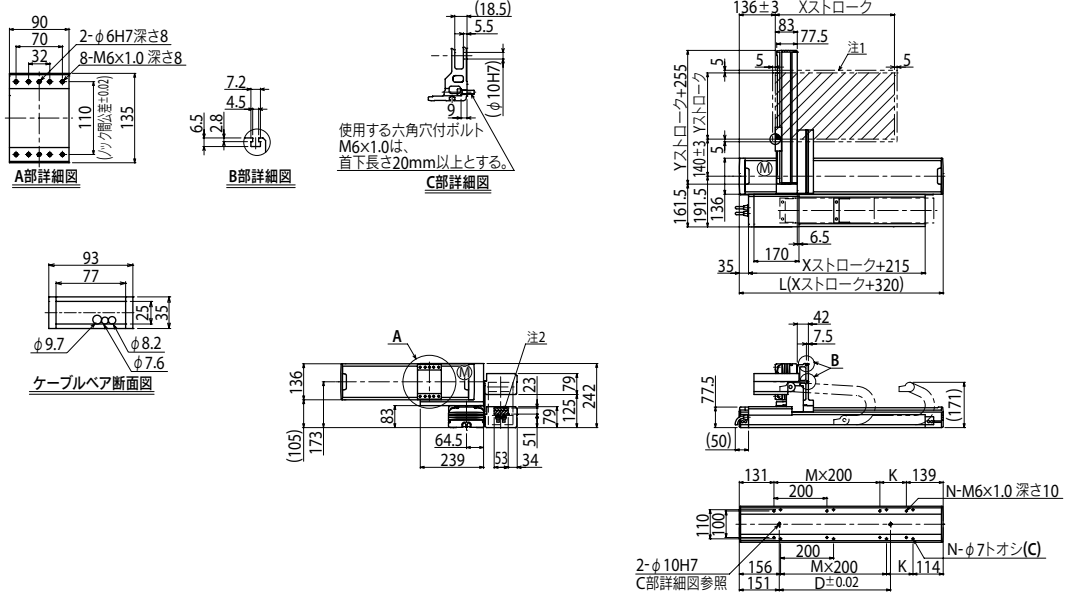


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200						960	780	600	540
速度設定	-						80%	65%	50%	45%

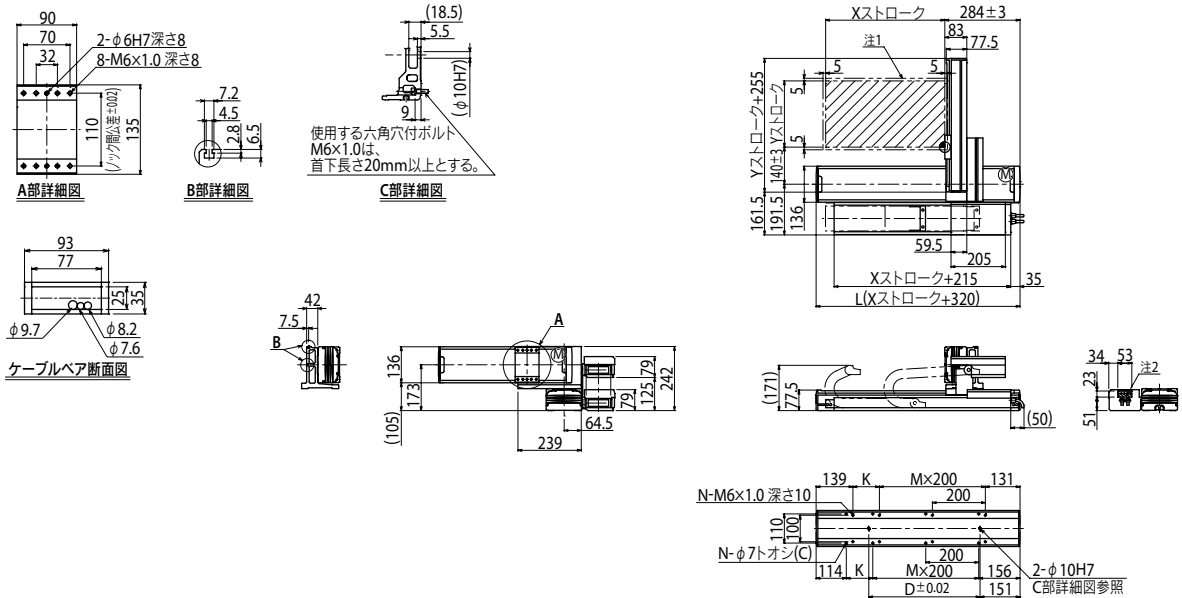
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツパによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

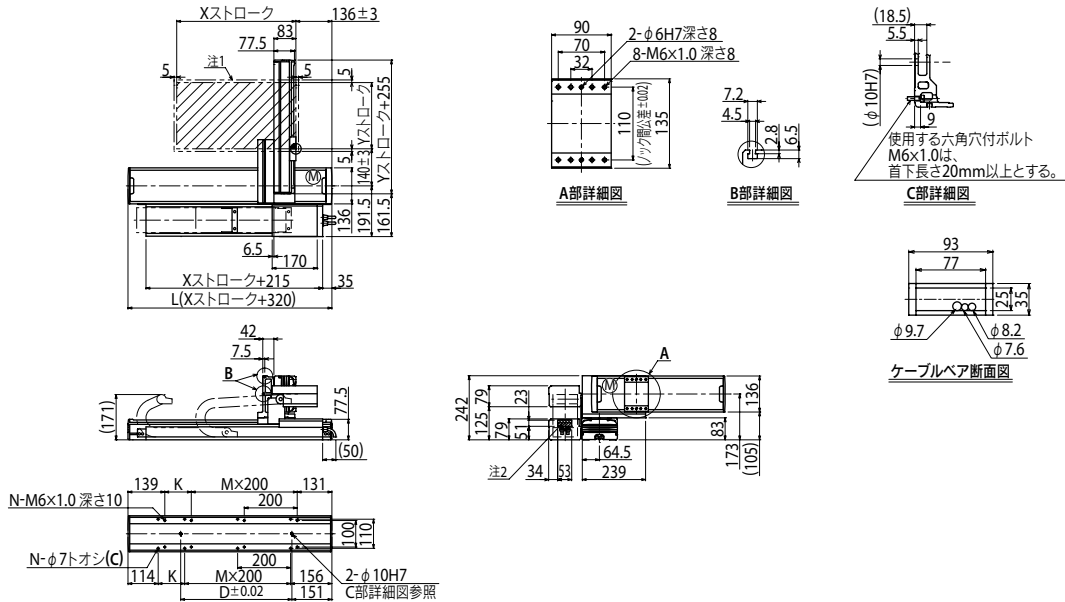
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4



LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XY-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 ターミ  
 ターミ  
 ターミ  
 ターミ  
 ターミ  
 XZターミ

# SXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル

## ■注文型式

**SXYx - S** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸ストローク Y軸ストローク ケーブル長 適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA(OPA) オプションB(OPB) ビジョンシステム アプソバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
 X軸ストローク: 15~85cm  
 Y軸ストローク: 15~65cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P622

## ■基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

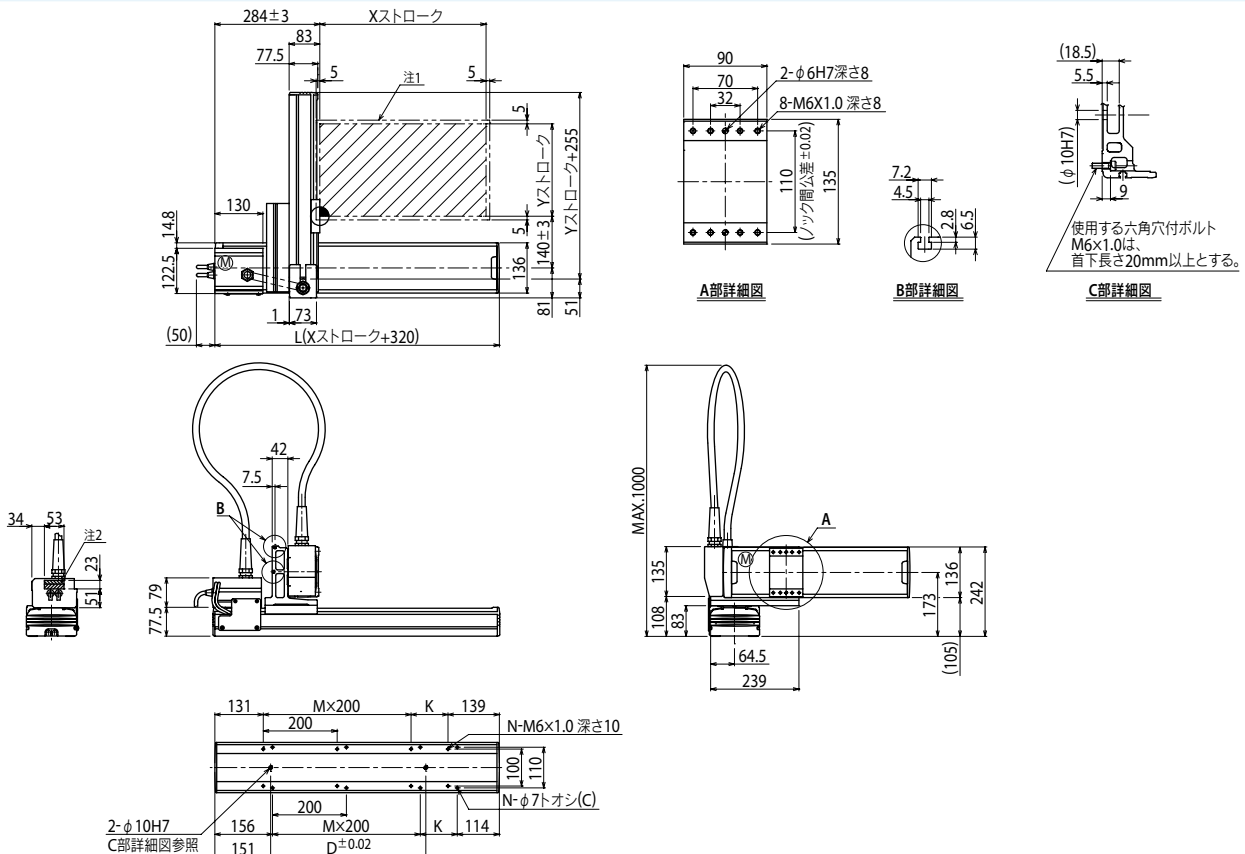
## ■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸 A1



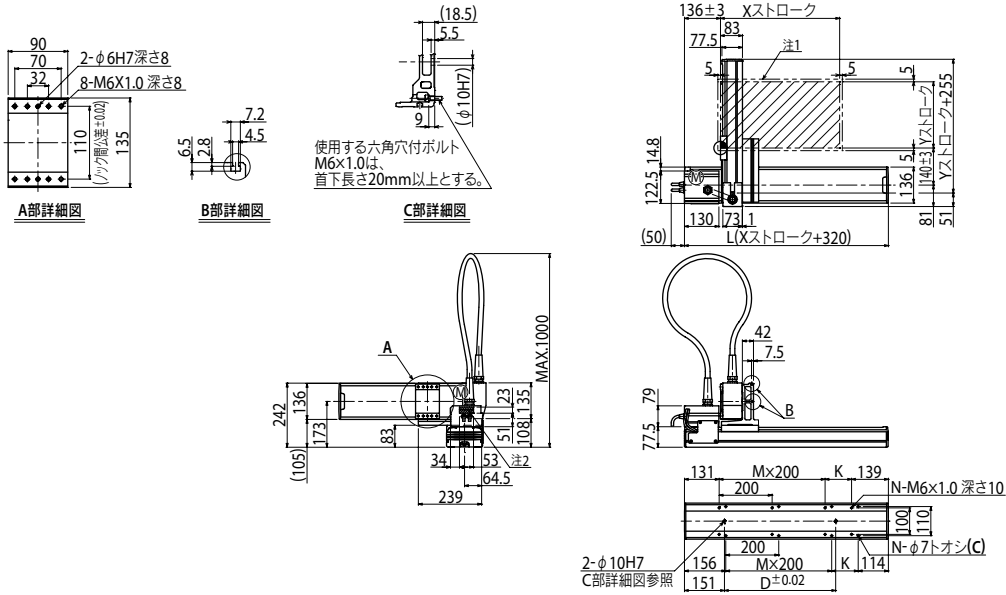
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸						960	780
速度設定	—						80%	65%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

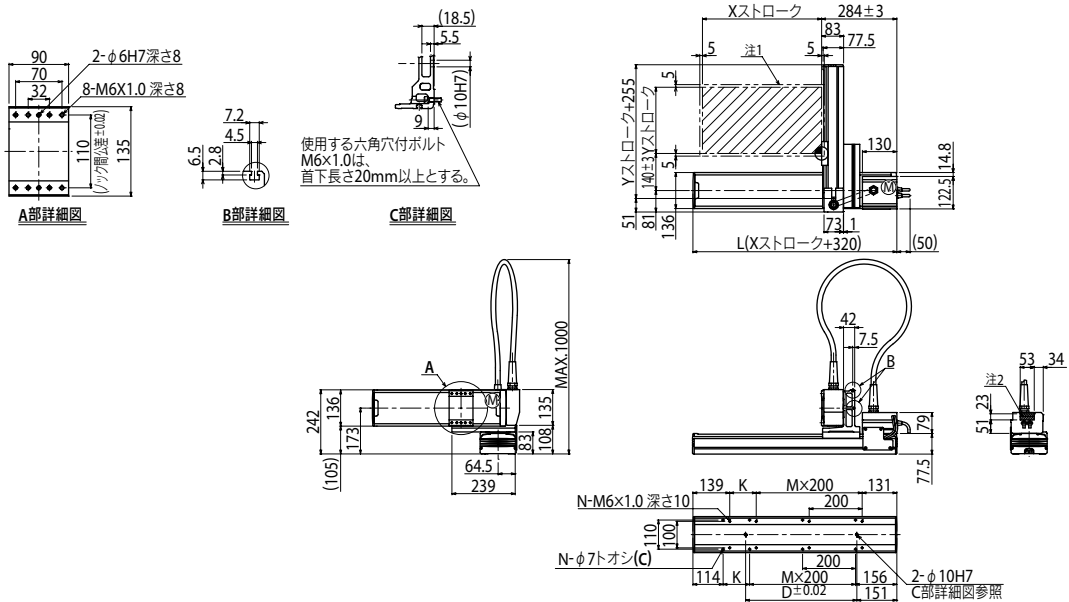
注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



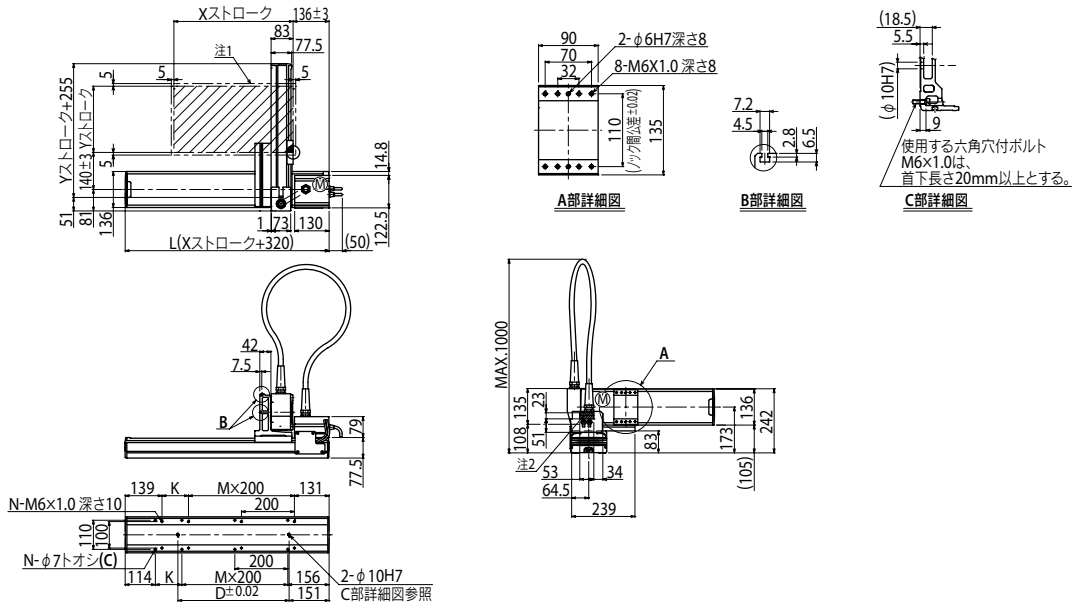
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3

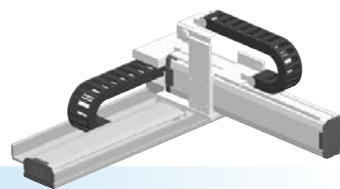


SXYx 2軸 A4



LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XY-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 ターン  
 ターン  
 ターン  
 ターン  
 ターン  
 XZターン

# SXYx 2軸/10



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

## 注文型式

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] **IO** [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸ストローク 15~105cm	Y軸ストローク 15~65cm	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アンプ バッテリー
--------	------	-----------------------------	---------------------	--------------------	----	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

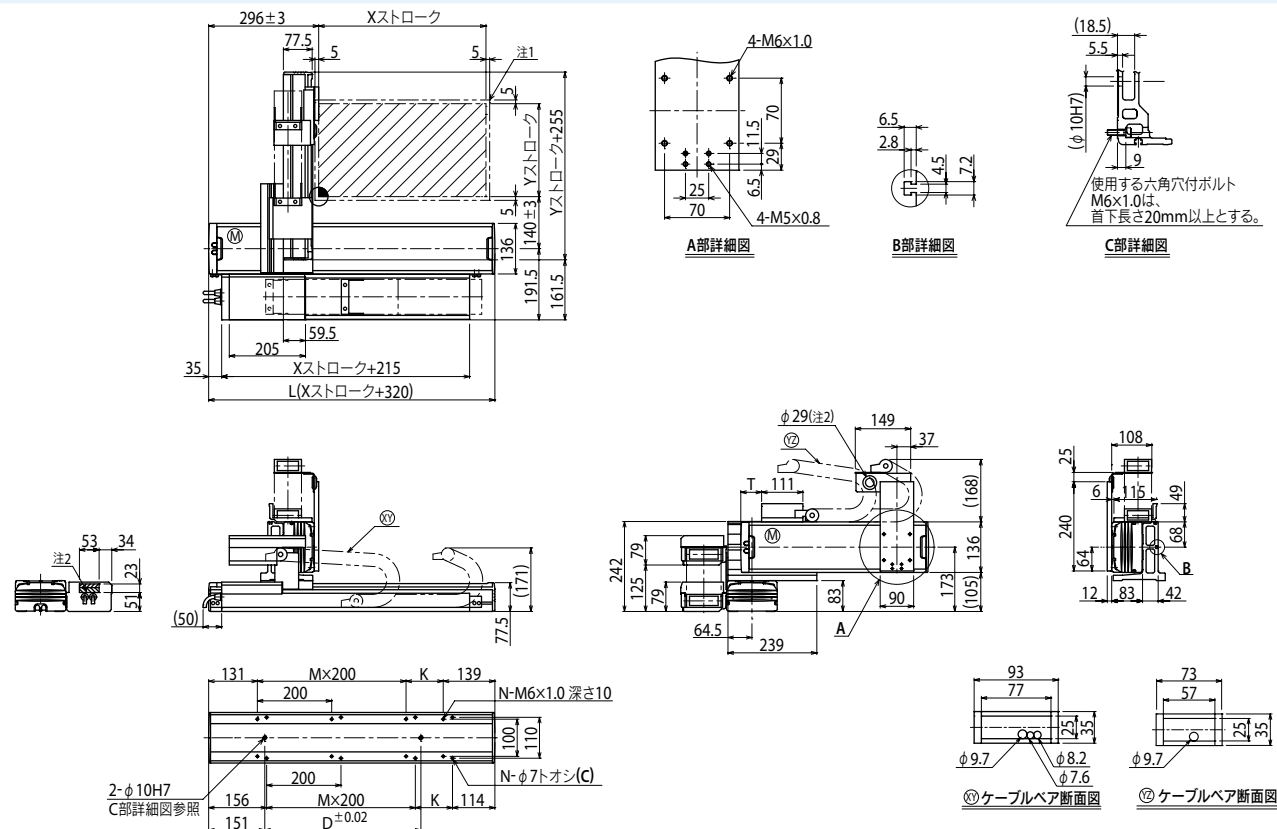
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	19
250	16
350	14
450	12
550	10
650	8

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸/10 (A1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	3	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	10	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	220	275	330					
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960	780	600	540	
	速度設定		-				80%	65%	50%	45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&スプレース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# SXYx 3軸/ZF



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)

## 注文型式

**SXYx - C** - [ ] - [ ] - **ZF** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - Z軸 - Z軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アップバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
X軸: 15~105cm  
Y軸: 15~65cm  
Z軸: 15~35cm  
ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

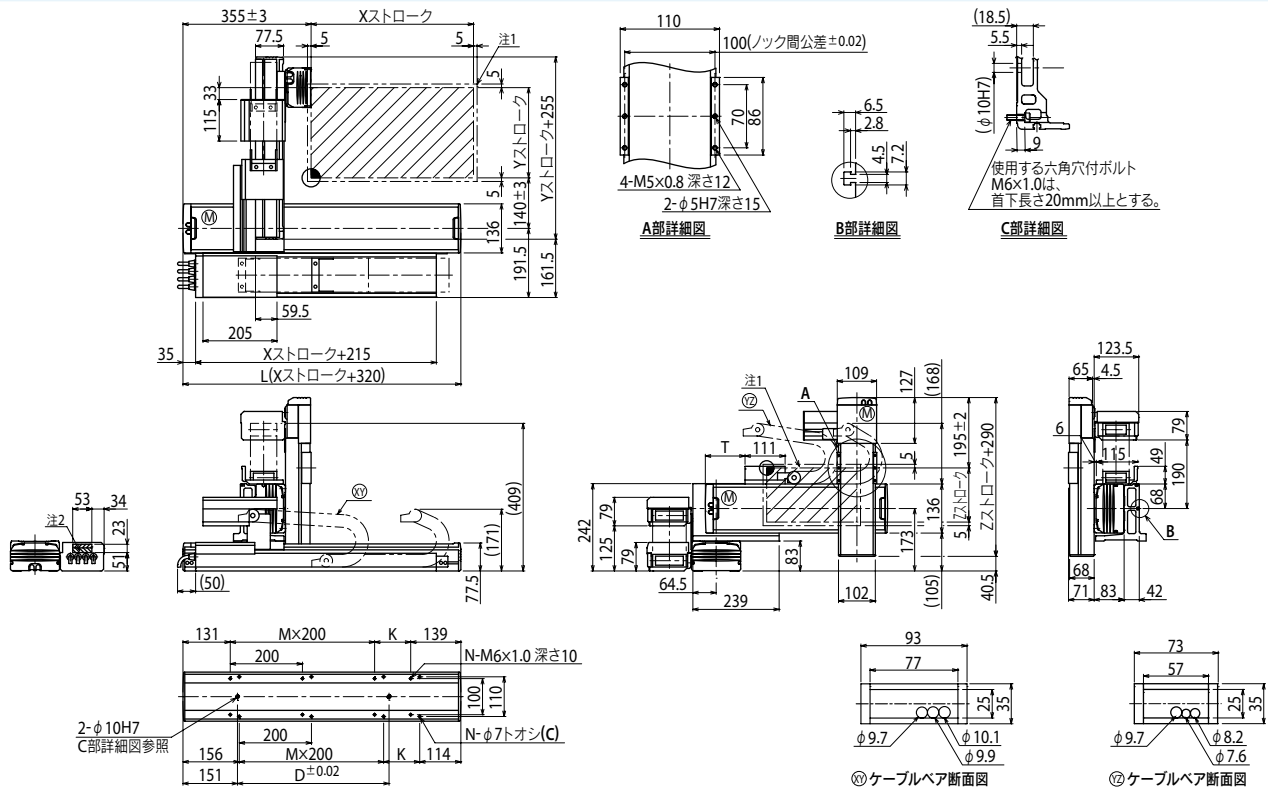
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)			
	150	250	350	650
150	10	10	10	10
250	10	10	9	7
350	9	8	7	5
450	7	6	5	3
550	5	4	3	1
650	3	2	1	

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZF A1

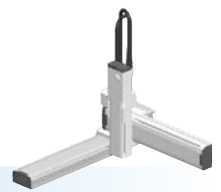


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960		780	600	540
速度設定			-			80%		65%	50%	45%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 3軸/ZF

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(100W)



## 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZF** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 15~ 85cm	Y軸 15~ 65cm	ZF軸	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:6m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	------	-----------------------------	-------------------	-------------------	-----	---------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

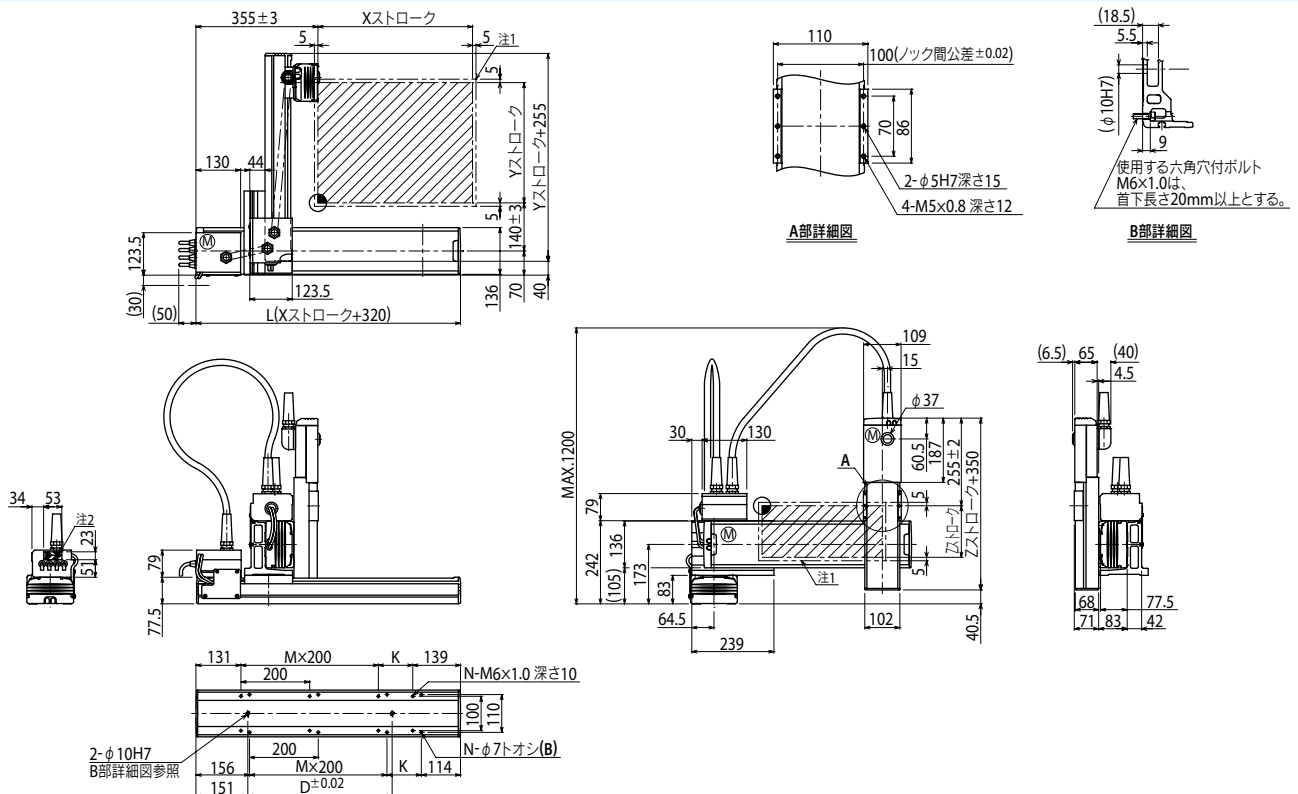
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	450
150	10	10	10	10
250	10	10	9	9
350	9	8	7	7
450	7	6	5	5
550	5	4	3	3
650	3	2	1	1

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZF A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	
Yストローク	150	250	350	450	550	650			
Zストローク	150	250	350						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	780	
	速度設定	-					80%	65%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx

**3軸/ZFL20**



● **アームタイプ**    ● **ケーブルベア**    ● **Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)**

## 注文型式

**SXYx - C**    [ ]    [ ]    [ ]    **ZFL20**    [ ]    [ ]    **RCX340-3**    [ ]    [ ]    [ ]    [ ]    [ ]    [ ]    [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 15~105cm	Y軸 15~65cm	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
--------	------	-----------------------------	----------------	---------------	---------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。 **RCX340 ▶ P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m    オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

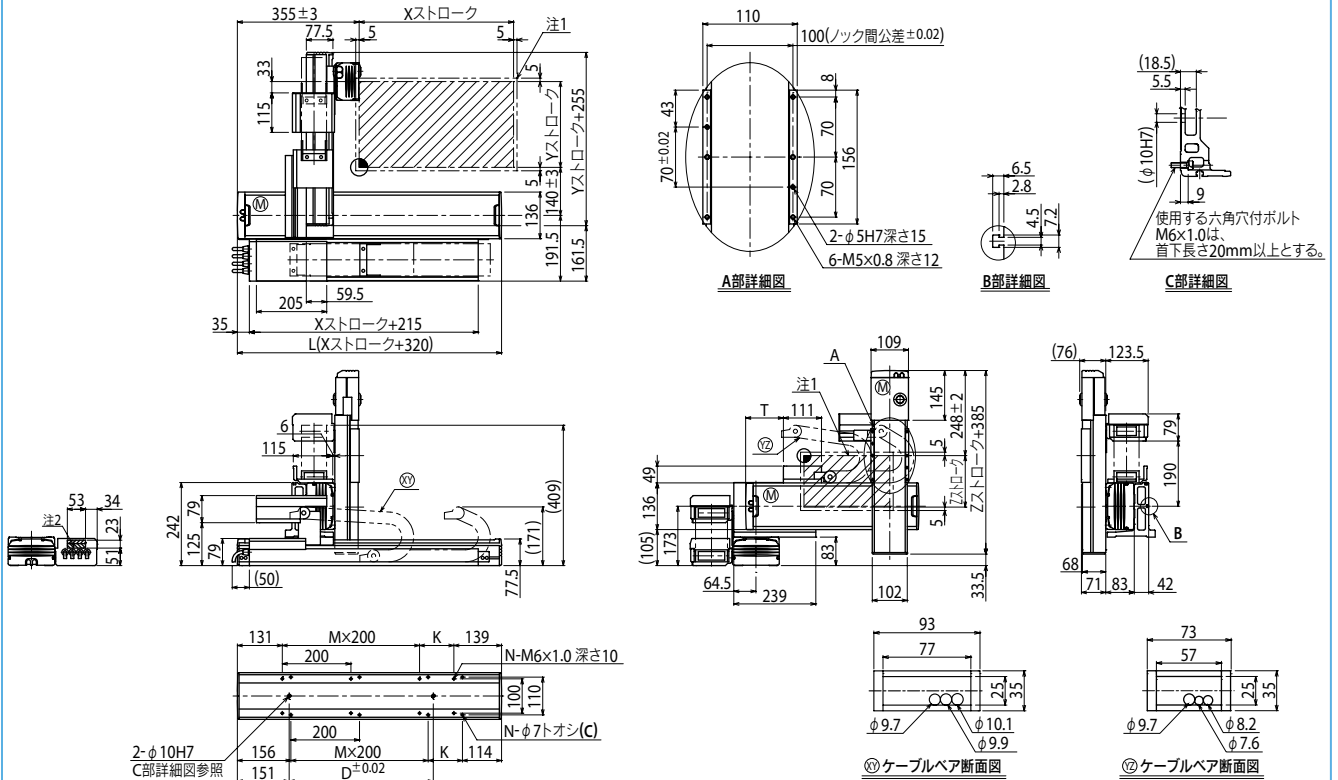
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZFL20



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク	150	250	350	450	550	650
T	55	110	165	220	275	330

Zストローク	150	250	350

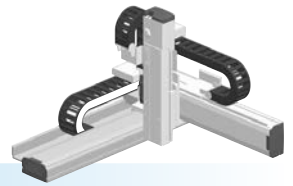
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200	Z軸			
	速度設定			960	780	600	540
			—	80%	65%	50%	45%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx

3軸/ZFH

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



## 注文型式

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] **ZFH** [ ] [ ] [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZFH軸 - Z軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アクションバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
X軸: 15~105cm, 15~65cm  
Y軸: 15~35cm  
ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上のごとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

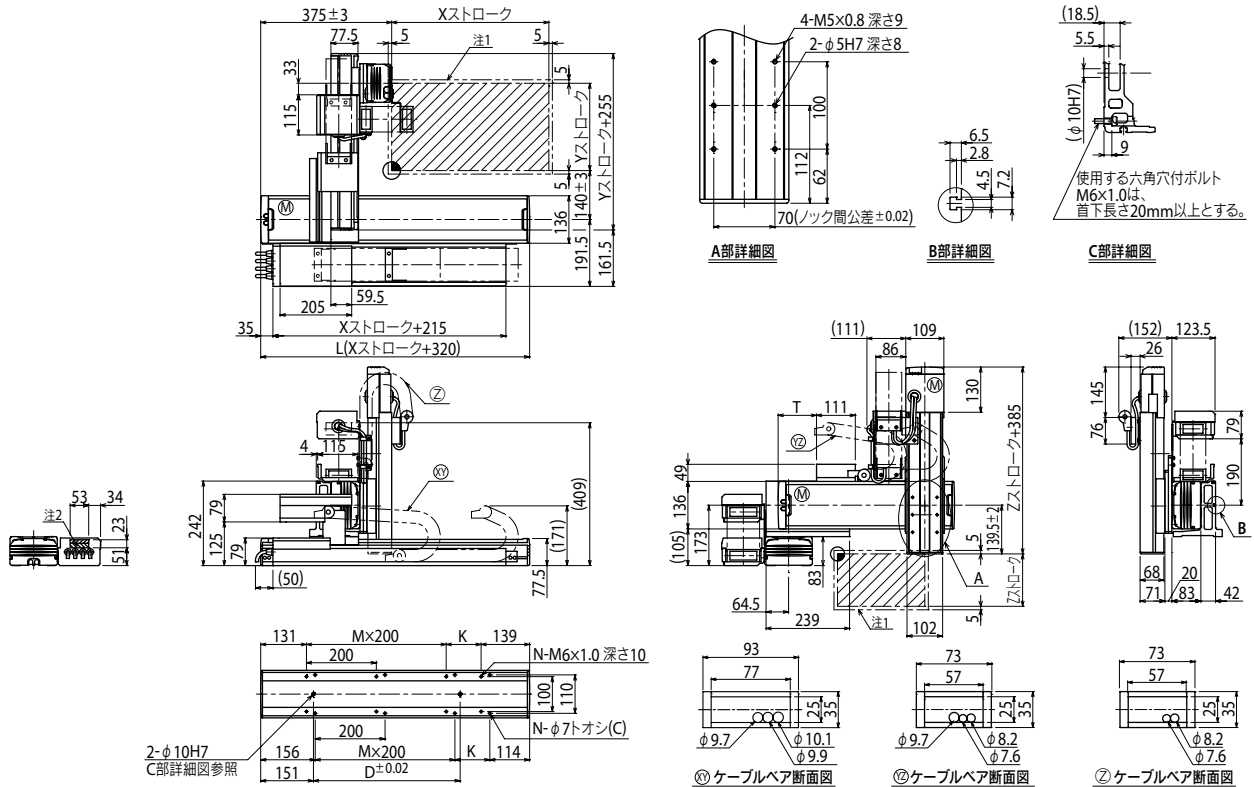
## 最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)			
	150	250	350	650
150	13	12	11	11
250	10	9	8	8
350	8	7	6	6
450	6	5	4	4
550	4	3	2	2
650	2	1	1	1

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZFH A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
	T	55	110	165	220	275	330				
Zストローク	150	250	350								
	ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸			1200				960	780	600
	速度設定			-				80%	65%	50%	45%

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上のごとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 3軸/3S



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸シャフト上下タイプ

## ■ 注文型式

**SXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (ORC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
A1		15~	105cm	15~	ZS12	ZS6	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P.632**

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14		—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150 ~ 1050 mm	150 ~ 650 mm	150 mm	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

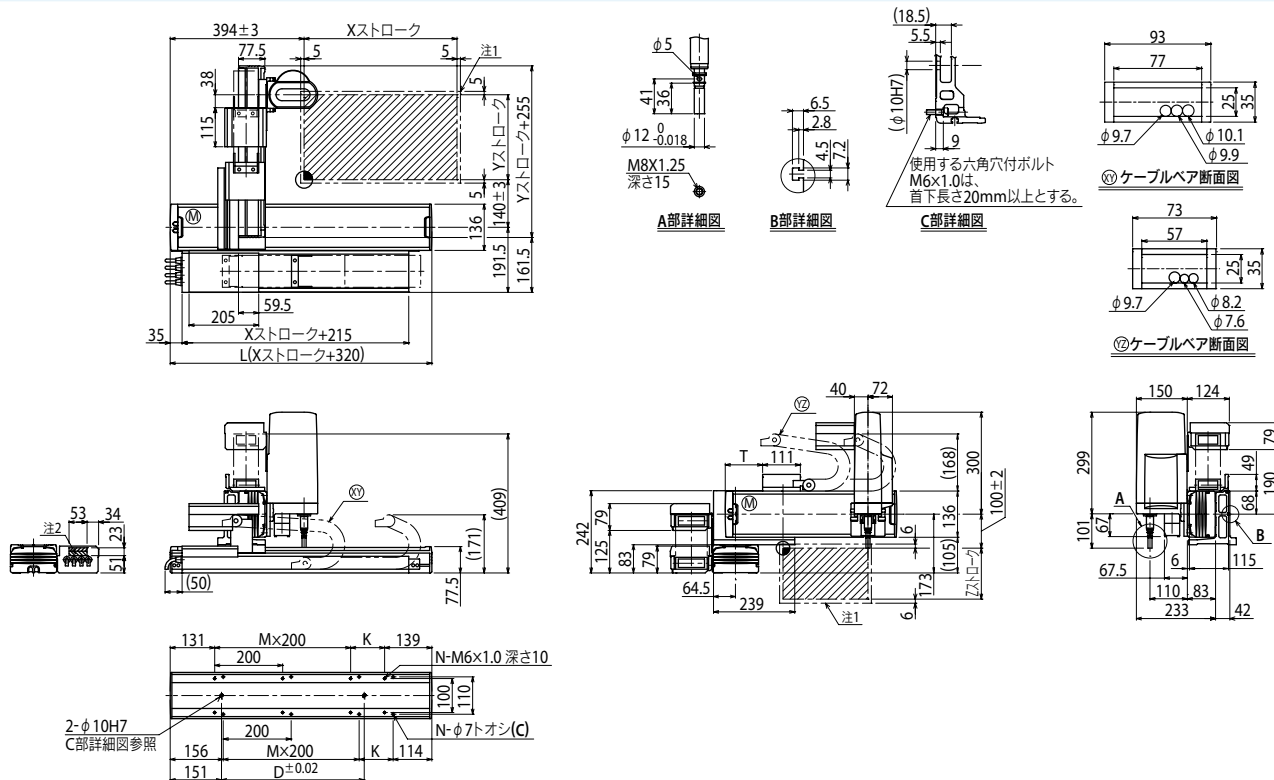
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150 ~ 650	3	5

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/3S A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	215	270	325					
Zストローク	150										
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	780	600	540	
速度設定		—					80%	65%	50%	45%	

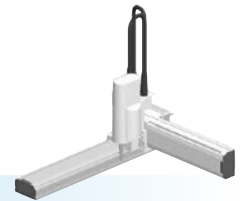
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



# SXYx 3軸/ZS

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸シャフト上下タイプ



## 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
A1		15~	15~	15~	ZS12		3L:3.5m								
A2		85cm	85cm	85cm	ZS6		5L:5m								
A3							10L:10m								
A4															

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150 mm	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

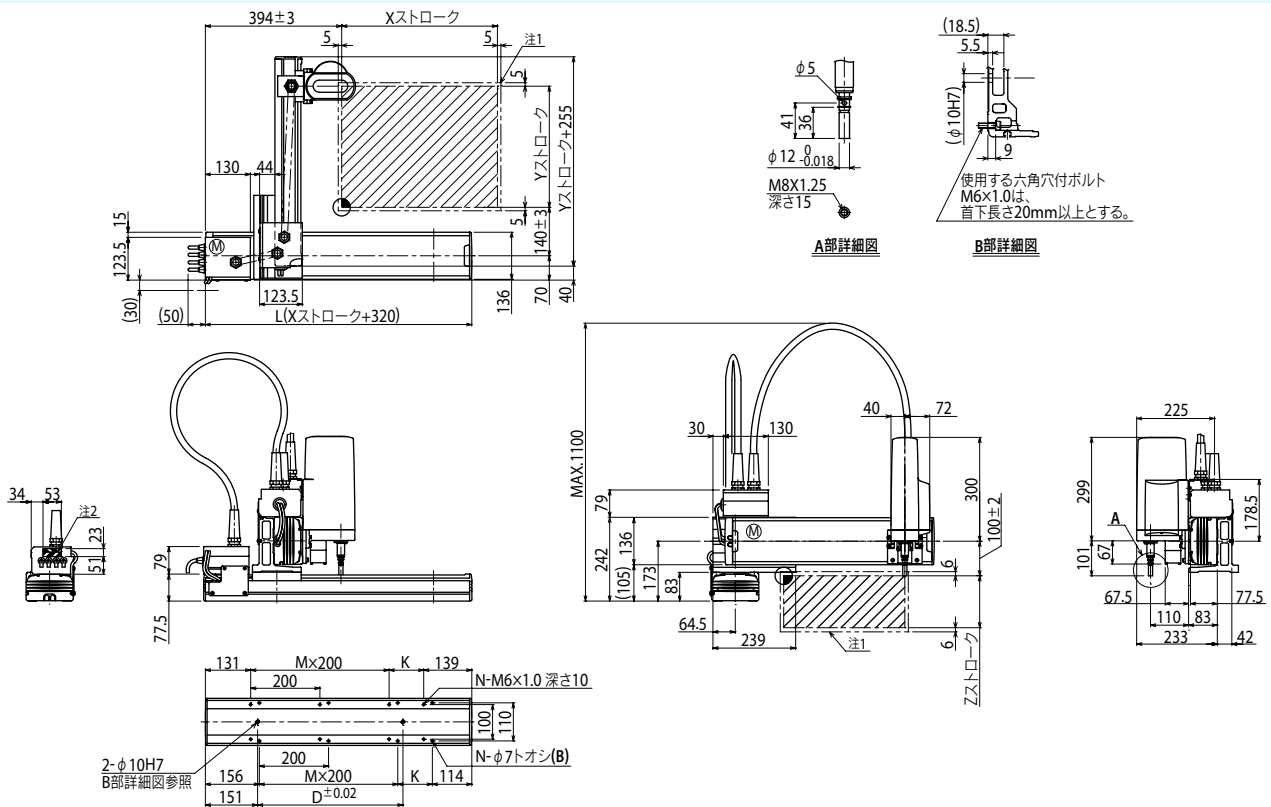
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~650	3	5

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZS A1



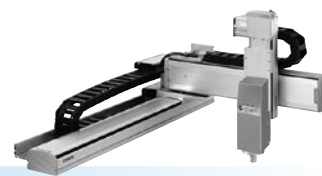
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	
Yストローク	150	250	350	450	550	650			
Zストローク	150								
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960	780		
	速度設定		—			80%	65%		

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
フレーム  
キャン  
フレーム  
フレーム  
ボール  
XZタイプ

# SXYx 4軸/ZRF



●アームタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)+R軸

## 注文型式

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] **ZRF** [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ/ 制御輪数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー
A1 A2 A3 A4			15~ 105cm	15~ 85cm	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F14H	F14	F10H-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	50 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

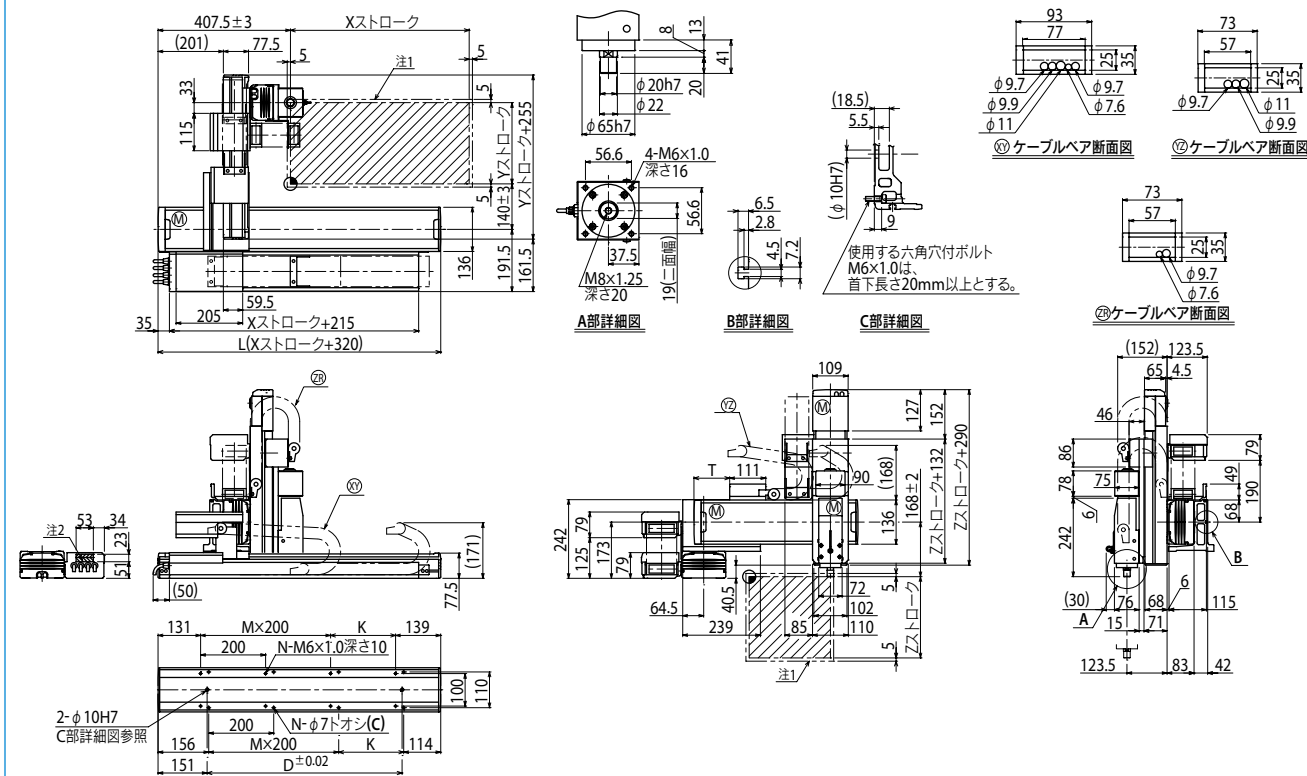
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	-
650	1	-	-

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 4軸/ZRF A1



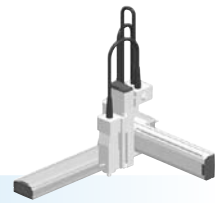
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク		150	250	350	450	550	650				
T		55	110	165	220	275	330				
Zストローク		150	250	350							
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200					960	780	600	540	
	速度設定	—					80%	65%	50%	45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 4軸/ZRF

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)+R軸



## 注文型式

**SXYx - S** [ ] [ ] [ ] **ZRF** [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZRF軸 - Z軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アフソバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
X軸: 15~85cm  
Y軸: 15~65cm  
ZRF軸: 15~35cm  
Z軸: 15~35cm  
ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	50 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150~350 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

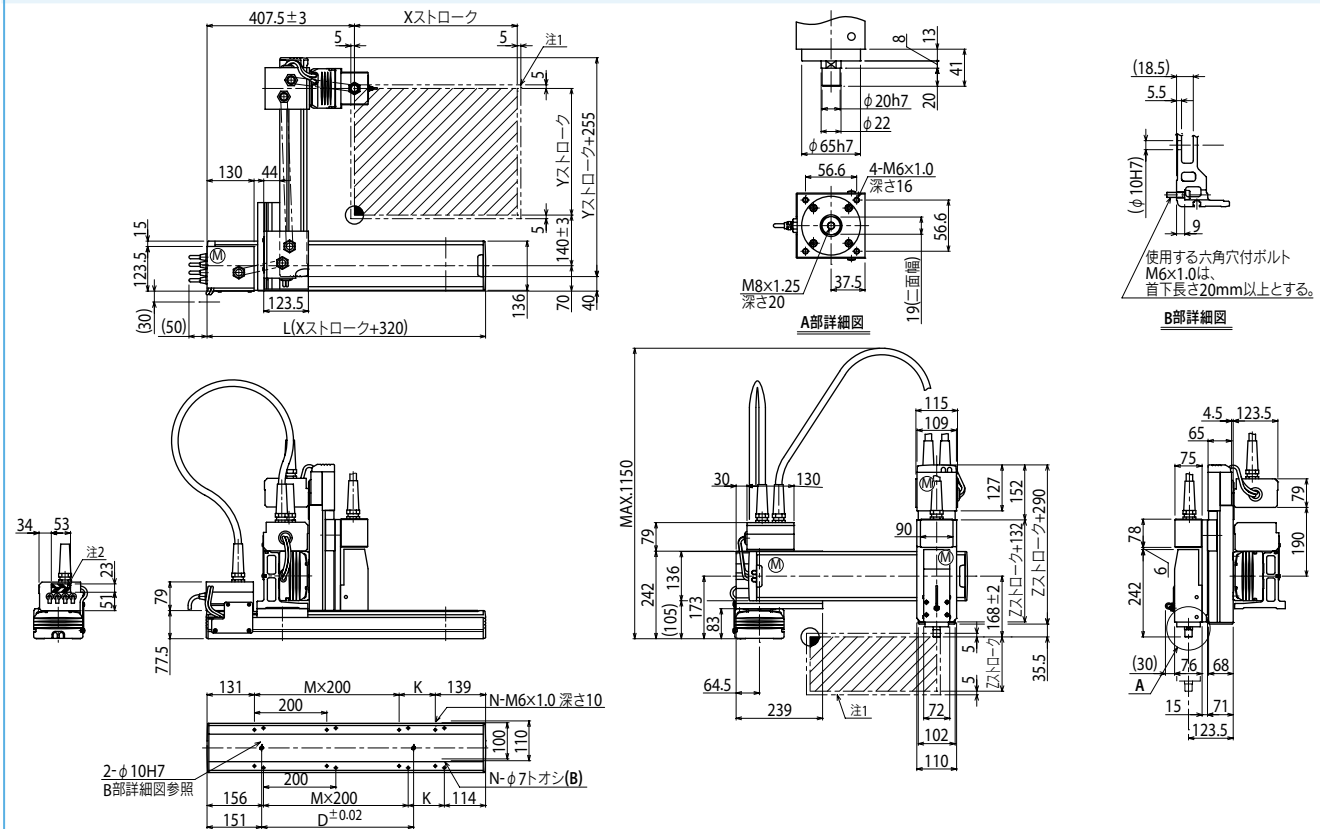
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 4軸/ZRF A1



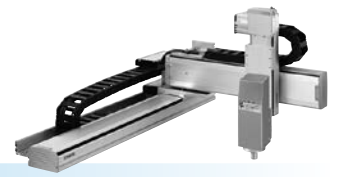
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		—		80%		65%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は下記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx

## 4軸/ZRFL20



● アームタイプ

● ケーブルペア

● Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(200W)+R軸

### 注文型式

<b>SXYx - C</b>				<b>ZRFL20</b>		<b>RCX340-4</b>									
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	ファン バッテリー
A1		15~	105cm	15~		15~	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								
A2						35cm									
A3															
A4															

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W	50 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	150~350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

### 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	4	4	4
250	4	4	3
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

### SXYx 4軸/ZRFL20 (A1)

図面には、Xストローク、Yストローク、Zストロークの寸法、ケーブルペアの寸法、および各部の詳細図が示されています。注1は原点復帰時の移動範囲及びメカストップAによる停止位置です。注2は斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク	150	250	350
	T	55	110
Zストローク	150	250	350

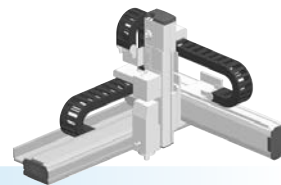
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸 速度設定					
		1200	960	780	600	540
		—	80%	65%	50%	45%

注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 4軸/ZRFH

- アームタイプ
- ケーブルベア

- Z軸テーブル固定：ベース移動タイプ(200W)+R軸



## 注文型式

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] **ZRFH** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZRFH	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
		A1 A2 A3 A4	15~ 105cm	15~ 55cm		15~ 35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W	50 W
繰返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	150~350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

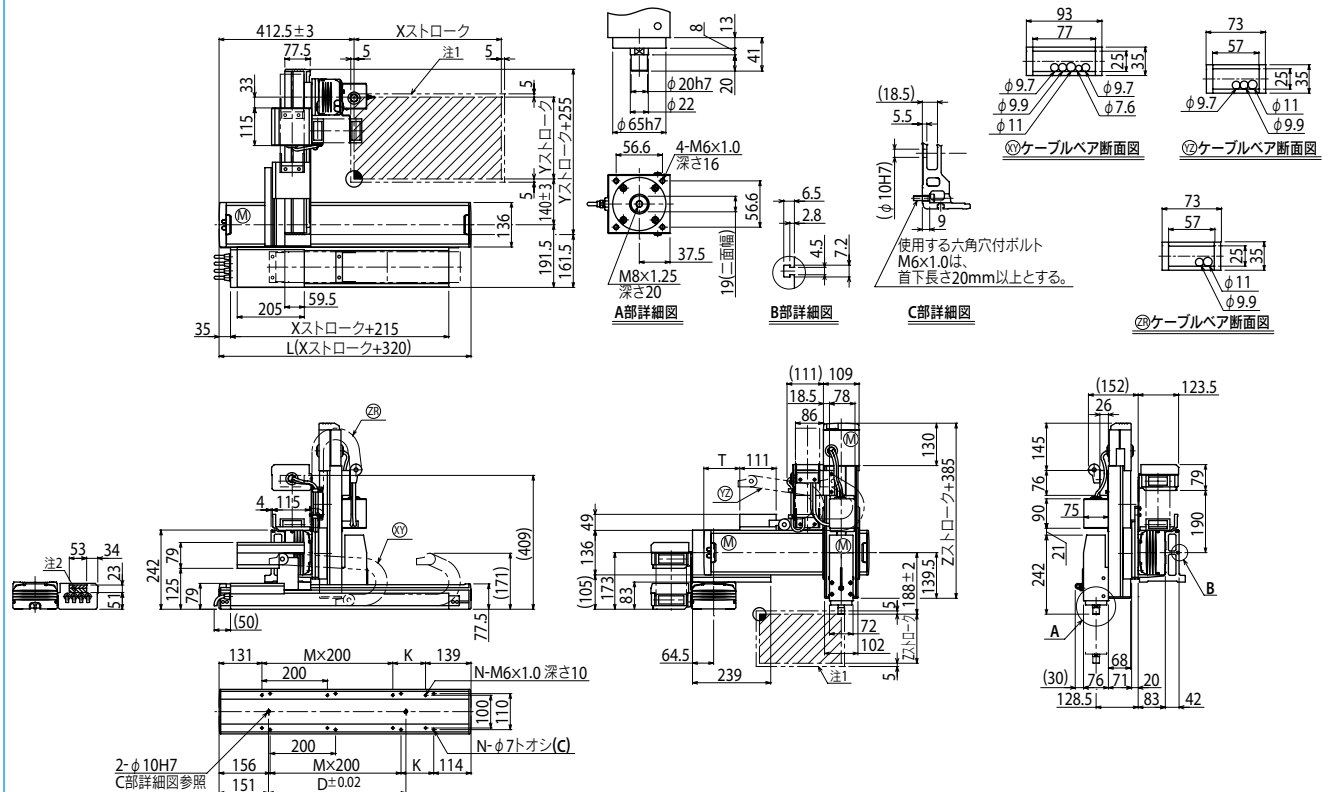
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	6	5	4
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 4軸/ZRFH A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140			
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5			
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14			
Yストローク	150	250	350	450	550								
T	55	110	165	220	275								
Zストローク	150	250	350										
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540	
	速度設定		—			80%		65%		50%		45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザーのケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ **RCX340 ▶ 632**

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robomity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YF-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- ワーク
- ガン
- ガン
- ワーク
- ワーク
- ワーク

# SXYx 4軸/ZRS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- シャフト上下タイプZRS軸一体型

## 注文型式

**SXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZRS軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ / バッテリ
		A1 A2 A3 A4	15~105cm	15~65cm	ZRS12 ZRS6		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	—	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	—
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.005°	—
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm	—	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

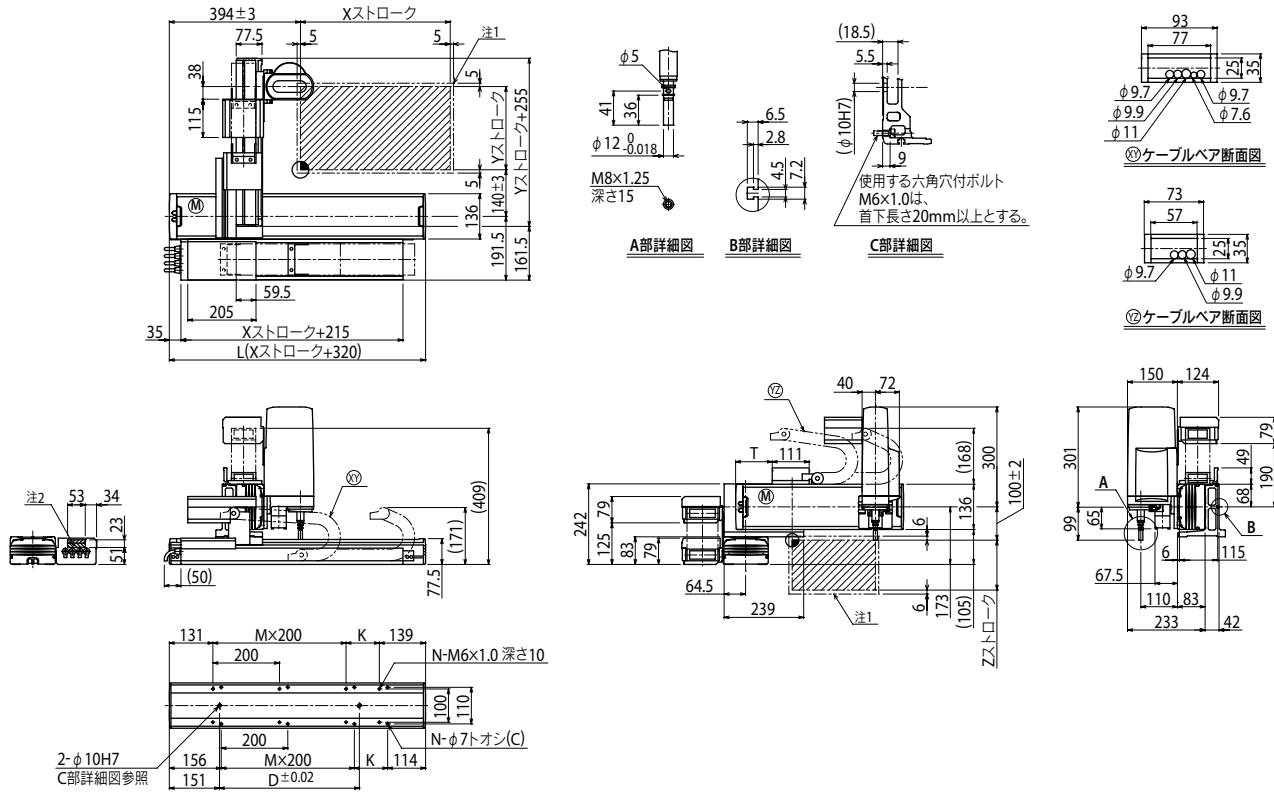
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 4軸/ZRS A1



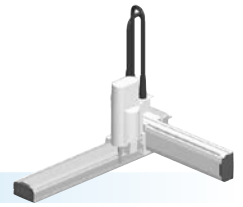
Xストローク	Xストローク										
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	600	600	780	960	960	1140	—	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	—	—	—	—	
T	55	110	165	220	275	330	—	—	—	—	
Zストローク	150	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	780	600	540	—
速度設定		—					80%	65%	50%	45%	—

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 4軸/ZRS

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- シャフト上下タイプZR軸一体型



## 注文型式

**SXYx - S** [ ] [ ] [ ] [ ] **15** [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプンバッテリー
A1		A1	15~85cm	15~65cm	ZRS12	ZRS6	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								
A2		A2			ZRS12	ZRS6									
A3		A3			ZRS12	ZRS6									
A4		A4			ZRS12	ZRS6									

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	—	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 ° /sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150 mm	150 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

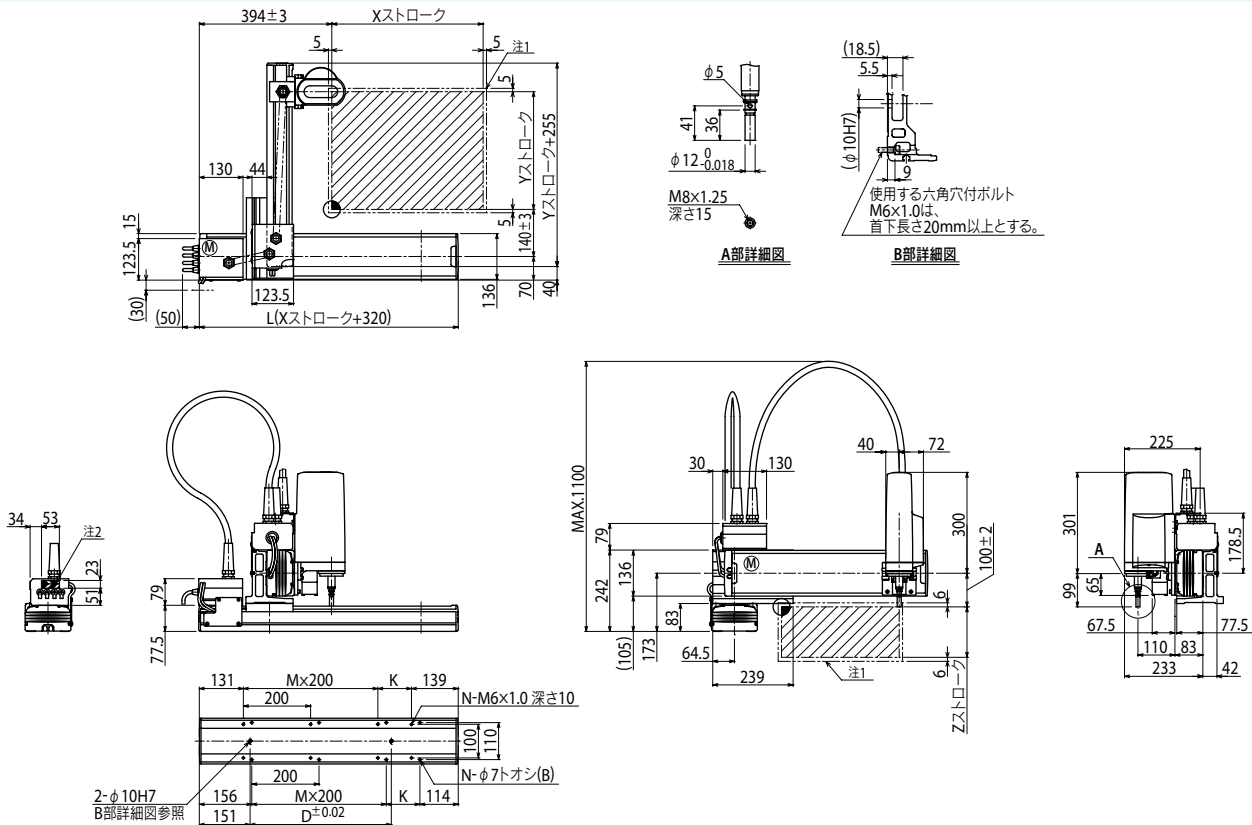
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

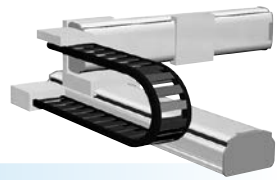
## SXYx 4軸/ZRS A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	
Yストローク	150	250	350	450	550	650			
Zストローク	150								
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	780	
速度設定		—					80%	65%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
- 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYBx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**SXYBx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸ストローク Y軸ストローク ケーブル長 適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 回生装置<sup>※1</sup> オプションA (OPA) オプションB (OPB) ビジョンシステム アフンバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
 X軸ストローク: 15~305cm  
 Y軸ストローク: 15~55cm  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

※1. 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	B14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

## 最大可搬質量

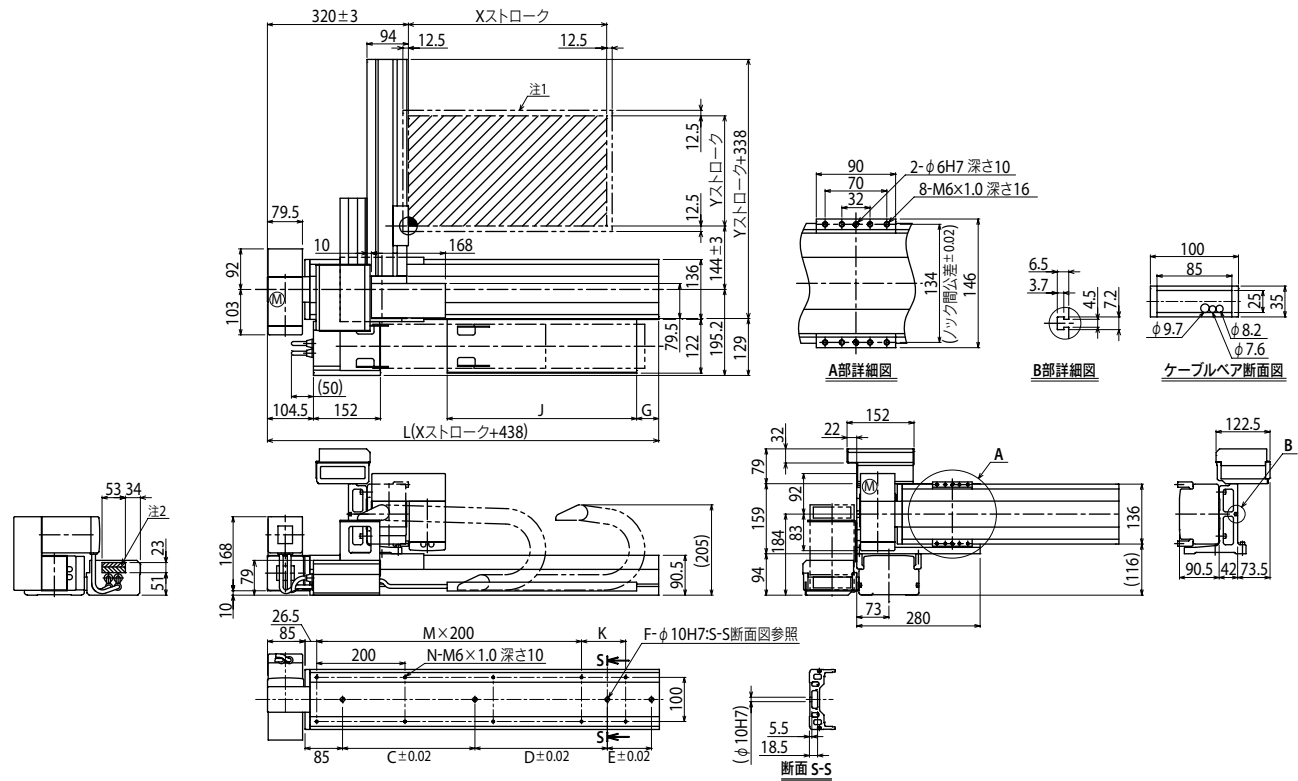
Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	14
250	12
350	10
450	8
550	7

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

## SXYBx 2軸 A1



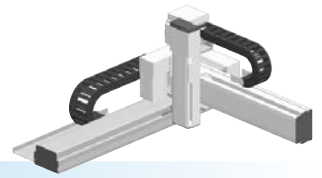
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	420	420	600	600	780	780	960	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	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
N	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
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730
Yストローク	150	250	350	450	550																									





# SXYBx 3軸/ZF



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)

## 注文型式

**SXYBx - C** [ ] [ ] [ ] **ZF** [ ] [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPRE) アップバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
X軸: 15~305cm, 15~55cm  
Z軸: 15~35cm  
ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	B14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

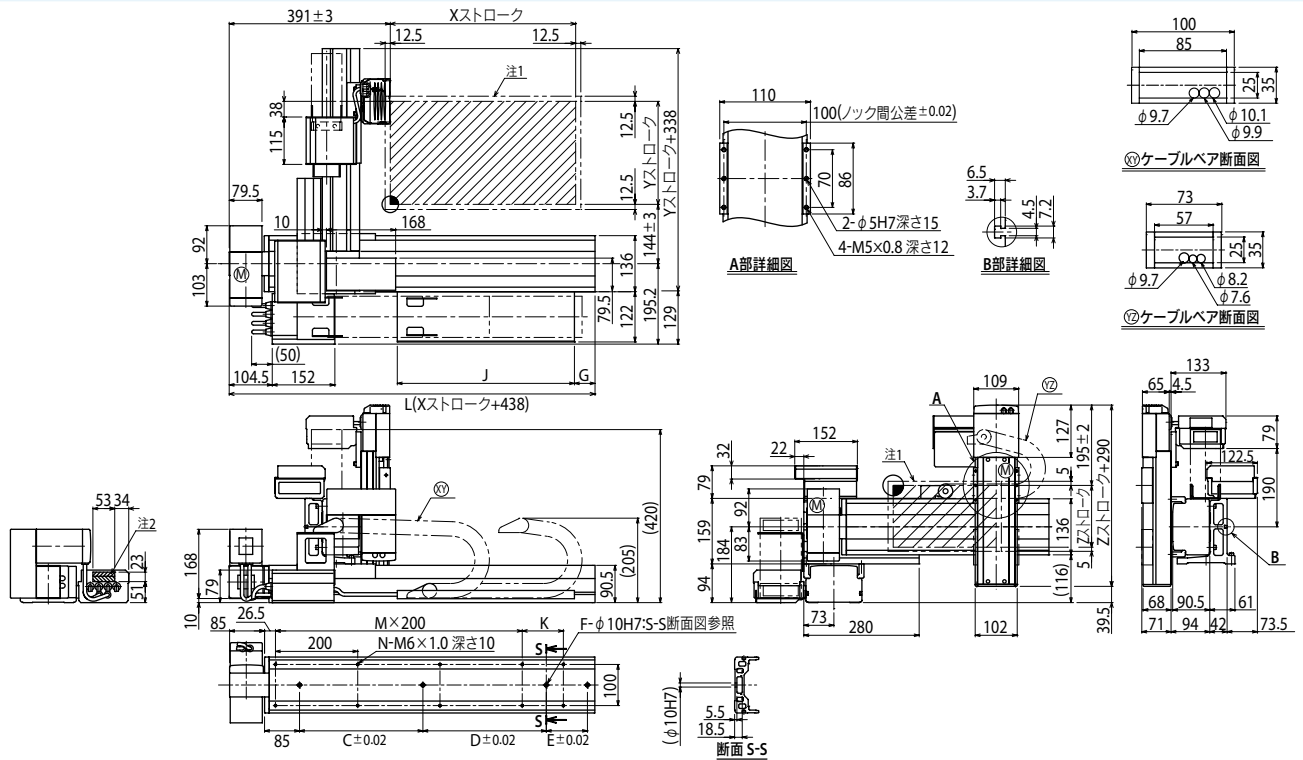
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	8	7	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	2	1	—
550	1	—	—

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYBx 3軸/ZF A1



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488						
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200					
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140					
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140					
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—					
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4					
M	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					
N	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					
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	50					
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730						
Yストローク	150	250	350	450	550																															
Zストローク	150	250	350																																	

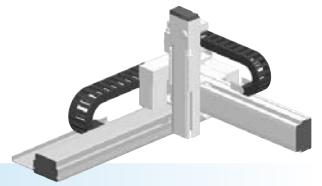
# SXYBx

**3軸/ZFL20**

● アームタイプ

● ケーブルベア

● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)



## 注文型式

**SXYBx - C**

組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸  
15~305cm

Y軸  
15~45cm

Z軸  
15~35cm

ZFL20

Z軸  
15~35cm

ケーブル長  
3L: 3.5m  
5L: 5m  
10L: 10m

**RCX340-3**

適用コントローラ/  
制御機能

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アソ  
ン  
バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	B14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~450 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カatalog未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

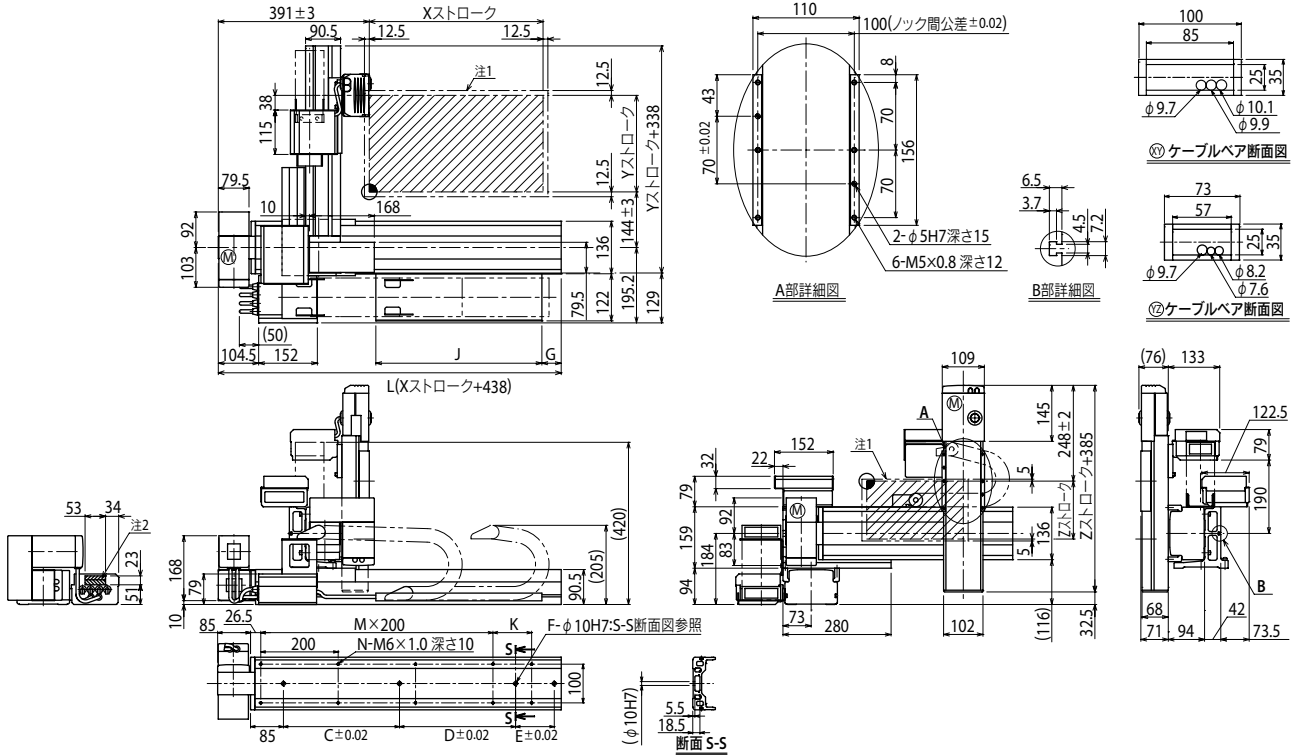
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	450
150	7	6	5	
250	5	4	3	
350	3	2	1	
450	1	-	-	

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYBx 3軸/ZFL20 (A1)

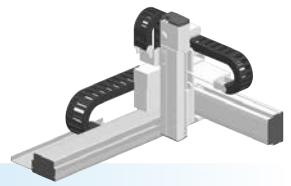


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	420	420	420	420	600	600	780	960	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4
M	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
N	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
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730

Yストローク	150	250	350	450
Zストローク	150	250	350	

# SXYBx 3軸/ZFH



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**SXYBx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZFH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体: A1, A2, A3, A4  
 ケーブル: 15~305cm (X軸), 15~45cm (Y軸), 15~35cm (Z軸)  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m  
 適用コントローラ/制御軸数: [ ]  
 安全規格: [ ]  
 オプションA (OPA): [ ]  
 オプションB (OPB): [ ]  
 オプションC (OPC): [ ]  
 オプションD (OPD): [ ]  
 オプションE (OPRE): [ ]  
 アップバッテリー: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	B14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~450 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

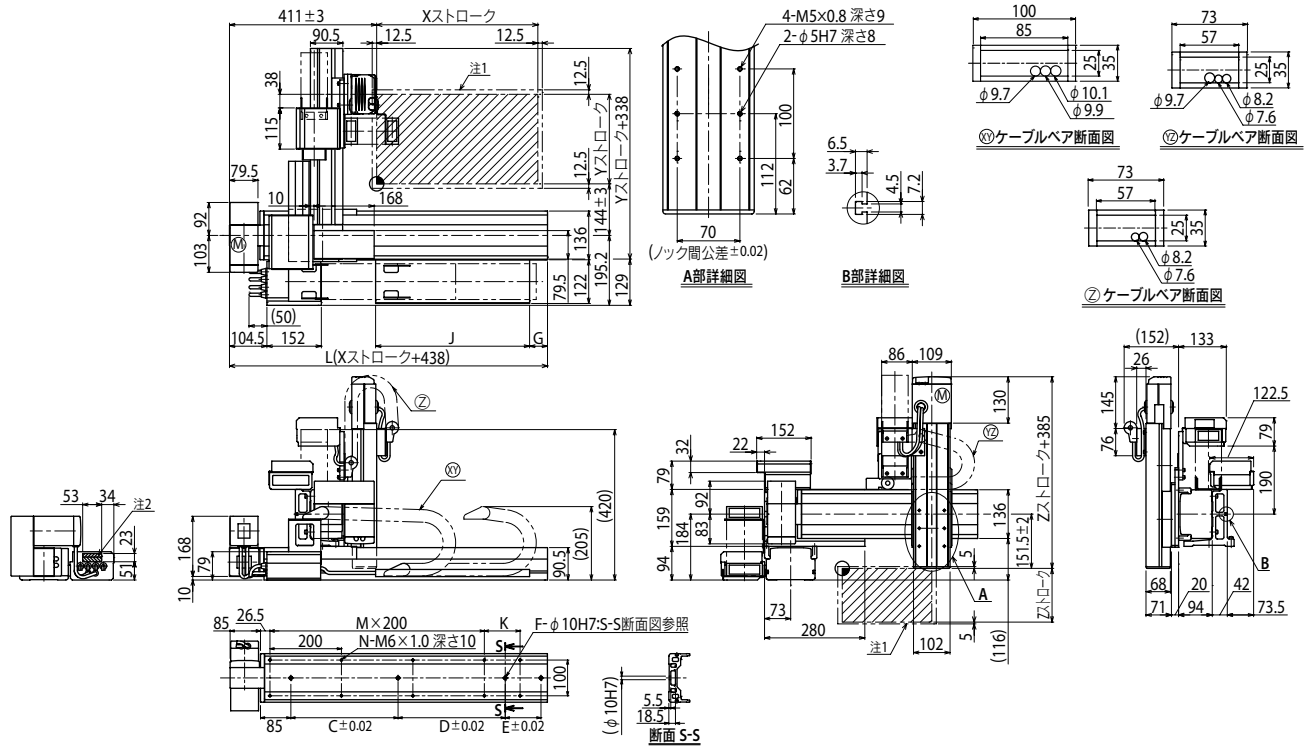
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	7	6	5
250	5	4	3
350	3	2	1
450	1	-	-

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYBx 3軸/ZFH (A1)

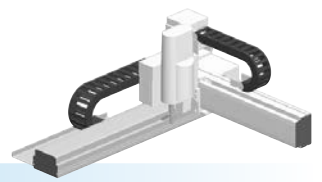


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	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
N	6	8	8	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
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730
Yストローク	150	250	350	450																										
Zストローク	150	250	350																											

# SXYBx 3軸/ZS

- アームタイプ
- ケーブルペア
- Z軸シャフト上下タイプ



## 注文型式

**SXYBx - C** [ ] [ ] [ ] **ZS - 15** [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体: A1, A2, A3, A4  
 ケーブル: A1, A2, A3, A4  
 組合せ: X軸 (15~305cm), Y軸 (15~55cm), Z軸 (ZS12, ZS6)  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m  
 適用コントローラ/制御軸数: RCX340 (3軸)  
 安全規格: 安全規格  
 オプションA (OPA), オプションB (OPB), オプションC (OPC), オプションD (OPD), オプションE (OPE)  
 アフソハッチリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	B14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.02 mm	
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ12	
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	12 mm	6 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150 mm	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

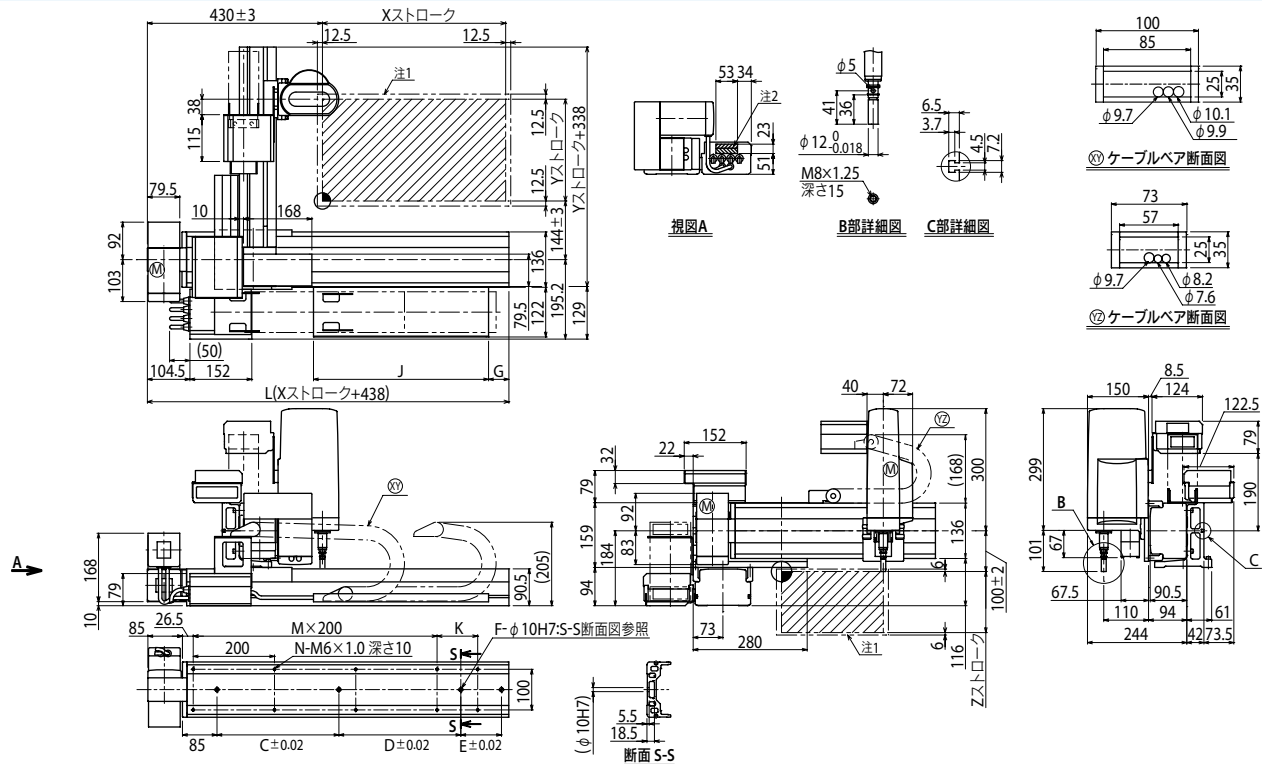
## 最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	4
550	3	3

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

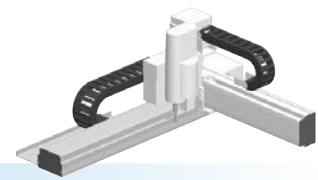
## SXYBx 3軸/ZS A1



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488						
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4						
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	11	12	12	13	13	14	14	15	16						
N	6	8	8	10	10	12	14	16	16	18	18	20	22	22	24	24	26	28	28	30	30	32	32	33	34	34	34	34	36	36						
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50						
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730						
Yストローク	150	250	350	450	550																															
Zストローク	150																																			

# SXYBx 4軸/ZRS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- シャフト上下タイプZRS軸一体型

## 注文型式

**SXYBx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (A1, A2, A3, A4) - X軸 (15~305cm) - Y軸 (15~55cm) - ZRS軸 (ZRS12, ZRS6) - Z軸 - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	B14	—	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.02 mm	±0.005 *	±0.005 *
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020 °/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150 mm	150 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

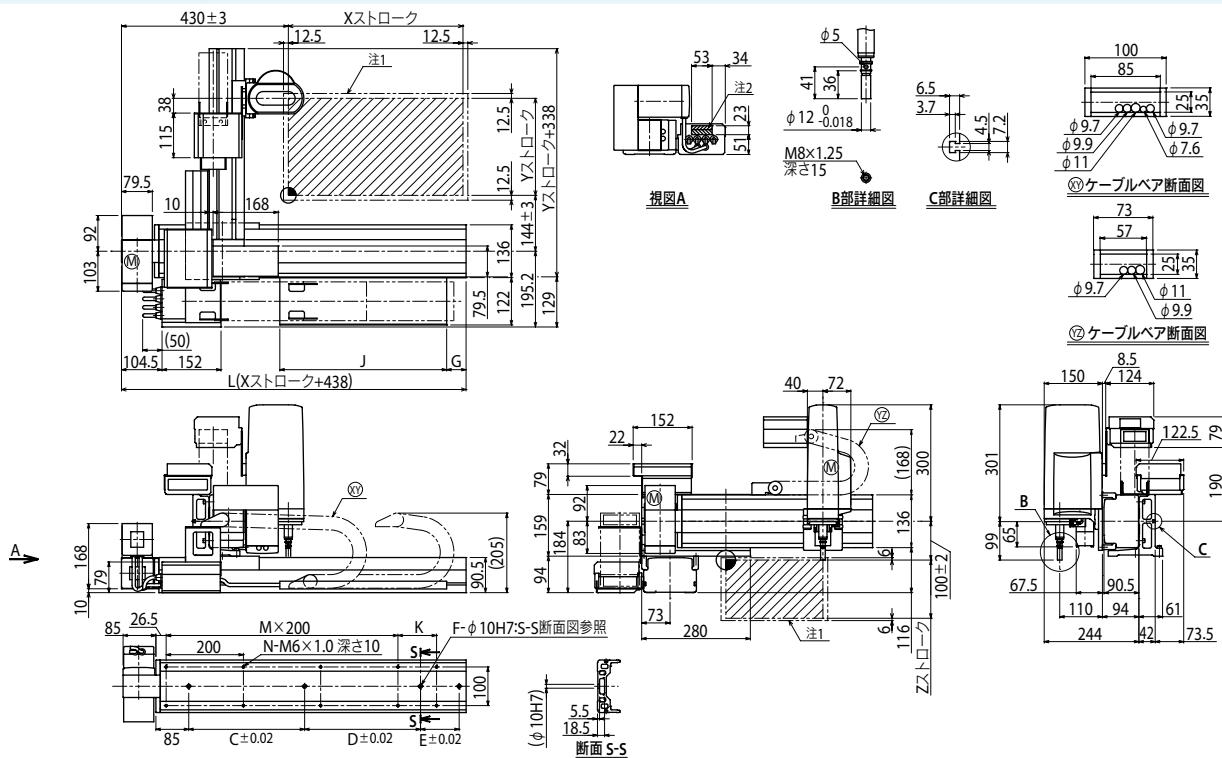
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	3
550	2	2

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYBx 4軸/ZRS A1



※1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。 ※2. 斜線部位は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488						
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4						
M	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						
N	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						
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50						
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730						
Yストローク	150	250	350	450	550																															
Zストローク	150																																			

リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&スプレース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# NXY 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**NXY - C**

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A3	X軸ストローク 50~200cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----------------	---------------------	--------------------	--------------------------------------

**RCX320-2**

**R**

適用コントローラ / 制御軸数 | 安全規格 | 回生装置 | オプションA (OPA) | オプションB (OPB) | ビジョンシステム | アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	N15	F14
モータ出力 AC	400 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	500~2000 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

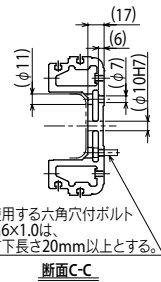
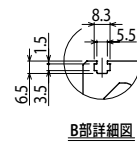
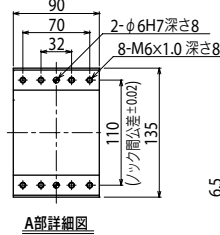
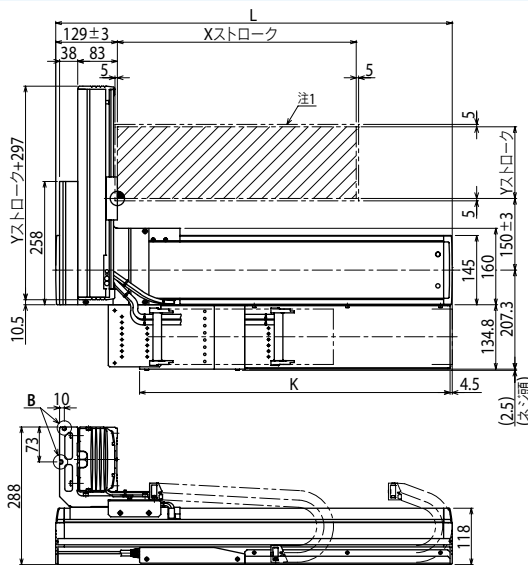
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

## 適用コントローラ

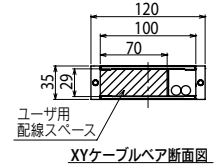
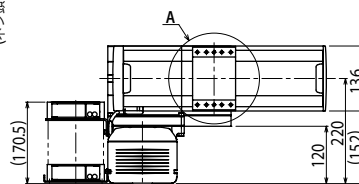
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

## NXY 2軸 A1

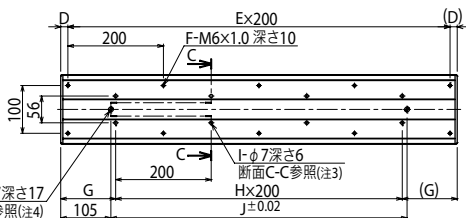


使用する六角穴付ボルト M6x1.0は、首下長さ20mm以上とする。

断面C-C



ユーザー用配線スペース  
XYケーブルベア断面図

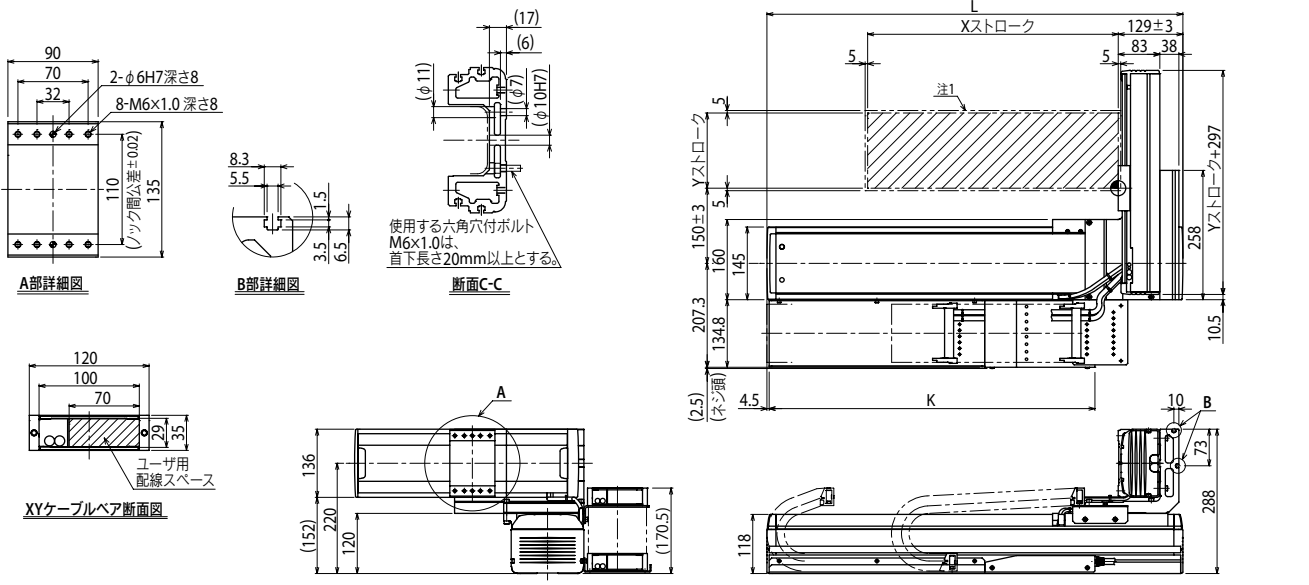


Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。  
 注3. φ7を使用している際は、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザー用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。



NXY 2軸 A3

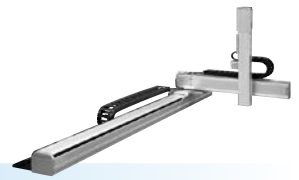


Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。  
 注3. φAを使用している際は、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザー用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

# NXY

3軸/ZFL20



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)

## 注文型式

**NXY - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZFL20** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アフンパツテリ

組合せ: A1, A3  
X軸: 50~200cm  
Y軸: 15~65cm  
Z軸: 15~35cm  
ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	N15	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	500~2000 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

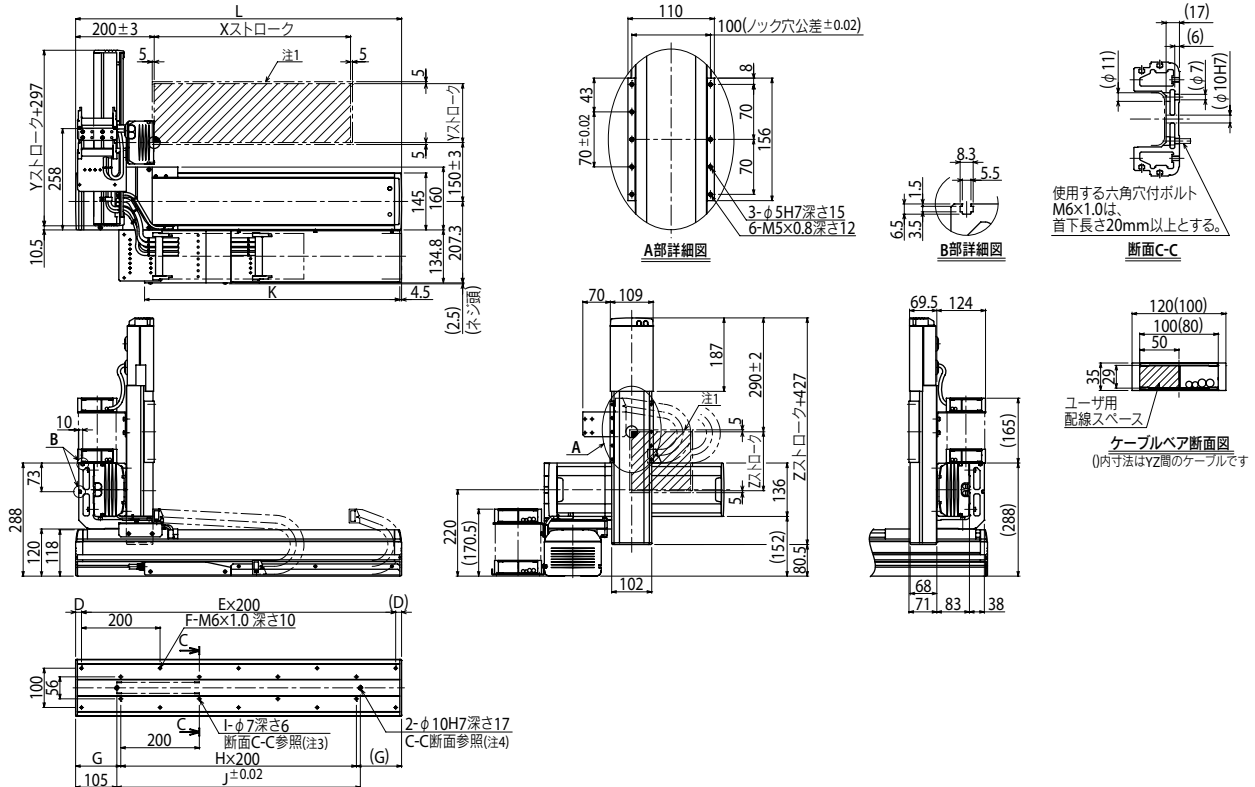
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

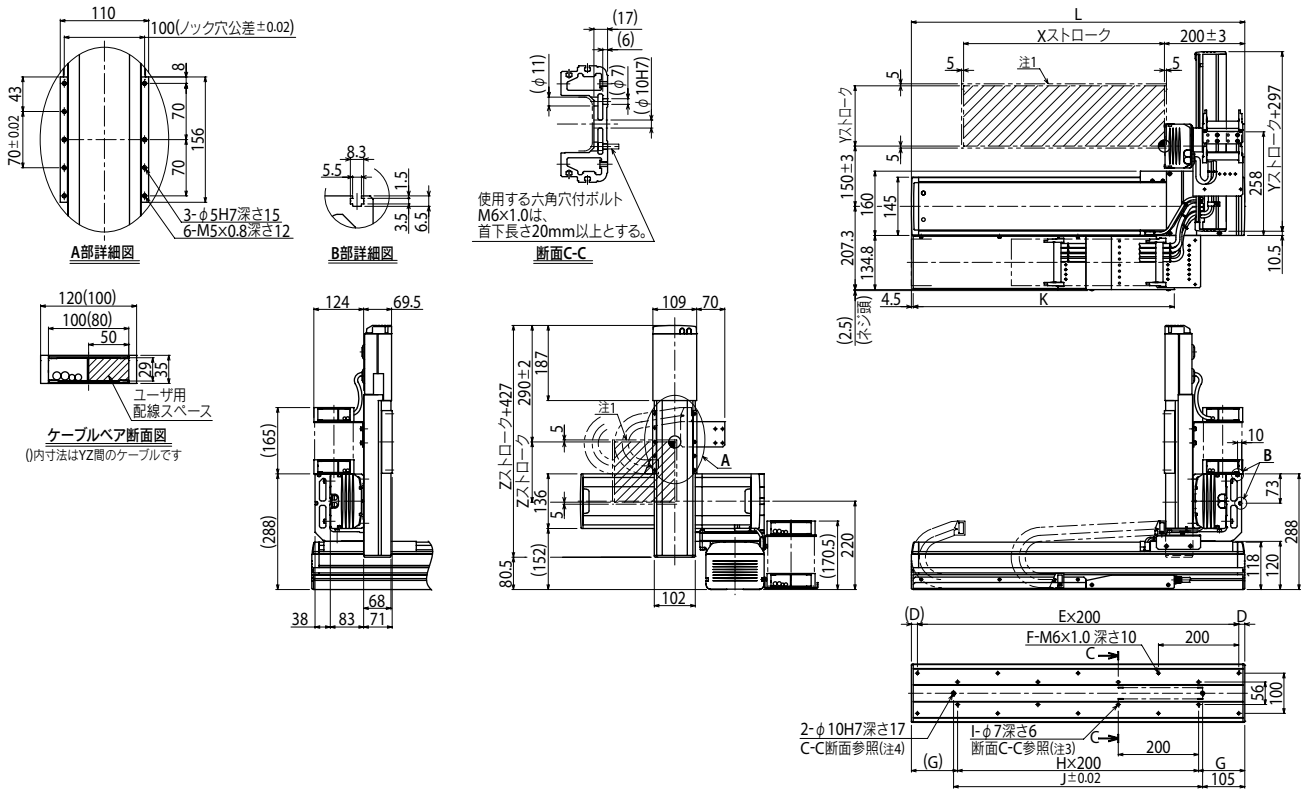
## NXY 3軸/ZFL20 (A1)



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

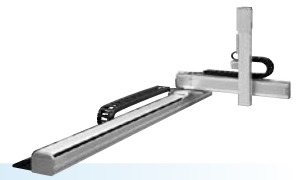
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。  
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

NXY 3軸/ZFL20 A3



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更もR側原点への変更も可能です。  
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

### ■ 注文型式

**NXY - C** [ ] [ ] [ ] **ZFH** [ ] [ ] [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A3	X軸 50~200cm	Y軸 15~65cm	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ンパ ッテ リ
--------	------	-----------------	----------------	---------------	---------------	-----------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

### ■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	N15	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	500~2000 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

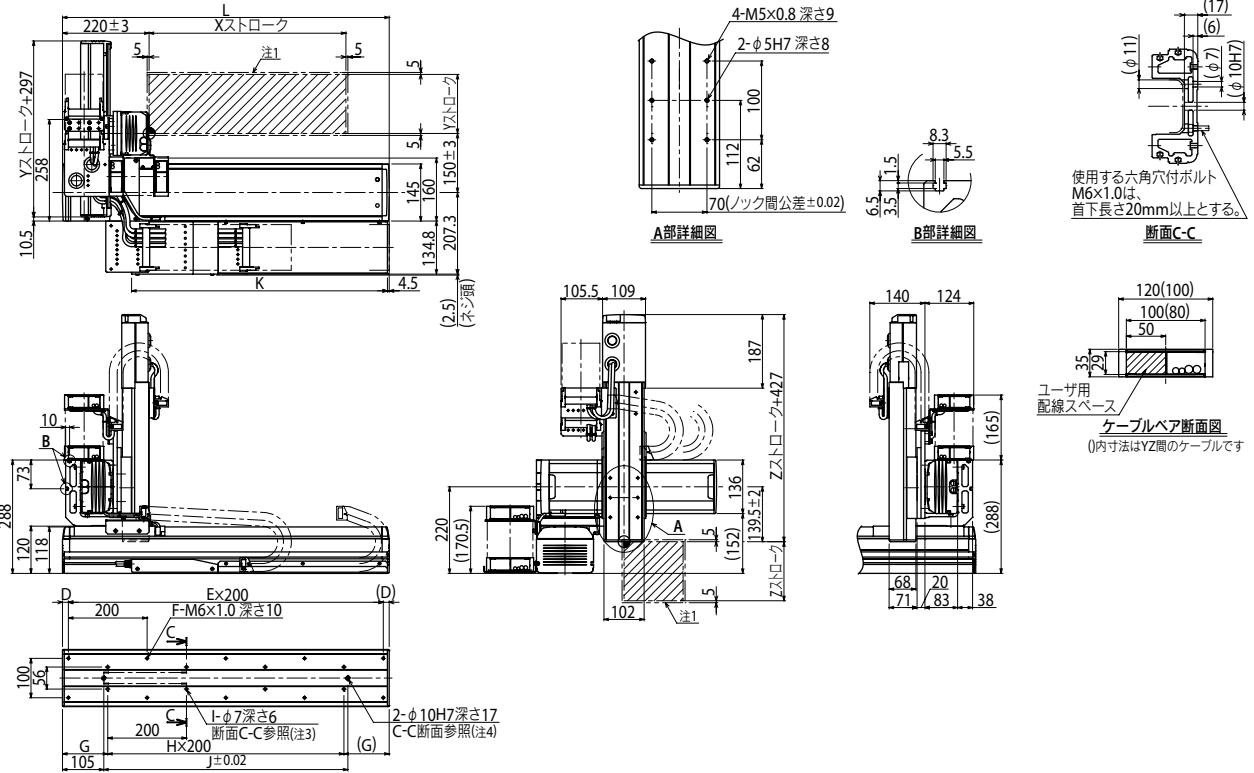
### ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	450
150	13	13	12	12
250	12	11	10	10
350	10	9	8	8
450	8	7	6	6
550	5	4	3	3
650	3	2	1	1

### ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

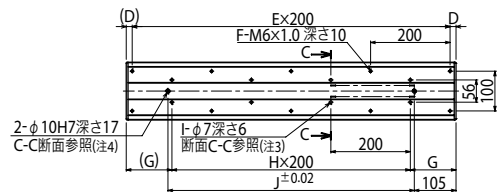
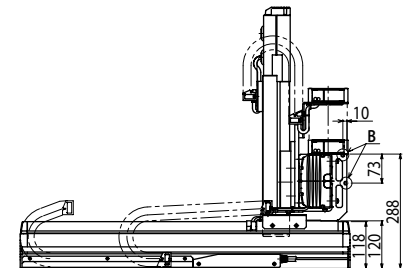
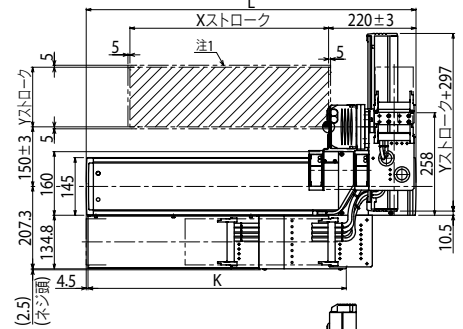
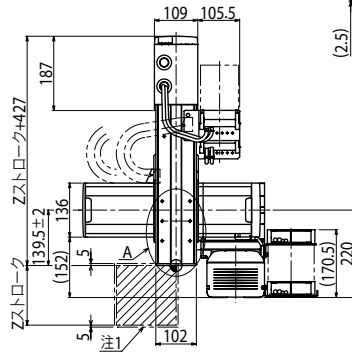
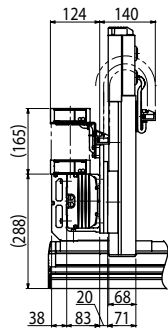
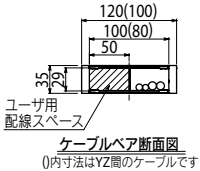
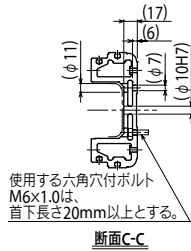
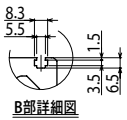
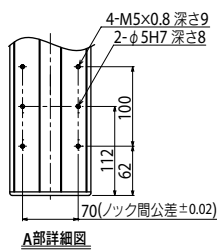
### NXY 3軸/ZFH A1



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR原点への変更も可能です。  
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

NXY 3軸/ZFH A3



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更もR原点への変更も可能です。
- 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
- 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
- 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
- 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

# NXY-W

4軸



- アームタイプ
- ケーブルベア
- ダブルY軸仕様

## ■ 注文型式

### NXY - C - WA1

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 25~175cm	Y軸 15~65cm*1	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	----------------	-----------------	--------------------------------------

### RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ
-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

※1. Y軸ストロークが左右違う場合は特注になります。

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸*1
軸構成*2	N15D	F14
モータ出力 AC	400 W	100 W
繰り返し位置決め精度*3	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*4 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1750 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。  
 ※2. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※4. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

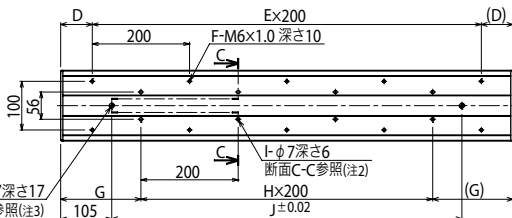
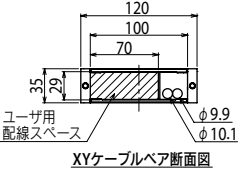
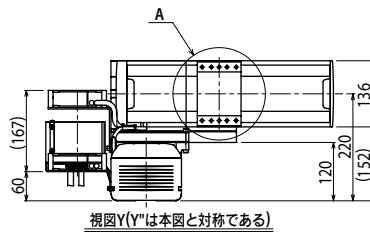
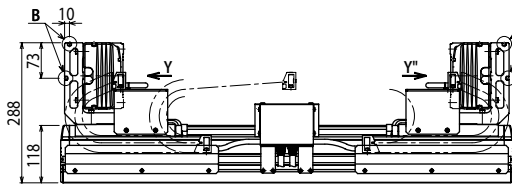
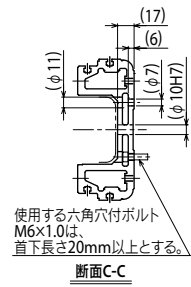
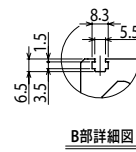
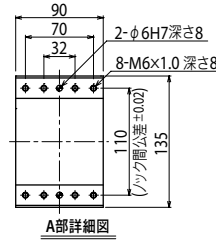
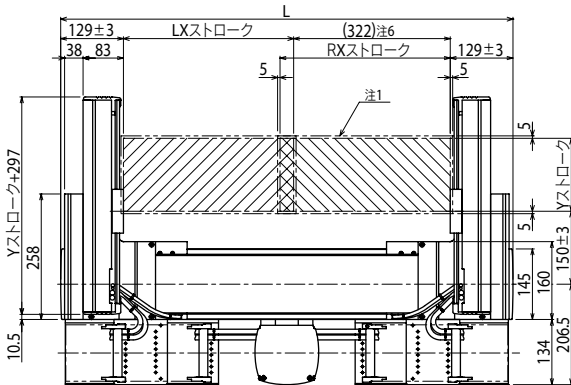
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## NXY-W 4軸 WA1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. φ7を使用している場合、本体内部にフッシャ・スプリングフッシャ等のご使用はできません。  
 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。  
 注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

# NXY-W

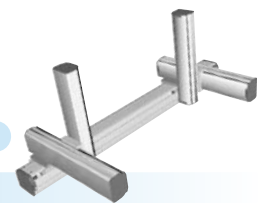
6軸/ZFL

●アームタイプ

●ケーブルベア

●ダブルY軸仕様

●Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(200W)



### 注文型式

**NXY-C-WA1**   **ZFL20**   **RCX340-4**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 25~175cm	Y軸 15~65cm※1	ZFL軸 15~35cm	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御機能	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ンバ ッテ リ
--------	------	-----	----------------	-----------------	-----------------	---------------	--------------------------------------	-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P632**

※1. Y軸・Z軸の片方又は両方のストロークが違う場合は特注になります。

### 基本仕様

	X軸	Y軸※1	Z軸
軸構成※2	N15D	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度※3	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※4 (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。  
※2. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
※4. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

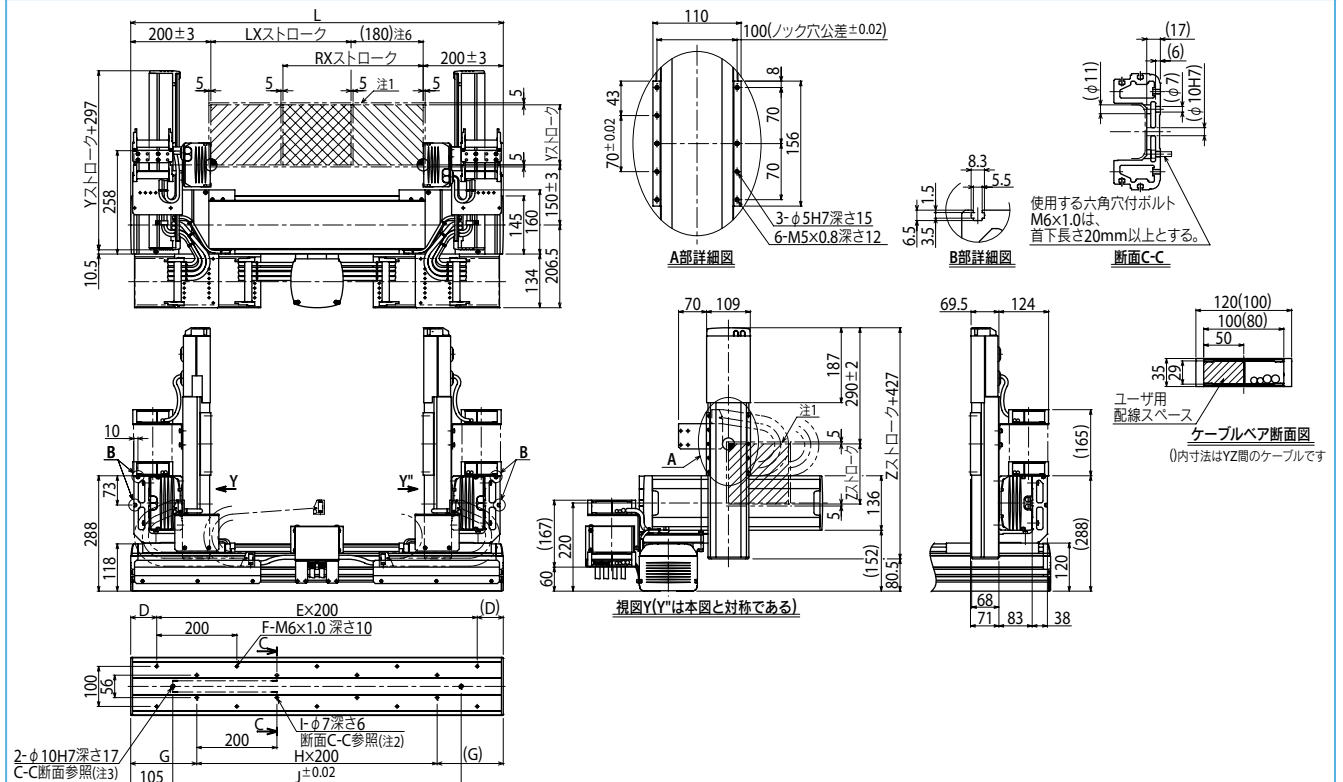
### 最大可搬質量

		Zストローク (mm)		
Yストローク (mm)	150	250	350	
150	8	8	8	
250	8	8	8	
350	8	8	8	
450	8	7	6	
550	5	4	3	
650	3	2	1	

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

### NXY-W 6軸/ZFL (WA1)

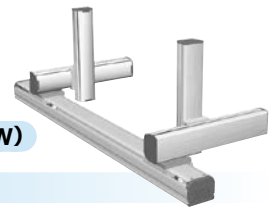


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。  
注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。  
注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

# NXY-W

6軸/ZFH



- アームタイプ
- ケーブルベア
- ダブルY軸仕様
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**NXY - C - WA1** [ ] [ ] **ZFH** [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 (25~175cm) - Y軸 (15~65cm\*1) - Z軸 (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. Y軸・Z軸の片方又は両方のストロークが違う場合は特注になります。

## 基本仕様

	X軸	Y軸*1	Z軸
軸構成*2	N15D	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度*3	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*4 (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。  
 ※2. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※4. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

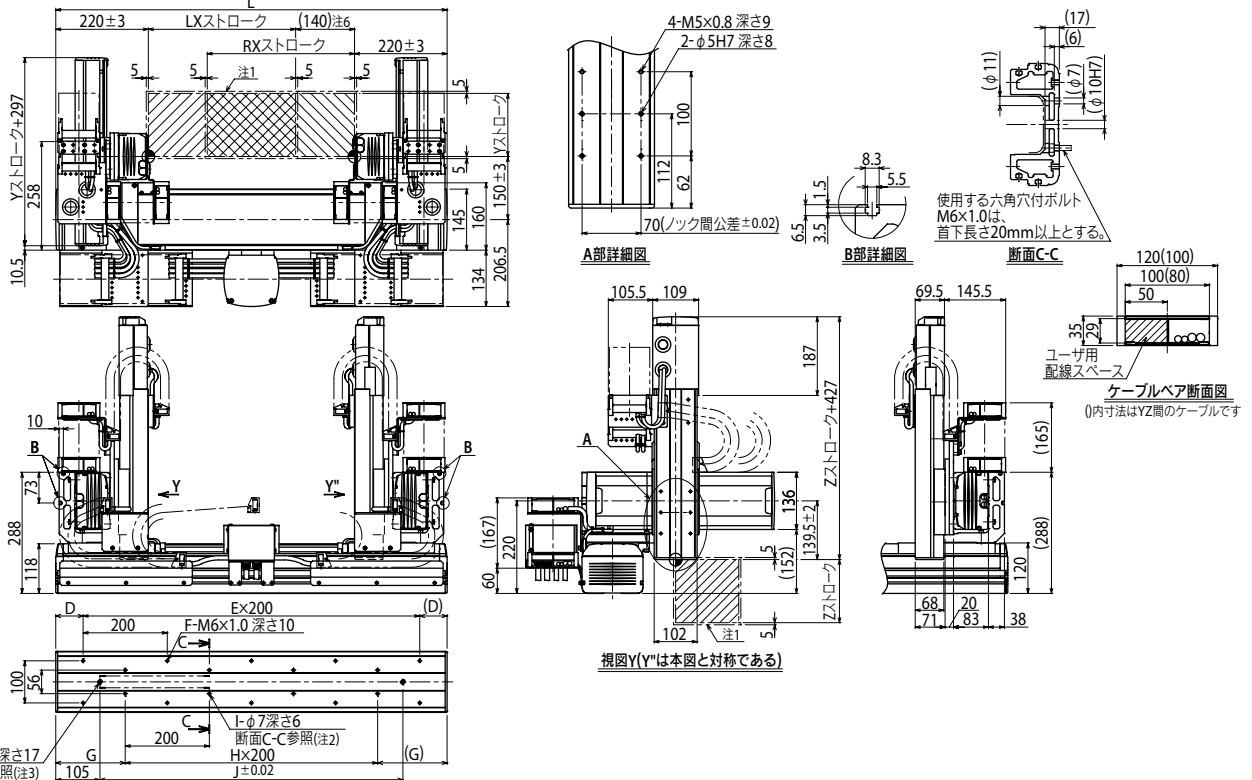
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	450
150	13	13	12	12
250	12	11	10	10
350	10	9	8	8
450	8	7	6	6
550	5	4	3	3
650	3	2	1	1

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## NXY-W 6軸/ZFH WA1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャースプリングワッシャ等のご使用はできません。  
 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。  
 注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。  
 注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。  
 注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。



ユニファイドシリーズ  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニファイドシリーズ  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

ユニファイドロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&スプレース  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZ  
タイフ

# MXYx 2軸

● アームタイプ ● ケーブルペア



## 注文型式

**MXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプソ バッテリー
--------	------	-----------------------------	---------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

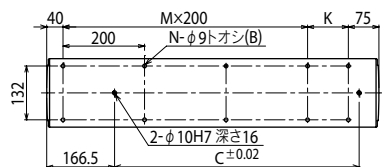
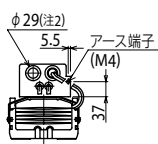
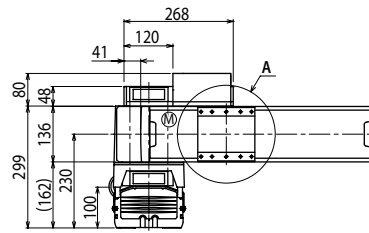
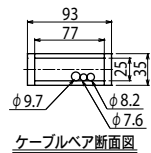
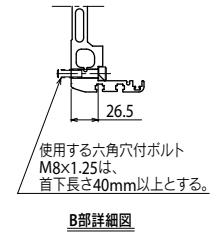
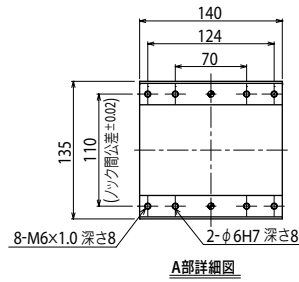
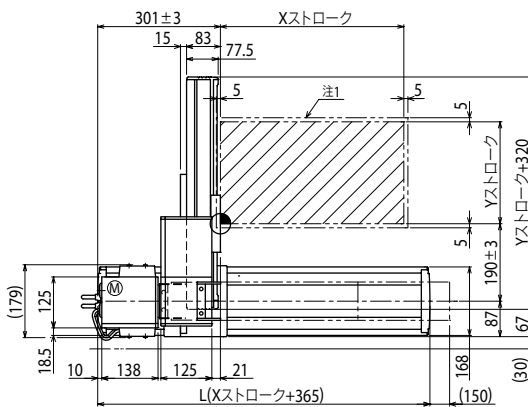
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸 A1

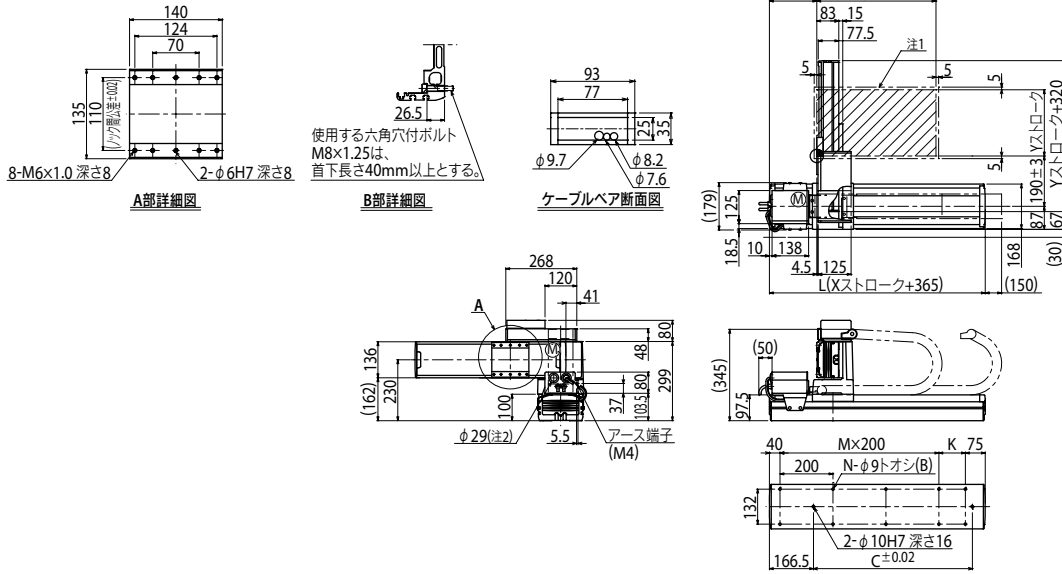


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
	速度設定		-		80%		70%	60%	50%	40%	

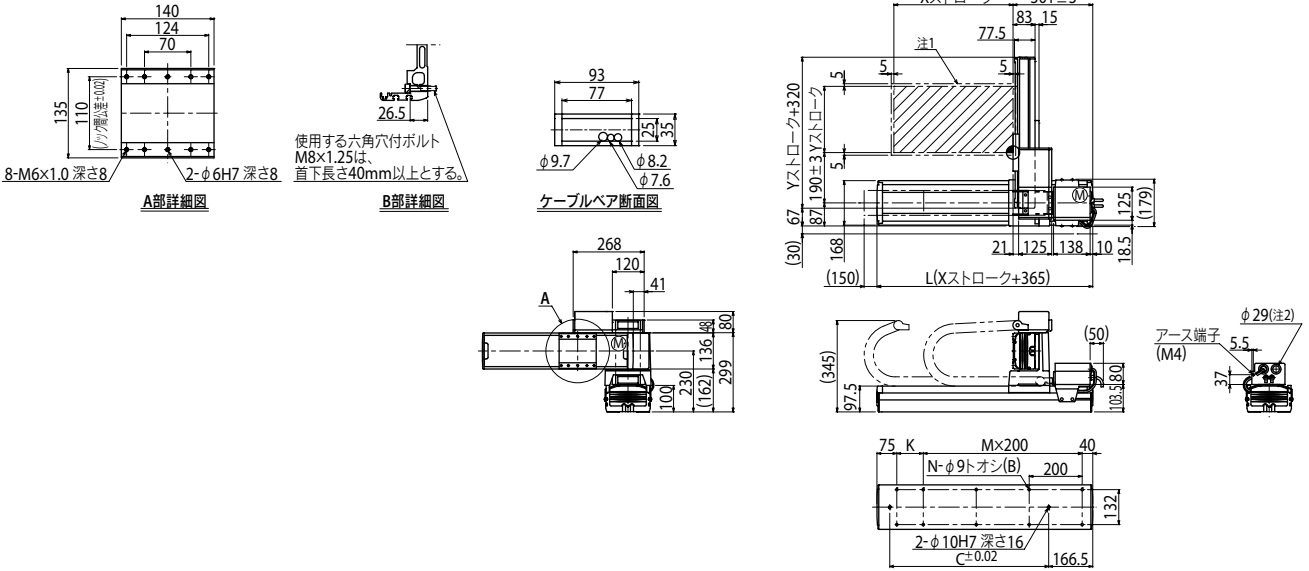
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

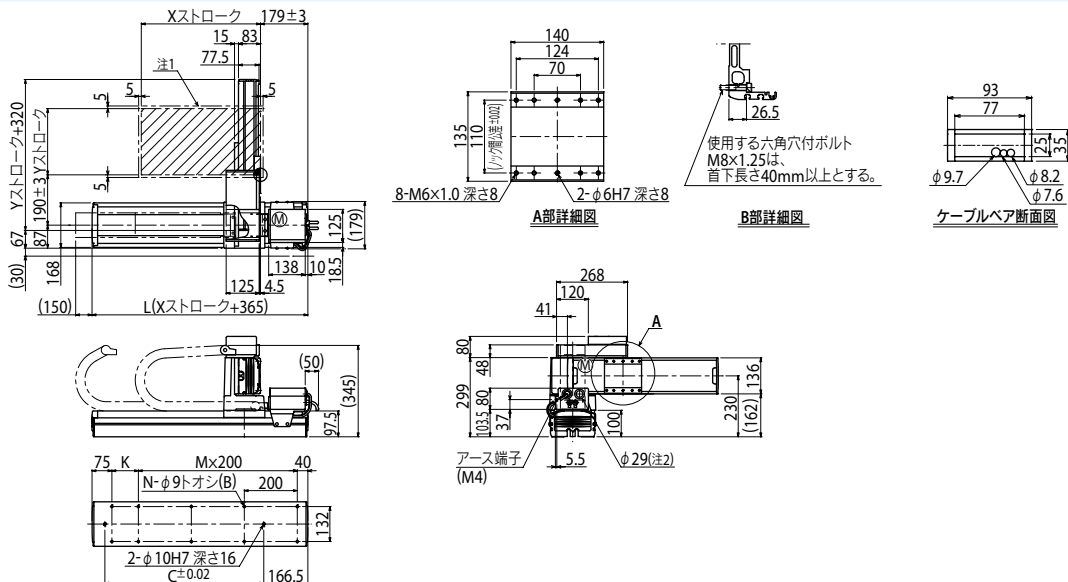
MXyX 2軸 A2



MXyX 2軸 A3



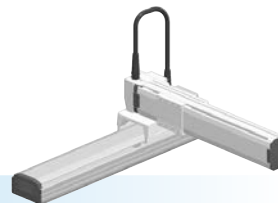
MXyX 2軸 A4



LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XY-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 テーラ  
 ゴールド  
 ゴールド  
 ゴールド  
 ゴールド  
 ゴールド  
 XZタイプ

# MXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



## 注文型式

**MXYx - S** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
A1			25~85cm	15~65cm	3L: 3.5m							
A2					5L: 5m							
A3					10L: 10m							
A4												

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

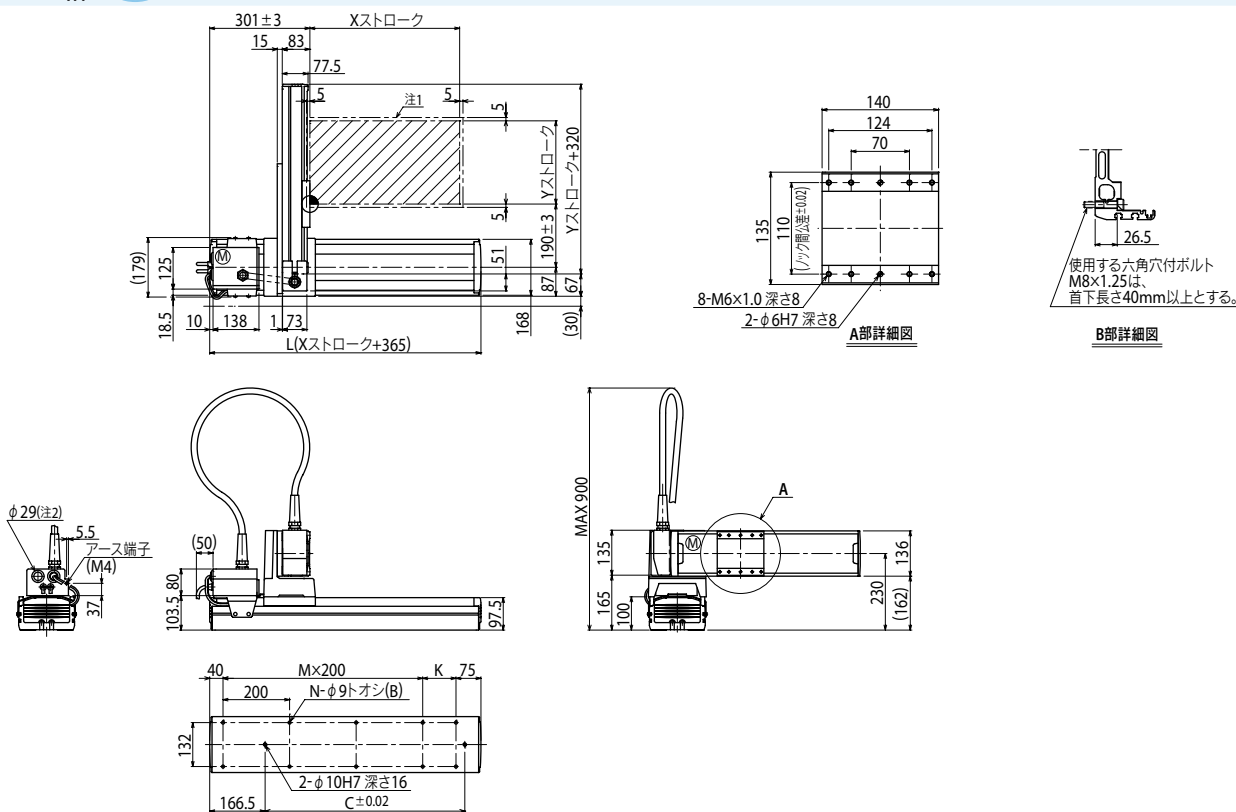
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸 A1



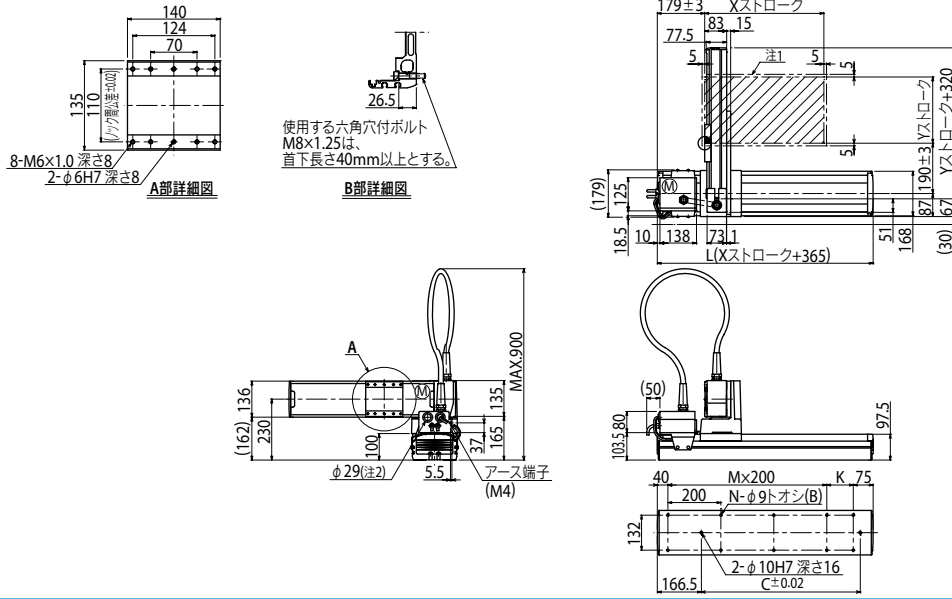
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650	
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup>	X軸		1200		960		
	速度設定		-		80%		

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

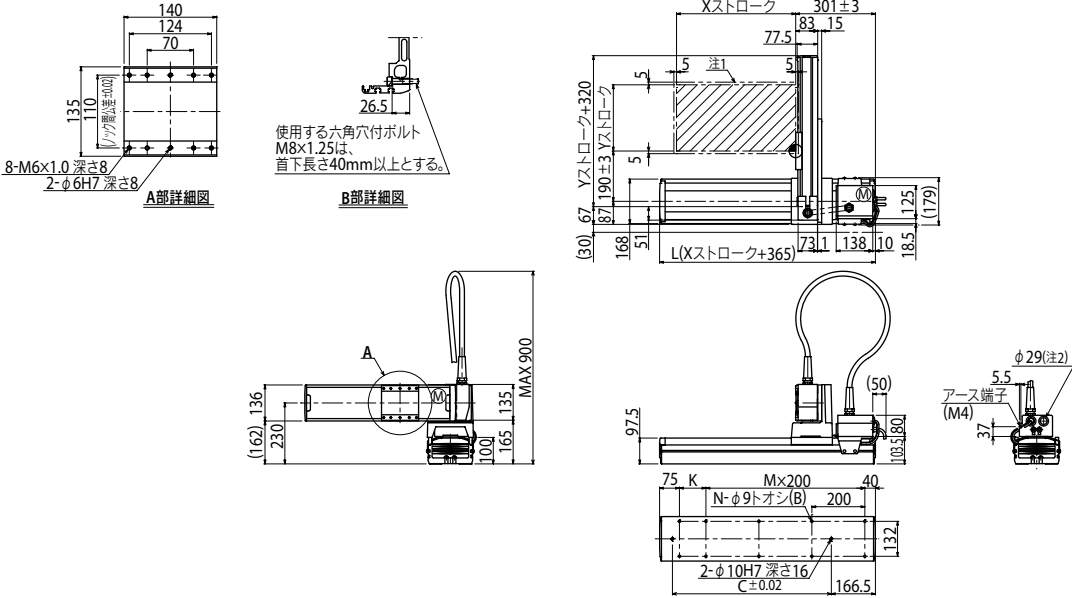
注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
タイム  
タイム  
タイム  
タイム  
タイム  
タイム

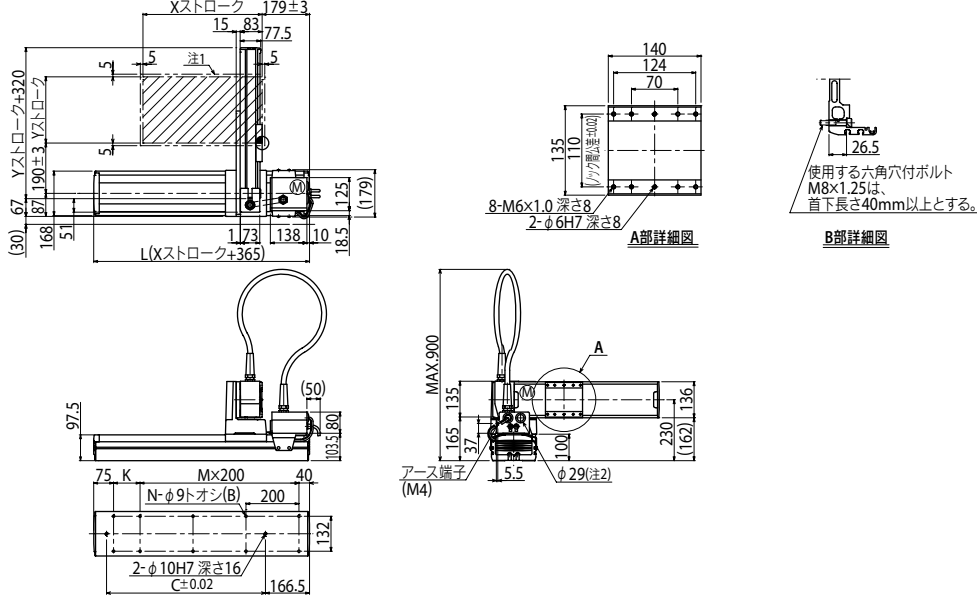
MXyX 2軸 A2



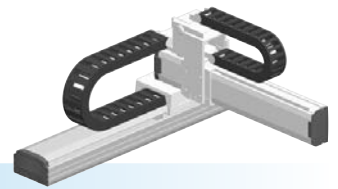
MXyX 2軸 A3



MXyX 2軸 A4



# MXYx 2軸/IO



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

## 注文型式

**MXYx - C** - [ ] - [ ] - **IO** - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 15~65cm	ZR軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプ ン バッテリ
--------	------	-----------------------------	---------------------	--------------------	-----	--------------------------------------	-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

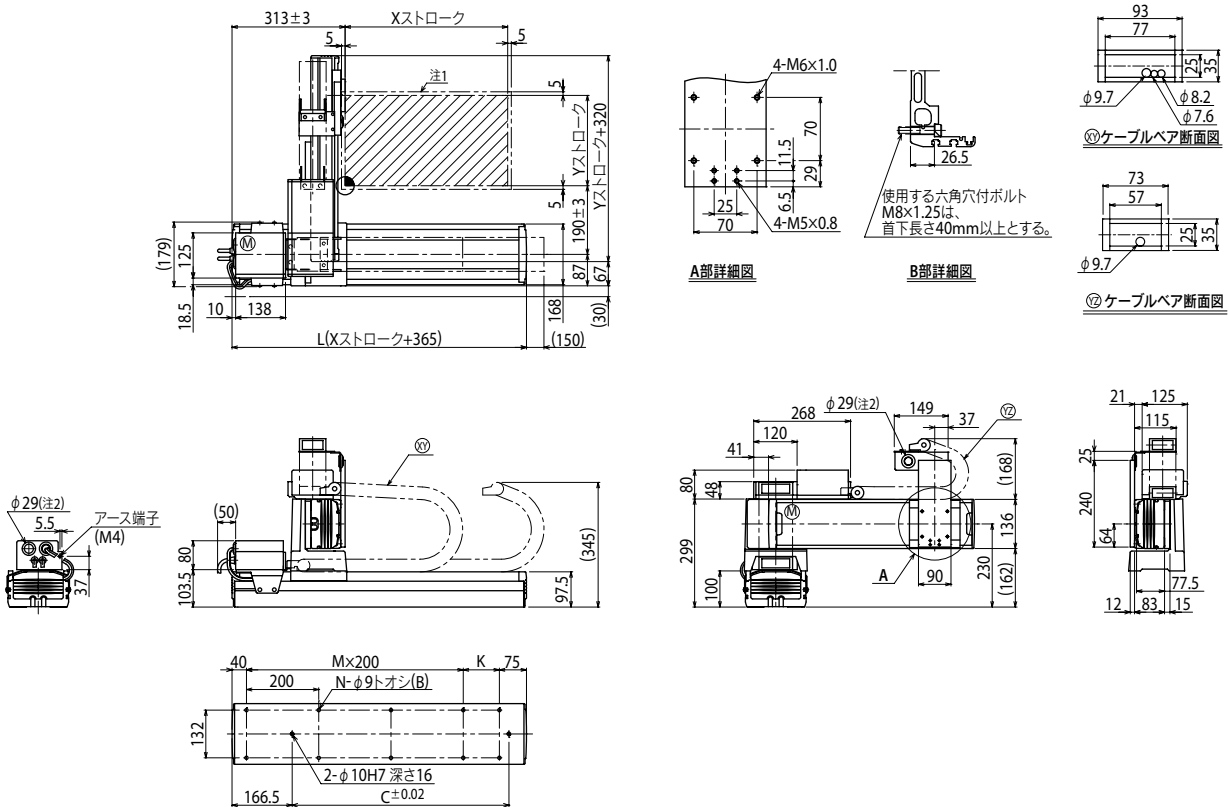
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	29
250	29
350	24
450	19
550	19
650	15

## 適用コントローラ

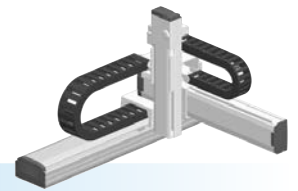
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸/IO (A1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960		840	720	600	480
	速度設定		-				80%		70%	60%	50%	40%

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)



### 注文型式

#### MXy<sub>x</sub>-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ
A1		X軸
A2		Y軸
A3		ZFL軸
A4		Z軸

X軸	Y軸	ZFL軸	Z軸	ケーブル長
25~125cm	15~65cm	ZFL20 ZFL10	15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

#### RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ / バッテリ
-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZFL20	Z軸: ZFL10
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-BK	
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

- ※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFLに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。
- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

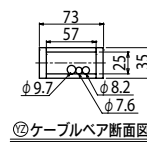
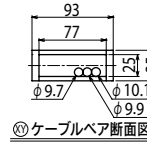
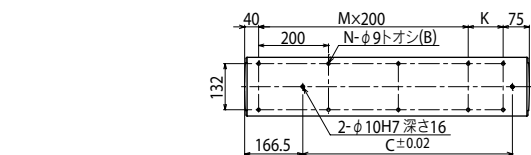
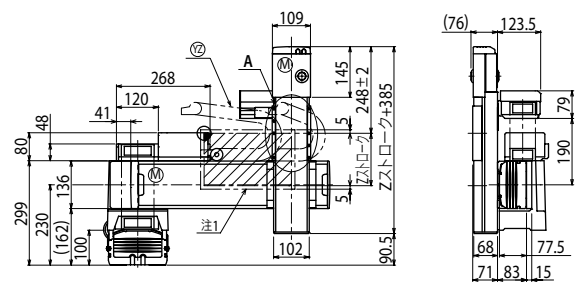
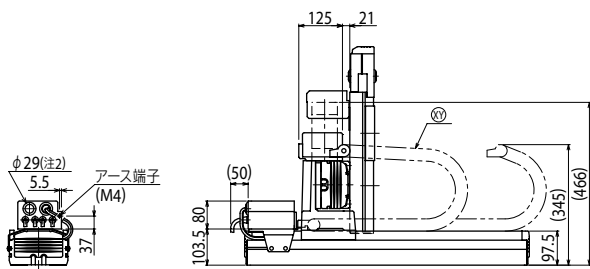
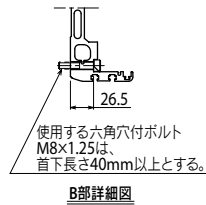
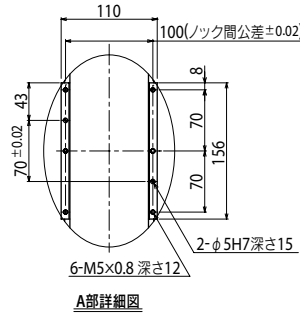
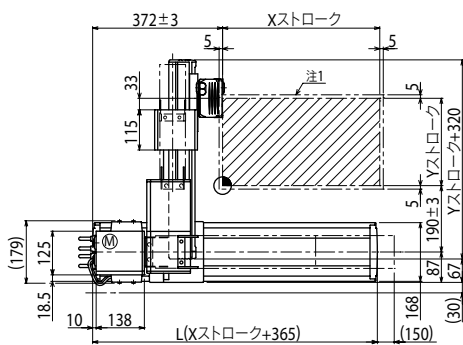
### 最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	12	11	10
550	8	8	8	12	11	10
650	8	7	6	8	7	6

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース / リモートコマンド/オンライン命令

### MXy<sub>x</sub> 3軸/ZFL20/10 A1

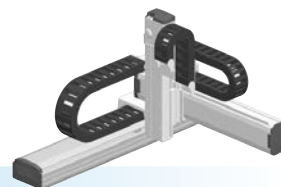


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
速度設定			—		80%		70%	60%	50%	40%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

- 注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx 3軸/ZFH



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**MXYx-C** - [ ] - [ ] - **ZFH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (A1, A2, A3, A4) - X軸 (25~125cm) - Y軸 (15~65cm) - ZF軸 - Z軸 (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アフソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

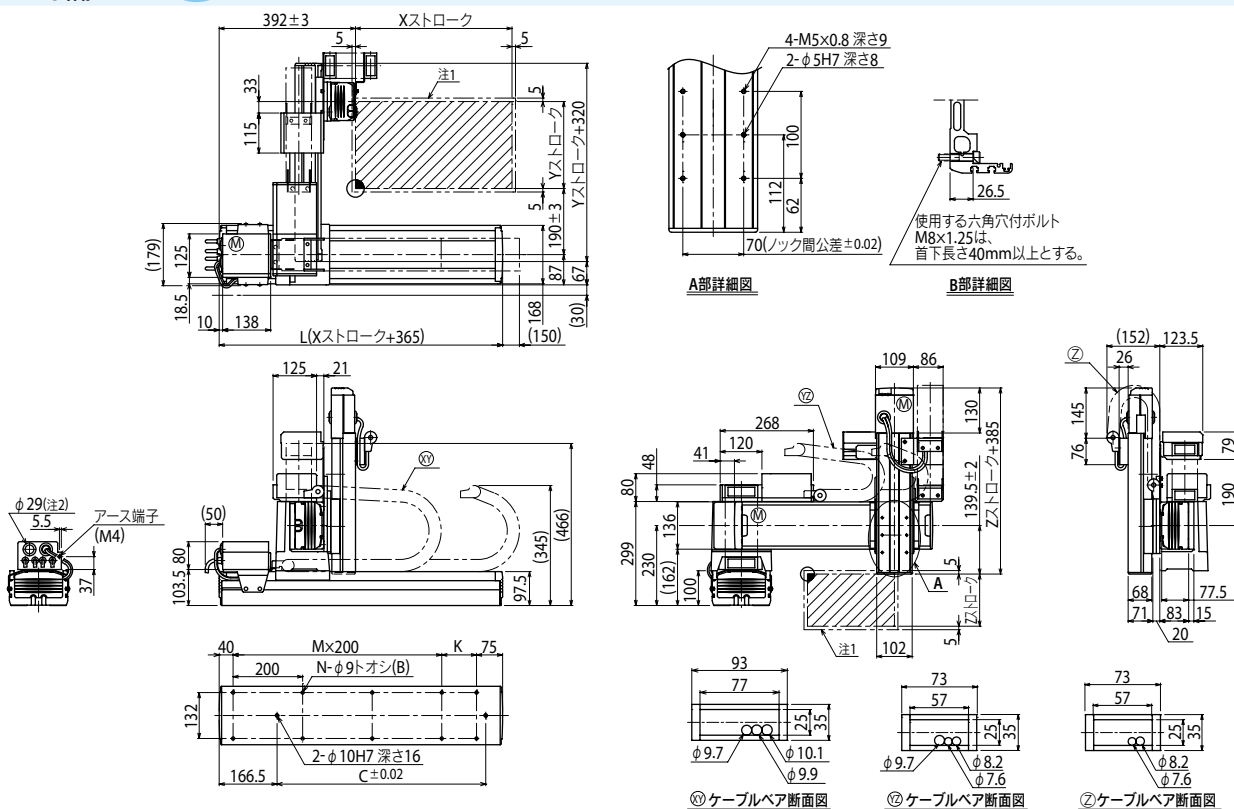
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	12	11	10
550	12	11	10
650	8	7	6

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 3軸/ZFH A1

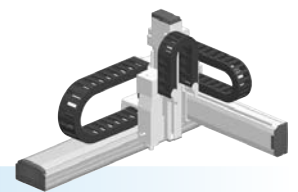


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650						
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960		840	720	600	480
速度設定			-				80%		70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。





● アームタイプ

● ケーブルベア

● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)+R軸

### 注文型式

## MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ
A1		X軸
A2		Y軸
A3		ZRF軸
A4		ZRF10

X軸	Y軸	ZRF軸	Z軸	ケーブル長
25~125cm	15~65cm	ZRFL20	15~35cm	3L: 3.5m
		ZRFL10		5L: 5m
				10L: 10m

## RCX340-4

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ バッテリー
-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRFL20	Z軸: ZRFL10	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-EK		R5
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W		50 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15		ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm		360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				

※ 標準品を従来のZRFから、より剛性を高めたZRFLに変更しました。ZRFをご希望の際は、弊社までご相談ください。

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

### 最大可搬質量

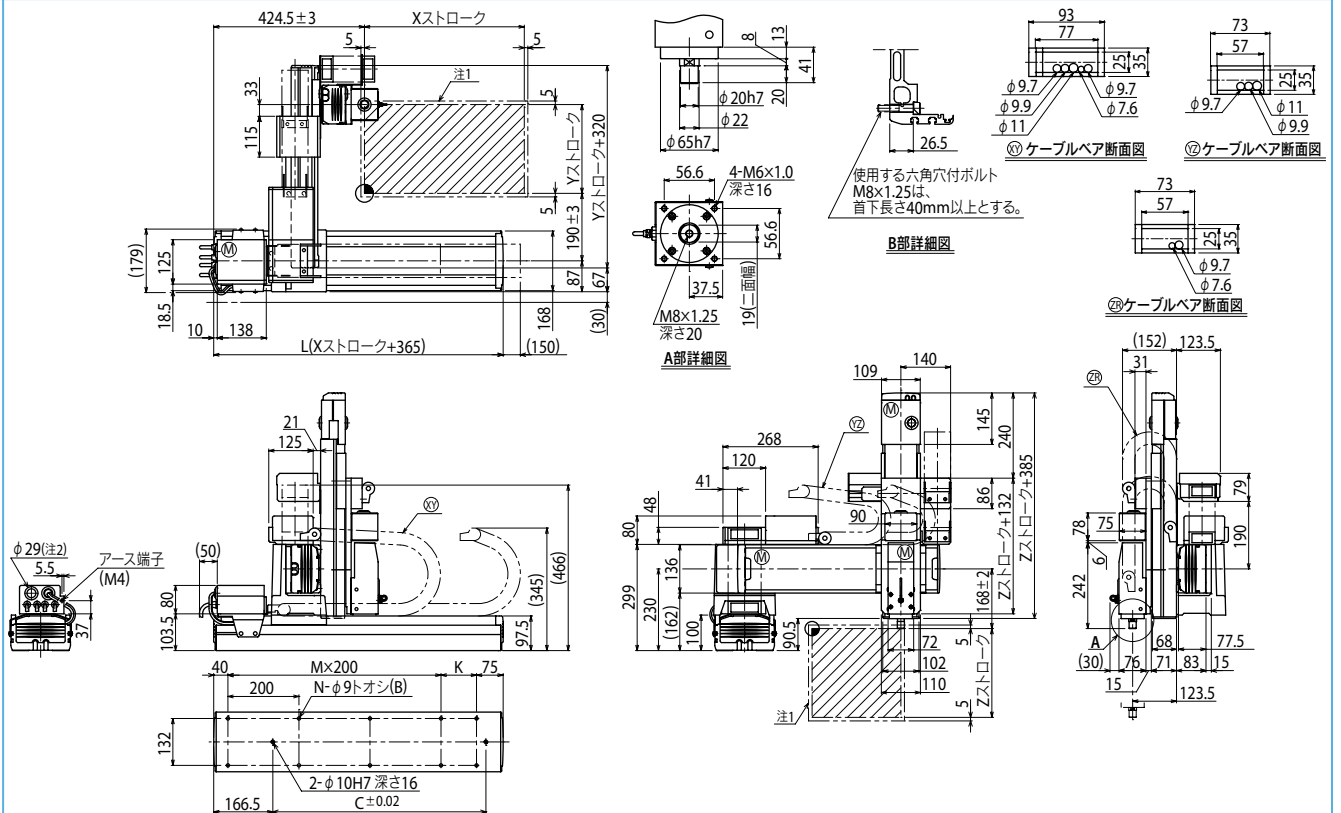
(kg)

Yストローク (mm)	Zストローク(mm)					
	ZRFL20			ZRFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	8	7	6
550	4	4	4	8	7	6
650	4	4	4	4	3	2

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

### MXYx 4軸/ZRFL20/10 A1

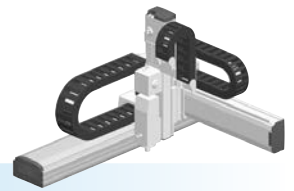


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
	速度設定		-		80%		70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx 4軸/ZRFH



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)+R軸

## 注文型式

**MXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZRFH** - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZRFH Z軸 ケーブル長 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA(OPA) オプションB(OPB) オプションC(OPC) オプションD(OPD) オプションE(OPE) アップバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
 X軸: 25~125cm  
 Y軸: 15~65cm  
 ZRFH: [ ]  
 Z軸: 15~35cm  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-BK	R5
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	50 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※ 標準品を従来のZRFから、より剛性を高めたZRFHに変更しました。ZRFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

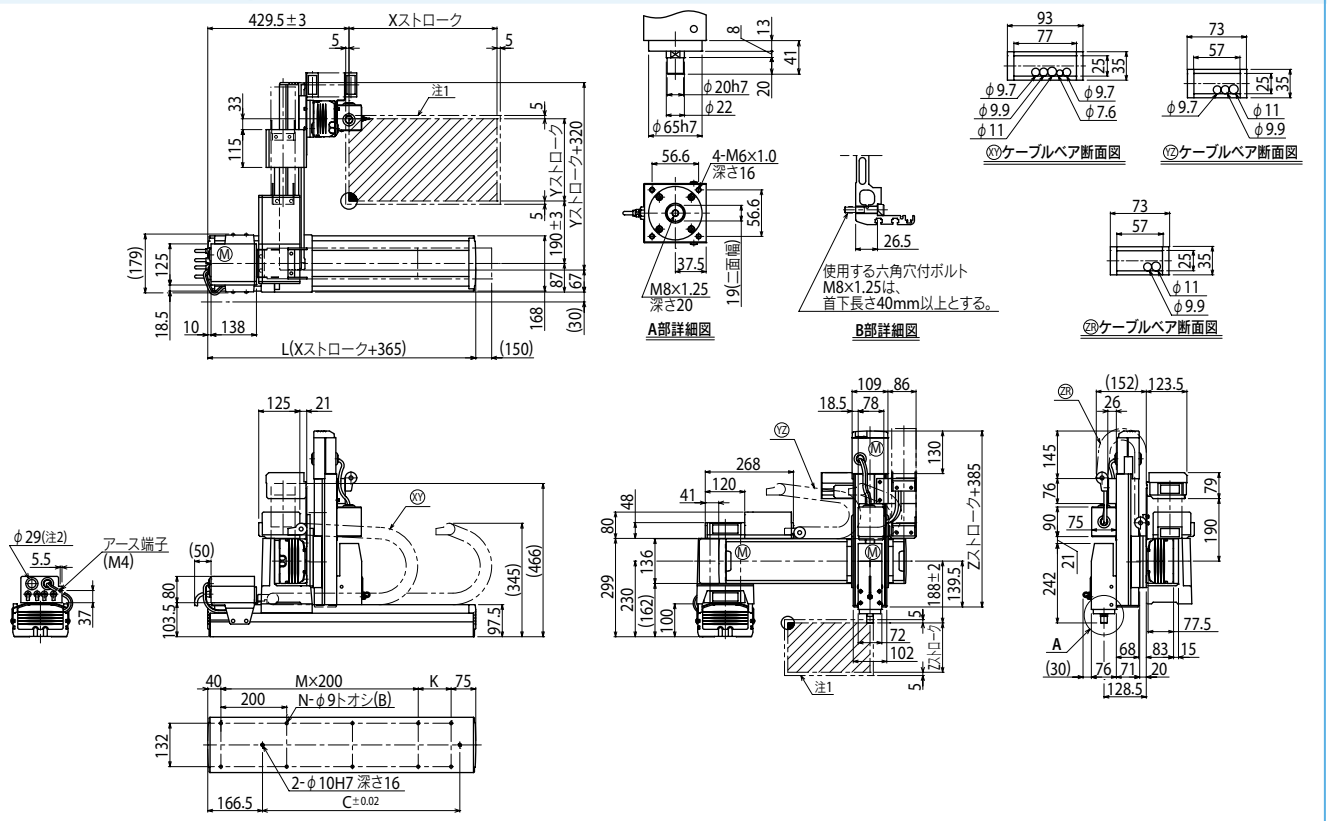
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	11	9	8
250	11	9	8
350	11	9	8
450	8	7	6
550	8	7	6
650	4	3	2

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 4軸/ZRFH A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960	840	720	600	480
速度設定	X軸		-				80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

ユニファイドコントロール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニファイドコントロール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

ユニファイドコントロール  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&スティック  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# HXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**HXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アポンバッテリー
A1	A2	A1	25~125cm	25~65cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX320-2						

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

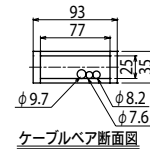
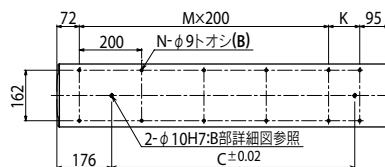
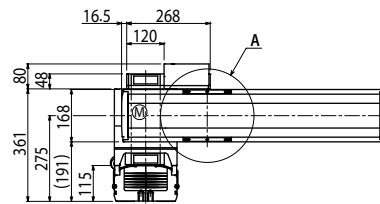
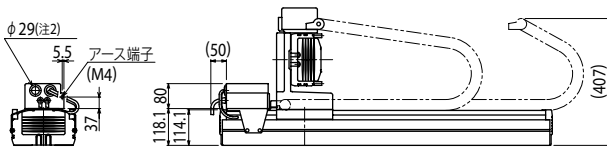
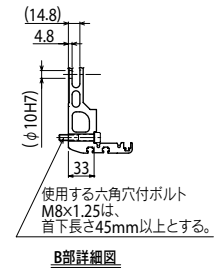
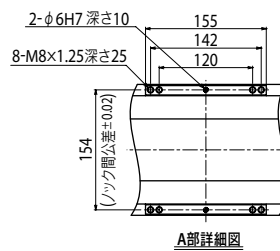
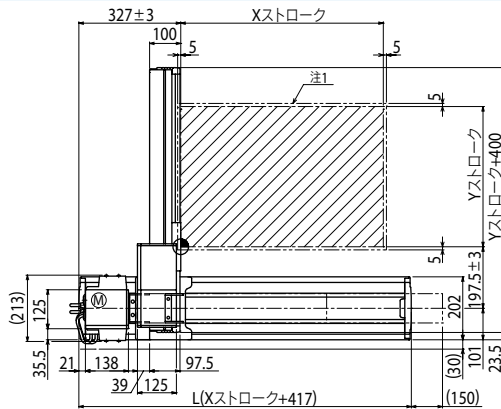
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 2軸 A1



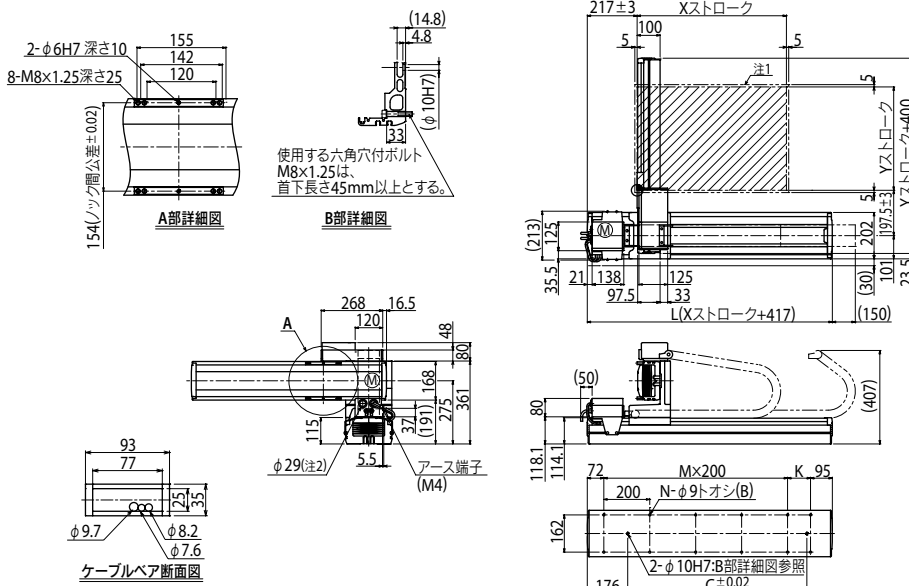
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960	840	720	600	480
	速度設定		-				80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

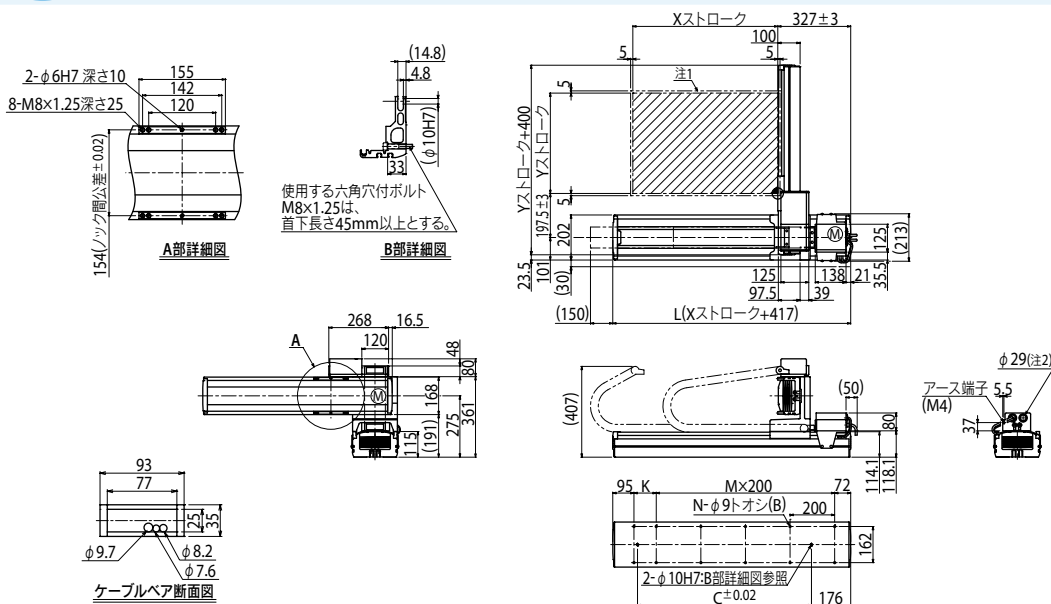
注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
チーム  
カンパ  
ワーク  
チーム  
チーム  
XZチーム

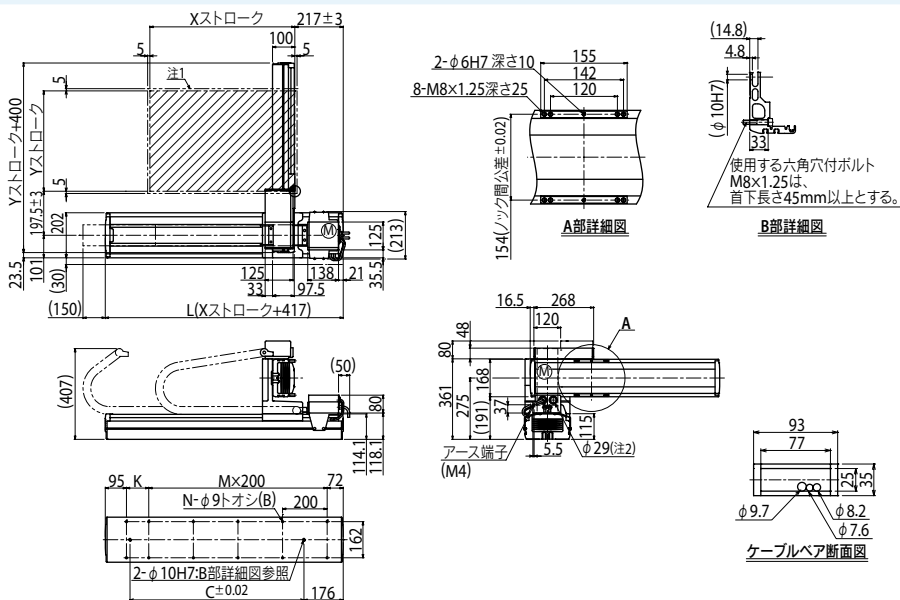
HXYx 2軸 A2



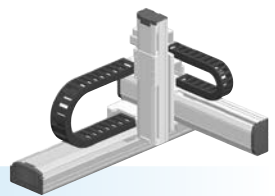
HXYx 2軸 A3



HXYx 2軸 A4



# HXYx 3軸/ZL



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)

## 注文型式

**HXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZL** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体: A1, A2, A3, A4  
 ケーブル: 25~125cm (X軸), 25~65cm (Y軸), 25~55cm (Z軸)  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m  
 適用コントローラ / 制御軸数: [ ]  
 安全規格: [ ]  
 オプションA (OPA): [ ]  
 オプションB (OPB): [ ]  
 オプションC (OPC): [ ]  
 オプションD (OPD): [ ]  
 オプションE (OPRE): [ ]  
 アップバッテリー: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

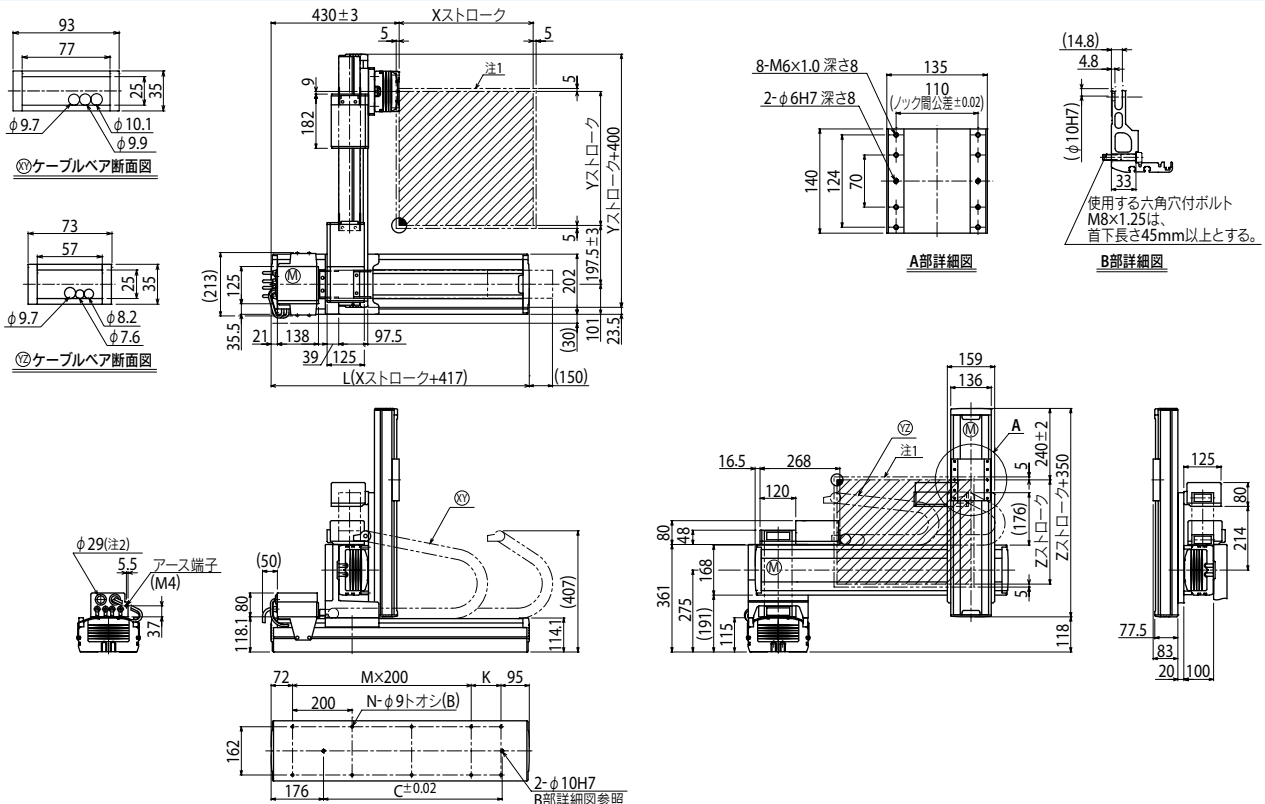
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)				
	250	350	450	550	650
250	20	20	20	20	20
350	20	20	20	20	20
450	20	20	19	18	18
550	18	17	16	15	15
650	18	17	16	15	15

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 3軸/ZL (A1)



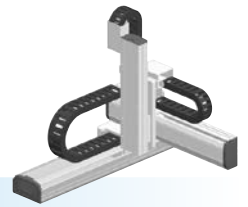
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250			
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667			
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18			
Yストローク	250	350	450	550	650									
Zストローク	250	350	450	550										
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840		720		600		480	
速度設定	X軸		-		80%		70%		60%		50%		40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 3軸/ZH

● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



## 注文型式

**HXYx-C** - [ ] - [ ] - **ZH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体: A1, A2, A3, A4  
 ケーブル: A1, A2, A3, A4  
 組合せ: X軸 (25~125cm), Y軸 (25~65cm), Z軸 (25~55cm)  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m  
 適用コントローラ / 制御軸数: RCX340-3  
 安全規格: [ ]  
 オプションA (OPA): [ ]  
 オプションB (OPB): [ ]  
 オプションC (OPC): [ ]  
 オプションD (OPD): [ ]  
 オプションE (OPE): [ ]  
 アフソバッテリー: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

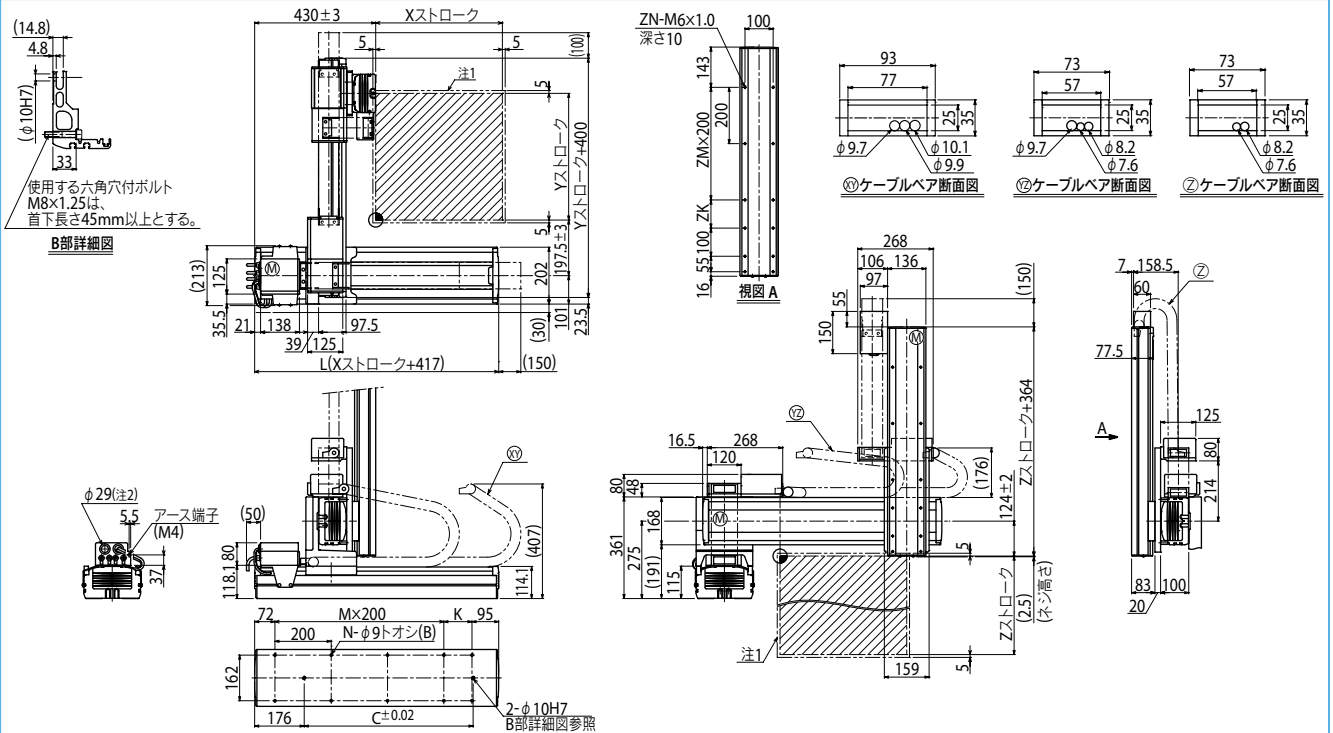
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	25	25	24	23	23
350	25	25	24	23	23
450	20	20	19	18	18
550	18	17	16	15	15
650	18	17	16	15	15

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 3軸/ZH A1



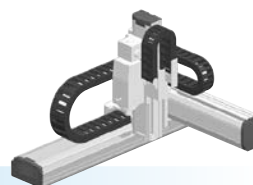
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	速度設定	1200	960	840	720	600	480
			—	80%	70%	60%	50%	40%

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 4軸/ZRL



●アームタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)+R軸

## 注文型式

**HXYx-C** [ ] [ ] [ ] **ZRL** [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA(OPA) オプションB(OPB) オプションC(OPC) オプションD(OPD) オプションE(OPE) アップバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
 X軸: 25~125cm  
 Y軸: 25~65cm  
 Z軸: 25~55cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

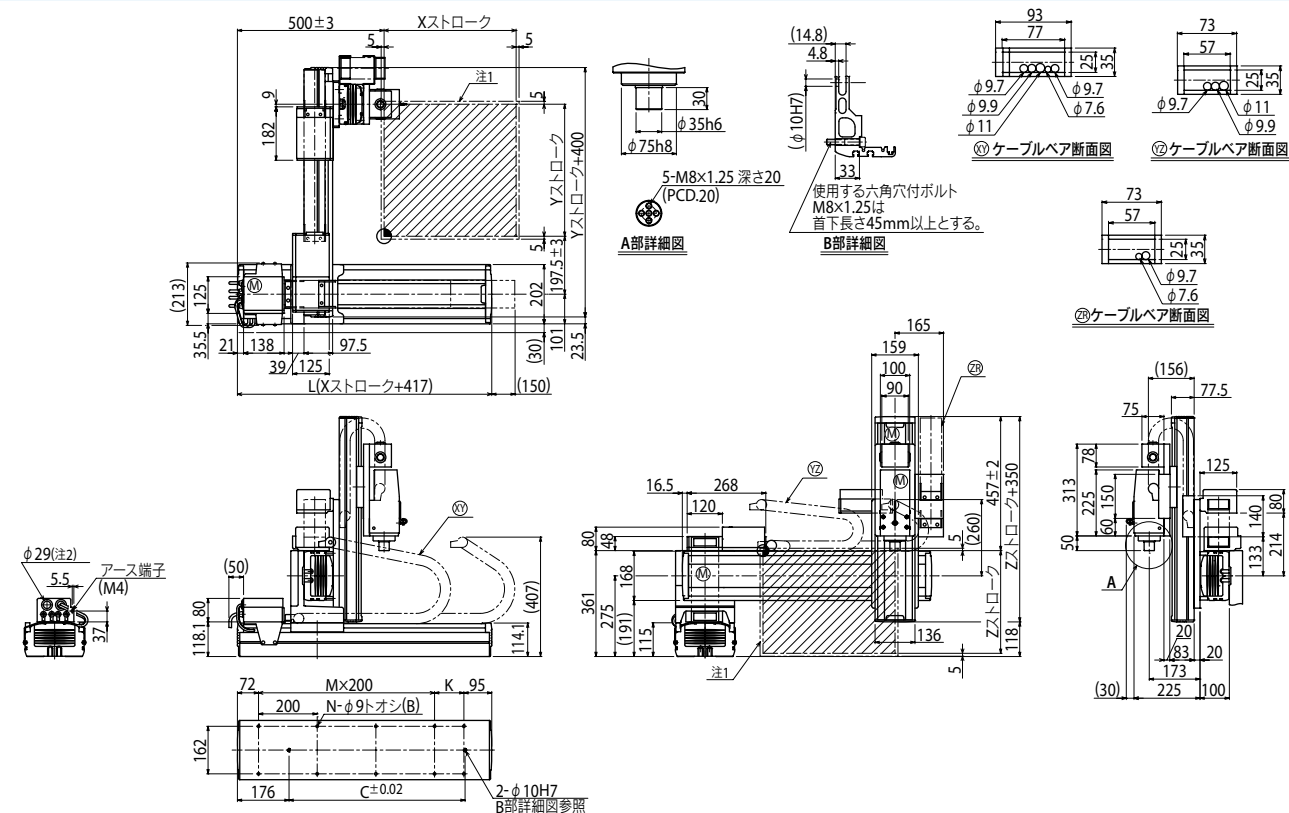
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	12	12	12	12	12
350	12	12	12	12	12
450	12	12	12	11	11
550	10	9	8	7	7
650	10	9	8	7	7

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 4軸/ZRL (A1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960	840	720	600	480
速度設定	X軸		-				80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



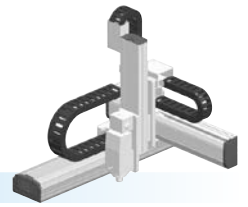
# HXYx

4軸/ZRH

● アームタイプ

● ケーブルベア

● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)+R軸



## 注文型式

**HXYx-C** - [ ] - [ ] - **ZRH** - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 25~125cm	Y軸 25~65cm	ZR軸	Z軸 25~55cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPRE)	アプ ン パ ッ テ リ
--------	------	-----------------------------	----------------	---------------	-----	---------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	------------------	-----------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec	360°/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

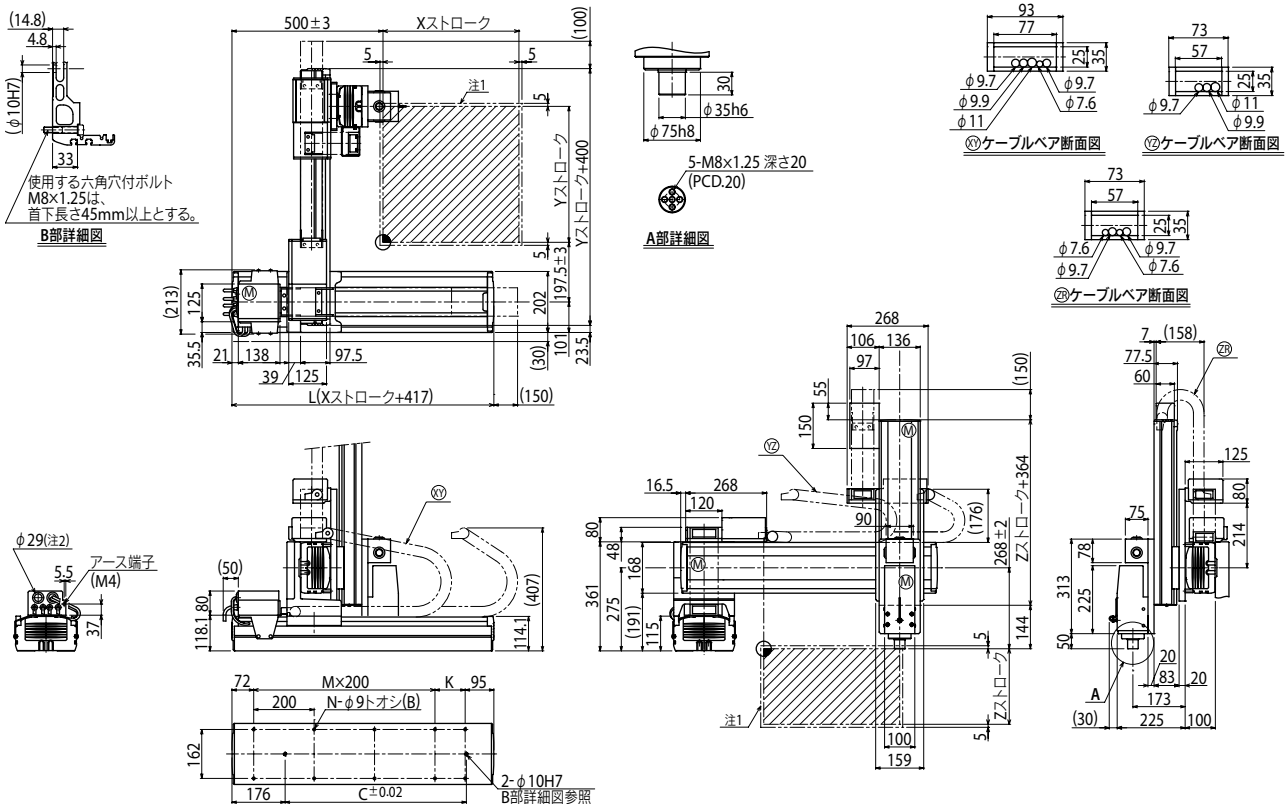
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	250	350	450	550
250	12	12	12	12
350	12	12	12	12
450	12	12	12	11
550	11	10	9	8
650	11	10	9	8

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 4軸/ZRH A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960	840	720	600	480		
	速度設定		-		80%	70%	60%	50%	40%		

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

- 注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYLx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**HXYLx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - ビジョンシステム - アフソバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4  
 X軸ストローク: 115~205cm  
 Y軸ストローク: 25~65cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 mm	250~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

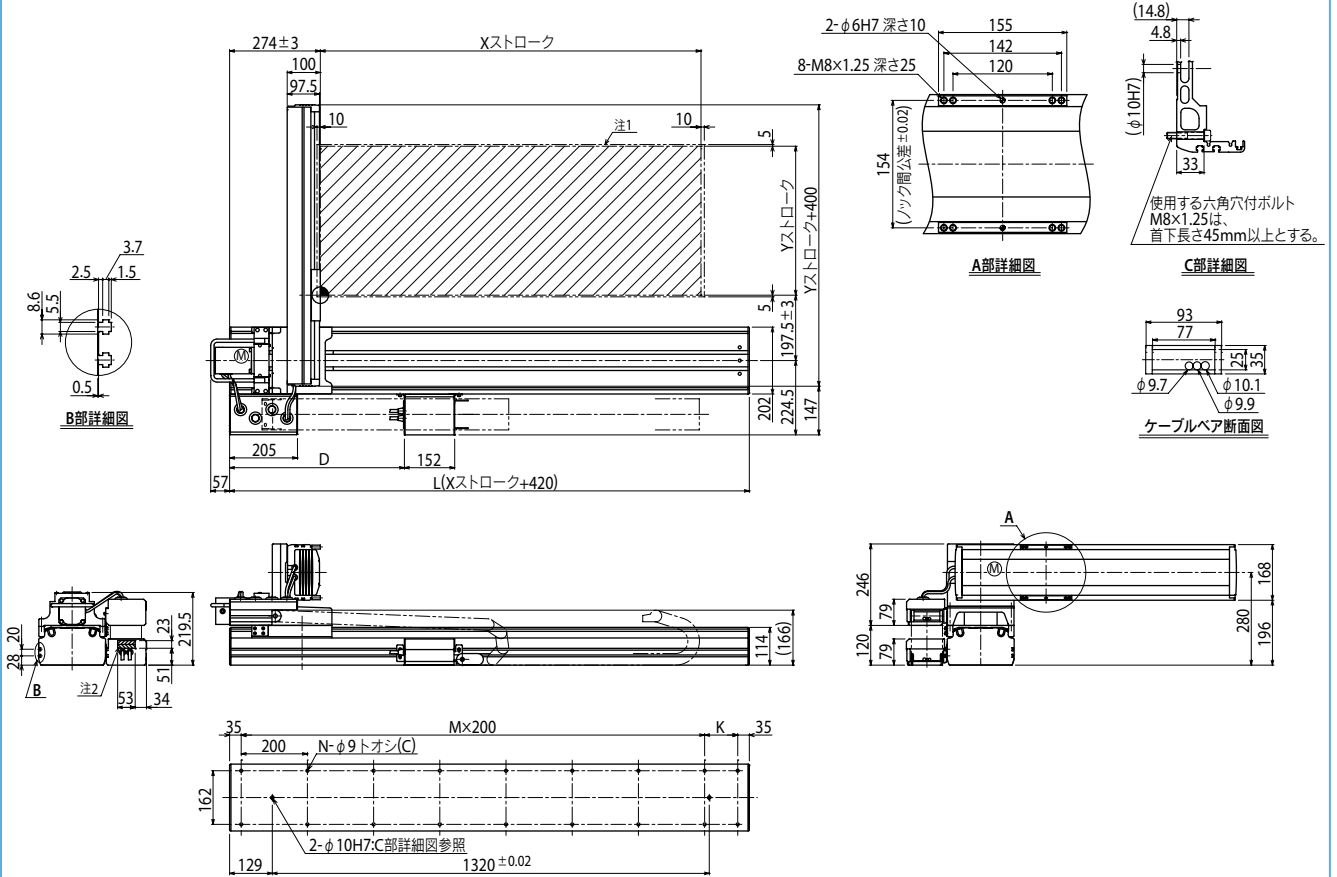
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYLx 2軸 A1

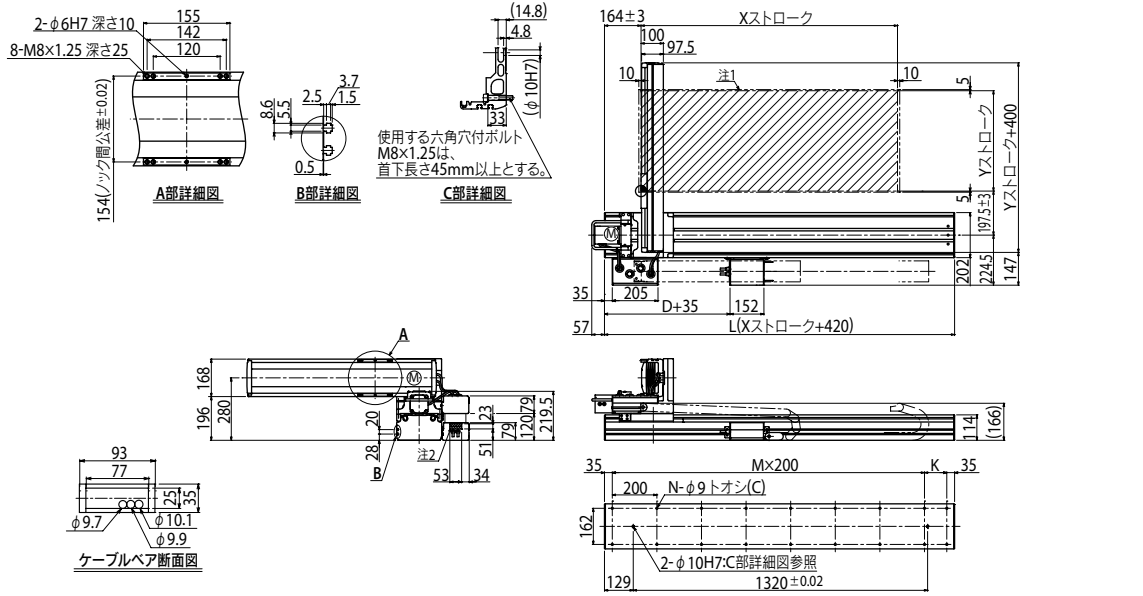


Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

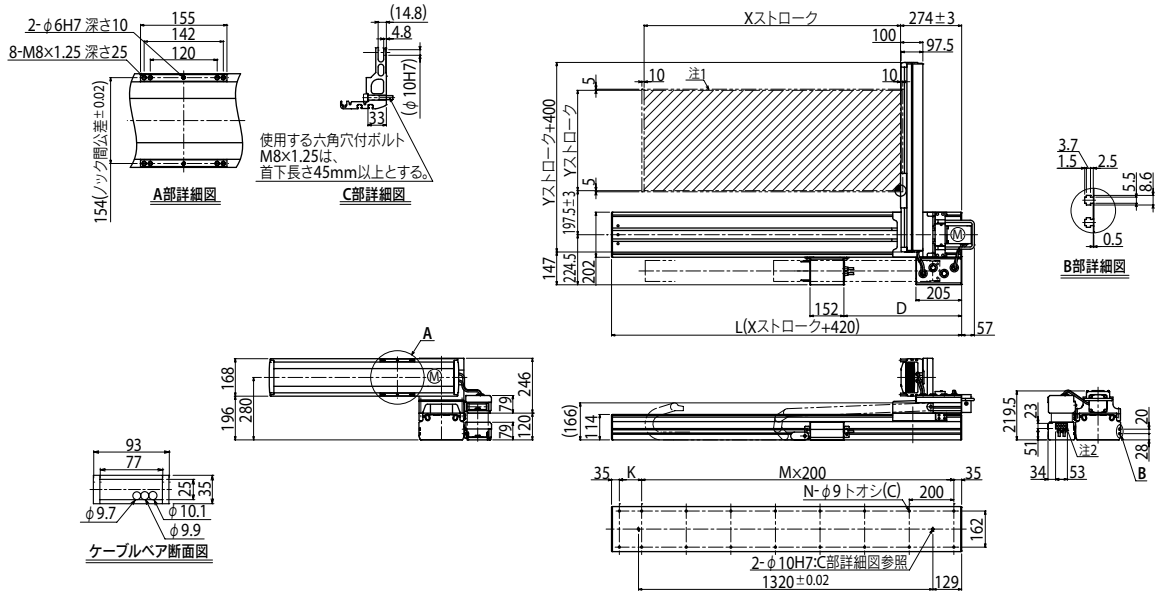
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部及び未使用のグロメットはユーザー用のケーブル取り出し口として御使用頂けます。

二軸ロボット	LCMR200
単軸ロボット	GX
二軸ロボット	LCM100
二軸ロボット	YK-X
単軸ロボット	Robonity
二軸ロボット	PHASER
単軸ロボット	FLIP-X
小型単軸ロボット	TRANSERO
直交ロボット	XY-X
二軸ロボット	YP-X
二軸ロボット	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種部品	INFORMATION
フレーム	フレーム
ギヤ	ギヤ
モーター	モーター
ケーブル	ケーブル
XZタイプ	XZタイプ

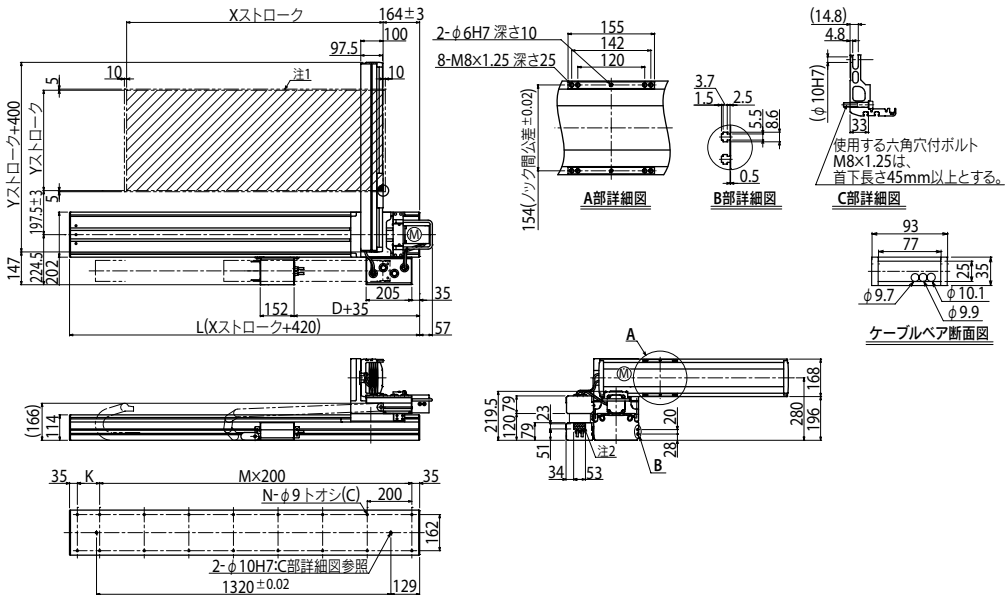
HXYLx 2軸 **A2**



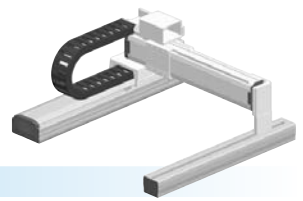
HXYLx 2軸 **A3**



HXYLx 2軸 **A4**



# MXYx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

## ■ 注文型式

**MXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体    ケーブル    組合せ    X軸ストローク    Y軸ストローク    ケーブル長    適用コントローラ / 制御軸数    安全規格    回生装置    オプションA (OP.A)    オプションB (OP.B)    ビジョンシステム    アップバッテリー

G1  
G2  
G3  
G4    25~125cm    15~85cm    3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m    オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

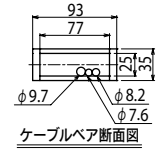
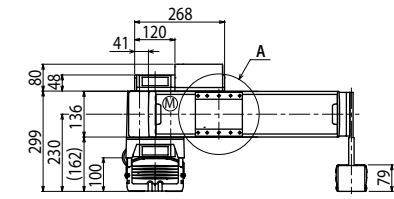
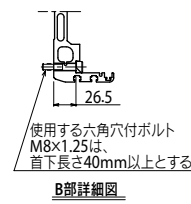
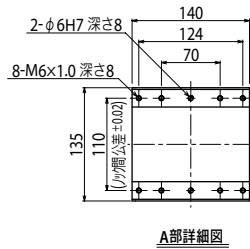
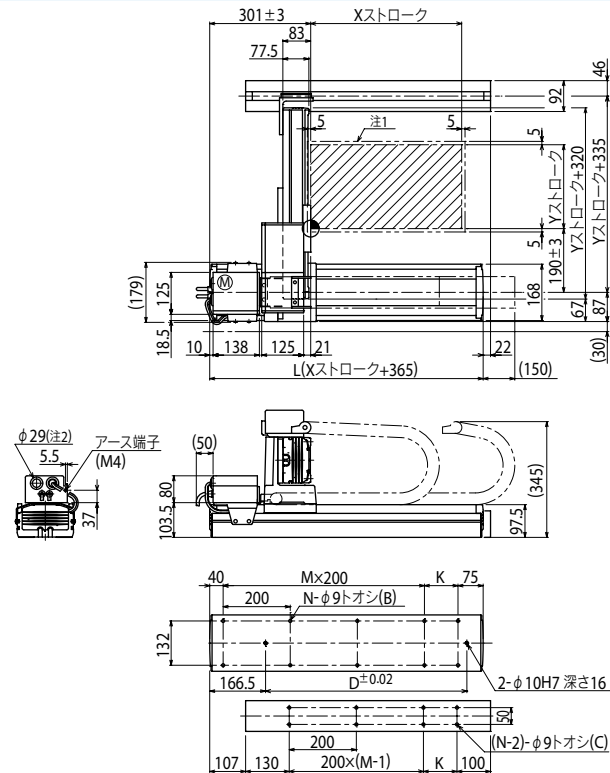
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150	30
250	30
350	30
450	30
550	30
650	30
750	25
850	20

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

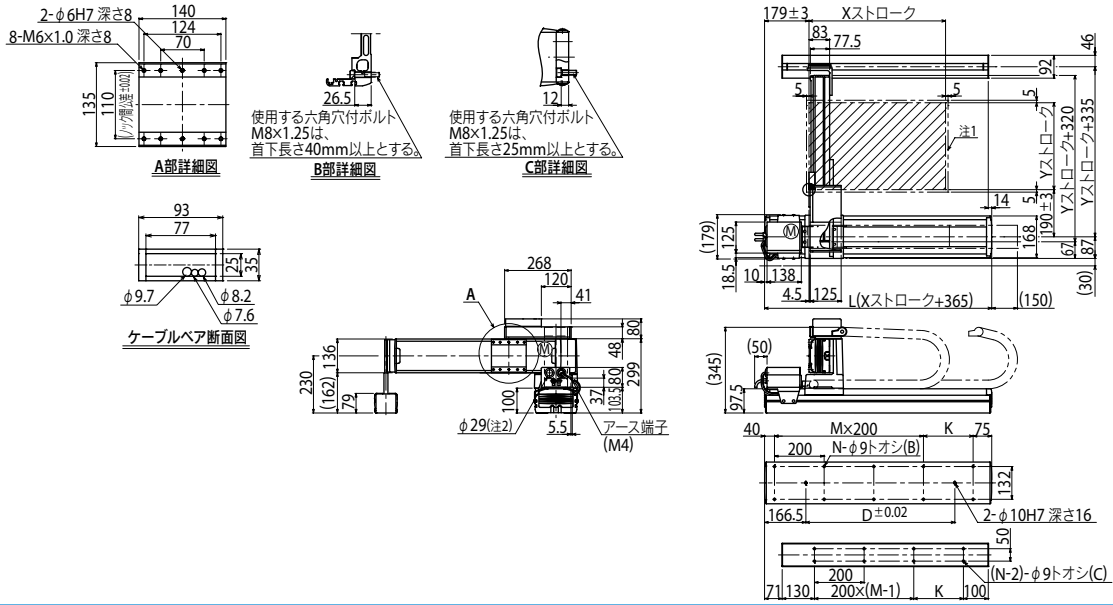
## MXYx 2軸 G1



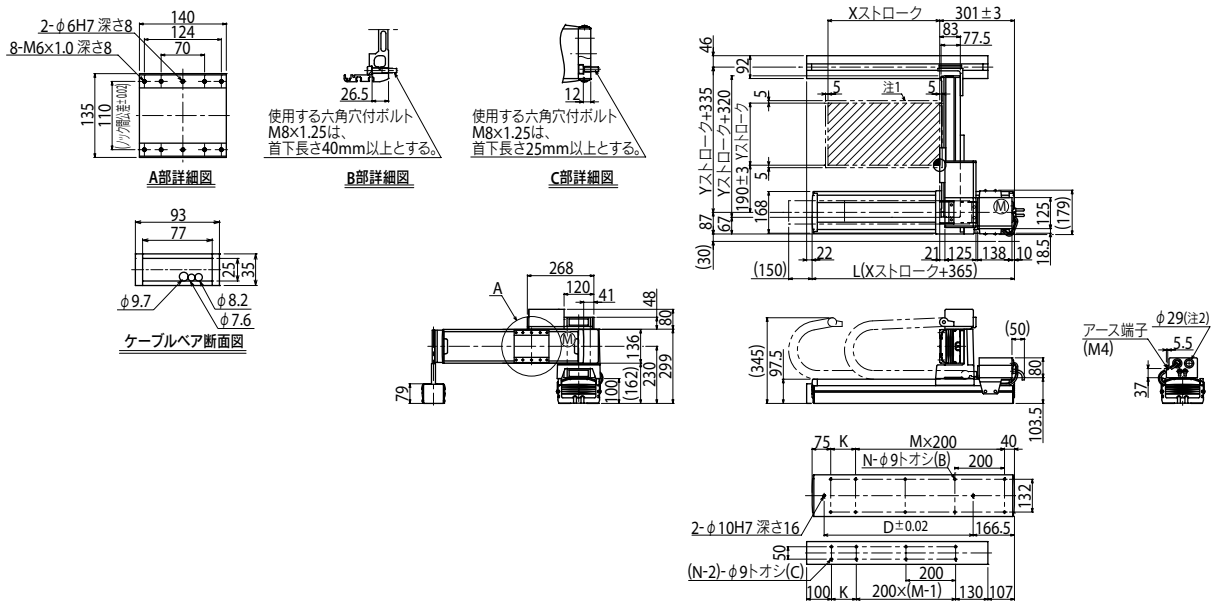
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200						960	840	720	600	480
	速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%
Y軸	速度設定	1200						960	780			
	速度設定	—						80%	65%			

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

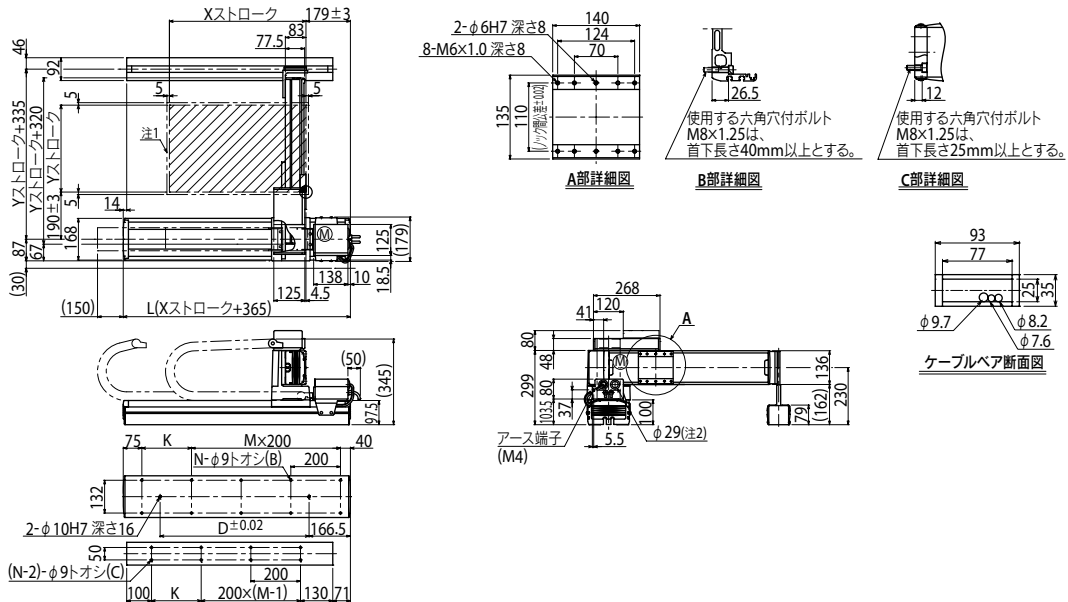
MXyX 2軸 G2



MXyX 2軸 G3

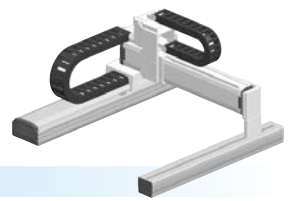


MXyX 2軸 G4



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ガン  
ガン  
ガン  
ガン  
ガン  
ガン

# MXYx 2軸/IO



- ガントリタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

## ■ 注文型式

**MXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **IO** - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 15~85cm	ZR軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプ ン バッテリ
G1		G1											
G2		G2											
G3		G3											
G4		G4											

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

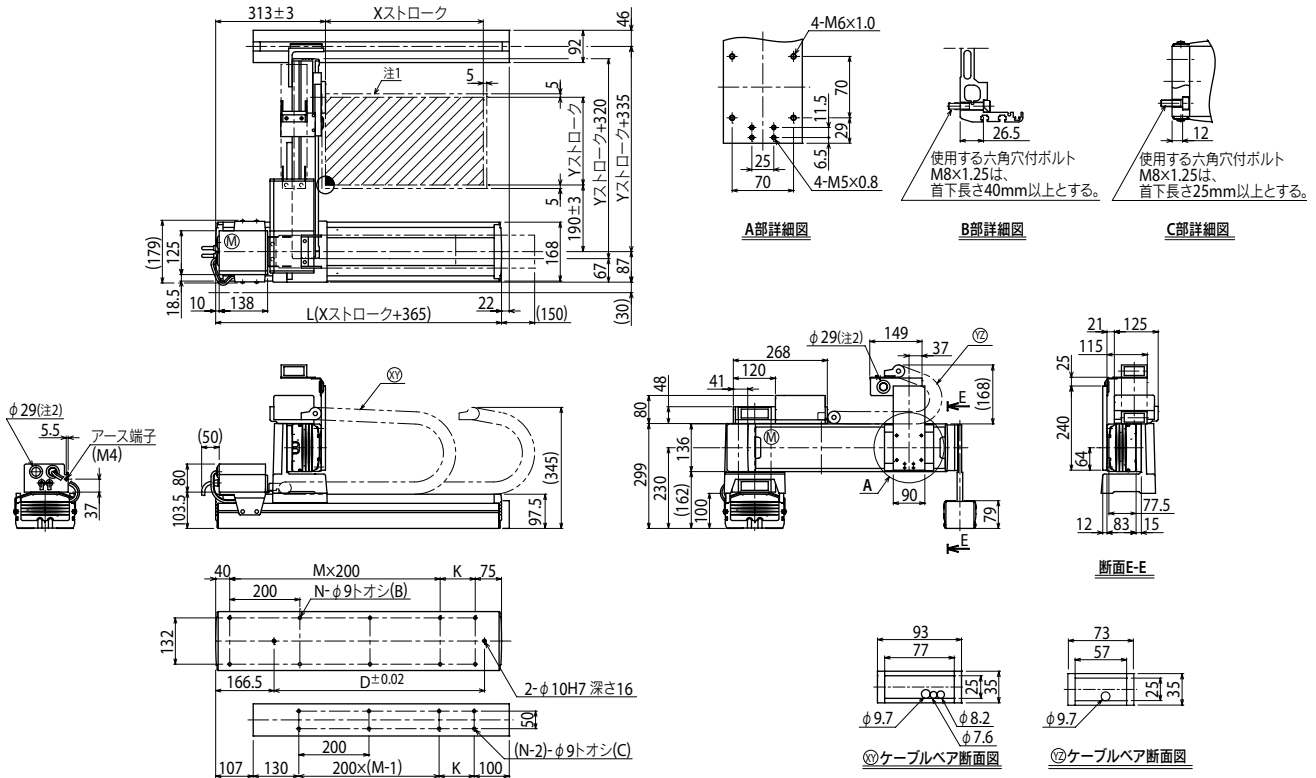
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	29
250	29
350	29
450	29
550	29
650	29
750	24
850	19

## ■ 適用コントローラ

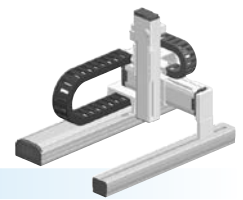
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸/IO (G1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200						960	840	720	600	480
	速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%
速度設定	Y軸	1200						960	780			
	速度設定	—						80%	65%			

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



### 注文型式

#### MXYx-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	Z軸	ケーブル長	RCX340-3	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (ORC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
G1 G2 G3 G4			25~125cm	15~85cm	ZFL20 ZFL10	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m									

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZFL20	Z軸: ZFL10
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H	
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFLに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上 (Y軸は750mm以上) のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

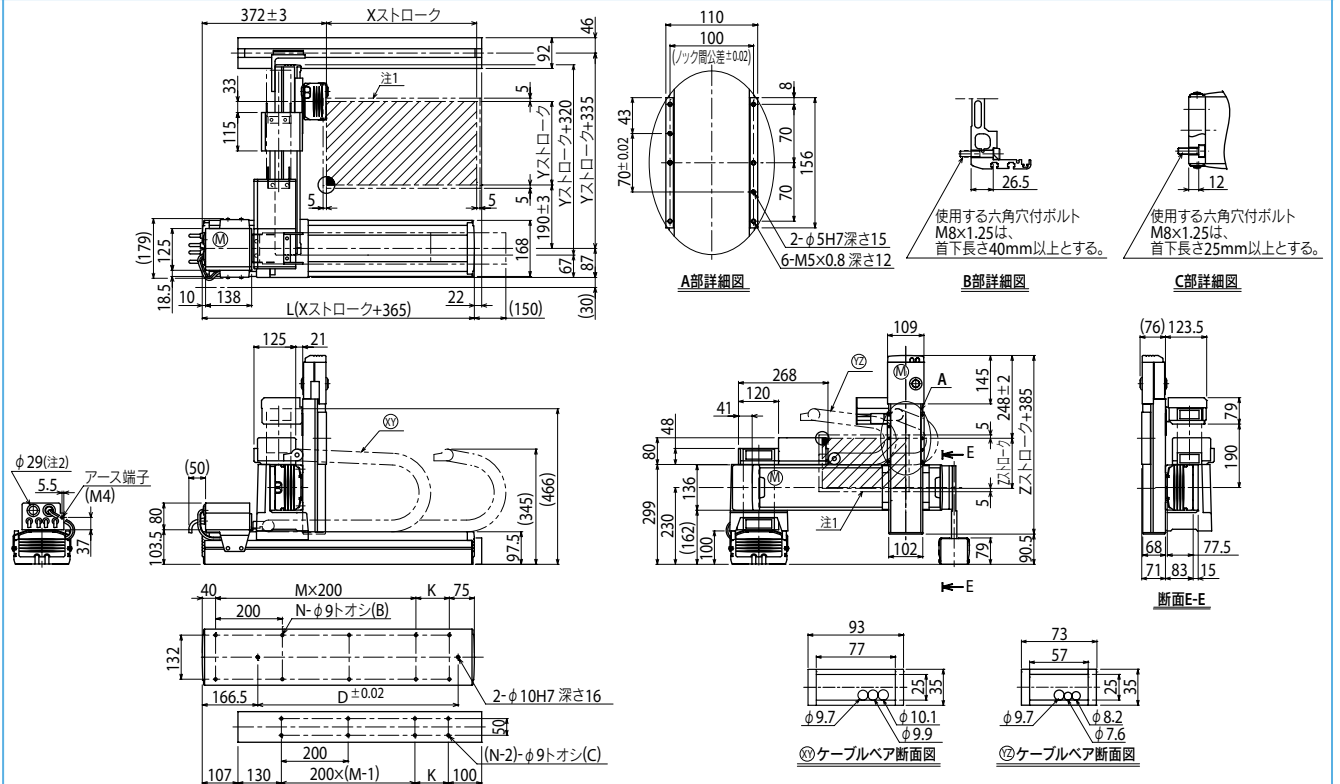
### 最大可搬質量

Zストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
Yストローク (mm)	150	250	350	150	250	350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	15	15	15
550	8	8	8	15	15	15
650	8	8	8	15	15	15
750	8	8	8	15	15	15
850	8	8	8	12	11	10

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース / リモートコマンド/オンライン命令

### MXYx 3軸/ZFL20/10 G1



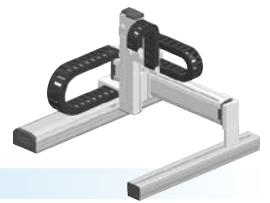
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
Zストローク	150	250	350									

ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		Y軸	
	速度設定		速度設定	
	1200	960	1200	960
	—	80%	—	80%
	—	70%	—	65%
	—	60%	—	—
	—	50%	—	—
	—	40%	—	—

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが850mm以上 (Y軸は750mm以上) のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx

3軸/ZFH



- ガントリタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定：ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**MXYx-C** - [ ] - [ ] - **ZFH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (G1-G4) - X軸 (25~125cm) - Y軸 (15~85cm) - ZFH軸 - Z軸 (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m)

適用コントローラ/制御軸数 | 安全規格 | オプションA (OPA) | オプションB (OPB) | オプションC (OPC) | オプションD (OPD) | オプションE (OPE) | アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

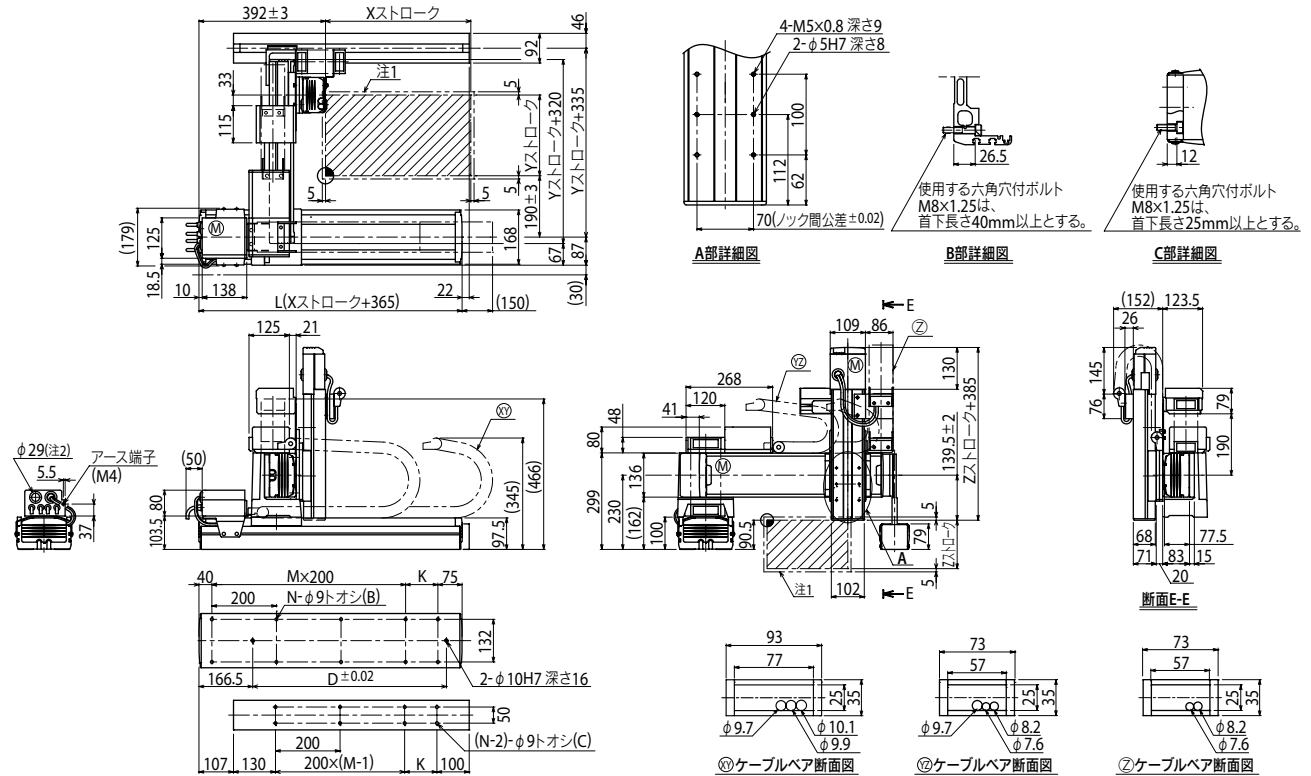
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	14	13	12
550	14	13	12
650	14	13	12
750	14	13	12
850	12	11	10

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 3軸/ZFH G1

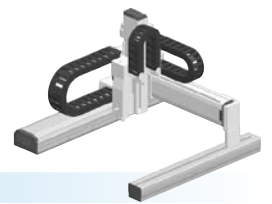


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	速度設定	-					80%	70%	60%	50%	40%	
Y軸	X軸	1200					960	780				
	速度設定	-					80%	65%				

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。





●ガントリタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(200W)+R軸

### 注文型式

## MXy<sub>x</sub>-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプンバッテリー
G1			26~125cm	15~85cm	ZRFL20	15~35cm	3L: 3.5m	RCX340-4							
G2					ZRFL10		5L: 5m								
G3							10L: 10m								
G4															

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRFL20	Z軸: ZRFL10	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-BK		R5
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W		50 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15		ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360° / sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm	150~850 mm	150~350 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				

※ 標準品を従来のZRFから、より剛性を高めたZRFLに変更しました。ZRFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

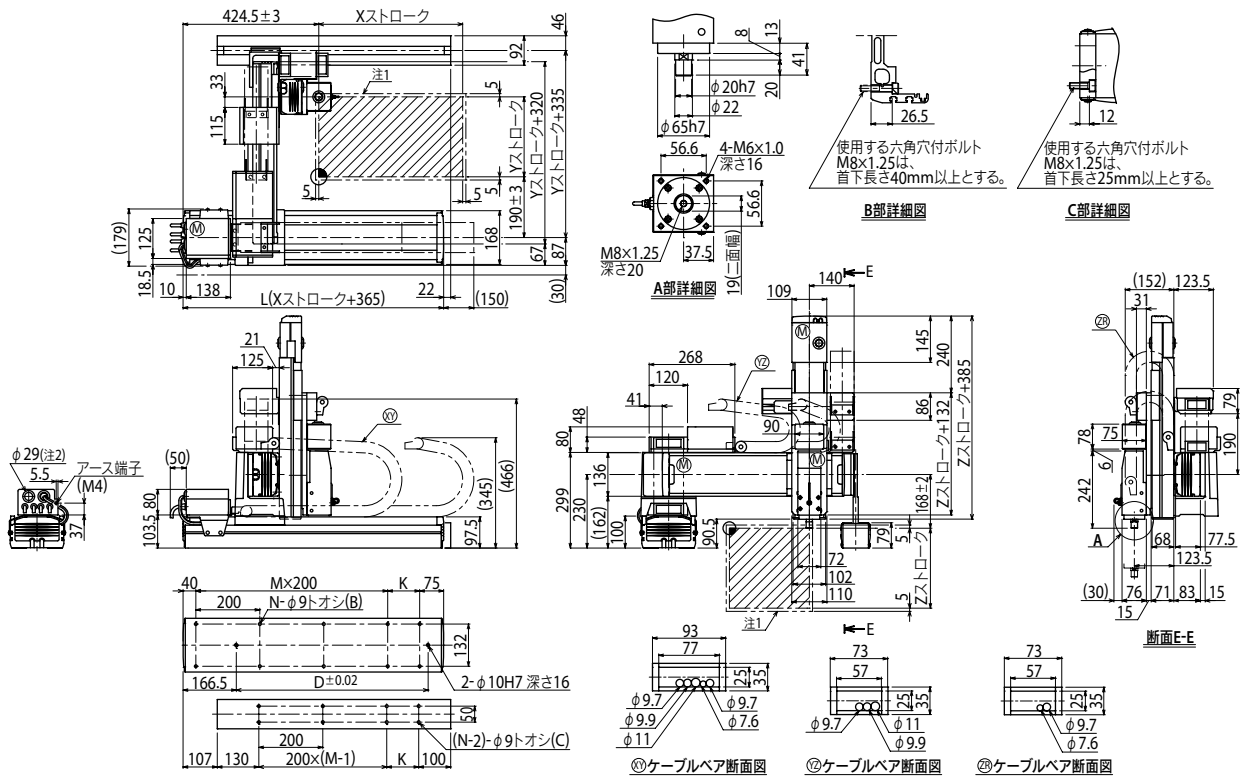
### 最大可搬質量

Zストローク(mm)	Zストローク(mm)					
	ZRFL20			ZRFL10		
Yストローク(mm)	150	250	350	150	250	350
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	11	11	11
550	4	4	4	11	11	11
650	4	4	4	11	11	11
750	4	4	4	11	11	11
850	4	4	4	8	7	6

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

### MXy<sub>x</sub> 4軸/ZRFL20/10 (G1)

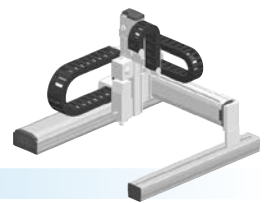


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク		150	250	350	450	550	650	750	850			
Zストローク		150	250	350								
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	
	Y軸	1200					960	780				
速度設定	—					80%	65%					

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXy<sub>x</sub> 4軸/ZRFH



● ガントリタイプ ● ケーブルベア ● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)+R軸

## 注文型式

**MXy<sub>x</sub> - C** [ ] [ ] [ ] **ZRFH** [ ] [ ] **RCX340-4** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アフンバッテリー

組合せ: G1 (25~125cm), G2, G3, G4 (15~85cm), Z軸 (15~35cm), ケーブル長 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H	R5
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	50 W
繰返し位置決め制度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360° /sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※ 標準品を従来のZRFから、より剛性を高めたZRFHに変更しました。ZRFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

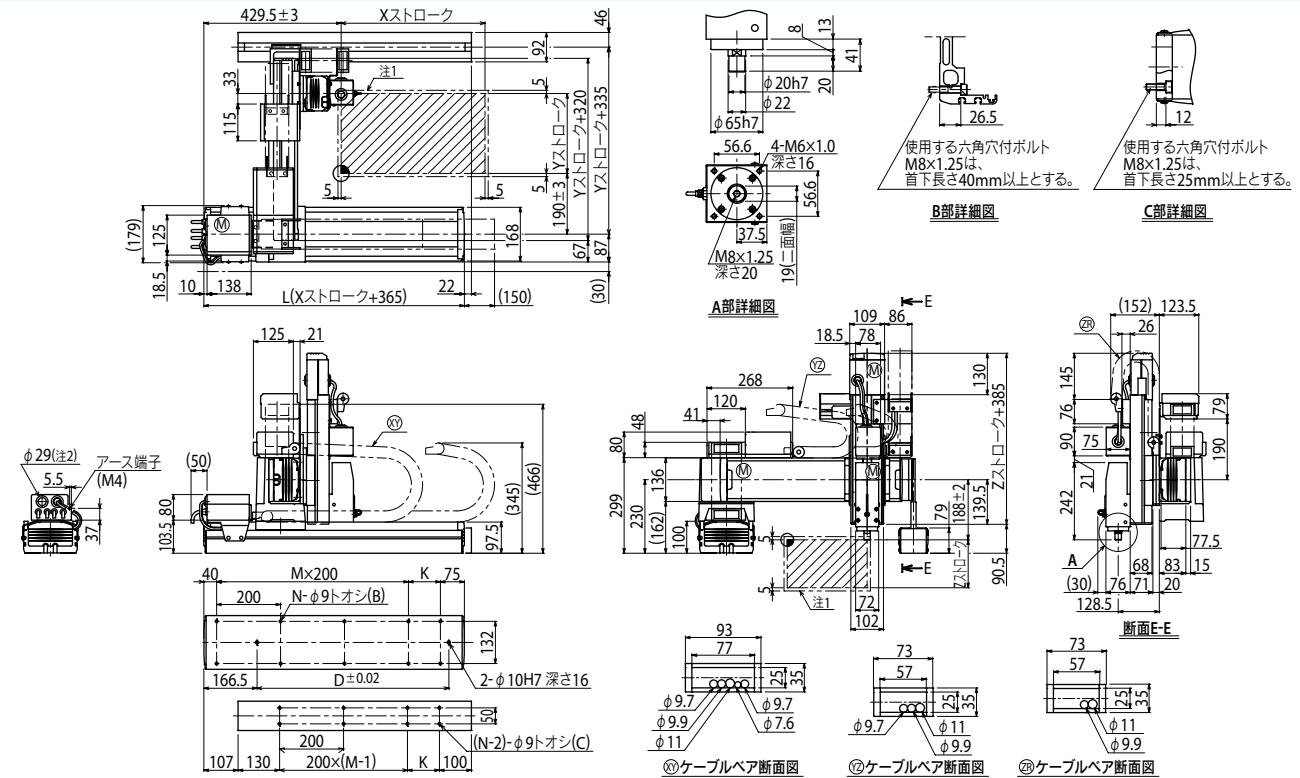
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	10	9	8
250	10	9	8
350	10	9	8
450	10	9	8
550	10	9	8
650	10	9	8
750	10	9	8
850	8	7	6

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## MXy<sub>x</sub> 4軸/ZRFH G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	14	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	Y軸		1200					960	780			
速度設定		—					80%	70%	60%	50%	40%	
速度設定		—					80%	65%				

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左図の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

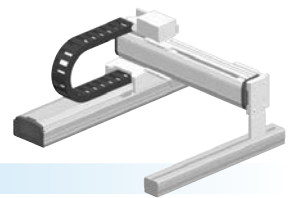
ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# HXYx 2軸



- ガントリタイプ
- ケーブルベア

## ■ 注文型式

**HXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体
ケーブル
組合せ
X軸ストローク
Y軸ストローク
ケーブル長
適用コントローラ / 制御軸数
安全規格
回生装置
オプションA (OPA)
オプションB (OPB)
ビジョンシステム
アプソバッテリー

G1
G2
G3
G4
25~125cm
25~105cm
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

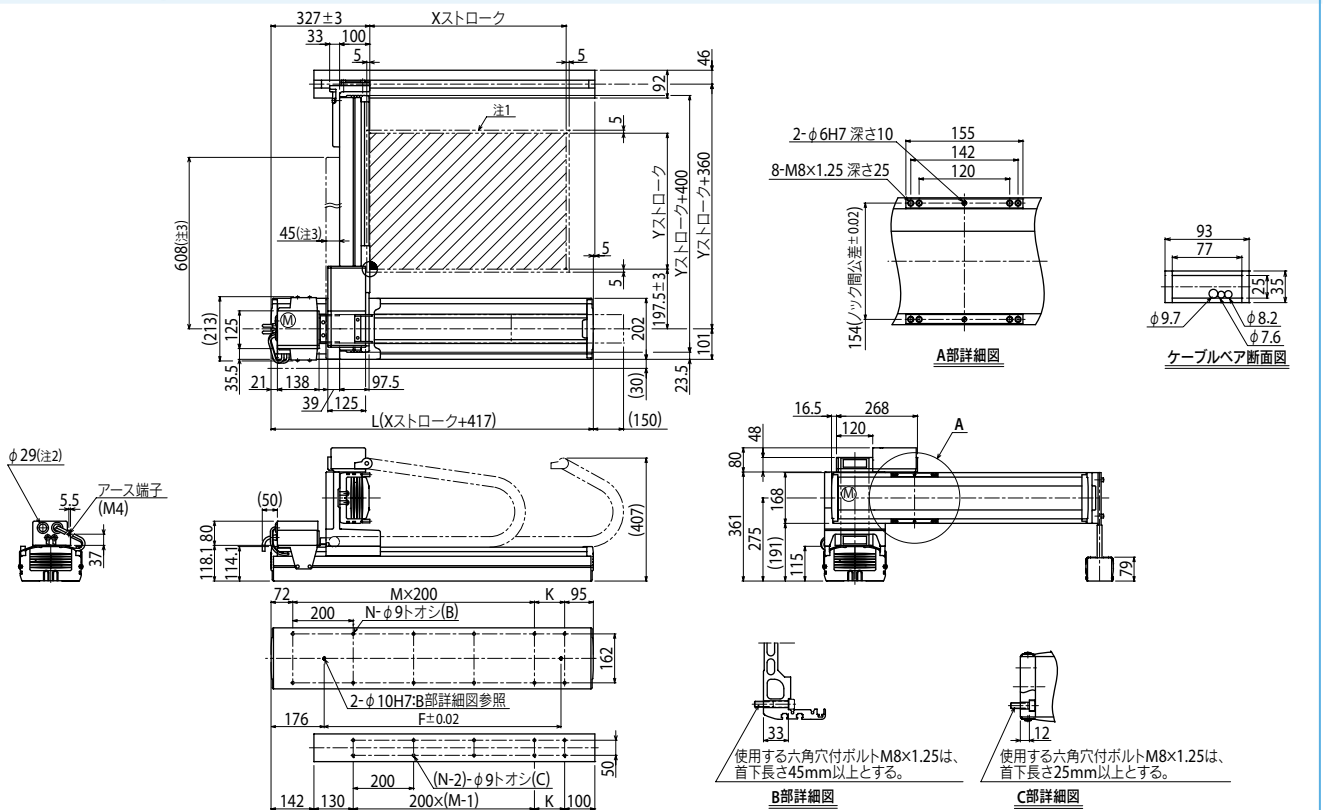
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
250~1050	50

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

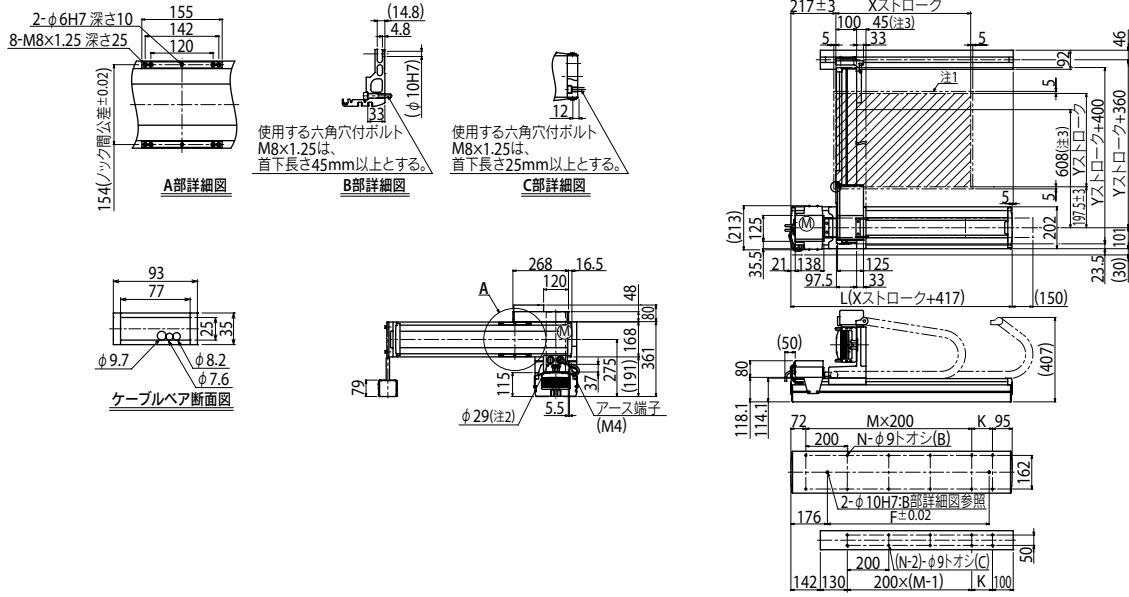
## HXYx 2軸 G1



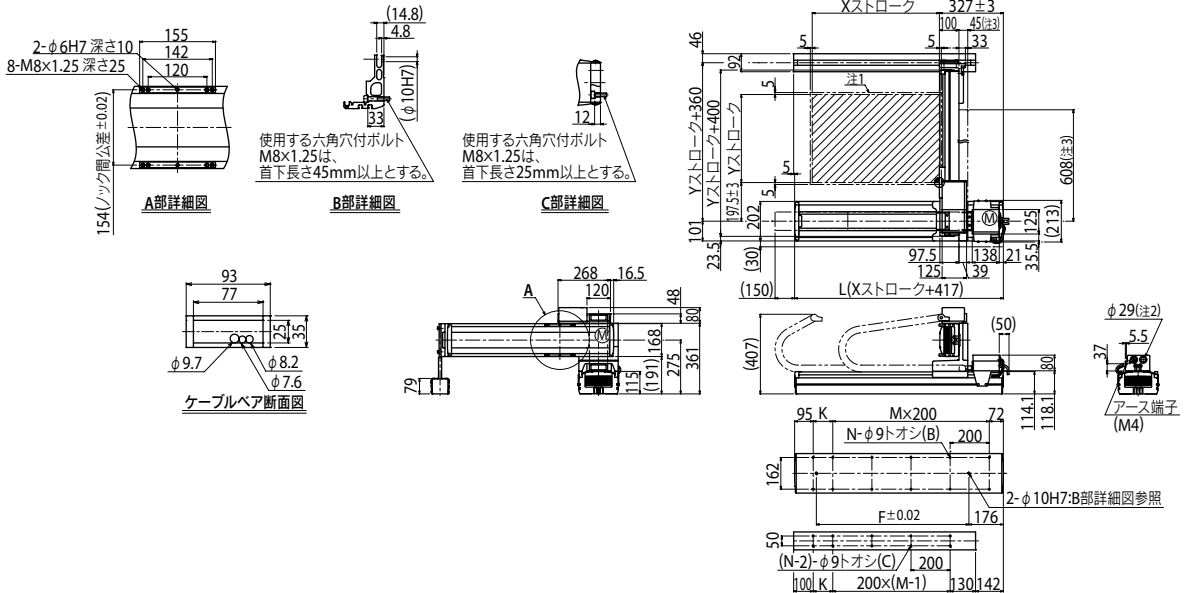
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840		720		600	
	Y軸		1200		960		840		720		600	
	速度設定		-		80%		70%		60%		50%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上の取付けとなります。)  
 注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

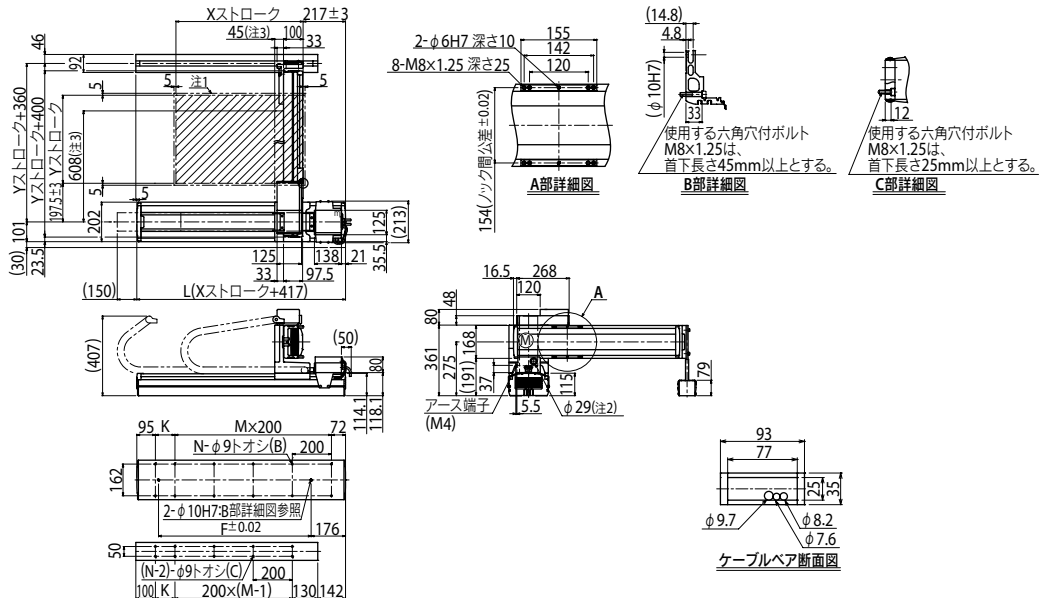
HXYx 2軸 G2



HXYx 2軸 G3

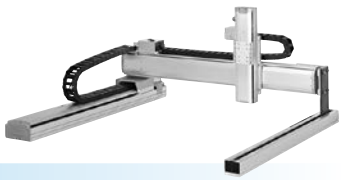


HXYx 2軸 G4



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ケーブル  
ケーブル  
ケーブル  
ケーブル  
ケーブル

# HXYx 3軸/ZL



- ガントリタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)

## 注文型式

**HXYx - C** [ ] [ ] [ ] **ZL** [ ] [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アップバッテリ

組合せ: G1, G2, G3, G4  
 X軸: 25~125cm, Y軸: 25~105cm, Z軸: 25~55cm  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m  
 コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

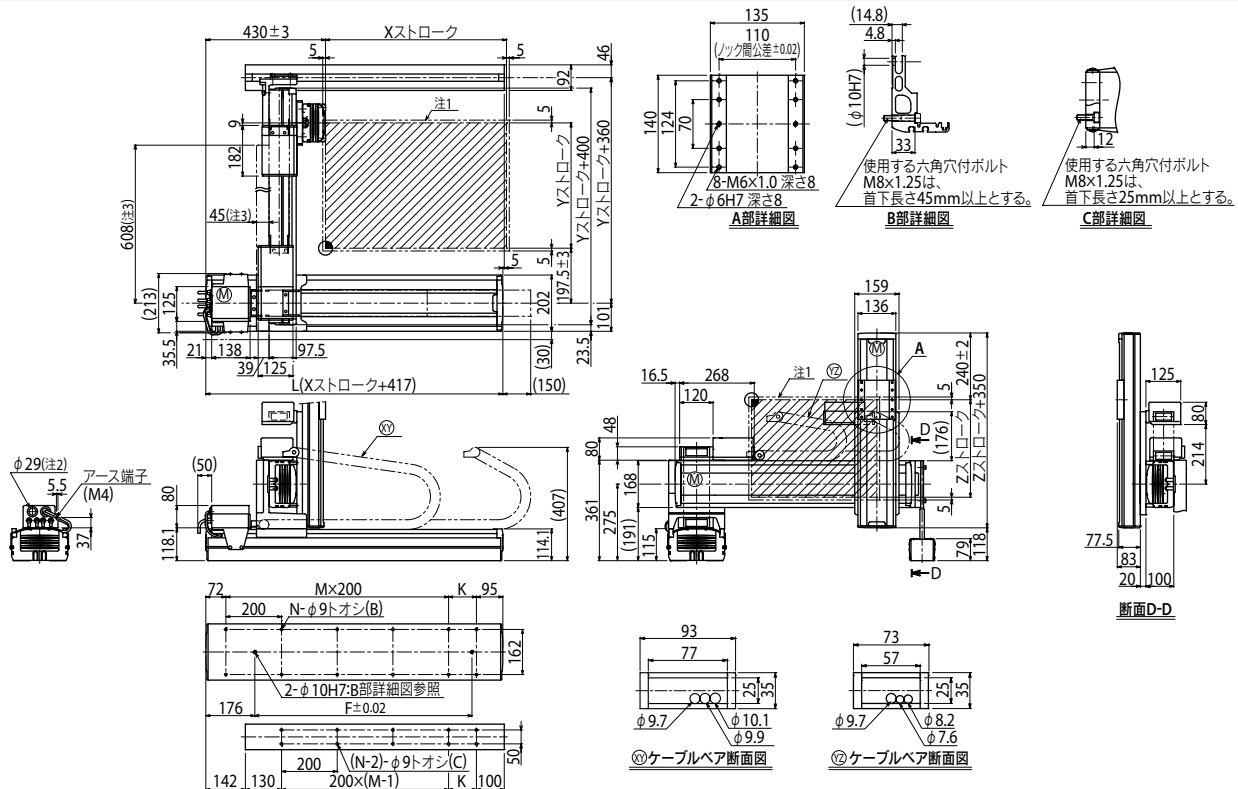
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1050	250~550
	20

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

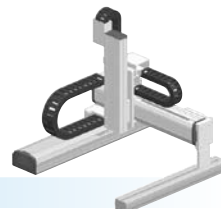
## HXYx 3軸/ZL (G1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
Zストローク	250	350	450	550								
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840		720		600	
	Y軸		1200		960		840		720		600	
	速度設定		-		80%		70%		60%		50%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上の取付けとなります)。  
 注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 3軸/ZH



- ガントリタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**HXYx-C** [ ] [ ] [ ] **ZH** [ ] [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体: G1, G2, G3, G4  
 ケーブル: G1, G2, G3, G4  
 組合せ: G1, G2, G3, G4  
 X軸: 25~125cm  
 Y軸: 25~105cm  
 Z軸: 25~55cm  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m  
 適用コントローラ / 制御軸数: RCX340  
 安全規格: P.632  
 オプションA (OPA), オプションB (OPB), オプションC (OPC), オプションD (OPD), オプションE (OPE), アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	250 ~ 1050 mm	250 ~ 550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

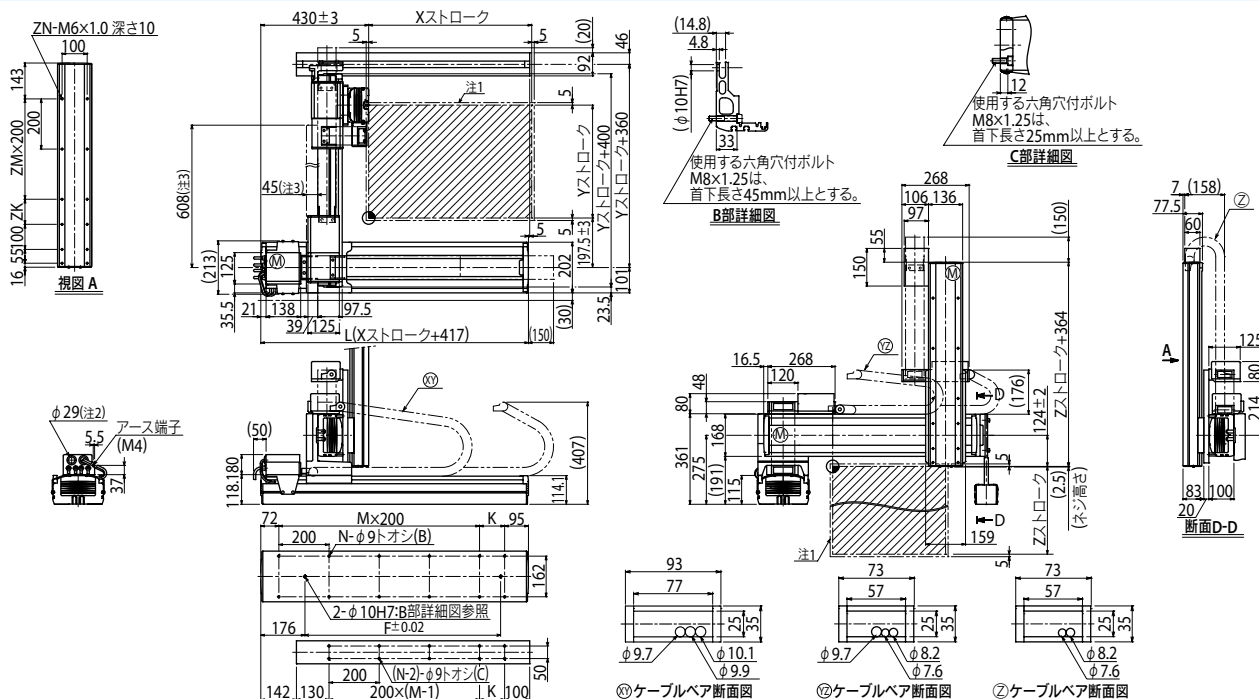
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250 ~ 1050	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 3軸/ZH G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

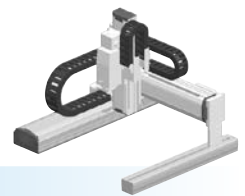
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸	1200	960	840	720	600	480	
	Y軸	1200	960	840	720			
	速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%	

注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- フレーム
- ガントリ
- ケーブル
- XZタイプ

# HXYx

4軸/ZRL



●ガントリタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)+R軸

### 注文型式

**HXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZRL** - [ ] - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZRL軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA (OPA) オプションB (OPB) オプションC (OPC) オプションD (OPD) オプションE (OPE) アップバッテリー

組合せ: G1 (25~125cm), G2, G3, G4 (26~105cm)

X軸: 25~125cm, Y軸: 26~105cm, ZRL軸: 25~55cm, Z軸: 25~55cm

ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

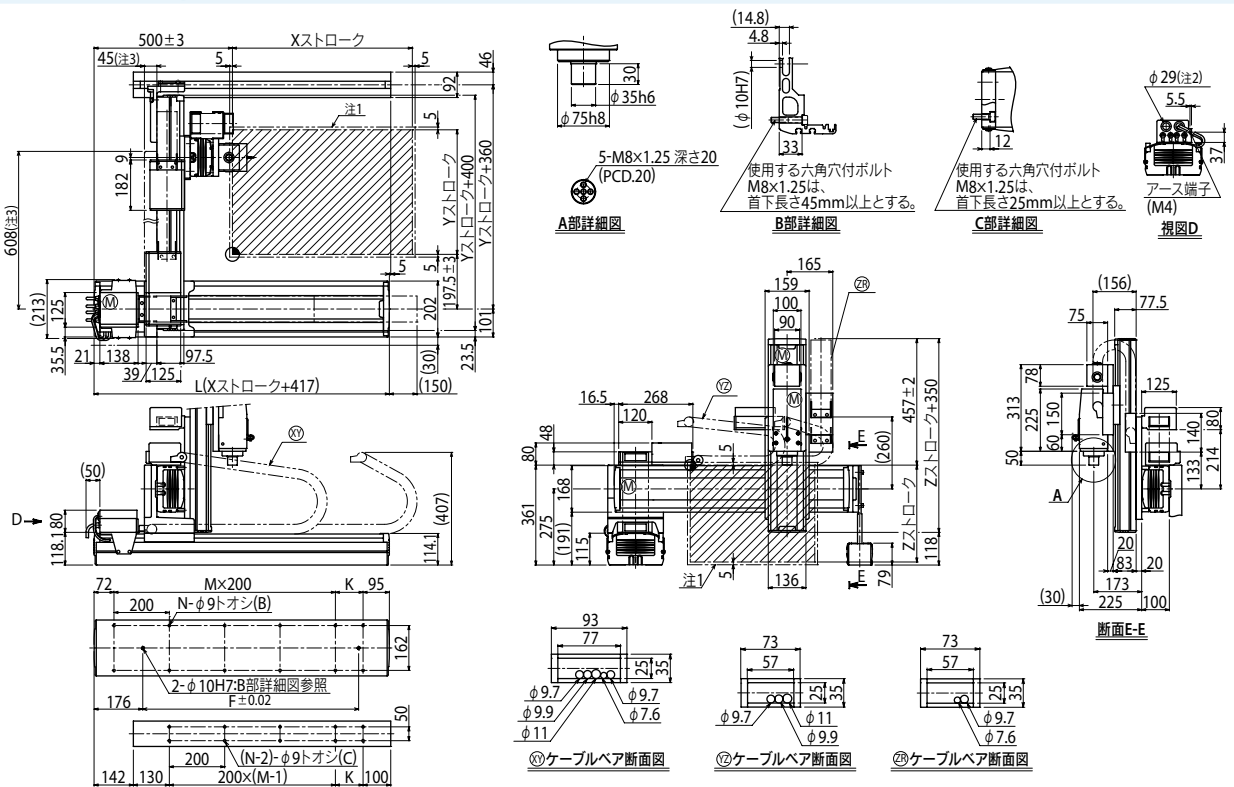
### 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)
250~1050	250~550
	12

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

### HXYx 4軸/ZRL (G1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250		
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667		
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320		
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18		
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050				
Zストローク	250	350	450	550									
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸							1200	960	840	720	600	480
	Y軸							1200	960	840	720		
	速度設定							-	80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上の取付けとなります。)  
 注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



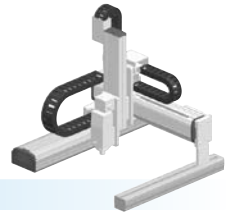
# HXYx

4軸/ZRH

●ガントリタイプ

●ケーブルベア

●Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)+R軸



## 注文型式

HXYx - C

ロボット本体

ケーブル

組合せ

G1  
G2  
G3  
G4

X軸

25~125cm

Y軸

25~105cm

ZR軸

Z軸

25~55cm

ケーブル長

3L: 3.5m

5L: 5m

10L: 10m

RCX340-4

適用コントローラ/  
制御軸数

安全規格

オプションA  
(OPA)

オプションB  
(OPB)

オプションC  
(OPC)

オプションD  
(OPD)

オプションE  
(OPE)

アプ  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec	360°/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 mm	250~550 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

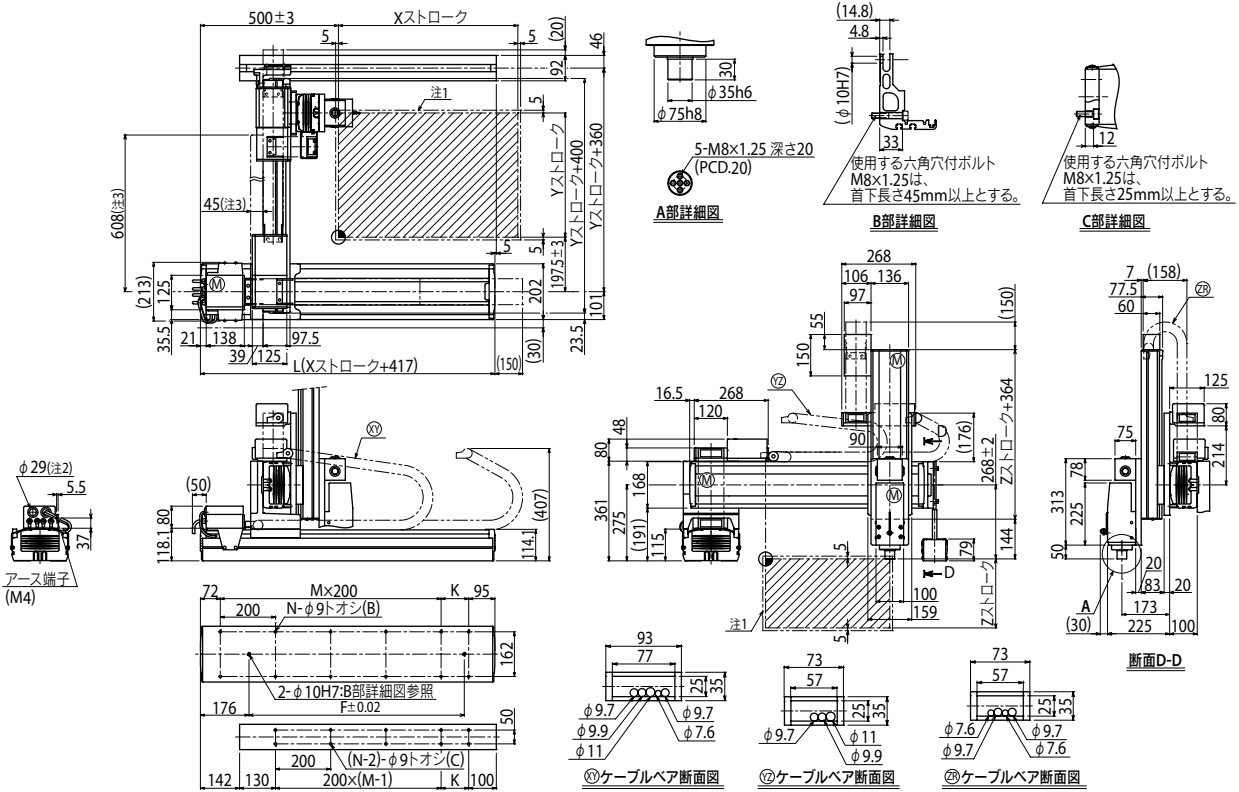
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1050	250~550
	20

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 4軸/ZRH G1

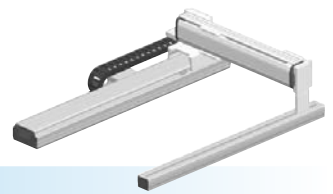


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
Zストローク	250	350	450	550								
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸	1200				960	840	720	600	480		
	Y軸	1200				960	840	720				
	速度設定	-				80%	70%	60%	50%	40%		

- ※1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。
- ※2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
- ※3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上の取付けとなります。)

- ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYLx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**HXYLx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプソ バッテリー
G1			115~205cm	25~105cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 mm	250~1050 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. Y軸のストロークが850mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

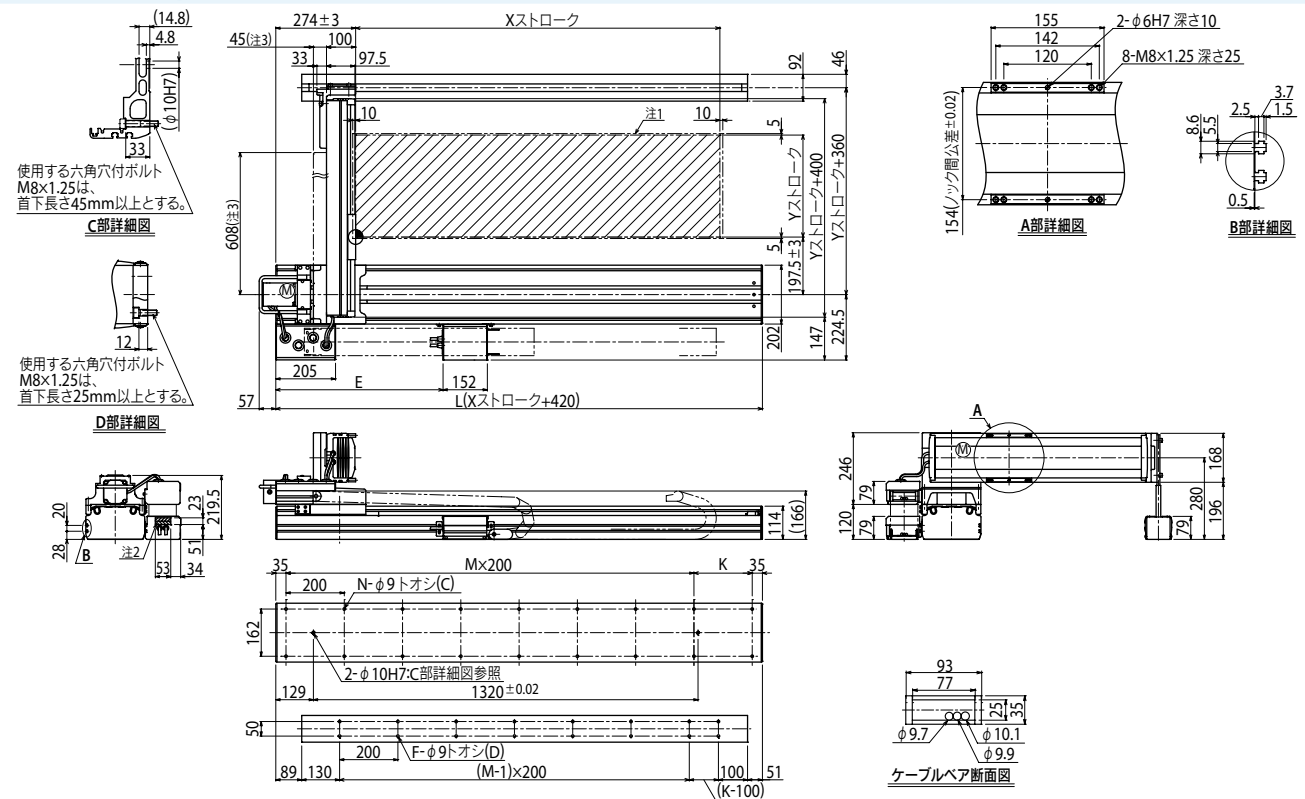
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~1050	50

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYLx 2軸 G1



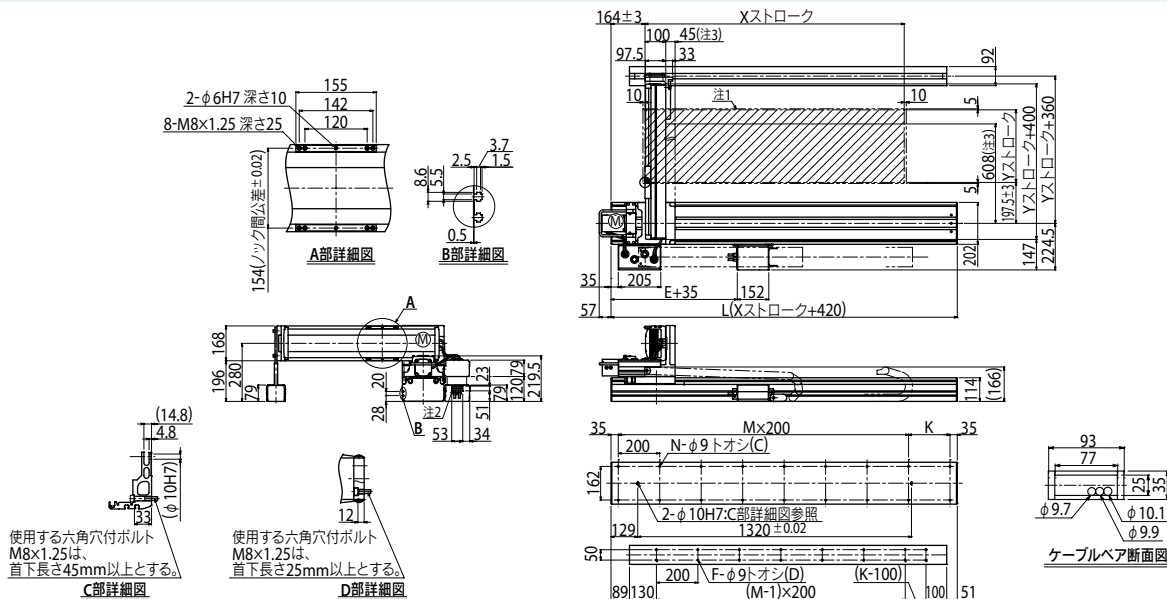
Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	Y軸		1200		960		840		720	
速度設定			-		80%		70%		60%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

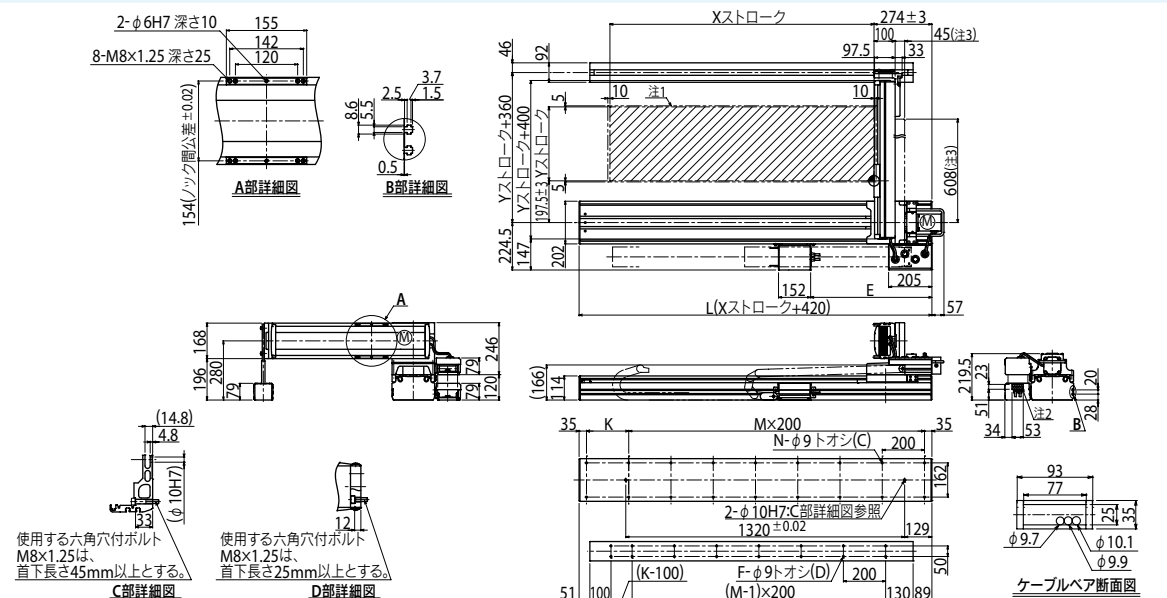
注4. Y軸のストロークが850mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- フレーム
- ギア
- ギア
- ギア
- ギア
- ギア
- ギア
- ギア

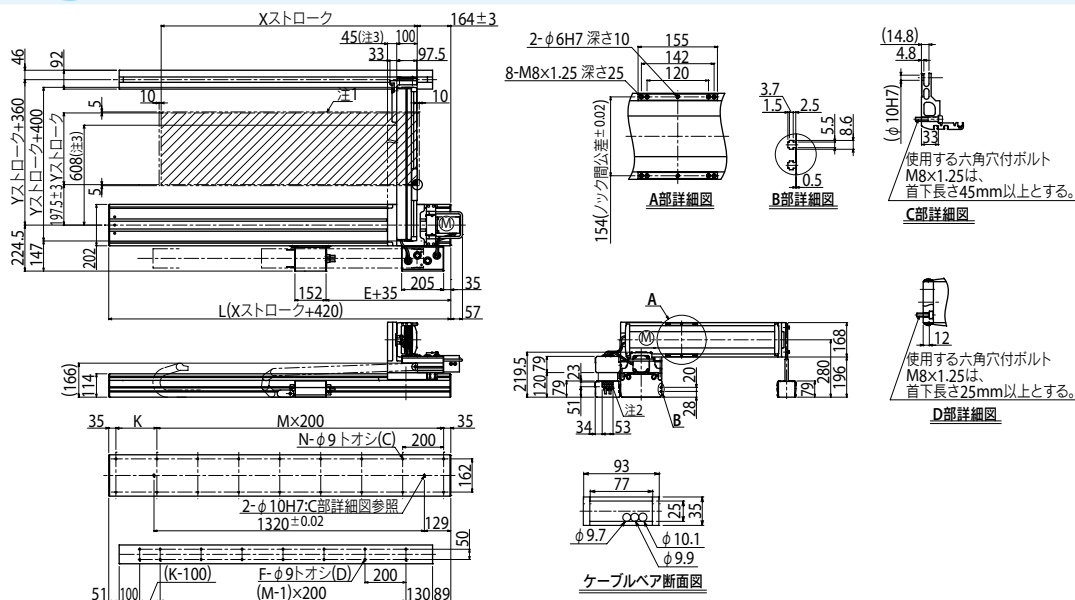
HXYLx 2軸 **G2**



HXYLx 2軸 **G3**



HXYLx 2軸 **G4**



# SXYx 2軸



●ムービングアームタイプ ●自立ケーブル

## 注文型式

### SXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク <sup>※1</sup>	Y軸ストローク <sup>※1</sup>	ケーブル長
M1			15~85cm	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
M3					

### RCX320-2

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アンプ バッテリー
-------------------	------	--------------	--------------	----------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

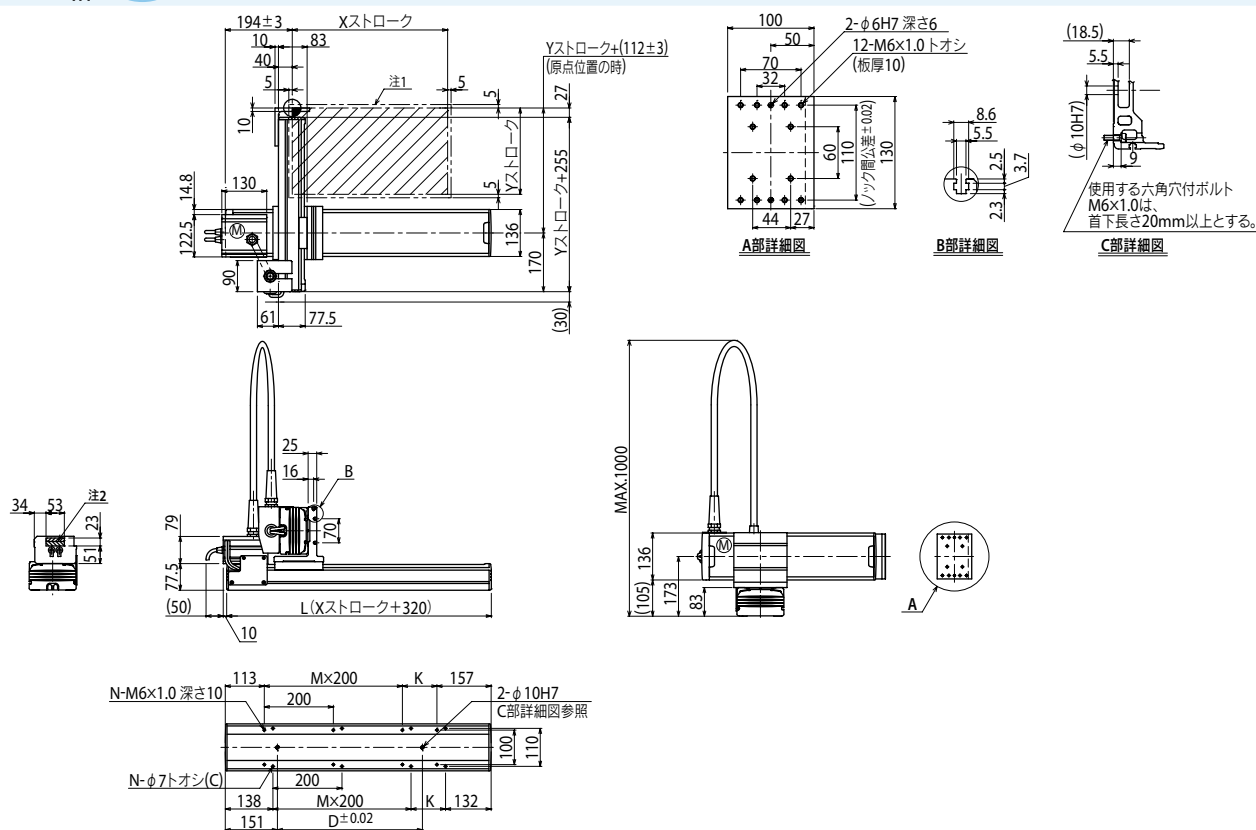
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	15
250	14
350	13

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸 M1



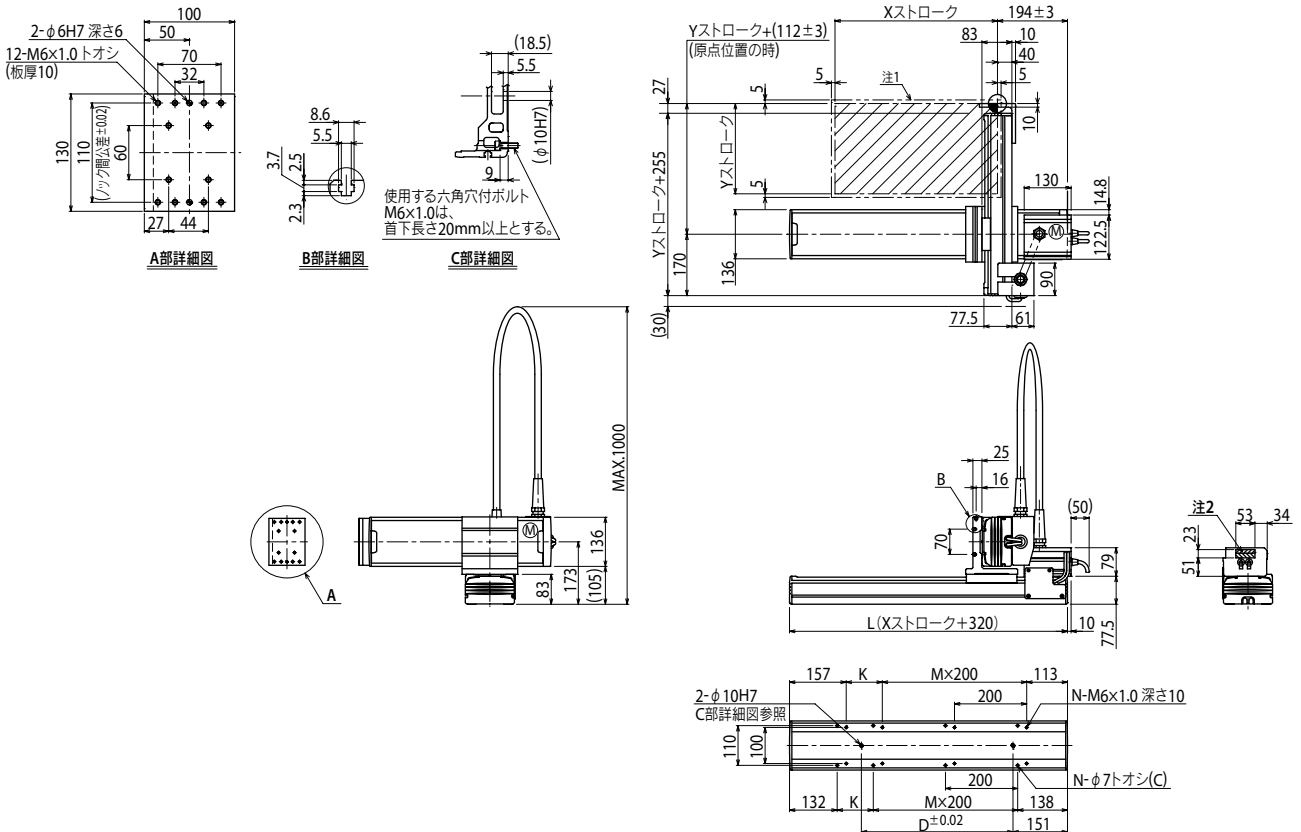
Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup>	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYx 2軸 M3



Xストローク <sup>注3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>注3</sup>	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>注4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定			-		80%		65%	

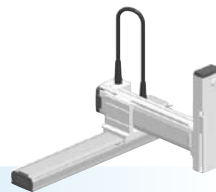
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx

3軸/ZF



●ムービングアームタイプ

●自立ケーブル

●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)

## 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZF** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (M1/M3) - X軸<sup>※1</sup> (15~85cm) - Y軸<sup>※1</sup> (15~35cm) - ZF軸 - Z軸 (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA(OPA) - オプションB(OPB) - オプションC(OPC) - オプションD(OPD) - オプションE(OPE) - アフン(バッテリー)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

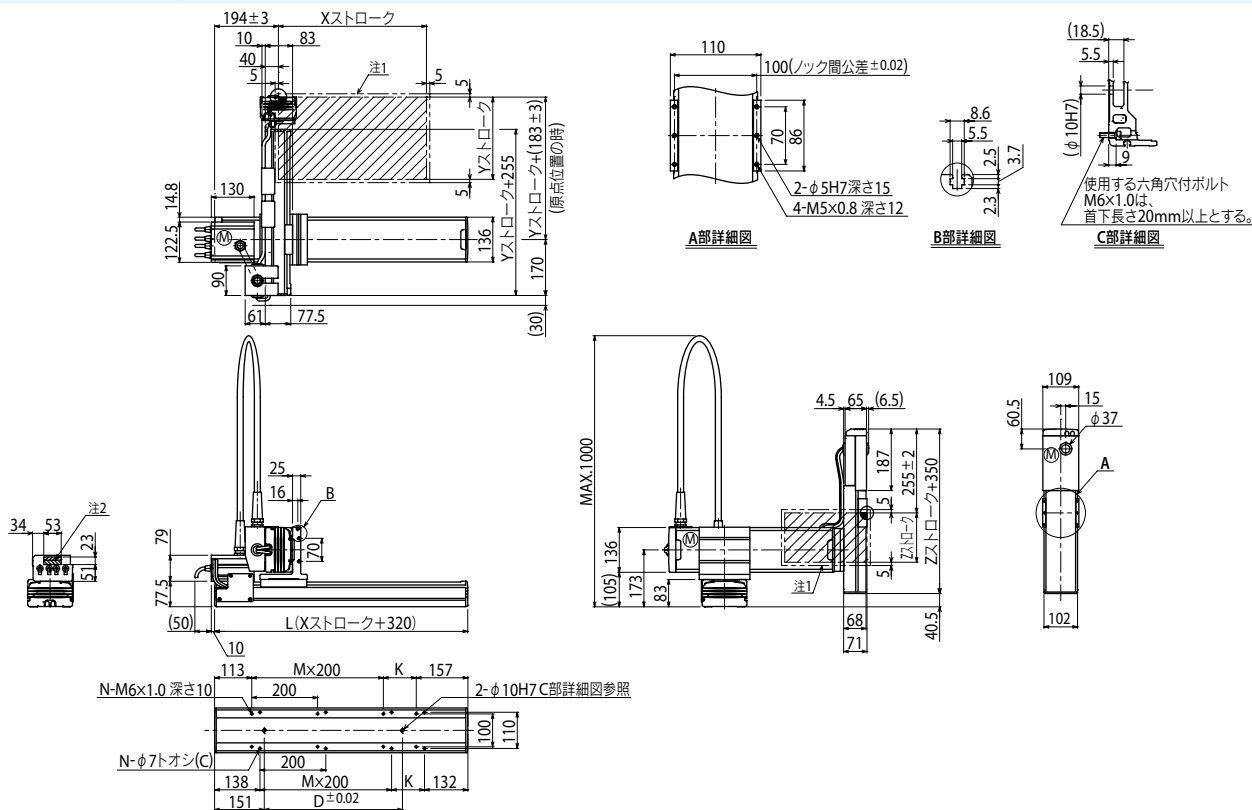
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZF M1

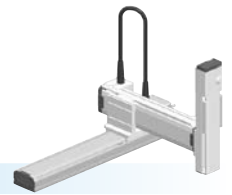


Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
	L	470	570	670	770	870	970	1070
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸	1200		960		780		
速度設定		-		80%		65%		

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



### 注文型式

**SXYx-S** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZFL20** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体: M1, M3  
 ケーブル: 組合せ M1, M3  
 X軸<sup>※1</sup>: 15~85cm  
 Y軸<sup>※1</sup>: 15~35cm  
 ZFL軸  
 Z軸: 15~35cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m  
 適用コントローラ/制御機能  
 安全規格  
 オプションA(OPA)  
 オプションB(OPB)  
 オプションC(OPC)  
 オプションD(OPD)  
 オプションE(OPE)  
 アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P632**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

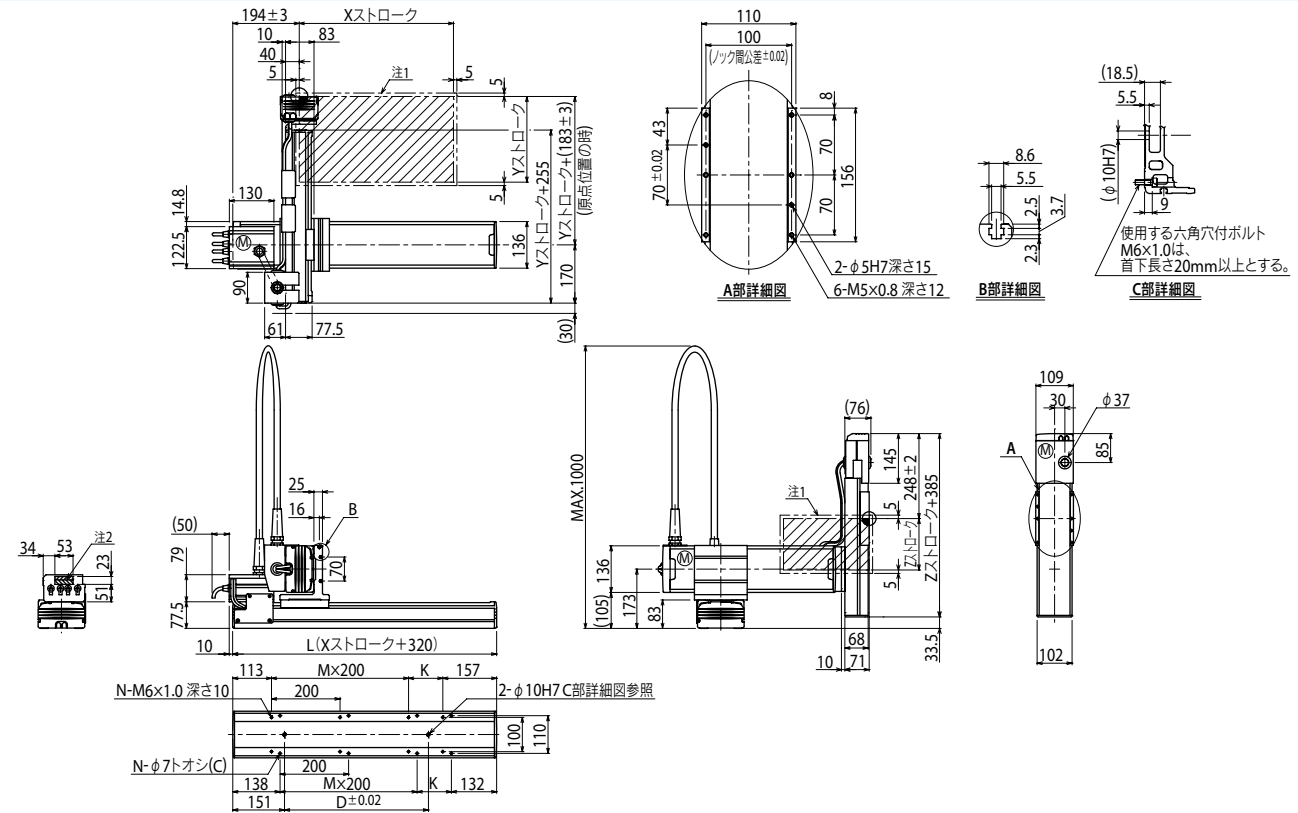
### 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	8	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

### SXYx 3軸/ZFL20 M1



Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
A	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

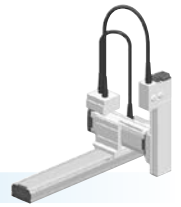
# SXYx

3軸/ZFH

●ムービングアームタイプ

●自立ケーブル

●Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



## 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZFH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (M1, M3) - X軸<sup>※1</sup> (15~85cm) - Y軸<sup>※1</sup> (15~35cm) - ZFH軸 - Z軸 (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - オプションC (OPC) - オプションD (OPD) - オプションE (OPE) - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

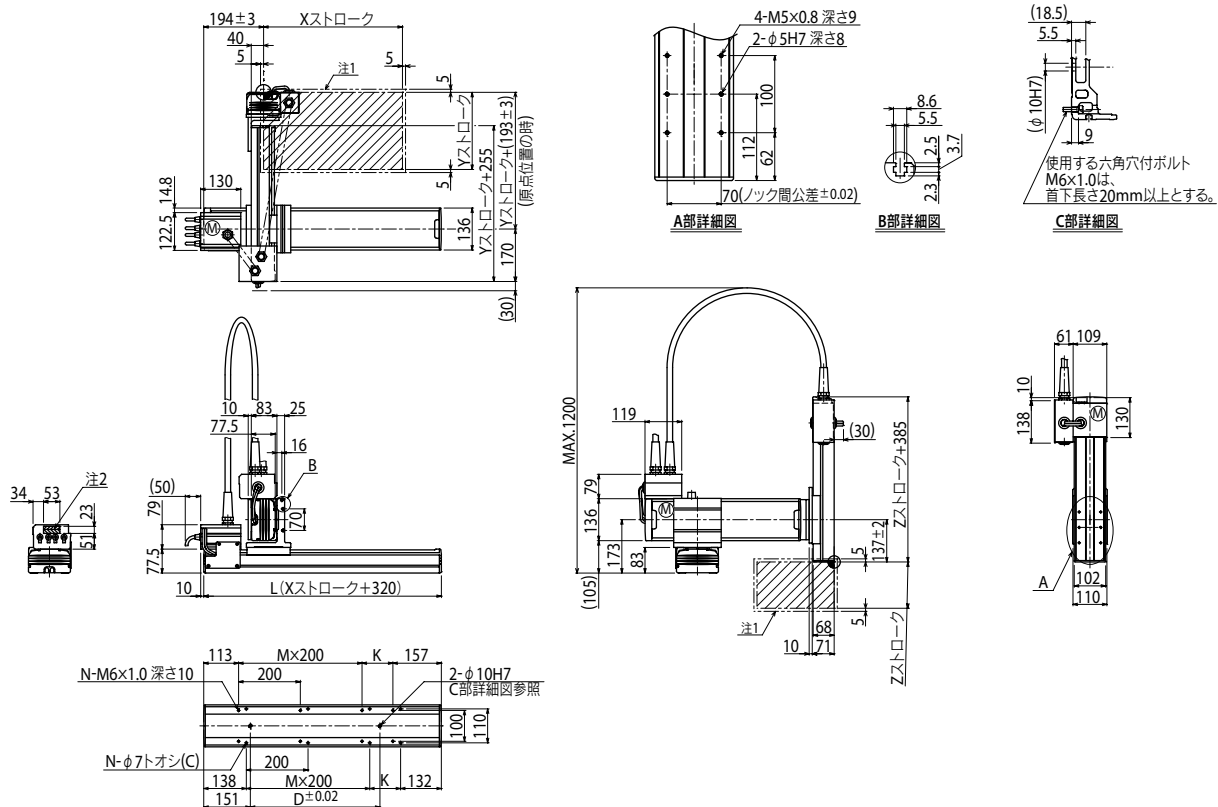
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 3軸/ZFH (M1)



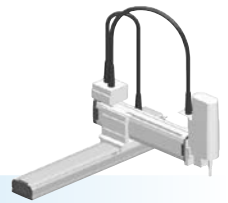
Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定			-		80%		65%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。





### 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 <sup>※1</sup>	Y軸 <sup>※1</sup>	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプンバッテリー
M1 M3		M1 M3	15~86cm	15~35cm	ZS12 ZS6		3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

### 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14		—
モータ出力 AC	200 W	100 W		60 W
繰返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm		150 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

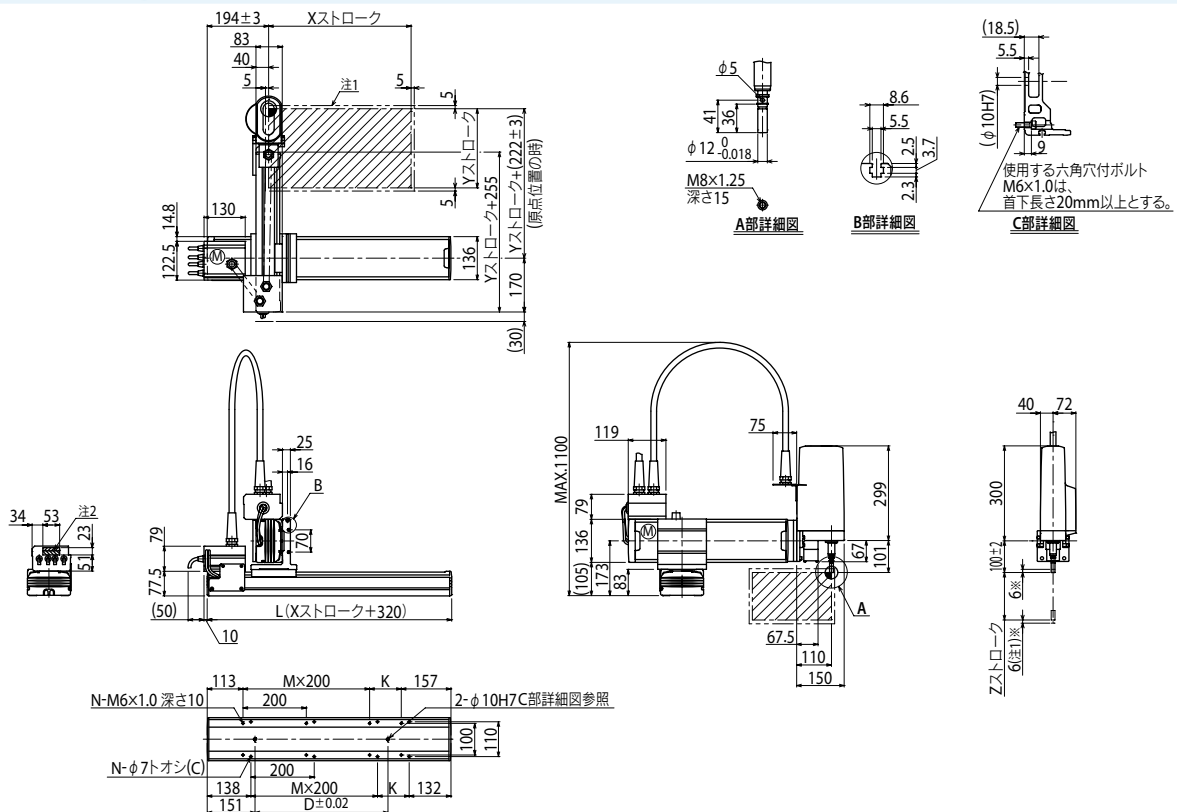
### 最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~350	3	5

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

### SXYx 3軸/ZS (M1)



Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>※3</sup>	150							
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定			—		80%		65%	

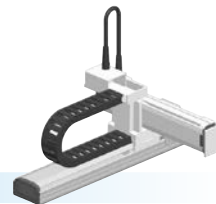
- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
フレーム  
ガン  
フレーム  
ムービング  
ボール  
XZタイプ

# MXYx 2軸



●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア

## ■注文型式

**MXYx-C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプ ン バッテリ
		M1 M3	25~125cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

## ■基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

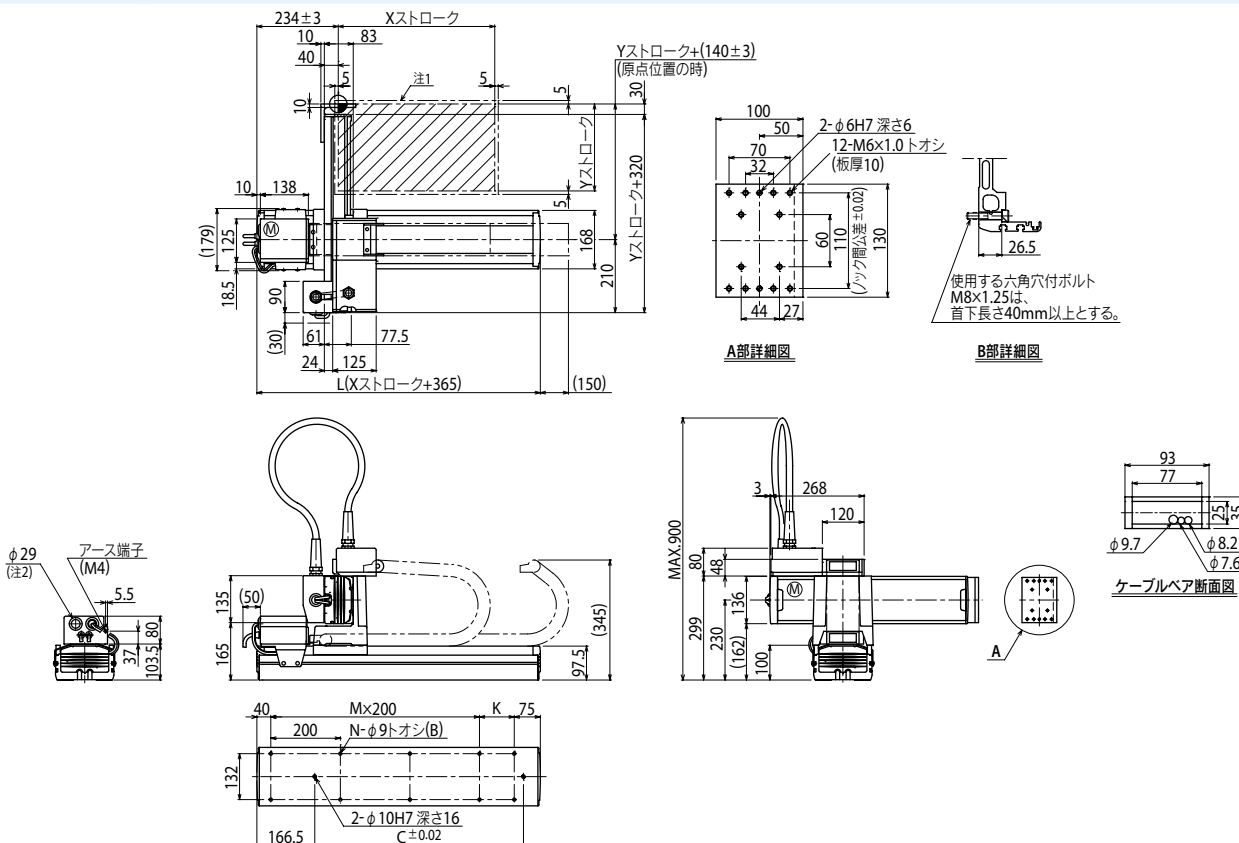
## ■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150~550	20

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

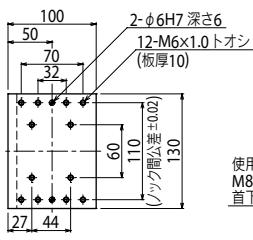
## MXYx 2軸 M1



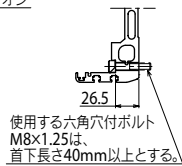
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250			
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615			
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18			
Yストローク	150	250	350	450	550									
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840		720		600		480	
	速度設定		-		80%		70%		60%		50%		40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

MXyX 2軸 M3

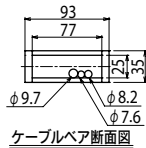


A部詳細図

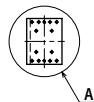
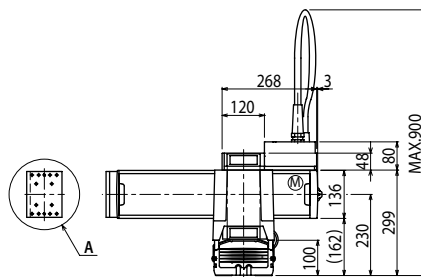


B部詳細図

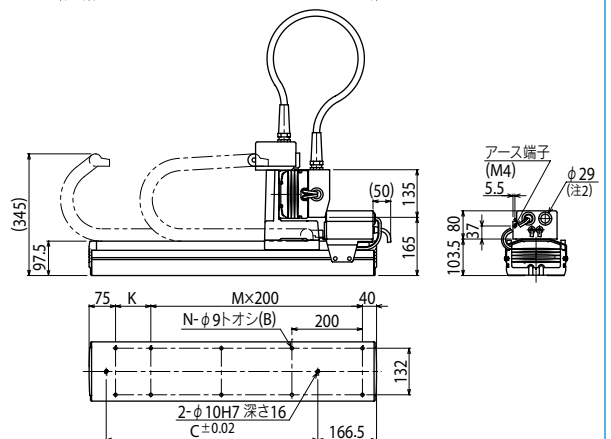
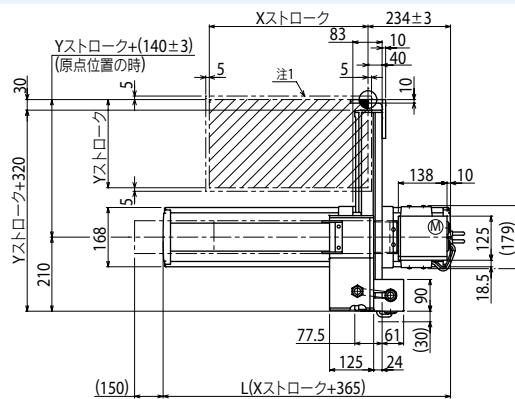
使用する六角穴付ボルト M8x1.25は、首下長さ40mm以上とする。



ケーブルベア断面図



A

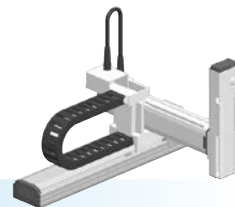


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> X軸 (mm/sec)	1200				960		840	720	600	480	
速度設定	-				80%		70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx 3軸/ZFL20/10



●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(200W)

## 注文型式

<b>MXYx-C</b>							<b>RCX340-3</b>								
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZFL軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー
M1		M3	25~125cm	15~55cm	ZFL20 ZFL10	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZFL20	Z軸: ZFL10
軸構成 <sup>*1</sup>	F17	F14H	F10H-BK	
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	
繰り返し位置決め精度 <sup>*2</sup>	±0.01 mm			
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	
ボールネジリード <sup>*3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>*4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFLに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

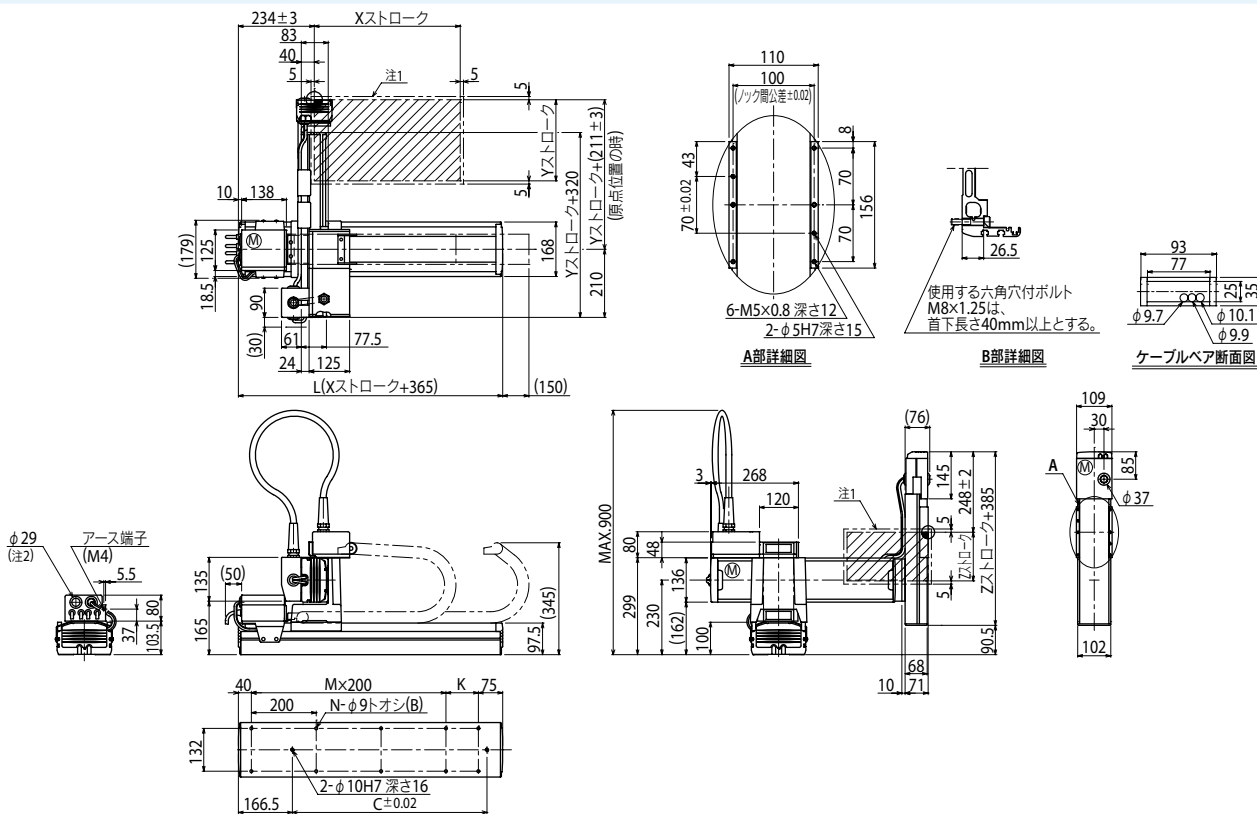
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
150~550	8	8	8	12	11	10

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 3軸/ZFL20/10 M1



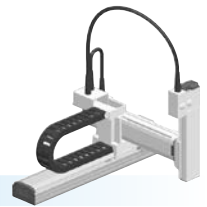
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 <sup>*3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
速度設定			-		80%		70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx 3軸/ZFH

- ムービングアームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



## 注文型式

**MXYx - C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZFH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体: M1, M3  
 ケーブル: M1, M3  
 組合せ: M1, M3  
 X軸: 25~125cm  
 Y軸: 15~55cm  
 ZFH軸: [ ]  
 Z軸: 15~35cm  
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m  
 適用コントローラ/制御軸数: [ ]  
 安全規格: [ ]  
 オプションA (OPA): [ ]  
 オプションB (OPB): [ ]  
 オプションC (OPC): [ ]  
 オプションD (OPD): [ ]  
 オプションE (OPE): [ ]  
 アップバッテリー: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。  
 ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

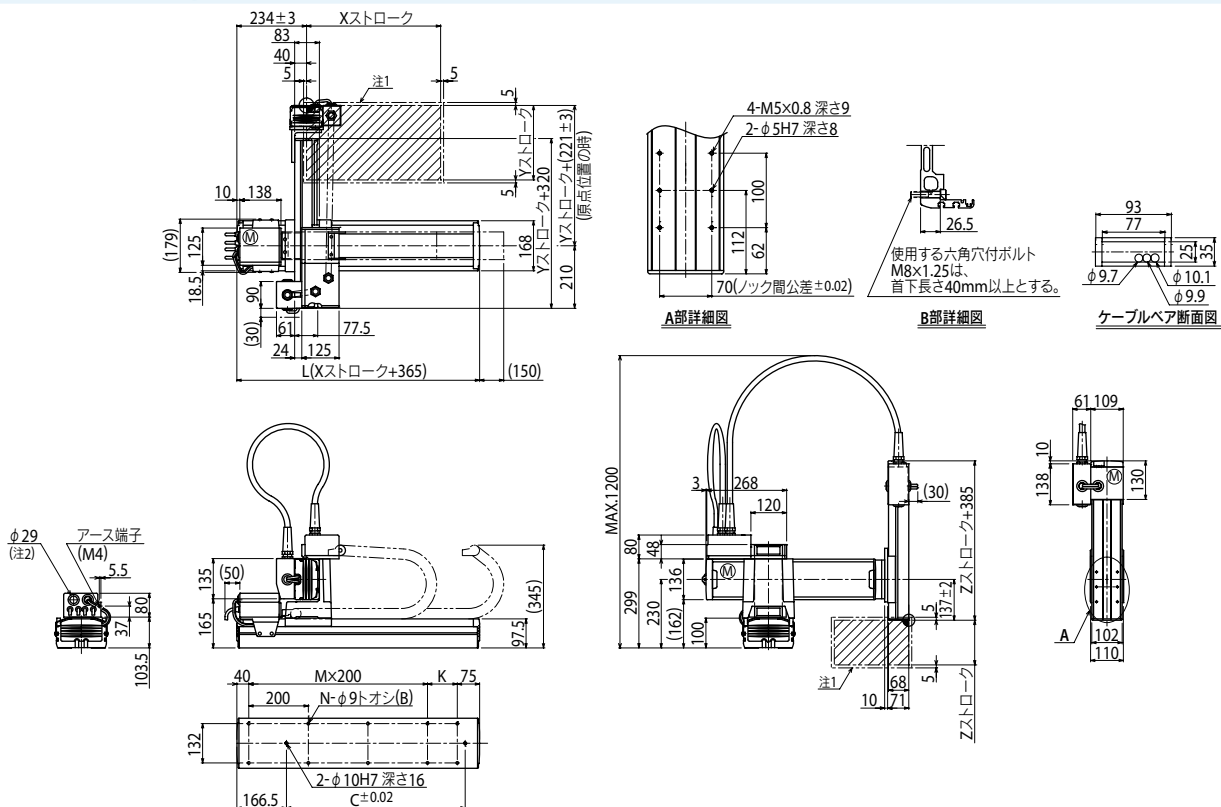
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150~550	12	11	10

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 3軸/ZFH M1



Xストローク <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550							
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)												
X軸	1200				960	840	720	600	480			
速度設定	—				80%	70%	60%	50%	40%			

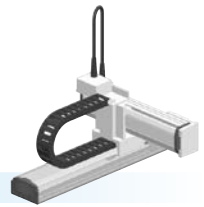
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. YストロークとZストロークの合計は800mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが850mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 2軸

●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア



## ■注文型式

**HXYx - C** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプソ バッテリー
		M1 M3	25~125cm	25~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## ■基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

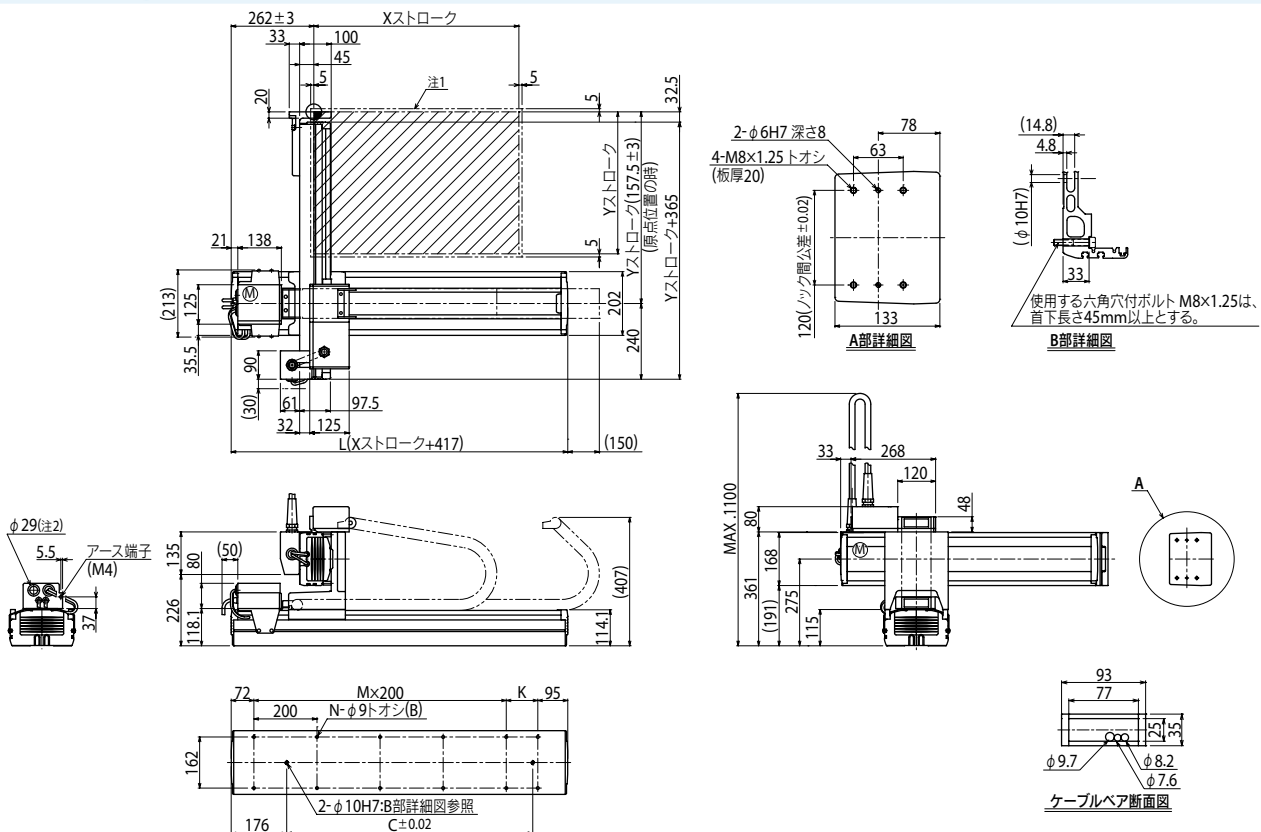
## ■最大可搬質量

最大可搬質量 (kg)	
Yストローク(mm)	XY2軸
250~650	30

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 2軸 M1

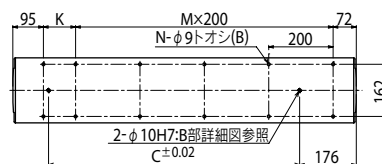
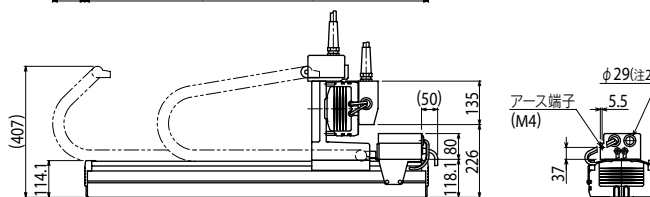
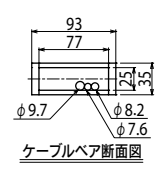
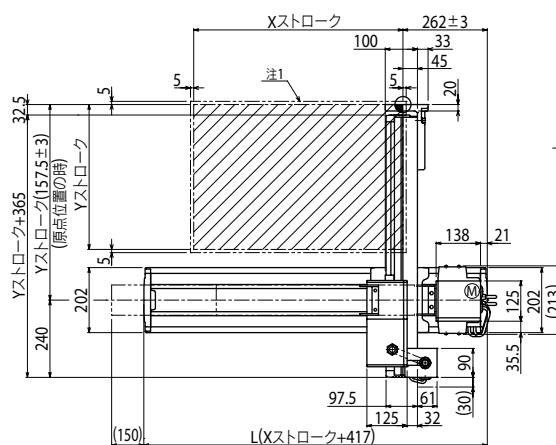
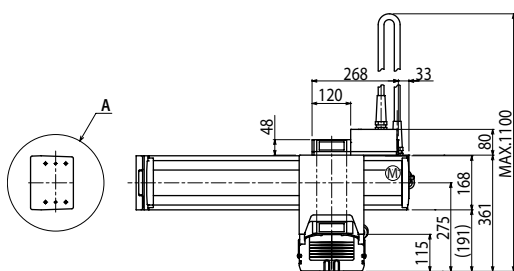
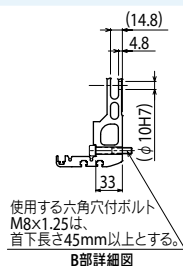
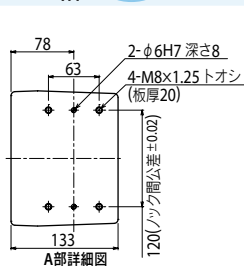


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960	840	720	600	480
	速度設定		-				80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザー用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

HXYx 2軸 M3



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸					1200	960	840	720	600	480
速度設定	Y軸					—	80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

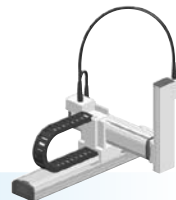
注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 3軸/ZH

●ムービングアームタイプ

●ケーブルベア

●Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



## 注文型式

**HXYx-C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ M1 M3 X軸 25~125cm Y軸 25~65cm ZF軸 Z軸 25~55cm ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA(OPA) オプションB(OPB) オプションC(OPC) オプションD(OPD) オプションE(OPE) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

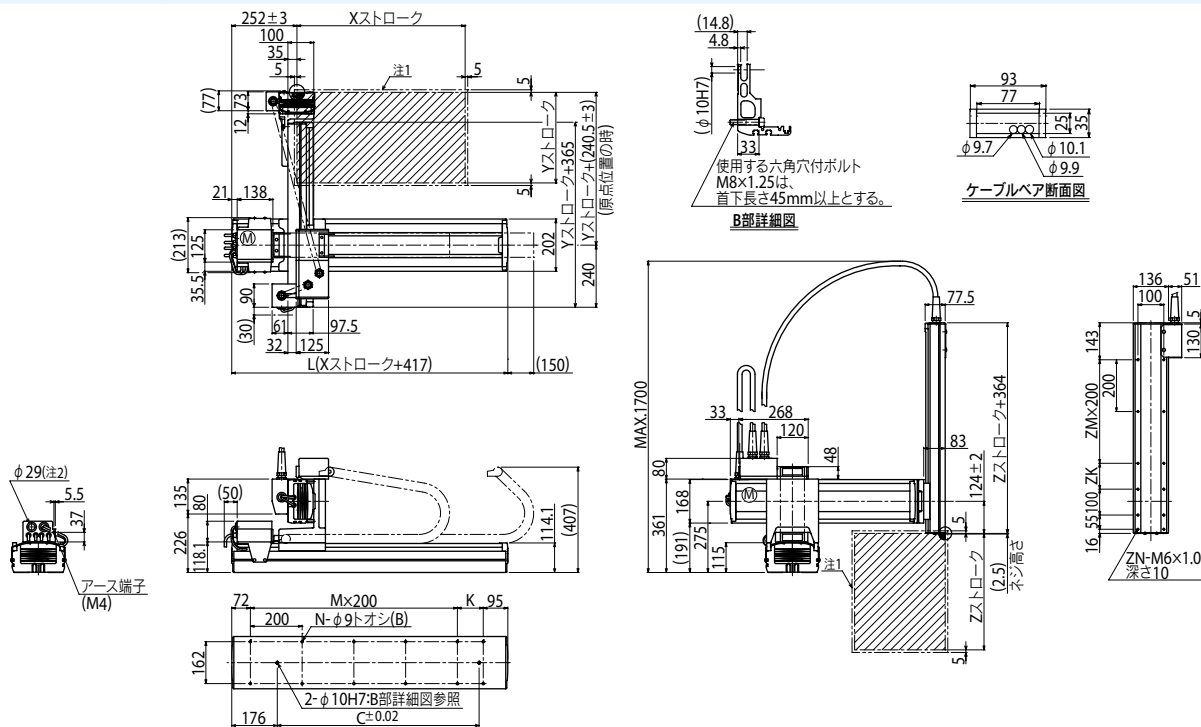
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	18	18	18	18	18
350	18	18	18	18	18
450	18	18	18	18	18
550	18	17	16	15	15
650	18	17	16	15	15

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 3軸/ZH M1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
	L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
速度設定			-		80%		70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



リニアモーター  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

チーム  
タイフ

ガント  
タイフ

ムービング  
チームタイフ

ホール  
タイフ

XZタイフ

# SXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル



## 注文型式

**SXYx - S - P1** X軸ストローク<sup>※1</sup>  
15~85cm Y軸ストローク<sup>※1</sup>  
15~55cm ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m **RCX320-2** 適用コントローラ/  
制御軸数 安全規格 オプションA(OP.A) オプションB(OP.B) ビジョン  
システム アンプ  
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F14-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

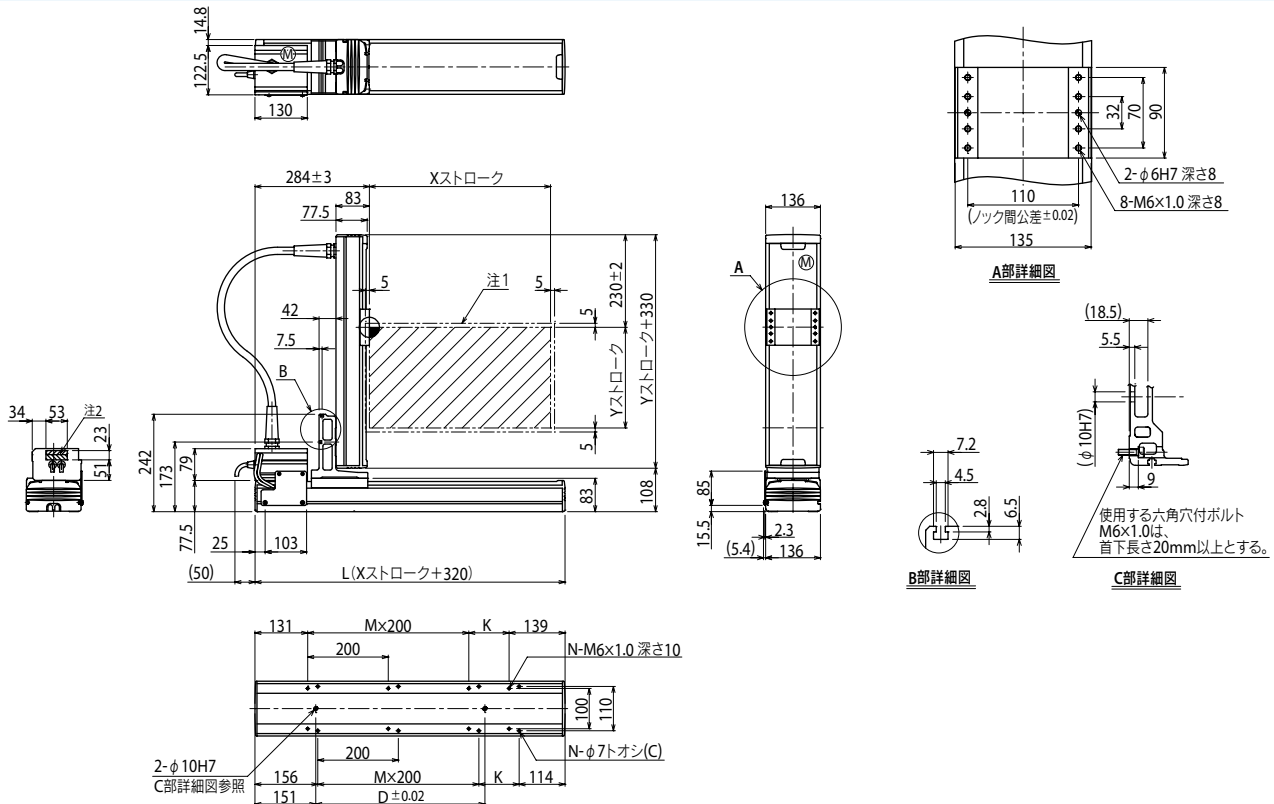
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	XY2軸
150~550	8

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸 P1



Xストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550			
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

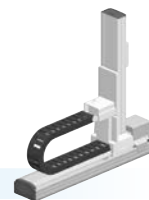
- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツパによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです

注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx 2軸

● ボールタイプ ● ケーブルベア



## 注文型式

**MXYx - C - P2** [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸ストローク Y軸ストローク ケーブル長 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 回生装置 オプションA(OPA) オプションB(OPB) ビジョンシステム アンプ/バッテリー

X軸ストローク: 25~125cm  
 Y軸ストローク: 15~65cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

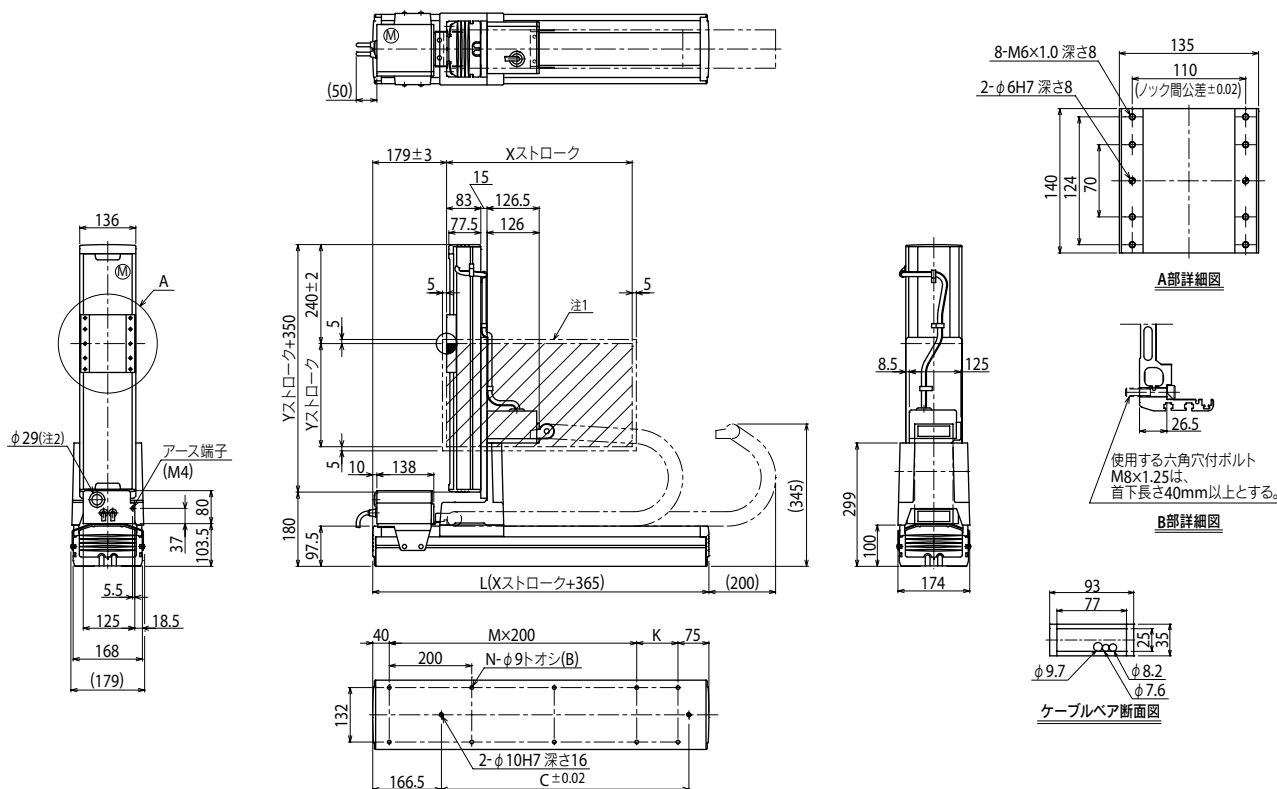
## 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
150~650	20

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸 P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200				960	840	720	600	480	
	速度設定		-				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXYx 2軸



- ボールタイプ
- 自立ケーブル

## 注文型式

**MXYx - S - P1** [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] **R** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク <sup>※1</sup> 25~95cm	Y軸ストローク <sup>※1</sup> 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプ ン バッテリ
--------	------	-----	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~950 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

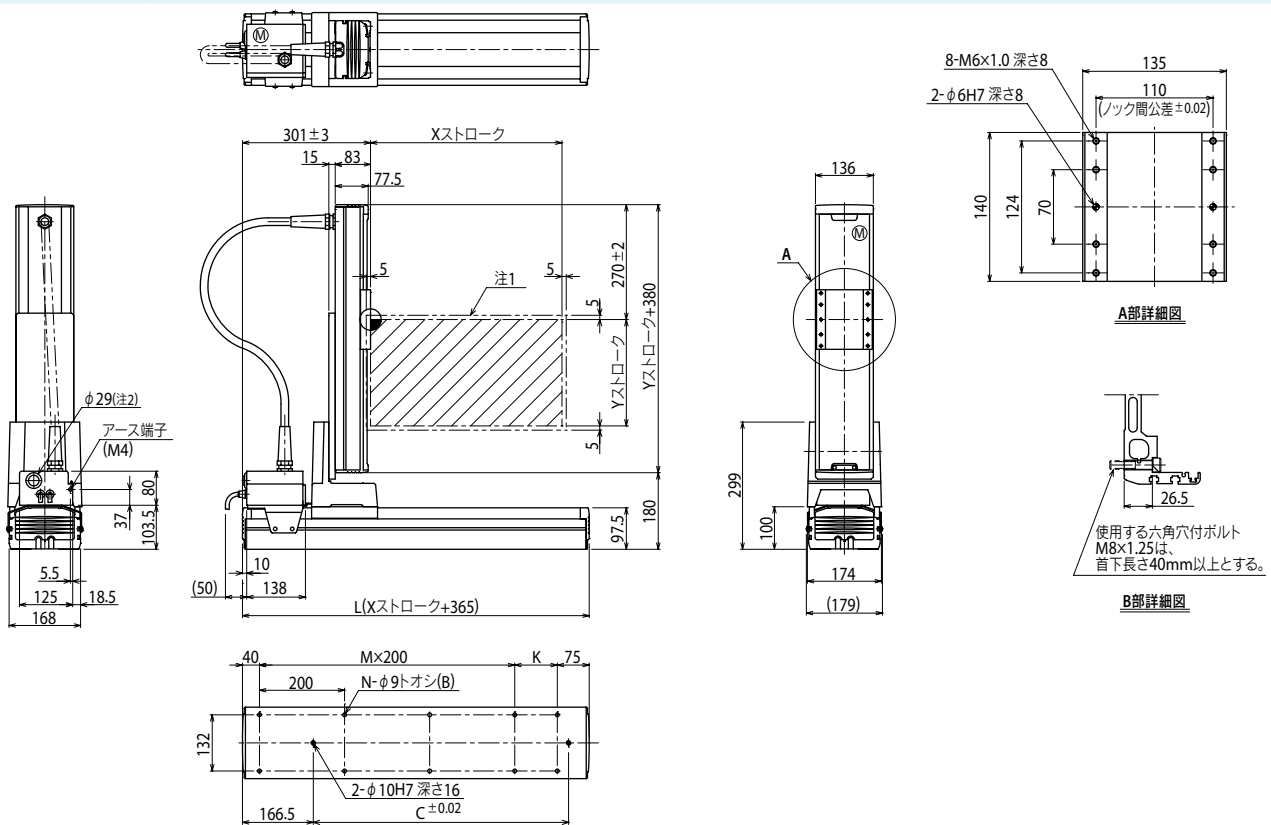
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150~650	20

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸 P1



Xストローク <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850	950
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315
K	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク <sup>※3</sup>	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸		1200		960		840	
	速度設定		-		80%		70%	

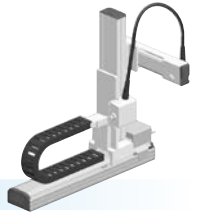
- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツパによる停止位置です。
- 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# MXy<sub>x</sub>

3軸/ZPMH



- ボールタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**MXy<sub>x</sub>-C-P2**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	Z軸	ケーブル長
			25~125cm	15~65cm	ZPMHL ZPMHR	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

**RCX340-3**

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプダッタ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F17	F14H-BK	F10H
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※ 標準品を従来のZPMから、より剛性を高めたZPMHに変更しました。ZPMをご希望の際は、弊社までご相談ください。
- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

## 最大可搬質量

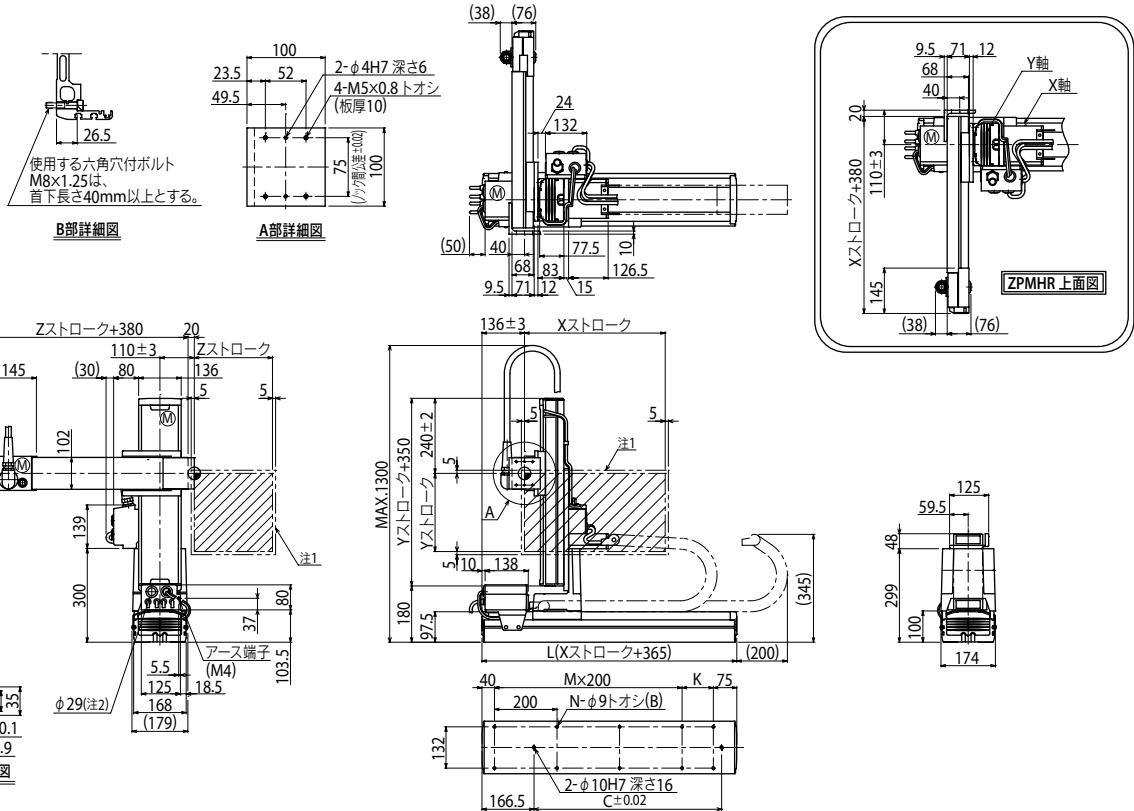
(kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150~650	10	9	8

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXy<sub>x</sub> 3軸/ZPMHL P2

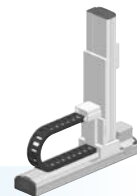


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク		150	250	350	450	550	650					
Zストローク		150	250	350								
ストローク別最高速度 <sup>注3</sup> (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
- 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
- 注3. 本図は、ZPMHLの組合せにて作図してあります。ZPMHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

- 注4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 2軸



● ボールタイプ ● ケーブルベア

## 注文型式

**HXYx - C - P2**       **RCX320-2**   **R**            

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 25~105cm	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプ ン バッテリ
--------	------	-----	---------------------	---------------------	-----------------------------------------	-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F20-BK
モータ出力 AC	600 W	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

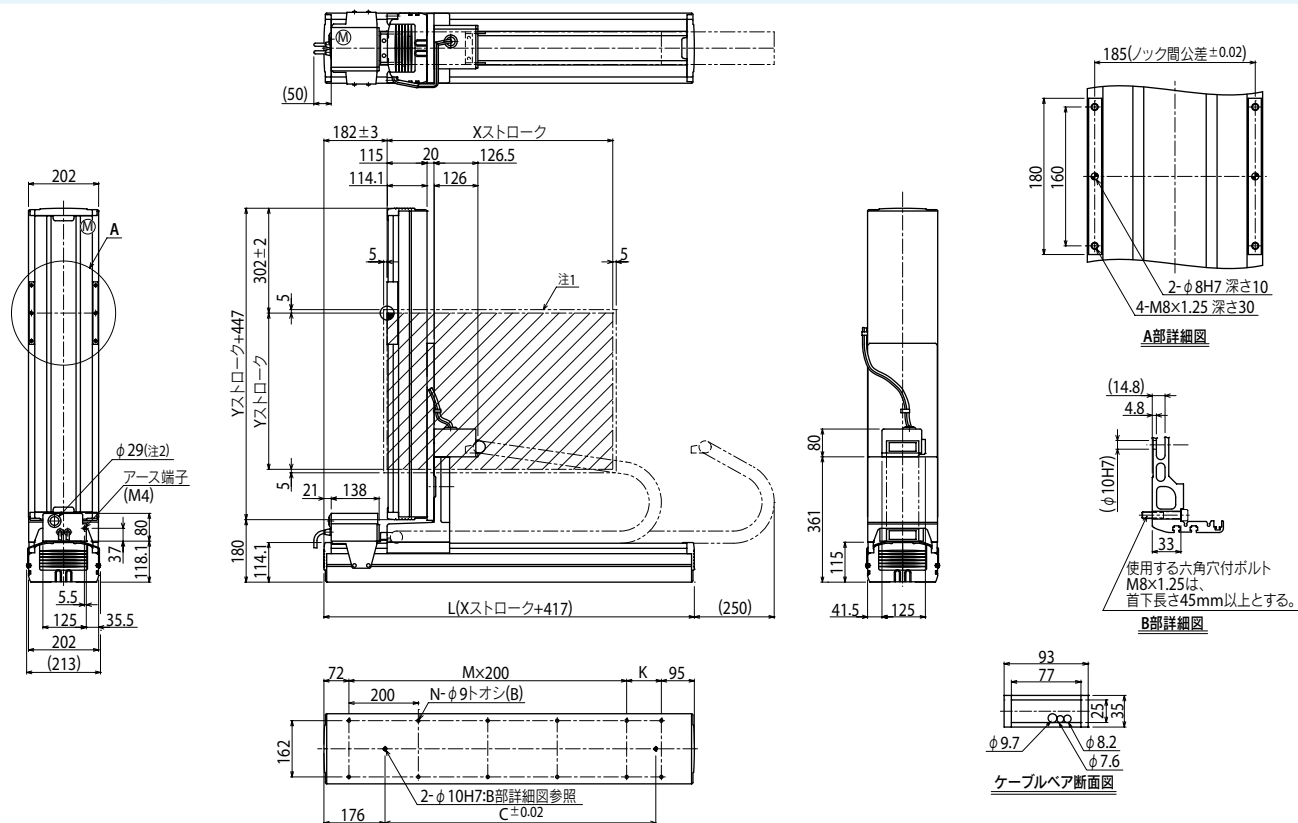
## 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250~1050	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 2軸 P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	708	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸						960	840	720	600	480
	Y軸				600			480	420	360	
速度設定							80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル

## ■ 注文型式

**HXYx-S-P1** - [ ] - [ ] - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク <sup>※1</sup> 25~85cm	Y軸ストローク <sup>※1</sup> 25~85cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョン システム	アプ ン バッテリ
--------	------	-----	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F20-BK
モータ出力 AC	600 W	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	250~850 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

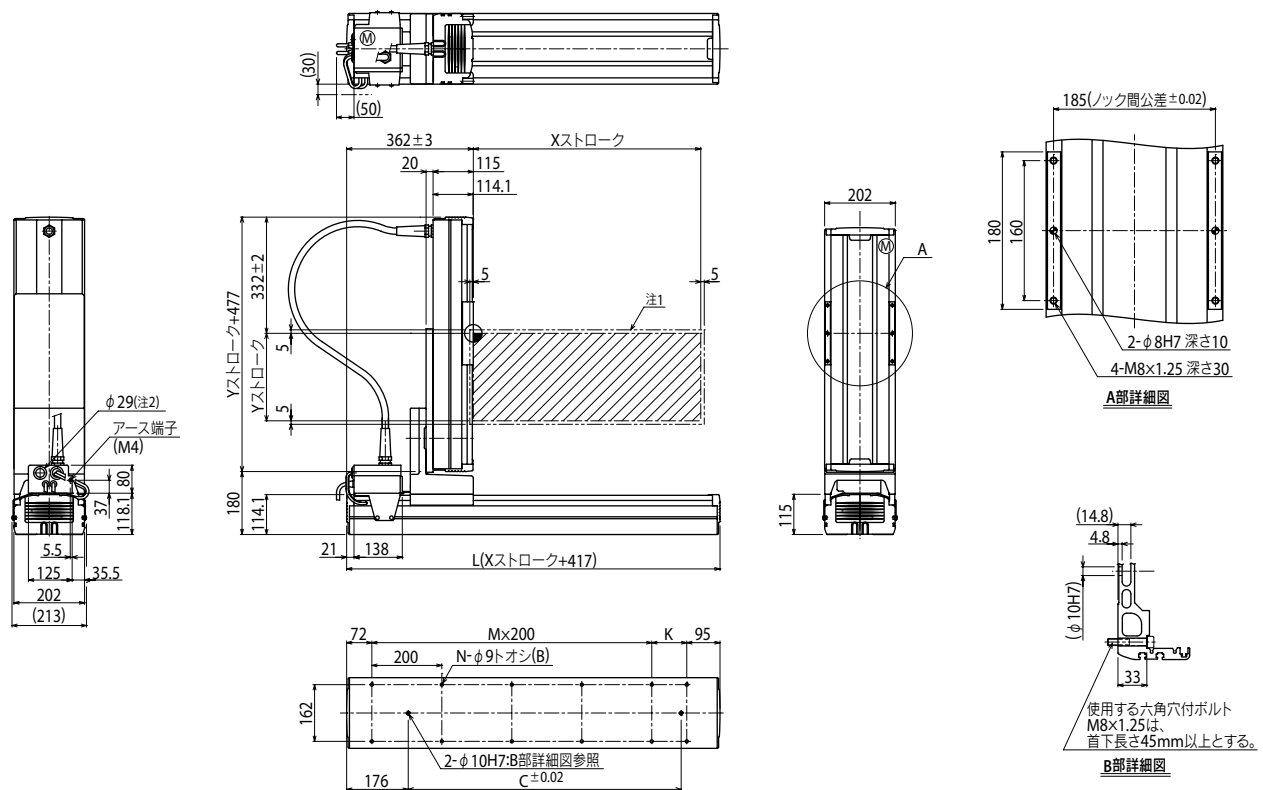
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
250~850	30

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 2軸 P1



Xストローク <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク <sup>※3</sup>	250	350	450	550	650	750	850
ストローク別最高速度 <sup>※4</sup>	X軸		1200		960		
	Y軸		600		480		
	速度設定		-		80%		

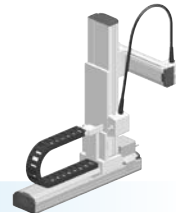
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 3軸/ZPH

● ボールタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)



## 注文型式

**HXYx-C-P2**      **RCX340-3**

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸<sup>※1</sup> 25~125cm Y軸<sup>※1</sup> 25~95cm Z軸 ZPHL ZPHR 25~65cm ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 適用コントローラ/制御軸数 安全規格 オプションA(OPA) オプションB(OPB) オプションC(OPC) オプションD(OPD) オプションE(OPE) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

※1. YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F20-BK	F14H
モータ出力 AC	600 W	600 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	250 ~ 950 mm	250 ~ 650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

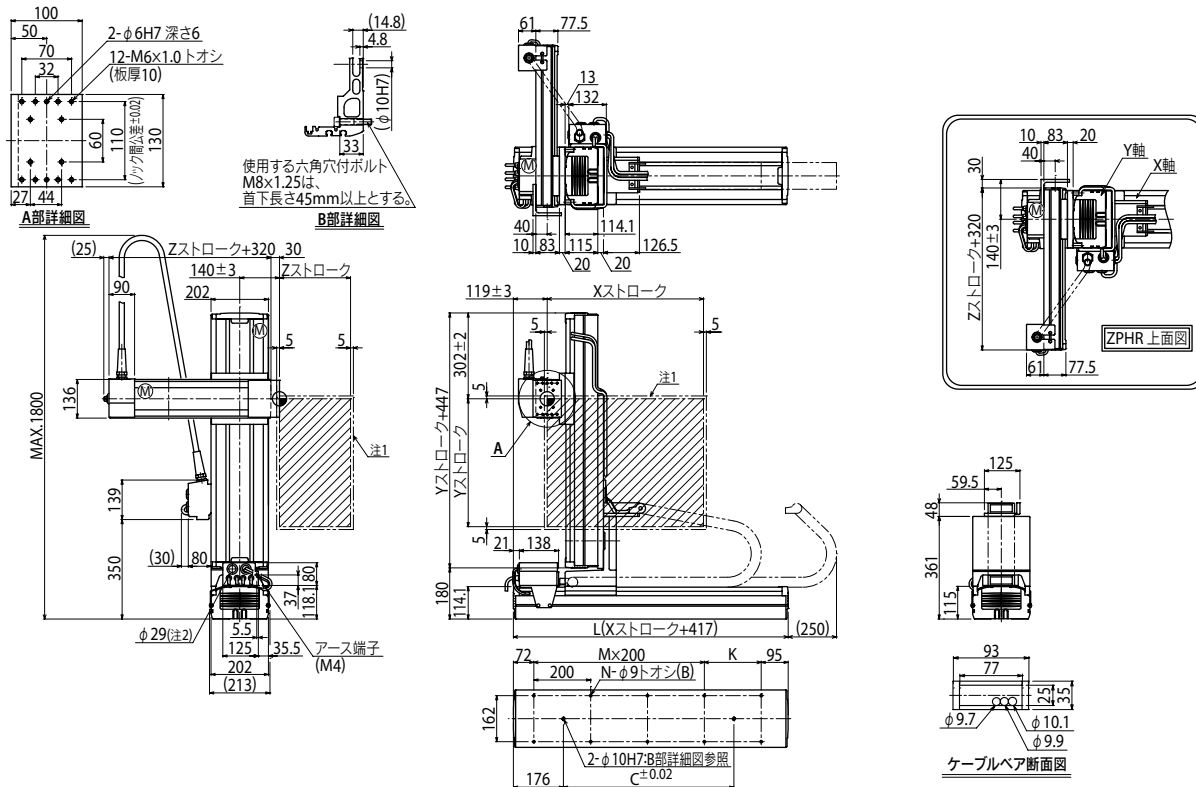
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250 ~ 950	250 ~ 650
	15

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 3軸/ZPHL (P2)



Xストローク <sup>※4</sup>	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク <sup>※4</sup>	250	350	450	550	650	750	850	950				
Zストローク	250	350	450	550	650							
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	X軸	1200			960	840	720	600	480			
	Y軸	600			480	420						
	速度設定	-			80%	70%	60%	50%	40%			

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。  
 注3. 本図は、ZPHLの組合せにて作図してあります。ZPHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

注4. YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

注5. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



# HXYx

3軸/ZPH



● ボールタイプ

● 自立ケーブル

● Z軸ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**HXYx-S-P1**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 <sup>※1</sup> 25~85cm	Y軸 <sup>※1</sup> 25~85cm	Z軸 ZPHL ZPHR 25~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPRE)	アプリ バッテリー
--------	------	-----	-----------------------------	-----------------------------	-------------------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	------------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P632**

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下、YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F20-BK	F14H
モータ出力 AC	600 W	600 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	250~850 mm	250~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

## 最大可搬質量

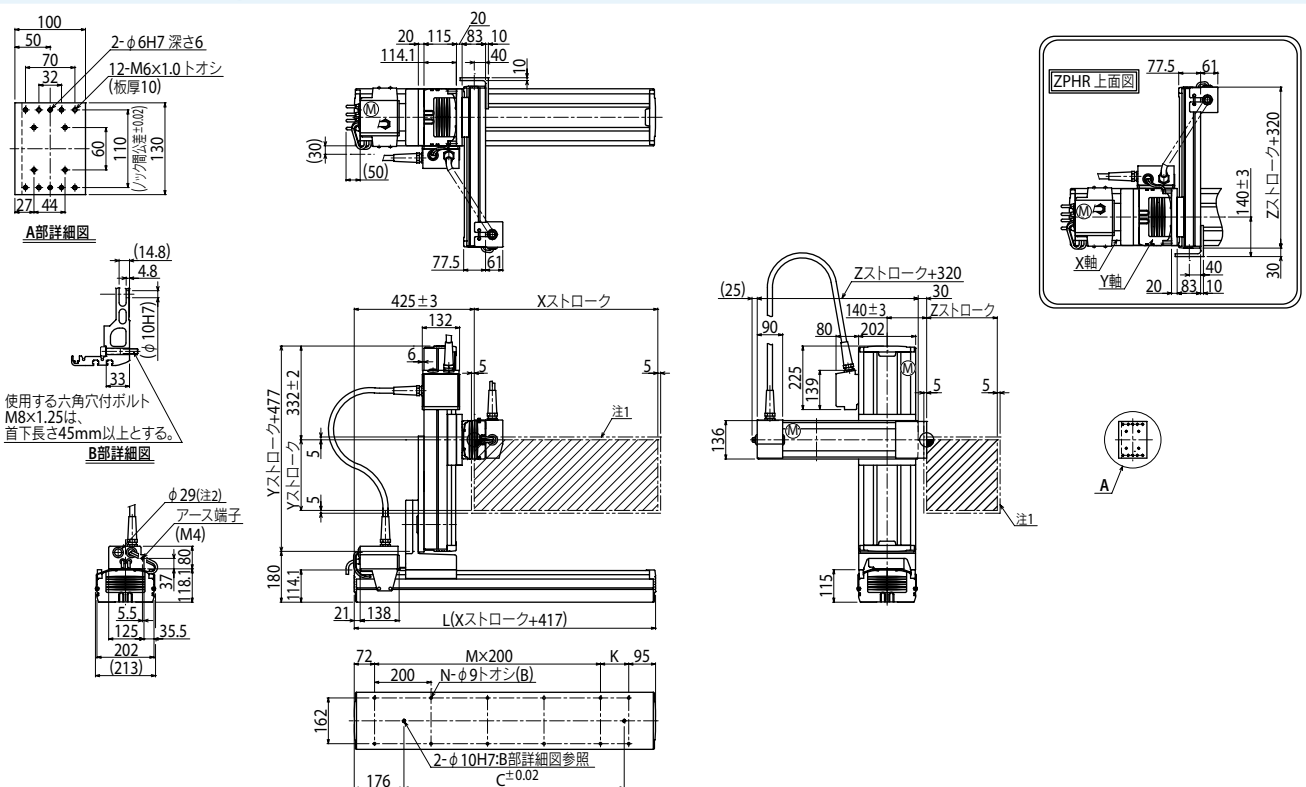
(kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~850	15

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 3軸/ZPHL (P1)



Xストローク <sup>※4</sup>	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
D	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク <sup>※4</sup>	250	350	450	550	650	750	850
Zストローク	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	X軸	1200			960		
	Y軸	600			480		
	速度設定	-			80%		

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
- 注3. 本図は、ZPHLの組合せにて作図してあります。ZPHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。
- 注4. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下、YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。
- 注5. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 2軸/ZF



- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)

## ■ 注文型式

**SXYx - C** - [ ] - [ ] - **ZF** - [ ] - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (F1/F3) - X軸ストローク (15~105cm) - Z軸 - Z軸ストローク (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御機能 - 安全規格 - オプションA(ORA) - オプションB(OPB) - ビジョンシステム - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶P622

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

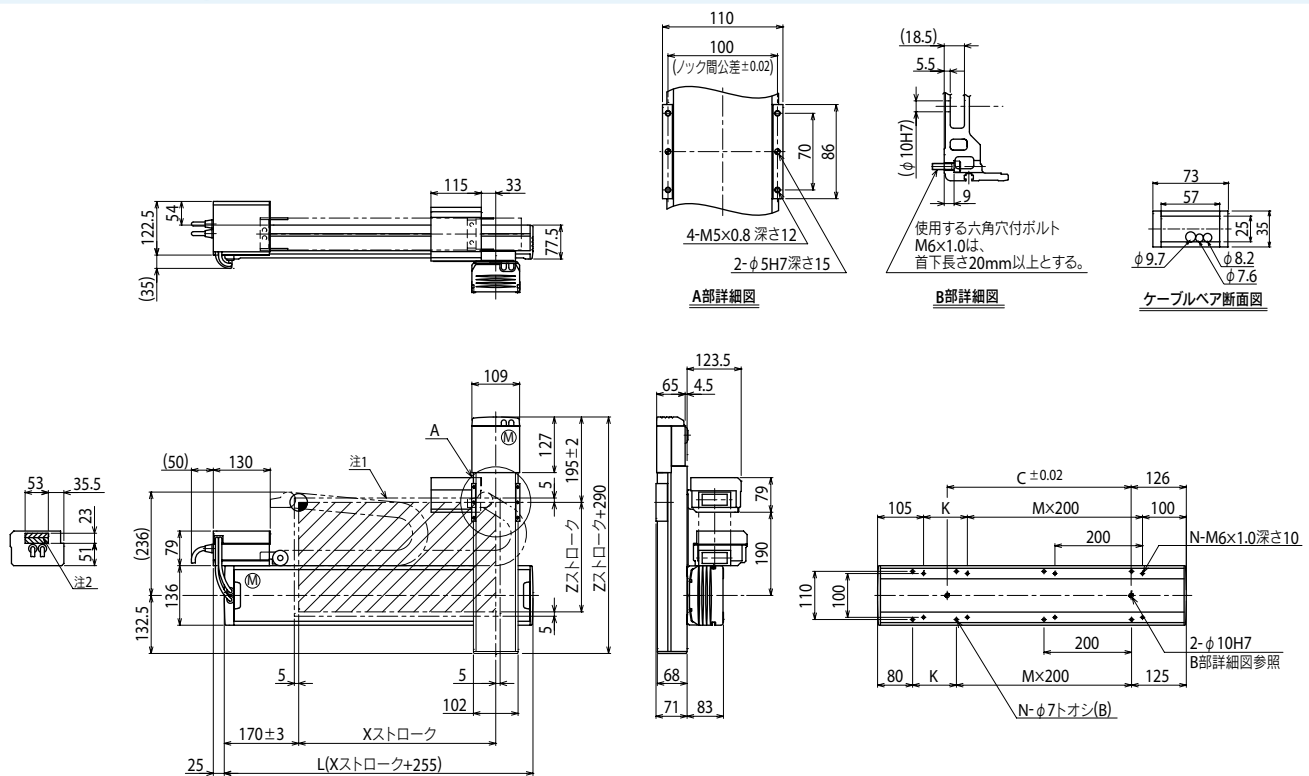
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Yストローク(mm)
150~1050	150~350
	10

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸/ZF (F1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540
	速度設定		-			80%		65%		50%		45%

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 2軸/ZF

- XZタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)

## ■ 注文型式

**SXYx - S** - [ ] - [ ] - **ZF** - [ ] - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Z軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA(ORA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アンプ/バッテリー
		F1 F3	15~85cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m						

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

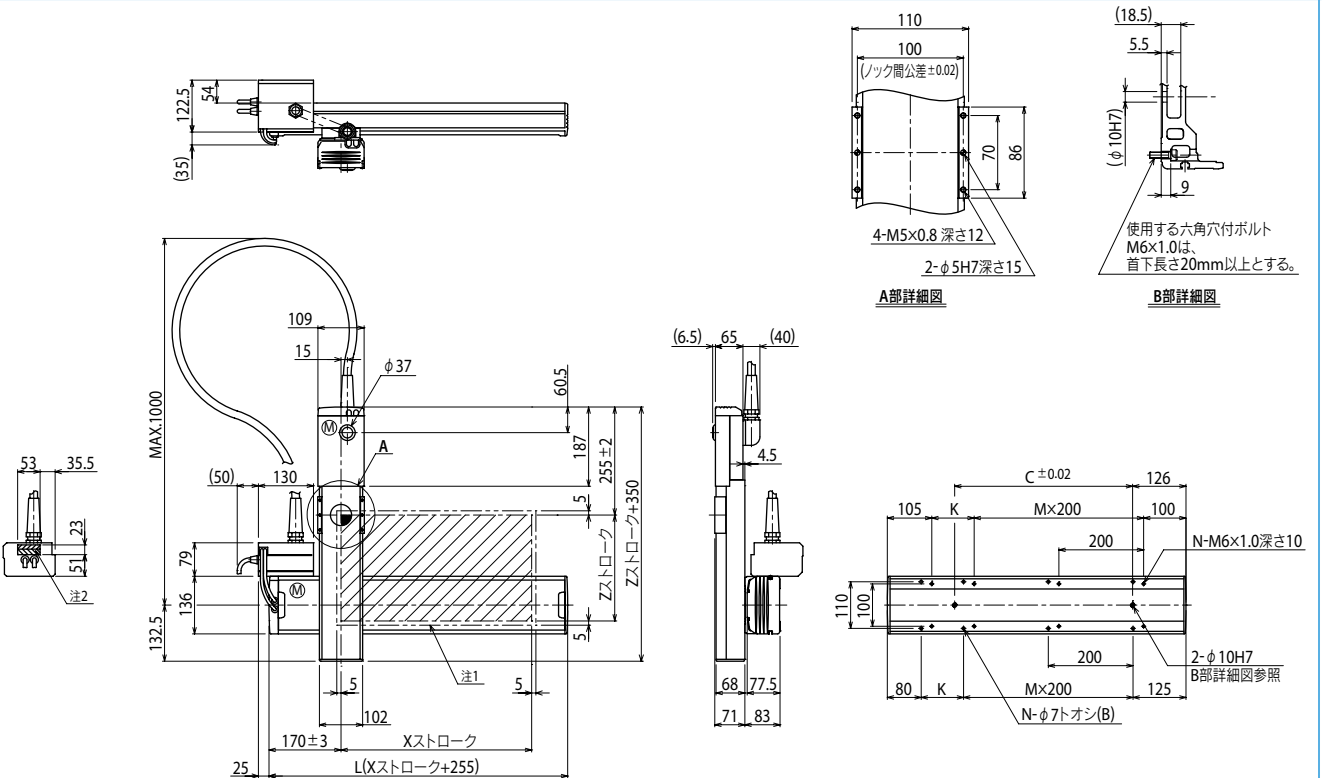
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~850	150~350
	10

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸/ZF (F1)

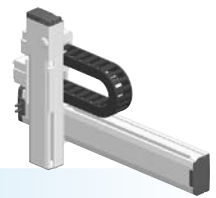


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105
K	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 2軸/ZFL20



- XZタイプ
- ケーブルペア
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

## ■ 注文型式

**SXYx - C** - [ ] - [ ] - **ZFL20** - [ ] - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 | ケーブル | 組合せ | X軸ストローク | Z軸 | Z軸ストローク | ケーブル長 | 適用コントローラ / 制御軸数 | 安全規格 | 回生装置\*1 | オプションA (OP.A) | オプションB (OP.B) | レジションシステム | アップバッテリー

組合せ: F1, F3  
 X軸ストローク: 15~105cm  
 Z軸ストローク: 15~35cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

※1. RCX320はYHX-RUとなります。

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成*1	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度*2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*3 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度*4	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

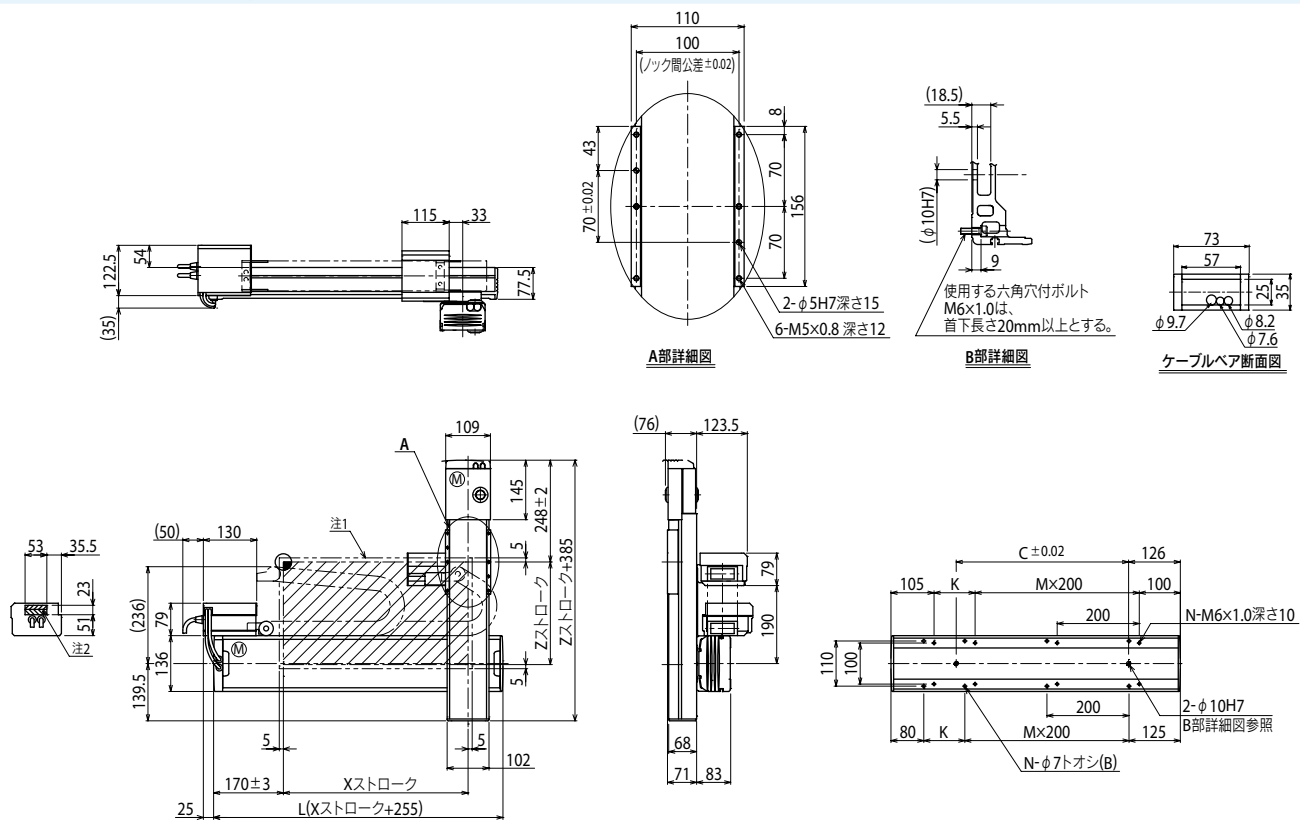
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~1050	150~350
	8

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸/ZFL20 (F1)

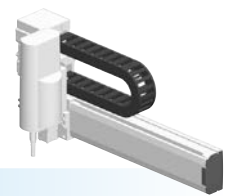


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度*3 (mm/sec)	X軸		1200			960		780	600	540
速度設定			-			80%		65%	50%	45%

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYx 2軸/2S

- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ



## ■ 注文型式

**SXYx - C** [ ] [ ] [ ] **15** [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Z軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アンプバッテリー
		F1	15~105cm	ZS12		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m						
		F3		ZS6								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 <sup>※1</sup>	F14		—
モータ出力 AC	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm		150 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

## ■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~1050	3	5

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYx 2軸/ZS (F1)

**A部詳細図**  
 使用する六角穴付ボルト  
 M6×1.0は、首下長さ20mm以上とする。

**B部詳細図**

**ケーブルベア断面図**

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

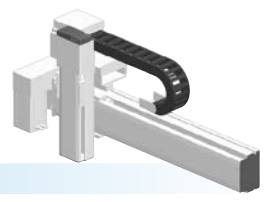
**Zストローク** 150

ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	速度設定
		1200
		960
		780
		600
		540
		80%
		65%
		50%
		45%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。  
 注3. X軸ストロークが750mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYBx

2軸/ZF



- XZタイプ
- ケーブルペア
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)

## ■ 注文型式

**SXYBx - C** [ ] - [ ] - **ZF** [ ] - [ ] - **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (F1, F3) - X軸ストローク (15~305cm) - ZF軸 - Z軸ストローク (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - 回生装置<sup>※1</sup> - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - ビジョンシステム - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

※1. 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

### ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

### ■ 最大可搬質量 (kg)

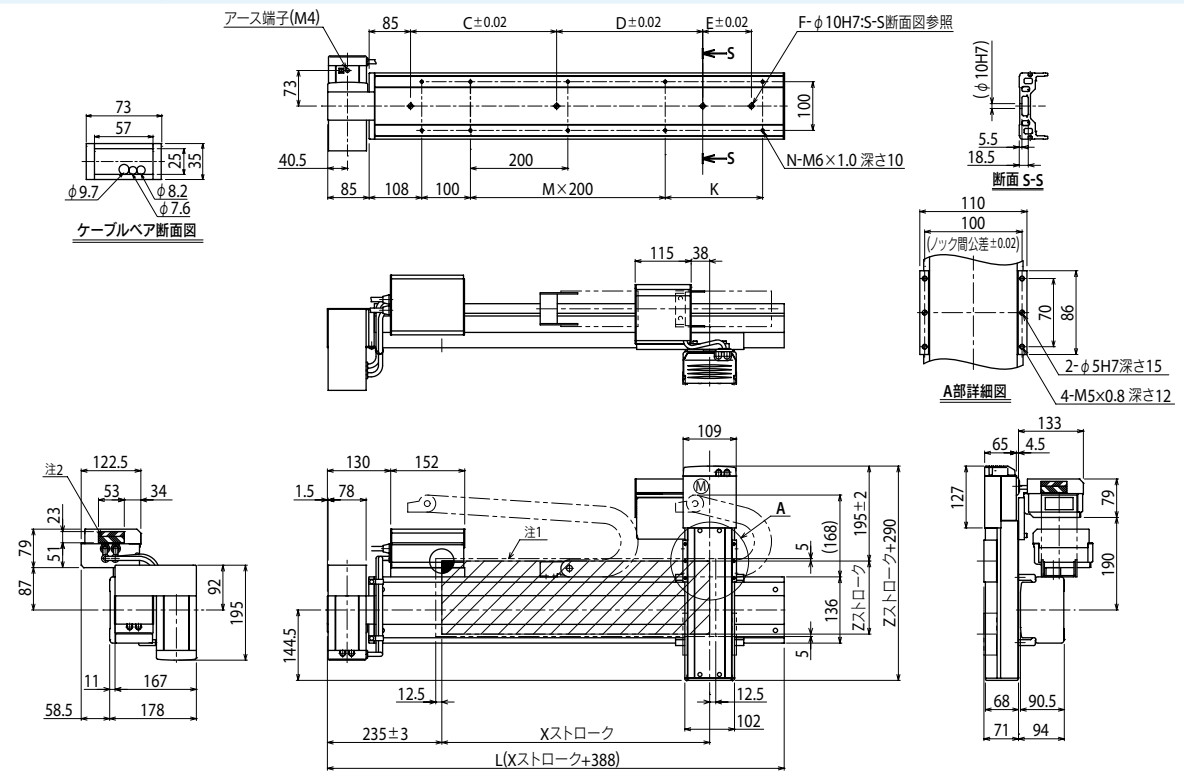
Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~3050	150~350
	10

### ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

## SXYBx 2軸/ZF (F1)



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。注2. 斜線部位置は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。注3. X軸モータの取付は、LU仕様のものとする。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	420	600	600	780	780	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	1	1	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	15	
N	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

Zストローク 150 250 350

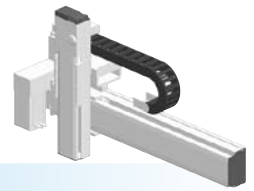
# SXYBx

2軸/ZFL20

● XZタイプ

● ケーブルベア

● Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)



## ■ 注文型式

**SXYBx - C**

**ZFL20**

**RCX320-2**

**R**

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ  
F1  
F3

X軸ストローク  
15~305cm

Z軸  
Z軸ストローク  
15~35cm

ケーブル長  
3L:3.5m  
5L:5m  
10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

回生装置

オプションA (OPA)

オプションB (OPB)

ビジョンシステム

アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	B14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	リード25 mm相当	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

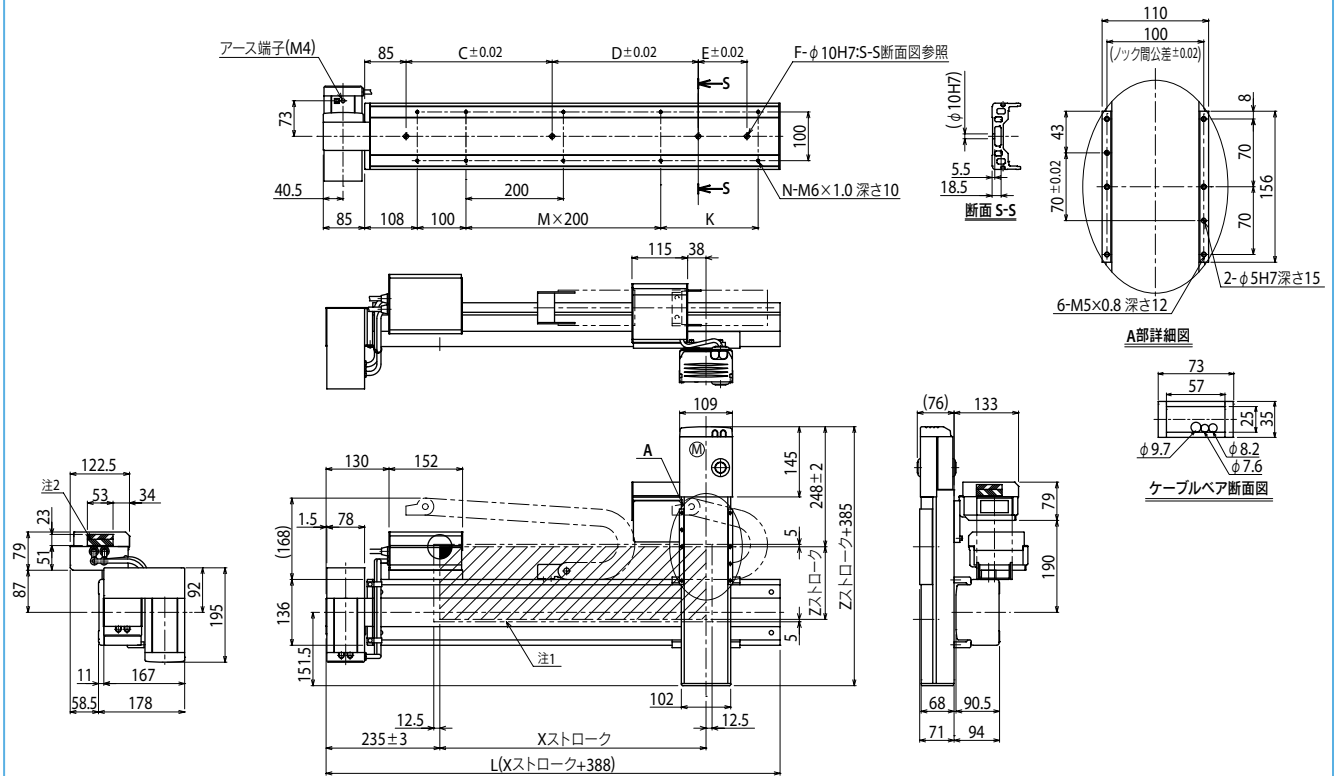
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)
150~3050	150~350
	8

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## SXYBx 2軸/ZFL20 (F1)

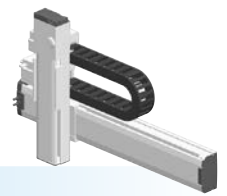


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。注3. X軸モータの取付は、LU仕様のものとする。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438						
K	—	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	420	600	600	780	780	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140					
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4						
M	1	1	1	2	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	15						
N	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						
Zストローク	150	250	350																																	

# MXYx

2軸/ZFL10



- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

## ■ 注文型式

**MXYx - C** -  -  - **ZFL10** -  -  - **RCX320-2** -  - **R** -  -  -  -  -

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZR軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アンプバッテリー
		F1 F3	15~105cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶P.622

## ■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

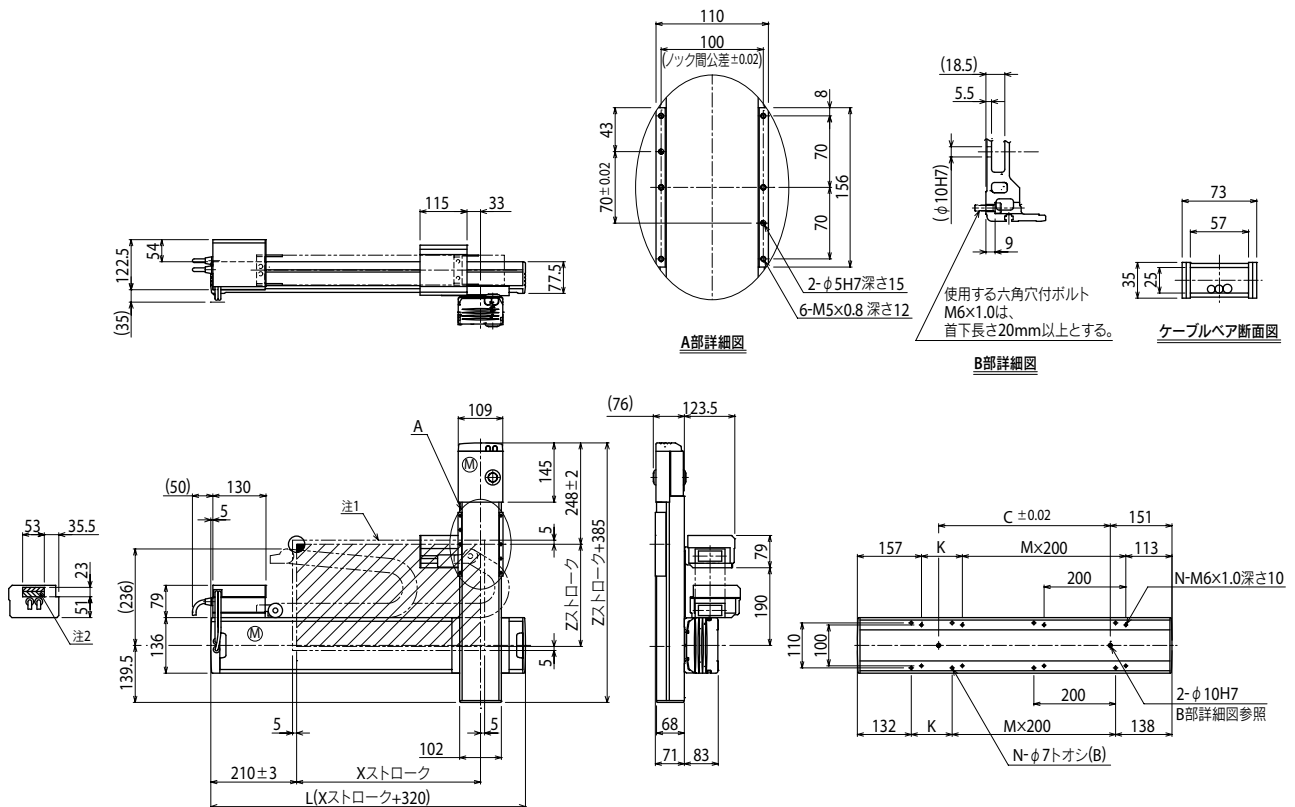
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~1050	150~350
	15

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## MXYx 2軸/ZFL10 (F1)

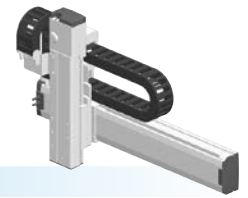


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540
	速度設定		-			80%		65%		50%		45%

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。  
 注2. 斜線部位置は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。





### 注文型式

**MXYx - C** - **ZFH** - **RCX320-2** - **R**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZFH軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アンプ/バッテリー
F1 F3			15~105cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

### 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが750mm以上のごとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

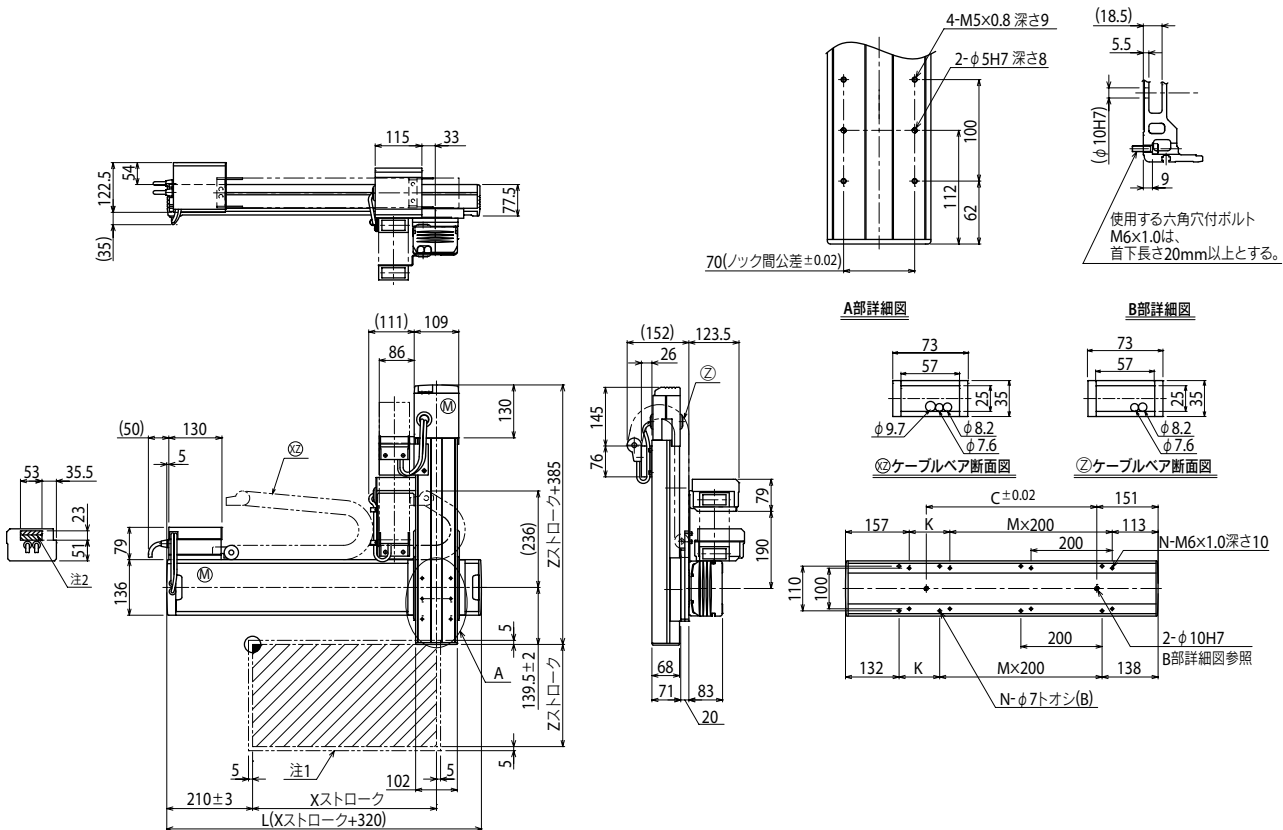
### 最大可搬質量

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150~1050	14	13	12

### 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

### MXYx 2軸/ZFH (F1)



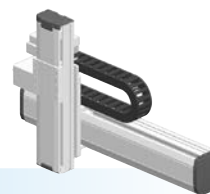
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸			1200						
速度設定				960 780 600 540						
				80% 65% 50% 45%						

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上のごとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
フレーム  
ガン  
ガン  
ガン  
ガン

# HXYx 2軸/ZL



- XZタイプ
- ケーブルペア
- Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

## 注文型式

**HXYx - C** [ ] - [ ] - **ZL** - [ ] - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - ビジョンシステム - アフソバッテリー

組合せ: F1, F3  
 X軸ストローク: 25~125cm  
 Z軸ストローク: 25~85cm  
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数: RCX320-2  
 安全規格: R  
 回生装置: [ ]  
 オプションA (OPA): [ ]  
 オプションB (OPB): [ ]  
 ビジョンシステム: [ ]  
 アフソバッテリー: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

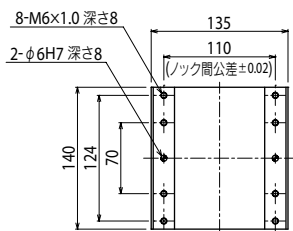
## 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1250	250~550
	20

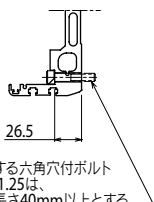
## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

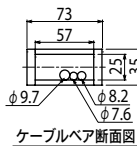
## HXYx 2軸/ZL (F1)



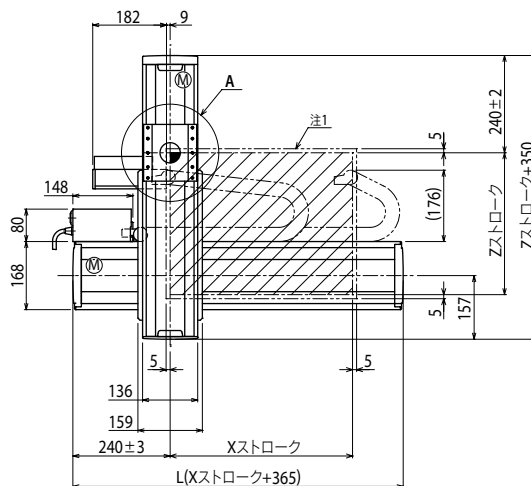
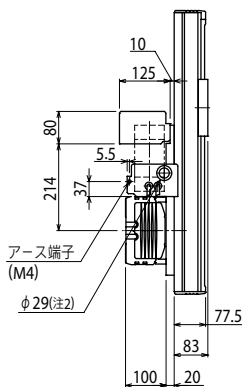
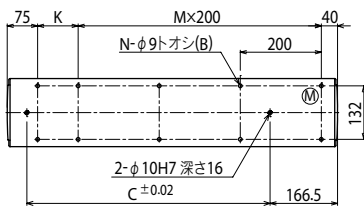
A部詳細図



B部詳細図



ケーブルペア断面図

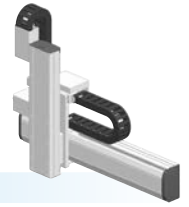


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	1200				960		840	720	600	480	
速度設定					80%		70%	60%	50%	40%	

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

- 注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# HXYx 2軸/ZH



- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

## 注文型式

**HXYx - C** - [ ] - [ ] - **ZH** - [ ] - [ ] - **RCX320-2** - [ ] - **R** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - 回生装置 - オプションA (OPA) - オプションB (OPB) - ビジョンシステム - アフソバッテリー

組合せ: F1, F3  
X軸ストローク: 25~125cm  
Z軸ストローク: 25~55cm  
ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数: RCX320-2  
安全規格: R  
回生装置: R  
オプションA (OPA): [ ]  
オプションB (OPB): [ ]  
ビジョンシステム: [ ]  
アフソバッテリー: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	5 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

- ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

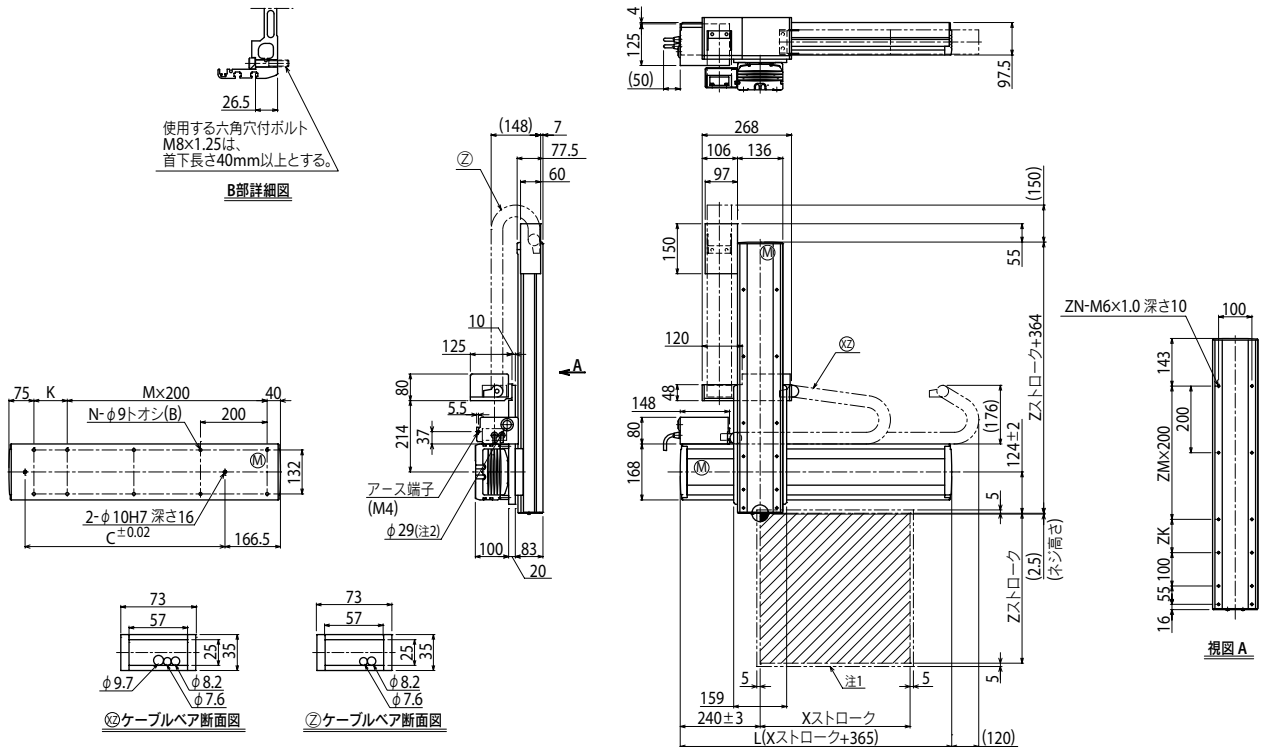
## 最大可搬質量 (kg)

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)
250~1250	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

## HXYx 2軸/ZH (F1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
- 注2. コーザ用のケーブル取り出し口です。

ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸	1200	960	840	720	600	480
速度設定		—	80%	70%	60%	50%	40%

- 注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER INFORMATION
- フレーム
- ガイド
- ケーブル
- XZタイプ

# MEMO

リニアモーター駆動  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーター駆動  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

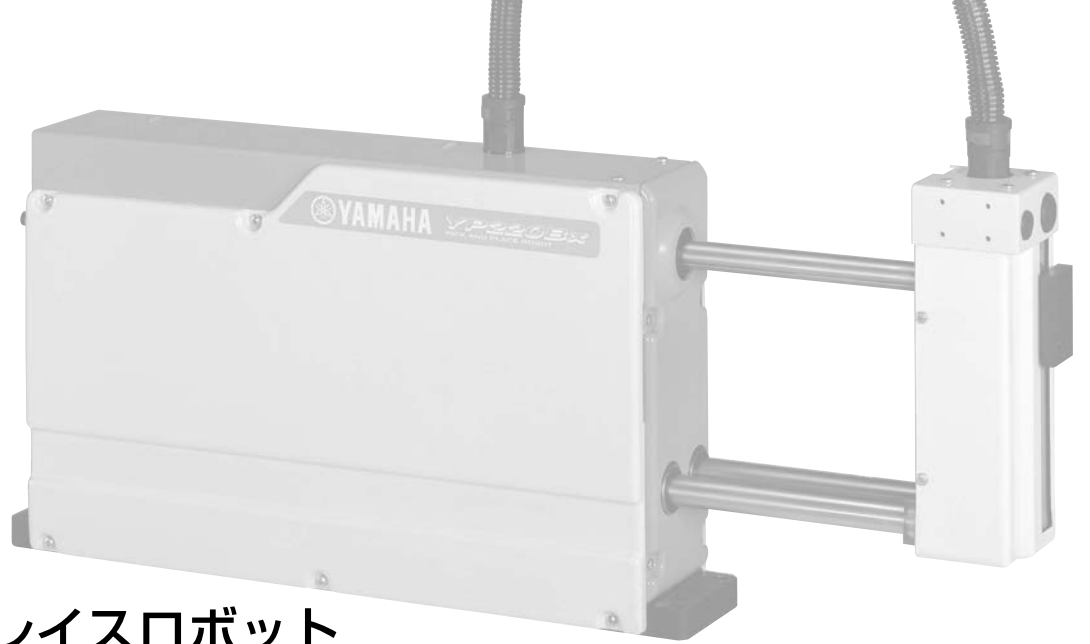
チーム  
タイク

カントロ  
タイク

ムービー  
タイク

ボール  
タイク

XZタイク



# ピック&プレイスロボット

# YP-X

## SERIES

### CONTENTS

- YP-X 仕様一覧表 .....502
- 注文型式説明.....502
- 注文型式用語説明 .....502

**2軸**

- YP220BX ..... 503
- YP320X ..... 504

**3軸**

- YP220BXR ..... 505
- YP320XR ..... 506
- YP330X ..... 507

**4軸**

- YP340X ..... 508

- ユニコンバリエーション  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニコンバリエーション  
LCM100
- スカラーロボット  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニコンバリエーション  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSERO
- 直交ロボット  
XY-X
- ピック&プレイス  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- 2軸
- 3軸
- 4軸

# YP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	最大可搬質量 (kg)	サイクルタイム(sec)*1	構造	動作範囲	掲載ページ
2軸	YP220BX	3	0.45	X軸 ベルト Z軸 ベルト	200 mm 100 mm	P.503
	YP320X	3	0.57	X軸 ボールネジ Z軸 ベルト	330 mm 100 mm	P.504
3軸	YP220BXR	1	0.62	X軸 ベルト Z軸 ベルト R軸 回転軸	200 mm 100 mm ±180°	P.505
	YP320XR	1	0.67	X軸 ボールネジ Z軸 ベルト R軸 回転軸	330 mm 100 mm ±180°	P.506
	YP330X	3	0.57	X軸 ボールネジ Y軸 ボールネジ Z軸 ベルト	330 mm 150 mm 100 mm	P.507
4軸	YP340X	1	0.67	X軸 ボールネジ Y軸 ボールネジ Z軸 ベルト R軸 回転軸	330 mm 150 mm 100 mm ±180°	P.508

\*1. サイクルタイムは、上下50 mm、前後150 mm (アーチ 50) の往復時間です(負荷1 kgの粗位置決めモーション時)。

## 注文型式説明

ヤマハピック&プレイスロボットYP-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。  
〈例〉

### ■ 2軸仕様

● メカ ▶ YP220BX

・ ロボットケーブル長 ▶ 3.5 m

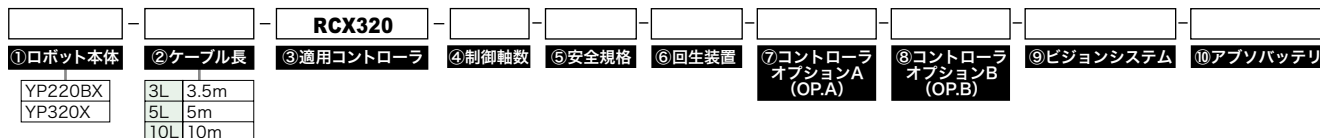
● コントローラ ▶ RCX320

### ● 注文型式

**YP220BX-3L-RCX320-2-N-NS-2**

メカ部分

コントローラ部分



コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

RCX320 ▶ P.622

### ■ 3/4軸仕様

● メカ ▶ YP340X

・ ロボットケーブル長 ▶ 5 m

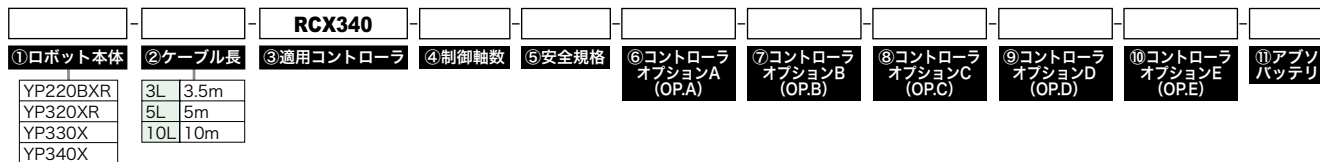
● コントローラ ▶ RCX340

### ● 注文型式

**YP340X-5L-RCX340**

メカ部分

コントローラ部分



コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

RCX340 ▶ P.632

## 注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 3L : 3.5 m 5L : 5 m 10L : 10 m
③適用コントローラ	2軸仕様 : RCX320をご選択ください。 3/4軸仕様 : RCX340をご選択ください。

# YP220BX 2軸



## ■ 注文型式

**YP220BX** -   - **RCX320-2** -   -   -   -   -   -  

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
--------	--------------------------------------	-------------------	------	--------------	--------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## ■ 基本仕様

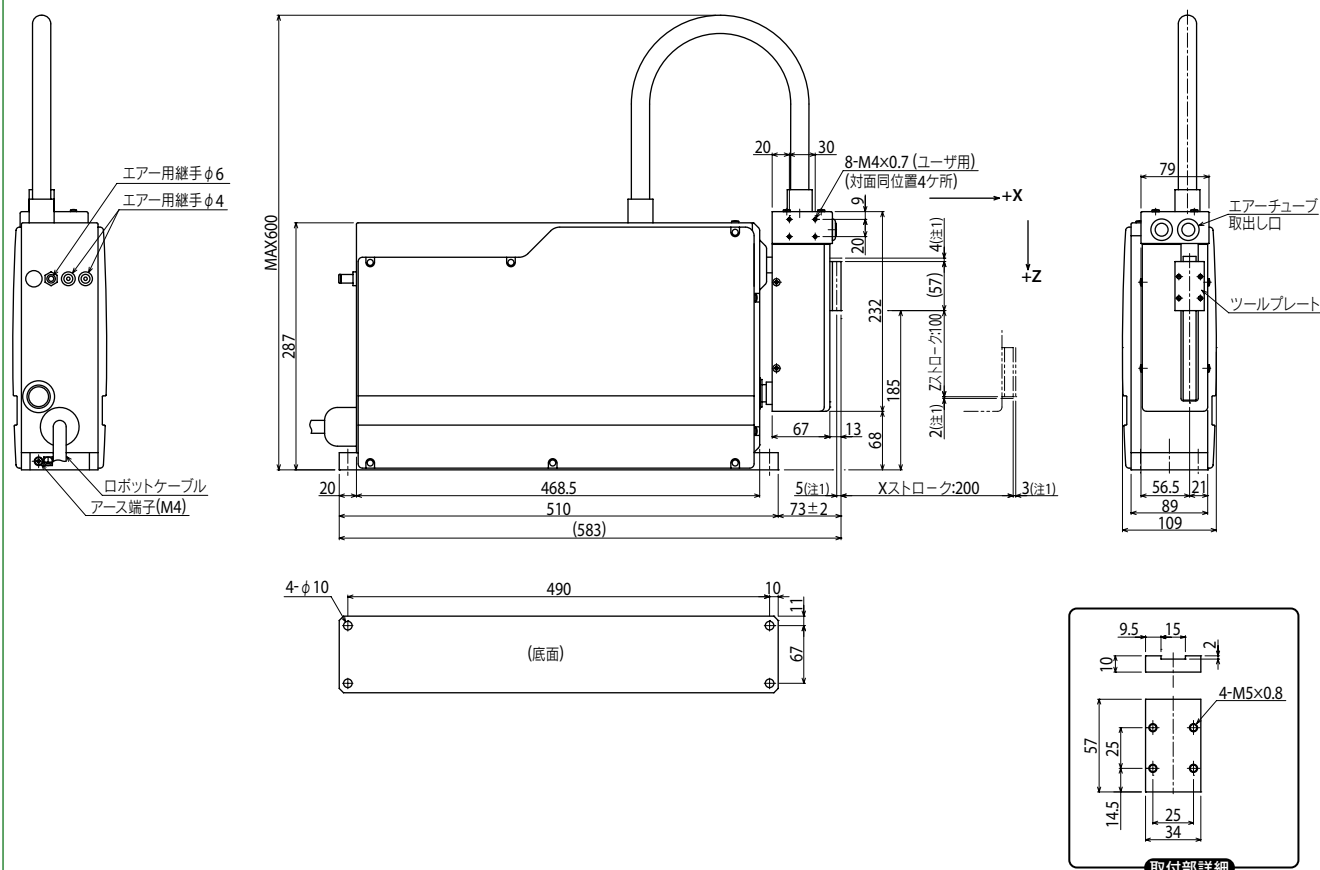
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.05 mm	±0.05 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当
最高速度 <sup>※2</sup>	1440 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	200 mm	100 mm
サイクルタイム	0.45 sec <sup>※3</sup>	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	17 kg	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。  
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。  
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX320	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YP220BX



注1. メカストツバまでの距離です。  
 注2. YP220BXの原点復帰はアプソリユート方式です。  
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

二軸ロボット  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 二軸ロボット  
 LCM100  
 二軸ロボット  
 YK-X  
 単軸ロボット  
 Robonity  
 二軸ロボット  
 PHASER  
 単軸ロボット  
 FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
 TRANSERO  
 直交ロボット  
 XX-X  
 ヒック&ブレンス  
 YP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 2軸  
 3軸  
 4軸

# YP320X 2軸



## ■ 注文型式

### YP320X

### RCX320-2

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
--------	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.622

## ■ 基本仕様

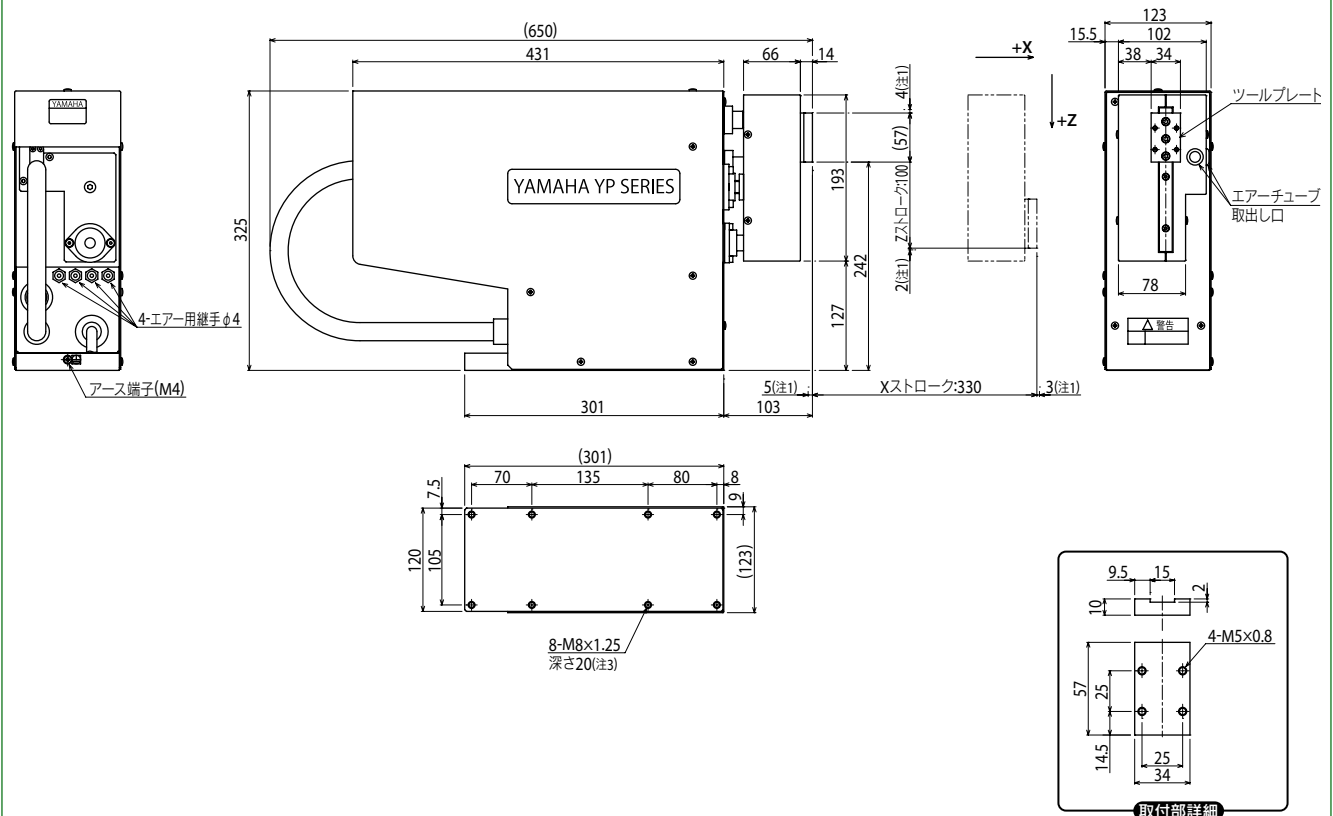
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度*2	1500 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec*3, 0.78 sec*4	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	21 kg	

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
- ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
- ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
- ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX320	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YP320X



- 注1. メカストップまでの距離です。
- 注2. YP320Xの原点復帰はアプソリユート方式です。  
よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
- 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。



# YP220BXR 3軸



## ■ 注文型式

**YP220BXR** - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー
--------	--------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------

※コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■ 基本仕様

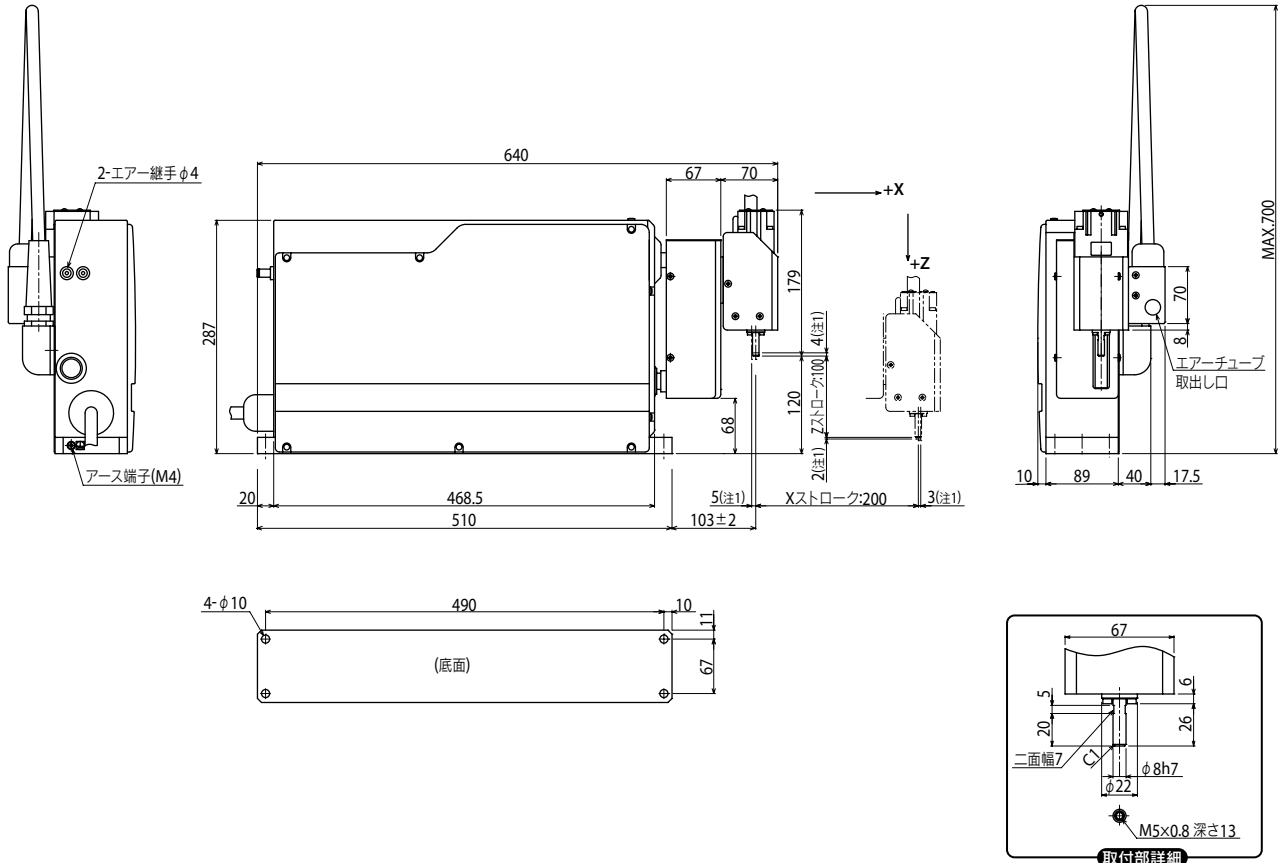
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.1 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	減速機
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当	1/18
最高速度 <sup>※2</sup>	1440 mm/sec	1200 mm/sec	1000° /sec
動作範囲	200 mm	100 mm	±180°
サイクルタイム	0.62 sec <sup>※3</sup>		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm <sup>2</sup> [0.01 kgfcm <sup>2</sup> ]		
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	19 kg		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。  
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。  
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YP220BXR



注1. メカストップまでの距離です。  
 注2. YP220BXRの原点復帰はアブソリュート方式です。  
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

二関節ロボット  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 二関節ロボット  
 LCM100  
 二関節ロボット  
 YK-X  
 単軸ロボット  
 Robonity  
 二関節ロボット  
 PHASER  
 単軸ロボット  
 FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
 TRANSERO  
 直交ロボット  
 XX-X  
 ヒック&ブレンス  
 YP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 2軸  
 3軸  
 4軸

# YP320XR 3軸



## ■ 注文型式

<b>YP320XR</b>	<b>RCX340-3</b>									
ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ソリ	バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## ■ 基本仕様

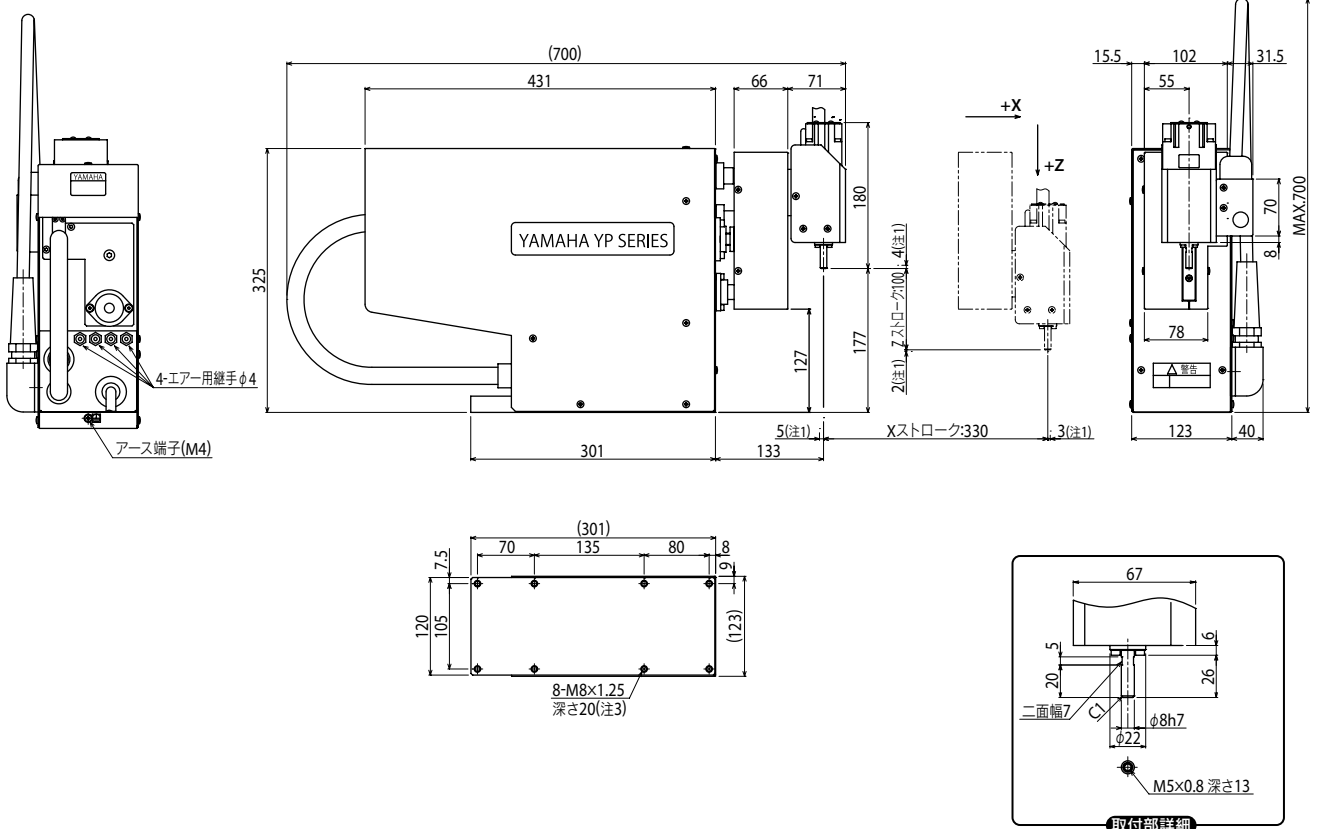
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰返し位置決め精度*1	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1 °
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当	1/18
最高速度*2	1500 mm/sec	1500 mm/sec	1000 ° /sec
動作範囲	330 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.67 sec*3、0.87 sec*4		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm <sup>2</sup> [0.01 kgfcm <sup>2</sup> ]		
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	23 kg		

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。  
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。  
※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。  
※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

## YP320XR



注1. メカストップまでの距離です。  
注2. YP320XRの原点復帰はアプソリユート方式です。  
よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。  
注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

# YP330X 3軸



## 注文型式

**YP330X**

**RCX340-3**

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー
--------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

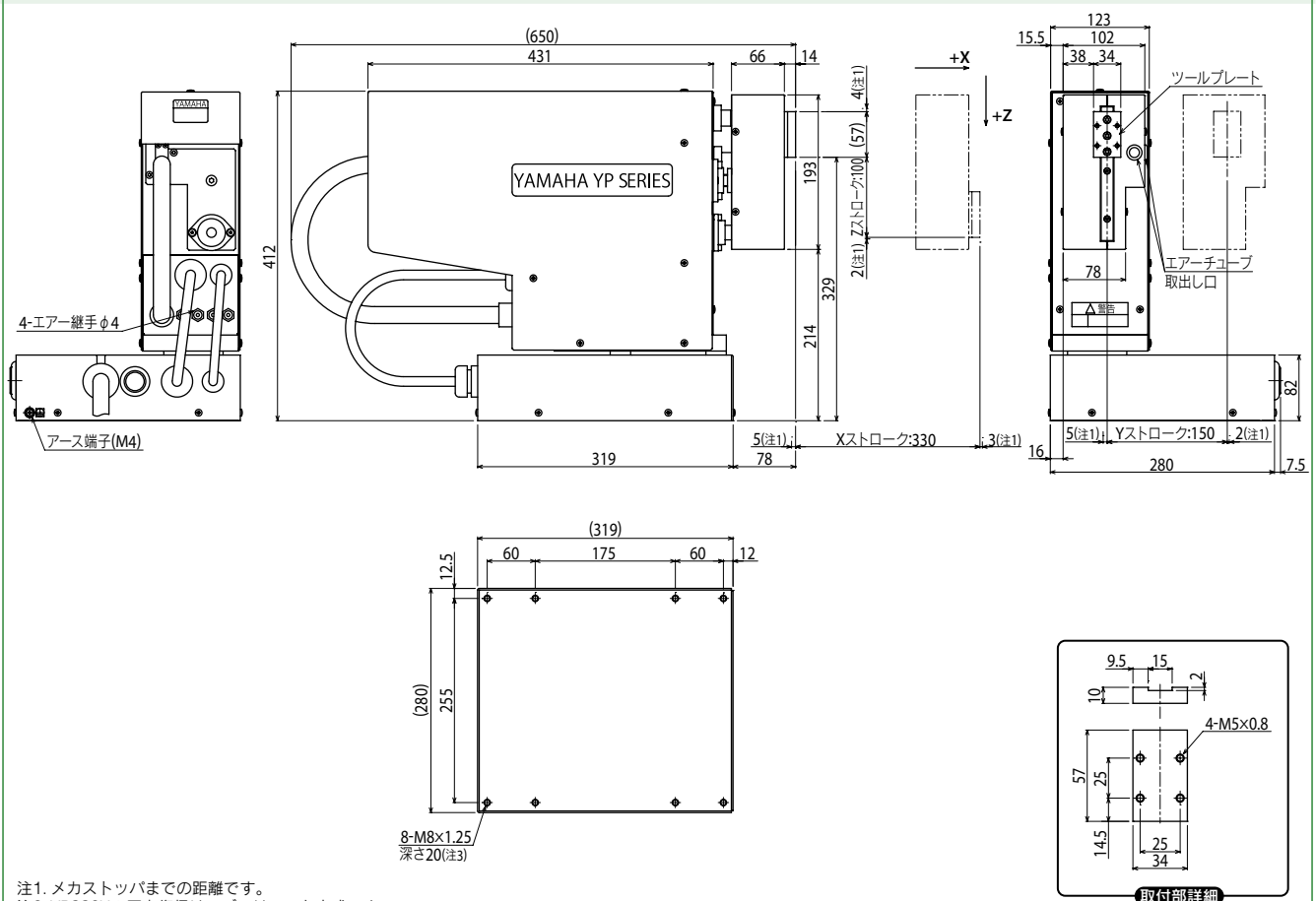
	X軸	Y軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度 <sup>※2</sup>	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec <sup>※3</sup> , 0.78 sec <sup>※4</sup>		
最大可搬質量	3 kg		
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		
本体質量	32 kg		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
- ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
- ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
- ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25) の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

## 適用コントローラ

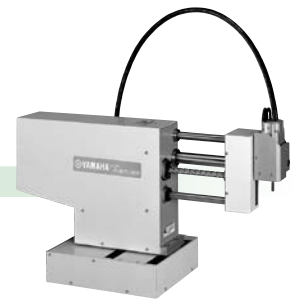
コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YP330X



- 注1. メカストップまでの距離です。
- 注2. YP330Xの原点復帰はアプソリュート方式です。よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
- 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

# YP340X 4軸



## 注文型式

**YP340X**

**RCX340-4**

ロボット本体	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソリュートリ
--------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

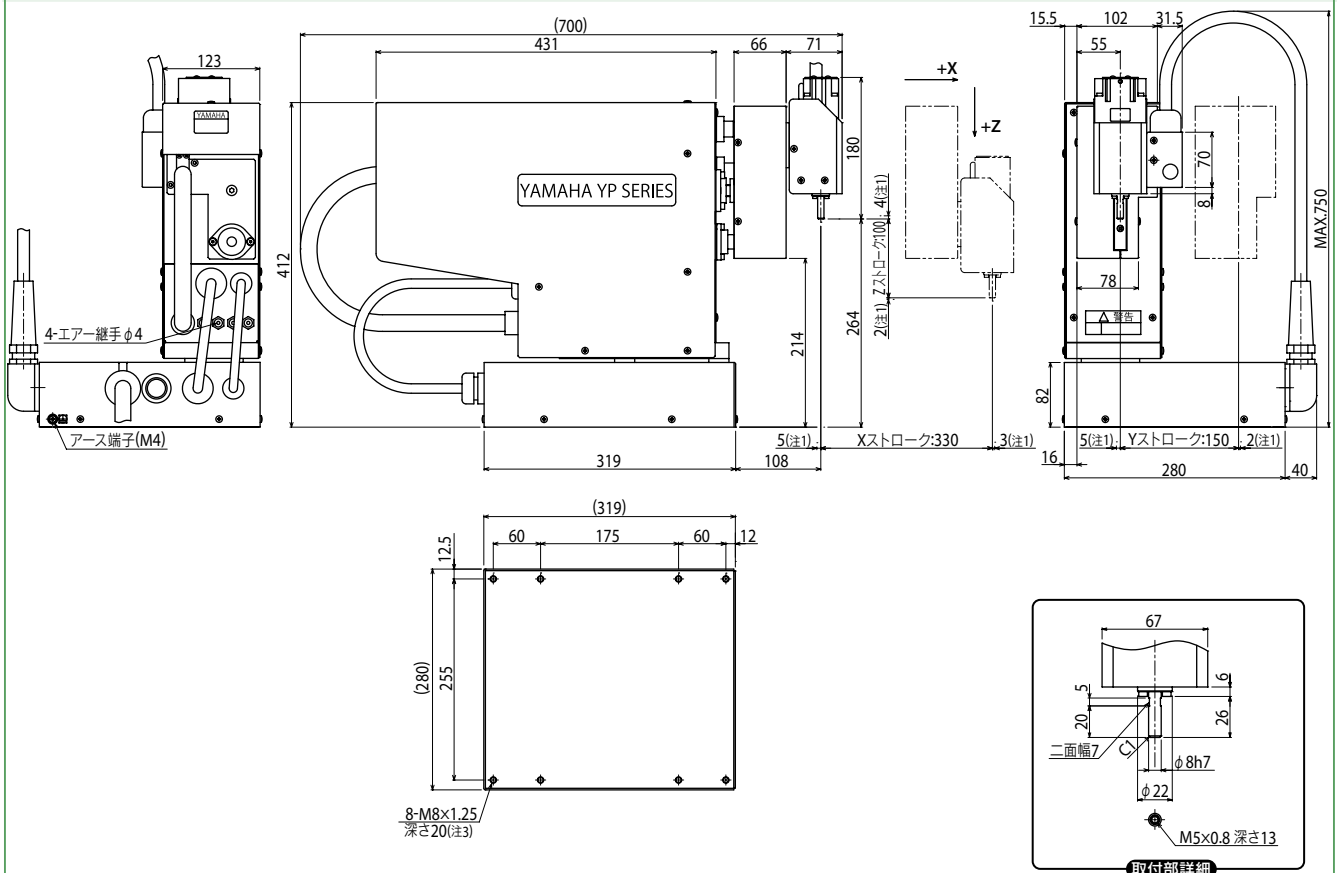
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当	1/18
最高速度 <sup>※2</sup>	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec	1000 ° /sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.67 sec <sup>※3</sup> ・0.87 sec <sup>※4</sup>			
最大可搬質量	1 kg			
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm <sup>2</sup> [0.01 kgfcm <sup>2</sup> ]			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	34 kg			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動安定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。  
 ※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。  
 ※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。  
 ※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	800	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YP340X



注1. メカストップまでの距離です。  
 注2. YP340Xの原点復帰はアプソリュート方式です。  
 よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。  
 注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

取付部詳細



ユニファイドシリーズ LCMR200
単軸ロボット GX
ユニファイドシリーズ LCM100
スカラロボット YK-XC
単軸ロボット Robonity
ユニファイドロボット PHASER
単軸ロボット FLIP-XC
小型単軸ロボット TRANSERVO
直交ロボット XY-XC
ヒック&スライズ YP-XC
CLEAN クリーン
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
単軸
直交
スカラ

# クリーンロボット CLEAN TYPE

## CONTENTS

### ■ クリーンロボット仕様一覧表...510

#### 単軸

● TRANSERVO	
SSC04 .....	513
SSC05 .....	514
SSC05H .....	515
● FLIP-XC	
C4L .....	516
C4LH .....	517
C5L .....	518
C5LH .....	519
C6L .....	520
C8 .....	521
C8L .....	522
C8LH .....	523
C10 .....	524
C14 .....	525
C14H .....	526
C17 .....	527
C17L .....	528
C20 .....	529

#### 直交 XY-XC

● 2軸	
SXYxC .....	530
● 3軸/ZSC	
SXYxC .....	532

### ● 4軸/ZRSC

SXYxC .....	534
-------------	-----

#### スカラ YK-XC

YK180XC .....	536
YK220XC .....	537
YK250XGC .....	538
YK350XGC .....	540
YK400XGC .....	542
YK400XEC-4 .....	544
YK500XGLC .....	545
YK500XC .....	547
YK510XEC-10 .....	548
YK600XGLC .....	549
YK600XC .....	551
YK610XEC-10 .....	552
YK700XC .....	553
YK710XEC-10 .....	554
YK800XC .....	555
YK1000XC .....	556

# クリーンロボット仕様一覧表

## クリーン単軸ロボット

### ● TRANSERVO

- ・クリーン度 ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当
- ・吸引量 15~80 Nℓ/min

モデル名	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																掲載ページ
		水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
SSC04	12	2	1	600																P.513
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	-	1000												933	833	733	633	P.514
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	20	6	-	1000												933	833	733	633	P.515
	12	8	-	600												560	500	440	380	
		-	2	500														440	380	
	6	12	-	300												280	250	220	190	
		-	4	250														220	190	

### ● FLIP-XC

- ・クリーン度 ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当
- ・吸引量 20~90 Nℓ/min

モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し 位置決め精度 (mm)	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																								
				水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950						
C4L/C4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																								
			6	6	2.4	360																								
			2	6	7.2	120																								
C5L/C5LH	30	±0.02	20	3	-	1000																								
			12	5	1.2	800																								
			6	9	2.4	400																								
C6L	60	±0.02	20	10	-	1000																								
			12	12	4	800																								
			6	30	8	400																								
C8	100	±0.02	20	12	-	1000												900	800	700	650									
			12	20	4	720												648	540	468	432	360								
			6	40	8	360												324	270	234	216	180								
C8L	100	±0.01	20	20	4	1000																900	800	700	650	600				
			10	40	8	600																510	450	390	360	330	300			
			5	50	16	300																255	225	195	180	165	150			
C8LH	100	±0.01	20	30	-	1000																900	800	700	650	600	550			
			10	60	-	600																510	450	390	360	330	300	270		
			5	80	-	300																255	225	195	180	165	150	135		
C10	100	±0.01	20	20	4	1000																950	750	600						
			10	40	10	500																475	375	300						
			5	60	20	250																237	187	150						
C14	100	±0.01	20	30	4	1000																950	750	600						
			10	55	10	500																475	375	300						
			5	80	20	250																237	187	150						
C14H	200	±0.01	20	40	8	1000																950	750	600						
			10	80	20	500																475	375	300						
			5	100	30	250																237	187	150						
C17	400	±0.01	20	80	15	1000																			800					
			10	120	35	500																			400					
C17L	600	±0.02	50	50	10																									
C20	600	±0.01	20	120	25	1000																			800					
			10	-	45	500																			400					

																					掲載ページ			
	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050		
																								C4L : <b>P.516</b> C4LH : <b>P.517</b>
																								C5L : <b>P.518</b> C5LH : <b>P.519</b>
																								<b>P.520</b>
																								<b>P.521</b>
	550	500																						<b>P.522</b>
	270	240																						
	135	120																						
	500	450																						<b>P.523</b>
	240	210																						
	120	105																						
	600	500																						<b>P.524</b>
	300	250																						
	150	125																						
	600	500																						<b>P.525</b>
	300	250																						
	150	125																						
	600	500																						<b>P.526</b>
	300	250																						
	150	125																						
	800	700		600	500																			<b>P.527</b>
	400	350		300	250																			
				1000	1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800			<b>P.528</b>
	800	700		600	500																			<b>P.529</b>
	400	350		300	250																			

# クリーンロボット 仕様一覧表

## クリーン直交ロボット

### ●XY-XC

- ・クリーン度 ISO CLASS 3(ISO14644-1)相当
- ・吸引量 60～90 Nℓ/min
- ・ステンレスシート採用により開口部を最小に設計
- ・クリーンロボット専用ケーブルダクト採用



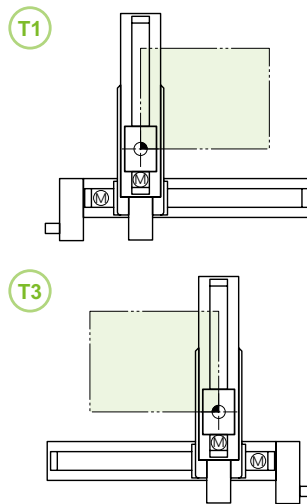
※ユーザ配線：D-Sub 25 Pinコネクタ  
 : 24芯, 0.3 sq  
 (1～24番結線済・25番フリュームグランド)  
 ※ユーザ配管：φ6エアチューブ3本

タイプ	モデル名	軸	動作範囲	最高速度(mm/sec)	最大可搬質量(kg)	掲載ページ
2軸	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.530
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.532
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.532
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020°/sec		

### アームバリエーション



クリーンルーム専用  
 上向きに設置された  
 Y軸のスライダが動作するタイプ



## クリーンスカラロボット

### ●YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC/YK-XEC

- ・クリーン度 YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC ...ISO CLASS 3 (ISO14644-1)  
 YK-XEC .....ISO CLASS 4 (ISO14644-1)
- ・吸引量 30～60 Nℓ/min
- ・ハーネス完全内蔵

・ジャバラを先端軸に装備



2000万往復の耐久試験をクリア

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)														標準 サイクル タイム (sec)	最大 可搬質量 (kg)	R軸許容慣性 モーメント (kgm <sup>2</sup> )	掲載ページ					
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000					1200				
超小型	YK180XC	3.3 m/s															0.42	1.0	0.01	P.536				
	YK220XC	3.4 m/s																0.45	1.0	0.01	P.537			
小型	YK250XGC	4.5 m/s																0.50	4.0	0.05	P.538			
	YK350XGC	5.6 m/s																0.52	4.0	0.05	P.540			
	YK400XGC	6.1 m/s																0.50	4.0	0.05	P.542			
	YK400XEC-4	6.0 m/s																0.45	4.0	0.05	P.544			
	YK500XGLC	5.1 m/s																0.66	4.0	0.05	P.545			
中型	YK500XC	4.9 m/s																0.53	10.0	0.12	P.547			
	YK510XEC-10	7.8 m/s																0.42	10.0	0.42	P.548			
	YK600XGLC	4.9 m/s																0.71	4.0	0.05	P.549			
	YK600XC	5.6 m/s																	0.56	10.0	0.12	P.551		
	YK610XEC-10	8.6 m/s																	0.44	10.0	0.3	P.552		
	大型	YK700XC	6.7 m/s																	0.57	20.0	0.32	P.553	
YK710XEC-10		9.5 m/s																		0.49	10.0	0.3	P.554	
YK800XC		7.3 m/s																			0.57	20.0	0.32	P.555
YK1000XC		8.0 m/s																				0.60	20.0	0.32



# SSC04

スライダタイプ



- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

## 注文型式

<b>SSC04</b>	<b>S</b>					
ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	タイプ S:ストレート	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	継手取付方向 RJ:右(標準) LJ:左	原点位置 N:標準原点※1 Z:反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)
						ケーブル長※2 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

<b>S2</b>		
ロボットポジション S2:TS-S2※3	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4	
<b>SH</b>		
ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4	バッテリー B:有り(アポイント仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>SD</b>		
ロボットドライバ SD:TS-SD	1	I/Oケーブル 1:1m

※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモーター		
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 2 kg	4 kg	6 kg
質量	垂直使用時 1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力	45 N	90 N	150 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時 ストローク+216 mm	垂直使用時 ストローク+261 mm	
本体断面最大外形	W49 mm × H59 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エア	リード12 mm 50 Nℓ / min	リード6 mm 30 Nℓ / min	リード2 mm 15 Nℓ / min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

## 許容オーバーハング量※

	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
1kg	807	218	292	274	204	776	0.5kg	407	408
2kg	667	107	152	133	93	611	1kg	204	223
3kg	556	76	112	92	62	516	2kg	107	107
4kg	567	56	84	63	43	507	1kg	223	223
4kg	869	61	92	72	48	829	2kg	107	107
6kg	863	40	60	39	29	789	4kg	53	53

## 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
16	19	17

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは400 mm)。

### SSC04

約200(ケーブル長さ) | 161±2:モータ側原点時 (161:反モータ側原点時) | 有効ストローク | (55:モータ側原点時) (55±2:反モータ側原点時) | 18±1(注1)

ケーブル固定位置(注3) | 21 | 2-φ3H7 深さ6 | 4-M4×0.7 深さ8

169±1(ブレーキ付)(注1) | 206±2(ブレーキ付):モータ側原点時 (206:ブレーキ付:反モータ側原点時)

176(ブレーキ付) | 131 | 68 | 35 | C | φ34 | 45 | 51(スライダ上面) | 41 | 25

2-φ6吸引用エア継手 取付方向:RJ(注2) | 取付方向:LJ | 34.5 | 59 | 15 | 49

182.5(ブレーキ付) | 137.5 | 50 | A×50 | B-M5×0.8 深さ8 | φ4H7(+0.012/0)深さ6 | 4+0.02深さ6 | 2 | D | 207.5(ブレーキ付)

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)※5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。  
 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。  
 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

# SSC05

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

## 注文型式

### SSC05

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	S タイプ S:ストレート	ブレーキ <sup>※1</sup> N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	継手取付方向 RJ:右(標準) LJ:左	原点位置 N:標準原点 <sup>※2</sup> Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	---------------------	--------------------------------------------	----------------------------	-----------------------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------------------

### S2

ロボットポジション S2:TS-S2 <sup>※4</sup>	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>
-------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SH

ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

### SD

ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル l:1m
----------------------	----------------------

- ※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
- ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時 —	1 kg	2 kg
最大押付力	27 N	45 N	90 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+230 mm	
	垂直使用時	ストローク+270 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 <sup>※3</sup>		
吸引量エア	リード20mm	リード12mm	リード6mm
	80 Nℓ / min	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min
	※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。		
※2. ストロークが650 mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。			
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。			

## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リード20	2kg 413	139	218	2kg 192	123	372	0.5kg 578	579	
	4kg 334	67	120	4kg 92	51	265	1kg 286	286	
リード12	4kg 347	72	139	4kg 109	57	300	1kg 312	312	
	6kg 335	47	95	6kg 63	31	263	2kg 148	148	
リード6	4kg 503	78	165	4kg 134	63	496			
	8kg 332	37	79	6kg 76	35	377			
	10kg 344	29	62	8kg 47	22	355			

## 静的許容モーメント

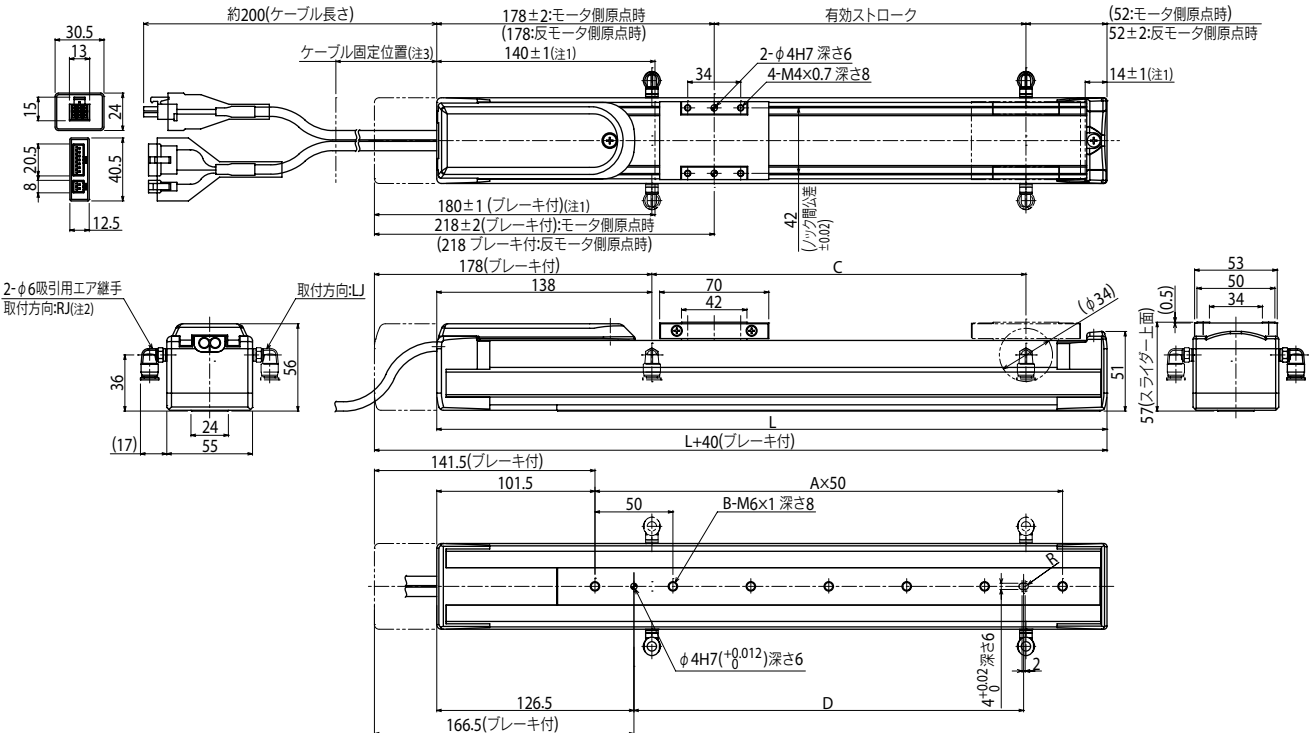
単位:N・m	MY	MP	MR
	25	33	30

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

## SSC05



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) <sup>※5</sup>	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別リード20	1000															
最高速度 <sup>※6</sup> リード12	600															
(mm/sec) リード6	300															

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等で固定してください。
- 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
- 注6. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SSC05H

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

## 注文型式

### SSC05H

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	タイプ S:ストレート	ブレーキ*1 N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	継手取付方向 RJ:右(標準) LJ:左	原点位置 N:標準原点*2 Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長*3 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	----------------	--------------------------------	----------------------------	-----------------------------	------------------------------	-----------------------------------------------

### S2

ロボットポジション S2:TS-S2*4	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし*5
-------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------

### SH

ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし*5	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

### SD

ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m
----------------------	-----------------

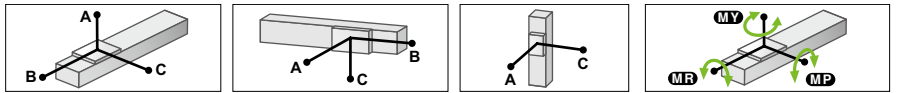
- \*1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
- \*2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- \*3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- \*4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- \*5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
モータ最大トルク	0.47 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度*2	水平使用時	1000 mm/sec	600 mm/sec
	垂直使用時	—	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	8 kg
	垂直使用時	—	2 kg
最大押付力	水平使用時	36 N	60 N
	垂直使用時	—	120 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+286 mm	
	垂直使用時	ストローク+306 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当*3		
吸引量エア	リード20 mm	リード12 mm	リード6 mm
	80 Nℓ / min	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min

- \*1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- \*2. ストロークが650 mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げて調整をしてください。
- \*3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。

## 許容オーバーハング量\*



リード	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
	質量	A	B	質量	A	B	質量	A	C	
20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554	1kg	458
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309	2kg	224
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262	2kg	244
12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	1kg	458
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334	2kg	244
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305	4kg	113
6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519	1kg	458
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413	2kg	244
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355	4kg	113
	12kg	465	39	64	12kg	28	17	338		

\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600 mm)。

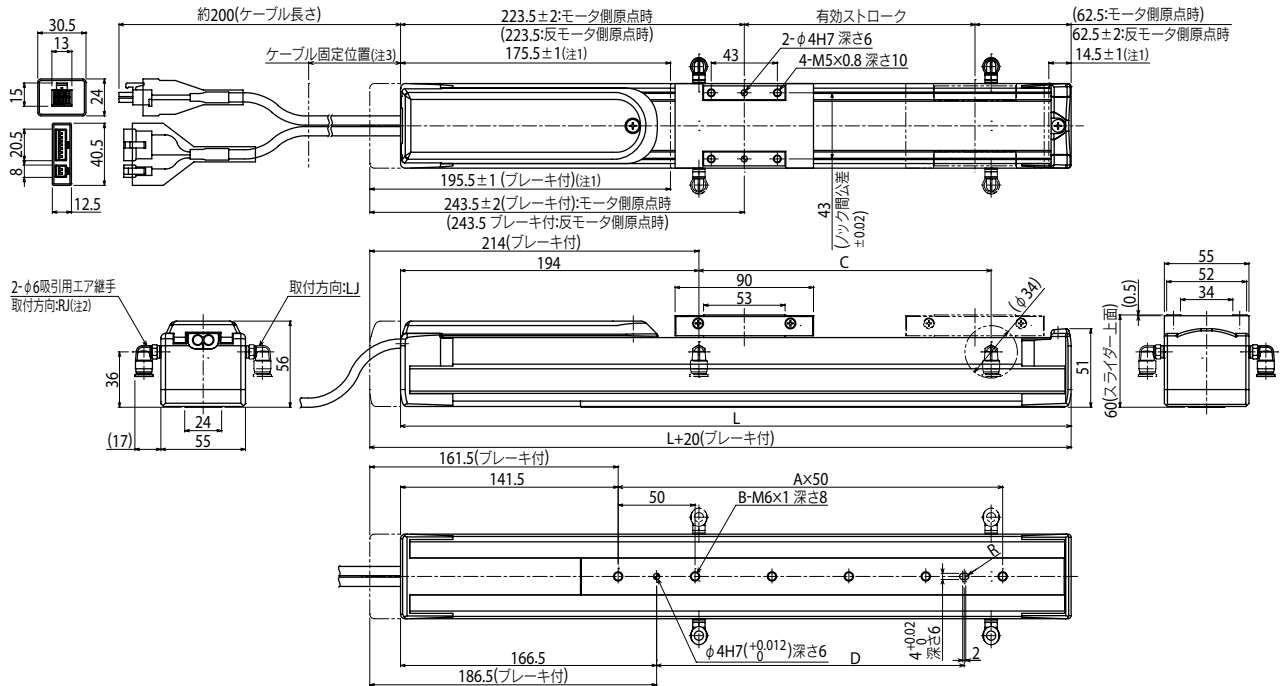
## 静的許容モーメント

静的許容モーメント (単位:N・m)		
MY	MP	MR
32	38	34

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## SSC05H



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)*5	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
リード20	1000															
ストローク別	600															
リード12(水平)	500															
最高速度*6	300															
リード6(水平)	280															
リード6(垂直)	250															

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
- 注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等に固定してください。
- 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
- 注6. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C4L

- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ24V仕様



## ■ 注文型式

<b>C4L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	ブレーキ 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	継手取付方向 LJ: 左(標準) RJ: 右	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 1K: 1m 3K: 3.5m 5K: 5m 10K: 10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 1.2 kg	2.4 kg	6 kg
	垂直使用時 32 N	64 N	153 N
定格推力	32 N 64 N 153 N		
ストローク	50 mm ~ 400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm	
	垂直使用時	ストローク+243 mm	
本体断面最大外形	W45 mm × H55 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	50 Nℓ / min   30 Nℓ / min   15 Nℓ / min		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 吸引プロア使用時。
- ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リッド	水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)		
	質量	A	B	C	質量	A	B	C	質量	A	C
リッド12	2kg	429	87	179	2kg	145	52	368	1.2kg	121	122
	4.5kg	219	32	74	4.5kg	46	0	139			
リッド6	3kg	511	58	135	3kg	103	22	370	2.4kg	52	54
	6kg	336	26	62	6kg	27	0	185			
リッド2	3kg	1571	58	142	3kg	109	23	1150	3kg	37	39
	6kg	751	27	66	6kg	27	0	420	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

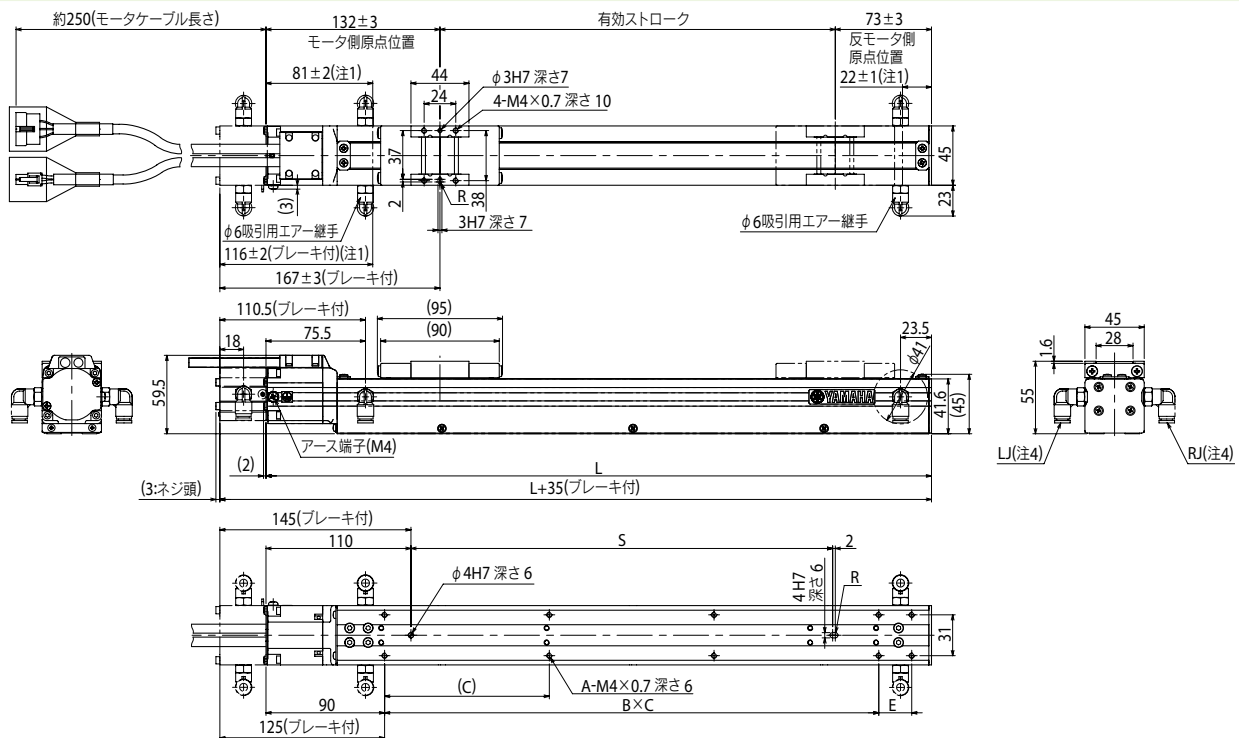
## ■ 静的許容モーメント

(単位: N・m)			
MY	MP	MR	
15	19	18	

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列プログラム ポイントトレス リモートコマンド オンライン命令

## C4L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別リード12	720							
最高速度 リッド6	360							
(mm/sec) リッド2	120							

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. φ6吸引用エア-継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
- 注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

# C4LH

- 原点反モータ側選択可能
- 適用コントローラ100V/200V仕様



## ■ 注文型式

<b>C4LH</b>	ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	ブレーキ 無記入: プレーキなし BK: プレーキ付き	継手取付方向 LJ: 左(標準) RJ: 右	原点位置変更 なし: 標準 Z: 反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ポジションナ <sup>※2</sup> TS-X	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 105: 100V/100W以下 205: 200V/100W以下	TSモニタ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFIBUS GW: I/Oポートなし <sup>※3</sup>	バッテリー N: なし(インクリ仕様)
								<b>SR1-X</b>	コントローラ	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
								<b>RDV-X</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2: AC200V	ドライバー: モータ容量 05: 100W以下		

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度	720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力	32 N	64 N	153 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm	
	垂直使用時	ストローク+243 mm	
本体断面最大外形	W45 mm × H55 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※2</sup>		
吸引量エアー <sup>※3</sup>	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min	15 Nℓ / min

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 吸引プロア使用時。
- ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)				垂直使用時 (単位:mm)				
リフト	質量	A	B	リフト	質量	A	B	リフト	質量	C		
12	2kg	339	90	174	12	2kg	136	72	295	1.2kg	118	118
12	4.5kg	169	37	72	12	4.5kg	44	20	111	2.4kg	52	54
6	3kg	352	58	133	6	3kg	101	41	254	3kg	38	39
6	6kg	234	27	62	6	6kg	27	10	127	7.2kg	0	0
2	3kg	1105	59	142	2	3kg	110	41	805			
2	6kg	520	27	66	2	6kg	28	10	290			

- ※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

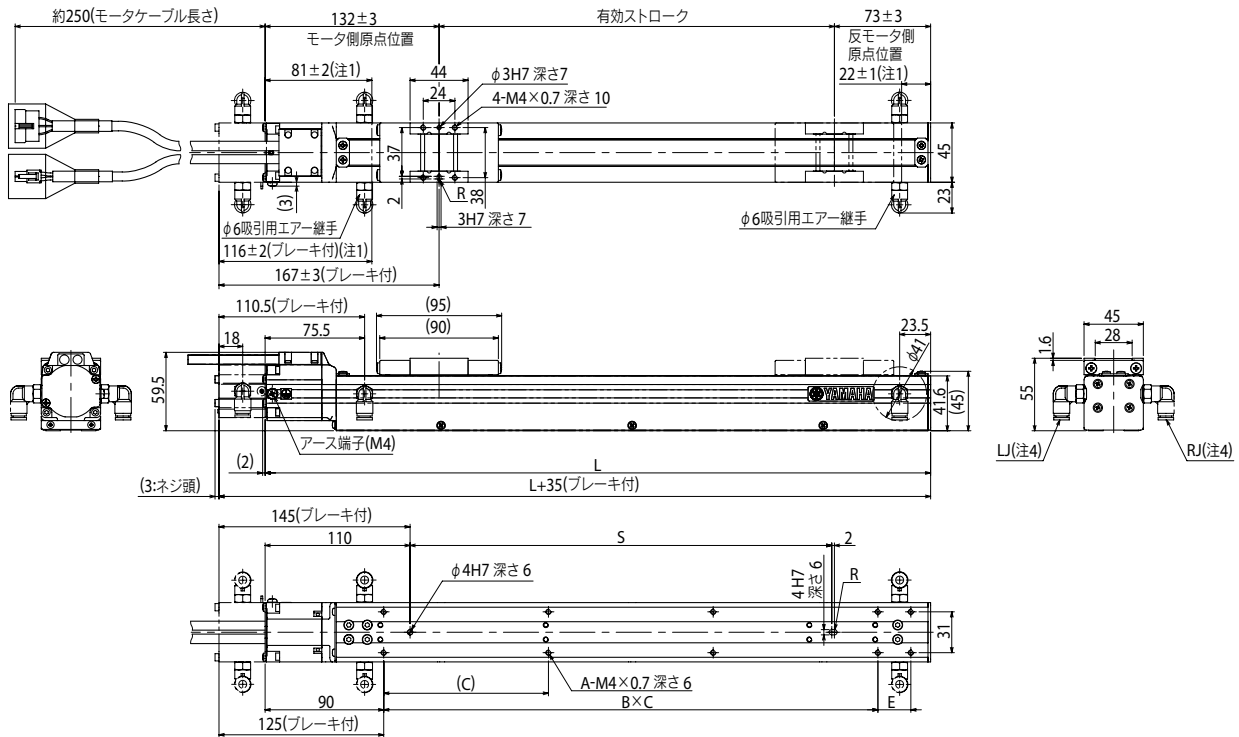
## ■ 静的許容モーメント

(単位:N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

## ■ 適用コントローラ

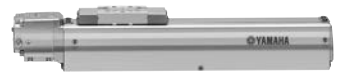
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## C4LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量(kg) <sup>※3</sup>	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別リード12	720							
最高速度 リード6	360							
(mm/sec) リード2	120							

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モータケーブルの最小曲半径はR30です。
- 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
- 注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。



# C5L

●ハイリード: リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ24V仕様

## ■注文型式

<b>C5L</b>							<b>ERCD</b>	
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	継手取付方向 LJ:左(標準) RJ:右	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K:1m 3K:3.5m 5K:5m 10K:10m	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様 CN1:I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2:ツイストペアケーブル2m(バルス列仕様)

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時 —	1.2 kg	2.4 kg
定格推力	19 N    32 N    64 N		
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	80 Nℓ / min   50 Nℓ / min   30 Nℓ / min		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 吸引プロア使用時。  
 ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	A	B	C	壁面取付使用時 (単位:mm)	A	B	C	垂直使用時 (単位:mm)	A	C	
											質量
リード20	1kg	1584	324	745	1kg	679	303	1505	1.2kg	246	245
	3kg	699	104	251	3kg	215	87	605			
リード12	2kg	1166	159	406	2kg	364	126	1073	2.4kg	110	110
	5kg	551	59	155	5kg	123	28	438			
リード6	3kg	1194	104	294	3kg	259	72	354			
	9kg	624	31	89	9kg	50	0	154			

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

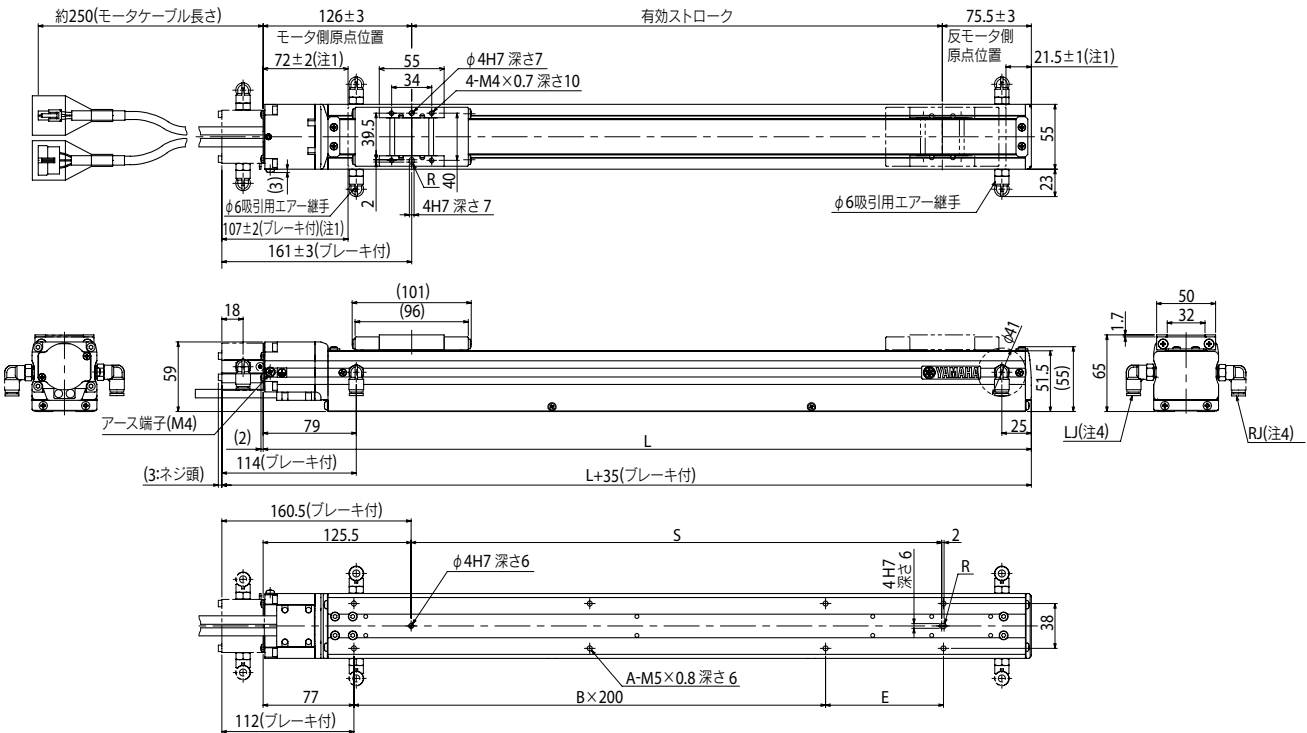
## ■静的許容モーメント

MY	MP	MR
30	34	40

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	バルス列プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## C5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別速度設定	1000															
最高速度 <sup>※5</sup>	—															
リード12	800															
リード6	400															
速度設定	—															
	90%															
	80%															
	70%															
	640															
	560															
	480															
	440															
	320															
	280															
	240															
	220															
	80%															
	70%															
	60%															
	55%															

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注4. φ6吸引用エア-継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。  
 注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

# C5LH

●ハイリード:リード20

●原点反モータ側選択可能

●適用コントローラ100V/200V仕様



## ■注文型式

### C5LH

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ*1 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	継手取付方向 LJ:左(標準) RJ:右	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長*2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------------	-----------------------------------	----------------------------	----------------------------	------------------------------	--------------------------------------------------------------

### TSX

ポジション*3 TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモニタ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし*4	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------	-----------------------------------------------------------	----------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

### SR1-X

コントローラ	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
--------	----	-------------------------	--------------------------	---------------------------------------------------------------------	--------------------------------------

### RDV-X

ロボットドライバ	2	電源電圧 2:AC200V	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下
----------	---	------------------	----	-------------------------

- ※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
- ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	30 W		
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時 —	1.2 kg	2.4 kg
定格推力	19 N	32 N	64 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当*2		
吸引量エアー*3	80 Nℓ / min   50 Nℓ / min   30 Nℓ / min		

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 吸引プロア使用時。
- ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■許容オーバーハング量\*

リッド	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
リッド20	1099	324	645	602	303	950	1.2kg	240	239
リッド12	488	104	241	197	87	432	2.4kg	109	110
リッド6	916	159	398	347	141	800			
リッド20	1099	324	645	602	303	950			
リッド12	488	104	241	197	87	432			
リッド6	916	159	398	347	141	800			

- ※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
- ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

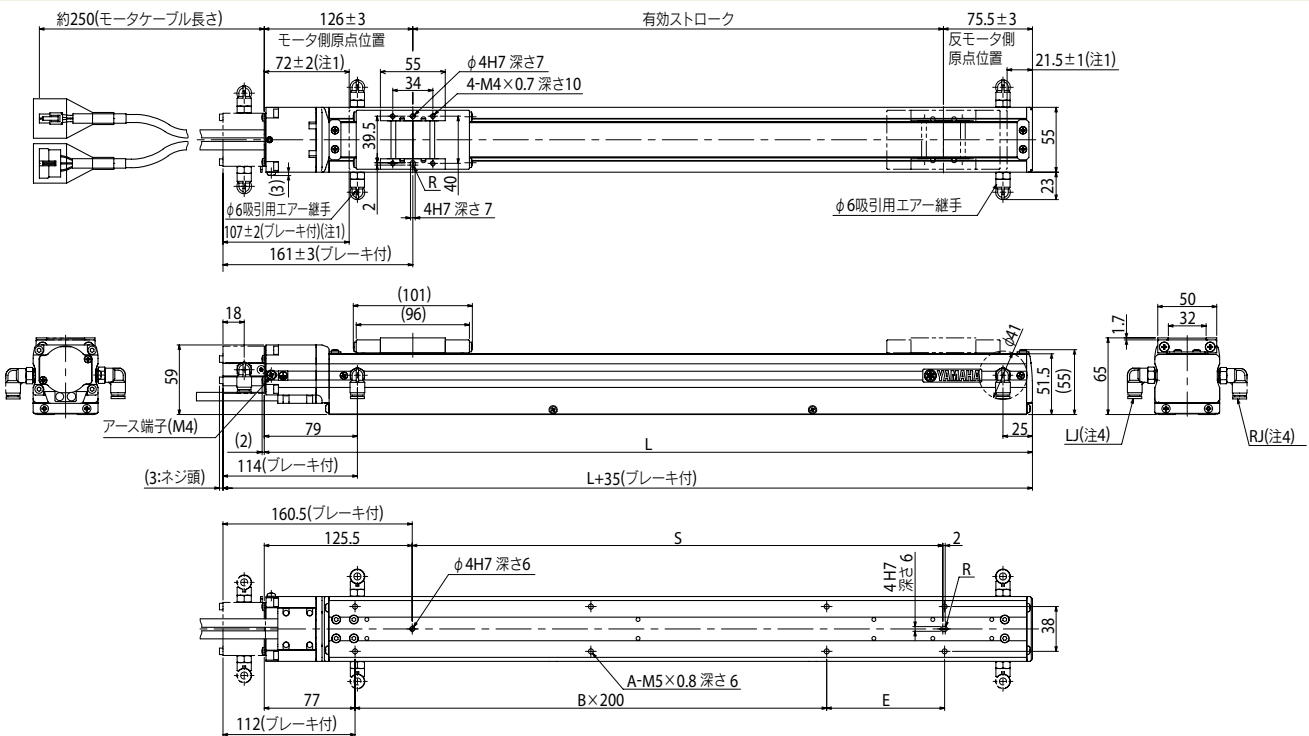
## ■静的許容モーメント

(単位:N·m)		
MY	MP	MR
30	34	40

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

## C5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	10	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量(kg)※3	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別速度設定	1000															
最高速度*5	—															
リード12	800															
リード6	400															
速度設定	—															
	90%															
	80%															
	70%															
	64%															
	32%															
	28%															
	24%															
	22%															
	80%															
	70%															
	60%															
	55%															

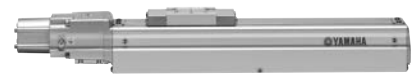
- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注3. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
- 注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
- 注5. ストロークが600mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。
- 注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ

SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

# C6L

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



## ■注文型式

<b>C6L</b>	ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	ブレーキ <sup>※1</sup> 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	継手取付方向 LJ:左(標準) RJ:右	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ボジショナ <sup>※3</sup> TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし LC:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
								<b>SR1-X</b>	05			
								コントローラ	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
								<b>RDV-X</b>	2	05	<b>RBR1</b>	
								ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下		回生装置

※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	60 W		
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度	1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時 —	4 kg	8 kg
定格推力	51 N	85 N	170 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm	
本体断面最大外形	W65 mm × H65 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
クリン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※2</sup>		
吸引量エア <sup>※3</sup>	80 Nℓ / min / 50 Nℓ / min / 30 Nℓ / min		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. 吸引ブロア使用時。  
 ※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リード	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
20	2kg 433	6kg 192	10kg 110	2kg 300	6kg 83	10kg 43	1kg 353	2kg 163	4kg 68
12	3kg 622	8kg 271	12kg 214	3kg 291	8kg 87	12kg 41	2kg 169	4kg 71	8kg 21
6	5kg 692	10kg 372	30kg 157	5kg 202	10kg 70	30kg 0	2kg 179	4kg 73	8kg 24

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心心までの距離です。  
 ※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

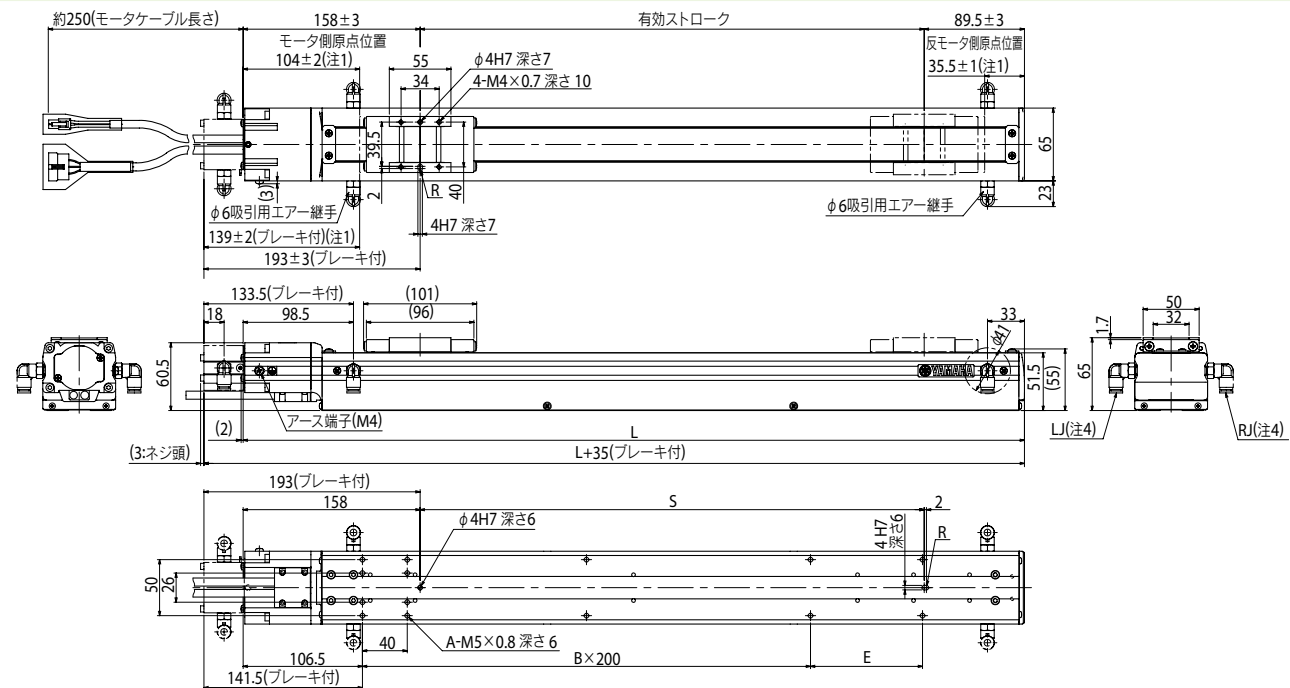
## ■静的許容モーメント

(単位:N·m)		
MY	MP	MR
35	40	50

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## C6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	150	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
リード20	1000															
ストローク別速度設定	—															
最高速度 <sup>※5</sup>	800															
リード12	400															
リード6	—															
速度設定	—															
				680			600			520			480			
				340			300			260			240			
				85%			75%			65%			60%			

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。  
 注4. φ6吸引用エア継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)  
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安として動作速度を下げる調整をしてください。



# C8

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



## ■注文型式

**C8** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 | リード指定 | プレーキ\*1 | オプション | ストローク | ケーブル長\*2

20: 20mm  
12: 12mm  
6: 6mm

無記入: プレーキなし  
BK: プレーキ付き

原点位置: なし/標準  
変更: 2: 反モータ側

150~800  
(50mmピッチ)

3L: 3.5m  
5L: 5m  
10L: 10m  
3K/5K/10K  
(耐屈曲)

**TSX** | **SR1-X** | **RDV-X** | **05** | **05** | **RBR1**

ポジション\*3  
TS-X

ドライバー: モータ容量  
電源電圧/モータ容量  
105: 100V/100W以下  
205: 200V/100W以下

TSモータ  
無記入: なし  
L: LCD付き

入出力  
N: NPN  
P: PNP  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet™  
EP: EtherNet/IP™  
PT: PROFINET  
GW: I/Oボードなし\*4

バッテリー  
B: 有り(アプン仕様)  
N: なし(インクリ仕様)

コントローラ  
ドライバー: モータ容量  
05: 100W以下

CE対応  
無記入: 標準  
E: CE仕様

入出力  
N: NPN  
P: PNP  
CC: CC-Link  
DN: DeviceNet™  
EP: EtherNet/IP™  
PB: PROFIBUS

バッテリー  
B: 有り(アプン仕様)  
N: なし(インクリ仕様)

ロボットドライバー  
電源電圧  
2: AC200V

ドライバー: モータ容量  
05: 100W以下

回生装置

- ※1. リード20mmの場合はプレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度*2	1000 mm/sec 720 mm/sec 360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 12 kg 20 kg 40 kg 垂直使用時 — 4 kg 8 kg
定格推力	84 N 141 N 283 N
ストローク	150 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+320 mm 垂直使用時 ストローク+355 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3
吸引量エア	30 Nℓ / min~90 Nℓ / min*4

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが600 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)。吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■許容オーバーハング量\*

水平使用時 (単位:mm)

リード	質量	A	B	C
20	5kg	245	85	146
	10kg	131	39	69
	12kg	115	31	57
12	5kg	364	92	192
	10kg	207	43	92
	15kg	144	26	41
6	10kg	406	47	124
	20kg	225	20	54
	30kg	162	11	31
6	40kg	168	7	20

壁面取付使用時 (単位:mm)

リード	質量	A	B	C
20	5kg	121	71	211
	10kg	42	24	88
	12kg	29	16	66
12	5kg	164	78	328
	10kg	62	29	158
	15kg	26	12	83
6	10kg	87	33	353
	20kg	18	6	127
	30kg	0	0	0
6	40kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

リード	質量	A	C
12	1kg	440	442
	2kg	207	209
	3kg	130	132
6	4kg	91	92
	2kg	237	238
	4kg	106	96
6	6kg	62	62
	8kg	34	40

静的許容モーメント (単位:N・m)

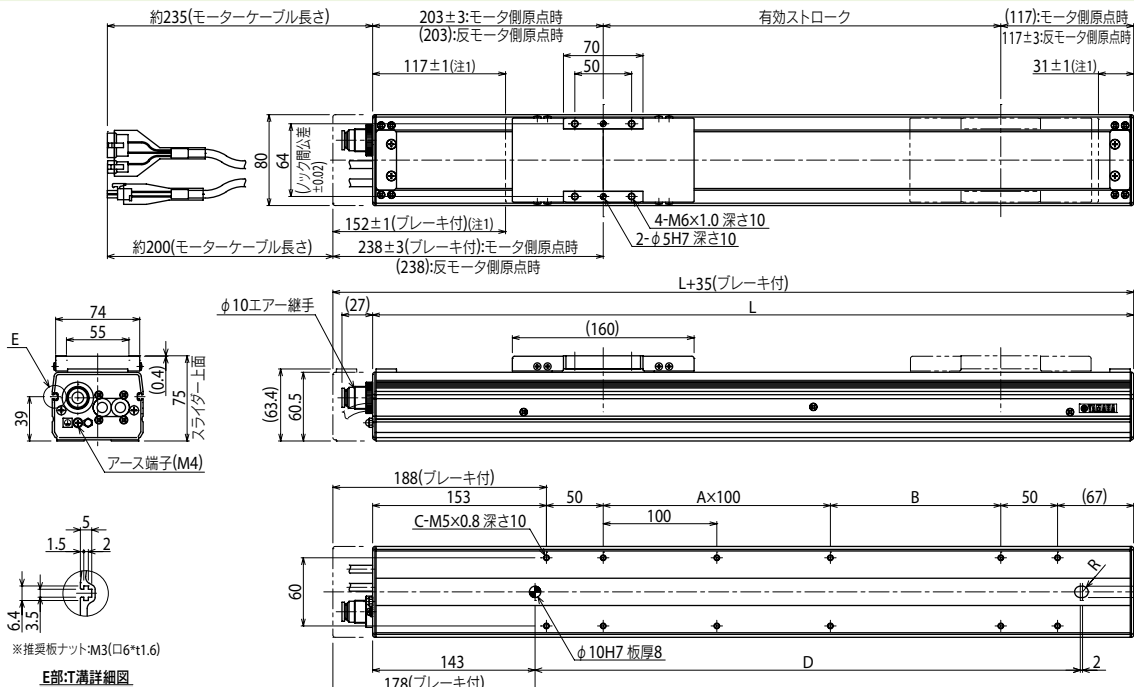
モーメント	MY	MP	MR
	70	95	110

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## C8



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120		
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7		
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100		
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22		
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930		
本体質量(kg)*3	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3		
最高速度*4 (mm/sec)	リード20	1000										950	800	700	650	
	速度設定	—										95%	80%	70%	65%	
	リード12	720										648	540	468	432	360
	リード6	360										324	270	234	216	180
速度設定	—										90%	75%	65%	60%	50%	

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
 注3. プレーキなしの質量です。プレーキ付はプレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。  
 注4. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C8L

● 原点反モータ側選択可能

## ■ 注文型式

<b>C8L</b>	ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更 ①:反モータ側	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長*1 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ボジション*2 TS-X	ドライバー; 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし*3	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
	<b>SR1-X</b>	コントローラ	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)					
	<b>RDV-X</b>	ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバー:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b>	回生装置					

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度*2	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬	水平使用時 20 kg 40 kg 50 kg 垂直使用時 4 kg 8 kg 16 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+325 mm 垂直使用時 ストローク+360 mm
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3
吸引量エア	30 N ℓ / min ~ 90 N ℓ / min*4

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが700 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)。吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量\*

リッド	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
リッド20	5kg 259	10kg 149	15kg 100	5kg 147	10kg 53	15kg 17	2kg 255	4kg 111	6kg 75
リッド10	20kg 95	30kg 251	40kg 69	20kg 0	30kg 87	40kg 0	8kg 47	10kg 37	15kg 12
リッド5	20kg 256	30kg 188	40kg 96	20kg 24	30kg 0	40kg 0	5kg 113	10kg 37	16kg 9

\* ガイド寿命10,000 km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

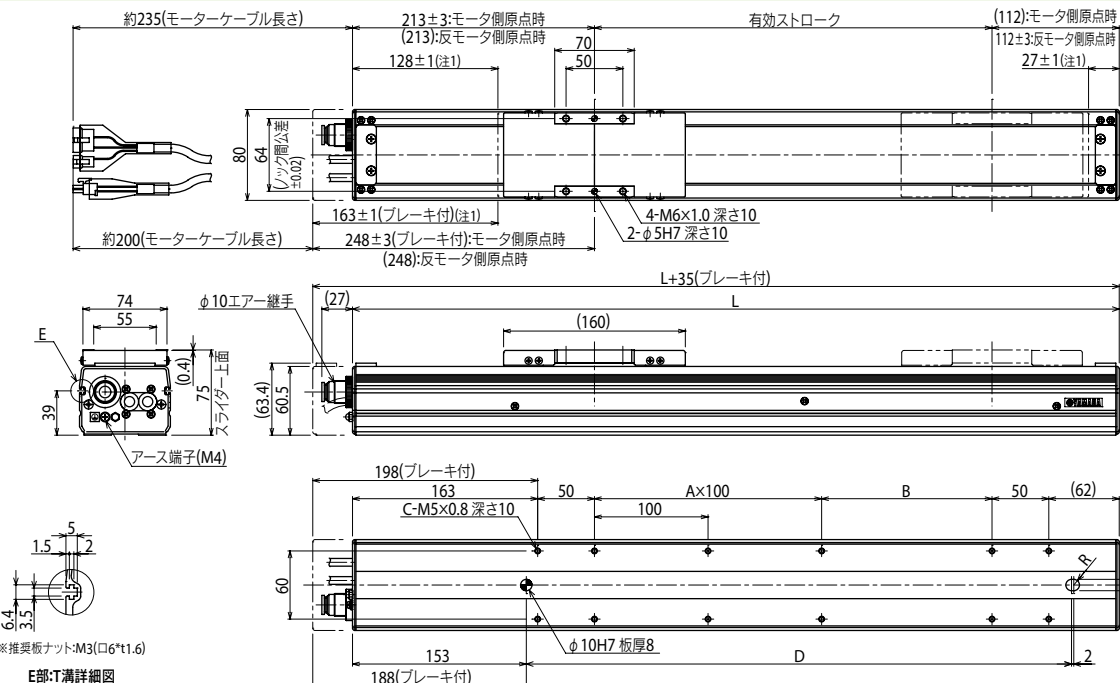
## ■ 静的許容モーメント

リッド	MY	MP	MR
リッド20	70	95	110

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## C8L



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	
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	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	
本体質量 (kg)*3	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	
リード20	1000										900	800	700	650	600	550	500			
最高速度*4 (mm/sec)	-										90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%			
リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240		
リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120		
速度設定	-										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%		

注4. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C8LH

●原点反モーラ側選択可能

## ■注文型式

**C8LH** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

**ロボット本体**  
 リード指定  
 20:20mm  
 10:10mm  
 5:5mm  
**オプション**  
 原点位置 なし:標準  
 変更 変:反モーラ側  
**ストローク**  
 150~1050  
 (50mmピッチ)  
**ケーブル長<sup>\*1</sup>**  
 3L:3.5m  
 5L:5m  
 10L:10m  
 3K/5K/10K  
 (耐屈曲)

**TSX**  
 ポジショナ<sup>\*2</sup>  
 ITS-X  
**ドライバー**  
 電源電圧/モータ容量  
 105:100V/100W以下  
 205:200V/100W以下  
**TSモータ**  
 無記入:なし  
 L:LCD付き

**SR1-X 05**  
**コントローラ**  
**05**  
 ドライバ:モータ容量  
 05:100W以下  
**CE対応**  
 無記入:標準  
 E:CE仕様

**RDV-X 2**  
**ロボットドライバー**  
**2**  
 電源電圧  
 2.AC200V

**05**  
**05**  
 ドライバ:モータ容量  
 05:100W以下

**RBR1**  
**05**  
**RBR1**  
 回生装置

**入出力**  
 N:NPN  
 P:PNP  
 CC:CC-Link  
 DN:DeviceNet™  
 EP:EtherNet/IP™  
 PT:PROFINET  
 GW:I/Oボードなし<sup>\*3</sup>

**入出力**  
 N:NPN  
 P:PNP  
 CC:CC-Link  
 DN:DeviceNet™  
 PB:PROFIBUS

**バッテリー**  
 B:有り(アプソ仕様)  
 N:なし(インクリ仕様)

**バッテリー**  
 B:有り(アプソ仕様)  
 N:なし(インクリ仕様)

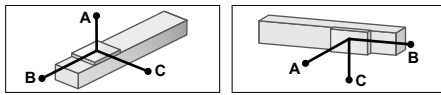
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■基本仕様

モーター出力 AC	100 W		
繰返し位置決め精度 <sup>*1</sup>	±0.01 mm		
減速機構	ボールネジφ15		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度 <sup>*2</sup>	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時		
	30 kg	60 kg	80 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm (50 mmピッチ)		
全長	ストローク+389 mm		
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm		
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>*3</sup>		
吸引量エアー	30 Nℓ / min ℓ ~ 90 Nℓ / min ℓ <sup>*4</sup>		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが650 mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を自乗としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)。吸引フロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

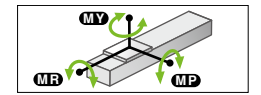
## ■許容オーバーハング量<sup>\*</sup>



レベル	重量	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
		A	B	C	A	B	C
リフト	10kg	687	274	200	163	225	617
	20kg	401	125	92	56	76	302
	30kg	338	76	57	20	27	182
リフト	20kg	622	137	111	74	90	517
	40kg	472	57	47	8	11	196
	60kg	375	30	25	—	—	—
リフト	20kg	1087	148	127	89	104	974
	40kg	844	63	54	15	18	505
	60kg	707	34	29	—	—	—
リフト	80kg	594	20	17	—	—	—

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■静的許容モーメント

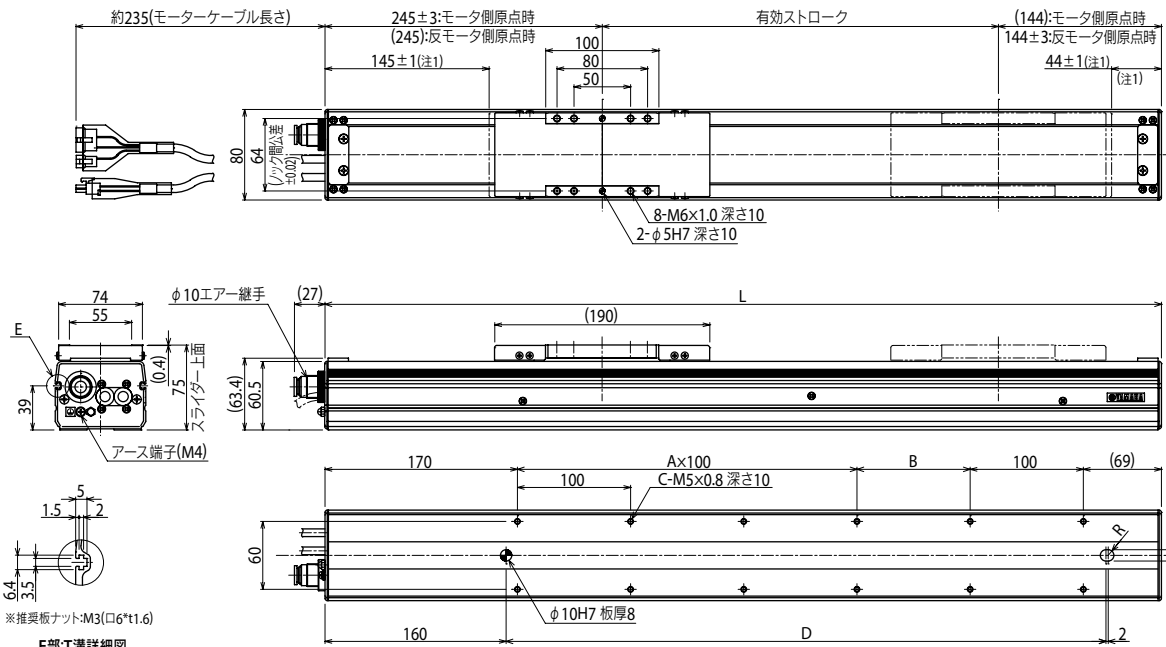


(単位:N·m)		
MY	MP	MR
128	163	143

## ■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

## C8LH



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050		
L	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439		
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10		
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	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230		
本体質量 (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		
最高速度 <sup>*3</sup> (mm/sec)	—																				
	リード20	1000										900									
	速度設定	—																			
	リード10	600										510									
リード5	300										255										
速度設定	—																				
	85%										75%										
	65%										60%										
	55%										50%										
	45%										40%										
	35%										35%										

注3. ストロークが650mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を自乗としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C10

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



## ■ 注文型式

<b>C10</b>	ロボット本体	リード指定 20:20mm 10:10mm 5:5mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更 乙:反モータ側※1	ストローク 150~1050 (50mmピッチ)	ケーブル長※2 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ポジション※3 TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:IOボードなし※4	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>SR1-X</b>	コントローラ	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)					
<b>RDV-X</b>	ロボットドライバ	2	電源電圧 2 AC200V	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	<b>RBR1</b> 回生装置						

※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度※2	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬	水平使用時 20 kg 40 kg 60 kg 垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm ~ 1050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+283 mm 垂直使用時 ストローク+313 mm
本体断面最大外形	W104 mm × H85 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3
吸引量エア	30 N ℓ /min ~ 90 N ℓ /min※4

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが750 mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量※

水平使用時 (単位:mm)					壁面取付使用時 (単位:mm)					垂直使用時 (単位:mm)			
リ ド	5kg	B	30	C	リ ド	5kg	A	B	C	リ ド	1kg	A	C
20	1875	530	510	510	20	496	451	1826	1826	20	2461	2492	2492
10	1079	247	242	242	10	218	168	1002	1002	10	1213	1244	1244
5	628	106	107	107	5	78	27	497	497	5	585	617	617
20	20kg	628	106	107	20	20kg	78	27	497	20	4kg	585	617
10	15kg	765	156	164	10	10kg	230	170	1036	10	4kg	627	658
5	30kg	425	62	66	5	20kg	80	29	506	5	8kg	280	312
20	40kg	350	38	42	20	30kg	30	0	311	20	10kg	210	242
10	30kg	960	63	68	10	10kg	234	170	2716	10	10kg	213	244
5	50kg	565	25	28	5	20kg	82	29	1206	5	15kg	119	151
20	60kg	470	16	17	20	30kg	31	0	711	20	20kg	72	104

※ ガイド寿命10,000 km時のスライド上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

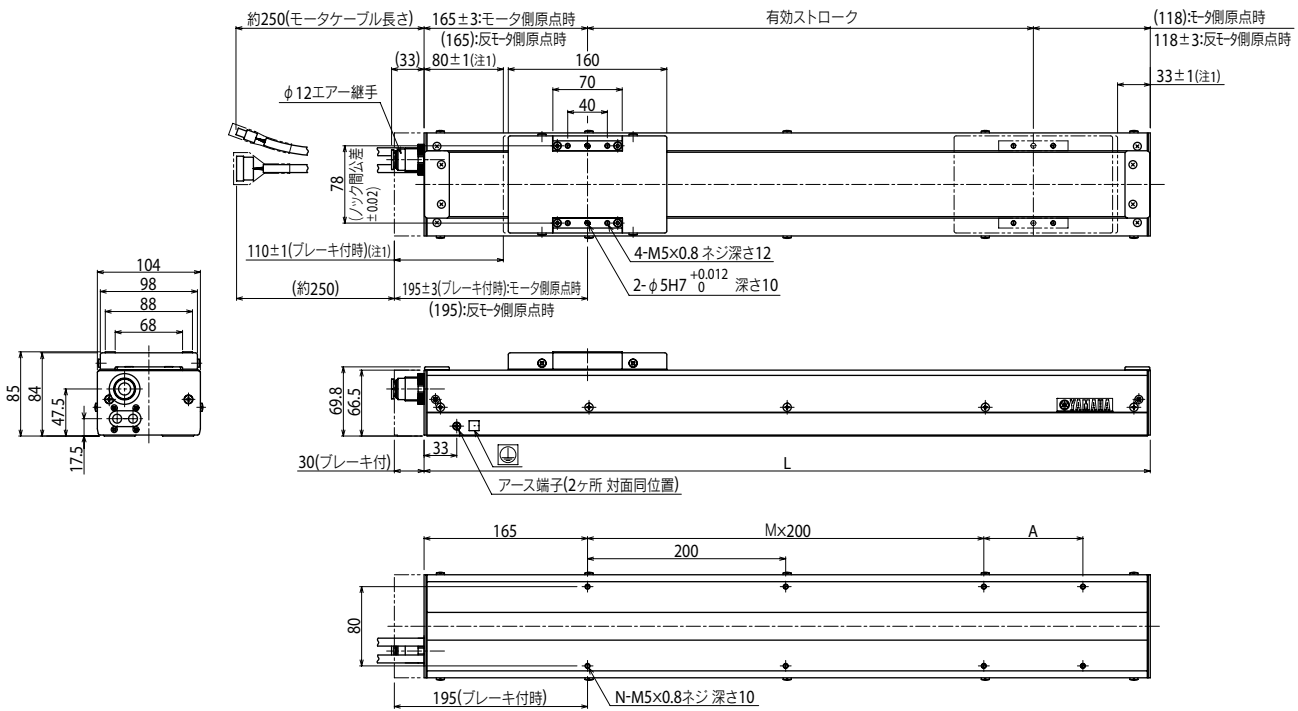
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
119	119	105

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105※	ポイントトレース/
TS-X205※	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

## C10



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	4	5
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
本体質量(kg)※3	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
リード20	1000																		
最高速度※4	500																		
リード10	475																		
リード5	237																		
速度設定	95% 95% 75% 75% 60% 60%																		

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。  
 注4. ストロークが750mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C14

● 原点反モータ側選択可能



## ■ 注文型式

<b>C14</b>	<b>ロボット本体</b>	<b>リード指定</b> 20:20mm 10:10mm 5:5mm	<b>ブレーキ</b> 無記入:ブレーキなし B:ブレーキ付き	<b>オプション</b> 原点位置なし:標準 変更:Z:反モータ側	<b>ストローク</b> 150~1050 (50mmピッチ)	<b>ケーブル長<sup>※1</sup></b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ボジショナ <sup>※2</sup> TS-X	<b>ドライバー</b> 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	<b>回生装置</b> 無記入:なし R:RGT付き	<b>TSモータ</b> 無記入:なし L:LCD付き	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	<b>バッテリー</b> N:なし(インクリ仕様) B:有り(アプソ仕様)
	<b>SR1-X</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>	<b>05</b>
	<b>コントローラ</b>	<b>ドライバー:モータ容量</b> 05:100W以下	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>回生装置</b> 無記入:なし R:RGT付き	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFIBUS	<b>バッテリー</b> B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)						
	<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	<b>05</b>	<b>RBR1</b>			<b>ロボットドライバ</b>	<b>電源電圧</b> 2:AC200V	<b>ドライバー:モータ容量</b> 05:100W以下	<b>回生装置</b>		

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm 10 mm 5 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬	水平使用時 30 kg 55 kg 80 kg
質量	垂直使用時 4 kg 10 kg 20 kg
定格推力	84 N 169 N 339 N
ストローク	150 mm~1050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+285 mm
	垂直使用時 ストローク+315 mm
本体断面最大外形	W136 mm × H96 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※3</sup>
吸引量エアー	30 Nℓ / min~90 Nℓ / min <sup>※4</sup>

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
※2. ストロークが750 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。  
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)				壁面取付使用時 (単位:mm)				垂直使用時 (単位:mm)					
リフト	質量	A	B	リフト	質量	A	B	リフト	質量	A	C		
20	5kg	2127	1384	968	5	5kg	1047	968	1553	1	1kg	600	600
	15kg	1177	459	425	20	15kg	387	264	748	20	2kg	1200	1200
	30kg	1247	242	291	20	30kg	206	97	633	20	4kg	1141	885
10	20kg	1120	349	353	10	20kg	299	180	658	10	4kg	1216	943
	40kg	857	179	215	10	40kg	127	49	363	10	8kg	621	482
	55kg	932	138	182	10	55kg	79	16	296	10	10kg	503	390
5	50kg	2017	250	335	5	50kg	233	103	1033	5	10kg	574	445
	60kg	1477	134	192	5	60kg	75	13	433	5	15kg	370	287
	80kg	1452	106	157	5	80kg	35	0	242	5	20kg	268	208

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

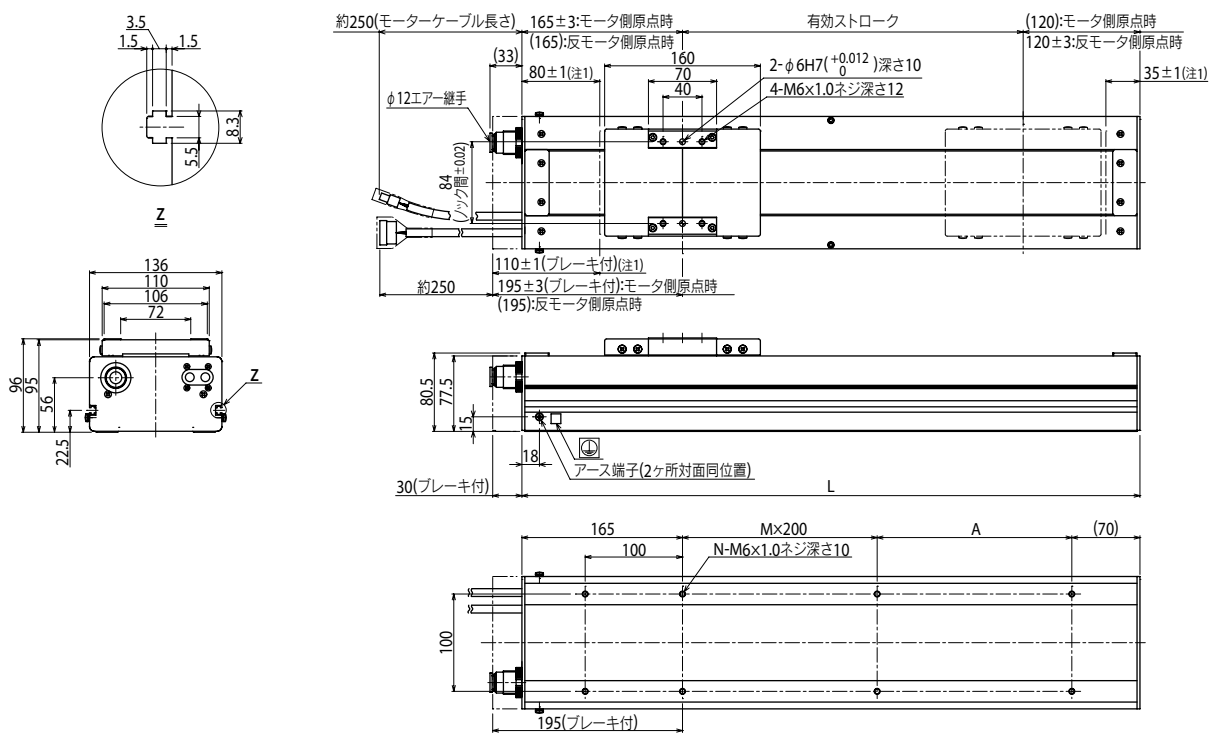
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
232	233	204

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 <sup>※</sup>	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X105 <sup>※</sup>	ポイントトレース/
TS-X205 <sup>※</sup>	リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

## C14



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	
L	435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	
本体質量 (kg) <sup>※3</sup>	9.2	9.9	10.5	11.2	11.7	12.4	13.0	13.7	14.3	15.0	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.8	19.3	20.0	20.6	
リード20	1000																			
最高速度 <sup>※4</sup>	500																			
(mm/sec)	250																			
リード5	-																			
速度設定														93%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. モーターケーブルの最小曲半径はR50です。  
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。  
注4. ストロークが750mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



# C17

● 原点反モー側選択可能



## ■ 注文型式

<b>C17</b>	ロボット本体	リード指定 20: 20mm 10: 10mm	ブレーキ 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	オプション 原点位置なし: 標準 変更: Z: 反モー側	ストローク 200 ~ 1250 (50mmピッチ)	ケーブル長*1 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ポジションナ*2 TS-X	<b>220</b> ドライバ; 電源電圧/モータ容量 220: 200V/400 ~ 600W	回生装置 無記入: なし R: RGT付き	TSモニタ 無記入: なし L: LCD付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*3	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
							<b>SR1-X</b> コントローラ	<b>20</b> ドライバ; モータ容量 20: 400 ~ 600W	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 無記入: なし R: RG1付き	入出力 N: NPN P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PB: PROFIBUS	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
							<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	<b>2</b> 電源電圧 2: AC200V	<b>20</b> ドライバ; モータ容量 20: 400W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)		

\*1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
\*2. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
\*3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm / 10 mm
最高速度*2	1000 mm/sec / 500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 80 kg / 120 kg 垂直使用時 15 kg / 35 kg
定格推力	339 N / 678 N
ストローク	200 mm ~ 1250 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+395 mm 垂直使用時 ストローク+425 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H114 mm
ケーブル長	標準: 3.5 m / オプション: 5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3
吸引量エアー	30 N ℓ / min ~ 90 N ℓ / min*4

\*1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
\*2. ストロークが950 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
\*3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。  
\*4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量\*

水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)				静的許容モーメント (単位: N・m)		
リフト	A	B	C	リフト	A	B	C	リフト	A	C	MY	MP	MR	
30kg	2660	871	1040	30kg	1017	789	2576	5kg	3000	3000	1032	1034	908	
50kg	1911	508	615	50kg	583	426	1808	10kg	2443	2443				
80kg	1541	303	377	80kg	338	221	1380	15kg	1633	1633				
100kg	1200	237	330	100kg	271	155	2000	25kg	1013	1013				
120kg	1841	192	268	120kg	207	109	1841	35kg	707	707				

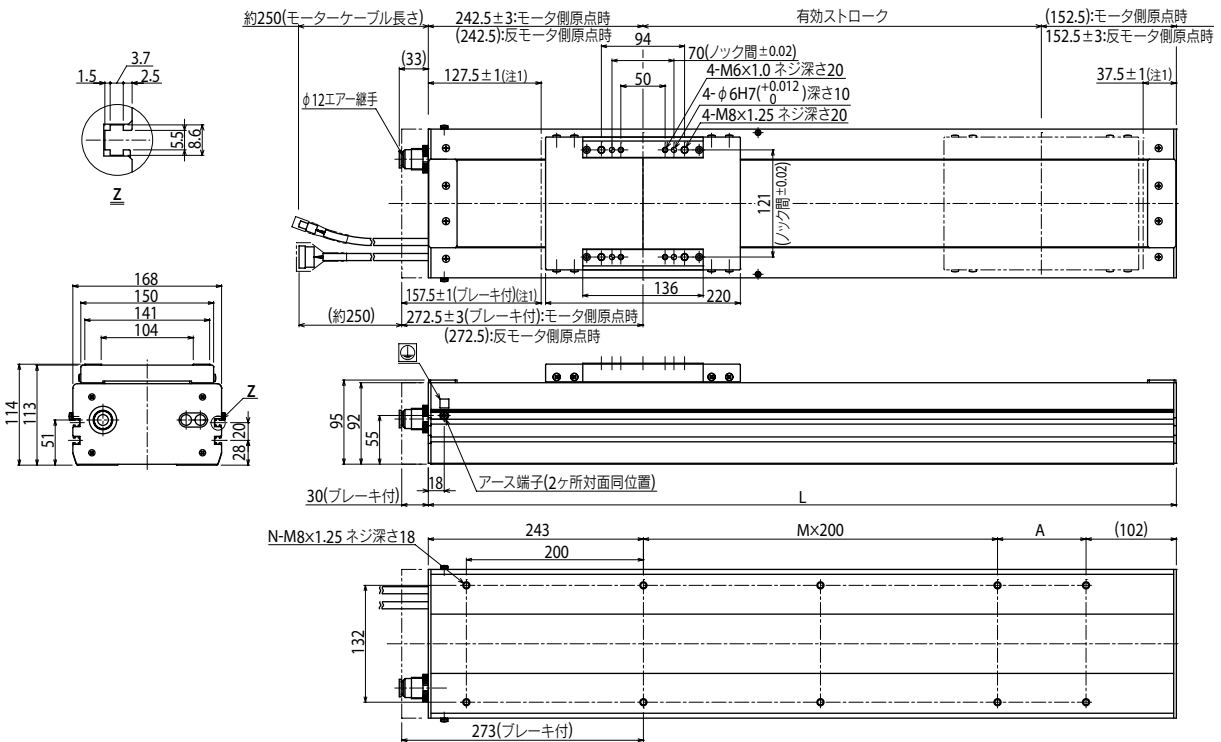
\* ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20*	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド オンライン命令
TS-X220*	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	

\* 以下の場合には回生装置が必要  
・垂直で使用する場合は

## C17



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
L	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645	
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	
本体質量(kg)*3	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0	
最高速度*4	1000												800	800	700	700	600	600	500				
リード20	500												400	400	350	350	300	300	250				
リード10	-												80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%				
速度設定	-												80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%				

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.5kg重くなります。  
注4. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# C17L

● 原点反モータ側選択可能

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。



## ■ 注文型式

### C17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置なし:標準 変更 Z:反モータ側	ストローク 1150~2050 (100mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	-------	---------------------------------	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------------------------------------------

<b>TSX</b> ポジション <sup>※2</sup> TS-X	<b>220</b> ドライバ: 電源電圧:モータ容量 <sup>※3</sup> 220:200V/400~600W	<b>R</b> 回生装置 R:RGT付き	TSモニタ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>SR1-X</b> コントローラ	<b>20</b> ドライバ:モータ容量 <sup>※3</sup> 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	<b>2</b> 電源電圧 2:AC200V	<b>20</b> ドライバ:モータ容量 <sup>※3</sup> 20:400W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)		

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
- ※3. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
- ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ25
ボールネジリード	50 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec
最大可搬	水平使用時 50 kg 垂直使用時 10 kg
定格推力	204 N
ストローク	1150 mm~2050 mm(100mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+485 mm 垂直使用時 ストローク+515 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H114 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※3</sup>
吸引量エア	30 Nℓ / min~90 Nℓ / min <sup>※4</sup>

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが1850mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
- ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リフト	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)			
	A	B	C	A	B	C	A	C		
10kg	4000	2687	3327	10kg	3436	2605	4000	2kg	1200	1200
30kg	3045	872	929	30kg	1169	790	3045	5kg	3000	3000
50kg	2602	509	714	50kg	666	427	2602	10kg	2579	2579

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

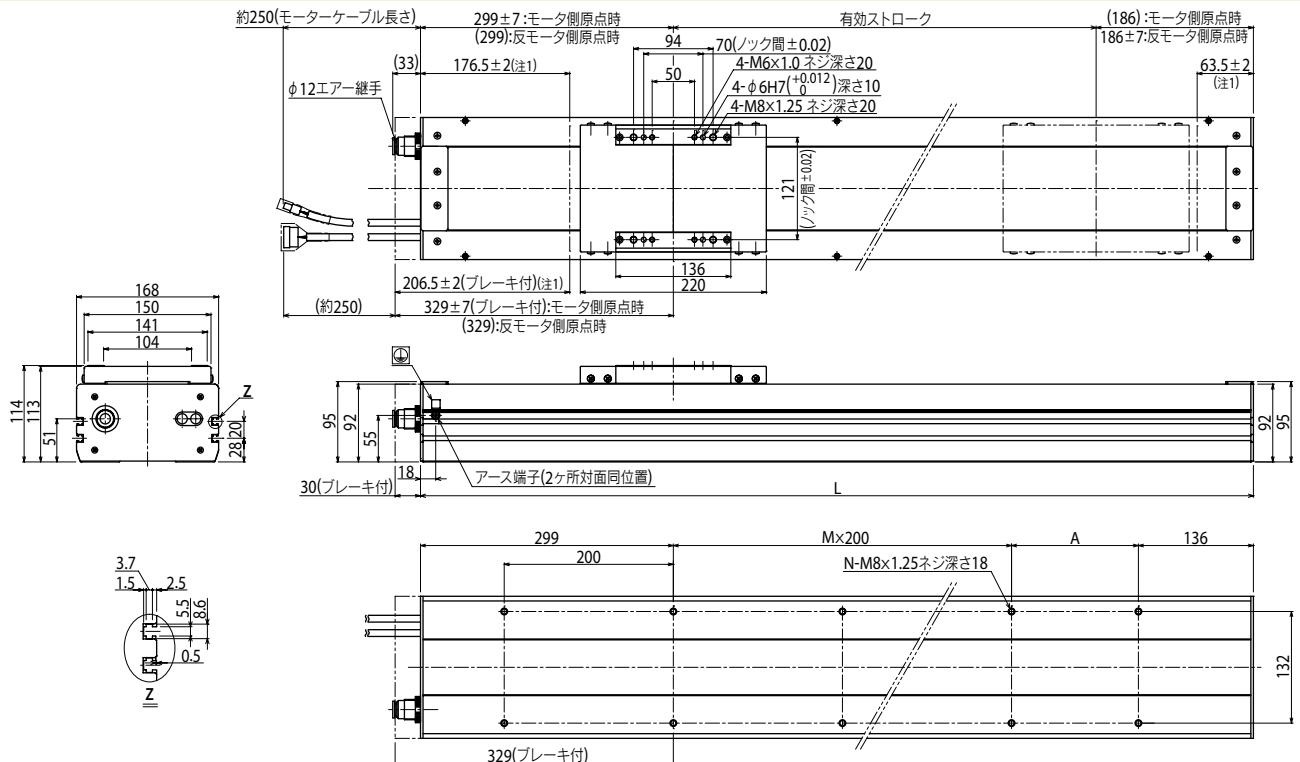
## ■ 静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1032	1034	908

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1 (水平) RDV-X220-RBR2 (垂直)	パルス列

## C17L



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
本体質量(kg) <sup>※3</sup>	39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度 <sup>※4</sup> リード50 (mm/sec) 速度設定				1000				900	800	
								90%	80%	

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
注2. モーターケーブルの最小曲半径はR50です。  
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より1.5kg重くなります。  
注4. ストロークが1850mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



# C20

● 原点反モータ側選択可能



## ■ 注文型式

<b>C20</b> ロボット本体	リード指定 <sup>※1</sup> 20:20mm 10:10mm	ブレーキ 無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	オプション 原点位置 変更 なし:標準 Z:反モータ側	ストローク 200~1250 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b> ボジショナ <sup>※3</sup> TS-X	<b>220</b> ドライバ: 電源電圧:モータ容量 <sup>※4</sup> 220:200V/400~600W	回生装置 無記入:なし R:RGT付き	TSモニタ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※5</sup>	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
	<b>SR1-X</b> コントローラ	<b>20</b> ドライバ:モータ容量 <sup>※4</sup> 20:400~600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 無記入:なし R:RG1付き	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)					
	<b>RDV-X</b> ロボットドライバ	<b>2</b> 電源電圧 2:AC200V	<b>20</b> ドライバ:モータ容量 <sup>※4</sup> 20:400W以下	回生装置 RBR1(水平) RBR2(垂直)							

※1. リード10mmはブレーキ付き仕様(垂直仕様)のみで選択できます。  
 ※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
 詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。  
 ※4. ボジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モーター出力 AC	600 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm      10 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec      500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 120 kg 垂直使用時 25 kg
定格推力	510 N      1020 N
ストローク	200 mm~1250 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+441 mm 垂直使用時 ストローク+471 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H117 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※3</sup>
吸引量エア	30 Nℓ / min~90 Nℓ / min <sup>※4</sup>

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※2. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

水平使用時 (単位:mm)	A				B				C					
	リフト	50kg	2602	869	1145	リフト	50kg	1144	798	2602	リフト	15kg	2711	2711
	ド	80kg	2193	528	720	ド	80kg	717	456	2193	ド	20kg	2045	2045
20	120kg	1841	339	505	20	120kg	466	267	1841	20	25kg	1647	1647	

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

## ■ 静的許容モーメント

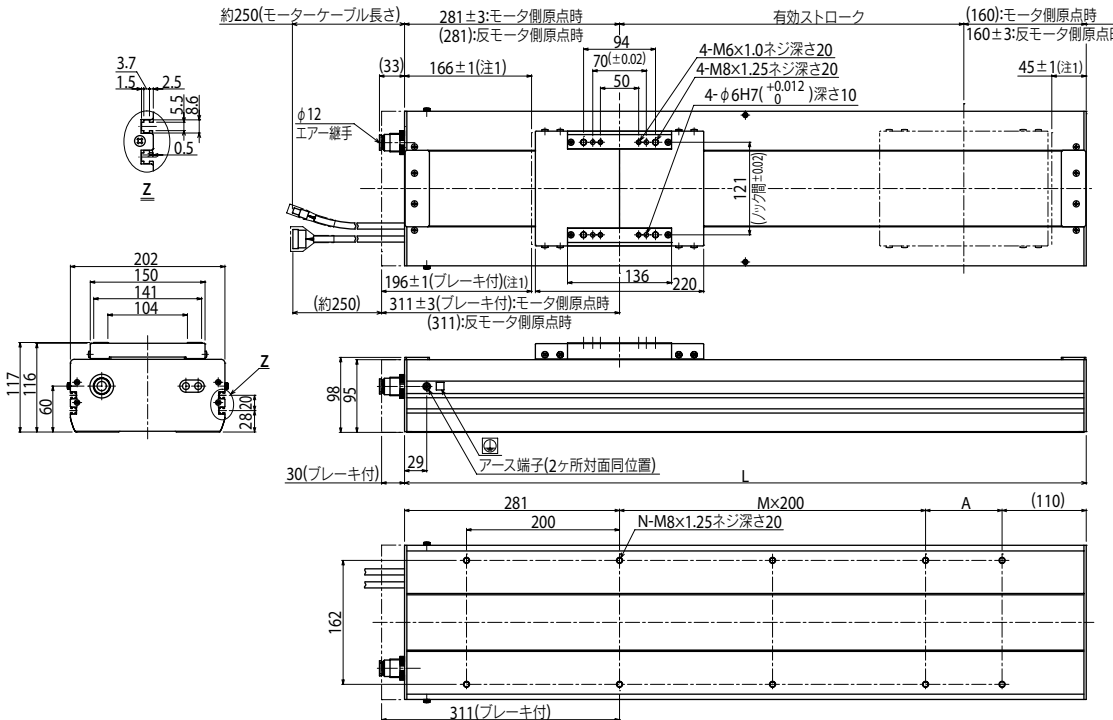
(単位:N・m)		
MY	MP	MR
1101	1103	968

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20*	プログラム
RCX320	ポイントトレース
RCX340	リモートコマンド
	オンライン命令
TS-X220*	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平)	パルス列
RDV-X220-RBR2(垂直)	

※以下の場合は回生装置が必要  
 ・垂直で使用する場合

## C20



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
L	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691	
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	
本体質量(kg) <sup>※3</sup>	25.0	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	38.0	39.0	40.0	41.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0	
最高速度 <sup>※4</sup>	1000																800	800	700	700	600	600	500
リード20 (mm/sec)	500																400	400	350	350	300	300	250
速度設定	-																80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。  
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。  
 注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より2.0kg重くなります。  
 注4. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYxC 2軸

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト



## 注文型式

**SXYxC - D** [ ] [ ] [ ] [ ] **RCX320-2** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル D:ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸ストローク 15~105cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アンプ バッテリー
--------	-------------------	-----------------	---------------------	--------------------	--------------------------------------	-------------------	------	-------------	-------------	----------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ **P.622**

## 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 <sup>※1</sup>	C14H	C14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1000 mm/sec	1000 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 <sup>※5</sup>	
吸引量エア	60 Nℓ /min <sup>※6</sup>	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。  
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。  
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。  
 ※4. X軸ストロークが850 mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。  
 ※5. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引フロア使用時。  
 ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

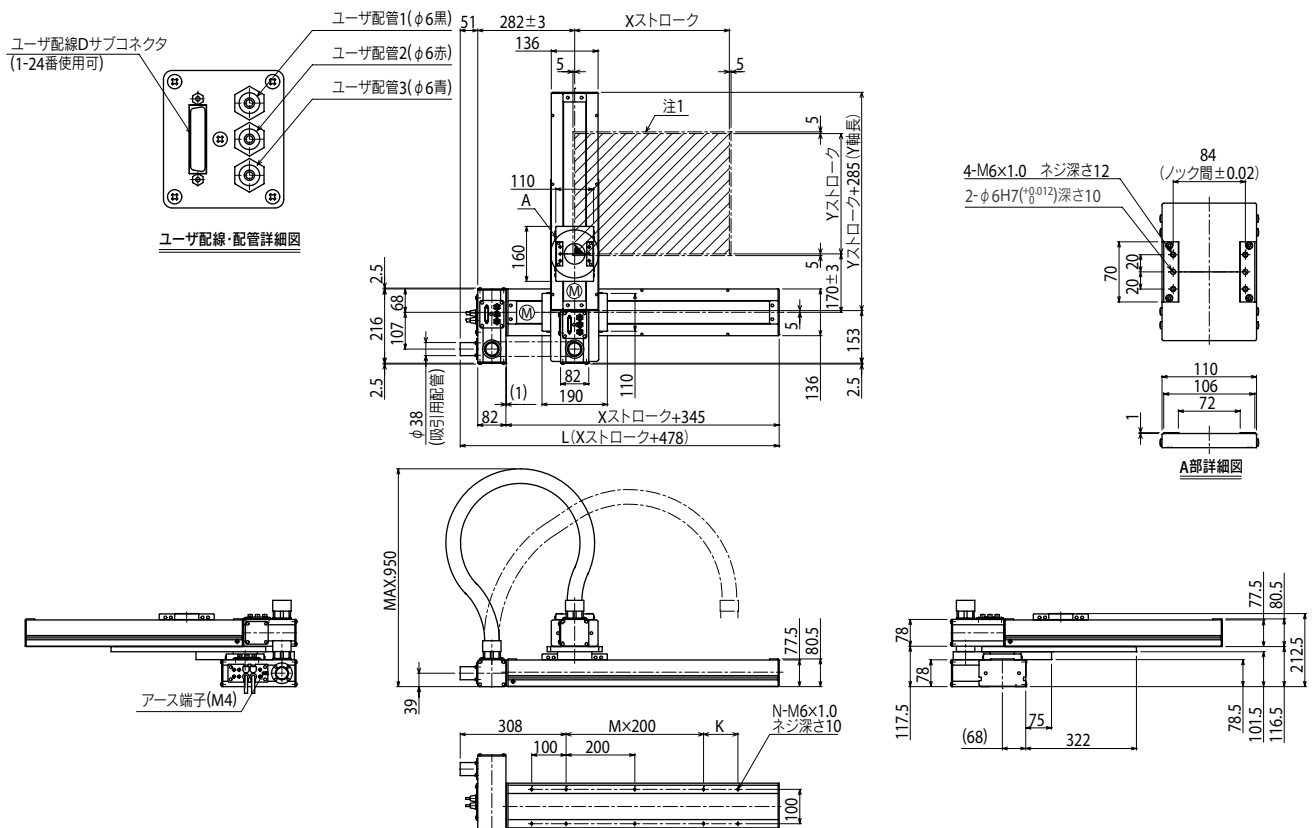
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

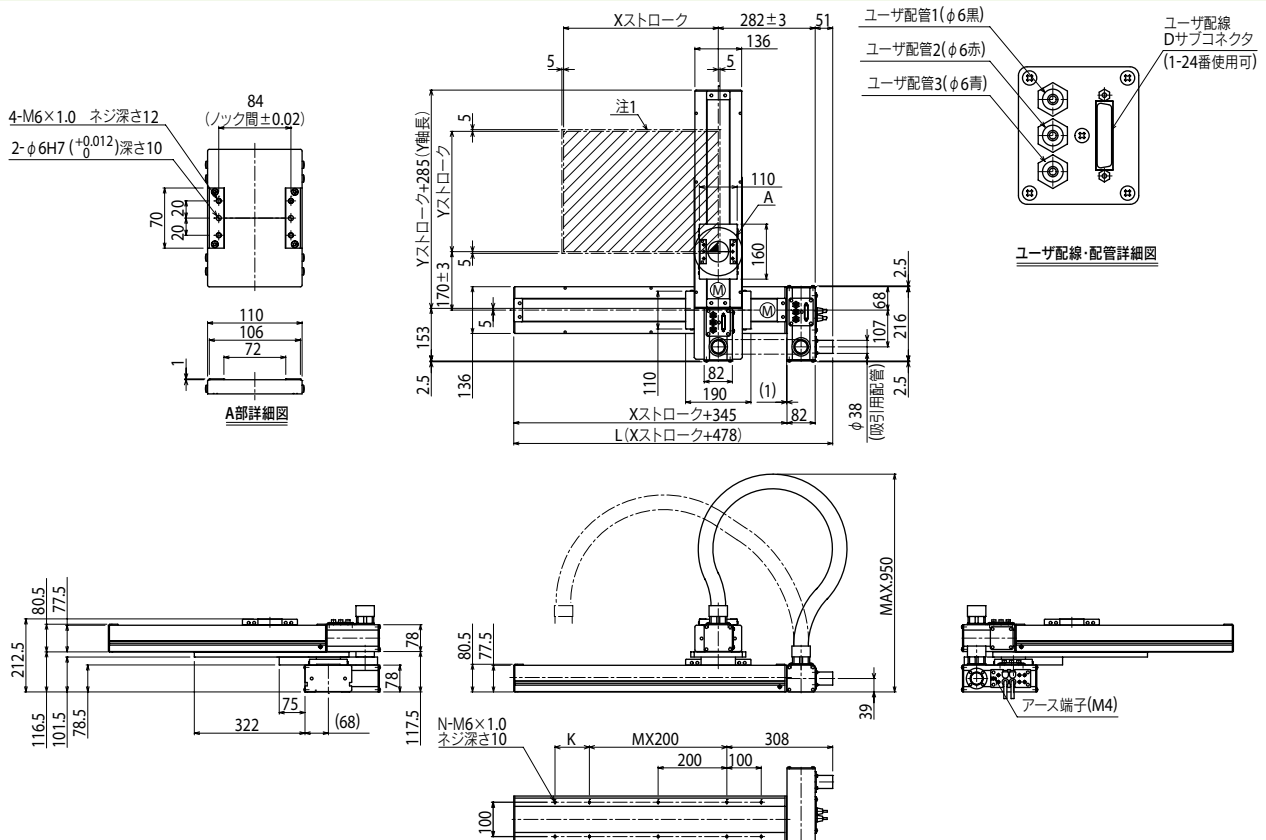
## SXYxC 2軸 T1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550		
	速度設定			-			80%	65%	55%		

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。  
 注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 2軸 T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
ストローク別最高速度 <sup>※3</sup> (mm/sec)	X軸					1000				
速度設定	—					80% 65% 55%				

注1. 原点復帰時の移動範囲及びみかストツパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYxC 3軸/ZSC

- クリーンタイプ
- ケーブルダクト
- Z軸シャフト上下タイプ

## ■ 注文型式

**SXYxC - D** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] **15** [ ] **RCX340-3** [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	ケーブル D: ケーブルダクト	組合せ T1 T3	X軸 15~105cm	Y軸 15~65cm	ZR軸 ZSC12 ZSC6	Z軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全 規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アッパ バッテリー
--------	-----------------------	-----------------	----------------	---------------	----------------------	----	--------------------------------------	-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZSC12	Z軸: ZSC6
軸構成*1	C14H	C14		
モータ出力 AC	200 W	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度*2	±0.01 mm	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード*3 (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度*4	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm		150 mm
ロボットケーブル長			標準: 3.5 m	オプション: 5 m, 10 m
クリーン度			ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当*5	
吸引量アーク			90 Nℓ / min *6	

- \*1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- \*2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- \*3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- \*4. X軸ストロークが850 mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- \*5. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
- \*6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

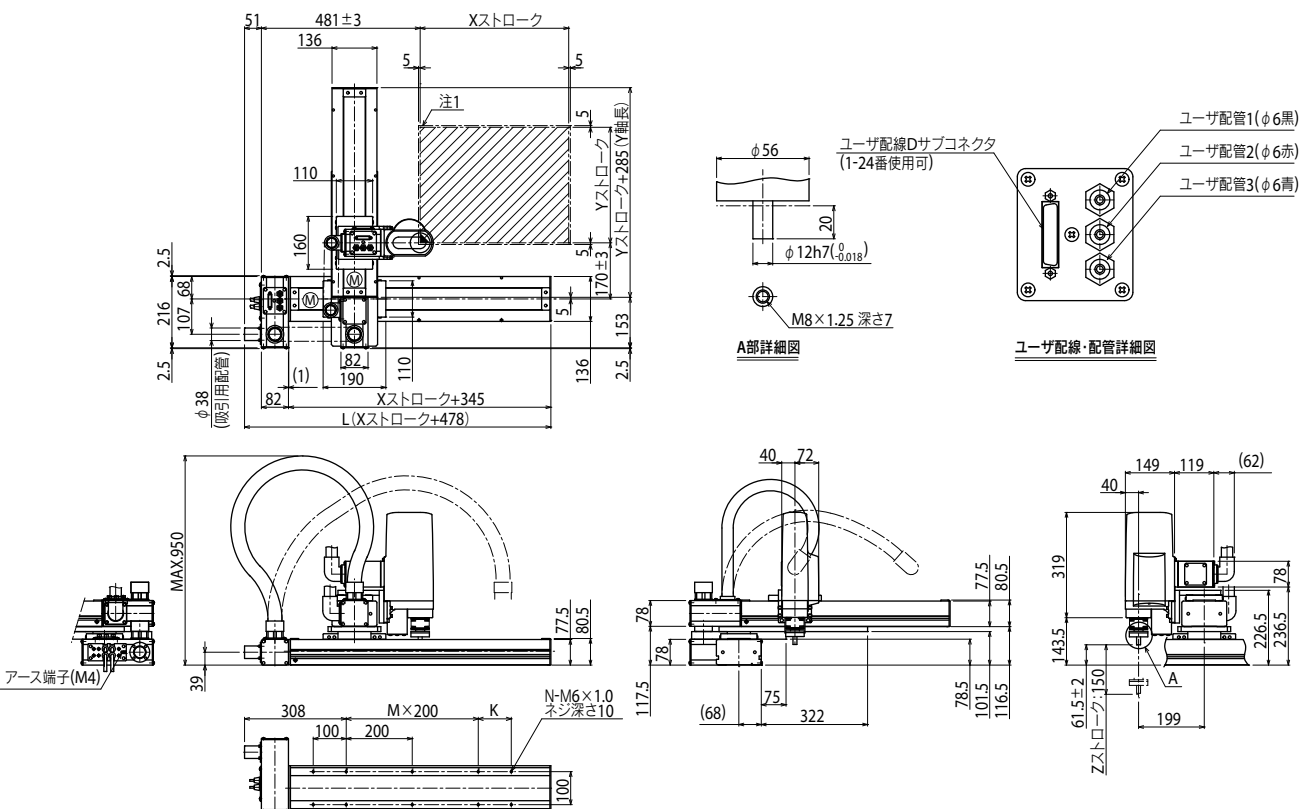
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZSC12	ZSC6
150~650	3	5

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

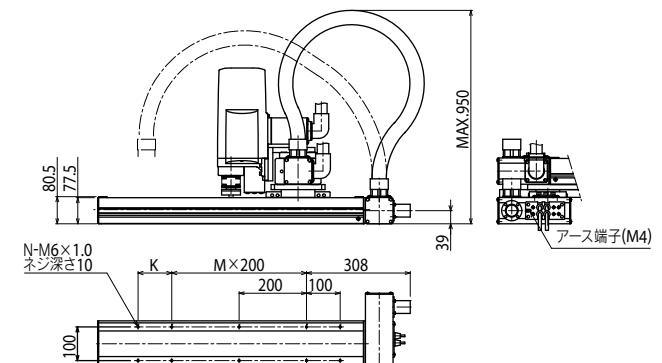
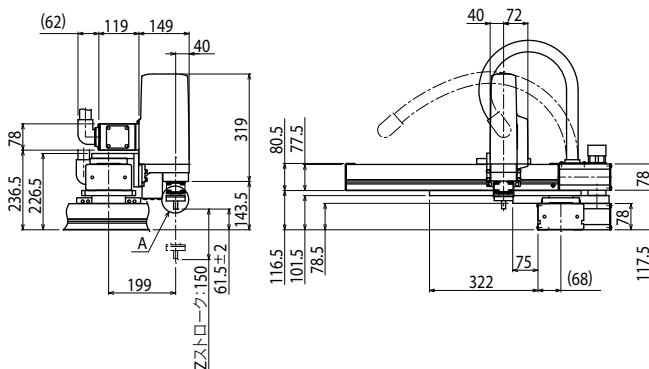
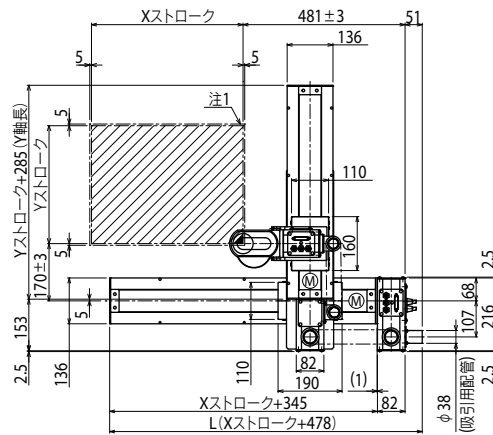
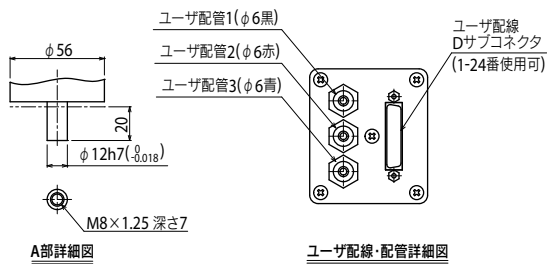
## SXYxC 3軸/ZSC (T1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度*2 (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550	
速度設定				-			80%	65%	55%	

注2. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 3軸/ZSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550	
	速度設定			-			80%	65%	55%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# SXYxC 4軸/ZRSC



- クリーンタイプ
- ケーブルダクト
- シャフト上下タイプZR軸一体型

## 注文型式

**SXYxC - D** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **15** - [ ] - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体: ケーブルD: ケーブルダクト

ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

適用コントローラ/制御軸数: RCX340

安全規格: P.632

オプションA (OPA), オプションB (OPB), オプションC (ORC), オプションD (OPD), オプションE (OPE), アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZRSC12	Z軸: ZRSC6	R軸
軸構成 <sup>※1</sup>	C14H	C14	—	—	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	—	60 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12		ハーモニックギヤ
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 <sup>※4</sup>	1000 mm/sec	1000 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020°/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 mm		360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m				
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当 <sup>※5</sup>				
吸引量エア	90 Nℓ/min <sup>※6</sup>				

- ※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
- ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
- ※4. X軸ストロークが850 mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
- ※5. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。
- ※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

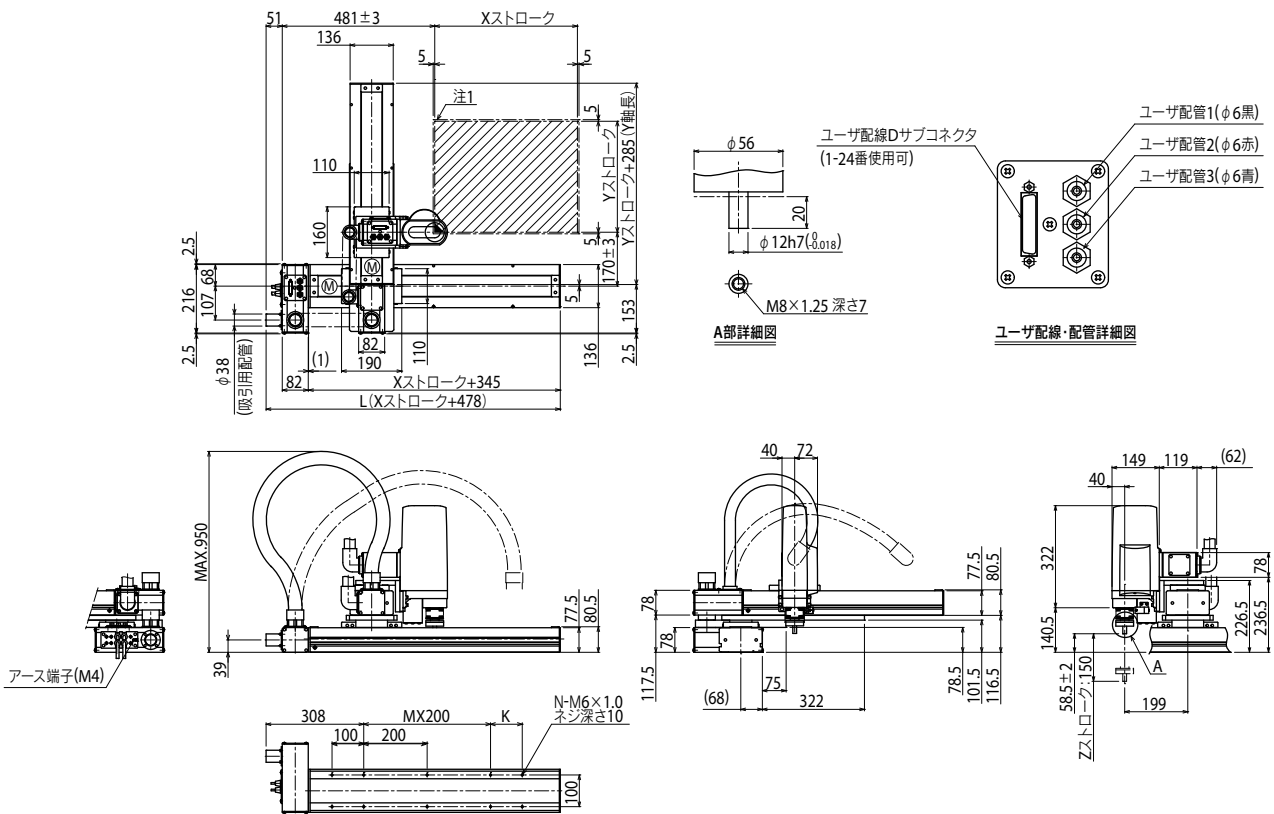
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650	4	

## 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレス/リモートコマンド/オンライン命令

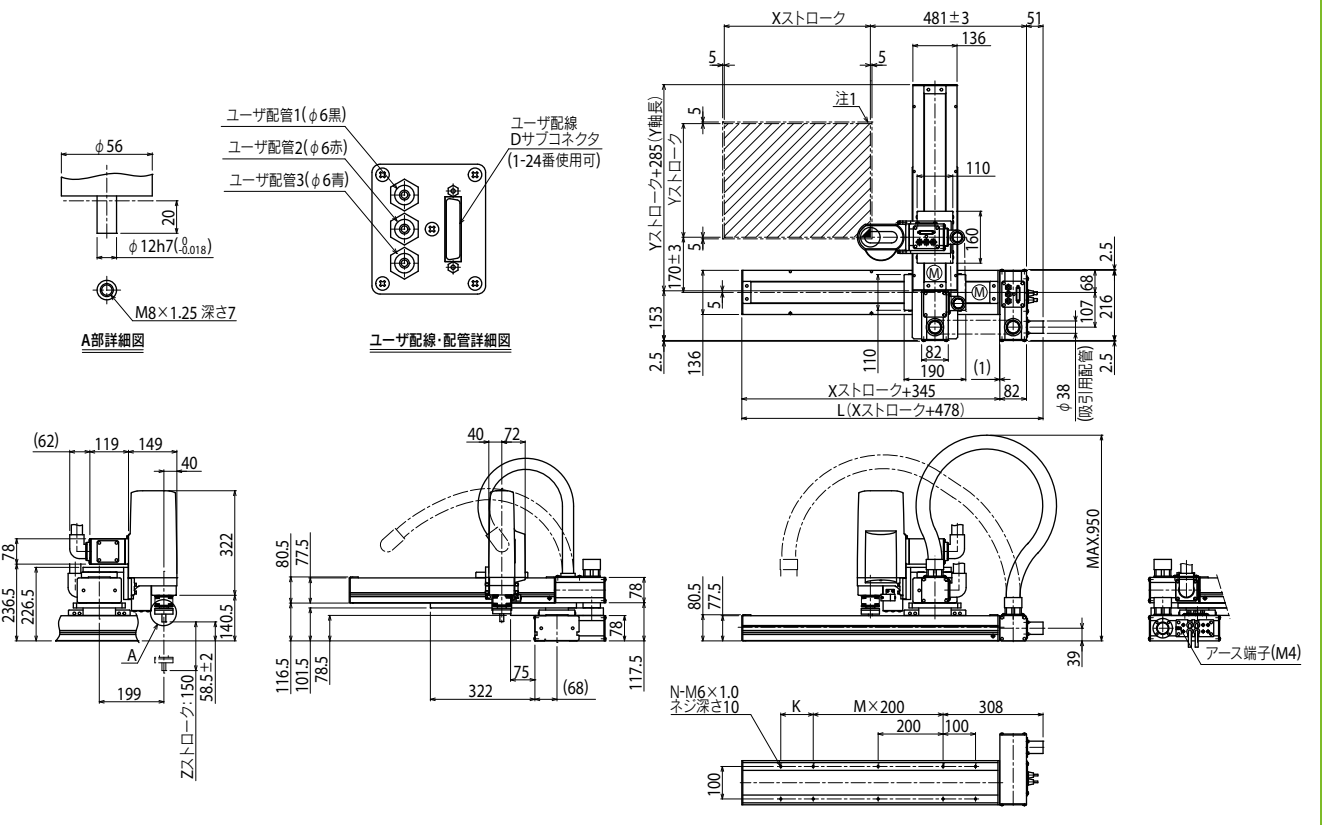
## SXYxC 4軸/ZRSC (T1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150										
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	X軸		1000			800	650	550			
	速度設定		—			80%	65%	55%			

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYxC 4軸/ZRSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
Zストローク	150									
ストローク別最高速度 <sup>※2</sup> (mm/sec)	X軸			1000			800	650	550	
	速度設定			-			80%	65%	55%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

# YK180XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

● アーム長 180mm ● 最大可搬質量 1kg

※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

## 注文型式

**YK180XC - 100** - **RCX340-4** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - Z軸ストローク 100:100mm

ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OPA)

オプションB (OPB)

オプションC (OPC)

オプションD (OPD)

オプションE (OPE)

アボソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
動作範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカリミット(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)*4	6.5 kg			
ロボットケーブル質量	1.5 kg (3.5 m) 2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

\*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 上下移動25 mm, 水平移動100 mmの往復動作時。  
 \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YK180XC

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能)

4-φ7 取付M6ボルト, 4本使用

R30内側領域をまったく動作を行うとZ軸フランジがベースに当たりますので動作させないでください。

右系動作範囲 左系動作範囲

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸フランジがベースに当たりますので動作させないでください。

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能)

カバー内吸引用配管(隔壁ユニオンφ8)

X, Y, R軸関節部吸引用配管(隔壁ユニオンφ6)

ユーザ配管2(隔壁ユニオンφ3)

ユーザ配管1(隔壁ユニオンφ3)

M3アース端子

X軸原点位置  
原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください

133°±5°

ユーザツール取付フランジセンターラインはR軸原点に対して±5°以内のずれがあります。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R27 (ケーブル最小曲半径) ケーブルは可動させないでください。

4-M3×0.5 深さ6 ユーザツール取付タブ

φ10H7<sup>+0.015</sup><sub>0</sub> 深さ2

4-M3×0.5 深さ6

φ55 埋込

φ30h7<sup>0</sup><sub>-0.021</sub>

12ユーザツール取付範囲

Z軸フランジ

Z軸原点位置

Z軸ストローク 5mm上昇

105±7

489

484

44

109

71

45

500 (アーム 旋回時510)

335

223

183

110

28

0

15

92

40.5

125

7.4

90

105

R32.5

3

15

92

4-φ7

取付M6ボルト, 4本使用

7.4

90

105

40.5

125

ユーザ配管1(ハープ継手φ3)

ユーザ配管2(ハープ継手φ3)

44

109

71

45

500 (アーム 旋回時510)

335

223

183

110

28

0

105±7

Z軸原点位置

Z軸ストローク 5mm上昇

Z軸フランジ

ユーザ配線用Dサブコネクタ9ピン (1~8番使用可能)

カバー内吸引用配管(隔壁ユニオンφ8)

X, Y, R軸関節部吸引用配管(隔壁ユニオンφ6)

ユーザ配管2(隔壁ユニオンφ3)

ユーザ配管1(隔壁ユニオンφ3)

M3アース端子

X軸原点位置  
原点復帰を行う場合は、上記位置より反時計回り位置にあらかじめ移動してください

133°±5°

ユーザツール取付フランジセンターラインはR軸原点に対して±5°以内のずれがあります。

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

R27 (ケーブル最小曲半径) ケーブルは可動させないでください。

4-M3×0.5 深さ6 ユーザツール取付タブ

φ10H7<sup>+0.015</sup><sub>0</sub> 深さ2

4-M3×0.5 深さ6

φ55 埋込

φ30h7<sup>0</sup><sub>-0.021</sub>

12ユーザツール取付範囲

Z軸フランジ

Z軸原点位置

Z軸ストローク 5mm上昇

489

484

44

109

71

45

500 (アーム 旋回時510)

335

223

183

110

28

0

15

92

40.5

125

7.4

90

105

R32.5

3

15

92

4-φ7

取付M6ボルト, 4本使用

7.4

90

105

40.5

125

ユーザ配管1(ハープ継手φ3)

ユーザ配管2(ハープ継手φ3)



# YK220XC

クリーンタイプ: タイニー (超小型)

●アーム長 220mm ●最大可搬質量 1kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

## ■注文型式

**YK220XC - 100**

**RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 100:100mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー
--------	----------------------	--------------------------------------	--------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## ■基本仕様

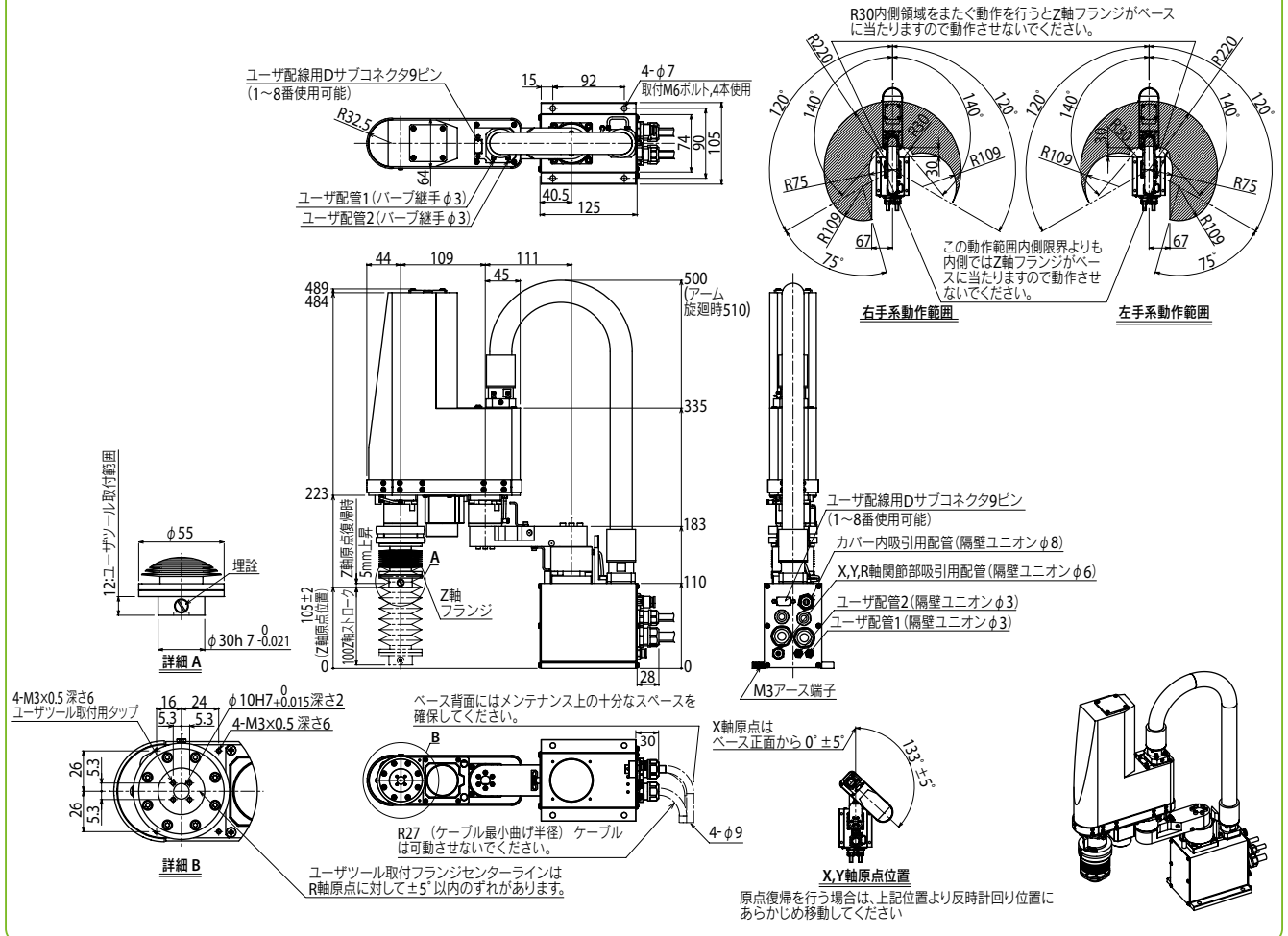
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
回転範囲	±120°	±140°	—	±360°
モータ出力 AC	50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量	1.0 kg			
標準サイクルタイム: 0.1kg 可搬時*2	0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.01 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)	φ3 × 2			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量(ロボットケーブル含まず)*4	1.5 kg (3.5 m)		2.1 kg (5 m) 4.2 kg (10 m)	
ロボットケーブル質量	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当(0.1 μmベース)			
吸引量エア	30 N ℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です。  
 ※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往復、粗直位置決め時。  
 ※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

## ■適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

## YK220XC



# YK250XGC

クリーンタイプ: 小型



- アーム長 250mm
- 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK250XGC-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン バッテリ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶P.632

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	100 mm	150 mm	150 mm	—
アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	21.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD *4			
吸引量エアー	30 N ℓ /min *5			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- \*5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

- \* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK250XGC

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください

ユーザ配管1(φ4黒)  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください

ユーザ配管2(φ4赤)  
 ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)  
 配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けないでください。

この動作範囲内側限界よりも内側ではZ軸ジャバラがベースに、または、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

R40内側領域をまたぐ動作を行うとZ軸ジャバラがベースに当たりますので動作させないでください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。  
 ・X軸メカストップ位置: 131°  
 ・Y軸メカストップ位置: 136°

ユーザ配管1(φ4黒)  
 ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2(φ4赤)

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管3(φ4青)  
 ユーザ配管4(φ4白)

M4アース端子

φ70  
 φ38  
 ユーザツール取付範囲

φ16 h7-0.018  
 Z軸先端形状

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
 ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

R32 (ケーブル最小曲半径)  
 ケーブルは可動させないでください。

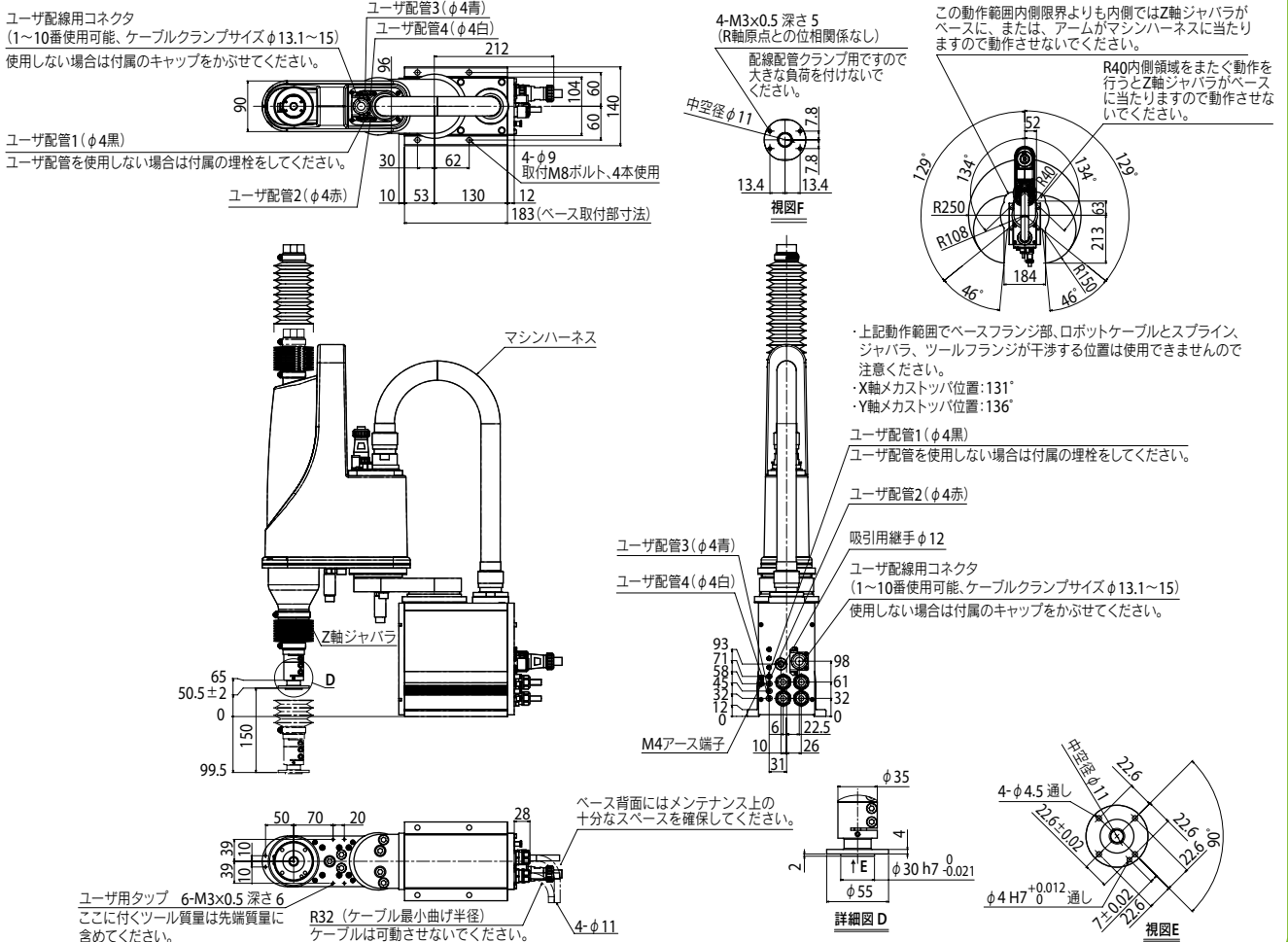
4-φ11

断面図 A-A

中径径φ11

2面幅15

YK250XGC ツールフランジ取付仕様



# YK350XGC

クリーンタイプ: 小型

- アーム長 350mm
- 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK350XGC-150**   **S**   **RCX340-4**                  

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入: なし F: あり	中通しシャフト S: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	オプション バッテリー
--------	----------------------	-----------------------------	------------------	-----------------------------------------	-----------------	------	--------------	--------------	--------------	--------------	--------------	----------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長 200 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±134°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1. ソフトリミット 2. メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	22 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD*4			
吸引量エア	30 N ℓ / min*5			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- \*5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

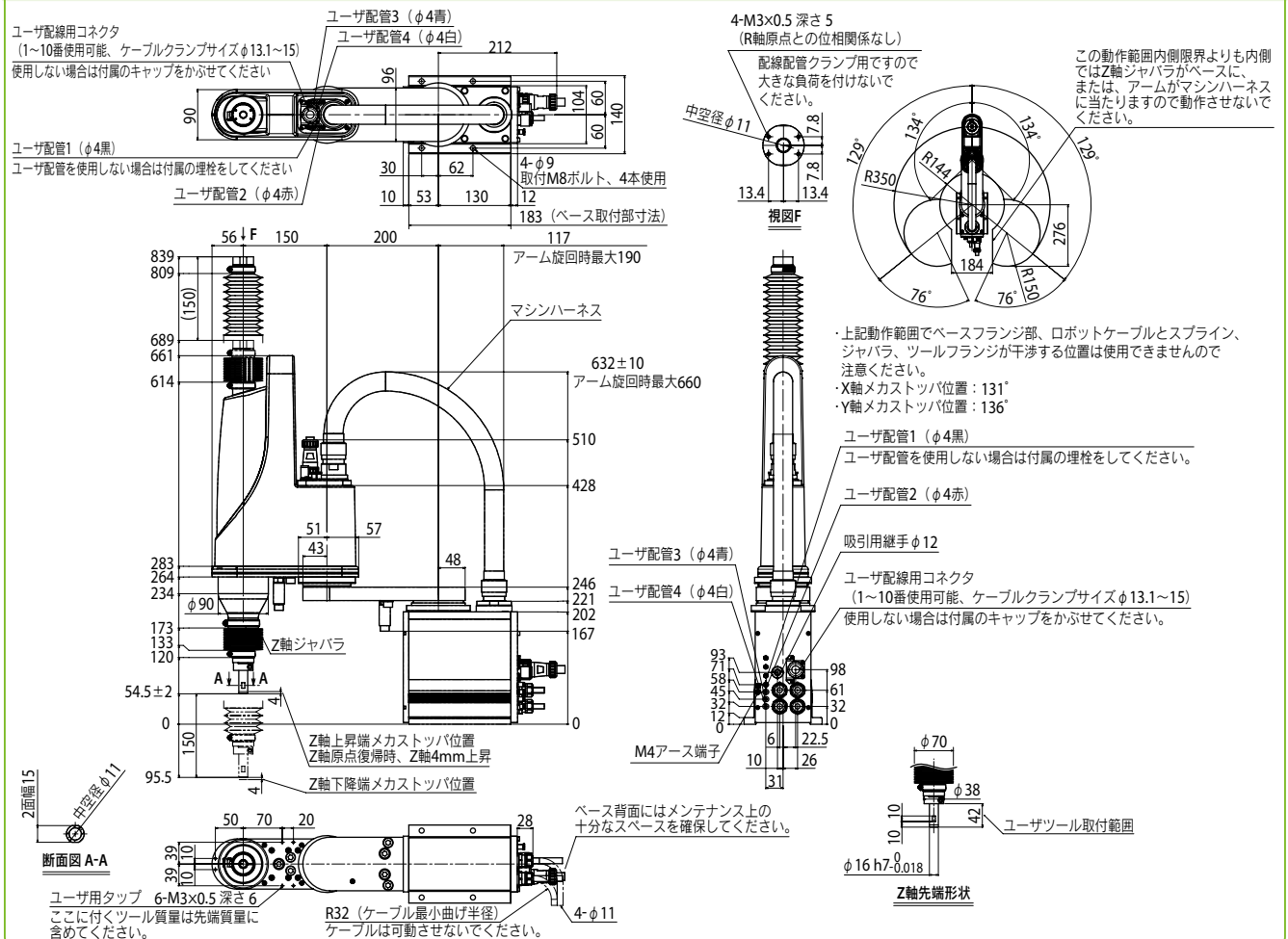
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

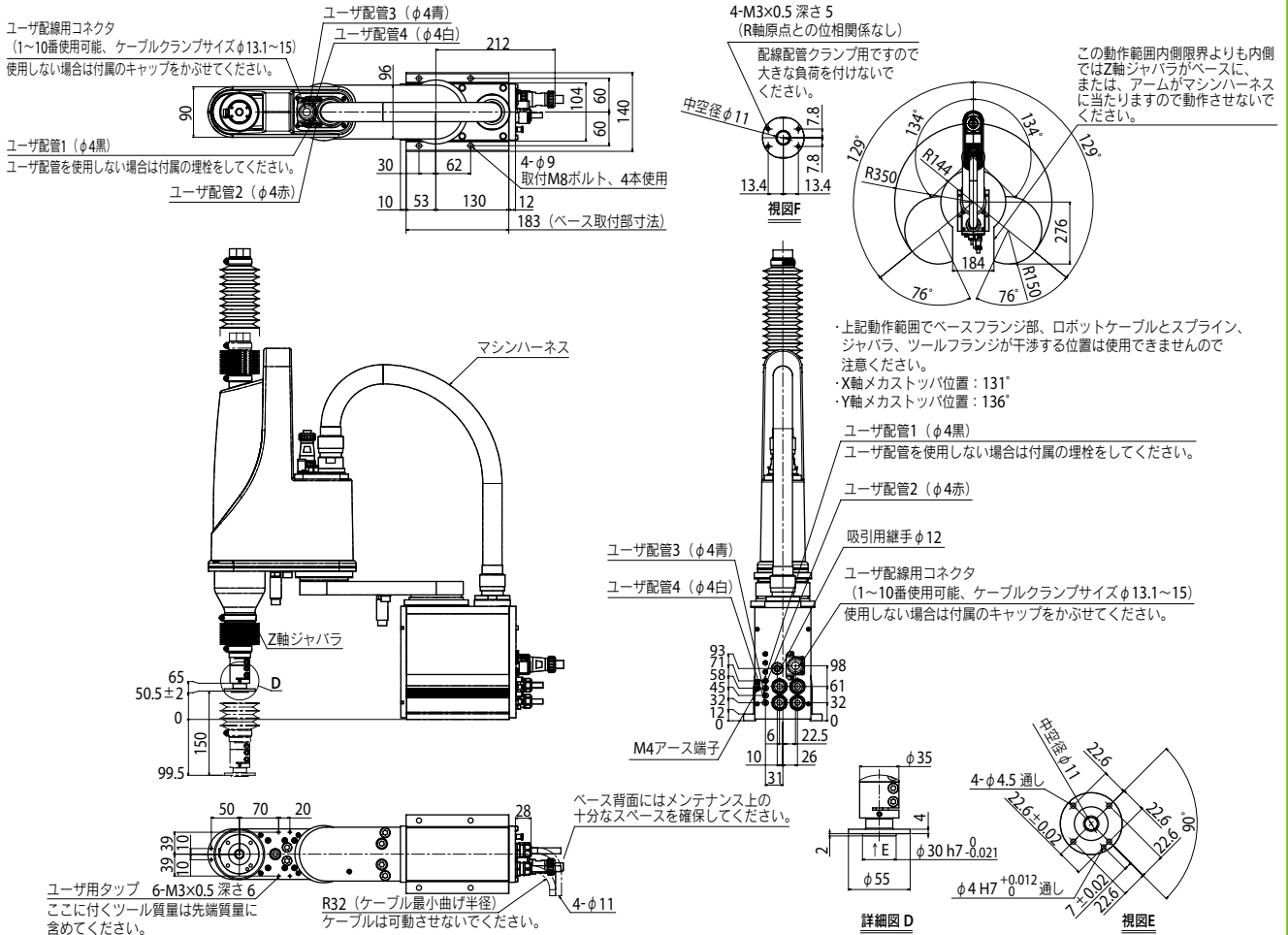
- \* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK350XGC



## YK350XGC ツールフランジ取付仕様



# YK400XGC

クリーンタイプ: 小型



- アーム長 400mm
- 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK400XGC-150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ンパ ッテ リ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	---------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様				
アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	22.5 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD *4			
吸引量エア	30 N ℓ /min *5			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- \*2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- \*3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- \*5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

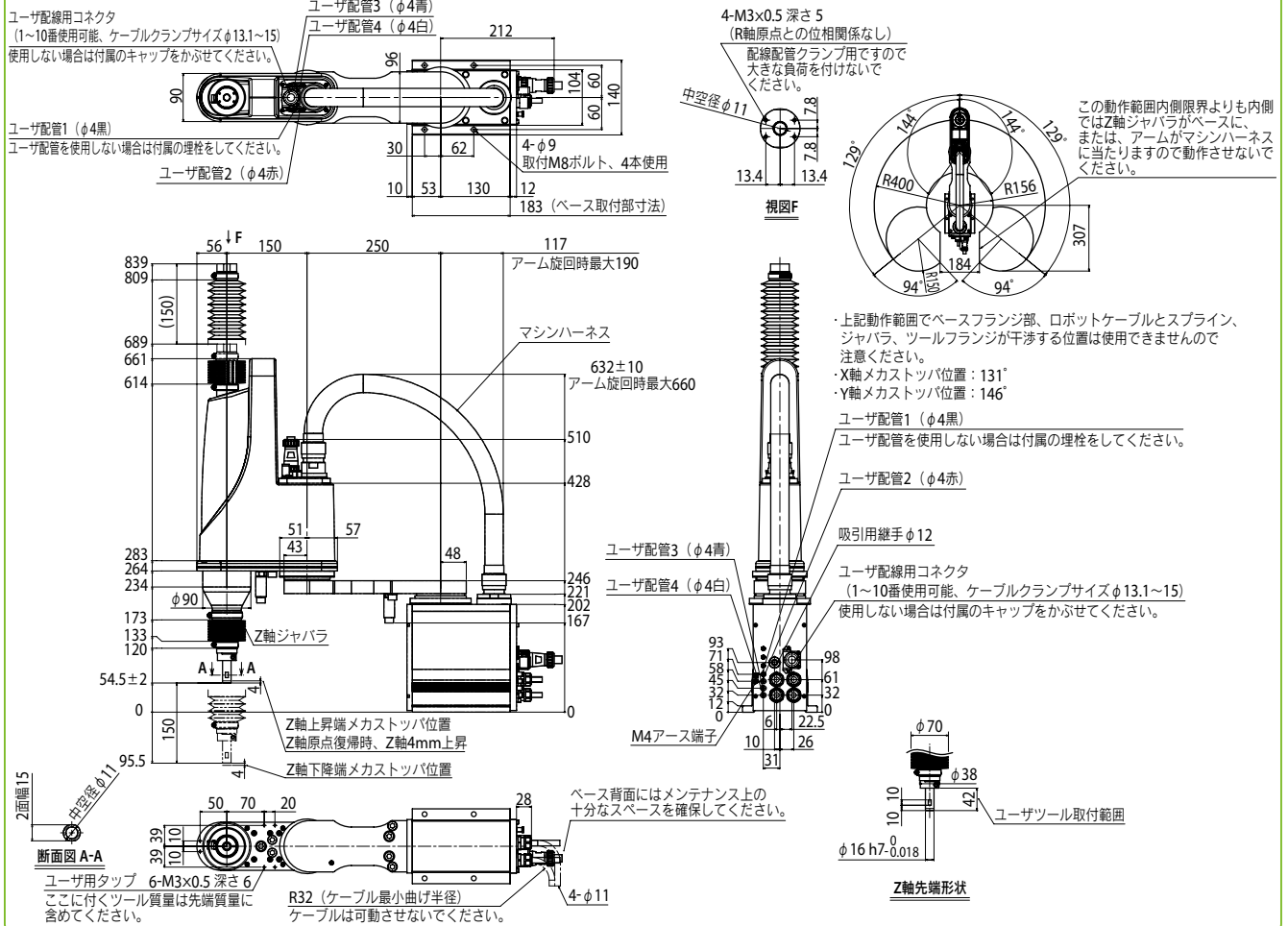
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントレース リモートコマンド オンライン命令

- \* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
- \* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行います。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XGC



YK400XGC ツールフランジ取付仕様

ユーザ配線用コネクタ

(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

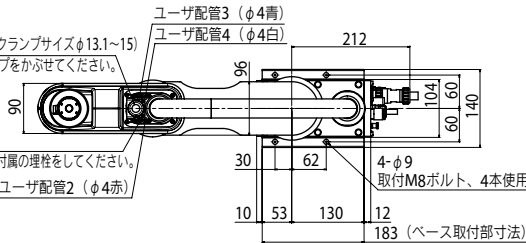
ユーザ配管1 (φ4黒)

ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)

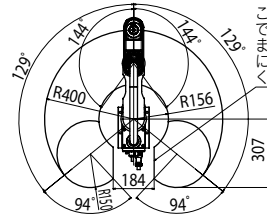
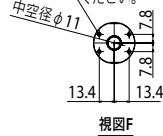
ユーザ配管3 (φ4青)

ユーザ配管4 (φ4白)



4-M3×0.5 深さ 5  
(R軸原点との位相関係なし)

配線配管クランプ用ですので  
大きな負荷を付けないで  
ください。



この動作範囲内側限界よりも内側  
ではZ軸ジャバラがベースに、  
または、アームがマシンハーネス  
に当たりますので動作させないで  
ください。

・上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、  
ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんので  
ご注意ください。  
・X軸メカストップ位置：131°  
・Y軸メカストップ位置：146°

ユーザ配管1 (φ4黒)  
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)

吸引用継手φ12

ユーザ配線用コネクタ

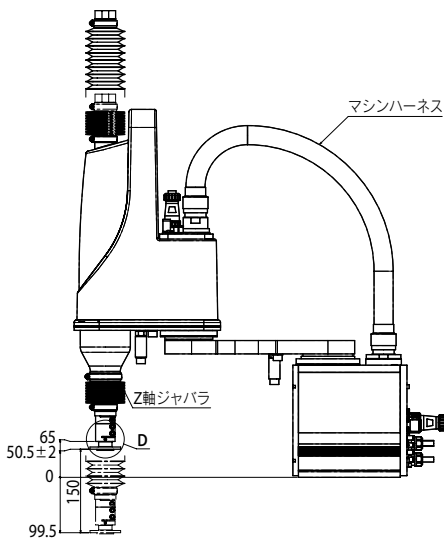
(1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15)  
使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管3 (φ4青)

ユーザ配管4 (φ4白)

93  
71  
58  
45  
32  
12  
0  
M4アース端子  
10  
26  
31

98  
61  
32  
0  
22.5  
26  
31

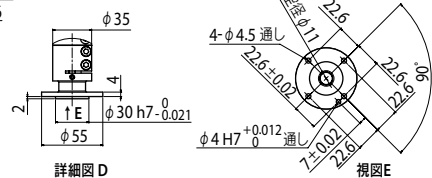


ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ 6  
ここに付くツール質量は先端質量に  
含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。

ベース背面にはメンテナンス上の  
十分なスペースを確保してください。

4-φ11



詳細図D

# YK400XEC-4

クリーンタイプ: 小型

ハイコストパフォーマンスモデル



- アーム長 400mm
- 最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK400XEC - 4 - 150**

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ブレーキ解除スイッチ 無記入: なし BS: あり	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	<b>RCX340-4</b>	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA~E (OPA~E)	アプソバッテリー
--------	--------	---------	---------------------------------	-----------------------------------------	-----------------	-----------------	------	------------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲	±132°	±145°	—	±360°
モータ出力 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		6 m/sec		1.1 m/sec	2600° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		18 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア		55 Nℓ /min *4			

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

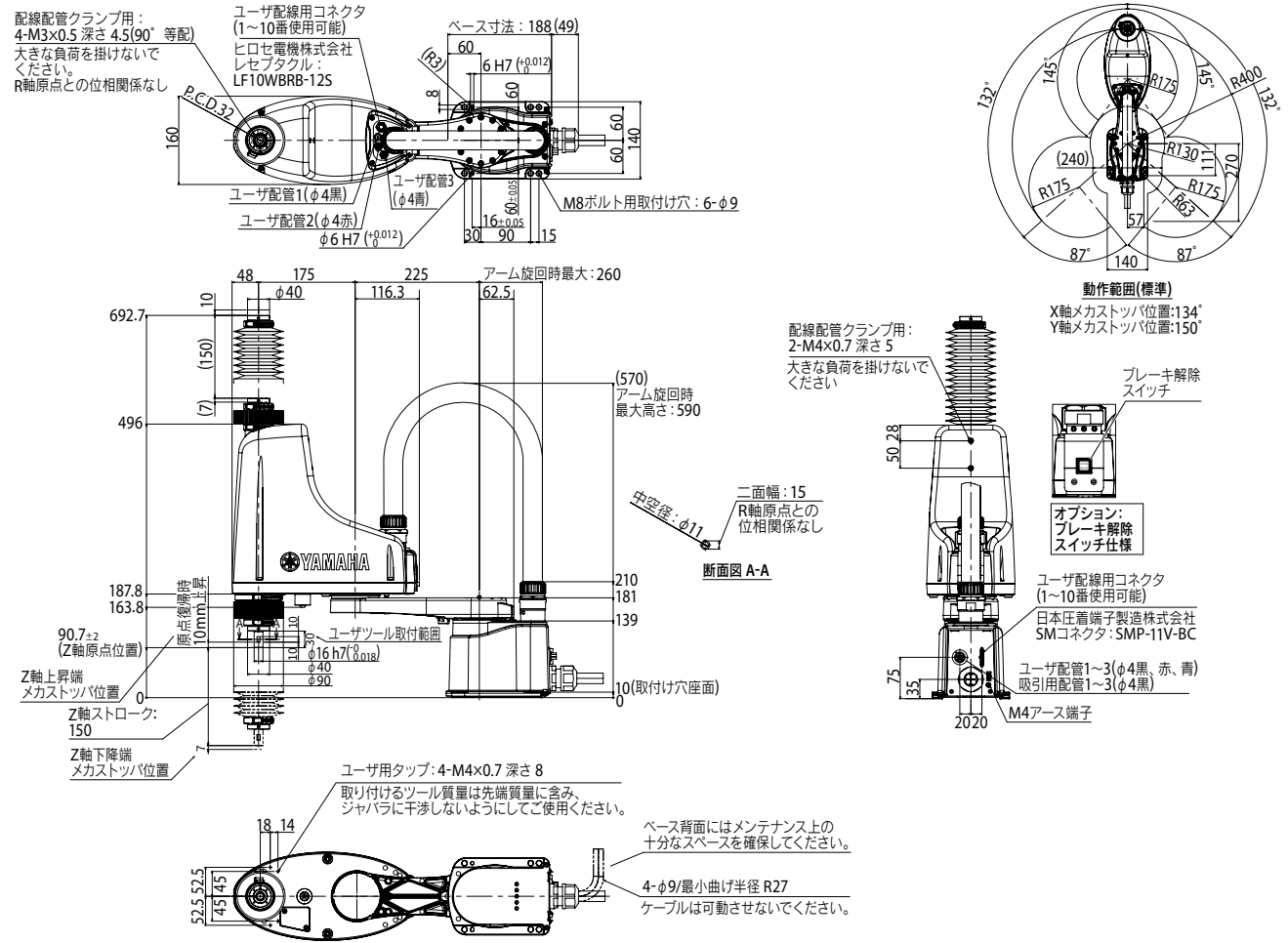
\* Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中  
通しすることができます。詳細はマニュアル(設置マニ  
ュアル)をご参照ください。

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制  
限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

\* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具  
(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル  
(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトより  
ダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK400XEC-4





# YK500XGLC

クリーンタイプ: 中型

●アーム長 500mm ●最大可搬質量 4kg

## ■注文型式

**YK500XGLC - 150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプ ン パ テ リ
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	------------------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

## ■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	25 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD*4			
吸引量エアー	30 Nℓ / min*5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。  
 ※3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。  
 ※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## ■適用コントローラ

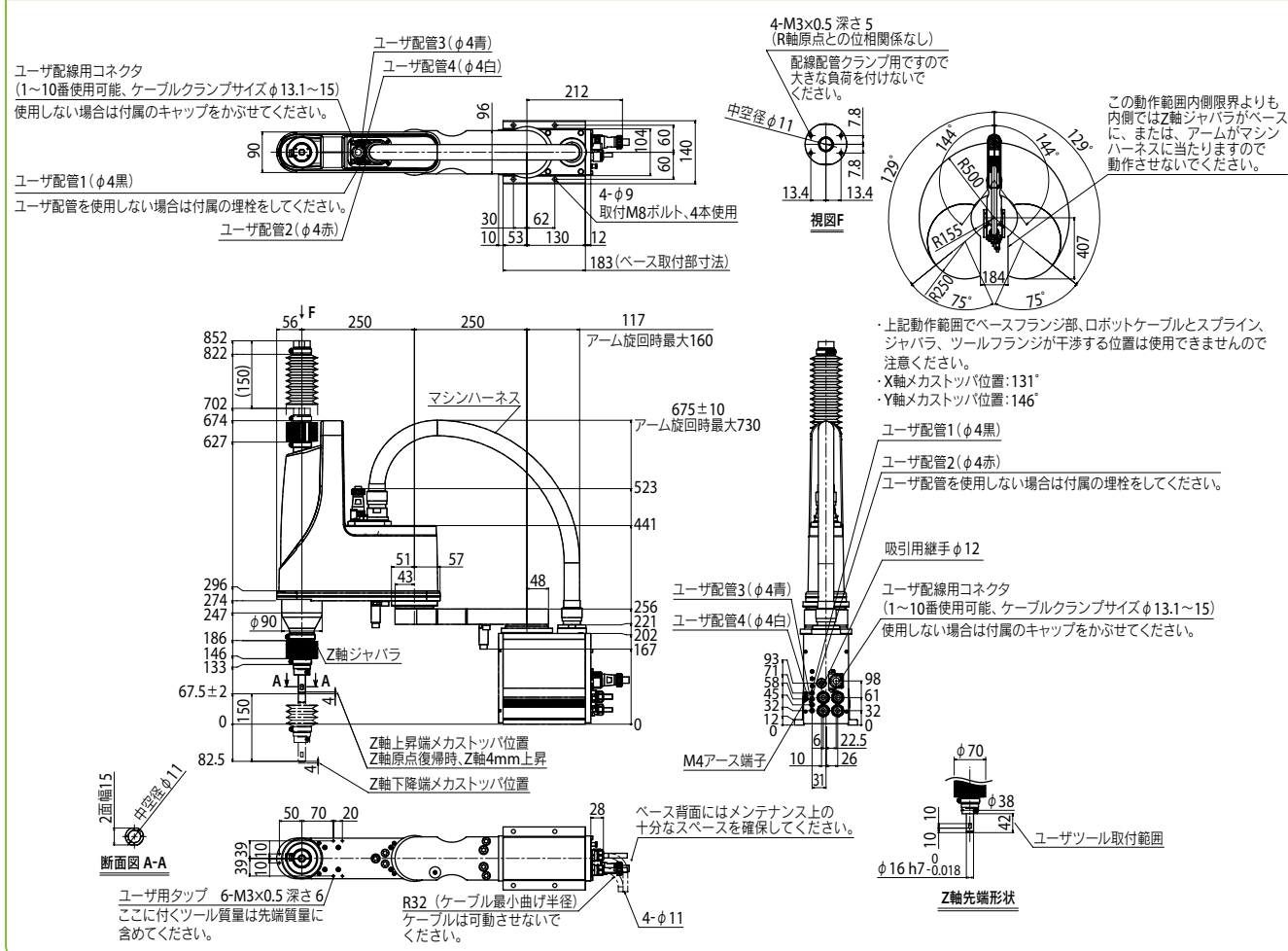
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

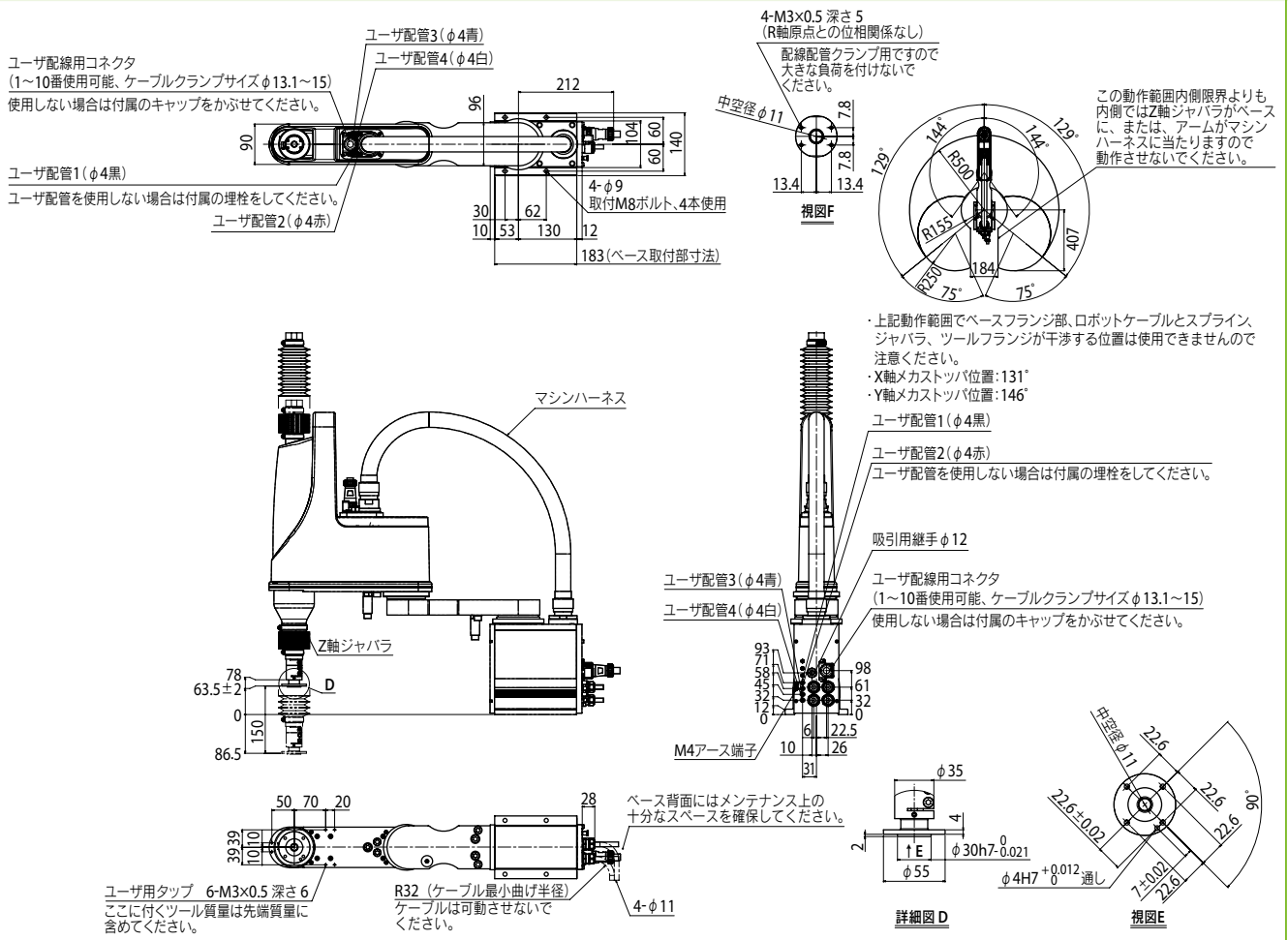
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XGLC



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- 単軸
- 直交
- スカラ

## YK500XGLC ツールフランジ取付仕様



# YK500XC

クリーンタイプ: 中型



- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

<b>YK500XC</b>			<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	250 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
アーム長	500 mm			
回転範囲	±120°	±142°	—	±180°
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	4.9 m/sec		1.7 m/sec	876° / sec
最大可搬質量	10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.53 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.12 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	31 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3			
吸引量エア	60 Nℓ / min*4			

- \*1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 \*2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 \*3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブローア使用时。  
 \*4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

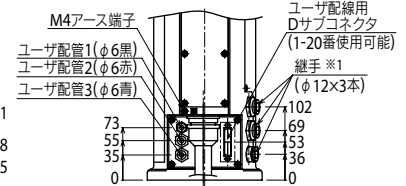
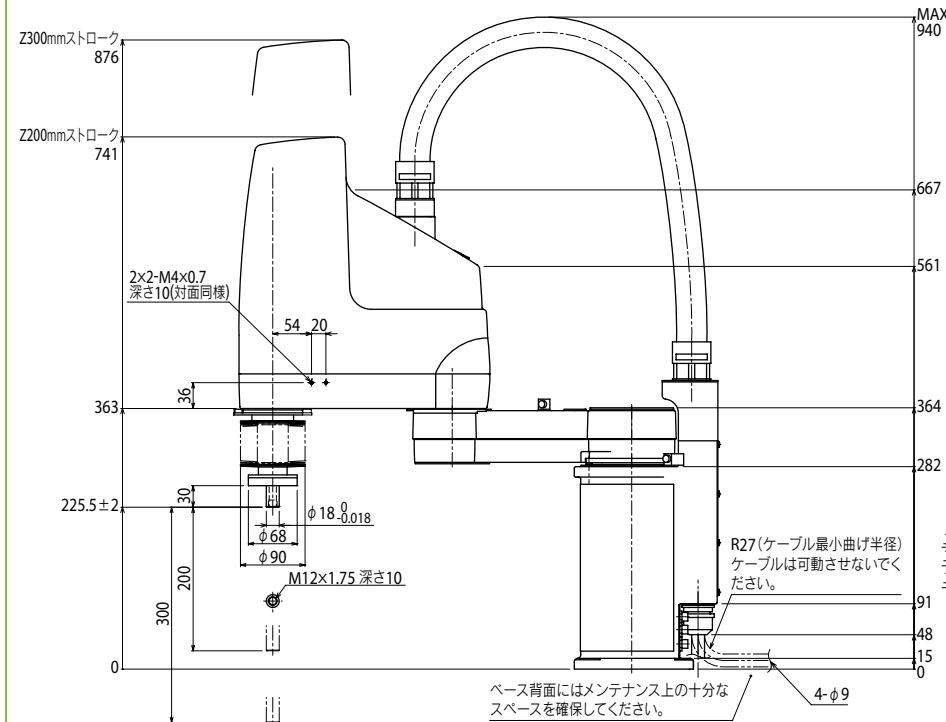
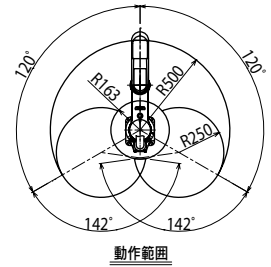
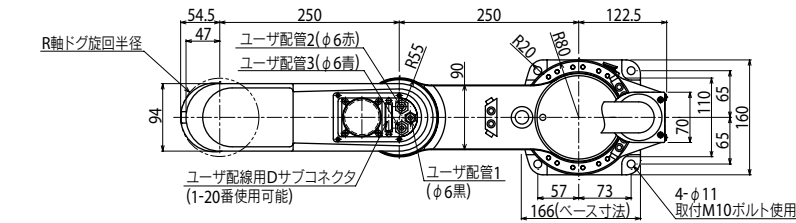
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK500XC



# YK510XEC-10

クリーンタイプ: 中型

● ハイコストパフォーマンスモデル



- アーム長 510mm
- 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK510XEC-10-200**

ロボット本体 - 最大可搬質量 Z軸ストローク

ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ
無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり

ケーブル長
3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA~E (OPA~E)

アプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様) 9kg (ツールフランジありの場合)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント*3		0.3 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配線 (外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア		60 Nℓ / min *4			

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

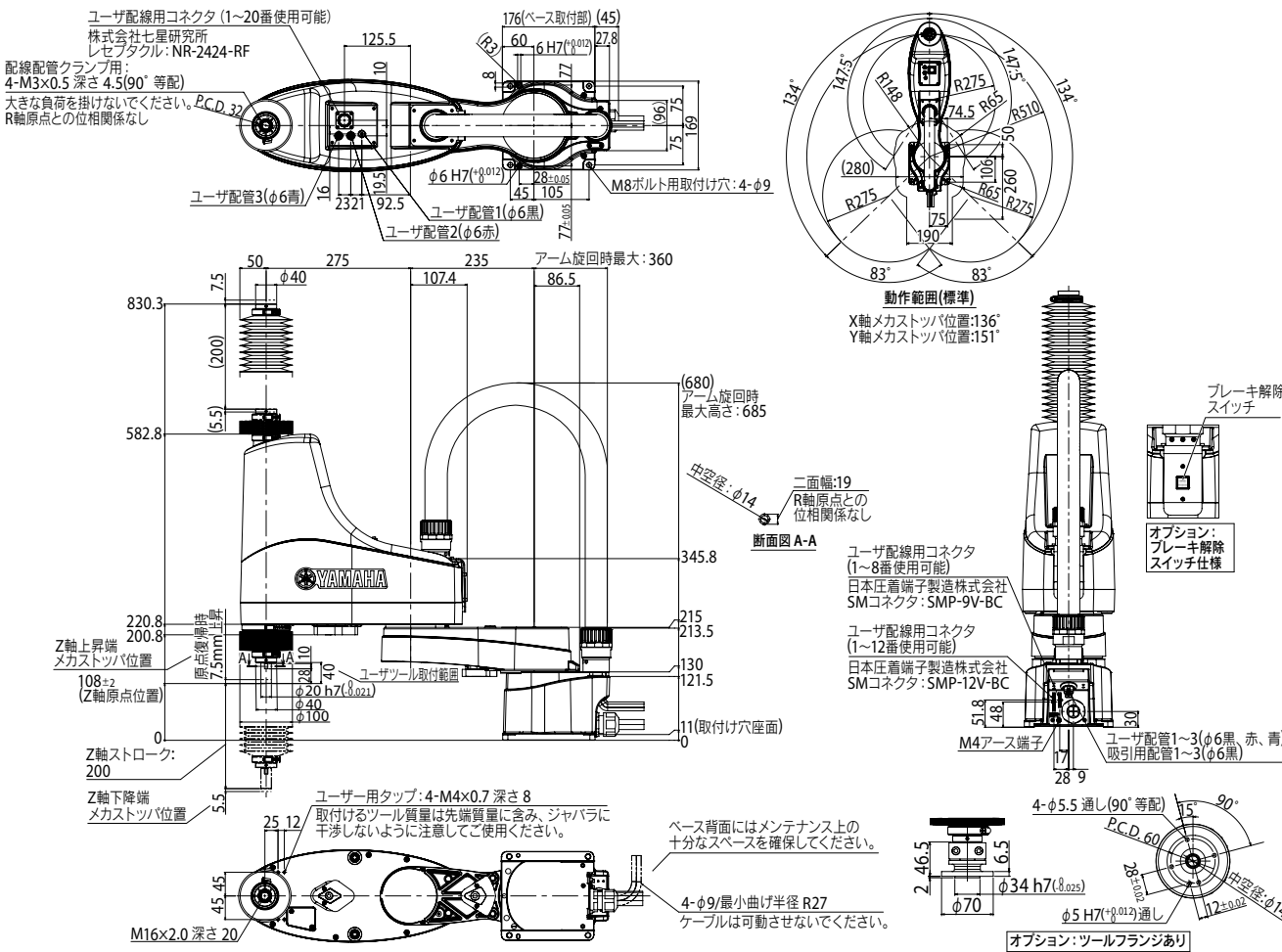
※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線管を通じることができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行います。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK510 XEC-10



# YK600XGLC

クリーンタイプ: 中型

●アーム長 600mm ●最大可搬質量 4kg

## 注文型式

**YK600XGLC - 150** **S** **RCX340-4**

ロボット本体	Z軸ストローク 150:150mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	中通しシャフト S:あり	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソ バッテリー
--------	----------------------	---------------------------	-----------------	--------------------------------------	-------------------	------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	--------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	350 mm	250 mm	150 mm	—
アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
回転範囲	±129°	±144°	—	±360°
モータ出力 AC	200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004°
最高速度	4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020°/sec
最大可搬質量	4 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2	0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント*3	0.05 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)	φ4 × 4			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	26 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) + ESD*4			
吸引量エアー	30 Nℓ / min*5			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 上下移動25 mm, 水平移動300 mmの往復動作時(相位置決めアーチモーション)。
- ※3. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
- ※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XGLC

ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)  
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

ユーザ配管2 (φ4赤)

ユーザ配管3 (φ4青)  
ユーザ配管4 (φ4白)

4-M3×0.5 深さ5 (R軸原点との位相関係なし)  
配線配管クランプ用ですので大きな負荷を付けてください。

中空径φ11

この動作範囲内側限界よりも内側では、アームがマシンハーネスに当たりますので動作させないでください。

アーム回転時最大170

アーム回転時最大740

マシンハーネス

Z軸ジャバラ

Z軸上昇端メカストッパ位置  
Z軸原点復帰時、Z軸4mm上昇  
Z軸下降端メカストッパ位置

ベース背面にはメンテナンス上の十分なスペースを確保してください。

ユーザ用タップ 6-M3×0.5 深さ6  
ここに付くツール質量は先端質量に含めてください。

R32 (ケーブル最小曲げ半径)  
ケーブルは可動させないでください。

4-φ11

φ16 h7-0.018

Z軸先端形状

吸引用継手φ12

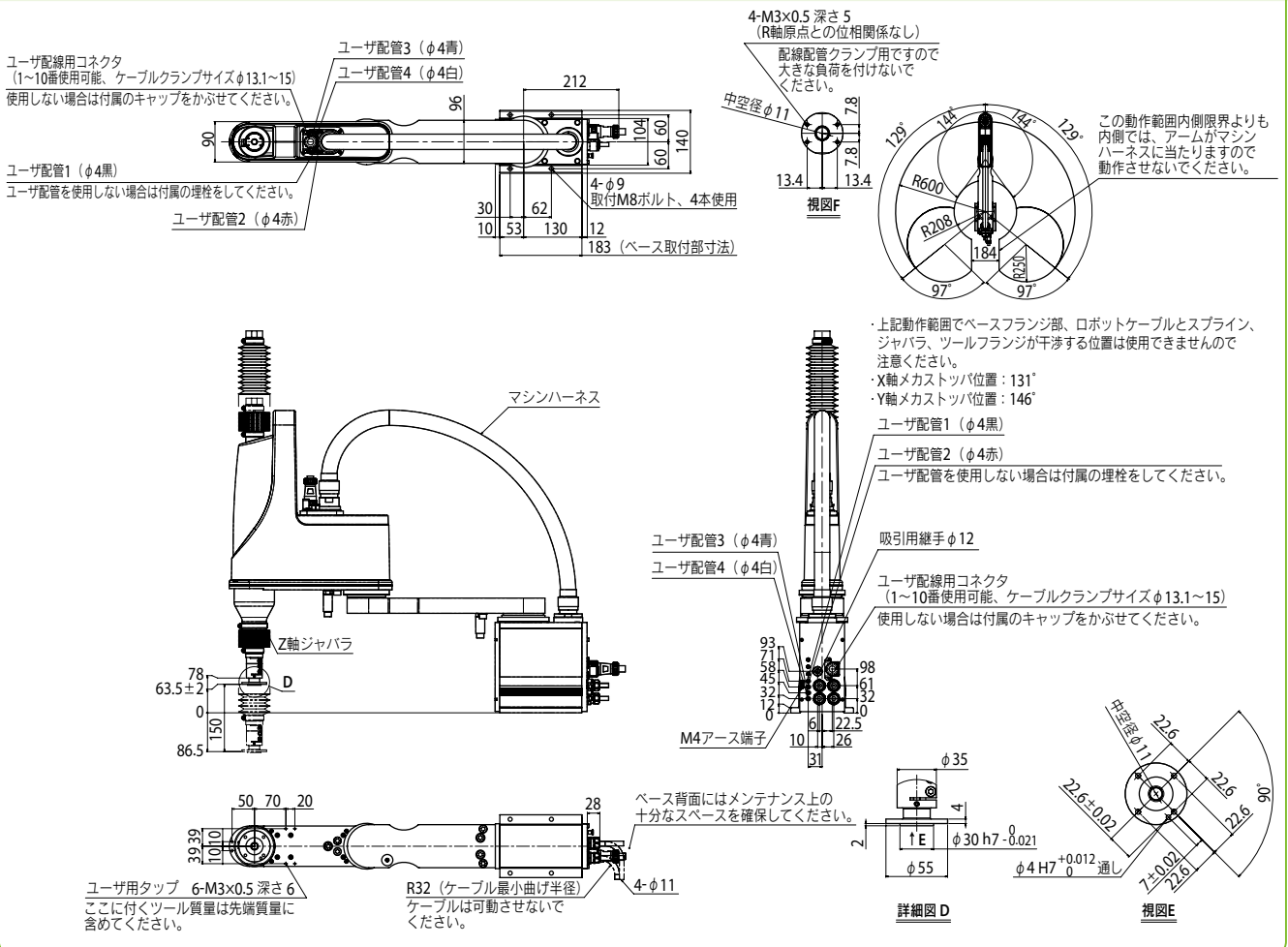
ユーザ配線用コネクタ (1~10番使用可能、ケーブルクランプサイズφ13.1~15) 使用しない場合は付属のキャップをかぶせてください。

ユーザ配管1 (φ4黒)  
ユーザ配管2 (φ4赤)  
ユーザ配管を使用しない場合は付属の埋栓をしてください。

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブルとスプライン、ジャバラ、ツールフランジが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。  
・X軸メカストッパ位置: 131°  
・Y軸メカストッパ位置: 146°

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- 単軸
- 直交
- スカラー

## YK600XGLC ツールフランジ取付仕様



# YK600XC

クリーンタイプ: 中型



●アーム長 600mm ●最大可搬質量 10kg

## 注文型式

<b>YK600XC</b>			<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 300:300mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	200 mm	300 mm
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		5.6 m/sec		1.7 m/sec	876°/sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント <sup>※2</sup>		0.12 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		33 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 <sup>※3</sup>			
吸引量エア		60 Nℓ / min <sup>※4</sup>			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

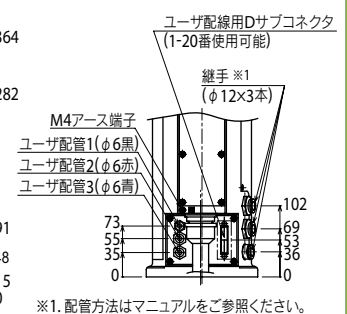
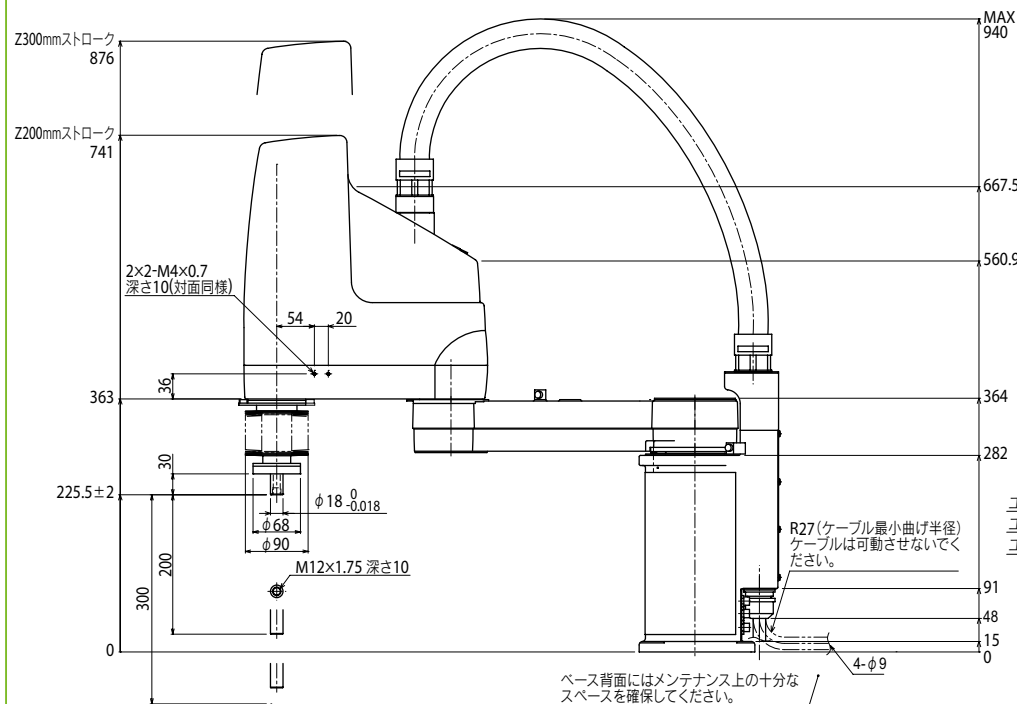
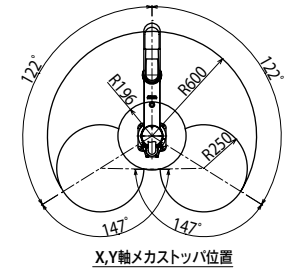
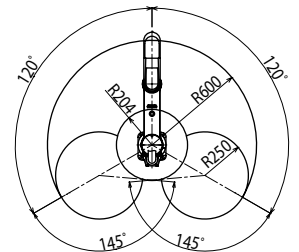
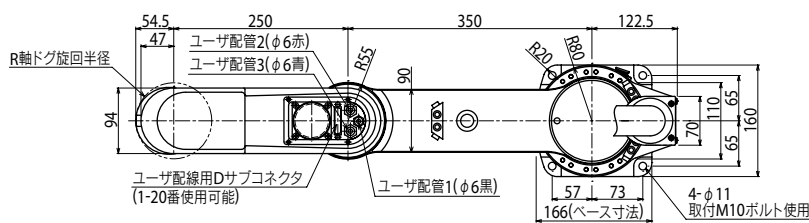
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK600XC



# YK610XEC-10

クリーンタイプ: 中型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 610mm ●最大可搬質量 10kg



## 注文型式

**YK610XEC-10-200**

ロボット本体 最大可搬質量 Z軸ストローク

ツールフランジ  
無記入: なし  
F: あり

ブレーキ解除スイッチ  
無記入: なし  
BS: あり

ケーブル長  
3L: 3.5m  
5L: 5m  
10L: 10m

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御種別

安全規格

オプションA~E (OPA~E)

アパノバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	335 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		8.6 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様) 9kg (ツールフランジありの場合)			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時*2				0.44 sec	
R軸許容慣性モーメント*3				0.3 kgm <sup>2</sup>	
ユーザ配線				0.2 sq × 20 本	
ユーザ配管 (外径)				φ6 × 3 本	
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エア		60 Nℓ / min *4			

※1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。

※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。

※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

※4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

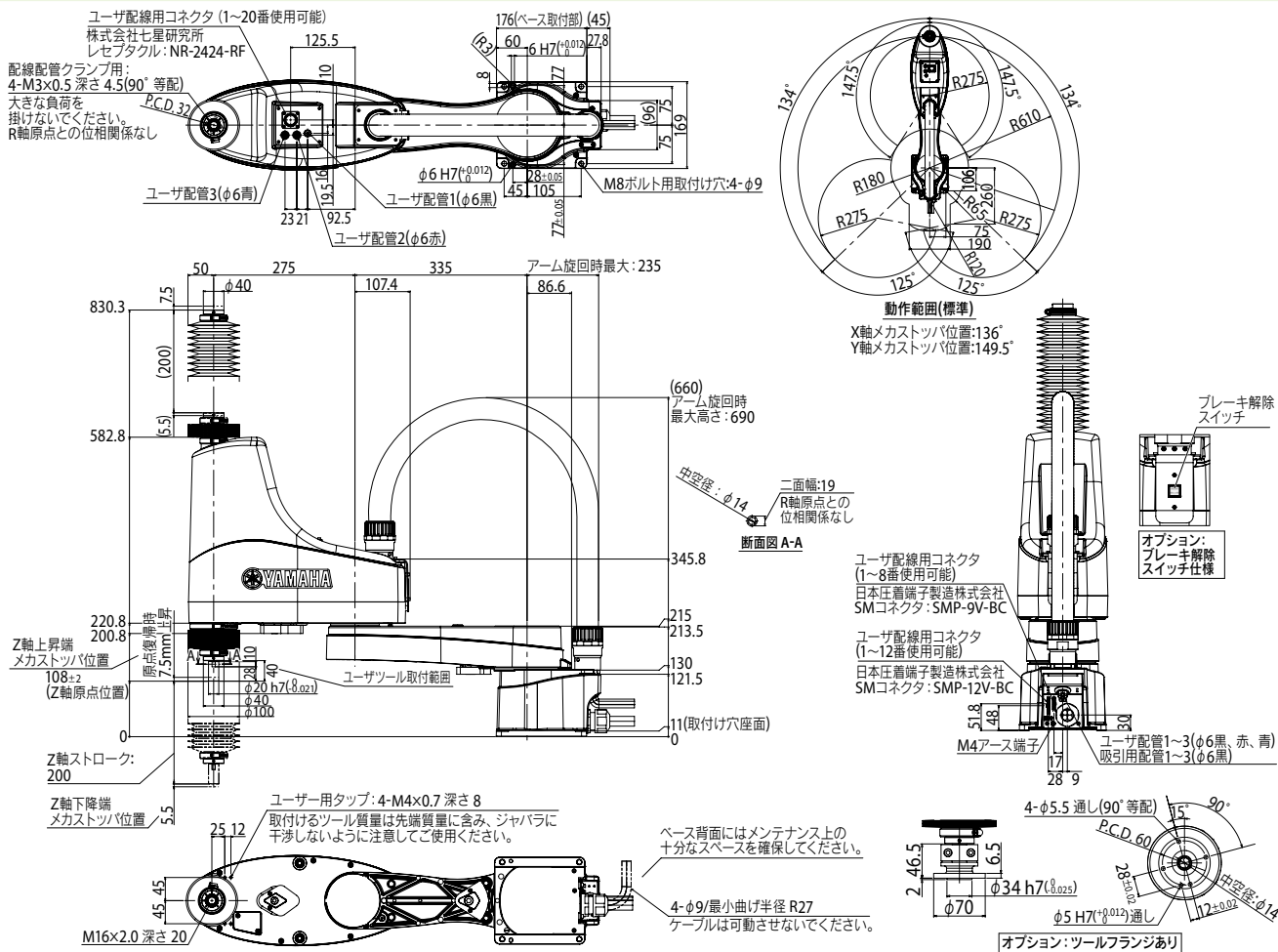
※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中  
通しすることができます。詳細はマニュアル (設置マニ  
ュアル) をご参照ください。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制  
限することができます。(出荷時は最大可動範囲)  
詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具  
(オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル  
(設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトより  
ダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK610 XEC-10





# YK700XC

クリーンタイプ: 大型



●アーム長 700mm ●最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK700XC</b>			<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御機能	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		6.7 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量		57 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エア		60 Nℓ / min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。  
 ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。  
 ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。  
 ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

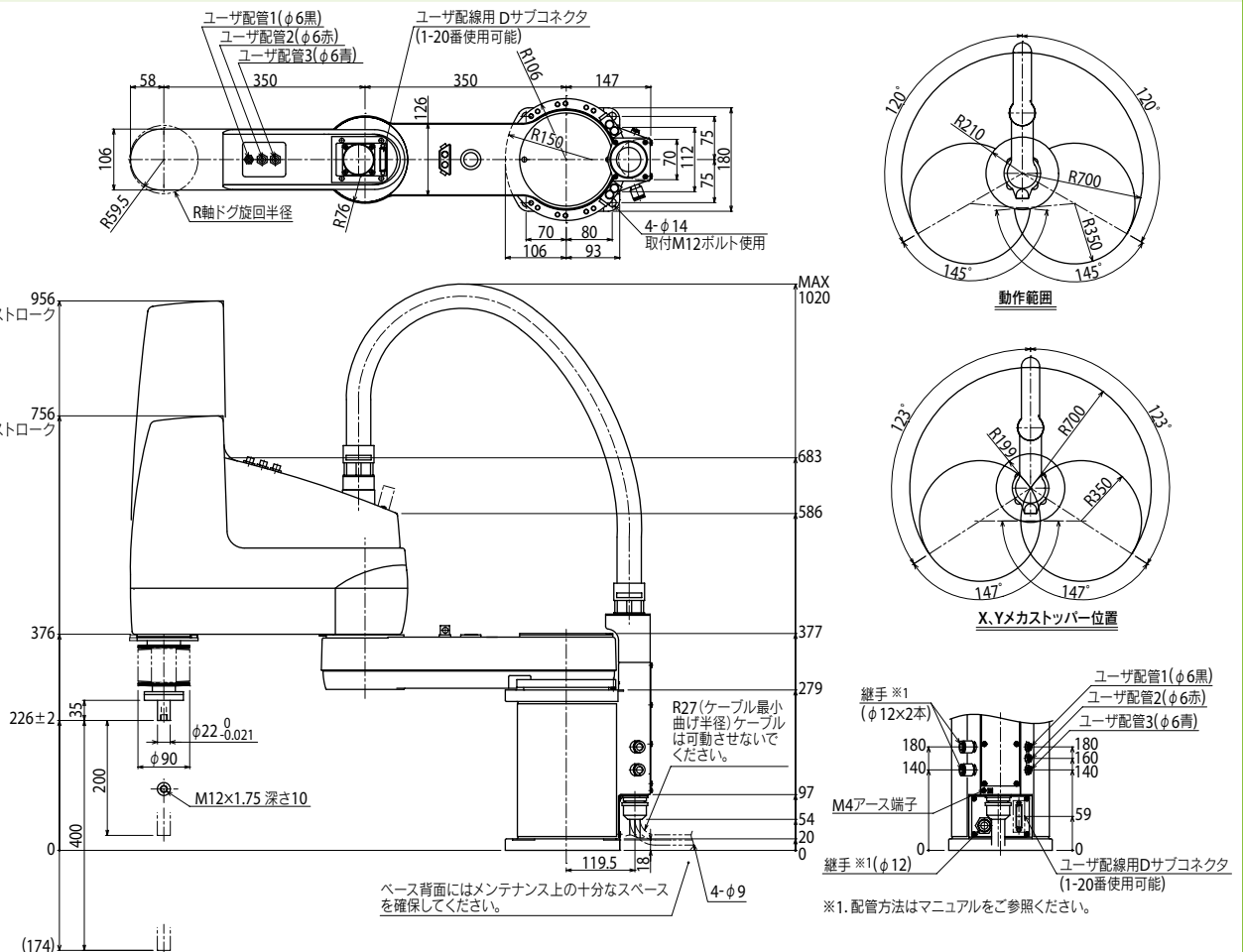
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK700XC



# YK710XEC-10

クリーンタイプ: 大型

● ハイコストパフォーマンスモデル



● アーム長 710mm ● 最大可搬質量 10kg

## 注文型式

**YK710XEC-10-200**

ロボット本体 - 最大可搬質量 Z軸ストローク

ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ
無記入: なし F: あり	無記入: なし BS: あり

ケーブル長
3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

**RCX340-4**

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA~E (OPA~E)

アプバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.632**

## 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134°	±147.5°	—	±360°
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	直結		タイミングベルト	
	モータ ~ 減速機 減速機 ~ 出力	直結		タイミングベルト	
繰り返し位置決め精度*1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01°
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600°/sec
最大可搬質量		10kg (通常仕様)		9kg (ツールフランジありの場合)	
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント*2		0.3 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管 (外径)		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1. ソフトリミット 2. メカストップ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量		28 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		60 Nℓ / min *4			

- \*1. 周囲温度一定時の値です (X, Y軸)。
- \*2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
- \*3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- \*4. ±1Nℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

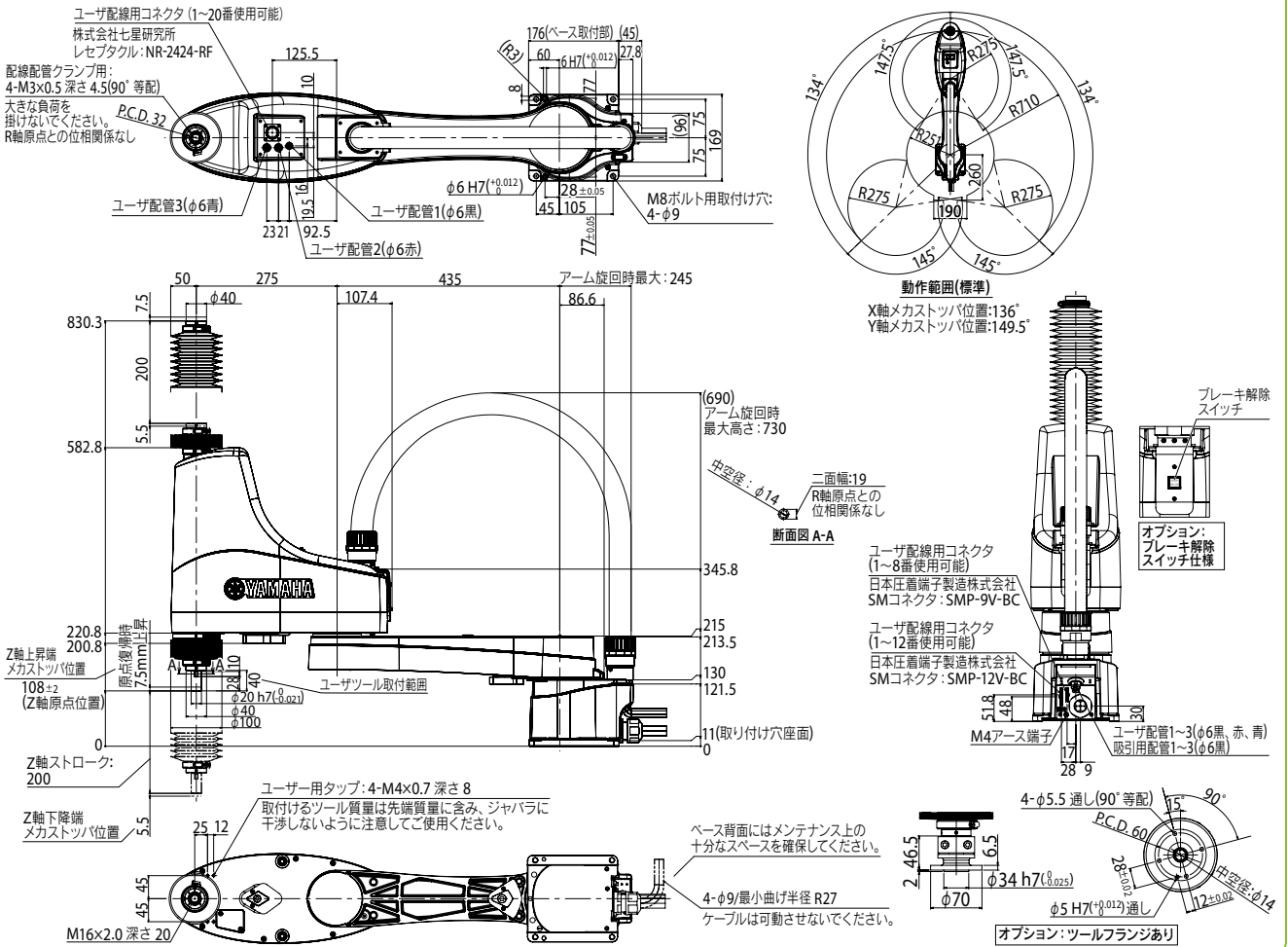
\* Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を通すことができます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

\* 可動範囲は、X, Y軸のメカストップを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

\* 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社ウェブサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK710 XEC-10



# YK800XC

クリーンタイプ: 大型



- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg

## ■ 注文型式

**YK800XC**

ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	<b>RCX340-4</b>								
			適用コントローラ / 制御精度	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アプソバッテリー	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
アーム長	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	7.3 m/sec		1.7 m/sec	600° / sec
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.32 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配線(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m		オプション: 5 m, 10 m	
本体質量	58 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3			
吸引量エア	60 Nℓ / min*4			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、吸引プロア使用時。
- ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

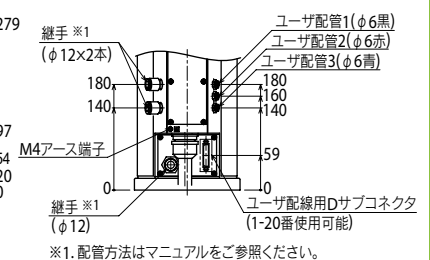
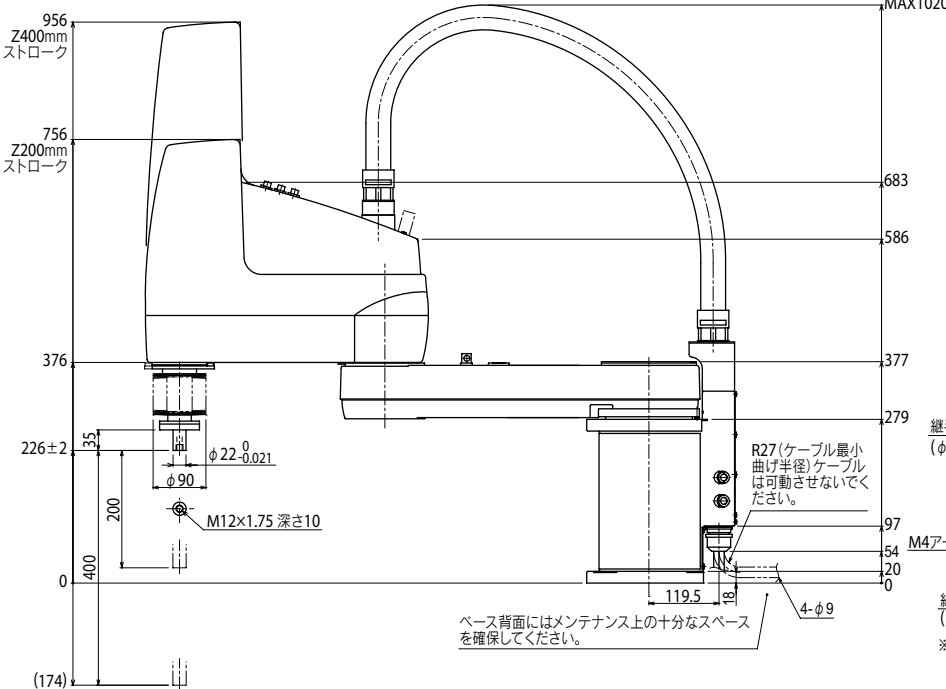
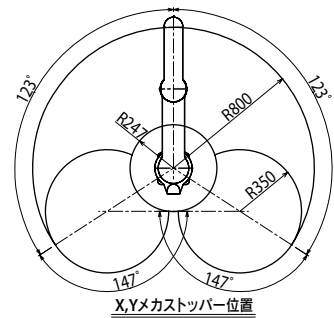
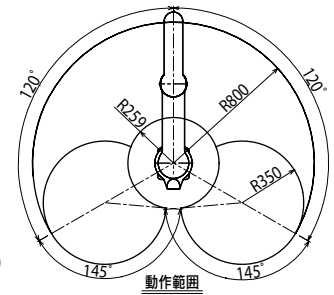
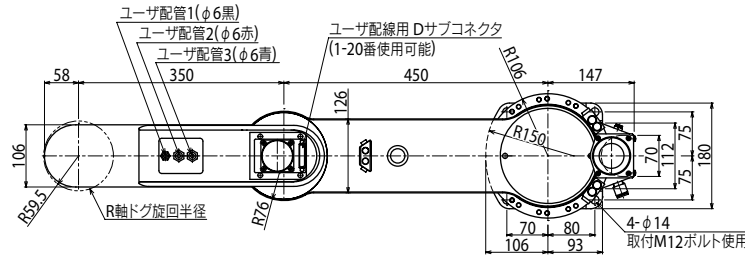
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK800XC



# YK1000XC

クリーンタイプ: 大型



- アーム長 1000mm
- 最大可搬質量 20kg

## 注文型式

<b>YK1000XC</b>			<b>RCX340-4</b>							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	オプションC (OPC)	オプションD (OPD)	オプションE (OPE)	アンプ/バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.632**

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	550 mm	450 mm	200 mm / 400 mm	—
アーム長	550 mm	450 mm	200 mm / 400 mm	—
回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC	800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度	8.0 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量	20 kg			
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時	0.60 sec			
R軸許容慣性モーメント*2	0.32 kgm <sup>2</sup>			
ユーザ配線	0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管(外径)	φ6 × 3			
動作リミット設定	1.ソフトリミット 2.メカストップ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			
本体質量	59 kg			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当*3			
吸引量エア	60 N ℓ / min*4			

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X, Y軸)。
- ※2. 先端質量, R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
- ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース), 吸引プロア使用時。
- ※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

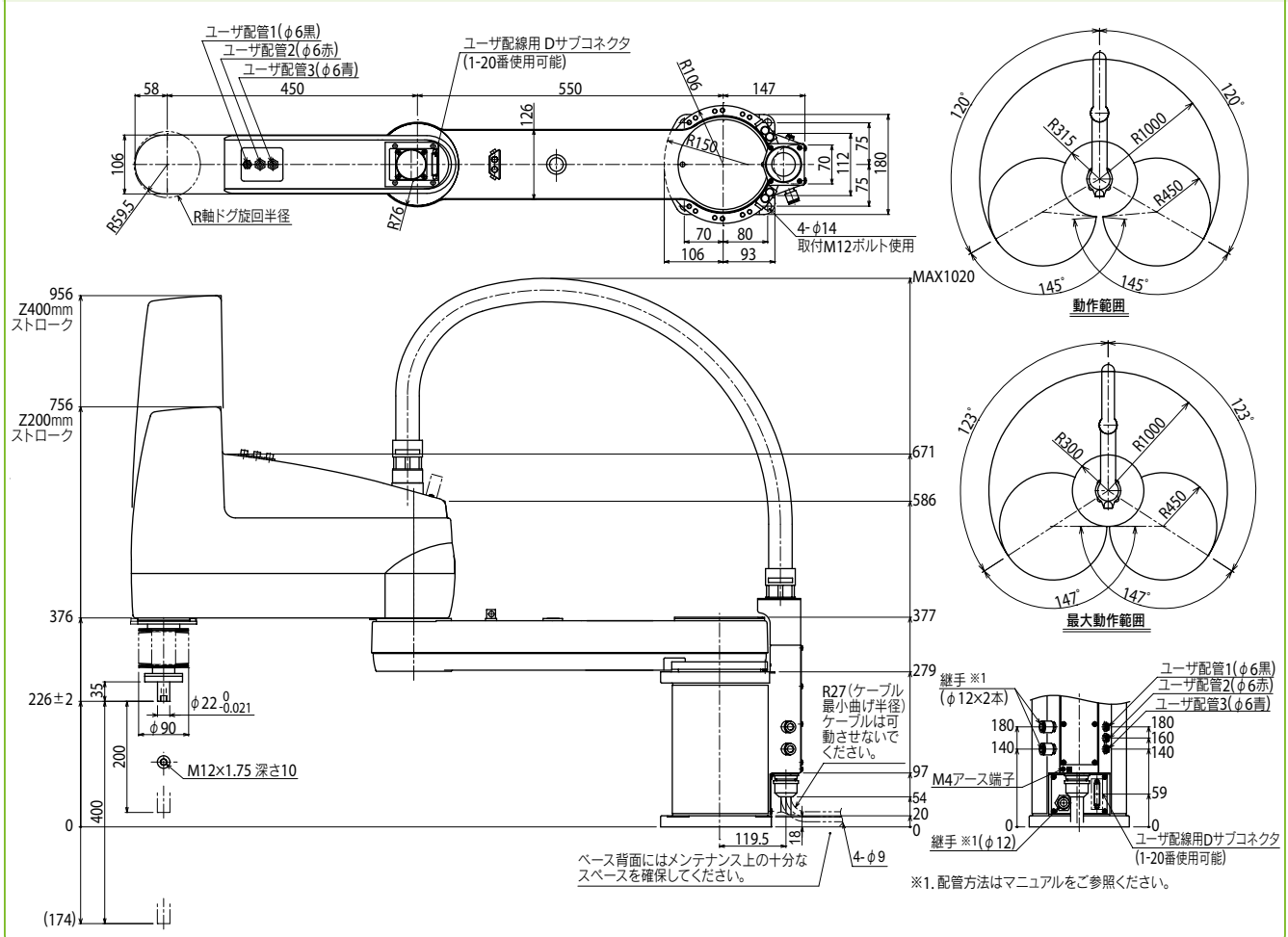
## 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストップの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

## YK1000XC





## ヤマハロボットコントローラ

# CONTROLLER

## CONTENTS

### LCMR200 / GXシリーズ用コントローラ

YHX ..... 562

### LCM100用コントローラ

LCC140 ..... 572

### ポジショナ

EP-01 ..... 578

TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P ..... 588

### ドライバ

TS-SD ..... 598

RDV-X/RDV-P ..... 602

### コントローラ

ERCD ..... 608

SR1-X/SR1-P ..... 614

RCX320 ..... 622

RCX340 ..... 632

### オプション詳細

- パソコン用サポートソフト
  - TS-Manager/EP-Manager ..... 642
  - POPCOM+ ..... 644
  - RDV-Manager ..... 646
  - RCX-Studio 2020 ..... 648
- ハンディターミナル
  - HT1/HT1-D ..... 650
  - HT2/HT2-D ..... 651

- プログラミングボックス
  - HPB/HPB-D ..... 652
  - PBX/PBX-E ..... 653
- LCDモニタオプション
  - TS-Monitor ..... 654
- タッチパネル表示器
  - Pro-face ..... 655
- 省配線フィールドネットワークシステム (NETWORK)
  - YHX ..... 656
  - LCC140 ..... 657
  - TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P ..... 658
  - SR1-X/SR1-P ..... 659
  - RCX320/RCX340 ..... 660

### ロボットビジョン

RCXiVY2+ System ..... 664

### 電動グリッパ

YRG Series ..... 672

- 小型シングルカムタイプ
  - YRG-2005SS ..... 673
- シングルカムタイプ
  - YRG-2010S/2815S/4225S ..... 674
- ダブルカムタイプ
  - YRG-2005W/2810W/4220W ..... 675
- ねじタイプストレート形
  - YRG-2020FS/2840FS ..... 676

- ねじタイプティー形
  - YRG-2020FT/2840FT ..... 677
- 三爪タイプ
  - YRG-2004T ..... 678
  - YRG-2013T/2820T/4230T ..... 679

- ユニオン/アール
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- ユニオン/アール
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- ユニオン/アール
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XY-X
- ヒック&スレーブ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- ロボット
- ボタシヨナ
- バリエーション
- ドラッグ
- ロボット
- コントローラ
- RCXiVY2+
- 電動グリッパ
- オプション

# コントローラ特長一覧

## LCMR200 / GXシリーズ用

ロボットコントローラ

### YHX

リニアコンベアモジュール … LCMR200  
単軸ロボット …… GXシリーズ

**P.562**



## LCM100用

ロボットコントローラ

### LCC140

リニアコンベアモジュール … LCM100

**P.572**



運転方法	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	10,000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V ±10%以内 主電源 単相AC200V～230V ±10%以内
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™

## 1軸用

単軸ロボットポジション

### EP-01

単軸ロボット …… Robonityシリーズ  
ABAS/AGXS/ABAR

**P.578**



運転方法	ポイントトレース/リモートコマンド
ポイント数	255ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V ±10% 主電源 単相AC200V～230V ±10%
原点復帰方式	アブソリュート
フィールドネットワーク	CC-Link V2、EtherNet/IP™ EtherNet/IP™、PROFINET

単軸ロボットポジション

### TS-S2/TS-SH

ステッピングモータ  
単軸ロボット …… TRANSERVO シリーズ\*

**P.588**

\*SG07はTS-SHのみ対応



運転方法	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	255ポイント
入力電源	制御電源 DC24V±10% 主電源 DC24V±10%
原点復帰方式	TS-S2：インクリメンタル TS-SH：アブソリュート、インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、 EtherNet/IP™、PROFINET

単軸ロボットポジション

### TS-X/TS-P

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ  
リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ

**P.588**



運転方法	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	255ポイント
入力電源	制御電源 AC100V仕様 単相AC100～115V ±10% AC200V仕様 単相AC200～230V ±10% 主電源 AC100V仕様 単相AC100～115V ±10% AC200V仕様 単相AC200～230V ±10%
原点復帰方式	TS-X：アブソリュート、インクリメンタル TS-P：インクリメンタル、セミアブソ
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、 EtherNet/IP™、PROFINET

単軸ロボットドライバ

### TS-SD

ステッピングモータ  
単軸ロボット …… TRANSERVO シリーズ

**P.598**



運転方法	パルス列
入力電源	制御電源 DC24V±10% 主電源 DC24V±10%
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	未対応

## 1軸用

単軸ロボットドライバ

### RDV-X/RDV-P

[RDV-X] 単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ  
[RDV-P] リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ

P.602



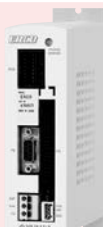
運転方法	パルス列
入力電源	制御電源 単相200~230V +10%、-15% 主電源 単相/三相200~230V +10%、-15%
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	未対応

単軸ロボットコントローラ

### ERCD

単軸ロボット …… T4L/T5L  
クリーン単軸ロボット … C4L/C5L

P.608



運転方法	パルス列/プログラム/ ポイントトレース/オンライン命令
ポイント数	1000ポイント
入力電源	DC24V ±10%以内
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	未対応

単軸ロボットコントローラ

### SR1-X/SR1-P

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ  
リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ

P.614



運転方法	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	1000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC100~115/200~230V ±10%以内 主電源 SR1-X05/SR1-X10 単相AC100~115/200~230V ±10%以内 SR1-X20 単相AC200~230V ±10%以内 SR1-P05/SR1-P10 単相AC100~115/200~230V ±10%以内 SR1-P20 単相AC200~230V ±10%以内
原点復帰方式	SR1-X アブソリュート、インクリメンタル SR1-P インクリメンタル、セミアブソ
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、PROFIBUS

## 1~2軸用

多軸ロボットコントローラ

### RCX320

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ  
リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ  
直交ロボット …… XY-Xシリーズ  
ピック&プレイス …… YP-Xシリーズ

P.622



運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	30000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V~230V ±10%以内 主電源 単相AC200V~230V ±10%以内
原点復帰方式	アブソリュート、インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、 Ethernet、PROFIBUS、PROFINET、 EtherCAT

## 1~4軸用

多軸ロボットコントローラ

### RCX340

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ  
リニア単軸 …… PHASERシリーズ  
直交ロボット …… XY-Xシリーズ  
スカラロボット …… YK-TW、YK-XG、YK-XE、  
YK-XGS、YK-XGP  
ピック&プレイス … YP-Xシリーズ








P.632



運転方法	プログラム/リモートコマンド/ オンライン命令
ポイント数	30000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V~230V ±10%以内 主電源 単相AC200V~230V ±10%以内
原点復帰方式	アブソリュート インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、 Ethernet、PROFIBUS、PROFINET、 EtherCAT









LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
YK-X  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドライバ  
ロボット  
電動クランプ  
オプション

# コントローラ仕様一覧表

区分		ロボットコントローラ		ロボットポジションナ					
名称		YHX	LCC140	EP-01	TS-S2	TS-SH	TS-X	TS-P	
外観									
運転方法		スタンダード プロファイル	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令	ポイントトレース/ リモートコマンド	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令				
対応ロボット	LCMR200	●	—	—	—	—	—	—	
	LCM100	—	●	—	—	—	—	—	
	GX	●	—	—	—	—	—	—	
	Robonity	—	—	●	—	—	—	—	
	TRANSERVO	—	—	—	● <sup>※2</sup>	●	—	—	
	FLIP-X	T4L/T5L/C4L/C5L	—	—	—	—	—	—	—
		上記以外のFLIP-X	—	—	—	—	—	●	—
	PHASER	—	—	—	—	—	—	●	
	XY-X	—	—	—	—	—	—	—	
	YK-X	—	—	—	—	—	—	—	
YP-X	—	—	—	—	—	—	—		
入力電源	制御電源	YHXコントローラの詳細ページにてご確認ください。	単相 AC 200～230V ±10%以内 (50/60Hz)	単相 AC200～230V ±10% (50/60Hz)	DC24V ±10%以内	● AC100V仕様 <sup>※1</sup> (105/110 ドライバ) 単相 AC100～115V ±10%以内 (50/60Hz)	● AC200V仕様 (205/210/220 ドライバ) 単相 AC200～230V ±10%以内 (50/60Hz)		
	主電源			単相 AC200～230V ±10% (50/60Hz)					
制御軸数			1軸						
位置検出			インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート/ インクリメンタル	アブソリュート/ インクリメンタル	インクリメンタル/ セミアブソ	
最大プログラム数			100	—	(プログラム不要)				
1プログラム最大ステップ			999ステップ	—	(プログラム不要)				
ポイント数			10,000ポイント	255ポイント	255ポイント				
マルチタスク			4	—	—	—	—	—	
入力 ポイント数	専用入力/出力		8点/4点	16点/16点	16点/16点	16点/16点	16点/16点	16点/16点	
	汎用入力/出力		16点/16点	—	—	—	—	—	
フィールド ネットワーク対応	CC-Link	●	●	—	●	●	●	●	
	CC-Link V2	—	—	●	—	—	—	—	
	DeviceNet	—	●	—	●	●	●	●	
	EtherNet/IP	●	●	●	●	●	●	●	
	Ethernet	—	—	—	—	—	—	—	
	PROFINET	—	—	—	—	—	—	—	
	PROFINET	●	—	●	●	●	●	●	
EtherCAT	●	—	●	—	—	—	—		
CEマーキング対応		●	—	●	●	●	●	●	
プログラミングボックス		YHX-PP	HPB / HPB-D (イネーブル スイッチ付き)	HT2 / HT2-D (イネーブル スイッチ付き)	HT1 / HT1-D (イネーブルスイッチ付き)				
パソコン用サポートソフト		YHX-Studio for Standard Profile	POPCOM+	EP-Manager	TS-Manager				
詳細ページ		<b>P.562</b>	<b>P.572</b>	<b>P.578</b>	<b>P.588</b>				

※1. 20A仕様は200Vのみです。  
 ※2. SG07を除く。  
 ※3. YK400XRを除く。  
 ※4. オプションボードをOP.1 (1枚)、OP.2 (1枚) の合計2枚入れた場合の最大汎用入出力点数です。  
 ※5. オプションボードをOP.DIO (4枚) 入れた場合の最大汎用入出力点数です。



ロボットドライバ			ロボットコントローラ					
TS-SD	RDV-X	RDV-P	ERC-D	SR1-X	SR1-P	RCX320	RCX340	
								
パルス列			パルス列/プログラム/ ポイントトレース/ オンライン命令	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令		プログラム/リモートコマンド/オンライン命令		
—	—	—	—	—	—	—	—	
—	—	—	—	—	—	—	—	
—	—	—	—	—	—	—	—	
●	—	—	—	—	—	—	—	
—	—	—	●	—	—	—	—	
—	●	—	—	●	—	●	●	
—	—	●	—	—	●	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
DC24V ± 10%以内	単相 AC200 ~ 230V + 10% ~ -15% (50/60Hz ± 5%)  単相/三相 200 ~ 230V + 10% ~ -15% (50/60Hz ± 5%)		DC24V ± 10% 以内	●05/10/20ドライバ 単相 AC100 ~ 115V/200 ~ 230V ± 10% 以内 (50/60Hz)  ●05/10ドライバ 単相 AC100 ~ 115V/200 ~ 230V ± 10% 以内 (50/60Hz) ●20ドライバ 単相 AC200 ~ 230V ± 10% 以内 (50/60Hz)		単相 AC200 ~ 230V ± 10% 以内 (50/60Hz)		
1軸			1軸	1軸		最大2軸 最大ロボット数4台	最大ロボット数4台 最大制御軸数16軸	
インクリメンタル			インクリメンタル	アブソリュート/ インクリメンタル	インクリメンタル/ セミアブソ	アブソリュート/ インクリメンタル/ セミアブソ	アブソリュート/ インクリメンタル/ セミアブソ	
—	—	—	100	100		100	100	
—	—	—	1024ステップ	3000ステップ		9999ステップ	9999ステップ	
—	—	—	1000ポイント	1000ポイント		30000ポイント	30000ポイント	
—	—	—	4	4		16	16	
—	—	—	8点/3点	8点/4点		8点/9点	8点/9点	
—	—	—	6点/6点	16点/16点		96点/64点 (最大) ※5	96点/64点 (最大) ※5	
—	—	—	—	●	●	●	●	
—	—	—	—	●	●	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
—	—	—	—	—	—	●	●	
●	●	●	—	●	●	●	●	
—	—	—	HPB / HPB-D (イネーブルスイッチ付き)			PBX / PBX-E (イネーブルスイッチ付き)	PBX / PBX-E (イネーブルスイッチ付き)	
TS-Manager	RDV-Manager		POPCOM+			RCX-Studio 2020	RCX-Studio 2020	
<b>P.598</b>	<b>P.602</b>		<b>P.608</b>	<b>P.614</b>		<b>P.622</b>	<b>P.632</b>	

### コントローラ運転方法について

- ・ポイントトレース : 上位機器からポイント番号をバイナリーで指定し、スタート信号を入力すると指定されたポイントに移動します。コントローラ側はプログラムレスでポイントデータをティーチングしておくだけで動作可能です。
- ・リモートコマンド : CC-Link やDeviceNet™ のフード機能を使い、ロボットに様々なコマンドやデータの発行ができます。上位機器から自由自在にロボットコントローラの機能を使うことができます。
- ・パルス列 : 位置決めユニットからのパルス列でロボットを制御します。コントローラ側にプログラムやポイントデータを持たせる必要はありません。上位機器にコントロールを集中させたい場合に便利です。
- ・オンライン命令 : RS232C やEthernetを介しPC から直接ロボットコントローラに様々なコマンドやデータの発行や、データ、ステータスの受信ができます。

# YHX

● LCMR200 / GXシリーズ専用

注文型式：**YHX-HD** - [ ] - [ ]

コントローラ	言語	ネットワーク
	J (日本語) E (英語)	N : 無し CC : CC-Link <sup>※1</sup> PT : PROFINET <sup>※2</sup> EP : EtherNet/IP <sup>※3</sup> ES : EtherCAT <sup>※4</sup>

- ※1. CC-Linkは、三菱電機株式会社の登録商標です。
- ※2. PROFINETは、PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. (PNO) の登録商標です。
- ※3. EtherNet/IPは、ODVA, Inc.の商標です。
- ※4. EtherCATはBeckhoff Automation GmbH(ドイツ) がライセンスを受けた特許取得済み技術であり登録商標です。

YHX-HDは以下ホストコントローラユニットと  
ドライバパワーユニット及び関連部品のセット型式です。  
各ユニットの組み付けはお客様で行っていただけます。



## YHX-HD 構成部品

### ▶制御ユニット

ホスト

#### ホストコントローラユニット

リニアコンベアとあわせて複数のロボットを制御できるユニットです。  
小型でありながら、多機能でインタフェースも充実しています。



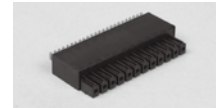
日本語版	型式	YHX-HCU
	部品番号	KEK-M4200-0A
英語版	型式	YHX-HCU-E
	部品番号	KEK-M4200-1A

#### SAFETY コネクタ

ホスト YQLink

ホストコントローラユニットのセーフティ専用ポートに接続し、外部安全回路構築する場合に使用します。

型式	YHX-CN-SAFE
部品番号	KEK-M4432-00

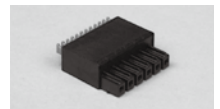


#### MODE コネクタ

ホスト

ホストコントローラユニットのモードスイッチ出力ポートに接続し、外部安全回路を構築する場合に使用します。

型式	YHX-CN-MODE
部品番号	KEK-M4432-10

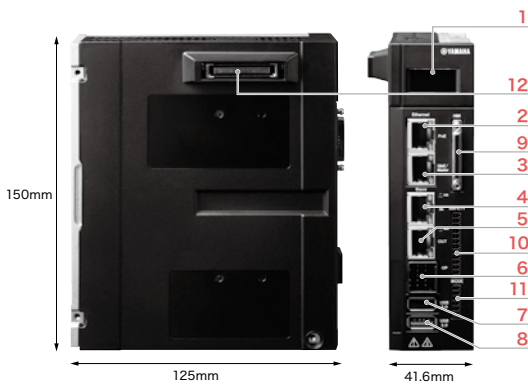


#### HMI ショートコネクタ

ホスト

ホストコントローラユニットにプログラミングパッドを接続しない場合に使用します。接続しない場合はコントローラが非常停止状態になりロボットを動作させることができません。

型式	YHX-CN-HMIS
部品番号	KEK-M4429-00



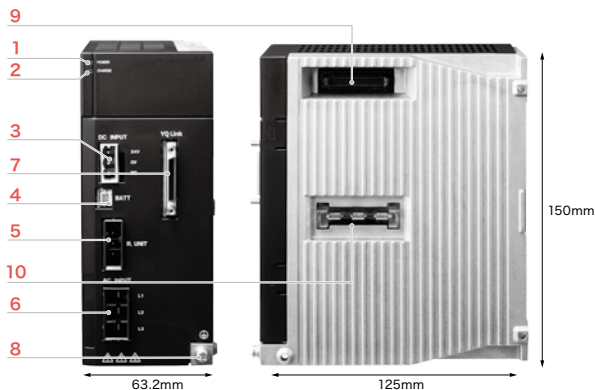
1	LCD	コントローラの状態を表示
2	PoE	PoE対応ギガビットイーサネットコネクタ。
3	GbE	PoE非対応ギガビットイーサネットコネクタ
4	IN	フィールドネットワーク通信コネクタ(EtherNet/IP, EtherCAT, PROFINET)マスタ機器と接続するLANコネクタ
5	OUT	フィールドネットワーク通信コネクタ(EtherNet/IP, EtherCAT, PROFINET)スレーブ機器と接続するLANコネクタ
6	OP	フィールドネットワーク通信アダプタ用コネクタ (CC-Link)
7	USB 2.0	USB 2.0 対応コネクタ
8	USB 3.0	USB 3.0 対応コネクタ
9	HMI	プログラミングパッド・ディスプレイ他接続コネクタ
10	SAFETY	外部PLC、安全装置等に接続
11	MODE	CPU OK出力 プログラミングパッドのAUTO/MANUAL選択スイッチ接点の出力
12	ユニット間接続用コネクタ(制御用信号/電源)	

# コントローラ

## ▶パワーユニット

### ドライバパワーユニット

D.パワー



1	POWER	青: DC24V制御電源入力あり
2	CHARGE	橙: AC200V主電源入力あり&チャージ※
3	DC INPUT	制御電源コネクタ (DC24V)
4	BATT	ABSバッテリー用コネクタ
5	R.UNIT	再生ユニット接続用コネクタ
6	AC INPUT	主電源コネクタ( 単相/ 三相 200V ~ 230V)
7	YQLink	YQLink通信コネクタ IOユニットやリニアコンペアモジュールと接続
8	⊕	アース端子
9	ユニット間接続用コネクタ (制御用信号/ 電源)	
10	ユニット間接続用コネクタ (モータ駆動用高圧電源)	

※主電源をオフにしても、内部コンデンサに電荷が残っている間は点灯しています。  
 点灯中は主回路およびモータ端子に触れないでください。感電のおそれがあります。

各ユニットに電源を供給するユニットです。必ずホストコントローラユニットもしくは YQLink 拡張ユニットとセットで使用します。リニアコンペアモジュールは、専用ケーブルで接続します。



型式	YHX-DPU
部品番号	KEK-M5880-0A

### 制御電源コネクタ

D.パワー

制御電源供給時に使用します。

型式	YHX-CN-CP
部品番号	KEK-M4512-00



### 主電源コネクタ

D.パワー

主電源供給時に使用します。

型式	YHX-CN-DP
部品番号	KEK-M5382-00



### 再生ユニットショートコネクタ

D.パワー

再生ユニットを接続しない場合に使用します。再生ユニットショートコネクタ未接続の場合はエラーが発生します。

型式	YHX-CN-RUS
部品番号	KEK-M4431-00



## 選択オプション

### フィールドネットワーク

#### EtherCAT スレーブ

型式	YHX-NWS-ECAT
部品番号	KEK-M440A-A0

#### EtherNet/IP アダプタ (スレーブ)

型式	YHX-NWS-ENIP
部品番号	KEK-M440A-E0

#### PROFINET スレーブ

型式	YHX-NWS-PFNET
部品番号	KEK-M440A-N0

#### CC-Link スレーブ (アダプタ・コネクタ付)

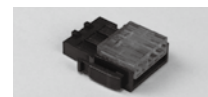
型式	YHX-NWS-CCL
部品番号	KEK-M440A-C0



### CC-Link用コネクタ

#### CC-Link コネクタ

型式	YHX-CN-CCL
部品番号	KEK-M4872-C0



#### CC-Link 分岐コネクタ

型式	YHX-CN-CCSP
部品番号	KEK-M4873-00



#### 《フィールドネットワークに関する注意事項》

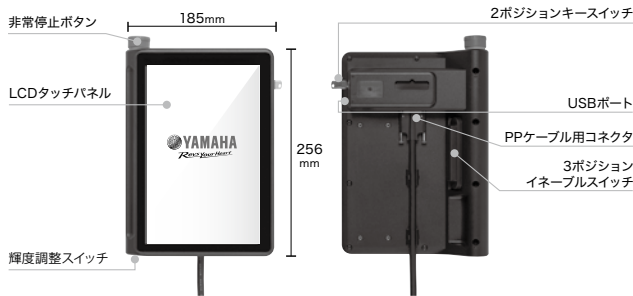
YHX コントローラはフィールドネットワークのボードはありません。ホストコントローラユニットごとに発行されるアクティベーションコードをホストコントローラユニットに入力することで、フィールドネットワークの機能が有効化されます。アクティベーションコード証書はホストコントローラユニットに同梱されます。

※フィールドネットワークのみから追加購入した場合は、アクティベーションコードを発行するためにホストコントローラユニットのシリアルNO.が必要となります。

※CC-Linkオプション選択時は、CC-Link アダプタ×1、CC-Linkコネクタ×2、CC-Link分岐コネクタ×1が同梱されます。CC-Link終端コネクタが必要な場合別途個別手配が必要です。

## プログラミングパッド (ケーブルセット)

注文型式：**YHX-PP6L** (KEK-M5110-0B) 6mケーブル  
**YHX-PP12L** (KEK-M5110-1B) 12mケーブル



タッチパネルを使って各種操作を行います。  
 安全機能 (非常停止ボタン、イネーブルスイッチ) や  
 USBコネクタを備えています。

### プログラミングパッド

型式	YHX-PP
部品番号	KEK-M5110-0A



### プログラミングパッドケーブル

ホスト

プログラミングパッドを接続する場合に使用します。

6 m	型式	YHX-PP-6M
	部品番号	KEK-M5362-61
12m	型式	YHX-PP-12M
	部品番号	KEK-M5362-C0



## 開発環境ソフトウェア YHX Studio for Standard Profile

注文型式：**YHX-SW-STUDIO-SP** (KEK-M4990-10)  
 ※USB キーは付属されません。

PC動作環境	OS	Windows 7 SP1/8/8.1/10 (全て64Bit版のみ)/11 (対応バージョンV2.0.6~)
	CPU	Intel Core(TM) i5-6200U 2.30GHz 相当以上
	メモリ	8GB 以上
	ハードディスク容量	YHX Studio のインストール先に2GB以上の空き容量
	通信ポート	イーサネット
	ディスプレイ	1920×1080 以上の解像度を推奨
	その他	イーサネットケーブル (カテゴリ5 以上)
対応コントローラ	YHXホストコントローラユニット	
対応ロボット	YHX に接続可能なロボット	

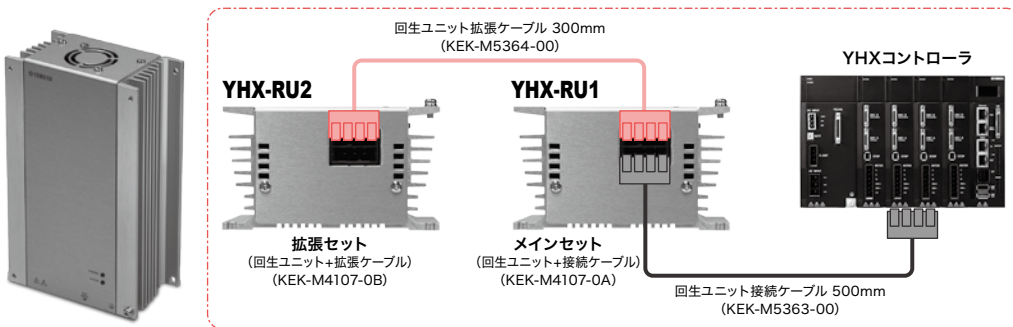
Microsoft、Windows、Windows7 は、米国Microsoft Corporationの米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

YHX Studio for Standard Profile は、ヤマハロボットコントローラ YHX シリーズの YHX ホストコントローラユニットのセットアップで使用するソフトウェアです。



WEBサイトより  
ダウンロード

## 回生ユニットセット ※回生ユニットの数量決定手順はP.567にてご確認ください。



大型のモータを持つロボットを制御する際に減速時に発生する回生エネルギーを吸収します。  
 2連結により回生吸収能力を2倍にすることが可能です。

吸収可能電力	100W ※2連結時200W
瞬時最大電力	1600W
ユニット連結数	最大2ユニット
その他	FANによる排気強制空冷 過熱検出保護

回生ユニット

回生ユニット

### 回生ユニット (メインセット)

回生ユニットと回生ユニット接続ケーブルのセット型式です。

注文型式：**YHX-RU1** (KEK-M4107-0A)

回生ユニット	
型式	YHX-RU
部品番号	KEK-M5850-0A



### 回生ユニット接続ケーブル

D.パワー 回生ユニット

回生ユニットを接続する場合に使用します。

0.5m	型式	YHX-RU-50C
	部品番号	KEK-M5363-00



### 回生ユニット (拡張セット)

回生ユニットと回生ユニット拡張ケーブルのセット型式です。

注文型式：**YHX-RU2** (KEK-M4107-0B)

回生ユニット	
型式	YHX-RU
部品番号	KEK-M5850-0A



### 回生ユニット拡張ケーブル

回生ユニット

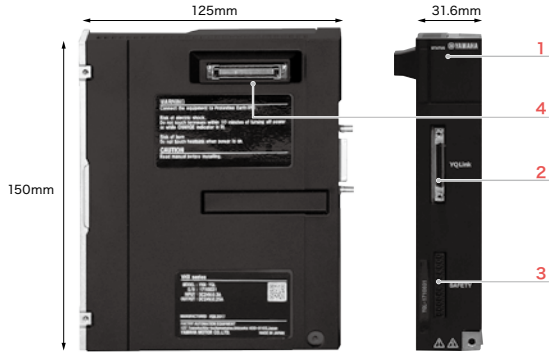
回生ユニットを増設する場合に使用します。

0.3m	型式	YHX-RU-EX30C
	部品番号	KEK-M5364-00



## YQLink拡張ユニットセット

注文型式：**YHX-YQL-SET** (KEK-M4406-0B)



1	STATUS	青:DC24V制御電源入力あり 赤:エラー
2	YQLink	YQLink 通信コネクタ (入力) ドライバパワーユニットと接続
3	SAFETY	外部PLC、安全装置等に接続
4	ユニット間接続用コネクタ (制御用信号/電源)	

コントローラの物理的制約を解消・拡張するためのユニットです。

**YQLink**

### YQLink拡張ユニット

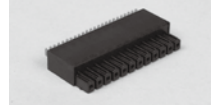
型式	YHX-YQL
部品番号	KEK-M4406-0A

### SAFETY コネクタ

ホスト **YQLink**

ホストコントローラのセーフティ専用ポートに接続し、外部安全回路構築する場合に使用します。

型式	YHX-CN-SAFE
部品番号	KEK-M4432-00



## その他オプション品

### バッテリーホルダーボックス

注文型式：**YHX-BATT-HLD**

**D.パワー**

ABS バッテリーの格納に使用します。最大 8 個まで格納可能です。

型式	YHX-BATT-HLD
部品番号	KEK-M53G7-00



### STOP コネクタ

注文型式：**YHX-CN-STOIN**

**ドライバ**

ドライバユニット毎に動力電源を遮断したい場合に使用します。

型式	YHX-CN-STOIN
部品番号	KEK-M5869-10



### バッテリーホルダー接続ケーブル

注文型式：**YHX-BATT-15C**

**D.パワー**

バッテリーホルダーボックスを接続する場合に使用します。

型式	YHX-BATT-15C
部品番号	KEK-M53G4-00



### ブレーキ電源用コネクタ

注文型式：**YHX-CN-BU**

**ドライバ**

ブレーキ用電源を外部から供給する場合に使用します。ブレーキ電源ユニットを使用する場合は不要です。

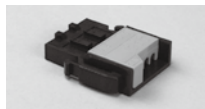
1m	型式	YHX-CN-BU
	部品番号	KEK-M4427-00



### CC-Link 終端コネクタ

注文型式：**YHX-CN-CCTM**

型式	YHX-CN-CCTM
部品番号	KEK-M4874-00



マークは下記に関する構成部品を示します。

**ホスト** ……ホストコントローラユニット **D.パワー** ……ドライバパワーユニット **回生ユニット** ……回生ユニット **YQLink** ……YQLink拡張ユニット **ドライバ** ……ドライバユニット

## 単軸ロボット用ドライバ

注文型式：

ドライバ	ブレーキユニット*	ABSバッテリー
A10:YHX-A10-SET	V:有り	B:有り
A30:YHX-A30-SET	N:なし	N:なし

※ 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可



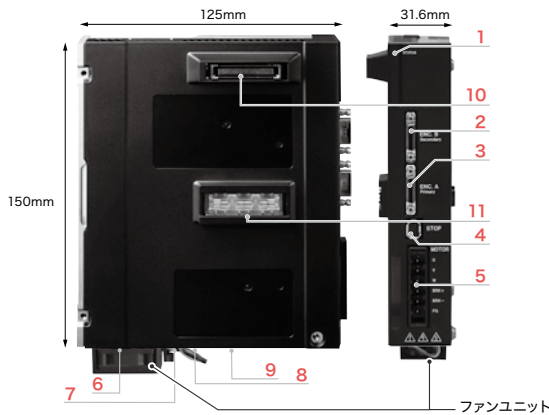
ドライバユニットはお客様にて必要数をホストコントローラユニットとドライバパワーユニットの間に組み付けてご使用いただけます。

### YHX-A10-SET / YHX-A30-SET 構成部品

#### ▶ドライバユニット

ドライバ

#### ドライバユニット 10A/30A



ファンユニット

ロボットを駆動させるユニットです。ケーブルを介してロボットと接続します。制御ユニットの左側に接続します。



10A仕様	型式	YHX-A10
	部品番号	KEK-M5800-0A
30A仕様	型式	YHX-A30
	部品番号	KEK-M5800-1A

#### STOP ショートコネクタ

ドライバ

ドライバユニット毎に動力電源遮断が不要な場合に使用します。

型式	YHX-CN-STOEN
部品番号	KEK-M5869-00



#### ファンユニット (30A仕様のみ)

ドライバ

ドライバユニットを冷却します。ドライバユニットの底部に取り付け、ヒートシンクに風を送ります。30A仕様のドライバユニットはファンユニットが取り付けられた状態で出荷されます。

型式	YHX-AMP-FU
部品番号	KEK-M6195-00



1	STATUS	青点灯:サーボオン 青点滅:サーボオフ、運転準備完了状態 青/赤交互点滅:サーボオフ、運転準備未完了 赤点灯:エラー
2	ENC.B	循環ユニット専用リニアスケールセンサーケーブル接続コネクタ
3	ENC.A	ロボットケーブル (エンコーダ線) 接続コネクタ
4	STOP	モータへの動力遮断回路を構築する際に使用。未使用時は「STOP ショートコネクタ」を接続
5	MOTOR	ロボットケーブル (動力線) 接続コネクタ ・出力 U/V/W 電流出力、ブレーキ出力
6	FAN 用コネクタ	ファンユニット用コネクタ*
7	BATT コネクタ	ABS バッテリー用コネクタ
8	ブレーキ用電源出力	ブレーキユニット用コネクタ
9	保持ブレーキ用電源入力	ブレーキユニット用またはブレーキ用外部電源コネクタ
10	ユニット間接続用コネクタ (制御用信号/電源)	
11	ユニット間接続用コネクタ (モータ駆動用高圧電源)	

※30A仕様にはファンユニットが標準装備されます。

#### 選択オプション

##### ABSバッテリー

D.パワー ドライバ

型式	YHX-AMP-BATT
部品番号	KEK-M53G0-00



##### ブレーキユニット

ドライバ

ブレーキ付仕様のロボット\*のブレーキ解除用のユニットです。外部配線なしでロボットのブレーキ制御が可能になります。ドライバユニットの底部に取り付けます。

型式	YHX-AMP-BU
部品番号	KEK-M5317-00



※ブレーキ付仕様のロボットは、ブレーキユニットもしくは外部24V 電源の接続がない場合にブレーキを解除することができません。

マークは下記に関する構成部品を示します。

ホスト …ホストコントローラユニット D.パワー …ドライバパワーユニット 再生ユニット …再生ユニット YQLink …YQLink拡張ユニット ドライバ …ドライバユニット

## 回生ユニットの数量決定手順(循環ユニット / トラバースユニット / 単軸ロボットGXシリーズ)

1台の **D.パワー** に接続する回生ユニットの数は、その **回生ユニット** に接続される各 **ドライバ** で動作させる循環ユニットとトラバースユニット、単軸ロボットGXシリーズの構成に応じて定められます。

必要な回生ユニットの台数については、以下の表より確認してください。

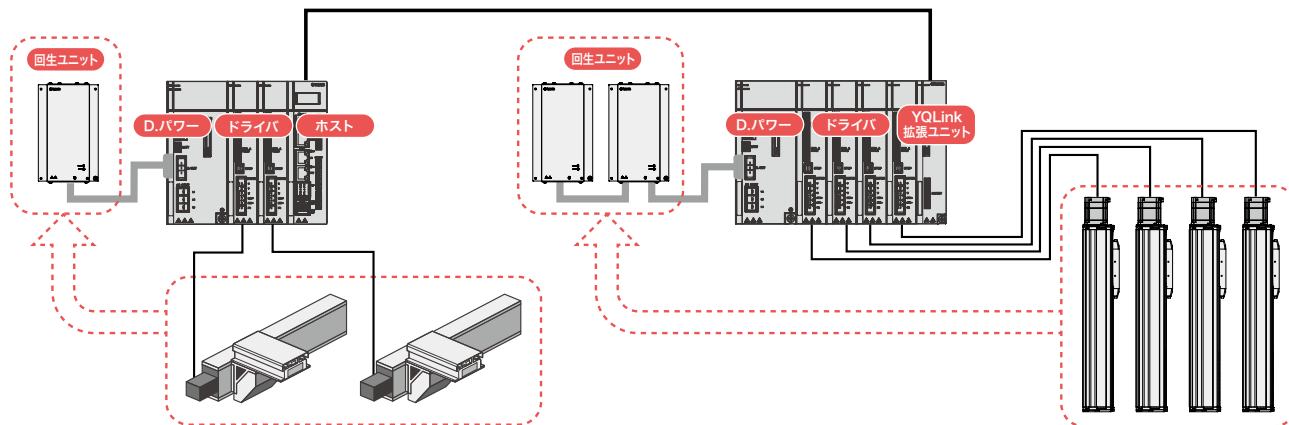
1台のD.パワーに必要な回生ユニットの台数

単軸ロボットの使用構成	ジャンクション軸(循環ユニットとトラバースユニット)の台数			
	ジャンクション軸は使わない	2台まで	4台まで	5台以上
単軸ロボットを使わない場合	回生ユニットは必要ありません	1台	2台	*1
下記使用構成①の場合	1台	2台	*1	ヤマハ営業担当にご相談ください
下記使用構成②の場合	2台	*1	*1	ヤマハ営業担当にご相談ください

\*1 YQ-Link拡張ユニットを使用し、D.パワーを増設してください。  
 また、D.パワーの増設後はジャンクション軸と単軸ロボットを切り分けて、各D.パワーに必要な回生ユニットの台数をご確認ください。

### 回生ユニットの必要台数の選定例

水平循環ユニットを2台、垂直設置されたGX20を4軸接続する場合、\*1に該当しYQ-Link拡張ユニットでD.パワーを増設します。そして、ジャンクション軸(水平循環ユニット)を接続するD.パワー、単軸ロボット(GX20)を接続するD.パワーに切り分け、それぞれのD.パワーごとに必要な回生ユニットの個数を選定します。



### 単軸ロボットの使用構成①

1. 垂直設置された単軸ロボットのモータ容量の合計が、400W以上となる
2. 垂直設置された単軸ロボットのうち、以下のものが含まれる
  - ・GX07：リード5の1000st以上
  - ・GX10：リード5の500st以上
  - ・GX10：リード10の500st以上
  - ・GX10：リード20の1200st以上
3. 水平設置された単軸ロボットのうち、以下のものが含まれる
  - ・GX16：リード20の500～800st
  - ・GX20：リード20の550～800st
4. 水平設置された単軸ロボットが、以下の条件を満たす
  - ・GX12、GX16、GX20の台数の合計が3台以上
  - ・GX16、GX20の台数の合計が2台以上

### 単軸ロボットの使用構成②

以下の条件を満たし、かつ、条件に挙げられるロボットの中で、動作デューティ(※)が50%を超える単軸ロボットが1軸以上ある場合は、2台の回生ユニットが必要です。

1. 垂直設置されたGX16、GX20の台数の合計が4軸以上
2. 垂直設置されたGX12、GX16、GX20の台数の合計が7軸以上
3. 垂直設置されたGX10、GX12、GX16、GX20の台数の合計が8軸以上
4. 水平設置されたGX10、GX12、GX16、GX20の台数の合計が6軸以上

※動作デューティは、以下の計算式により求められます。

$$\text{動作デューティ} = \frac{\text{ロボットが移動している時間の合計}}{\text{1サイクルの時間}} \times 100 [\%]$$

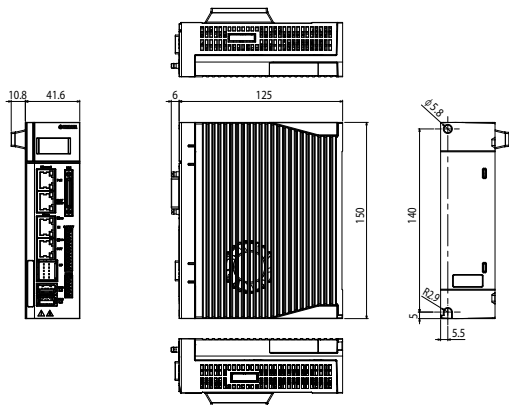
1サイクルで1往復するロボットは、往路と復路の移動時間の合計が「ロボットが移動している時間の合計」となります。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドライブ  
コントローラ  
RCXIVY2+

## 各ユニット外観図

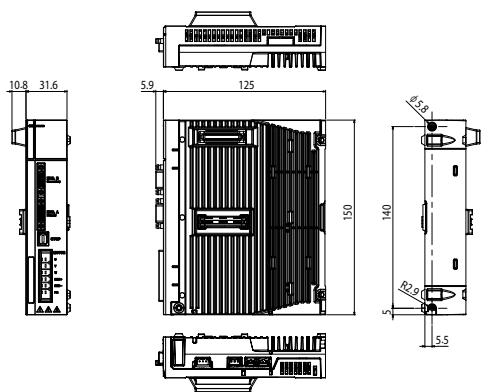
### ホストコントローラユニット

YHX-HCU KEK-M4200-0A



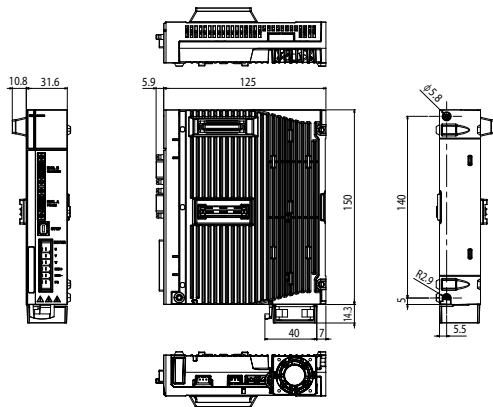
### ドライバユニット 10A

YHX-A10 KEK-M5800-0A



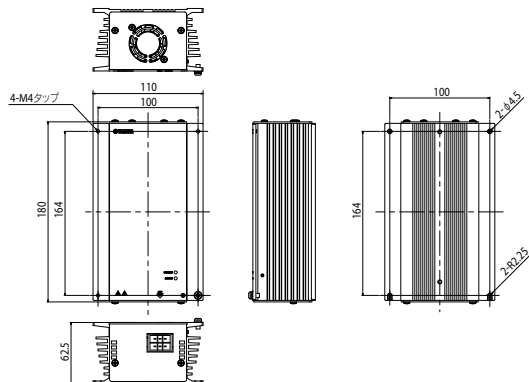
### ドライバユニット 30A

YHX-A30 KEK-M5800-1A



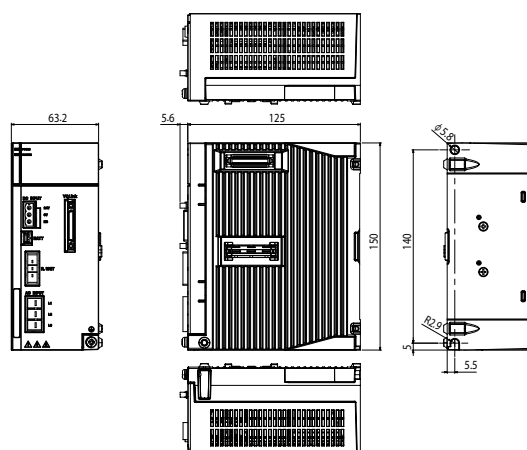
### 回生ユニット

YHX-RU KEK-M5850-0A



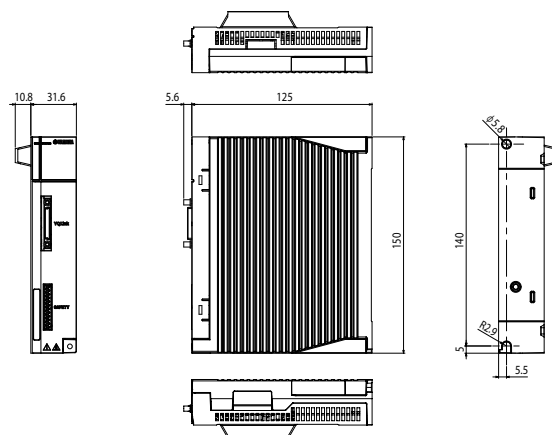
### ドライバパワーユニット

YHX-DPU KEK-M5880-0A



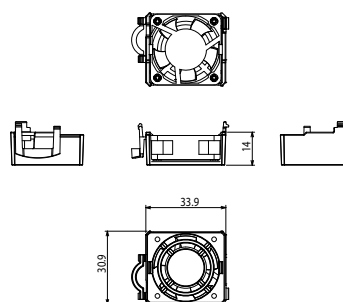
### YQLink 拡張ユニット

YHX-YQL KEK-M4406-0A



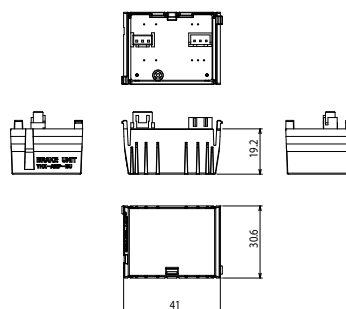
### ファンユニット

YHX-AMP-FU KEK-M6195-00



### ブレーキユニット

YHX-AMP-BU KEK-M5317-00





## 基本仕様

### ホスト

#### ホストコントローラユニット

日本語版	型式	YHX-HCU
	部品番号	KEK-M4200-0A
英語版	型式	YHX-HCU-E
	部品番号	KEK-M4200-1A

項目		ホストコントローラユニット
電源	制御電源	電圧 : DC21.6 ~ 26.4V (24V ±10%) 電流 : 3.5A (PoE 分含む)
	外部 I/F	ギガビットイーサネット ・ PoE 対応 1ポート (23W) ・ PoE 未対応 1ポート フィールドネットワーク (スレーブ) 下記 4 種類の中から選択可能 ・ EtherCAT ・ CC-Link* ・ EtherNet/IP ※別途アダプタが必要です。 ・ PROFINET USB ・ USB2.0 1ポート (バスパワー 0.5A) ・ USB3.0 1ポート (バスパワー 1.0A)
コネクタ	HMI	プログラミングパッド接続コネクタ
	SAFETY	非常停止接点出力 イネーブルスイッチ接点出力 非常停止入力
	MODE	CPU OK 出力 プログラミングパッド AUTO/MANUAL 選択キースイッチ出力
インジケータ	LCD	128×64 ドット, 黄
サイズ		41.6×150×125 (mm)
重量		750g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

### D.パワー

#### ドライバパワーユニット

型式	YHX-DPU
部品番号	KEK-M5880-0A

項目		ドライバパワーユニット
電源	制御電源	電圧 : DC21.6 ~ 26.4V (24V ±10%) 電流 : 0.5A
	主電源	入力 : 単相 / 三相 AC180 ~ 253V (AC200 ~ 230V ±10%), 50/60Hz 電源容量 : 単相 3.5kVA 三相 6kVA
接続モータ容量		単相 1.6kW 以内, 三相 3.0kW 以内 / ドライバユニット 16 台 (16 軸) 以内
コネクタ	回生	回生ユニット接続コネクタ
	外部 I/F	YQLink
	ABS バッテリ	ABS バッテリ接続コネクタ
サイズ		63.2×150×125 (mm)
重量		1050g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

### 回生ユニット

#### 回生ユニット

型式	YHX-RU
部品番号	KEK-M5850-0A

項目		回生ユニット
電源	入力	DC254 ~ 357V (コントローラ DCBUS 接続)
コネクタ		回生コネクタ (回生ユニット接続用、回生ユニット増設用)
サイズ		62.5×180×110 (mm)
重量		1450g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

### YQLink

#### YQLink 拡張ユニット

型式	YHX-YQL
部品番号	KEK-M4406-0A

項目		YQLink 拡張ユニット
電源	制御電源	電圧 : DC21.6V ~ DC26.4V (DC24V ±10%) 電流 : 0.3A
	外部 I/F	YQLink
コネクタ	SAFETY	非常停止入力
	サイズ	31.6×150×125 (mm)
重量		380g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

### ドライバ

#### ドライバユニット

##### サーボモータ仕様 (10A)

型式	YHX-A10
部品番号	KEK-M5800-0A

#### ドライバユニット

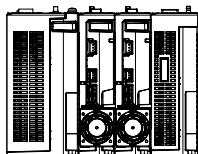
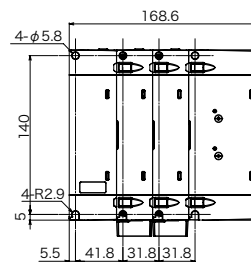
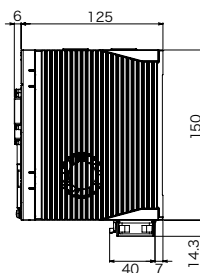
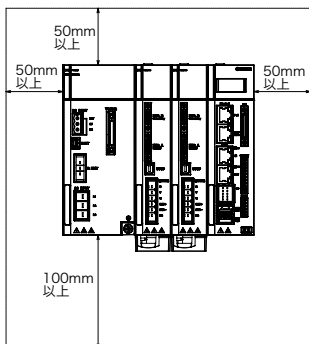
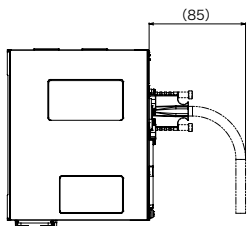
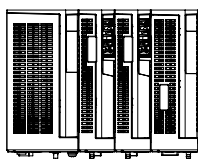
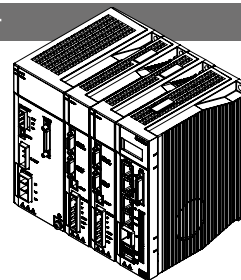
##### サーボモータ仕様 (30A)

型式	YHX-A30
部品番号	KEK-M5800-1A

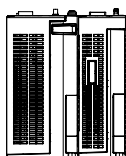
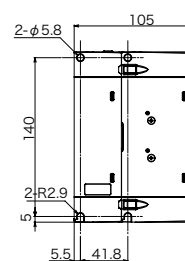
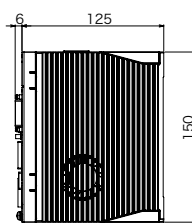
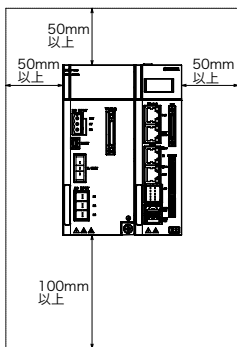
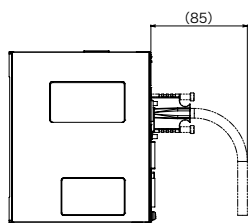
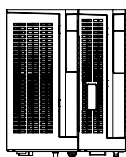
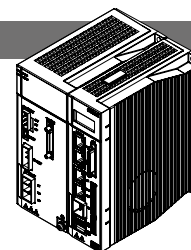
項目		ドライバユニット 10A/30A
電源	制御電源	電圧 : DC21.6 ~ 26.4V (24V ±10%) 電流 : 0.8A (ブレーキユニット電源含む)
	コネクタ	ENC.A
ENC.B		エンコーダ入力 (専用用途)
STOP		ゲートオフ入力 2点 ゲート状態出力 1点 モータ駆動電源出力
MOTOR		ブレーキ電源出力
ABS バッテリ		ABS バッテリ接続コネクタ
ファンユニット用コネクタ ブレーキユニット用コネクタ		付属ファンユニット接続用途 ブレーキユニットを接続可
サイズ		31.6×150×125 (mm)
重量		10A : 560g / 30A : 570g (付属ファンユニット含む)
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

YHXユニット組合せ外観図

ホストコントローラ (HCU) + ドライバユニット (A30) + ドライバパワーユニット (DPU) の組合せ



ホストコントローラ (HCU) + ドライバパワーユニット (DPU) の組合せ



- ユニバーサル  
LCMR200
- 単軸ロボット  
GX
- ユニバーサル  
LCM100
- スクラップ  
YK-X
- 単軸ロボット  
Robonity
- ユニバーサル  
PHASER
- 単軸ロボット  
FLIP-X
- 小型単軸ロボット  
TRANSEVO
- 直交ロボット  
XY-X
- ピック&place  
YP-X
- クリーン  
CLEAN
- コントローラ  
CONTROLLER
- 各種情報  
INFORMATION
- ロボット  
ボタニオン
- パルス列  
ドライバ
- ロボット  
コントローラ
- RCXIVY2+  
電動シリンダ
- オプション

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ホスピタリティ

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# LCC140

● LCM100専用

リニアコンベアモジュールLCM100専用コントローラです。  
移動、位置決めや入出力信号の制御のほか、  
スライダの挿入・排出に係る処理を行うことができます。



LCC140

プログラミングボックス  
▶ HPB/HPB-D  
P.652

パソコン用サポートソフト  
▶ POPCOM+  
P.644

## ■ 基本仕様

項目	LCC140	
制御可能ロボット	リニアコンベアモジュール LCM100	
電源容量	350VA	
外径寸法	W402.5×H229×D106.5 mm	
本体質量	4.8 kg	
制御電源入力	単相AC200～230V ±10%以内(50/60Hz)	
主電源入力	単相AC200～230V ±10%以内(50/60Hz)	
制御方式	ACフルデジタルソフトウェアサーボ	
位置検出方式	磁気式リニアスケール	
非常停止入力	ノーマルクローズ接点入力	
出力信号	接点出力: MPRDY	
通信	RS-232C 2ch (HPB/COM用、RFID用)	
プログラム	最大999ステップ/1プログラム 最大10000ステップ/全プログラム 最大100プログラム	
ポイント	10000ポイント	
システムバックアップ	リチウム電池	
マルチタスク	最大4タスク	
使用温度	0～40℃	
保存温度	-10～65℃	
使用湿度	35～85%RH (結露しないこと)	
ノイズ耐性	IEC61000-4-4 レベル3	
CC-Link ユニット	CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
	リモート局タイプ	リモートデバイス局
	占有局数	2局固定
	局番設定	1～63(HPBより設定)
	通信速度設定	10M/5M/2.5M/625K/156Kbps(HPBまたはPOPCOM+にて設定)
	局間最短長	0.2m以上
	総延長距離	100m/10Mbps、160m/5Mbps、4000m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
	モニタ用LED	なし
CC-Link入出力点数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	

対応ロボット	<b>LCM100</b> <b>P.60</b>
CEマーキング対応	—
フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet EtherNet/IP

■機種概要

名称	LCC140
対応ロボット	リニアコンベアモジュールLCM100
入力電源	制御電源 主電源
	単相AC200～230V±10%以内(50/60Hz)
運転方法	プログラム、ポイントトレース、リモートコマンド、オンライン命令

■注文型式

**LCC140 - 10**

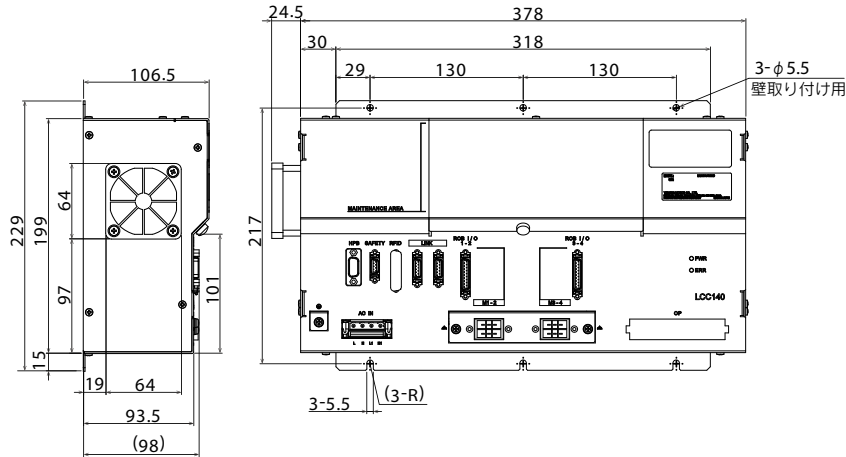
電流センサ 10:10A	ネットワークオプション*
	無記入:なし
	CC:CC-Link
	DN:DeviceNet™
	EP:EtherNet/IP™

※2MTの場合は必ずネットワークオプションを選択してください。

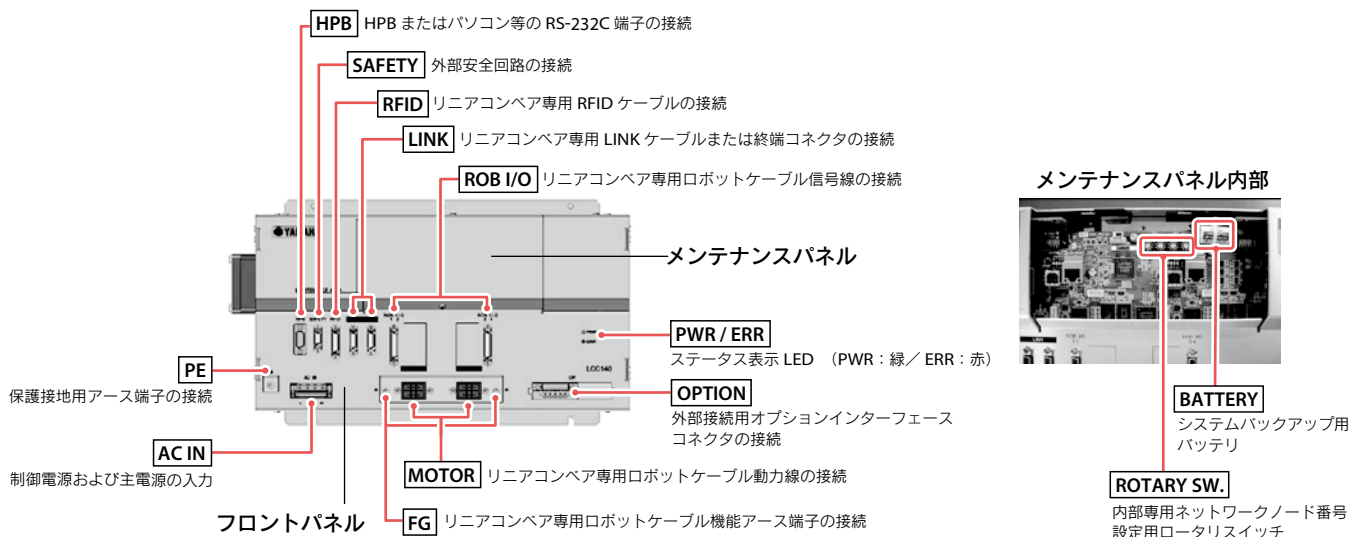
項目	LCC140			
DeviceNet™ ユニット	適合DeviceNet™仕様	Volume 1 Release2.0、Volume 2 Release2.0		
	DeviceNet™ コンフォーマンステスト	CT24準拠		
	デバイスプロファイル / デバイスタイプ番号	Generic Device (keyable) / 2B Hex		
	ベンダ名 / ベンダID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636		
	プロダクトコード	21		
	製品リビジョン	1.0		
	EDSファイル名	Yamaha_LCC1(DEV).eds		
	MAC ID設定	0～63 (HPBまたはPOPCOM+にて設定)		
	通信速度設定	500K/250K/125Kbps (HPBまたはPOPCOM+にて設定)		
	通信データ	Predefined Master/Slave Connection Set : Group 2 Only サーバ ダイナミックコネクションのサポート(UCMM) :なし Explicitメッセージの分割送信サポート :あり		
	ネットワーク長	総延長距離	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps	
		支線長	6m以下	
		総支線長	39m以下/500Kbps、78m以下/250Kbps、156m以下/125Kbps	
モニターLED	なし			
DeviceNet™入出力点数 / 占有チャネル数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	入力: 24byte 出力: 24byte		
EtherNet/IP™ ユニット	対応ソフトウェアバージョン	LCC140 : Ver.64.07以降 HPB/HPB-D : Ver.24.06以降 POPCOM+ : Ver.2.1.0以降		
	適合EtherNet/IP™仕様	Volume 1 : Common Industrial protocol(CIP™) Edition 3.14 Volume 2 : EtherNet/IP™ Adaptation of CIP™ Edition 1.15		
	EtherNet/IP™コンフォーマンステスト	CT11準拠		
	デバイスプロファイル / デバイスタイプ番号	Generic Device (keyable) / 2B Hex		
	ベンダ名 / ベンダID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636		
	プロダクトコード	23		
	製品リビジョン	1.1		
	EDSファイル名	Yamaha_LCC1(EIP2).eds		
	通信速度	10Mbps / 100Mbps		
	コネクタ仕様	RJ-45コネクタ(8極モジュラコネクタ)2ポート		
	適合ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)		
	最大ケーブル長	100m		
	モニターLED	Module Status(MS)、Network Status(NS)、Link/Activity:Port1-2		
EtherNet/IP™入出力点数 / 占有チャネル数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	入力: 24byte 出力: 24byte		

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- ロボット
- ドラッグ
- ロボット
- RCXIVY2+
- オプション

## ■ 外観図

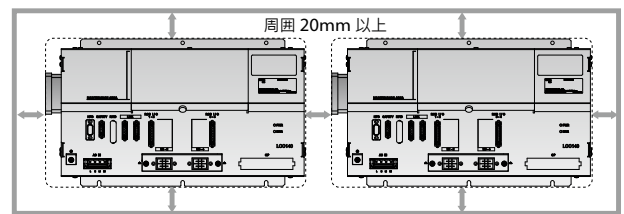


## ■ 各部名称



## ■ 設置条件

- ・ 対となるモジュール(LCM100)付近に収納場所をご用意ください。
- ・ 壁面に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分な空間と取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・ 周囲温度：0～40度
- ・ 周囲湿度：35～85%RH (結露なきこと)



## ■ 電源容量と発熱量の目安

リニアコンベアの必要とする電源容量や発熱量は、接続するモジュールタイプや動作デューティによって変化します。以下の表を目安に電源の準備および制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法を検討してください。

### ● 実運用上の目安値(LCC140コントローラ1台あたり)

モジュールタイプ	モータ数	電源容量			発熱量(動作時)
		制御電源	待機時	スライダ動作時	スライダ動作時
LCM100-4M	4	35VA	60VA	350VA	20W
LCM100-3M	3	35VA	54VA	271VA	16W
LCM100-2MT	2	35VA	48VA	193VA	11W

表の電源容量、発熱量の値はLCC140の最大値であり、これを越える事はありません。リニアコンベアはその動作特性上、各モータの動作デューティが低いため、実運用時に必要となる電源容量は能力最大値の1/4～1/3程度となります。

### ● 能力最大値(LCC140コントローラ1台あたり)

機種	電源容量	発熱量
LCM100	1200VA	70W

# オプションパーツ

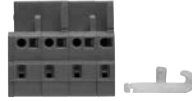
## LCC140



### オプション品

#### ● 電源コネクタ+結線レバー

LCC140 1台につき1個必要です。



型式 KAS-M5382-00

LCC140  
TS-X  
TS-P  
SR1-X  
SR1-P  
RCX320  
RCX340

#### ● HPBダミーコネクタ

プログラミングボックスHPBを取り外した状態で運転する場合、HPBコネクタに接続します。  
LCC140 1台につき1個必要です。

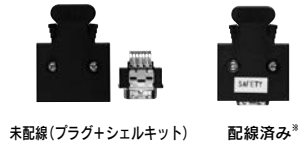


型式 KDK-M5163-00

LCC140  
SR1-X  
SR1-P

#### ● SAFETYコネクタ

LCC140 1台につき1個必要です。



未配線(プラグ+シールドキット) 配線済み\*

型式 未配線 KDK-M5370-10  
配線済み KDK-M5370-00

※配線済みコネクタは非常停止解除用の配線をコネクタ内部に施したものです。リニアコンベア単体の動作確認・デバック等を実施する場合にお選びください。

LCC140

#### ● LINKケーブル

1ラインにつき(【モジュール台数】-1)本必要です。



型式 1m KDK-M5361-10  
3m KDK-M5361-30  
5m KDK-M5361-50

LCC140

#### ● 終端抵抗コネクタ

モジュールを連結して使用する場合、1ラインにつき2個必要です。



型式 KDK-M5361-00

LCC140

#### ● ダストカバー (LINKコネクタ用)

LINKケーブル終端抵抗コネクタを挿していない挿入口に取り付けるカバーです。モジュールを連結せず1台で使用する場合、2個必要です。



型式 KDK-M658K-00 (MDR20ピン用)

※2MTでは必須です。

LCC140

#### ● プログラミングボックス P.652 HPB/HPB-D

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



	HPB	HPB-D
型式	KBB-M5110-01	KBB-M5110-21
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

LCC140  
ERCD  
SR1-X  
SR1-P

#### ● パソコン用サポートソフト P.644 POPCOM\*

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



型式 KBG-M4966-00

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

LCC140  
ERCD  
SR1-X  
SR1-P

#### ● 動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョンV.2.1.1~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX ~ SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140* <sup>1</sup>

\*1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。

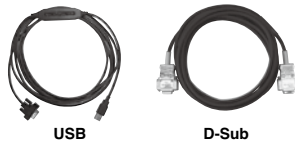
\*Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

次ページへ続きます

## ■ オプション品

### ● 通信ケーブル

POPCOM+ 用通信ケーブル。  
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ (5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

**LCC140**  
**ERCD**  
**SR1-X**  
**SR1-P**  
**RCX320**  
**RCX340**

## RFID

### ● RFID (BALLUFF GmbH製)\*

リーダライタ・ケーブル-



型式	3m	: KDK-M6300-00
	5m	: KDK-M6300-10
	10m	: KDK-M6300-20

※ RFIDシステムは仕向地 (使用国) によって使用可否があります。  
選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

※ 耐屈曲ケーブルです。

### ● RFID (OMRON株式会社製)

アンテナ・アンプ・コントローラ・ケーブル



型式	0.5m+2m : KDK-M6300-A0
----	------------------------

※ RFIDシステムは仕向地 (使用国) によって使用可否があります。  
選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

### ● ダストカバー (RFID用)

RFID を使用しない場合に挿入口に取り付ける  
カバーです。(標準付属品)



型式	KDK-M658K-10 (MDR26ピン用)
----	-------------------------

※ RFIDシステムは仕向地 (使用国) によって使用可否があります。  
選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

## 保守用パーツ

### ● LCM100用ロボットケーブル



型式	KDJ-M4751-30 (3m×1本)	<b>LCC140</b>
	KDJ-M4751-50 (5m×1本)	
	KDJ-M4755-30 (耐屈曲3m×1本)	
	KDJ-M4755-50 (耐屈曲5m×1本)	

### ● システムバックアップ用 リチウム電池



型式	KDK-M4252-00	<b>LCC140</b>
----	--------------	---------------

### ● LCC140用交換フィルター (5枚入り)



型式	KDK-M427G-00	<b>LCC140</b>
----	--------------	---------------



リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ポータル

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# EP-01

● 標準CE仕様

単軸ロボットRobonityシリーズ「ABAS」「AGXS」「ABAR」用の  
1軸ロボットポジションナです。

産業用Ethernet対応、Ethernetポート標準装備、  
従来比37%のサイズダウンを実現。

TSシリーズを踏襲し、使い勝手を大幅に改善しました。



EP-01



ハンディターミナル  
▶ HT2 / HT2-D  
**P.651**



パソコン用サポートソフト  
▶ EP-Manager  
**P.642**  
※メンバーサイトにて無料DL可能

■ 基本仕様

項目		EP-01		
基本仕様	ドライバ型式	EP-01-A10	EP-01-A30	
	制御軸数	1軸		
	制御可能ロボット	単軸ロボット Robonityシリーズ ABAS / AGXS / ABAR		
	電源容量	420VA	1600VA	
	外形寸法	W40×H150×D130mm	W55×H150×D130mm	
	本体質量	約0.6kg	約1kg	
	入力電源	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
		主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
	制御方式	クローズドループ ベクトル制御方式		
	運転方式	ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転)/リモートコマンド		
運転種類	位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転			
位置検出方式	光学式エンコーダ、バッテリーアプソまたはバッテリーレスアプソ選択			
分解能	8,388,608パルス/回転			
原点復帰方式	アプソリユート			
ポイント	ポイント点数	255点		
	ポイントタイプ設定	①標準設定：速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定：速度及び加減速はSI単位で設定		
	ポイント教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング		
外部入出力	I/Oインターフェース	EtherNet/IP™、PROFINET、EtherCAT、NPN、CC-Linkより選択		
	入力	サーボON(SERVO)、リセット(RESET)、スタート(START)、インターロック(LOCK)、原点復帰(ORG)、教示モード(TMODE)、ジョグ移動-(JOG-)、ジョグ移動+(JOG+)、ポイント番号選択(PIN0～PIN7)		
	出力	サーボ状態(SRV-S)、アラーム(ALM)、運転完了(END)、運転実行中(BUSY)、制御出力(OUT0～3)、ポイント番号出力0～7(POUT0～POUT7)、フィードバックパルス出力(A/B/Z)(オプション)		
	外部通信	Ethernet(IEEE802.3 100BASE-TX準拠 Auto Negotiation対応)		
	ブレーキ用電源	DC24V±10% 300mA(お客様用意)		
オプション	安全回路	非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力(1系統：HT2 使用時)		
	ハンディターミナル	HT2、HT2-D(イネーブルスイッチ付き)		
	パソコン用サポートソフト	EP-Manager		
	使用周囲温度・湿度	0℃～40℃、35%～85%RH(結露なきこと)		
一般仕様	保存周囲温度・湿度	-10℃～65℃、10%～85%RH(結露なきこと)		
	雰囲気	直射日光のあたらない屋内。腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと		
	耐振動	XYZ各方向 10～57Hz 片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s <sup>2</sup>		
	保護機能	位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常		
保護構造	IP20			

対応ロボット	<b>EP-01 ▶ Robonity (ABAS P.174, AGXS P.188, ABAR P.210)</b>		
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応	<b>EtherNet/IP</b>  <b>EtherCAT</b> 

■機種概要

名称	EP-01		
対応ロボット	単軸ロボット Robonity (ABAS / AGXS / ABAR)		
入力電源	主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
運転方法	ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転) / リモートコマンド		
最大制御軸数	1軸		
原点復帰方式	アブソリュート		

■注文型式

**EP-01**

コントローラ	<b>ドライバー: モータ容量</b> A10: 200W以下 A30: 400W/750W	<b>回生装置</b> 無記入: なし R: EP-RU付き	<b>入出力選択</b> EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link
--------	------------------------------------------------------	--------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------

※ バッテリの有無は、ロボット注文型式での選択となります。

■仕様選択表

※回生装置の必要条件は目安であり、実際の動作条件により異なる場合があります。

〈標準加減速仕様〉

		Basic							Advanced							
		ABAS04	ABAS05	ABAS08	ABAS12	ABAS12H	ABAR04	ABAR05	ABAR08	AGXS05	AGXS05L	AGXS07	AGXS10	AGXS12	AGXS16	AGXS20
ドライバー	EP-01-A10	●	●	●	●		●	●	●	●	●	●	●			
	EP-01-A30					●								●	●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時		①	②	④	⑥	⑦	⑧	⑩		⑫	⑫	⑩	⑭	⑩	⑩
	水平使用時			③	⑤			⑨	⑪				⑬	⑭	⑮	⑮

回生装置の必要条件

- |                                                 |                                              |
|-------------------------------------------------|----------------------------------------------|
| ① リード5、リード10の650mmストローク以上                       | ⑨ リード20の300～400mmストローク                       |
| ② リード5、リード20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上   | ⑩ 全リードの全ストローク                                |
| ③ リード20の250～750mmストローク                          | ⑪ リード10、20の150～500mmストローク                    |
| ④ リード5、10、20の150mmストローク以上及びリード32の300～750mmストローク | ⑫ 全リードの500mmストローク以上                          |
| ⑤ リード10、20の250～750mmストローク及びリード32の400～750mmストローク | ⑬ リード10、20、30の300～800mmストローク                 |
| ⑥ リード5、10、20の300mmストローク以上及びリード32の300～750mmストローク | ⑭ 全リードの400mmストローク以上                          |
| ⑦ 全リードの250mmストローク以上                             | ⑮ リード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストローク |
| ⑧ 全リードの150mmストローク以上                             |                                              |

〈高加減速仕様〉

		Advanced					
		AGXS05-H	AGXS05L-H	AGXS07-H	AGXS10-H	AGXS12-H	AGXS16-H
ドライバー	EP-01-A10	●	●	●	●		
	EP-01-A30					●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時				①	③	④
	水平使用時				②		⑤

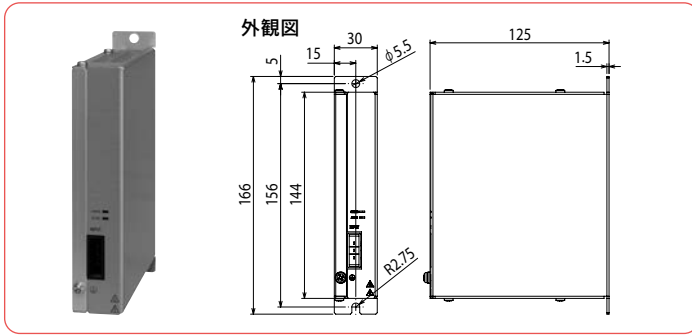
回生装置の必要条件

- ① リード10の400mmストローク以上及びリード20の450mmストローク以上
- ② リード20の250mmストローク以上及びリード30の450mmストローク以上
- ③ リード5、リード20の650mmストローク以上及びリード10の450mmストローク以上
- ④ リード10、リード20の全ストローク及びリード40の300mmストローク以上
- ⑤ リード20の150mmストローク以上及びリード40の450mmストローク以上

LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 LCM100  
 スカラロボット  
 YK-X  
 Robonity  
 単軸ロボット  
 PHASER  
 リニア単軸ロボット  
 FLIP-X  
 単軸ロボット  
 TRANSERO  
 小型単軸ロボット  
 XX-X  
 直交ロボット  
 YP-X  
 ヒック&スレーブ  
 YP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 ロボット  
 ポリシヨナ  
 ハルズ列  
 ドライバ  
 ロボット  
 コントローラ  
 ROXVY2+  
 電動ドリル  
 ヲフシヨナ

# EP-01

## ■ 回生装置 EP-RU



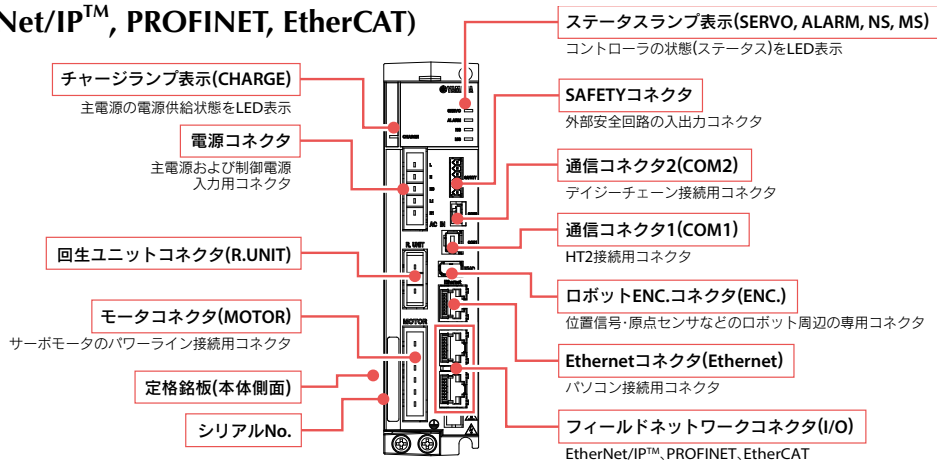
### ● 基本仕様

仕様項目	EP-RU
型式	KFX-M5850-00
外形寸法	W30×H144 (取付ステイ部含まず)×D125mm
本体質量	650 g
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
吸収可能電力	40W
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

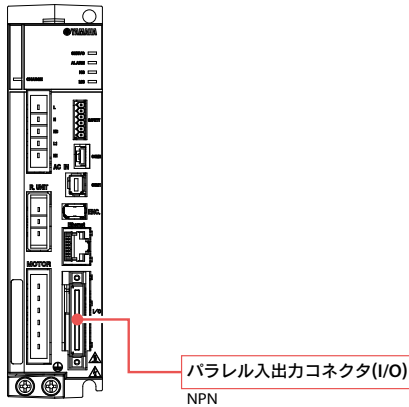
※ 必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。  
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

## ■ 各部名称

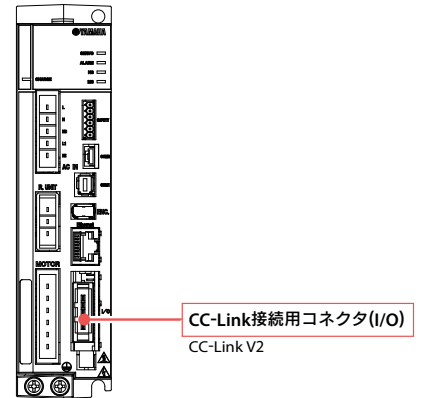
### ■ EP-01(EtherNet/IP™, PROFINET, EtherCAT)



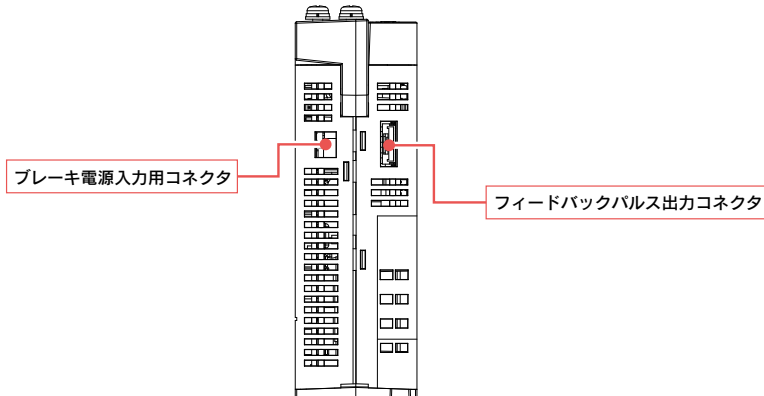
### ■ EP-01 (NPN)



### ■ EP-01 (CC-Link)

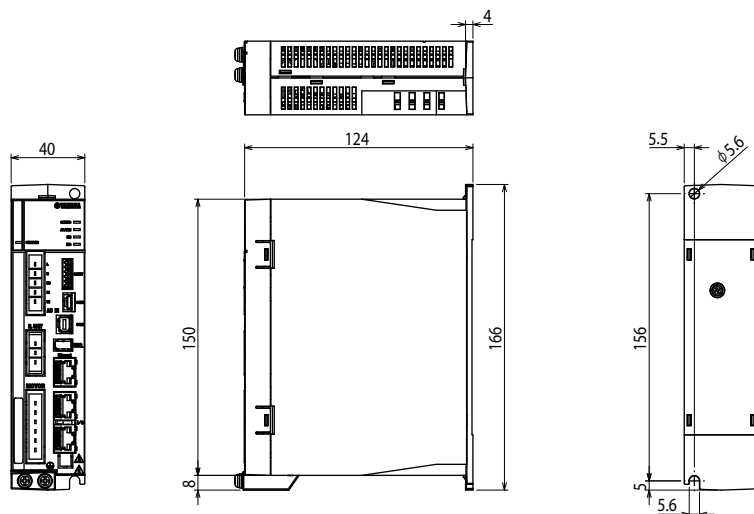


### ■ EP-01 (底面視)

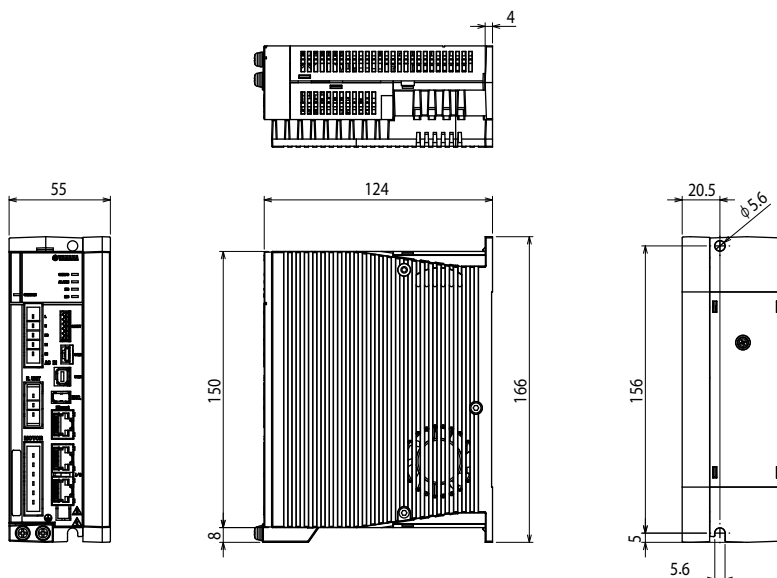


■ 外観図

■ EP-01-A10



■ EP-01-A30



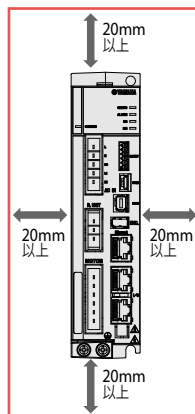
■ 設置条件

- ・制御盤の中に設置してください。
- ・金属製の壁面に垂直に取り付けてください。
- ・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・使用温度：0～40℃
- ・使用湿度：35～85%RH (結露なきこと)

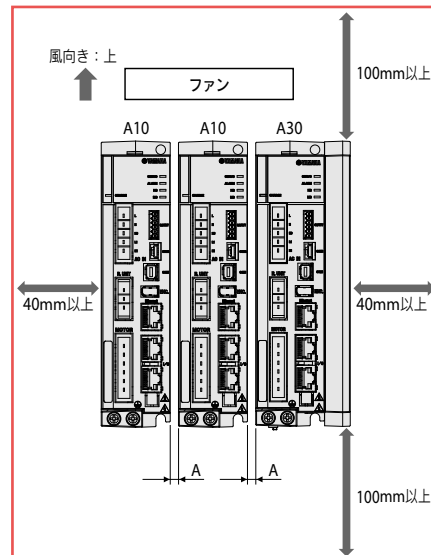
【複数のEP-01を用いる場合】

- ・ファンを取付け、十分にコントローラ本体を冷却してください。
- ・複数台のコントローラを設置する際は、コントローラ間の距離を最低1mm開けてください。
- ・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(図2参照)
- ・隣接するEP-01との距離(図2中 A)が20mm以下の場合は、実効負荷率を75%以下に設定してください。

(図1)



(図2)



リニアモーター型  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 リニアモーター型  
 LCM100  
 マルチロボット  
 YK-X  
 単軸ロボット  
 Robonty  
 リニアモーター型  
 PHASER  
 単軸ロボット  
 FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
 TRANSERO  
 直交ロボット  
 XY-X  
 ヒック&スレーブ  
 YP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 ロボット  
 ショップ  
 パネル  
 ドライブ  
 コントローラ  
 RCXIVY2+  
 電動ドリル  
 ツール  
 オプション

■ データのしくみについて

EPシリーズを使用してロボットを運転するためには、ポイントデータとパラメータデータを設定する必要があります。

ポイントデータ

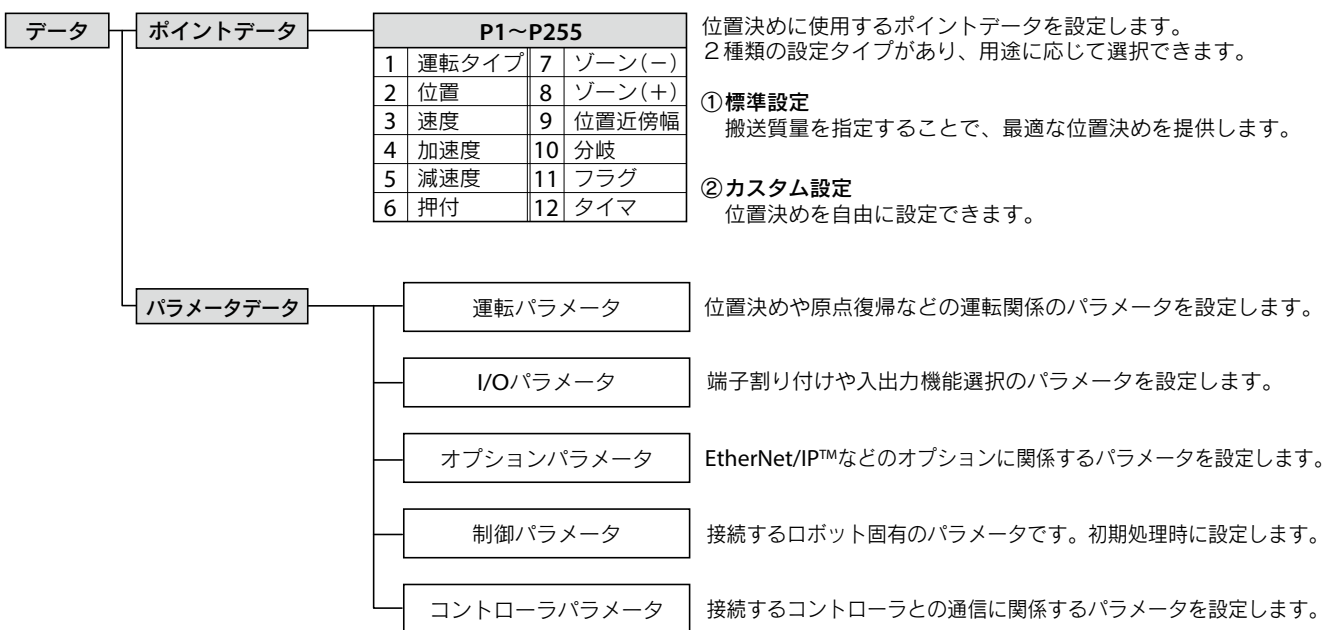
位置決めを使用するポイントデータには、「運転タイプ」「位置」「速度」などの項目が含まれます。P1～P255の255点まで登録可能です。

ポイントデータには、搬送質量を指定するだけで最適な位置決めを提供する「標準設定」と、位置決めを自由に設定できる「カスタム設定」があり、用途に応じて選択できます。

パラメータデータ

パラメータデータは、「運転パラメータ」、「I/Oパラメータ」、「オプションパラメータ」、「制御パラメータ」および「コントローラパラメータ」に分類されます。

● データのしくみ



■ ポイントデータについて

ポイントデータの項目一覧

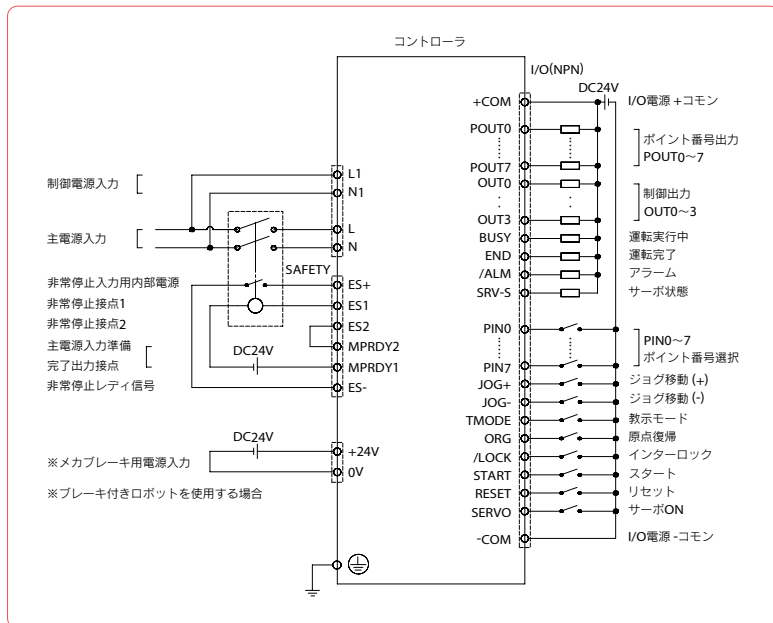
P1～P255		
項目	設定内容	
1	運転タイプ	位置決め運転パターン
2	位置	位置決め運転の目標位置または移動量
3	速度	位置決め運転の速度
4	加速度	位置決め運転の加速度
5	減速度	位置決め運転の減速度(加速度に対する割合)
6	押付	押付運転時の電流制限値
7	ゾーン(-)	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
8	ゾーン(+)	
9	位置近傍幅	「位置近傍出力」の近傍幅(目標位置からの距離公差)
10	分岐	位置決め完了後、次の移動先、または連結運転の連結先のポイント番号
11	フラグ	位置決め運転に関する他の情報
12	タイマ	位置決め完了後の待ち時間(遅延)

標準設定とカスタム設定

ポイントデータには、標準設定とカスタム設定の2種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。いずれの場合も、設定可能なポイントデータはP1～P255の255点です。

設定タイプ	内容
標準設定	搬送質量を指定することで最適な位置決めを提供します。組立・搬送などのシステムに適しています。
カスタム設定	速度や加速度などをSI単位系で任意に変更できますので、位置決めを自由に設定できます。加工・検査などのシステムに適しています。

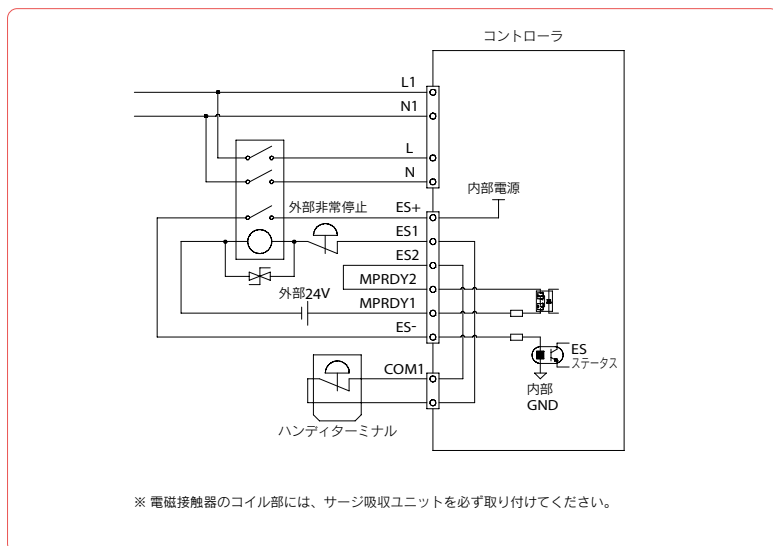
■ NPNタイプ入出力配線概略図



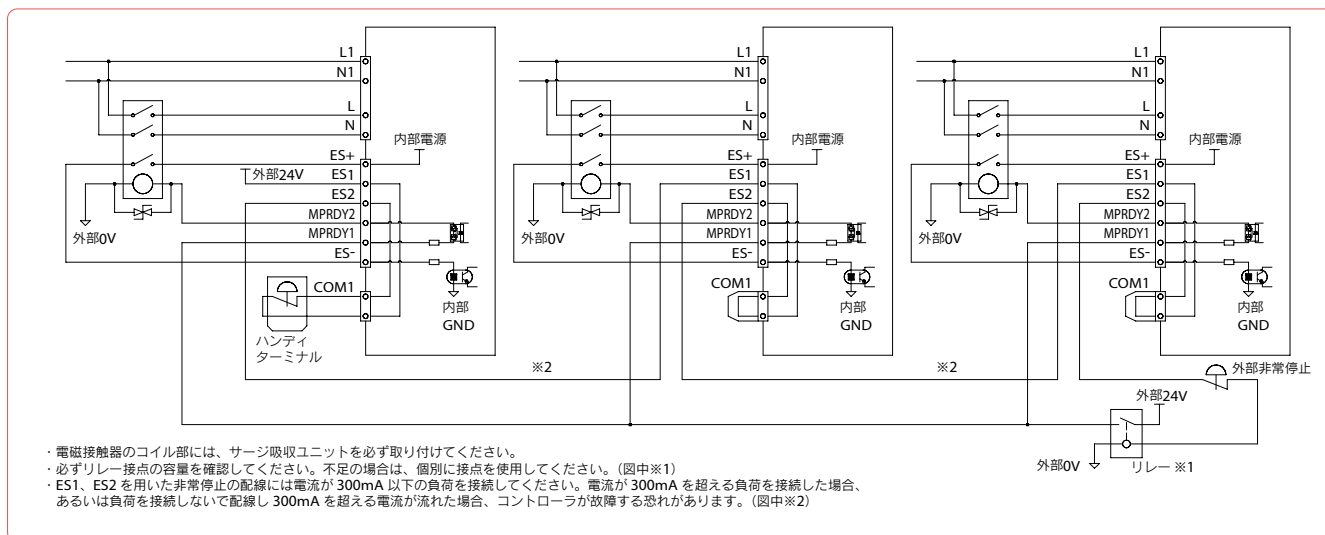
■ 入出力仕様

項目	内容
EtherNet/IP™	EtherNet/IP™アダプタ(2ポート)
PROFINET	PROFINET スレーブ1 ノード
EtherCAT	EtherCATスレーブ1ノード
NPN	入力16点 DC24V±10% 5.1mA/ 点 プラス共通 出力16点 DC24V±10% 50mA/ 点 シンクタイプ
CC-Link	CC-Link Ver. 2.00 対応 リモートデバイス局(1局2倍設定)

■ 非常停止回路例(EP-01単体)



■ 非常停止回路例(デ이지チェーン)



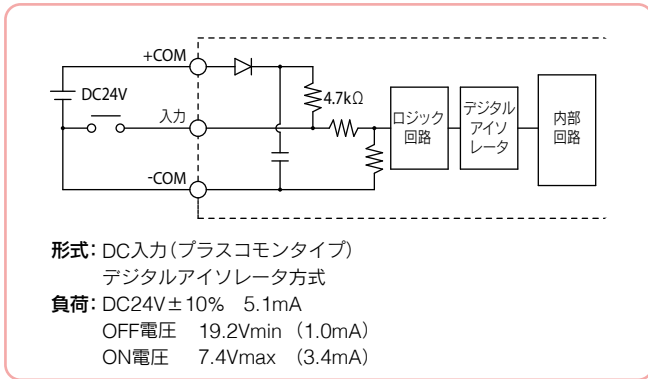
ユニファイドロボット  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニファイドロボット  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニファイドロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERVO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スレーブ  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
ロボット  
ボット  
ボット  
ボット  
RCXIVY2+  
電動クランプ  
オプション

## ■ NPNタイプI/O信号表

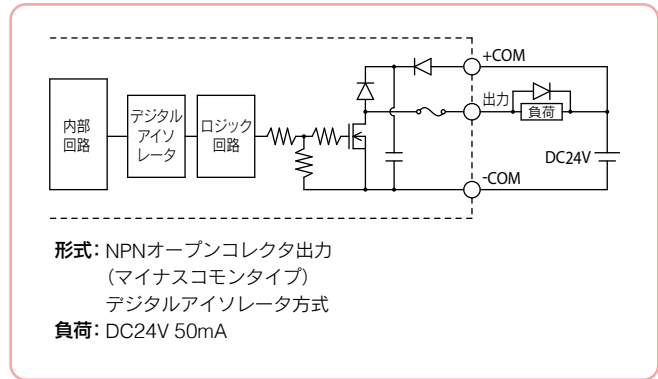
番号	信号名称	意味	番号	信号名称	意味
A1	+COM	入力用電源 +コモン	B1	POUT0	出力 ポイント番号出力 OUT0～3に以下より割付 ●ゾーン出力 ●個別ゾーン出力 ●教示モード状態 ●原点復帰完了状態 ●位置近傍出力 ●移動中出力 ●押付状態 ●警告出力
A2	-COM		B2	POUT1	
A3	NC	未接続	B3	POUT2	
A4	NC		B4	POUT3	
A5	PIN0	ポイント番号選択	B5	POUT4	
A6	PIN1		B6	POUT5	
A7	PIN2		B7	POUT6	
A8	PIN3		B8	POUT7	
A9	PIN4		B9	OUT0	
A10	PIN5		B10	OUT1	
A11	PIN6		B11	OUT2	
A12	PIN7		B12	OUT3	
A13	JOG+ (A15: ON)   SPD (A15: OFF)	入力 ジョグ移動(+方向)   速度切替	B13	BUSY	運転実行中
A14	JOG-		ジョグ移動(-方向)	B14	END
A15	TMODE	教示モード (ON: I/O教示モード OFF: I/O位置決めモード)	B15	/ALM	アラーム
A16	ORG	原点復帰	B16	SRV-S	サーボ状態
A17	/LOCK	インターロック	B17	NC	未接続
A18	TEACH (A15: ON)   START (A15: OFF)	現在位置教示   スタート	B18	NC	
A19	RESET	リセット	B19	-COM	入力用電源 -コモン
A20	SERVO	サーボON	B20		

## ■ NPNタイプ入出力回路詳細

### ● 入力回路



### ● 出力回路



## ■ フィードバックパルス出力信号表

### ● 基本仕様

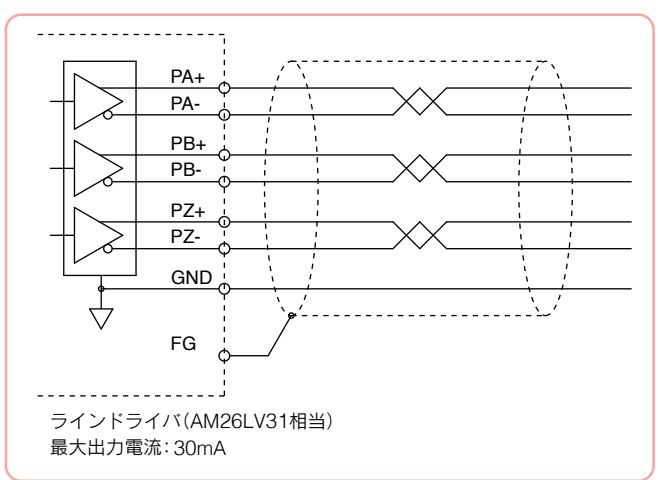
項目	仕様
出力信号	ABZ相パルス
1回転あたりのパルス数	4～16384 可変
最大回転速度	6000rpm
最大動作周波数	2Mbps

### ● 信号表

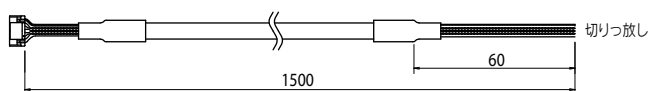
信号名称	内容	配線色	備考
GND	シグナルグランド	白	
PA+	A相+信号出力	黄	ツイストペア①
PA-	A相-信号出力	白	
PB+	B相+信号出力	緑	ツイストペア②
PB-	B相-信号出力	白	
PZ+	Z相+信号出力	赤	ツイストペア③
PZ-	Z相-信号出力	白	
FG	フレームグランド	(シールド)	

## ■ フィードバックパルス出力回路詳細

### ● 出力回路



## ■ フィードバックパルス出力ケーブル



型式 KFX-M532M-00



# 付属品及びオプションパーツ

## EP-01

### 標準付属品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

#### ● 電源コネクタ+操作レバー



型式	電源コネクタ	KFX-M5382-00	EP-01
	操作レバー	KEF-M657M-00	

#### ● 回生ユニットショートコネクタ



型式	KEK-M4431-00	EP-01
		YHX
		RCX320

#### ● HT2ダミーコネクタ



型式	KEK-M5869-00	EP-01
		YHX

#### ● SAFETYコネクタ



型式	KEK-M4432-10	EP-01
		YHX

#### ● ブレーキ電源ケーブル(1m)<sup>※</sup>

<sup>※</sup> ブレーキ付きロボット購入時に付属



型式	KFX-M532K-10	EP-01
----	--------------	-------

#### ● I/Oケーブル(2m/20芯×2)<sup>※</sup>

<sup>※</sup> NPN仕様購入時に付属



型式	KCA-M4421-20	EP-01
		TS-S2
		TS-SH
		TS-X
		TS-P

#### ● CC-Linkコネクタ<sup>※</sup>

<sup>※</sup> CC-Link仕様購入時に付属



型式	コネクタ <sup>※</sup>	KCA-M4872-00	EP-01	
				分岐ソケット
				TS-S2
				TS-SH
				TS-X
		TS-P		

<sup>※</sup> コネクタ1個の型式です。(分岐ソケットにはコネクタを2個差し込みます。)

#### ● フェライトコア<sup>※</sup>

<sup>※</sup> ロボットケーブルに取り付けた状態で出荷されます。



型式	KK1-M6563-200	EP-01
----	---------------	-------

オプションパーツは次ページです

LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 LCM100  
 2軸ロボット  
 YK-X  
 Robonity  
 単軸ロボット  
 PHASER  
 2軸ロボット  
 FLIP-X  
 単軸ロボット  
 TRANSERO  
 小型単軸ロボット  
 XX-X  
 直交ロボット  
 YP-X  
 ヒック&スレーブ  
 CLEAN  
 グリーン  
 CONTROLLER  
 コントローラ  
 INFORMATION  
 各種情報  
 ロボット  
 ショップ  
 ハルズ列  
 ドライバ  
 ロボット  
 コントローラ  
 RCXVY2+  
 電動ドライバ  
 オプション

## ■ オプション品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

### ● ハンディターミナル HT2/HT2-D

P.651



		HT2	HT2-D
型式	3.5m	KFX-M5110-0J	KFX-M5110-1J
	10m	KFX-M5110-2J	KFX-M5110-3J
イネーブルスイッチ		無し	有り
CE仕様		非対応	対応

EP-01

### ● サポートソフト EP-Manager

P.642



WEBサイト(メンバーサイト)より  
ダウンロード

型式	KFX-M4990-00
----	--------------

#### ● 動作環境

OS	Microsoft Windows 10 (32bit/64bit)、11 (対応バージョンV1.2.4~)
CPU	お使いのOS が推奨する環境以上
メモリ	お使いのOS が推奨する環境以上
通信ポート	Ethernetポート(100BASE-TX) Ethernetケーブル(カテゴリ 5 以上)
ディスプレイ	1024×768 以上の解像度、256 色以上
使用可能コントローラ	EP-01

EP-01

※ Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。  
※ Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

### ● アブソバッテリー

#### ● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2700mAh
データ保持時間	約10年
外形寸法	φ17×L47mm
本体質量	20.3g



型式	KFX-M53G0-00
----	--------------

※ アブソバッテリーは消耗品です。

EP-01

### ● バッテリホルダキット



型式	KFX-M53G7-00
----	--------------

※ バッテリホルダと結線バンド2本のセット番号です。

EP-01

### ● CC-Link終端コネクタ



型式	KCA-M4874-00
----	--------------

EP-01

TS-S2

TS-SH

TS-X

TS-P

### ● フィードバックパルス出力ケーブル



型式	KFX-M532M-00
----	--------------

EP-01

### ● デイジーチェーン及び ゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KFX-M532L-00
----	--------------

EP-01

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ポータル

パビリオン  
ドライン

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P

● 標準CE仕様

プログラム不要のポイントトレースのみのポジションタイプ。  
 ポイントデータを登録し、PLCなどの上位機器から  
 ポイント番号を指定し、START信号を入力するだけで、  
 位置決めや押付運転ができます。



TS-S2

TS-SH

TS-X

TS-P



ハンディターミナル  
 ▶ HT1/HT1-D  
 P.650



パソコン用サポートソフト  
 ▶ TS-Manager  
 P.642

■ 基本仕様

■ TS-S2/TS-SH

項目	TS-S2	TS-SH	
制御軸数	1軸		
制御可能ロボット	TRANSERVO シリーズ		
消費電流	定格2.5A (最大4.5A)	定格3.5A (最大6.5A)	
外形寸法	W30 × H162 × D82mm	W30 × H162 × D123mm	
本体質量	約0.2kg	約0.3kg	
入力電源	制御電源	DC24V ± 10%	
	主電源	DC24V ± 10%	
制御方式	クローズドループ ベクトル制御方式		
運転方式	ポイント番号指定による位置決め運転、直接位置決めコマンド		
運転種類	位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転		
位置検出方式	レゾルバ	多回転アブソ機能付レゾルバ	
分解能	ロボットにより20480パルス/回転、4096パルス/回転		
原点復帰方式	インクリメンタル	アブソリュート/インクリメンタル	
ポイント点数	255点		
ポイントタイプ設定	①標準設定：速度および加速度はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定：速度および加速度はSI単位系で設定		
ポイント教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング		
I/Oインターフェース	NPN, PNP, CC-Link, DeviceNet™, EtherNet/IP™, PROFINETより選択		
外部入出力	入力	サーボON (SERVO)、リセット (RESET)、スタート (START)、インターロック (LOCK)、原点復帰 (ORG)、手動モード (MANUAL)、ジョグ移動- (JOG-)、ジョグ移動+ (JOG+)、ポイント番号選択 (PIN0 ~ PIN7)	
	出力	サーボ状態 (SRV-S)、アラーム (/ALM)、運転完了 (END)、運転実行中 (BUSY)、制御出力 (OUT0 ~ 3)、ポイント番号出力0~7 (POUT0 ~ POUT7)	
	外部通信	RS-232C 1CH	
安全回路	非常停止入力、非常停止接点出力(1系統: HT1 使用時)		
オプション	ハンディターミナル	HT1、HT1-D (イネーブルススイッチ付き)	
	パソコン用サポートソフト	TS-Manager	
一般仕様	使用周囲温度・湿度	0 ~ 40°C、35 ~ 85%RH (結露なきこと)	
	保存周囲温度・湿度	-10 ~ 65°C、10 ~ 85%RH (結露なきこと)	
	雰囲気	直射日光の当たらない屋内。腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
	耐振動	XYZ 各方向 10 ~ 57Hz 片振幅0.075mm 57 ~ 150Hz 9.8m/s <sup>2</sup>	
保護機能	位置検出エラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常、モータ線断線、励磁停電エラー		

\*1. 励磁停電エラーはTS-SHのみの保護機能です。

対応ロボット	TS-S2/TS-SH ▶ TRANSERVO <b>P.331</b>	TS-X ▶ FLIP-X <b>P.285</b>	TS-P ▶ PHASER <b>P.263</b>
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet EtherNet/IP

■機種概要

名称	TS-S2	TS-SH	TS-X/TS-P
対応ロボット	小型単軸ロボット TRANSERVO		TS-X: 単軸ロボット FLIP-X TS-P: リニア単軸ロボット PHASER
入力電源	制御電源 主電源		●100V仕様 主電源 AC100~115V±10% 制御電源 AC100~115V±10%
	DC24V±10%		●200V仕様 主電源 AC200~230V±10% 制御電源 AC200~230V±10%
運転方法	ポイントトレース / リモートコマンド / オンライン命令		
最大制御軸数	1軸		
原点復帰方式	インクリメンタル	アブソリュート / インクリメンタル	TS-X: アブソリュート / インクリメンタル TS-P: アブソリュート / セミアブソ

■注文型式

TS-S2/TS-SH (TRANSERVO)				TS-X/TS-P (FLIP-X/PHASER)					
コントローラ	タイプ	入出力選択	バッテリー※1	コントローラ	ドライブ電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力選択	バッテリー※2
S2: TS-S2 SH: TS-SH	無記入: 標準 S: センサー	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし	B: 有り(アブソ仕様) N: なし(インクリ仕様)	TSX: TS-X TSP: TS-P	105: 100V/100W以下 110: 100V/200W 205: 200V/100W以下 210: 200V/200W 220: 200V/400~600W	無記入: なし R: RGT付き R: RGT2付き	無記入: なし L: LCD付き	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし	B: 有り(アブソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
※1. バッテリーの有無はTS-SHのみの選択となります(TS-S2には付きません)。				※2. バッテリーの有無はTS-Xのみの選択となります(TS-Pには付きません)。					

■TS-X/TS-P

項目	TS-X / TS-P				
	AC100V仕様		AC200V仕様		
ドライブ形式	TS-X105/TS-P105	TS-X110/TS-P110	TS-X205/TS-P205	TS-X210/TS-P210	TS-X220/TS-P220
制御軸数	1軸				
制御可能ロボット	TS-X: 単軸ロボットFLIP-Xシリーズ		TS-P: リニア単軸ロボットPHASERシリーズ		
電源容量	400VA	600VA	400VA	600VA	1400VA
外形寸法	W58×H162×D131mm				W70×H162×D131mm
本体質量	約0.9kg				約1.1kg
入力電源	制御電源		単相AC200~230V±10% 50/60Hz		
	主電源		単相AC100~115V±10% 50/60Hz		
制御方式	クローズドループ ベクトル制御方式				
運転方式	ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転) / リモートコマンド				
運転種類	位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転				
位置検出方式	TS-X: 多回転アブソリュート機能付きレゾルバ		TS-P: 磁気式リニアスケール		
分解能	TS-X: 16384パルス/回転		TS-P: 1μm		
原点復帰方式	TS-X: アブソリュート / インクリメンタル		TS-P: インクリメンタル / セミアブソ		
ポイント点数	255点				
ポイントタイプ設定	①標準設定: 速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定: 速度及び加減速はSI単位で設定				
ポイント教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング				
I/Oインターフェース	NPN, PNP, CC-Link, DeviceNet™, EtherNet/IP™, PROFINETより選択				
入力	サーボON (SERVO)、リセット (RESET)、スタート (START)、インターロック (LOCK)、原点復帰 (ORG)、手動モード (MANUAL)、ジョグ移動- (JOG-)、ジョグ移動+ (JOG+)、ポイント番号選択 (PIN0~PIN7)				
出力	サーボ状態 (SRV-S)、アラーム (ALM)、運転完了 (END)、運転実行中 (BUSY)、制御出力 (OUT0~3)、ポイント番号出力0~7 (POUT0~POUT7)				
外部通信	RS-232C 1CH				
ブレーキ用電源	DC24V±10% 300mA (お客様用意)				
安全回路	非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力(1系統: HT1 使用時)				
ハンディターミナル	HT1, HT1-D (イネーブルスイッチ付き)				
パソコン用サポートソフト	TS-Manager				
使用周囲温度・湿度	0℃~40℃、35%~85%RH (結露なきこと)				
保存周囲温度・湿度	-10℃~65℃、10%~85%RH (結露なきこと)				
雰囲気	直射日光のあたらない屋内。腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと				
耐振動	XYZ各方向 10~57Hz 片振幅0.075mm 57~150Hz 9.8m/s <sup>2</sup>				
保護機能	位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常				
保護構造	IP20				

# TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P

## ■ TS-X/TS-P 仕様選択表

ロボットの機種によって自動的に仕様が決まります。

### ■ TS-X

		T4LH/C4LH	T5LH/C5LH	T6L/C6L	T9	T9H	F8/C8	F8L/C8L	F8LH/C8LH	F10/C10	F10H	F14/C14	F14H/C14H	GF14XL	F17/C17	F17L/C17L	GF17XL	F20/C20	F20N	N15/N15D	N18/N18D	B10	B14	B14H	R5	R10	R20
電源電圧/ 電流センサ	TS-X	105	●	●	●		●	●	●	●		●	●	●								●	●	●	●	●	●
		110				●					●			●													●
		205	●	●	●	●	●	●	●	●	●		●	●									●	●	●	●	●
		210				●					●			●													●
回生装置	無記入(不要)				①	②				①	②	①	②	●	③		⑥	③	④	●	●				⑤		
	R (RGT)				①	②				①	②	①	②		③	●	⑥	③	④	●	●				⑤		

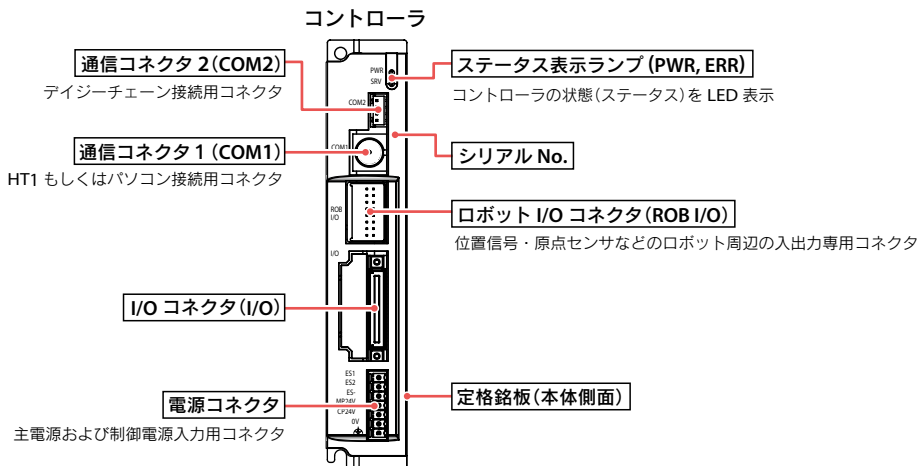
- ① 垂直使用時に移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要です。
- ② 垂直使用時は回生装置が必要になります。
- ③ [以下の場合は回生装置が必要]
  - ・ 垂直で使用する場合
  - ・ 水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
  - ・ 水平使用でハイリード(40)の場合
- ④ 最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
- ⑤ 最高速度が1250mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
- ⑥ 最高速度が750mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

### ■ TS-P

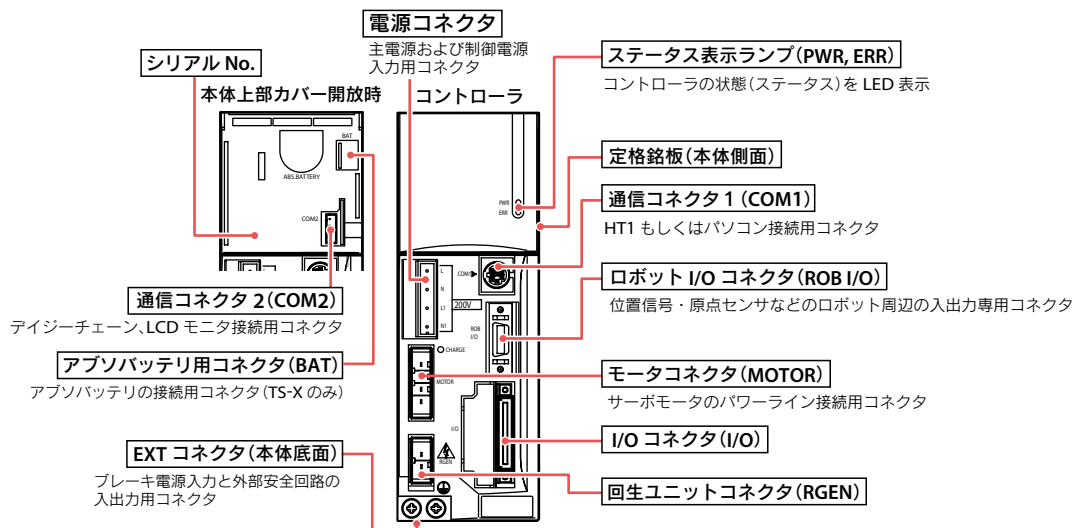
		MF7/7D	MF15/15D	MF20/20D	MF30/30D	MF75/75D
電源電圧/ 電流センサ	TS-P	105				
		110	●	●	●	
		205				
		210	●	●	●	
回生装置	無記入(不要)	●	●		●	●
	R (RGT)			●	●	
	R (RGU-2)					●

## ■ 各部名称

### ■ TS-S2/TS-SH

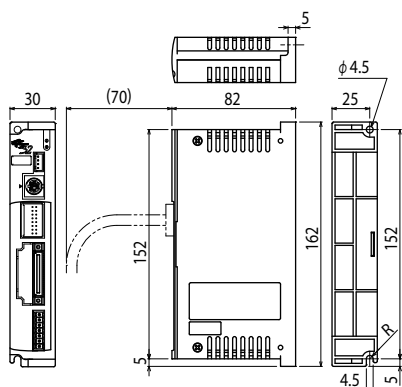


### ■ TS-X/TS-P

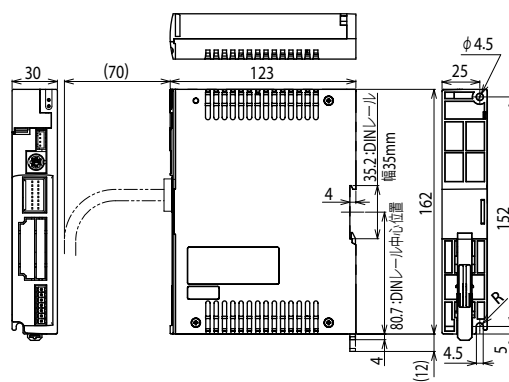


## ■ 外観図

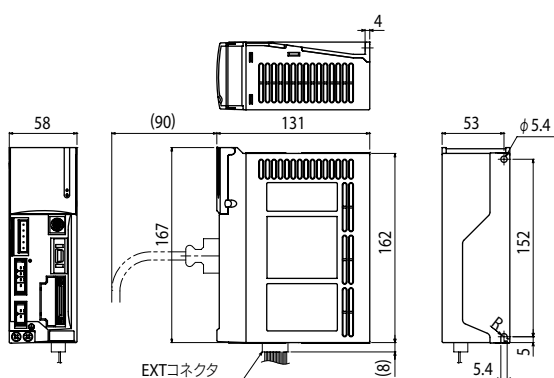
### ■ TS-S2



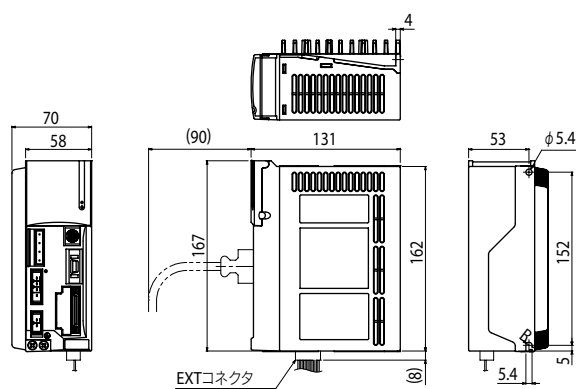
### ■ TS-SH



### ■ TS-X/TS-P (105/110/205/210)



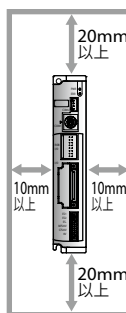
### ■ TS-X/TS-P (220)



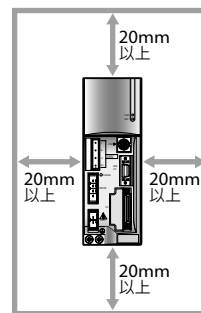
## ■ 設置条件

- ・ 制御盤の中に設置してください。
- ・ 壁に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・ 使用温度：0～40℃
- ・ 使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）

### ■ TS-S2/TS-SH



### ■ TS-X/TS-P



## ■ TS-S2/TS-SHについての注意事項

RFタイプのセンサー仕様の場合のコントローラ「TS-S2」「TS-SH」は、「TS-S2S」「TS-SHS」となります。

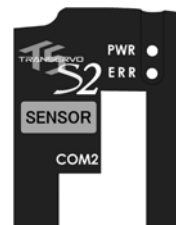
### TS-S2/TS-SH (標準仕様)

コントローラの表に「BK」のシール貼付



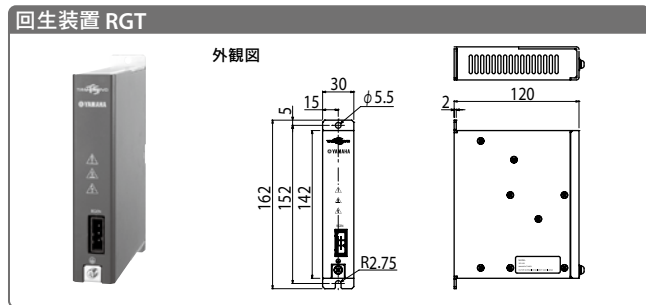
### TS-S2S/TS-SHS (センサー仕様)

コントローラの表に「SENSOR」のシール貼付  
 (コントローラの正面にTS-S2Sの表記がありませんのでご注意ください。)



リニアモーター(ギア)型  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 リニアモーター(ギア)型  
 LCM100  
 マルチ軸ロボット  
 YK-X  
 単軸ロボット  
 Robonty  
 リニアモーター(ギア)型  
 PHASER  
 単軸ロボット  
 FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
 TRANSERO  
 直交ロボット  
 XX-X  
 ヒック&スリム  
 YP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 ロボット  
 ロボット  
 ドライバ  
 パリタ列  
 コントローラ  
 ROXIVY2+  
 電動グリッパ  
 オプション

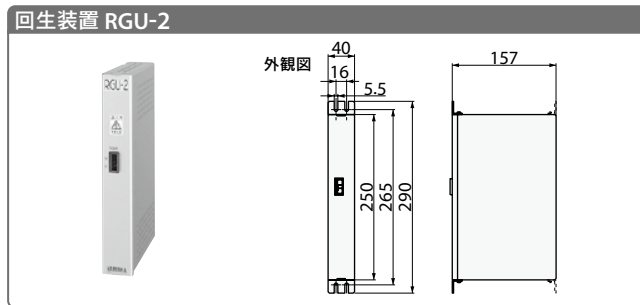
## ■ 回生装置 RGT/RGU-2



### ● 基本仕様

仕様項目	RGT
型式	KCA-M4107-0A (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W30×H142×D118mm (取付ステイ含まず)
本体質量	470g
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。  
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。



### ● 基本仕様

仕様項目	RGU-2 (TS-P用)
型式	KCA-M4107-2A (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。  
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

## ■ データのしくみについて

TSシリーズを使用してロボットを運転するためには、ポイントデータとパラメータデータを設定する必要があります。

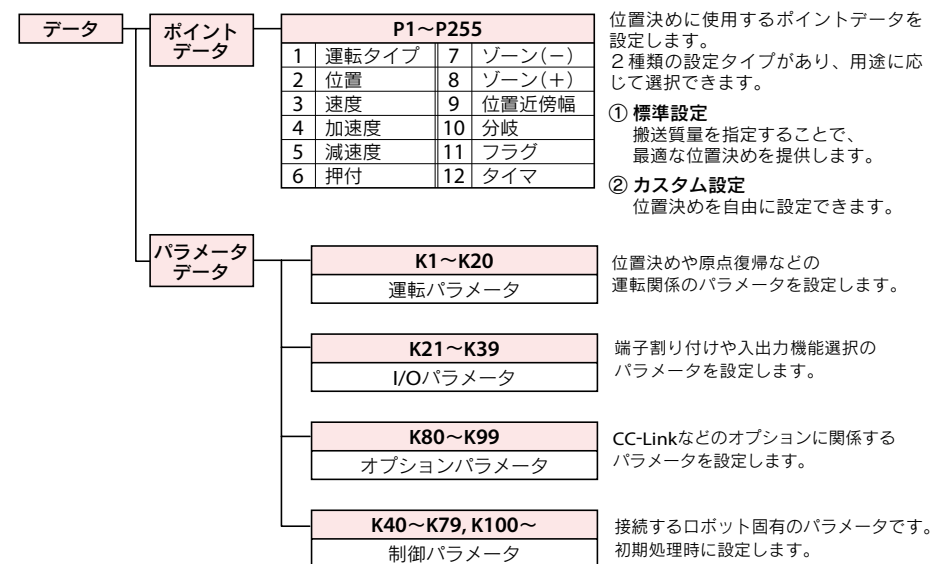
### ポイントデータ

位置決めに使用するポイントデータには、「運転タイプ」「位置」「速度」などの項目が含まれます。P1～P255の255点まで登録可能です。ポイントデータには、搬送質量を指定するだけで最適な位置決めを提供する「標準設定」と、位置決めを自由に設定できる「カスタム設定」があり、用途に応じて選択できます。

### パラメータデータ

パラメータデータは、「運転パラメータ」、「I/Oパラメータ」、「オプションパラメータ」、および「制御パラメータ」に分類されます。

### ● データのしくみ



## ■ ポイントデータについて

### ポイントデータの項目一覧

P1～P255		
項目	設定内容	
1	運転タイプ	位置決め運転パターン
2	位置	位置決め運転の目標位置または移動量
3	速度	位置決め運転の速度
4	加速度	位置決め運転の加速度
5	減速度	位置決め運転の減速度(加速度に対する割合)
6	押付	押付運転時の電流制限値
7	ゾーン(-)	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
8	ゾーン(+)	
9	位置近傍幅	「位置近傍出力」の近傍幅(目標位置からの距離公差)
10	分岐	位置決め完了後、次の移動先、または連結運転の連結先のポイント番号
11	フラグ	位置決め運転に関する他の情報
12	タイマ	位置決め完了後の待ち時間(遅延)

### 標準設定とカスタム設定

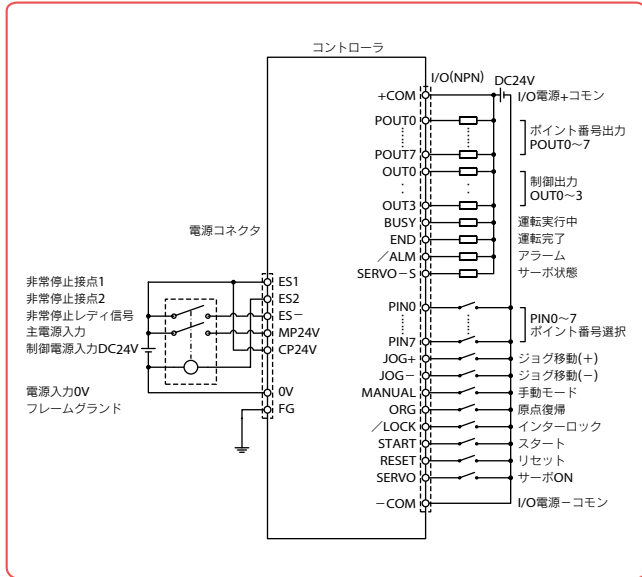
ポイントデータには、標準設定とカスタム設定の2種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。いずれの場合も、設定可能なポイントデータはP1～P255の255点です。

設定タイプ	内容
標準設定	搬送質量を指定することで最適な位置決めを提供します。組立・搬送などのシステムに適しています。
カスタム設定	速度や加速度などを任意に変更できますので、位置決めを自由に設定できます。加工・検査などのシステムに適しています。



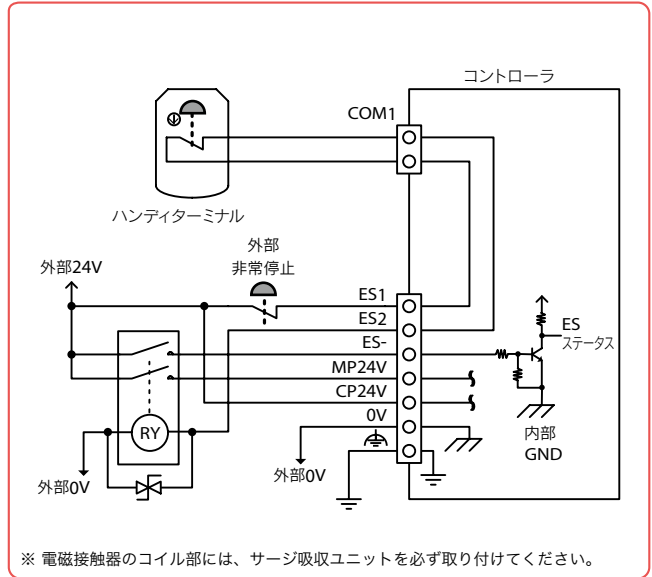
■ NPNタイプ入出力配線概略図

■ TS-S2/TS-SH



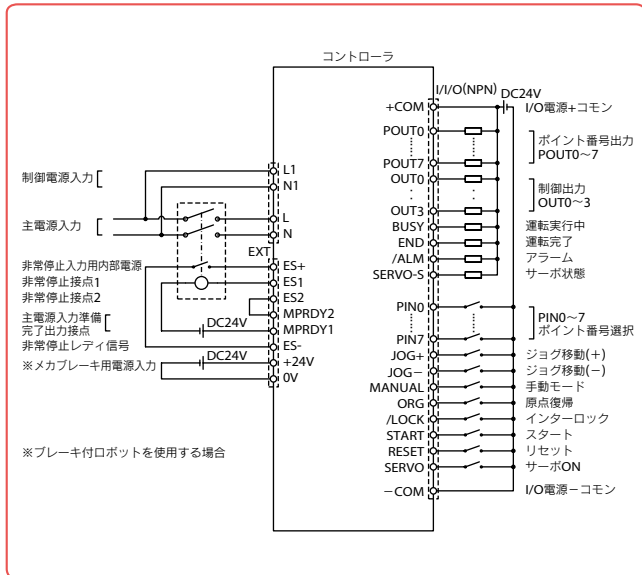
■ 非常停止回路例

■ TS-S2/TS-SH (電源コネクタと上位装置との接続例)

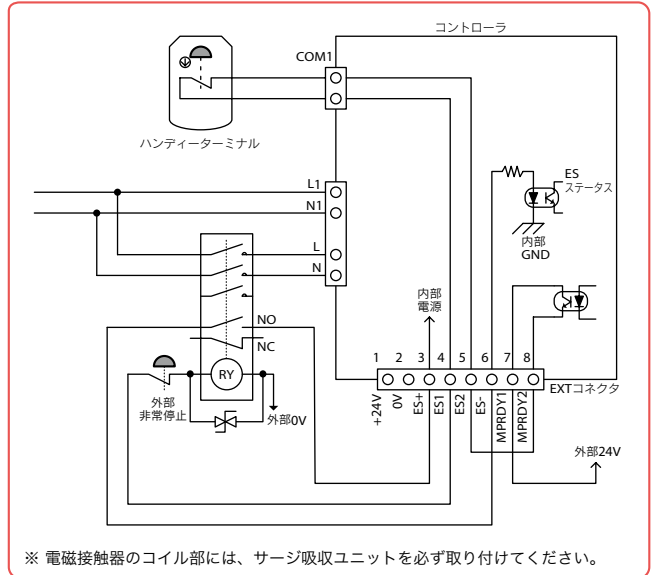


※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

■ TS-X

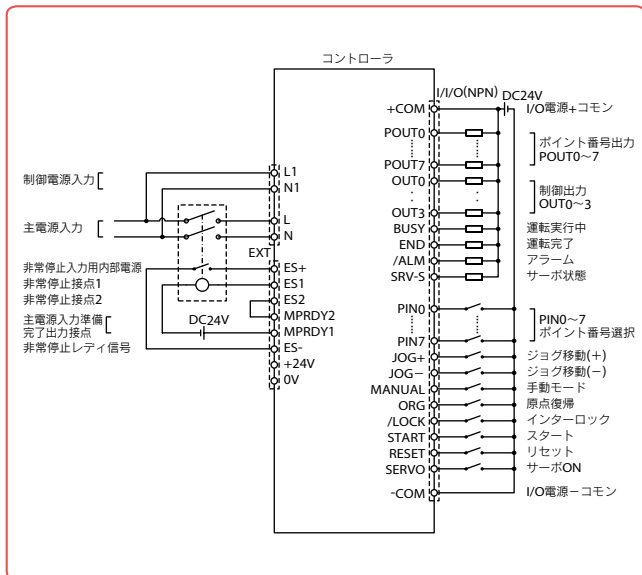


■ TS-X/TS-P (EXTコネクタと上記装置との接続例)



※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

■ TS-P



外部安全回路を組むことで、安全カテゴリクラス4まで対応可能です。詳細はP.706をご参照ください。

■ 入出力仕様

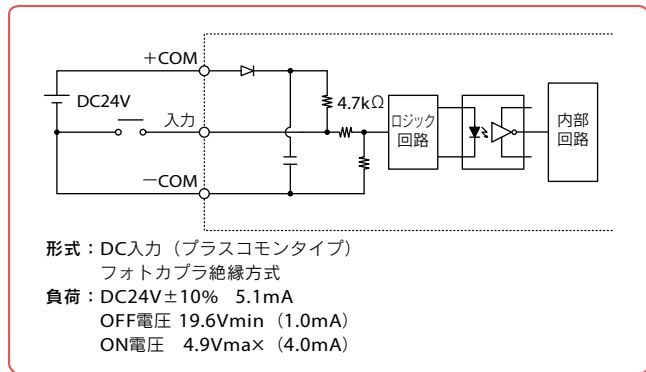
項目	内容			
NPN	入力16点	DC24V±10%	5.1mA/点	プラスコモン
	出力16点	DC24V±10%	50mA/点	シンクタイプ
PNP	入力16点	DC24V±10%	5.5mA/点	マイナスコモン
	出力16点	DC24V±10%	50mA/点	ソースタイプ
CC-Link	CC-Link Ver. 1.10 対応 リモートデバイス局(1局)			
DeviceNet™	DeviceNet™ スレーブ1 ノード			
EtherNet/IP™	EtherNet/IP™ アダプタ(2ポート)			
PROFINET	PROFINET スレーブ1 ノード			

## NPN/PNPタイプI/O信号表

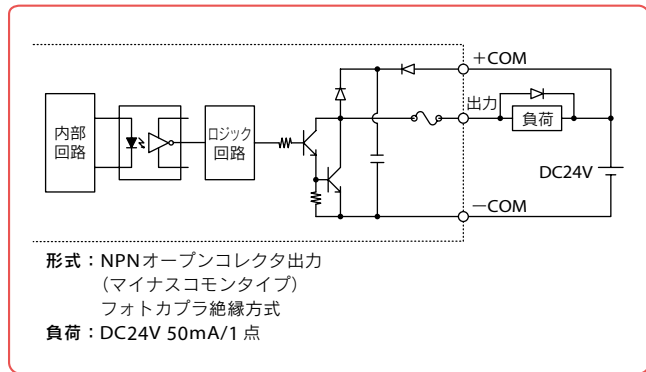
番号	信号名称	意味	番号	信号名称	意味
A1	+COM	入力用電源 +コモン	B1	POUT0	出力 ポイント番号出力 OUT0 ~ 3に以下より割付 ●ゾーン出力 ●個別ゾーン出力 ●手動モード状態 ●原点復帰完了状態 ●位置近傍出力 ●移動中出力 ●押付状態 ●警告出力
A2			B2	POUT1	
A3	NC	未接続	B3	POUT2	
A4			B4	POUT3	
A5	PIN0	ポイント番号選択	B5	POUT4	
A6	PIN1		B6	POUT5	
A7	PIN2		B7	POUT6	
A8	PIN3		B8	POUT7	
A9	PIN4		B9	OUT0	
A10	PIN5		B10	OUT1	
A11	PIN6		B11	OUT2	
A12	PIN7		B12	OUT3	
A13	JOG+	ジョグ移動(+方向)	B13	BUSY	運転実行中
A14	JOG-	ジョグ移動(-方向)	B14	END	運転完了
A15	MANUAL	手動モード	B15	/ALM	アラーム
A16	ORG	原点復帰	B16	SRV-S	サーボ状態
A17	/LOCK	インターロック	B17	NC	未接続
A18	START	スタート	B18	NC	
A19	RESET	リセット	B19	-COM	
A20	SERVO	サーボON	B20		

### NPNタイプ入出力回路詳細

#### ●入力回路

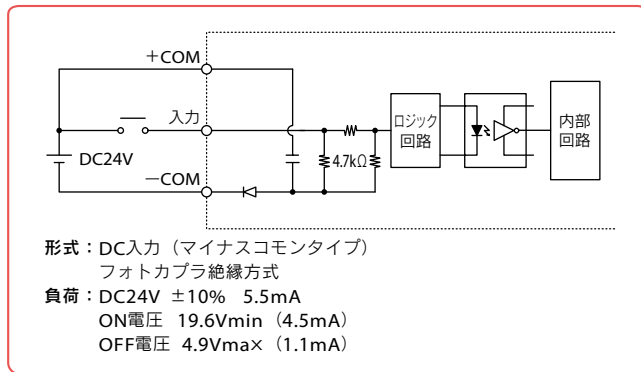


#### ●出力回路

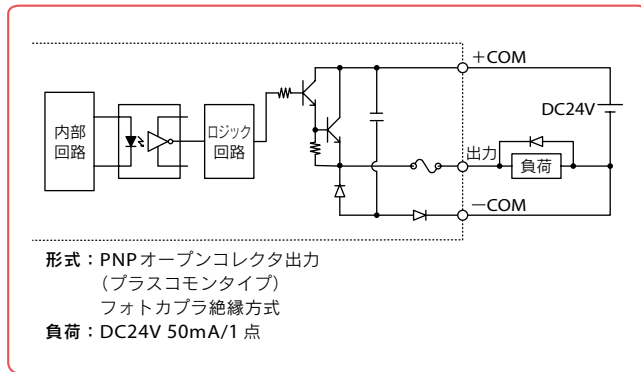


### PNPタイプ入出力回路詳細

#### ●入力回路



#### ●出力回路



# 付属品及びオプションパーツ

## TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P



### 標準付属品

#### ● 電源コネクタ

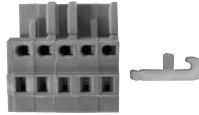


型式 KCC-M4421-00

TS-S2  
TS-SH  
TS-P

#### ● 電源コネクタ(100V仕様)

100V仕様購入時に付属

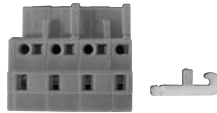


型式 KCA-M5382-00

TS-X  
TS-P

#### ● 電源コネクタ(200V仕様)

200V仕様購入時に付属



型式 KAS-M5382-00

LCC140  
TS-X  
TS-P  
SR1-X  
SR1-P  
RCX320  
RCX340

#### ● EXTコネクタ

ブレーキ電源および安全回路接続用



型式 KCA-M5370-00

TS-X  
TS-P

#### ● ダミーコネクタ



型式 KCA-M5163-00

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

#### ● I/Oケーブル(2m/20芯×2)



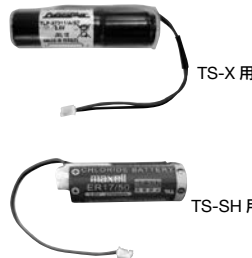
型式 KCA-M4421-20

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

#### ● アプソバッテリー

##### ● 基本仕様

仕様項目	TS-X用	TS-SH用
電池の種類	リチウム金属電池	
電池容量	3.6V / 1,650mAh	3.6V / 2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)	
外形寸法	φ18×L60mm	φ17×L53mm
本体質量	24g	21g



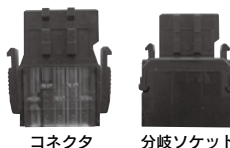
型式 KCA-M53G0-10 (TS-X用)  
KCA-M53G0-02 (TS-SH用)

TS-X  
TS-SH  
RCX320  
RCX340

※ アプソバッテリーは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アプソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおおよそ1年と考えてください。

#### ● CC-Linkコネクタ(CC-Link仕様)

CC-Link仕様購入時に付属



型式 コネクタ※ KCA-M4872-00  
分岐ソケット KCA-M4873-00

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

※ コネクタ1個の型式です。(分岐ソケットにはコネクタを2個差し込みます。)

オプションパーツは次ページです

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドリフト  
コンローラ  
RCXVY2+

## ■ オプション品

### ● ハンディターミナル HT1/HT1-D

P.650



		HT1	HT1-D
型式	3.5m	KCA-M5110-0J	KCA-M5110-1J
	10m	KCA-M5110-6J	KCA-M5110-7J
イネーブルスイッチ		なし	3ポジション
CE仕様		非対応	対応

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

### ● サポートソフト TS-Manager

P.642



型式	KCA-M4966-0J (日本語)
	KCA-M4966-0E (英語)

※ 複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P  
TS-SD

### ● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V1.4.5 ~)、11 (対応バージョン V1.4.5 ~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル(RS-232C)、USB
使用可能コントローラ	TSシリーズ

※ Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

### ● 通信ケーブル

TS-Manager用通信ケーブル。USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KCA-M538F-A0
	D-Subタイプ(5m)	KCA-M538F-01

※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P  
TS-SD

### ● デイジーチェーン及びゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KCA-M532L-00 (300mm)
----	----------------------

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P  
TS-SD

### ● CC-Link終端コネクタ (CC-Link仕様)



型式	KCA-M4874-00
----	--------------

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

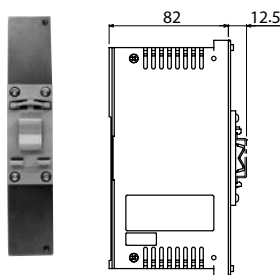
### ● TS-Monitor (LCDモニタ) P.654



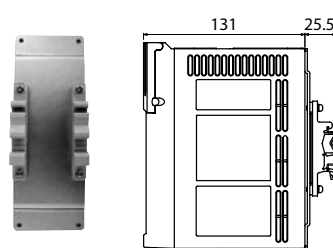
型式	TS-X用	KCA-M5119-00
	TS-P用	KCA-M5119-10

TS-X  
TS-P

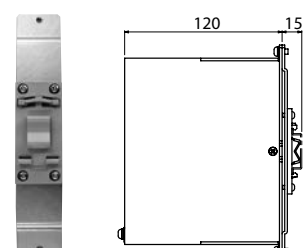
### ● DINレール取付用ステー (TS-SHは標準装備)



型式	TS-S2用	TS-S2
	KCC-M499A-00	



型式	TS-X/TS-P用	TS-X TS-P
	KCA-M499A-00	



型式	TS-X/TS-P回生装置付用	TS-X TS-P
	KCA-M499A-10	

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ホスピタリティ

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# TS-SD

- 標準CE仕様
- パルス列指令入力専用
- TRANSERVO専用

パルス列指令入力に対応したTRANSERVOシリーズ専用の高性能ロボットドライバです。



パソコン用サポートソフト  
▶ **TS-Manager**  
**P.642**

## ■ 基本仕様

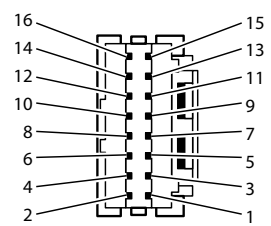
項目	TS-SD
制御軸数	1軸
制御可能ロボット	TRANSERVOシリーズ*
消費電流	2.5A (定格) 4.5A (最大)
外形寸法	W30×H162×D82mm
本体質量	約0.2kg
入力電源	制御電源 DC24V±10%
	主電源 DC24V±10%
運転方式	パルス列
制御方式	クローズドループ ベクトル制御方式
位置検出方式	レゾルバ
分解能	20480パルス/回転、4096パルス/回転
原点復帰方式	インクリメンタル
外部入出力	パルス列指令入力 ラインドライバ: 500kpps以下 オープンコレクタ: 100kpps以下 (DC5~24V±10%)
	入力 サーボON (SERVO)、リセット (RESET)、原点復帰 (ORG)
	出力 サーボ状態 (SRV-S)、アラーム (/ALM)、位置決め終了 (IN-POS)、原点復帰完了状態 (ORG-S)
外部通信	RS-232C 1CH
パソコン用サポートソフト	TS-Manager
使用温度	0~40℃
保存温度	-10~65℃
使用湿度	35~85%RH (結露なきこと)
保存湿度	10~85%RH (結露なきこと)
雰囲気	直射日光のあたらない屋内。腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと
耐振動	XYZ各方向 10~57Hz 片振幅 0.075mm 57~150Hz 9.8m/s <sup>2</sup>
保護機能	位置検出エラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、制御電源電圧低下、過電流、モータ電流異常、CPU異常、モータ線断線、指令速度超過、パルス周波数超過

\*RFタイプセンサー仕様及びSTHタイプ垂直仕様を除く。

## ■ I/O信号表

番号	信号名称	意味
1	+COM	I/O 電源入力(DC24V±10%)
2	OPC	オープンコレクタ用電源入力
3	PULS1	指令パルス入力1
4	PULS2	指令パルス入力2
5	DIR1	指令方向入力1
6	DIR2	指令方向入力2
7	ORG	原点復帰
8	NC	使用禁止
9	RESET	リセット
10	SERVO	サーボオン
11	ORG-S	原点復帰完了状態
12	IN-POS	位置決め完了
13	/ALM	アラーム
14	SRV-S	サーボ状態
15	-COM	I/O 電源入力(0V)
16	FG	アース

## I/Oコネクタ



対応ロボット	<b>TRANSERVO P.331</b>
CEマーキング対応	<input type="radio"/>
フィールドネットワーク対応	<input type="checkbox"/>

■機種概要

名称		TS-SD
対応ロボット		小型単軸ロボット TRANSERVO
入力電源	制御電源	DC24V ±10%以内
	主電源	
運転方法		パルス列
最大制御軸数		1軸
原点復帰方式		インクリメンタル

■注文型式

■コントローラ単体      ■ロボット+コントローラ

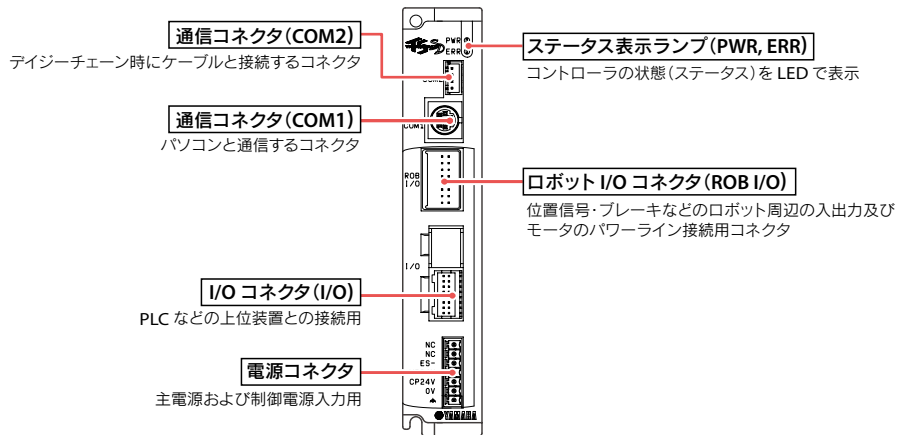
**TS-SD**※      **SD 1**

コントローラ      ロボット型式 TRANSERVOシリーズ      ケーブル長      I/Oケーブル

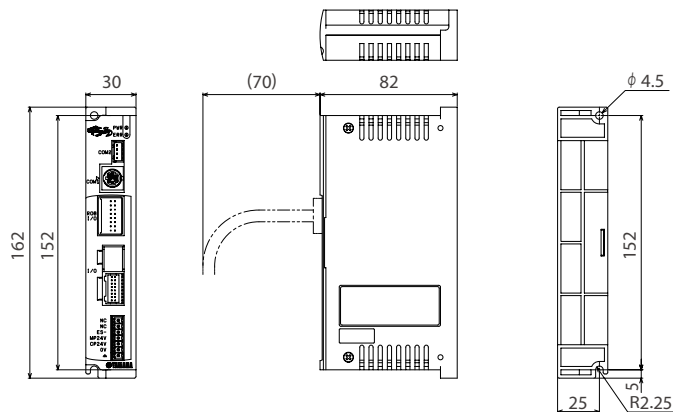
1K: 1メートル	1: 1メートル
3K: 3メートル	
5K: 5メートル	
10K: 10メートル (耐屈曲ケーブルです)	

※ I/O ケーブル (1m) が付属します。

■各部名称



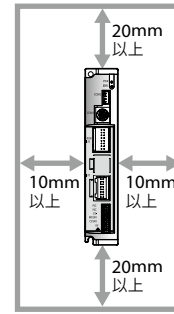
■外観図



- ユニコンパネ(3)ケーブル LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニコンパネ(3)ケーブル LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonty
- ユニコンパネ(3)ケーブル PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERVO
- 直交ロボット XX-X
- ヒック&スライズ YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- ロボット ロボット
- パルス列ドライバ
- ロボットコントローラ
- RCXIVY2+ 電動リリッパ
- オプション

## ■ 設置条件

- ・ 制御盤の中に設置してください。
- ・ 壁に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・ 使用温度：0～40℃
- ・ 使用湿度：35～85%RH (結露なきこと)

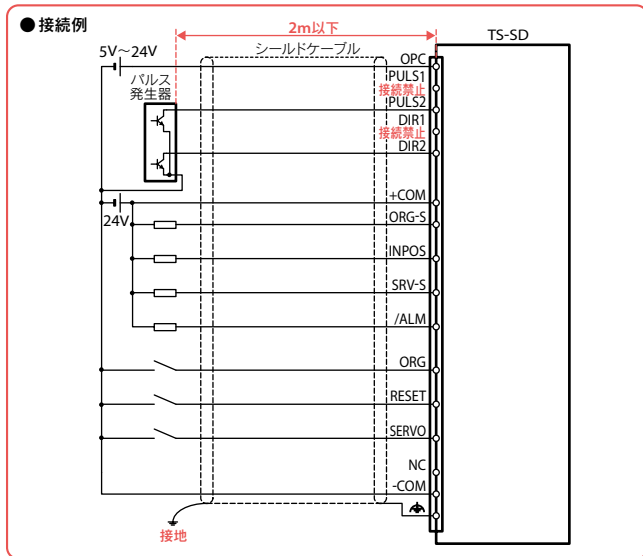


## ■ 入出力信号一覧

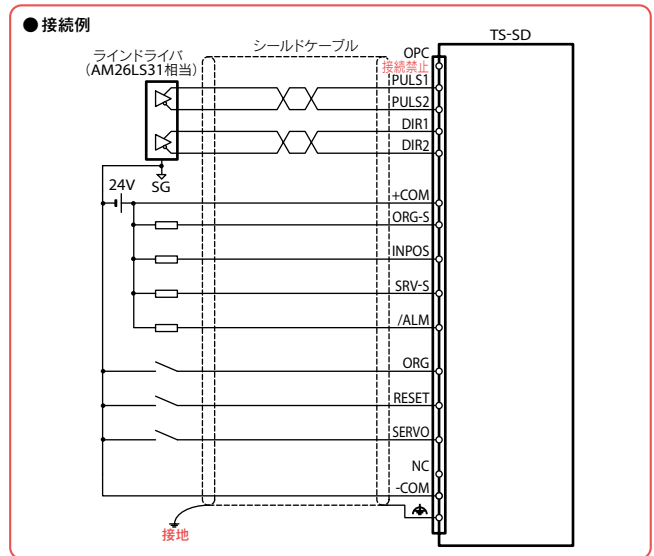
種類	信号名称	オープンコレクタ	ラインドライバ	内容
入力	OPC	オープンコレクタ用電源入力	(接続禁止 <sup>※2</sup> )	オープンコレクタ用電源を入力(DC5～24V±10%)
	PULS1	(接続禁止 <sup>※1</sup> )	指令パルス入力(+)	パルス列指令の入力端子で、パラメータにより3通りの指令形態が選択可能。 ・ A相 / B相入力 ・ パルス / 符号入力 ・ CW / CCW入力
	DIR1	(接続禁止 <sup>※1</sup> )	指令方向入力(+)	
	PULS2	指令パルス入力	指令パルス入力(-)	
	DIR2	指令方向入力	指令方向入力(-)	
	ORG	原点復帰	←	ONで原点復帰開始、OFFで停止。
	RESET	リセット	←	アラームリセット
	SREVO	サーボオン	←	ON:サーボオン、OFF:サーボオフ
出力	ORG-S	原点復帰完了状態	←	原点復帰完了でONを出力
	IN-POS	位置決め完了	←	偏差カウンタの溜りパルスが指定値の範囲内になった時にONを出力
	/ALM	アラーム	←	正常時ON、アラーム発生時OFFを出力
	SRV-S	サーボ状態	←	サーボオン時ONを出力

※1. オープンコレクタで使用する場合は、PULS1およびDIR1に信号を接続しないで下さい。誤動作およびドライバ破損の原因となります。  
 ※2. ラインドライバで使用する場合は、OPCに信号を接続しないで下さい。誤動作およびドライバ破損の原因となります。

## ■ 入出力信号接続図 [オープンコレクタ]



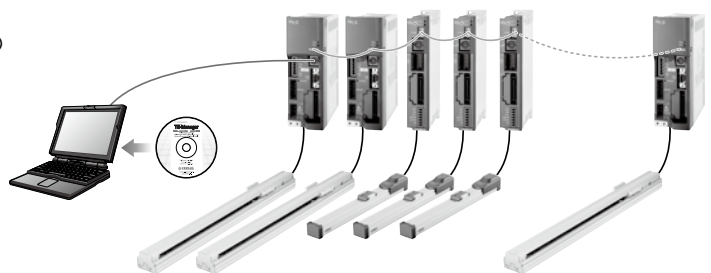
## ■ 入出力信号接続図 [ラインドライバ]



## ■ デイジーチェーン機能

複数台のTSシリーズコントローラ及びドライバをデイジーチェーン接続することで、パソコンから任意の1台のデータ編集が可能となります。

- ・ 最大16台まで接続可能です。
- ・ デイジーチェーン接続用ケーブルが必要です。





# 付属品及びオプションパーツ

## TS-SD



### 標準付属品

#### ● 電源コネクタ



型式	KCC-M4421-00
----	--------------

- TS-S2
- TS-SH
- TS-SD

#### ● I/Oケーブル(1m)



型式	KCC-M5362-00
----	--------------

- TS-SD

### オプション品

#### ● サポートソフト TS-Manager

P.642



型式	KCA-M4966-0J (日本語)
	KCA-M4966-0E (英語)

※ 複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

- TS-S2
- TS-SH
- TS-X
- TS-P
- TS-SD

#### ● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V1.4.5 ~)、11 (対応バージョン V1.4.5 ~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル(RS-232C)、USB
使用可能コントローラ	TSシリーズ

※ Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

#### ● 通信ケーブル

TS-Manager用通信ケーブル。  
USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KCA-M538F-A0
	D-Subタイプ(5m)	KCA-M538F-01

※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

- TS-S2
- TS-SH
- TS-X
- TS-P
- TS-SD

#### ● デイジーチェーン及び ゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KCA-M532L-00 (300mm)
----	----------------------

- TS-S2
- TS-SH
- TS-X
- TS-P
- TS-SD

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
Robonity  
単軸ロボット  
PHASER  
リニア単軸ロボット  
FLIP-X  
単軸ロボット  
TRANSERO  
小型単軸ロボット  
XX-X  
直交ロボット  
YP-X  
ヒック&スライズ  
CLEAN  
クリーン  
コントローラ  
CONTROLER  
各種情報  
INFORMATION  
ロボット  
ポットリヨナ  
パルズ列  
ドライバ  
ロボット  
コントローラ  
RCXIVY2+  
電動グリッパ  
オプション

# RDV-X/RDV-P

● パルス列指令入力専用

パルス列指令入力に対応したFLIP-Xシリーズ、  
PHASERシリーズ用の高性能ロボットドライバです。



パソコン用サポートソフト  
▶ **RDV-Manager**  
P.646

■ 基本仕様

項目	RDV-X			RDV-P				
ドライバ型式	RDV-X205	RDV-X210	RDV-X220	RDV-P205	RDV-P210	RDV-P220	RDV-P225	
制御軸数	1軸							
制御可能ロボット	単軸ロボットFLIP-X			リニア単軸ロボットPHASER				
基本仕様	接続モータ容量	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 400W以下	200V 750W以下
	最大消費電力	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	1.3kVA
	外形寸法	W40×H160×D140mm		W40×H160×D170mm	W40×H160×D140mm		W40×H160×D170mm	W55×H160×D170mm
	本体質量	0.7kg		1.1kg	0.7kg		1.1kg	1.2kg
入力電源	制御電源	単相200～230V+10%、-15%、50/60Hz±5%						
	主電源	単相/三相200～230V+10%、-15%、50/60Hz±5%						
軸制御	位置検出方式	レゾルバ		磁気式リニアスケール				
	制御方式	線間正弦波変調PWM方式						
	制御モード	位置制御						
	最高速度*1	5000rpm			3.0m/s			
入出力関係機能	位置指令入力	ラインドライバ信号(2Mpps以下) ①正転パルス+逆転パルス ②符号入力+指令パルスT ③90°位相差二相パルス指令 ①～③よりいずれか選択						
	入力信号	DC24V接点信号入力(シンク/ソース対応可)(DC24V電源内蔵) ①サーボON ②アラームリセット ③トルク制限 ④正転駆動禁止 ⑤逆転駆動禁止 ⑥原点センサ*3 ⑦原点復帰 ⑧パルス列入力許可 ⑨偏差カウンタクリア						
	出力信号	オープンコレクタ信号出力(シンク/ソース対応可) ①サーボ準備完了 ②アラーム ③位置決め完了 ④原点復帰完了						
	リレー出力信号	ブレーキ解除信号(24V 375mA)			-			
内部機能	位置出力	A、B相信号出力: ラインドライバ信号出力 Z相信号出力: ラインドライバ/オープンコレクタ信号出力 N/8192 (N=1～8191) 1/N (N=1～64) または2/N (N=3～64)						
	モニタ出力	2ch、0～±5V電圧出力、速度検出値、トルク指令など選択可能						
	表示器	5桁数字表示器、制御電源LED						
	外部オペレータ	パソコンソフト「RDV-Manager」 モニタ機能、パラメータ設定機能、運転トレース機能、試運転機能など USB2.0使用 Windows Vista / 7 / 8 / 8.1 パソコン接続可能						
	再生制動回路	内蔵(ただし制動抵抗無し)						
	ダイナミックブレーキ*4	内蔵(動作条件設定可能)(DB抵抗無し、結線: 2相短絡)					内蔵(動作条件設定可能) (DB抵抗付き、結線: 2相短絡)	
保護構造*2	半閉鎖型(IP20)							
保護機能	過電流、過負荷、制動抵抗器過負荷、主回路電圧、メモリ異常 など							

対応ロボット	<b>RDV-X ▶ FLIP-X<sup>※1</sup> P.285</b>	<b>RDV-P ▶ PHASER P.263</b>	※1. T4/T5/C4/C5/YMSを除く。
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応	<input type="checkbox"/>

機種概要		RDV-X	RDV-P
名称		RDV-X	RDV-P
対応ロボット		単軸ロボット FLIP-X <sup>※1</sup>	リニア単軸ロボット PHASER
入力電源	制御電源	単相200 ~ 230V +10% ~ -15% (50/60Hz ±5%)	
	主電源	単相/三相200 ~ 230V +10% ~ -15% (50/60Hz ±5%)	
運転方法		パルス列	
最大制御軸数		1軸	
原点復帰方式		インクリメンタル	

### RDV-X

コントローラ	電源電圧	ドライバ <sup>※</sup>	回生装置 <sup>※</sup>
	2: AC200V	05: 100W以下 10: 200W以下 20: 600W以下	RBR1 RBR2

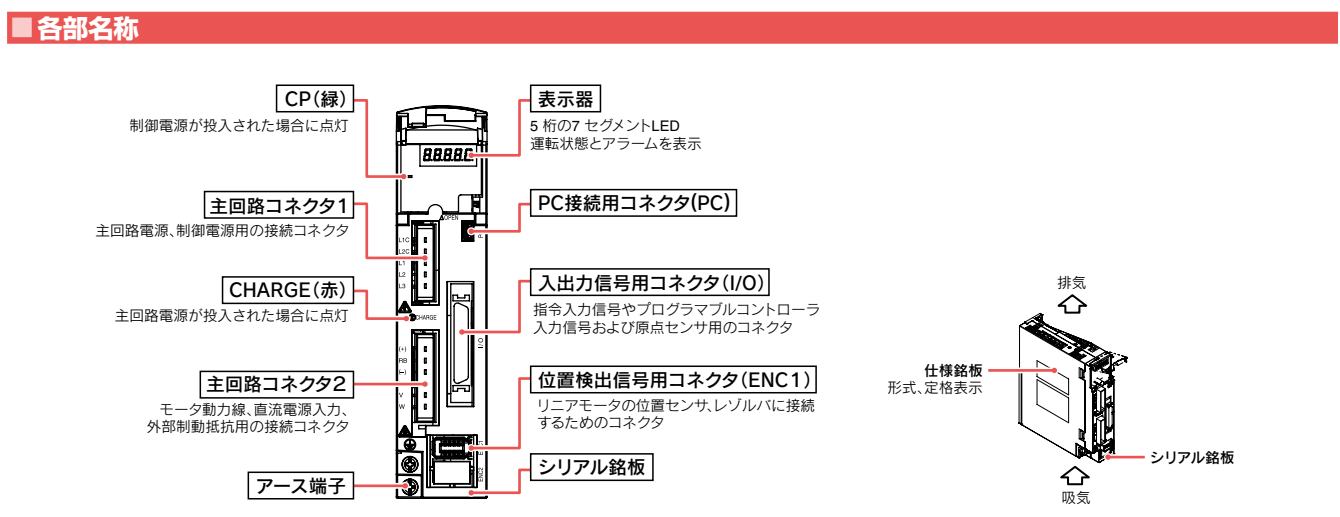
### RDV-P

コントローラ	電源電圧	ドライバ <sup>※</sup>	回生装置 <sup>※</sup>
	2: AC200V	05: 100W以下 10: 200W以下 20: 400W以下 25: 750W以下	無記入: 不要 RBR1 RBR2

※ ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。

項目	RDV-X	RDV-P
パソコン用サポートソフト	RDV-Manager	
使用温度	0°C ~ +55°C	
保存温度 <sup>※5</sup>	-10°C ~ +70°C	
使用湿度	20% ~ 90%RH (結露なきこと)	
耐振動 <sup>※6</sup>	5.9m/s <sup>2</sup> (0.6G) 10 ~ 55Hz	

※1. ロボットドライバの制御上のパラメータ、演算範囲であり、ロボットの最高速度の能力ではありません。  
 ※2. 保護方式は JIS C 0920 (IEC60529) に準拠します。  
 ※3. 原点センサはGXL-8FB (SUNX製) または、FL7M-1P5B6-Z (山武製) とします。原点センサの消費電量は15mA以下(出力開放時)とし、ロボットドライバ1台に対し原点センサ1台のみの接続とします。  
 ※4. ダイナミックブレーキは非常停止用としてお使いください。ロボットの機種によっては、ブレーキの効きが小さい場合があります。  
 ※5. 保存温度は輸送中を含めた非通電時の温度です。  
 ※6. JIS C 60068-2-6:2010 (IEC 60068-2-6:2007) の試験方法に準拠します。

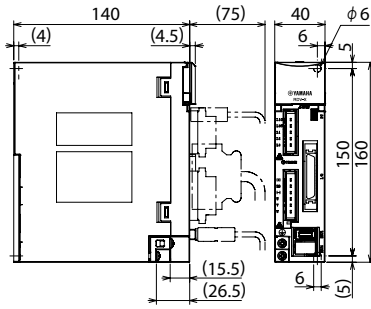


リニア単軸ロボット  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
リニア単軸ロボット  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
リニア単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER  
各種情報  
ロボット  
ボタシヨナ  
パルス列  
ドライバ  
ロボット  
コントローラ  
RCXIVY2+  
電動リリッパ  
オプション

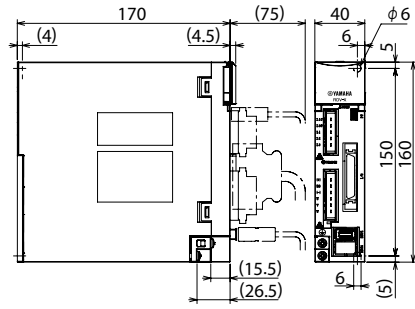
# RDV-X/RDV-P

## ■ 外観図

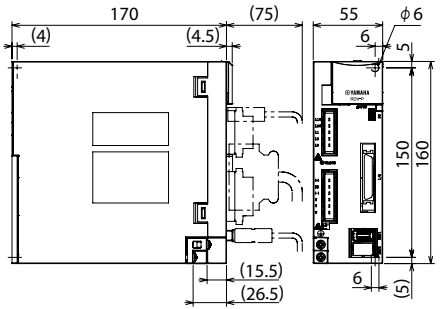
### RDV-X205/210 RDV-P205/210



### RDV-X220 RDV-P220



### RDV-P225



## ■ ドライバ/回生装置 選択表

### RDV-X

		FLIP-X																												
		T4LH/C4LH	T5LH/C5LH	T6L/C6L	T9	T9H	F8/C8	F8L/C8L	F8LH/C8LH	F10/C10	F10H	F14/C14	F14H/C14H	GF14XL	F17/C17	F17L/C17L	GF17XL	F20/C20	F20N	N15	N18	N15N	N18N	B10	B14	B14H	R5	R10	R20	
ドライバ 選択	RDV-X 05	●	●	●	●		●	●				●																		
	RDV-X 10					●					●		●													●	●			
	RDV-X 20														●	●	●	●	●	●	●	●	●	●						
回生装置	無記入(不要)	●	●																											
	RBR1			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	①	①			①	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	RBR2														①	①		①												

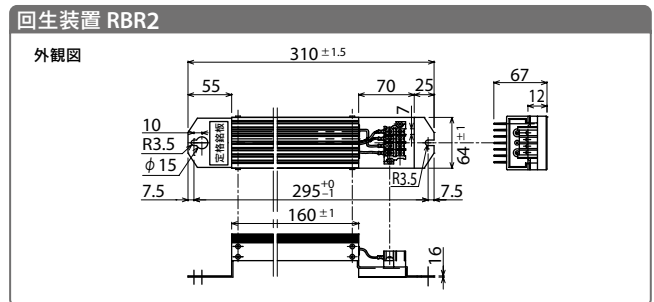
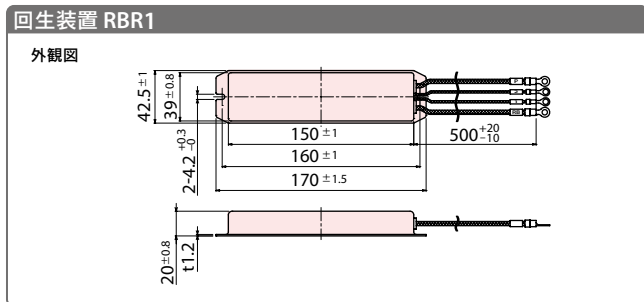
●水平使用の場合はRBR1、垂直使用の場合はRBR2の回生装置が必要です。

### RDV-P

		PHASER				
		MF7/MF7D	MF15/MF15D	MF20/MF20D	MF30/MF30D	MF75/MF75D
ドライバ 選択	RDV-P 05					
	RDV-P 10	●	●	●		
	RDV-P 20				●	
	RDV-P 25					●
回生装置	無記入(不要)					
	RBR1	●	●	●	●	
	RBR2					●

## ■ 回生装置 RBR1/RBR2

モーターが減速する際に発生する回生電流を熱に変換する装置です。当社指定機種、イナーシャの大きな負荷を運転する場合に必要です。



### ● 基本仕様

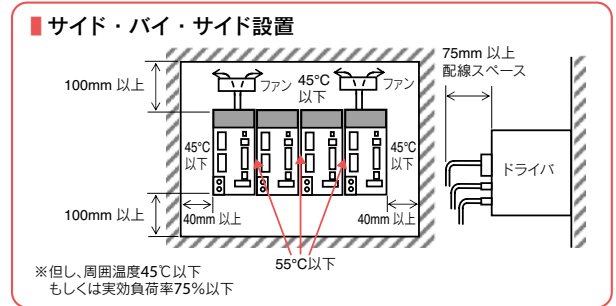
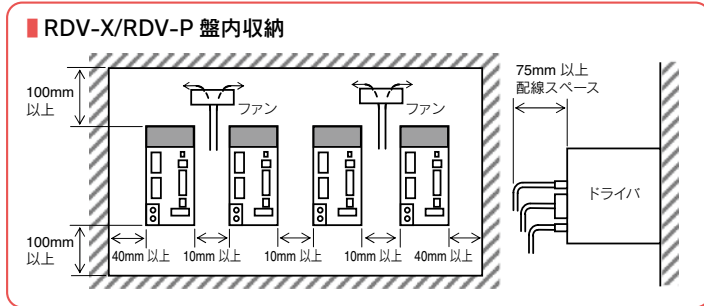
仕様項目	RBR1	RBR2
型式	KBH-M5850-00	KBH-M5850-10
容量のタイプ	120W	200W
抵抗値	100Ω	100Ω
許容制動頻度	2.5%	7.5%
連続許容制動時間	12秒	30秒
質量	0.27kg	0.97kg

※ 内部サーマル接点容量はAC250V、2A maxです。正常時ON (b接点)です。  
 ※ 内蔵の温度ヒューズにより誤って使用された場合の異常発熱を防止します(復帰不可)。  
 ※ 温度リレーが動作した時は、サーボアンプを停止するかあるいは減速時間を長くするなどして回生エネルギーを減らしてください。  
 ※ 回生装置は、ロボットや動作条件により仕様や必要性が変わる場合があります。

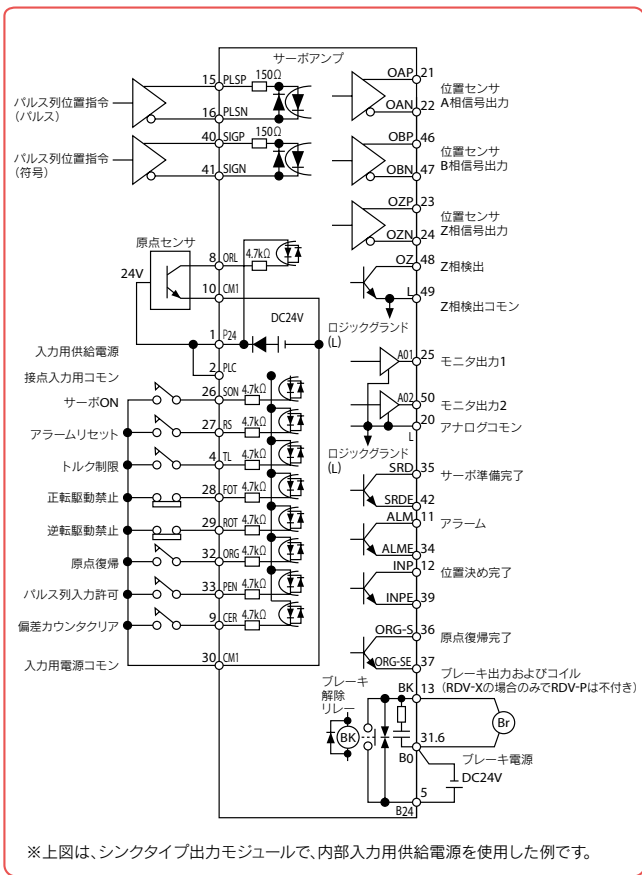
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドラッグ  
ロボット  
電動ドリル  
オプション

■ 設置条件

- ・ 金属壁面に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。
- ・ 使用温度：0～55℃
- ・ 使用湿度：20～90%RH（結露なきこと）
- ・ 盤内に複数台のロボットドライバを収納する場合は、下図を参考に取り付けてください。



■ 入出力信号接続図



■ RDV-X/RDV-P 端子機能一覧表

種類	端子記号	端子名称	機能概要
接点入力信号	P24	入力用供給電源	接点入力用のDC24V電源を供給します。本信号をPLC端子に接続することで、内部電源が利用できます。本端子は、接点入力用のみに使用できます。ブレーキなどドライバの外部の機器には使用できません。
	CM1	入力用電源コモン	P24電源のグラウンド信号です。内部電源を使用する場合は、接点入力信号とこの信号との間に接点信号を入力します。
	PLC	接点入力用コモン	接点入力信号の電源コモンを接続します。外部電源または内部供給電源(P24)を接続します。
	SON	サーボ ON	本信号を ON すると、サーボオン状態（モータへ通電して、制御している状態）になります。また、本信号は、FA90=OFF4, OFF5 設定の場合、磁極位置推定動作にも使用されます。
	RS	アラームリセット	アラーム状態の時、本信号の入力によりアラーム状態を解除します。ただし、リセット前に SON 端子を OFF にし、異常要因を取り除いた後入力してください。
	TL	トルク制限	本信号 ON 時、トルク制限を有効とします。
	FOT	正転駆動禁止	本信号 OFF 時、正転方向に動作しません。（正転方向リミット信号）
	ROT	逆転駆動禁止	本信号 OFF 時、逆転方向に動作しません。（逆転方向リミット信号）
	ORL	原点センサ	原点領域を示す原点リミットスイッチの信号を入力します。
	ORG	原点復帰	本信号の入力により、原点復帰動作を開始します。
接点出力信号	PEN	パルス列入力許可	本信号が ON している間、パルス列位置指令の入力を有効とします。
	CER	偏差カウンタクリア	位置偏差カウンタをクリアします。（位置指令値を現在位置とします）
	SRD	サーボ準備完了	サーボオン可能な状態（主電源が確立していて、アラーム状態でない）のとき出力します。
	ALM	アラーム	アラーム発生時信号を出力（正常時 ON、アラーム時 OFF）します。
	INP	位置決め完了	指令位置と現在位置との偏差が、設定された位置決め幅内にあるとき出力します。
	INPE	位置決め完了	指令位置と現在位置との偏差が、設定された位置決め幅内にあるとき出力します。
	ORG-S	原点復帰完了	原点復帰が正常終了したとき出力します。
	ORG-SE	原点復帰完了	原点復帰が正常終了したとき出力します。
	BK	ブレーキ解除リレー出力	サーボオン時に、ブレーキ解除を許可する信号を出力します。（FLIP-X シリーズの場合のみ）
	出力	BK (B24) *1	ブレーキ解除リレー出力
AO1		モニタ出力 1	速度検出値やトルク指令値などをモニタ用アナログ信号で電圧出力します。出力する信号はパラメータにより設定できます。本信号はモニタ用のため、制御用に使わないでください。
AO2		モニタ出力 2	速度検出値やトルク指令値などをモニタ用アナログ信号で電圧出力します。出力する信号はパラメータにより設定できます。本信号はモニタ用のため、制御用に使わないでください。
L		モニタ出力コモン	モニタ用信号のグラウンドです。
位置指令	PLSP	位置指令パルス (パルス信号)	パルス列位置指令入力で、以下の信号形態から選択できます。
	PLSN	位置指令パルス (パルス信号)	パルス列位置指令入力で、以下の信号形態から選択できます。
	SIGP	位置指令パルス (符号信号)	1. 指令パルス + 方向信号 2. 正転方向パルス列 + 逆転方向パルス列 3. 位相差 2 相パルス
位置センサモニタ	OAP	位置センサ A 相信号出力	位置センサの A 相信号を分周したモニタ信号を出力します。
	OAN	位置センサ A 相信号出力	位置センサの A 相信号を分周したモニタ信号を出力します。
	OBP	位置センサ B 相信号出力	位置センサの B 相信号を分周したモニタ信号を出力します。
	OBN	位置センサ B 相信号出力	位置センサの B 相信号を分周したモニタ信号を出力します。
	OZP	位置センサ Z 相信号出力	位置センサの Z 相信号のモニタ信号を出力します。
	OZN	位置センサ Z 相信号出力	位置センサの Z 相信号のモニタ信号を出力します。
電源入力	B24 *1	ブレーキ電源入力	ブレーキ電源 DC24V を入力します。
	BO *1	ブレーキ電源コモン	ブレーキ電源のコモン端子入力です。

\*1. B24, BO, BK は RDV-X の場合のみで、RDV-P には付いていません。

## 付属品及びオプションパーツ



### RDV-X/RDV-P

#### 標準付属品

- I/Oコネクタ(ブレーキ線無し)



型式 KBH-M4420-00

RDV-X  
RDV-P

- I/Oコネクタ(ブレーキ線付き)



型式 KBH-M4421-00

RDV-X  
RDV-P

- 電源コネクタ



型式 KEF-M4422-00

RDV-X  
RDV-P

#### オプション品

- サポートソフト  
RDV-Manager

P.646



型式 KEF-M4966-00

RDV-X  
RDV-P

#### 動作環境

OS	Windows Vista SP1 (32bit)*1、7、8/8.1、10 (対応バージョン V2.203.12.2~)、11 (対応バージョン V2.203.12~)
CPU	Pentium4 1.8GHz以上推奨
メモリ	1GB以上
ハードディスク	空きディスク量1GB以上
通信方法	USB
使用可能コントローラ	RDVシリーズ

\*1. SP1 (サービスパック1)以上

\* Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

- 通信ケーブル

コントローラ、パソコン間の通信ケーブルです。



型式 KEF-M538F-01

RDV-X  
RDV-P

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&スティック  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ホスピタリティ

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クワッパ

オプション

# ERCD

● T4L/T5L/C4L/C5L専用

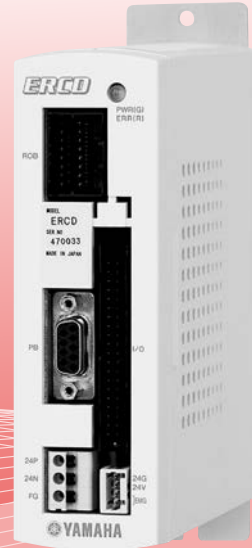
低価格でコンパクト。

従来の機能に加えパルス列機能を追加し、

応用範囲がさらに広がります。

FLIP-XシリーズT4L、T5L、C4L、C5L専用の

コントローラです。



ERCD

プログラミングボックス  
▶ HPB/HPB-D  
P.652

パソコン用サポートソフト  
▶ POPCOM+  
P.644

## 基本仕様

項目	ERCD			
制御軸数	1軸			
制御可能ロボット	単軸ロボットFLIP-Xシリーズ T4L/T5L/C4L/C5L			
基本仕様				
接続モータ容量	DC24V 30W以下			
外形寸法	W44×H166×D117mm			
本体質量	0.45kg			
入力電源	DC24V±10%以内 3A～4.5A (ロボットにより異なる)			
駆動方式	ACフルデジタルサーボ			
位置検出方式	レゾルバ			
軸制御				
運転方式	ポイントトレース運転、プログラム運転、RS-232C通信による運転(通常モード)、パルス列運転(パルス列モード)			
位置表示単位	ミリ			
速度設定	1%～100% (1%単位)			
加減速度設定	1. ロボット番号および搬送質量パラメータによる自動加減速度設定 2. 加減速度および減速率パラメータによる設定 1%～100% (1%単位)			
分解能	16384パルス/回転			
原点復帰方式	インクリメンタル			
プログラミング				
プログラム言語	ヤマハSRC			
マルチタスク	4タスク			
教示方式	マニュアルデアタイン(座標値入力)、ダイレクトティーチング、リモートティーチング			
メモリ				
RAM	32Kバイト リチウム電池バックアップ付き(5年間有効) プログラム、ポイント、パラメータおよびエラー履歴保持			
プログラム	100プログラム(最大プログラム数) 255ステップ/1プログラム 1024ステップ/トータル以下			
ポイント	1000ポイント(ポイントトレース時256)			
外部入出力				
I/Oインターフェース	通常モード*1	シーケンス入力	専用入力8点、汎用入力6点	
		シーケンス出力	専用出力3点、汎用出力6点、オープンコレクタ出力	
		シーケンス入力	専用入力5点、汎用入力6点	
		シーケンス出力	専用出力3点、汎用出力6点、オープンコレクタ出力	
	パルス列モード*1	指令パルス列入力	種類	1.A相/B相、2.パルス/符号、3.CW/CCW
			形態	ラインドライバ(+5V)
	フィードバックパルス出力	周波数	最大2Mpps	
		端子名	PA+、PA-、PB+、PB-、PZ+、PZ-	
		種類	A相/B相/Z相	
	シーケンス入出力用電源	形態	ラインドライバ(+5V)	
パルス数		16～4096/パルス/回転		
非常停止入力	シーケンス入出力用DC+24V外部入力			
ブレーキ出力	ノーマルクローズ接点入力			
外部通信	リレー出力(24V/300mAのブレーキ用) 1ch			
	RS-232C 1CH (HPBまたは汎用パソコン等との通信用)			



対応ロボット	<b>FLIP-X T4L/T5L専用 P.290</b> <b>C4L/C5L専用 P.516</b>
CEマーキング対応	—
フィールドネットワーク対応	—

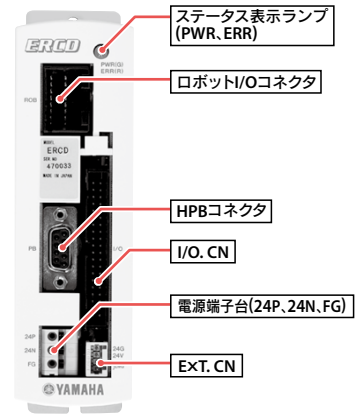
機種概要	
名称	ERCD
対応ロボット	T4L/T5L/C4L/C5L専用
入力電源	DC24V±10%以内 3A～4.5A (ロボットにより異なる)
運転方法	パルス列/プログラム/ポイントトレース/オンライン命令
最大制御軸数	1軸
原点復帰方式	インクリメンタル

注文型式	
ERCD	コントローラ
	I/Oコネクタ仕様
	CN1: I/Oフラットケーブル1m (標準)
	CN2: ツイストペアケーブル2m (パルス列仕様)

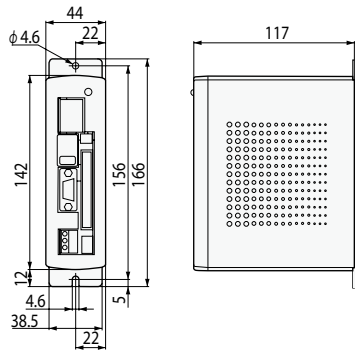
項目	ERCD
プログラミングボックス	HPB、HPB-D (イネープルススイッチ付き)
パソコン用サポートソフト	POPCOM+
使用温度	0℃～40℃
保存温度	-10℃～65℃
使用湿度	35%～85%RH (結露なきこと)
ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル2 準拠
保護機能	過電流、過負荷、電圧低下、断線検出、暴走検出など

※1. 通常モード/パルス列モードはパラメータによる切り替えになります。

各部名称

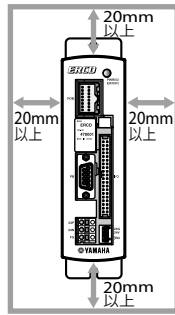


外観図



設置条件

- ・ 制御盤の中に設置してください。
- ・ 壁に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(下図参照)
- ・ 使用温度：0～40℃
- ・ 使用湿度：35～85%RH (結露なきこと)



ユニコンパネ(ユニール)  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニコンパネ(ユニール)  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニコンパネ(ユニール)  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スレーブ  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
ロボット  
ロボット  
ロボット  
ロボット  
RCXIVY2+  
電動テリウバ  
オプション

## ■ I/Oコネクタ入出力信号表

端子番号	信号名称	信号の意味
A-1	ABS-PT	原点位置基準のポイント移動命令
B-1	INC-PT	現在位置基準のポイント移動命令
A-2	AUTO-R	自動運転起動命令
B-2	STEP-R	ステップ運転起動命令
A-3	ORG-S	原点復帰命令
B-3	RESET	リセット命令
A-4	SERVO	サーボ復帰命令
B-4	LOCK	インターロック入力
A-5	DI 0	汎用入力 0
B-5	DI 1	汎用入力 1
A-6	DI 2	汎用入力 2
B-6	DI 3	汎用入力 3
A-7	DI 4	汎用入力 4
B-7	DI 5	汎用入力 5
A-8	(SVCE)	サービスモード入力
B-8	DO 5	汎用出力 5
A-9	DO 0	汎用出力 0
B-9	DO 1	汎用出力 1
A-10	DO 2	汎用出力 2
B-10	DO 3	汎用出力 3
A-11	DO 4	汎用出力 4
B-11	END	実行終了出力
A-12	BUSY	命令実行中出力
B-12	READY	準備完了出力
A-13	FG	フレームグランド
B-13	FG	フレームグランド
A-14	GND	シグナルグランド
B-14	GND	シグナルグランド
A-15	NC	予約(使用禁止)
B-15	NC	予約(使用禁止)
A-16	NC	予約(使用禁止)
B-16	NC	予約(使用禁止)
A-17	PA+	フィードバックパルス出力
B-17	PA-	フィードバックパルス出力
A-18	PB+	フィードバックパルス出力
B-18	PB-	フィードバックパルス出力
A-19	PZ+	フィードバックパルス出力
B-19	PZ-	フィードバックパルス出力
A-20	NC	予約(使用禁止)
B-20	NC	予約(使用禁止)

## ■ パルス列 I/Oコネクタ入出力信号表

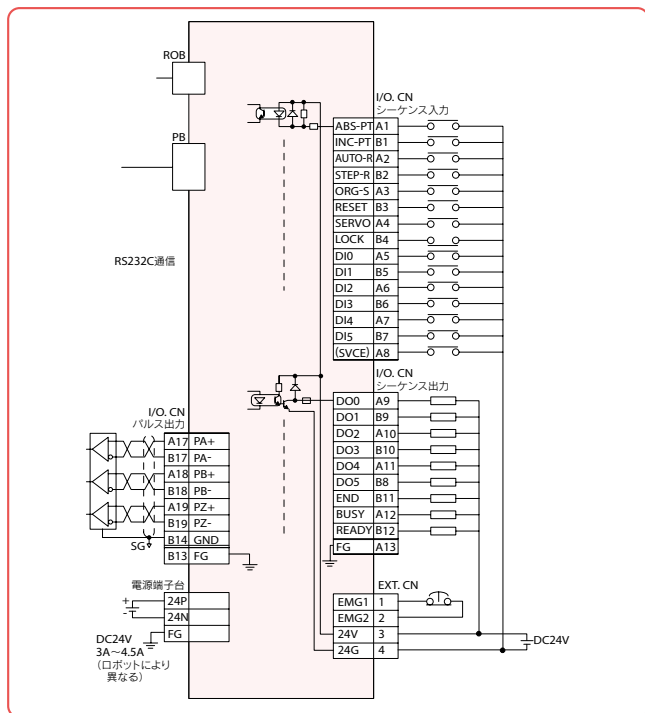
端子番号	信号名称	信号の意味
A-1	NC	予約(使用禁止)
B-1	NC	予約(使用禁止)
A-2	NC	予約(使用禁止)
B-2	PCLR	偏差クリア入力
A-3	ORG-S	原点復帰
B-3	RESET	アラームリセット入力
A-4	SERVO	サーボオン入力
B-4	INH	指令パルス禁止入力
A-5	DI 0	汎用入力 0
B-5	DI 1	汎用入力 1
A-6	DI 2	汎用入力 2
B-6	DI 3	汎用入力 3
A-7	DI 4	汎用入力 4
B-7	DI 5	汎用入力 5
A-8	NC	予約(使用禁止)
B-8	DO 5	汎用出力 5
A-9	DO 0	汎用出力 0
B-9	DO 1	汎用出力 1
A-10	DO 2	汎用出力 2
B-10	DO 3	汎用出力 3
A-11	DO 4	汎用出力 4
B-11	IN-POS	インポジション出力
A-12	SRDY	サーボ準備完了出力
B-12	ALM	アラーム出力
A-13	FG	フレームグランド
B-13	FG	フレームグランド
A-14	GND	シグナルグランド
B-14	GND	シグナルグランド
A-15	PULS+	指令パルス入力
B-15	PULS-	指令パルス入力
A-16	DIR+	指令方向入力
B-16	DIR-	指令方向入力
A-17	PA+	フィードバックパルス出力
B-17	PA-	フィードバックパルス出力
A-18	PB+	フィードバックパルス出力
B-18	PB-	フィードバックパルス出力
A-19	PZ+	フィードバックパルス出力
B-19	PZ-	フィードバックパルス出力
A-20	NC	予約(使用禁止)
B-20	NC	予約(使用禁止)

## ■ ERCDコマンド一覧表

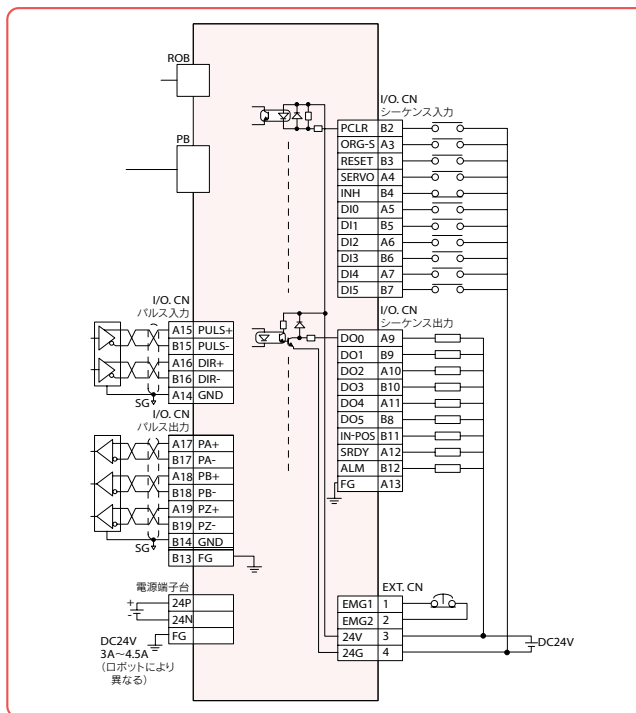
言語名	意味
MOVA	ポイントデータの位置に移動
MOVI	ポイントデータ量だけ、現在位置より移動
MOVF	指定したDI入力があるまで移動
JMP	指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPF	入力条件により、指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPB	汎用入力またはメモリ入力指定状態のとき、指定ラベルにジャンプ
L	JMP文、JMPF文などのジャンプ先を定義
CALL	他のプログラムの実行
DO	汎用出力またはメモリ出力のON/OFFを行う
WAIT	汎用入力またはメモリ入力指定状態になるまで待つ
TIMR	指定時間だけ次のステップに進むのを待つ
P	ポイント変数の定義
P+	ポイント変数に1を加算
P-	ポイント変数から1を減算
SRVO	サーボのON/OFFを行う
STOP	プログラム実行の一時中断
ORGN	原点復帰動作を実行
TON	指定したタスクを実行
TOFF	指定したタスクを停止
JMPP	軸の位置関係が指定された条件と等しいとき、指定ラベルにジャンプ

言語名	意味
MAT	マトリクスの定義
MSEL	移動マトリクスの指定
MOVMM	マトリクス上の指定パレットワーク位置に移動
JMPC	カウンタ配列変数Cが指定値と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
JMPD	カウンタ変数Dが指定値と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
CSEL	カウンタ配列変数Cの配列要素の指定
C	カウンタ配列変数Cの定義
C+	カウンタ配列変数Cに指定値を加算
C-	カウンタ配列変数Cから指定値を減算
D	カウンタ変数Dの定義
D+	カウンタ変数Dに指定値を加算
D-	カウンタ変数Dから指定値を減算
SHFT	指定したポイントデータだけ座標位置をシフト実行
IN	指定した汎用入力またはメモリ入力のビット情報をカウンタ変数Dに格納
OUT	カウンタ変数Dの値を指定した汎用出力またはメモリ出力へ出力
LET	指定した変数の値を別の変数へ代入
TORQ	最大トルク指令値の定義

■ 入出力配線概略図



■ パルス列入出力配線概略図



■ パルス列入力形態

論理	指令パルス形態	CW方向	CCW方向
正論理	A相/B相		
	パルス/符号		
	CW/CCW		

論理	指令パルス形態	CW方向	CCW方向
正論理	A相/B相		
	パルス/符号		
	CW/CCW		



# 付属品及びオプションパーツ

## ERCD

### 標準付属品

● 24V電源コネクタ(EXT.CN)



型式	KAU-M4422-00	ERCD
----	--------------	------

● I/Oフラットケーブル(CN1) : 1m

標準パラレルI/Oと外部機器とを接続。  
ケーブル端は切り放し。



型式	KAU-M4421-00	ERCD
----	--------------	------

● I/Oツイストペアケーブル(CN2) : 2m

パラレルI/Oと外部機器とを接続。  
ケーブル端は切り放し。



型式	KAU-M4421-10	ERCD
----	--------------	------

※バリス列入力機器を使用される場合はCN2を選択してください。

### オプション品

● パソコン用サポートソフト **P.644**  
POPCOM+

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



型式	KBG-M4966-00	LCC140
----	--------------	--------

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

- ERCD
- SR1-X
- SR1-P

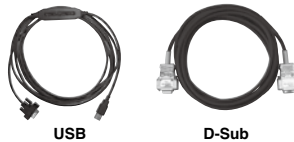
● 動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョンV.2.1.1~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX ~ SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140 <sup>※1</sup>

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。  
※ Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

● 通信ケーブル

POPCOM+ 用通信ケーブル。  
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00	LCC140
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	ERCD

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX340

● プログラミングボックス **P.652**  
HPB/HPB-D

ロボットの手动操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



	HPB	HPB-D	LCC140
型式	KBB-M5110-01	KBB-M5110-21	ERCD
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション	SR1-X
CE仕様	非対応	対応	SR1-P

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ポータル

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# SR1-X/SR1-P

## ● 高性能ロボットコントローラ

コンパクト設計で、高性能。

上級コントローラなみの機能を1軸で活用できます。



プログラミングボックス  
▶ HPB/HPB-D  
P.652

パソコン用サポートソフト  
▶ POPCOM+  
P.644

### ■ 基本仕様

項目		SR1-X			SR1-P		
基本仕様	ドライバ形式	SR1-X05	SR1-X10	SR1-X20	SR1-P05	SR1-P10	SR1-P20
	適合モータ仕様	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下
	制御軸数	1軸					
	制御可能ロボット	単軸ロボットFLIP-X (T4/T4L, T5/T5Lを除く)			リニア単軸ロボットPHASER		
	最大消費電力	400VA	600VA	1400VA	400VA	600VA	1400VA
	接続モータ容量	100W	200W	600W	100W	200W	600W
	外形寸法	W74×H210×D146mm		W99×H210×D146mm	W74×H210×D146mm		W99×H210×D146mm
	本体質量	1.54kg		1.92kg	1.54kg		1.92kg
	入力電源	制御電源	単相AC100～115/200～230V±10%以内 50/60Hz				
		主電源	単相AC100～115/200～230V±10%以内 50/60Hz		単相AC200～230V±10%以内 50/60Hz	単相AC100～115/200～230V±10%以内 50/60Hz	
軸制御	駆動方式	ACフルデジタルソフトウェアサーボ					
	位置検出方式	多回転アブソリュート機能付レゾルバ			磁気式リニアスケール		
	運転方式	プログラム、ポイントトレース、リモートコマンド、オンライン命令					
	位置表示単位	ミリ、度					
	速度設定	1%～100% (1%単位)					
	加減速度設定	1. ロボット型式および搬送質量パラメータによる自動加減速度設定 2. 加速度および減速度パラメータによる設定 (1%単位)					
	原点復帰方式	アブソリュート、インクリメンタル			インクリメンタル、セミアブソ		
メモリ	プログラム言語	ヤマハSRC					
	マルチタスク	最大4タスク					
	教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック					
	プログラムポイント	100プログラム 255ステップ/1プログラム		3000ステップ/トータル			
外部入出力	STD.DIO	I/O入力	専用入力8点・汎用入力16点				
		I/O出力	専用出力4点・汎用出力16点				
	SAFETY	非常停止入力(ノーマルクローズ接点入力)、サービスモード入力					
	ブレーキ出力	リレー接点	—				
	原点センサ入力	DC24V用B接センサ接続					
	外部通信	RS-232C: 1CH (HPB/HPB-Dまたは汎用パソコンとの通信用)					
	アナログ入出力	入力1ch (0～+10V) 出力2ch (0～+10V)					
	オプション	種類	スロット数	1			
種類			NPN/PNP: 専用入力8点、専用出力4点、汎用入力16点、汎用出力16点				
種類			CC-Link: 専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点				
種類			DeviceNet™: 専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点				
種類	PROFIBUS: 専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点						

対応ロボット	<b>SR1-X ▶ FLIP-X P.285</b>	<b>SR1-P ▶ PHASER P.263</b>
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応
		CC-Link DeviceNet PROFIBUS

■機種概要

名称		SR1-X	SR1-P
対応ロボット		単軸ロボットFLIP-X	リニア単軸ロボットPHASER
入力電源	制御電源	05/10/20ドライバ 単相AC100～115V/200～230V±10%以内(50/60Hz)	
	主電源	05/10ドライバ 単相AC100～115V/200～230V±10%以内(50/60Hz) 20ドライバ 単相AC200～230V±10%以内(50/60Hz)	
運転方法		プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令	
最大制御軸数		1軸	
原点復帰方式		アブソリュート/インクリメンタル	インクリメンタル/セミアブソ

■注文型式

**SR1-X**

コントローラ	ドライバ 05:100W以下 10:200W 20:400～600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 <sup>※1</sup> 無記入:不要 R:RG1	入出力選択 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> PB:PROFIBUS YC:YC-Link <sup>※3</sup>	バッテリー N:バッテリーなし (インクリ仕様) B:バッテリー付 (アブソ仕様)
--------	---------------------------------------------	--------------------------	---------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------

※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。  
 次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。  
 ※2. スレープのみで対応可能です。

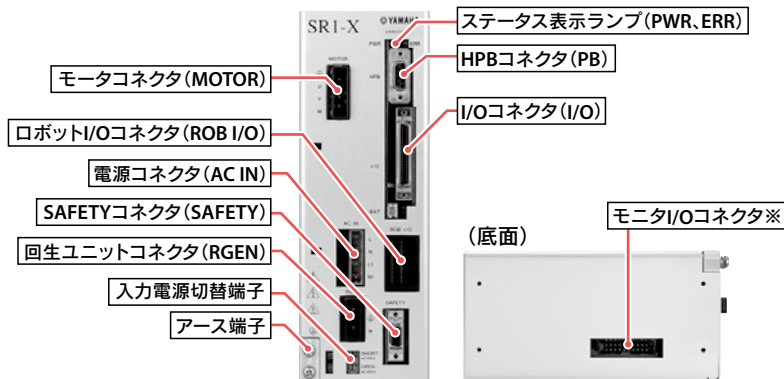
**SR1-P**

コントローラ	ドライバ 05:100W以下 10:200W 20:400～600W	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 <sup>※1</sup> 無記入:不要 R:RG1 <sup>※2</sup>	入出力選択 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet <sup>TM</sup> PB:PROFIBUS YC:YC-Link <sup>※3</sup>	
--------	---------------------------------------------	--------------------------	-----------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--

※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。  
 次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。  
 ※2. MF75の場合は「RGU-2」となります。  
 ※3. スレープのみで対応可能です。

項目	SR1-X	SR1-P
プログラミングボックス	HPB、HPB-D (イネープルススイッチ付き)	
パソコン用サポートソフト	POPCOM+	
使用温度	0℃～40℃	
保存温度	-10℃～65℃	
使用湿度	35%～85%RH (結露なきこと)	
アブソバックアップ電池	リチウム金属電池	—
アブソバックアップ期間	1年(無通電状態)	—
ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3	

■各部名称



※お使いになる場合はオプションのモニタI/O用ケーブルが必要です。

# SR1-X/SR1-P

## ■ ドライバ/回生装置 選択表

### SR1-X

		FLIP-X																										
		T4LH/C4LH	T5LH/C5LH	T6L/C6L	T9	T9H	F8/C8	F8L/C8L	F8LH/C8LH	F10/C10	F10H	F14/C14	F14H/C14H	GF14XL	F17/C17	F17L/C17L	GF17XL	F20/C20	F20N	F20N	N15/N15D	N18/N18D	B10	B14	B14H	R5	R10	R20
ドライバ 選択	SR1-X	05	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	10					●				●			●	●														●
	20																											
回生装置	無記入(不要)		●	●	●	①	②	●	●	●	①	②	①	②	③	③	⑥	③	④	④	④	●	●	●	●	●	●	●
	R (RG1)					①	②				①	②	①	②	③	③	⑥	③	④	④	●	●	●	●	●	●	●	

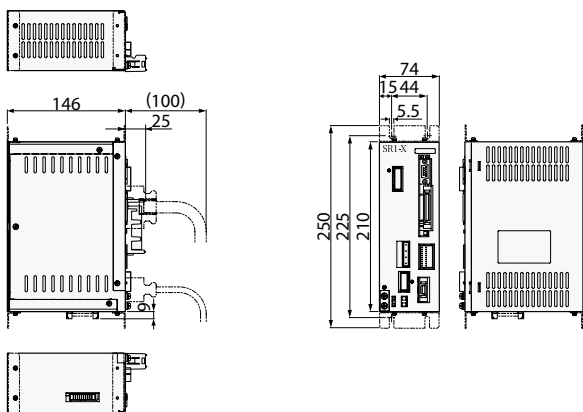
- ① 垂直仕様で移動ストロークが700mm以上の場合回生装置が必要です。  
 ② 垂直仕様の場合、回生装置が必要です。  
 ③ 垂直仕様の場合、最高速度が1000m/secを超えた速度で動かす場合、ハイリード(40)の場合は回生装置が必要です。  
 ④ 最高速度が1000m/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要です。  
 ⑤ 最高速度が1250m/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要です。  
 ⑥ 最高速度が750m/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要です。

### SR1-P

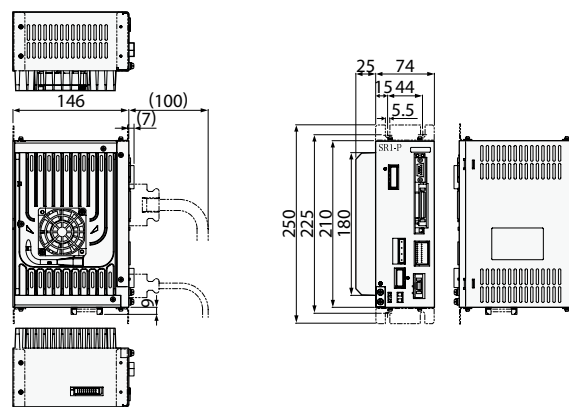
		PHASER				
		MF7/MF7D	MF15/MF15D	MF20/MF20D	MF30/MF30D	MF75/MF75D
ドライバ 選択	SR1-P	05				
	10	●	●	●		
	20				●	●
回生装置	無記入(不要)	●	●			
	R (RG1)			●	●	
	R (RGU-2)					●

## ■ 外観図

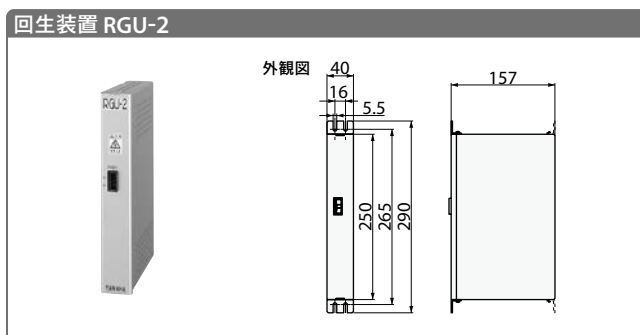
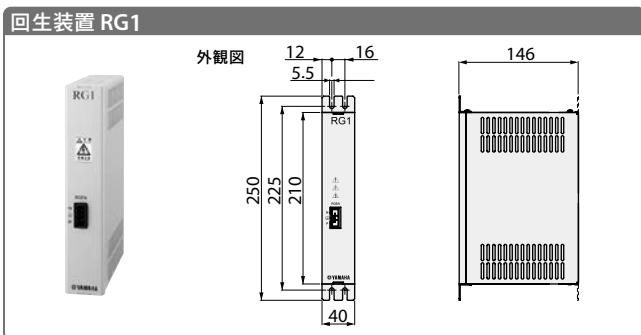
### SR1-X/SR1-P 05・10



### SR1-X/SR1-P 20



## ■ 回生装置RG1/RGU-2



### ● 基本仕様

仕様項目	RG1
型式	KBG-M4107-0A (付属品含)
外形寸法	W40×H210×D146mm
本体質量	0.8kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※ 必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。  
 また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

### ● 基本仕様

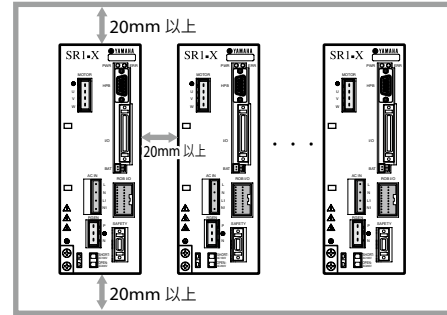
仕様項目	RGU-2
型式	KS5-M4107-0A (付属品含)
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※ 必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。  
 また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。



**■ 設置条件**

- ・ 制御盤の中に設置してください。
- ・ 壁に垂直に取り付けてください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。  
(右図参照)
- ・ 使用温度 : 0 ~ 40℃
- ・ 使用湿度 : 35 ~ 85%RH (結露なきこと)



**■ [NPN・PNPタイプ] I/Oコネクタ入出力信号表**

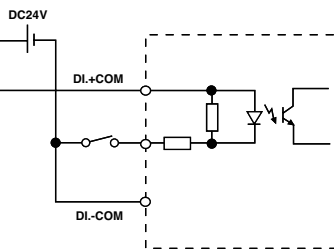
端子番号	信号名称	信号の意味
1	DI.+COM	入力用電源+コモン
2	SERVO	サーボ復帰
3	INC-PT	相対ポイント移動
4	ABS-PT	絶対ポイント移動
5	STEP-R	ステップ運転
6	DI 0	汎用入力0
7	DI 1	汎用入力1
8	DI 2	汎用入力2
9	DI 3	汎用入力3
10	DI 4	汎用入力4
11	DI 5	汎用入力5
12	DI 6	汎用入力6
13	DI 7	汎用入力7
14	DO.+COM	出力用電源+コモン
15	DO.+COM	出力用電源+コモン
16	END	実行結果(実行終了)
17	BUSY	命令実行中
18	DO 0	汎用出力0
19	DO 1	汎用出力1
20	DO 2	汎用出力2
21	DO 3	汎用出力3
22	DO 4	汎用出力4
23	DO 5	汎用出力5
24	DO 6	汎用出力6
25	DO 7	汎用出力7

端子番号	信号名称	信号の意味
26	DI.-COM	入力用電源-コモン
27	AUTO-R	自動運転
28	RESET	リセット
29	ORG-S	原点復帰
30	ALMRST	アラームリセット
31	DI 8	汎用入力8
32	DI 9	汎用入力9
33	DI 10	汎用入力10
34	DI 11	汎用入力11
35	DI 12	汎用入力12
36	DI 13	汎用入力13
37	DI 14	汎用入力14
38	DI 15	汎用入力15
39	DO.-COM	出力用電源-コモン
40	DO.-COM	出力用電源-コモン
41	READY	運転可能(準備完了)
42	UTL	ユーティリティ出力
43	DO 8	汎用出力8
44	DO 9	汎用出力9
45	DO 10	汎用出力10
46	DO 11	汎用出力11
47	DO 12	汎用出力12
48	DO 13	汎用出力13
49	DO 14	汎用出力14
50	DO 15	汎用出力15

**■ NPNタイプ入出力回路接続例**

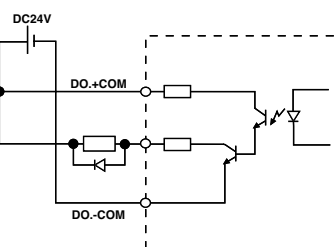
**入力回路**

- 形 式: DC 入力(プラスコモンタイプ) フォトカプラ絶縁方式
- 入力電源: 5mA/1 点
- 応答時間: 30ms 以下



**出力回路**

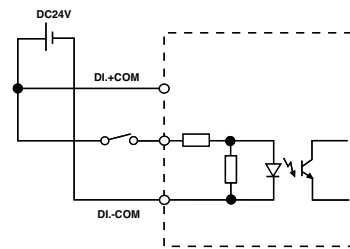
- 形 式: NPNオープンコレクタ出力(マイナスコモンタイプ) フォトカプラ絶縁方式
- 負 荷: 50mA/1 点
- 応答時間: 1ms 以下



**■ PNPタイプ入出力回路接続例**

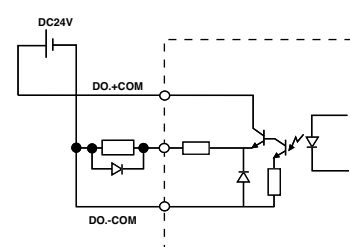
**入力回路**

- 形 式: DC 入力(マイナスコモンタイプ) フォトカプラ絶縁方式
- 入力電源: 5mA/1 点
- 応答時間: 30ms 以下



**出力回路**

- 形 式: PNPオープンコレクタ出力(プラスコモンタイプ) フォトカプラ絶縁方式
- 負 荷: 50mA/1 点
- 応答時間: 1ms 以下



## SAFETYコネクタ信号表

番号	信号名称	意味
1	DI.COM	入力用コモン
2	LOCK	インターロック
3	SVCE	サービスモード
4	DO.COM	出力用コモン
5	MPRDY	主電源準備完了
6	NC	NC
7	NC	NC
8	NC	NC
9	NC	NC
10	NC	NC
11	EMG1	非常停止1
12	EMG2	非常停止2
13	NC	NC
14	NC	NC

## SR1-X/Pコマンド一覧表

言語名	意味
MOVA	ポイントデータの位置に移動
MOVI	ポイントデータ量だけ、現在位置より移動
MOVF	指定したDI入力があるまで移動
JMP	指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPF	入力条件により、指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPB	汎用入力またはメモリ入力が指定状態のとき、指定ラベルにジャンプ
L	JMP文、JMPF文などのジャンプ先を定義
CALL	他のプログラムの実行
DO	汎用出力またはメモリ出力のON/OFFを行う
WAIT	汎用入力またはメモリ入力が指定状態になるまで待つ
TIMR	指定時間だけ次のステップに進むのを待つ
P	ポイント変数の定義
P+	ポイント変数に1を加算
P-	ポイント変数から1を減算
SRVO	サーボのON/OFFを行う
STOP	プログラム実行の一時中断
ORGN	原点復帰動作を実行
TON	指定したタスクを実行
TOFF	指定したタスクを停止
JMPP	軸の位置関係が指定された条件と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
MAT	マトリクスの定義
MSEL	移動マトリクスの指定
MOVm	マトリクス上の指定パレットワーク位置に移動
JMPC	カウンタ配列変数Cが指定値と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
JMPD	カウンタ変数Dが指定値と等しいとき、指定ラベルにジャンプ
CSEL	カウンタ配列変数Cの配列要素の指定
C	カウンタ配列変数Cの定義
C+	カウンタ配列変数Cに指定値を加算
C-	カウンタ配列変数Cから指定値を減算
D	カウンタ変数Dの定義
D+	カウンタ変数Dに指定値を加算
D-	カウンタ変数Dから指定値を減算
SHFT	指定したポイントデータだけ座標位置をシフト実行
IN	指定した汎用入力またはメモリ入力のビット情報をカウンタ変数Dに格納
OUT	カウンタ変数Dの値を指定した汎用出力またはメモリ出力へ出力
LET	指定した変数の値を別の変数へ代入

# 付属品及びオプションパーツ

## SR1-X/SR1-P



### 標準付属品

#### ● 電源コネクタ+結線レバー



型式 KAS-M5382-00

- LCC140
- TS-X
- TS-P
- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX340

#### ● SAFETYコネクタ



コネクタプラグ型式 KBG-M4424-00  
 コネクタカバー型式 KBG-M4425-00

- SR1-X
- SR1-P

#### ● HPBダミーコネクタ

プログラミングボックスHPBを取り外した状態で運転する場合、HPBコネクタに接続します。



型式 KDK-M5163-00

- LCC140
- SR1-X
- SR1-P

#### ● NPN/PNPコネクタ



コネクタプラグ型式 KBH-M4424-00  
 コネクタカバー型式 KBH-M4425-00

- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX340

#### ● L字型ステイ

コントローラを設置する為に使用します。



型式 KBG-M410H-00

※ステイ1個の型式です。

- SR1-X
- SR1-P

#### ● アプソバッテリー

アプソデータバックアップ用バッテリーです。  
 (SR1-Pには付きません)

##### ● 基本仕様

仕様項目	アプソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量 <sup>※1</sup>	21g



型式 KAS-M53G0-12

- SR1-X

※1. 電池単体の質量です。

※アプソバッテリーは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アプソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年とと考えてください。

#### ● バッテリーケース

アプソバッテリー取付用ホルダです。



型式 KBG-M5395-00

- SR1-X

オプションパーツは次ページです

ユニファイドロボット  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニファイドロボット  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニファイドロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
ロボット  
ボットシヨナ  
パルズ列  
ドライブ  
ロボット  
コントローラ  
RCXVY2+  
電動テリウパ  
オプション

## ■ オプション品

### ● モニタI/O用ケーブル

SR1のモニタI/Oコネクタに接続するケーブルです。ケーブル長1.5m、ケーブル端は切り放し。アナログ入出力やフィードバックパルス出力を使用する場合必要です。



型式 KBG-M4421-00

SR1-X  
SR1-P

### ● パソコン用サポートソフト POPCOM<sup>+</sup> P.644

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



型式 KBG-M4966-00

※ 複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

LCC140  
ERCD  
SR1-X  
SR1-P

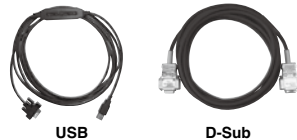
### ● 動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョンV.2.1.1~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX~SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140 <sup>※1</sup>

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。  
※ Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

### ● 通信ケーブル

POPCOM<sup>+</sup>用通信ケーブル。USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。



型式	USBタイプ (5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
※ POPCOM<sup>+</sup>、VIP<sup>+</sup>、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCC140  
ERCD  
SR1-X  
SR1-P  
RCX320  
RCX340

### ● プログラミングボックス HPB/HPB-D P.652

ロボットの手动操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



	HPB	HPB-D
型式	KBB-M5110-01	KBB-M5110-21
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

LCC140  
ERCD  
SR1-X  
SR1-P

### ● YC-Linkボード(接続ケーブル付)

型式 KBG-M4400-60

SR1-X  
SR1-P

※ SRCX、SRCPでご利用いただいていたシステムを、SR1-X、SR1-Pに変更する場合は変換ケーブルをご利用ください(P.699参照)。

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ホスピタリティ

パレット  
ドラインバ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クワッド

オプション

# RCX320

## ● 高性能ロボットコントローラ

RCX340コントローラの2軸モデルがついに登場。

高度な機能性と柔軟な拡張性により、複数台ロボットの同期制御などハイレベルな設備構築を実現します。



RCX320

<p>プログラミングボックス ▶ PBX/PBX-E P.653</p>	<p>パソコン用サポートソフト ▶ RCX-Studio 2020 P.648</p>
----------------------------------------------	-----------------------------------------------------

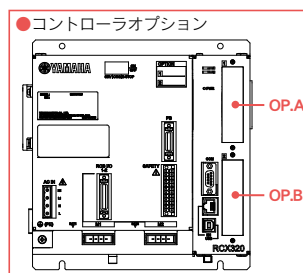
### ■ 注文型式

<b>RCX320</b>							
適用コントローラ	制御軸数	安全規格	回生装置 <sup>※8</sup>	コントローラオプションA (OPA)	コントローラオプションB (OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー <sup>※9</sup>
	2: 2軸 1: 1軸	N: ノーマル E: CE	無記入: 不要 R: YHX-RU1	無記入: 選択なし NS: STD.DIO(NPN) <sup>※1 ※4</sup> NE: EXPDIO(NPN) <sup>※2 ※4</sup> PS: STD.DIO(PNP) <sup>※1 ※4</sup> PE: EXPDIO(PNP) <sup>※2 ※4</sup> GR: グリッパ TR: トラッキング <sup>※5</sup> YM1: YC-Link/Eマスタ <sup>※6</sup> YS2-4: YC-Link/Eスレーブ <sup>※6</sup> EP: Ethernet/IP <sup>※7</sup> PB: PROFIBUS <sup>※7</sup> CC: CC-Link <sup>※7</sup> DN: DeviceNet <sup>※7</sup> PT: PROFINET <sup>※7</sup> ES: EtherCAT <sup>※7</sup>	無記入: 選択なし --- <sup>※3</sup> NE: EXPDIO(NPN) <sup>※2 ※4</sup> --- <sup>※3</sup> PE: EXPDIO(PNP) <sup>※2 ※4</sup> GR: グリッパ TR: トラッキング <sup>※5</sup> YM1: YC-Link/Eマスタ <sup>※6</sup> YS2-4: YC-Link/Eスレーブ <sup>※6</sup> EP: Ethernet/IP <sup>※7</sup> PB: PROFIBUS <sup>※7</sup> CC: CC-Link <sup>※7</sup> DN: DeviceNet <sup>※7</sup> PT: PROFINET <sup>※7</sup> ES: EtherCAT <sup>※7</sup>	無記入: 選択なし WY: RCXIVY2+付き照明なし WL: RCXIVY2+付き照明付き	2: 2個 1: 1個 0: 0個

コントローラオプションAから順番に選択項目の上段にある項目から選択してください。

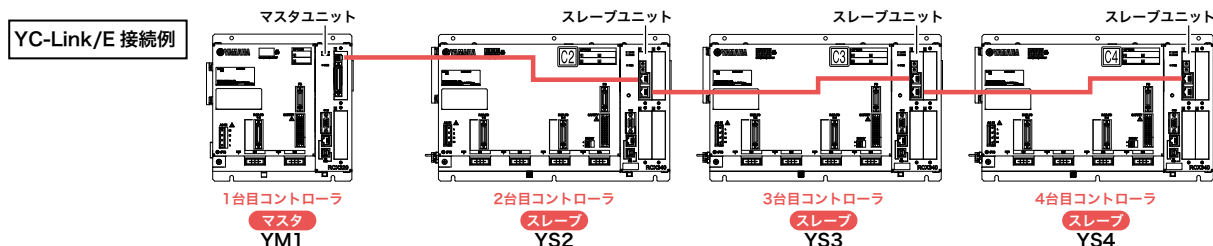
- ※1. パラレルI/Oボード標準仕様 (OP.B)でフィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)を選択し、フィールドバスオプションを有効にした場合、パラレルI/Oボードからの専用入力STOP信号以外無効となります。
- ※2. パラレルI/Oボード拡張仕様
- ※3. パラレルI/Oボード標準仕様はオプションボードに1枚のみ選択可能なため、(OP.B)では選択できません。
- ※4. パラレルI/OボードはNPNとPNPが混在しないようにご注意ください。
- ※5. トラッキングボードは(OP.A)と(OP.B)の内、どちらか一方でのみ選択可能です。
- ※6. YC-Link/Eを使用する場合、マスタ(YM1)またはスレーブ(YS2/YS3/YS4)の4種類のオプションボードのうち、一枚のみ選択ください。

- また、どのロボットを何台目のコントローラに接続するかご指定ください。詳細は下記「RCX320 YC-Link/E注文型式説明」をご覧ください。
- ※7. フィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)は混在させないでください。
- ※8. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合、オプションの回生装置が必要です。
- ※9. インクリ仕様でお使いになる場合、アプソバッテリーは不要になります。セミアプソ仕様のリニアモータをお使いになる場合、セミアプソ仕様はインクリ扱いとなるため、アプソバッテリーは不要になります。アプソ仕様でお使いの場合、軸数分アプソバッテリーの指示が必要になります。



### ■ RCX320 YC-Link/E 説明

コントローラ間通信「YC-Link/E」により、RCX320とRCX340を接続し最大14軸(4ロボット)まで拡張可能です。マスターコントローラのみプログラムで実行できるため、システム立ち上げ時間の大幅な短縮に貢献します。



- ・マスタ仕様、スレーブ仕様の両方に対応可能です。
- ・RCX320、RCX340を最大4台まで接続できます。
- ・ネットワークボードはマスタコントローラ(YM1)のみに挿入します。

※韓国に輸出されるお客様は、YC-Link/Eを用いてRCX320を2台以上接続すると、KCs制度の適用範囲となり対応できない場合があります。ご検討の際は弊社までご相談ください。

対応ロボット	<b>XY-X P.373</b>	<b>FLIP-X P.285</b>	<b>PHASER P.263</b>	<b>YP-X P.501</b>
--------	-------------------	---------------------	---------------------	-------------------

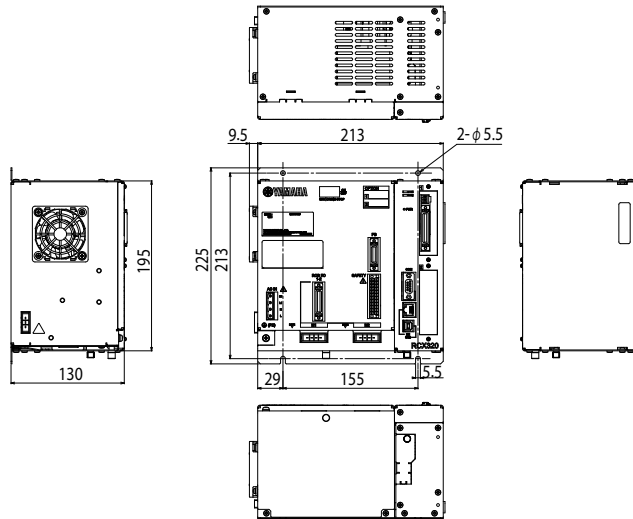
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応	CC-Link	DeviceNet	EtherNet/IP	Ethernet	PROFIBUS	PROFINET	EtherCAT
-----------	-----------------------	---------------	---------	-----------	-------------	----------	----------	----------	----------

■ 基本仕様

項目		RCX320	
基本仕様	適用ロボット	単軸ロボット、リニア単軸ロボット、直交型ロボット、ピック&プレイスロボット	
	接続モータ容量	2軸合計 1200W 以下	
	電源容量	2400VA	
	外形寸法	W213×H195×D130mm (本体のみ)	
	重量	3.6kg (本体のみ)	
制御電源	入力電源	単相AC200~230V±10% 50/60Hz	
	制御電源 主電源	単相AC200~230V±10% 50/60Hz	
軸制御	制御軸数	最大2軸 コントローラ間通信YC-Link/Eにより、RCX340およびRCX320を4台まで接続可能	
	駆動方式	ACフルデジタルサーボ	
	位置検出方式	レゾルバ、磁気式リニアスケール	
	制御方式	PTP動作 (Point to Point)、アーチモーション、直線補間、円弧補間	
	座標系	関節座標、直交座標	
	位置表示単位	パルス、ミリメートル (1/1000単位)、度 (1/1000単位)	
	速度設定	0.01 ~ 100% (1%未満は、プログラムでの変更可能)	
加減速度設定	ロボット型および先端質量パラメータによる最適化	加速度および減速率パラメータによる設定 (1%単位設定)	
	※プログラムでの変更可能	ゾーン制御 (スカラ型ロボットのみ、アーム姿勢に応じた最適化)	
プログラム	プログラム言語	ヤマハ BASIC II (JIS B8439 (SLIM 言語) 準拠)	
	マルチタスク	最大16 タスク	
	シーケンスプログラム	1 プログラム	
	メモリ容量	2.1MB (プログラムとポイントの合計容量) (最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、300KB)	
	プログラム	100 プログラム (最大プログラム数)	
	ポイント	9999 行 (1 プログラム最大行数)	
	ポイント	30000 ポイント (最大ポイント数)	
ポイント教示方式	MDI (座標値入力)、ダイレクトティーチ、ティーチングブレーバック、 オフラインティーチング (外部からのデータ入力)		
	システムバックアップ (内部メモリバックアップ)	リチウム電池 (0 ~ 40°C で約4年間有効)	
内部フラッシュメモリ		512KB	
	SAFETY	入力	非常停止入力2 系統 自動モード入力2 系統 (CE 仕様のみ有効)
出力		非常停止接点出力2 系統 イネーブル接点出力2 系統 (PBX-E 使用時のみ有効)	
外部入出力	ブレーキ出力	モータパワーレディ出力2 系統	
	原点センサ入力	トランジスタ出力 (PNP オープンコレクタ)	
		DC24V B 接点センサ接続	
	外部通信	RS-232C: 1CH (D-SUB 9 ピン (メス)) Ethernet: 1CH (IEEE802.3u/IEEE802.3 準拠) 100Mbps/10Mbps (100BASE-TX/10BASE-T) Auto Negotiation 対応 RS-422: 1CH (PBX 専用)	
一般仕様	使用温度	0°C ~ 40°C	
	保存温度	-10°C ~ 65°C	
	使用湿度	35% ~ 85%RH (結露なきこと)	
	雰囲気	直射日光のあたらない屋内 ※腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
	耐振動	XYZ各方向 10~57Hz 片振幅0.075mm 57~150Hz 9.8m/s <sup>2</sup>	
	保護機能	位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、 位置偏差過大、過電流、モータ電流異常	
	ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3	
保護構造		IP20	
	保護クラス	クラス I	
オプション	パラレル I/O ボード	標準仕様	専用入力 8点、専用出力 9点 汎用入力 16点、汎用出力 8点 (最大1ボード、NPN/PNP 仕様選択)
		拡張仕様	汎用入力 24点、汎用出力 16点 (最大4ボード、NPN/PNP 仕様選択)
	CC-Link ボード Ver1.1/2.0		
	DeviceNet™ ボード	リモートI/O	専用入出力: 各16点 汎用入出力: 各96点
	EtherNet/IP™ ボード		
	PROFIBUS ボード		
	PROFINET ボード	リモートレジスタ	入出力: 各16ワード
	EtherCAT ボード		
	YG-Link/E ボード (マスタ/スレーブ)	通信周期: 1ms、制御周期: 最小1ms / 最大8ms、最大ロボット台数: 4台 最大制御軸数: 全14軸 (マスタコントローラ2軸を含む) スレーブのみで最大12軸	
	YRG (グリッパ) ボード	位置検出方式: 光学式ロータリエンコーダ、最小設定距離: 0.01mm 速度設定: パラメータ最高速度に対し20 ~ 100% にて設定、グリッパ接続台数: 最大2台 駆動電源: DC 24V ± 10% 1.0A Max	
トラッキングボード	エンコーダ接続台数: 最大2台、対象エンコーダ: 26LS31/26C31 相当ラインドライバ (RS422 準拠) エンコーダ電源: DC5V (2 カウンタ (ch) 合計500mA 未満) (コントローラより供給)		
RCXIVY2+ユニット	カメラ画素数: 最大500万画素、品種設定数: 254 品種、カメラ接続台数: 最大2台 電源: DC24V ± 10% 1.5A Max		
プログラミングボックス	PBX、PBX-E		
アプソバッテリー	3.6V 2700mAh / 軸 バックアップ保持期間: 約1年		
パソコン用ソフト	RCX-Studio 2020		

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
リニア単軸ロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
リニア単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XY-X  
ピック&プレイス  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
ロボット  
ボット  
ロボット  
ドリフト  
ドリフト  
ロボット  
コントローラ  
RCXIVY2+  
電動グリッパ  
オプション

## ■ 外観図



## ■ 電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

### ● 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値*		電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸		
05	05	500	53
10	05	700	58
20	05	1500	78
10	10	900	63
20	10	1700	83
20	20	2400	100

\* 各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

### モータW数と電流センサの対応表

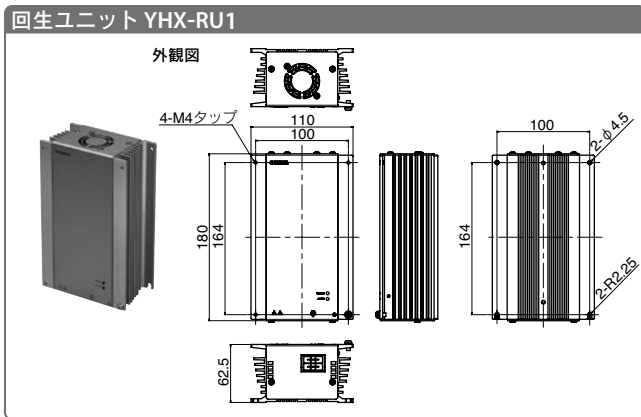
モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

※ B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

## マルチロボットで回生装置が必要な条件

- モータ容量が合計450Wを超える。
- 垂直軸のモータ容量が合計240Wを超える。
- 垂直軸が240W以下の場合で、下記に当てはまる。
  - ・ 200Wの垂直軸がある。
  - ・ 100Wの垂直軸で、ストロークが700mm以上のものがある。
  - ・ 100Wの垂直軸が2本あり、リード5mmが含まれている。
- B14Hで最高速が1250mm/sを超える動作をする場合。

## ■ 回生ユニットYHX-RU1



### ● 基本仕様

仕様項目	YHX-RU1	
型式	KEK-M4107-0A (付属品ケーブル含む)	
外形寸法	W62.5×H180×D110mm	
本体質量	1.45kg	
吸収可能電力	100W (RGU3相当) ※2連結時200W	
電源 入力	DC254 ~ 357V (コントローラDCBUS接続)	
コネクタ	回生コネクタ (回生ユニット接続用、回生ユニット増設用)	
設置環境	使用温度	0 ~ 40℃
	使用湿度	35 ~ 85%RH (結露なきこと)
	使用場所	標高 2000m 以下、屋内 (腐食ガス、塵埃のないところ)
	保存温度	-10℃ ~ 65℃
耐振動	1G	
保護構造 / 保護クラス	IP20 / クラス1	
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル (500mm)	

### ● 回生ユニット選択表

ロボットの機種によって自動的に回生ユニットの要、不要が決まります。

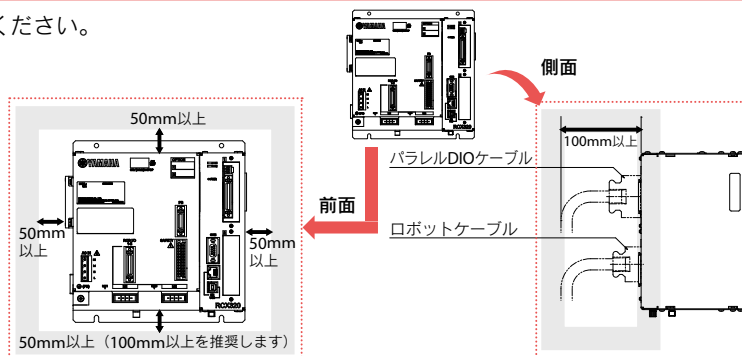
回生装置	PHASER						FLIP-X		XY-X										YP-X		クレーン 2軸					
	MF7D	MF15D	MF20D	MF30D	MF50D	MF75D	N15D	N18D	アームタイプ、ガントリタイプ、ムービングアームタイプ、ボールタイプ					XZタイプ					YP220BX	YP320X						
									PXYx	FXy	FXyBx	SXYx	SXYBx	NXY	MXy	HXYx	HXYLx	SXYx (ZF)	SXYx (ZFL20)	SXYBx (ZF)	SXYBx (ZFL20)	MXy	HXYx			
無記入 (不要)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	○	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
R(YHX-RU1)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	○	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

●: 対応 ○: 条件により選択



## ■ 設置条件

- ・ 制御盤内の取付け板に、水平な状態でねじ止めしてください。  
また、取付け板は金属製のものを使用してください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・ 周囲温度: 0 ~ 40℃
- ・ 周囲湿度: 35 ~ 85%RH (結露なきこと)



## ■ 標準仕様入出力コネクタ信号表

PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI 01	専用入力 サーボオン入力	
2	DI 10	専用入力 シーケンスコントロール	
3	DI 03	予備	使用禁止
4	CHK 1	確認信号1	CHK2 と短絡すること
5	DI 05	予備	使用禁止
6	DI 06	専用入力 ストップ	
7	DI 07	予備	使用禁止
8	DI 20	汎用入力20	
9	DI 21	汎用入力21	
10	DI 22	汎用入力22	
11	DI 23	汎用入力23	
12	DI 24	汎用入力24	
13	DI 25	汎用入力25	
14	DI 26	汎用入力26	
15	DI 27	汎用入力27	
16	DO 00	予備	使用禁止
17	DO 01	専用出力 CPU OK	
18	DO 10	専用出力 自動モード出力	
19	DO 11	専用出力 原点復帰完了	
20	DO 12	専用出力 シーケンスプログラム実行中	
21	DO 13	専用出力 ロボットプログラム運転中	
22	DO 14	専用出力 プログラムリセット状態出力	
23	DO 15	専用出力 ワーニング出力	
24	DO 16	予備	使用禁止
25	DO 17	予備	使用禁止
26	DI 12	専用入力 自動運転スタート	
27	DI 13	予備	使用禁止
28	DI 14	専用入力 原点復帰(INC 軸用)	
29	DI 15	専用入力 プログラムリセット入力	
30	DI 16	専用入力 アラームリセット入力	
31	DI 17	専用入力 原点復帰(ABS 軸用)	
32	DI 30	汎用入力30	
33	DI 31	汎用入力31	
34	DI 32	汎用入力32	
35	DI 33	汎用入力33	
36	DI 34	汎用入力34	
37	DI 35	汎用入力35	
38	DI 36	汎用入力36	
39	DI 37	汎用入力37	
40	CHK 2	確認信号2	CHK1 と短絡すること
41	DO 02	専用出力 サーボオン出力	
42	DO 03	専用出力 アラーム出力	
43	DO 20	汎用出力 20	
44	DO 21	汎用出力 21	
45	DO 22	汎用出力 22	
46	DO 23	汎用出力 23	
47	DO 24	汎用出力 24	
48	DO 25	汎用出力 25	
49	DO 26	汎用出力 26	
50	DO 27	汎用出力 27	

## ■ 拡張仕様入出力コネクタ信号表

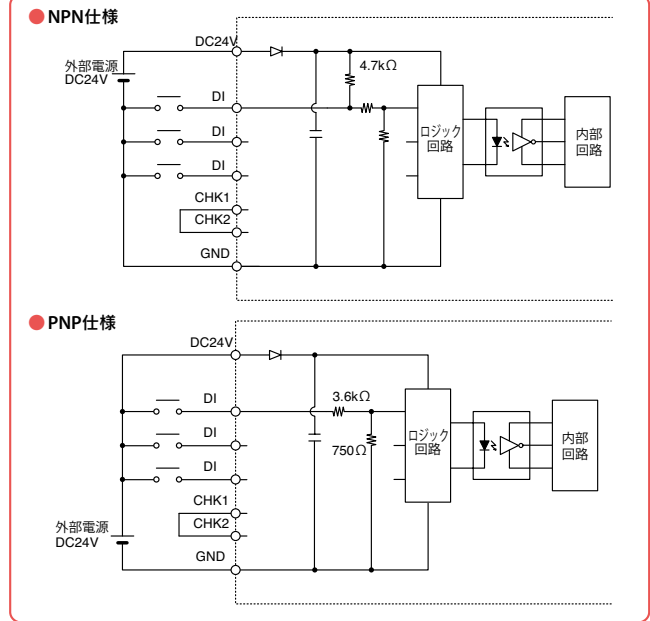
PIN	I/O No. (ID=1)	I/O No. (ID=2)	I/O No. (ID=3)	I/O No. (ID=4)	名称
1	—	—	—	—	予約
2	DI 10	DI 40	DI 70	DI 120	汎用入力 10,40,70,120
3	—	—	—	—	予約
4	DI 11	DI 41	DI 71	DI 121	汎用入力 11,41,71,121
5	—	—	—	—	予約
6	—	—	—	—	予約
7	—	—	—	—	予約
8	DI 20	DI 50	DI 100	DI 130	汎用入力 20,50,100,130
9	DI 21	DI 51	DI 101	DI 131	汎用入力 21,51,101,131
10	DI 22	DI 52	DI 102	DI 132	汎用入力 22,52,102,132
11	DI 23	DI 53	DI 103	DI 133	汎用入力 23,53,103,133
12	DI 24	DI 54	DI 104	DI 134	汎用入力 24,54,104,134
13	DI 25	DI 55	DI 105	DI 135	汎用入力 25,55,105,135
14	DI 26	DI 56	DI 106	DI 136	汎用入力 26,56,106,136
15	DI 27	DI 57	DI 107	DI 137	汎用入力 27,57,107,137
16	—	—	—	—	予約
17	—	—	—	—	予約
18	DO 10	DO 30	DO 50	DO 70	汎用出力 10,30,50,70
19	DO 11	DO 31	DO 51	DO 71	汎用出力 11,31,51,71
20	DO 12	DO 32	DO 52	DO 72	汎用出力 12,32,52,72
21	DO 13	DO 33	DO 53	DO 73	汎用出力 13,33,53,73
22	DO 14	DO 34	DO 54	DO 74	汎用出力 14,34,54,74
23	DO 15	DO 35	DO 55	DO 75	汎用出力 15,35,55,75
24	DO 16	DO 36	DO 56	DO 76	汎用出力 16,36,56,76
25	DO 17	DO 37	DO 57	DO 77	汎用出力 17,37,57,77
26	DI 12	DI 42	DI 72	DI 122	汎用入力 12,42,72,122
27	DI 13	DI 43	DI 73	DI 123	汎用入力 13,43,73,123
28	DI 14	DI 44	DI 74	DI 124	汎用入力 14,44,74,124
29	DI 15	DI 45	DI 75	DI 125	汎用入力 15,45,75,125
30	DI 16	DI 46	DI 76	DI 126	汎用入力 16,46,76,126
31	DI 17	DI 47	DI 77	DI 127	汎用入力 17,47,77,127
32	DI 30	DI 60	DI 110	DI 140	汎用入力 30,60,110,140
33	DI 31	DI 61	DI 111	DI 141	汎用入力 31,61,111,141
34	DI 32	DI 62	DI 112	DI 142	汎用入力 32,62,112,142
35	DI 33	DI 63	DI 113	DI 143	汎用入力 33,63,113,143
36	DI 34	DI 64	DI 114	DI 144	汎用入力 34,64,114,144
37	DI 35	DI 65	DI 115	DI 145	汎用入力 35,65,115,145
38	DI 36	DI 66	DI 116	DI 146	汎用入力 36,66,116,146
39	DI 37	DI 67	DI 117	DI 147	汎用入力 37,67,117,147
40	—	—	—	—	予約
41	—	—	—	—	予約
42	—	—	—	—	予約
43	DO 20	DO 40	DO 60	DO 100	汎用出力 20,40,60,100
44	DO 21	DO 41	DO 61	DO 101	汎用出力 21,41,61,101
45	DO 22	DO 42	DO 62	DO 102	汎用出力 22,42,62,102
46	DO 23	DO 43	DO 63	DO 103	汎用出力 23,43,63,103
47	DO 24	DO 44	DO 64	DO 104	汎用出力 24,44,64,104
48	DO 25	DO 45	DO 65	DO 105	汎用出力 25,45,65,105
49	DO 26	DO 46	DO 66	DO 106	汎用出力 26,46,66,106
50	DO 27	DO 47	DO 67	DO 107	汎用出力 27,47,67,107

※ ID はパラメータにより設定されます。

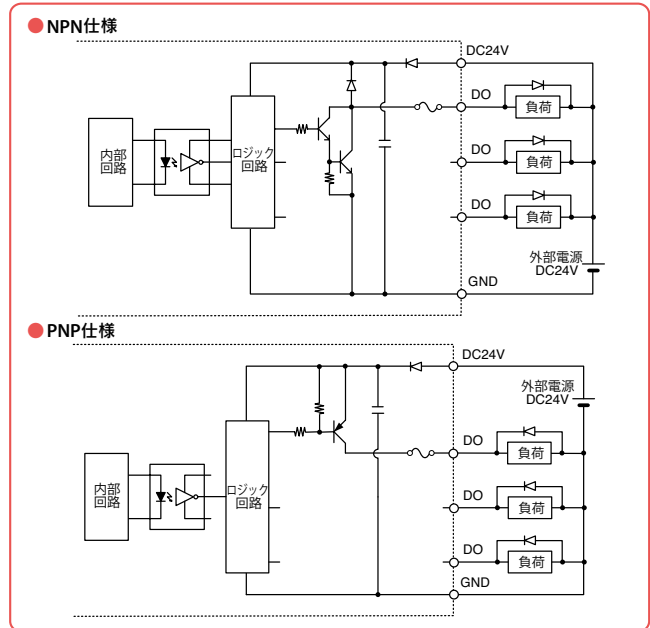
## 標準仕様入出力コネクタピン配列表

Pin	I/O No.	名称
1	DI01	サーボオン
2	DI10	SEQ許可
3	DI03	(予備)
4	CHK1	確認入力1
5	DI05	(予備)
6	DI06	STOP
7	DI07	(予備)
8	DI20	汎用入力
9	DI21	汎用入力
10	DI22	汎用入力
11	DI23	汎用入力
12	DI24	汎用入力
13	DI25	汎用入力
14	DI26	汎用入力
15	DI27	汎用入力
16	DO00	(予備)
17	DO01	CPUOK
18	DO10	AUTO
19	DO11	ORGOK
20	DO12	SEQRUN
21	DO13	RUN
22	DO14	RESET
23	DO15	WARNING
24	DO16	(予備)
25	DO17	(予備)
26	DI12	RUN
27	DI13	(予備)
28	DI14	ORIGIN(INC 軸用)
29	DI15	RESET
30	DI16	ALMRST
31	DI17	ORIGIN(ABS 軸用)
32	DI30	汎用入力
33	DI31	汎用入力
34	DI32	汎用入力
35	DI33	汎用入力
36	DI34	汎用入力
37	DI35	汎用入力
38	DI36	汎用入力
39	DI37	汎用入力
40	CHK2	確認入力2
41	DO02	SERVO
42	DO03	ALARM
43	DO20	汎用出力
44	DO21	汎用出力
45	DO22	汎用出力
46	DO23	汎用出力
47	DO24	汎用出力
48	DO25	汎用出力
49	DO26	汎用出力
50	DO27	汎用出力

## 入力信号接続例



## 出力信号接続例

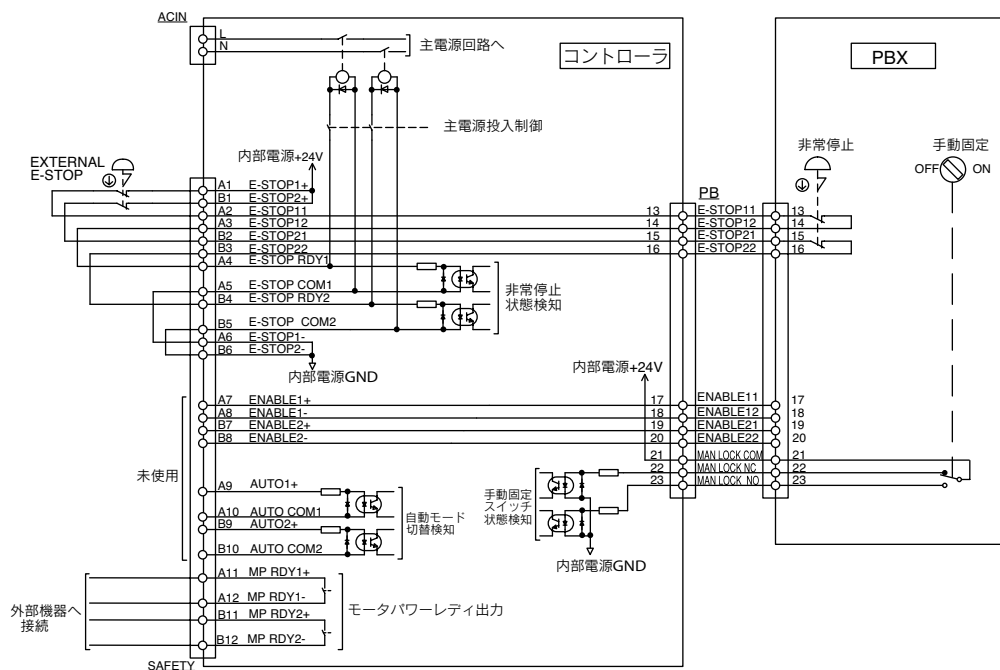


## コントローラ基本機能

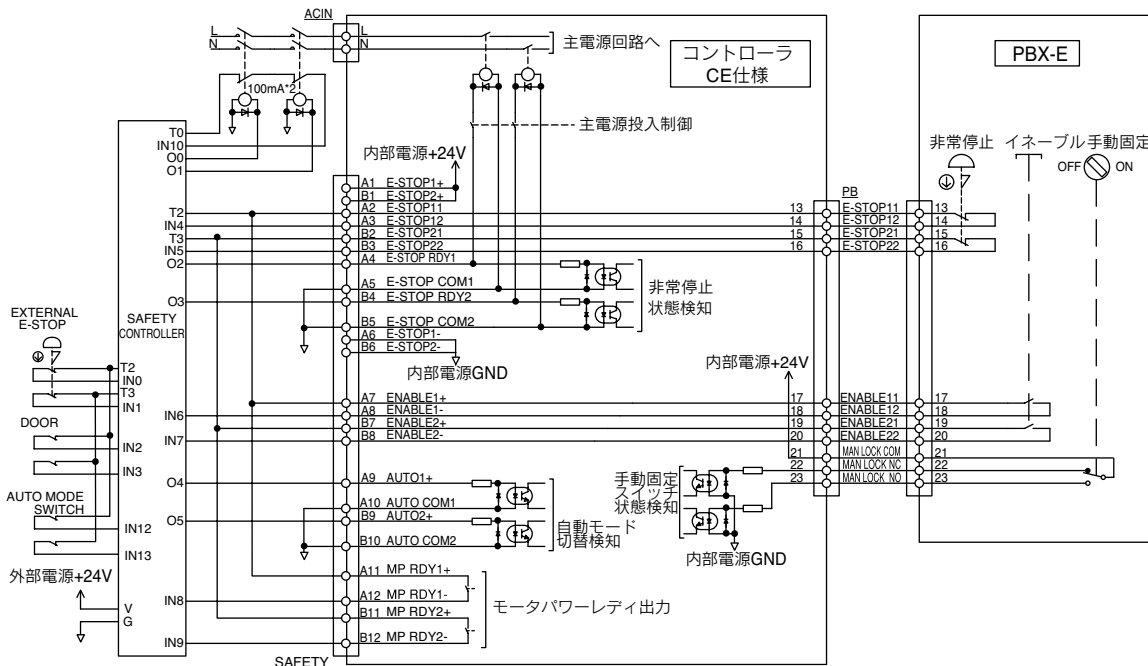
機能	説明
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム作成, プログラム実行, ステップ実行, etc) 手動モード(主な処理: ジョグ移動, ポイントティーチング, パラメータ編集, etc)
命令	配列宣言命令(DIM文) 代入命令(数値代入文, 文字列代入文, ポイント定義文, etc) 移動関連命令(MOVE文, DRIVE文, PMOVE文, etc) 条件分岐命令(IF文, FOR文, WHILE文 etc) 外部出力命令(DO文, MO文, LO文, TO文, SO文) パラメータ命令(ACCEL文, OUTPOS文, TOLE文 etc) 条件待ち命令(WAIT文) タスク関連命令(START文, SUSPEND文, CUT文 etc) 等
関数	算術関数(SIN関数, COS関数, TAN関数, etc) 文字列関数(STR\$関数, LEFT\$関数, MID\$関数, RIGHT\$関数 etc) ポイント関数(WHERE関数, JTOXY関数, XYTOJ関数, etc) パラメータ関数(ACCEL文, OUTPOS文, TOLE文, etc) 等
変数	単純変数(整数型変数, 実数型変数, 文字列型変数) 配列変数(整数型変数, 実数型変数, 文字列型変数) ポイント変数 シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子(+, -, *, /, MOD) 論理演算子(AND, OR, XOR) 比較演算子(=, <, >, <=, >=)
モニタ	入出力信号等の監視(200ms インターバル)
オンライン命令	プログラム操作命令(RUN, STOP, RESET, STEP etc) ユーティリティ命令(COPY, ERA, INIT etc) データハンドリング命令(READ, WRITE etc) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム, ポイント, パラメータ, シフト, ハンド, オール, アラーム履歴 等
内部タイマ	タイマカウント変数(TCOUNTER), 1ms インターバル
プログラム ブレークポイント	最大32点

■ 非常停止入力信号の接続

● ノーマル仕様コントローラとPBXの接続例



● CE仕様コントローラとPBX-Eの接続例



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- ロボット
- ドローン
- ロボット
- RCXVY2+
- オプション

## RCX320コマンド一覧表

### ● 一般命令

言語名	機能
DIM	DIM 配列変数の名前と要素数を宣言する
LET	LET 指定された代入文を実行する
REM	REM コメント文を記述する

### ● 算術命令

言語名	機能
ABS	指定された値の絶対値を求める
ATN	指定された値の逆正接値を求める
ATN2	指定されたX-Y座標の逆正接値を求める
COS	指定された値の余弦値を求める
DEGRAD	値をラジアンに変換する(↔ RADDEG)
DIST	指定される2点間の距離を求める
INT	値の小数点以下を切り捨てた整数値を得る
LSHIFT	値を指定したビット数だけ左にシフトさせる(↔ RSHIFT)
RADDEG	値を度に変換する(↔ DEGRAD)
RSHIFT	値を指定したビット数だけ右にシフトさせる(↔ LSHIFT)
SIN	指定された値の正弦値を求める
SQR	指定された値の平方根を求める
TAN	指定された値の正接値を求める

### ● 日付・時刻

言語名	機能
DATE \$	日付を"yy/mm/dd" の形式の文字列で求める
TCOUNTER	TCOUNTER 変数がリセットされた時点から、1ms 毎にカウントアップされた値を出力する
TIME \$	現在時刻を"hh:mm:ss" の形式の文字列で求める
TIMER	現在時刻を午前0 時からの秒で求める

### ● 文字列操作

言語名	機能
CHR \$	指定したキャラクタコードを持つ文字を求める
LEFT \$	指定した文字列の左側から指定した桁数の文字列を抜き出す
LEN	指定した文字列の長さ(バイト数)を得る
MID \$	指定した文字列中から任意の長さの文字列を抜き出す
ORD	指定した文字列の最初の文字のキャラクタコードを得る
RIGHT \$	指定した文字列の右側から指定した桁数の文字列を抜き出す
STR \$	指定した値を文字列に変換する(↔ VAL)
VAL	指定した文字列表記の値を実際の数値に変換する(↔ STR \$)

### ● ポイント・座標・シフト座標

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
JTOXY	関節座標データを指定されたロボットの直交座標データに変換する(↔ XYTOJ)
LEFTY	指定されたロボットの左手系を左手系に設定する
LOCx	ポイントデータを軸単位またはシフトデータを要素単位で設定/取得する
Pn	プログラムの中でポイントを定義する
PPNT	パレット定義番号とパレット位置番号で指定されるポイントデータを作成する
RIGHTY	指定されたロボットの右手系を右手系に設定する
Sn	プログラムの中でシフト座標を定義する
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータで指定されたロボットのシフト座標を設定する
XYTOJ	ポイント変数の直交座標データを指定されたロボットの関節座標データに変換する(↔ JTOXY)

### ● 分岐命令

言語名	機能
EXIT FOR	FOR 文~NEXT 文のループを強制的に終了する
FOR~NEXT	繰り返しを制御する指定値を超えるまで、FOR 文の次からNEXT 文までを繰り返し実行する
GOSUB~RETURN	GOSUB 文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプする
IF	条件によって制御の流れを分岐する
ON~GOSUB	条件によって、GOSUB 文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
ON~GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプする
SELECT CASE~END SELECT	条件によって制御の流れを分岐する
WHILE~WEND	繰り返しを制御する

### ● エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプまたは、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止する
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開する
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

### ● プログラム制御

言語名	機能
CALL	サブプロシージャを呼び出す
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセットする
HALTALL	全てのプログラムを停止し、かつ、タスク1 はリセット、その他のタスクは終了する
HOLD	プログラムを一時停止する
HOLDALL	全てのプログラムを一時停止する
SWI	実行プログラムを切り替え、1 行目から実行する

### ● タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更する
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了する
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了する
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動する
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動する
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止する

### ● ロボット動作

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
DRIVE	指定されたロボットを軸単位で絶対位置移動する
DRIVEI	指定されたロボットを軸単位で相対位置移動する
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
LEFTY	指定されたロボットの左手系を左手系に設定する
MOTOR	モータ電源状態をコントロールする
MOVE	指定されたロボットの全軸を絶対移動する
MOVEI	指定されたロボットの全軸を相対移動する
ORIGIN	原点復帰動作を実行する
PMOVE	指定されたロボットのパレット移動命令を実行する
RIGHTY	指定されたロボットの右手系を右手系に設定する
SERVO	指定されたロボットの指定された軸または全軸のサーボのオン/オフをコントロールする

● 状態取得

言語名	機能
ABSRPOS	指定されたロボットの指定された軸のマシンリファレンス値を求める(原点復帰方式がマーク方式の場合のみ有効)
ARMCND	指定されたロボットの現在のアームの状態を取得する
ARMSEL	指定されたロボットの現在の手系の設定を取得する
ARMTYP	指定されたロボットの手系設定を取得する
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
MCHREF	指定されたロボット軸の原点復帰動作およびアブソサーチ動作のマシンリファレンスを求める
PSHRSLT	PUSH 文終了時の状態を取得する
PSHSPD	押付速度比率パラメータを設定/取得する
PSHTIME	押付時間パラメータを設定/取得する
WAIT ARM	指定されたロボットの軸動作の完了を待つ
WHERE	指定されたロボットのアームの現在位置を関節座標(パルス)で読み出す
WHRXY	指定されたロボットのアームの現在位置を直交座標(mm,度)で読み出す

● 状態変更

言語名	機能
ACCEL	指定されたロボットの加速度係数パラメータを設定/取得する
ARCHP1	指定されたロボットのアーチ位置1パラメータを設定/取得する
ARCHP2	指定されたロボットのアーチ位置2パラメータを設定/取得する
ASPEED	指定されたロボットの自動移動速度を設定/取得する
AXWGHT	指定されたロボットの軸先端質量パラメータを設定/取得する
DECEL	指定されたロボットの減速比率パラメータを設定/取得する
ORGORD	指定されたロボットの原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定/取得する
OUTPOS	指定されたロボットのアウト有効位置パラメータを設定/取得する
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義する
PSHFRC	押付力パラメータを設定/取得する
PSHJGSP	押付判定速度閾値パラメータを設定/取得する
PSHMTD	押付方式パラメータを設定/取得する
SPEED	指定されたロボットのプログラム移動速度を変更する
TOLE	指定されたロボットの公差パラメータを設定/取得する
WEIGHT	指定されたロボットの先端質量パラメータを設定/取得する

● PATH 制御

言語名	機能
PATH	PATH 移動経路を設定する
PATH END	PATH 移動の経路設定を終了する
PATH SET	PATH 移動の経路設定を開始する
PATH START	PATH 移動を開始する

● トルク制御

言語名	機能
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
CURTRQ	指定されたロボットの指定された軸の現在トルク値を取得する
PUSH	軸単位で押付動作する
TORQUE	指定されたロボットの指定された軸の最大トルク指令値を設定/取得する

● 入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDO ポートに出力する
LO	指定された値をLO ポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMO ポートに出力する
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了する
RESET	指定された出力ポートのビットをオフする
SET	指定された出力ポートのビットをオンする
SO	指定された値をSO ポートに出力する
TO	指定された値をTO ポートに出力する
WAIT DI/DO	条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付)

● 通信制御

言語名	機能
ONLINE	指定した通信ポートをオンラインモードに設定する
OFFLINE	指定した通信ポートをオフラインモードに設定する
SEND	ファイルを転送する

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドラム  
ロボット  
RCXVY2+  
オプション

## 付属品及びオプションパーツ

### RCX320



#### 標準付属品

- LCC140
- TS-X
- TS-P
- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX340

#### ● 電源コネクタ+結線レバー



型式 KAS-M5382-00

#### ● SAFETYコネクタ



型式 KCX-M5370-00

- RCX320
- RCX340

#### ● PBXターミネータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスPBXを取り外した状態で運転する場合、PBXコネクタに接続します。



型式 KFR-M5163-00

- RCX320
- RCX340

#### ● NPN/PNPコネクタ



コネクタプラグ型式 KBH-M4424-00  
コネクタカバー型式 KBH-M4425-00

- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX340

#### ● アプソバッテリー

アプソデータバックアップ用バッテリーです。

##### ● 基本仕様

仕様項目	アプソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量*1	21g



型式 KCA-M53G0-02

\*1. 電池単体の質量です。

\* アプソバッテリーは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アプソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年とと考えてください。

- RCX320
- RCX340
- TS-SH

#### 重要

##### アプソバッテリー 取付条件

- 1軸ごとに1個必要です。
- 1個…データ保持時間約半年(無通電状態)
- \* インクリまたはセミアプソの場合は、アプソバッテリーは不要です。

#### ● COMコネクタ用ダストカバー

型式 KR7-M5395-10

- RCX320
- RCX340

#### ● LANコネクタ用ダストカバー

型式 KCX-M658K-10

- RCX320
- RCX340

#### ● USBコネクタ用ダストカバー

型式 KCX-M658K-00

- RCX320
- RCX340

■ オプション品

● プログラミングボックス PBX/PBX-E **P.653**

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



種類	言語	ケーブル長	型式
PBX	日本語	5m	KCX-M5110-1J
		12m	KCX-M5110-3J
	英語	5m	KCX-M5110-1E
		12m	KCX-M5110-3E
	中国語	5m	KCX-M5110-1C
		12m	KCX-M5110-3C
PBX-E (イネーブルスイッチ付)	日本語	5m	KCX-M5110-0J
		12m	KCX-M5110-2J
	英語	5m	KCX-M5110-0E
		12m	KCX-M5110-2E
	中国語	5m	KCX-M5110-0C
		12m	KCX-M5110-2C
			型式
PBX用表示言語切り替えUSB			KCX-M6498-00
USBケーブル			KCX-M657E-00

RCX320  
RCX340

● パソコン用サポートソフト RCX-Studio 2020 **P.648**

RCX320 / RCX340 コントローラの操作支援ソフトウェアです。RCX-Studio 2020 には、ロボットの誤操作を防止するためのUSB キーが付属しています。



型式	RCX-Studio 2020 Basic [USBキー 青]	型式
		KCX-M4990-40
	RCX-Studio 2020 Pro [USBキー 紫]	型式
		KCX-M4990-50

RCX320  
RCX340

USBキーが無くても機能制限版として使用可能です。機能制限版および、Basic版とPro版の機能詳細についてはP.648をご参照ください。

● 基本仕様

対応言語	日本語、英語、中国語
OS <sup>※1</sup>	Microsoft Windows 7 SP1(32/64bit)、8.1(32/64bit)、10(32/64bit)、11 (対応バージョンV3.2.5~)
実行環境	.NET Framework 4.5 以上
CPU	推奨: Intel Core i5 2GHz以上、最小: Intel Celeron 2GHz以上、3Dシミュレータ無効時: Intel Core2 Duo 2GHz以上
メモリ	推奨: 8GB以上、最小: 4GB以上、3Dシミュレータ無効時: 1GB以上
ハードディスク容量	RCX-Studio 2020のインストール先に1G以上の空き容量
通信ポート	通信ケーブル: シリアル通信ポート、イーサネット、またはUSB ポート
その他	専用通信ケーブル(D-Sub用、またはUSB用) イーサネットケーブル(カテゴリ5以上) USBポート: 1ポート(USBキー用)
使用可能コントローラ	RCX340/RCX320
使用可能ロボット	RCX340/RCX320に接続可能なヤマハロボット

※1. Windows 7, Windows 8.1, およびWindows 10 は、米国Microsoft Corporation の米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

● 通信ケーブル

RCX-Studio 2020 用通信ケーブル。USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



イーサネットケーブルにも対応 (カテゴリ5以上)

型式	USBタイプ(5m)	型式
		KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	型式
		KAS-M538F-10

LCC140  
ERCD  
SR1-X  
SR1-P  
RCX320  
RCX340

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
 ※ POPCOM+, VIP+, RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
 ※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

● YC-Link/E マスターボード

型式	型式
	KCX-M4400-M0

RCX320  
RCX340

● YC-Link/E スレーブボード

型式	型式
	KCX-M4400-S0

RCX320  
RCX340

● YC-Link/E ケーブル(1m)

型式	型式
	KCX-M6479-10

RCX320  
RCX340

# RCX340

## ● 高機能ロボットコントローラ

従来のコントローラの機能をさらに向上させるため、  
全ての機能を見直した次世代コントローラ。  
ハイレベルな設備構築が実現できる高度な機能が  
特長です。



RCX340

プログラミングボックス  
▶ **PBX/PBX-E**  
P.653

パソコン用サポートソフト  
▶ **RCX-Studio 2020**  
P.648

### ■ 基本仕様

項目		RCX340
基本仕様	適用ロボット	単軸ロボット、リニア単軸ロボット、直交型ロボット、スカラ型ロボット (YK120X、YK150X を除く)、ピック&プレースロボット
	接続モータ容量	4 軸合計 1600W 以下
	電源容量	2500VA
	外形寸法 重量	W355 × H195 × D130mm (本体のみ) 6.2kg (本体のみ)
入力電源	制御電源	単相AC200V ~ 230V ± 10%以内 50/60Hz
	主電源	単相AC200V ~ 230V ± 10%以内 50/60Hz
軸制御	制御軸数	最大4 軸 (同時制御: 6 軸) コントローラリンクにより最大16 軸 (4 ロボット) まで拡張可能
	駆動方式	AC フルデジタルサーボ
	位置検出方式	レゾルバ、磁気式リニアスケール
	制御方式	PTP 動作 (Point to Point)、アーチモーション、直線補間、円弧補間
	座標系	関節座標、直交座標
	位置表示単位	パルス、ミリメートル (1/1000 単位)、度 (1/1000 単位)
	速度設定	0.01 ~ 100% (1% 未満は、プログラムでの変更可能)
加減速度設定	ロボット型式および先端質量パラメータによる最適化 加速度および減速率パラメータによる設定 (1% 単位設定) ※プログラムでの変更可能	
	ゾーン制御 (スカラ型ロボットのみ、アーム姿勢に応じた最適化)	
プログラミング	プログラム言語	ヤマハ BASIC II (JIS B8439 (SLIM 言語) 準拠)
	マルチタスク	最大16 タスク
	シーケンスプログラム	1 プログラム
	メモリ容量	2.1MB (プログラムとポイントの合計容量) (最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、300KB)
	プログラム	100 プログラム (最大プログラム数)
	ポイント	9999 行 (1 プログラム最大行数) 30000 ポイント (最大ポイント数)
ポイント教示方式	MDI (座標値入力)、ダイレクトティーチ、ティーチングブレーバック、オフラインティーチ (外部からのデータ入力)	
	システムバックアップ (内部メモリバックアップ) 内部フラッシュメモリ	リチウム電池 (0 ~ 40℃ で約 4 年間有効) 512KB
SAFETY	入力	非常停止入力2 系統 自動モード入力2 系統 (CE 仕様のみ有効)
	出力	非常停止接点出力2 系統 イネーブル接点出力2 系統 (PBX-E 使用時のみ有効) モータパワーレディ出力2 系統
外部入出力	ブレーキ出力	トランジスタ出力 (PNP オープンコレクタ)
	原点センサ入力	DC24V B 接点センサ接続
	外部通信	RS-232C : 1CH (D-SUB 9 ピン (メス)) Ethernet : 1CH (IEEE802.3u/IEEE802.3 準拠) 100Mbps/10Mbps (100BASE-TX/10BASE-T) Auto Negotiation 対応 RS-422 : 1CH (PBX 専用)



対応ロボット	<b>XY-X P.373</b>	<b>YK-X P.67</b>	<b>FLIP-X P.285</b>	<b>PHASER P.263</b>	<b>YP-X P.501</b>
CEマーキング対応	<input type="radio"/> フィールドネットワーク対応 <input checked="" type="radio"/> CC-Link <input type="radio"/> DeviceNet <input type="radio"/> EtherNet/IP <input type="radio"/> Ethernet <input type="radio"/> EtherCAT				

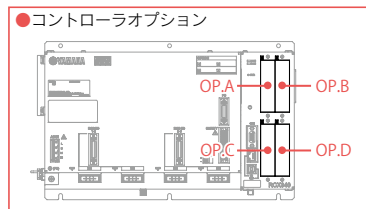
## ■ 注文型式

### RCX340

適用コントローラ	制御軸数	安全規格	コントローラオプションA (OPA)	コントローラオプションB (OPB)	コントローラオプションC (OPC)	コントローラオプションD (OPD)	コントローラオプションE (OPE)	アプソバッテリー*
	4: 4軸 3: 3軸 2: 2軸	N: ノーマル E: CE K: KCs	無記入: 選択なし NS: STD.DIO(NPN) ※1 ※4 NE: EXPDIO(NPN) ※2 ※4 PS: STD.DIO(PNP) ※1 ※4 PE: EXPDIO(PNP) ※2 ※4 GR: グリッパ TR: トラッキング ※5 YM1: YC-Link/Eマスタ ※6 YS2-4: YC-Link/Eスレーブ ※6 EP: Ethernet/IP™ ※7 PB: PROFIBUS ※7 CC: CC-Link ※7 DN: DeviceNet™ ※7 PT: PROFINET ※7 ES: EtherCAT ※7	無記入: 選択なし NE: EXPDIO(NPN) ※2 ※4 PE: EXPDIO(PNP) ※2 ※4 GR: グリッパ TR: トラッキング ※5 YM1: YC-Link/Eマスタ ※6 YS2-4: YC-Link/Eスレーブ ※6 EP: Ethernet/IP™ ※7 PB: PROFIBUS ※7 CC: CC-Link ※7 DN: DeviceNet™ ※7 PT: PROFINET ※7 ES: EtherCAT ※7	無記入: 選択なし NE: EXPDIO(NPN) ※2 ※4 PE: EXPDIO(PNP) ※2 ※4 GR: グリッパ TR: トラッキング ※5 YM1: YC-Link/Eマスタ ※6 YS2-4: YC-Link/Eスレーブ ※6 EP: Ethernet/IP™ ※7 PB: PROFIBUS ※7 CC: CC-Link ※7 DN: DeviceNet™ ※7 PT: PROFINET ※7 ES: EtherCAT ※7	無記入: 選択なし NE: EXPDIO(NPN) ※2 ※4 PE: EXPDIO(PNP) ※2 ※4 GR: グリッパ TR: トラッキング ※5 YM1: YC-Link/Eマスタ ※6 YS2-4: YC-Link/Eスレーブ ※6 EP: Ethernet/IP™ ※7 PB: PROFIBUS ※7 CC: CC-Link ※7 DN: DeviceNet™ ※7 PT: PROFINET ※7 ES: EtherCAT ※7	無記入: 選択なし WY: RCXIVY2+付き 照明制御機能なし WL: RCXIVY2+付き 照明制御機能あり	4: 4個 3: 3個 2: 2個 1: 1個 0: 0個

コントローラオプションAから順番に選択項目の上段にある項目から選択してください。

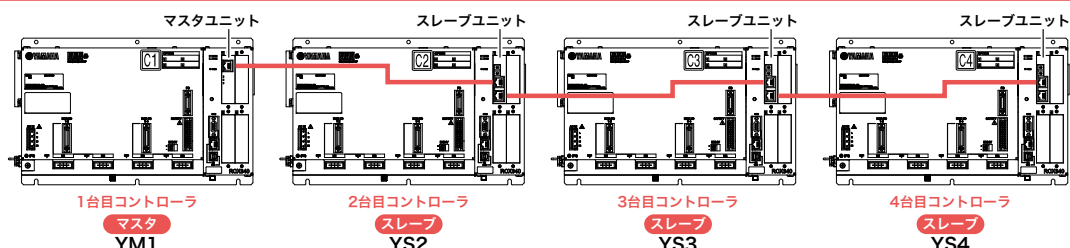
- ※1. パラレルI/Oボード標準仕様 (OPB)~(OPD)でフィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)を選択し、フィールドバスオプションを有効にした場合、パラレルI/Oボードからの専用入力/出力はSTOP信号以外無効となります。
- ※2. パラレルI/Oボード拡張仕様
- ※3. パラレルI/Oボード標準仕様はオプションボードに1枚のみ選択可能なため、(OPB)~(OPD)では選択できません。
- ※4. パラレルI/OボードはNPNとPNPが混在しないようにご注意ください。
- ※5. トラッキングボードは(OPA)~(OPD)の中で、一枚のみ選択可能です。
- ※6. YC-Link/Eを使用する場合、マスタ(YM1)またはスレーブ(YS2/YS3/YS4)の4種類のオプションボードのうち、一枚のみ選択ください。また、どのロボットを何台目のコントローラに接続するかご指定ください。詳細は下記RCX340 YC-Link/E注文型式説明をご覧ください。
- ※7. フィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)は混在させないでください。
- ※8. インクリ仕様でお使いになる場合、アプソバッテリーは不要になります。セミアプソ仕様のリモコンをお使いになる場合、セミアプソ仕様はインクリ扱いとなるため、アプソバッテリーは不要になります。アプソ仕様でお使いの場合、軸数アプソバッテリーの指示が必要になります。



項目	RCX340
使用温度	0℃ ~ 40℃
保存温度	-10℃ ~ 65℃
使用湿度	35% ~ 85%RH (結露なきこと)
ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3
保護構造	IP20
保護クラス	クラス I
パラレル I/Oボード	標準仕様 専用入力8点 専用出力9点 汎用入力16点 汎用出力8点 (最大1 ボード、NPN/PNP 仕様選択)
	拡張仕様 汎用入力24点 汎用出力16点 (最大4 ボード、NPN/PNP 仕様選択)
オプションボード	CC-Link ボード Ver1.1/2.0 DeviceNet™ ボード EtherNet/IP™ ボード PROFIBUS ボード PROFINET ボード EtherCATボード リモートI/O 専用入出力: 各16点 汎用入出力: 各96点 リモートレジスタ 入出力: 各16ワード
YC-Link/E ボード(マスタ/スレーブ)	通信周期: 1ms、制御周期: 最小1ms / 最大8ms、最大ロボット台数: 4台 最大制御軸数: 全16軸(マスタコントローラ4軸を含む)スレーブのみで最大12軸 位置検出方式: 光学式ロータリエンコーダ、最小設定距離: 0.01mm 速度設定: パラメータ最高速度に対し20 ~ 100%にて設定、グリッパ接続台数: 最大4台 駆動電源: DC 24V ± 10% 1.0A Max
YRG(グリッパ)ボード	エンコーダ接続台数: 最大2台、対象エンコーダ: 26LS31/26C31 相当ライドライバ(RS422 準拠) エンコーダ電源: DC5V(2 カウンタ(ch) 合計500mA 未滿)(コントローラより供給)
トラッキングボード	カメラ画素数: 最大500万画素、品種設定数: 254品種、カメラ接続台数: 最大2台 電源: DC24V ± 10% 1.5A Max
RCXIVY2+ ユニット	カメラ画素数: 最大500万画素、品種設定数: 254品種、カメラ接続台数: 最大2台 電源: DC24V ± 10% 1.5A Max
プログラミングボックス	PBX、PBX-E
アプソバッテリー	3.6V 2700mAh / 軸 バックアップ保持期間: 約1年
パソコン用ソフト	RCX-Studio 2020

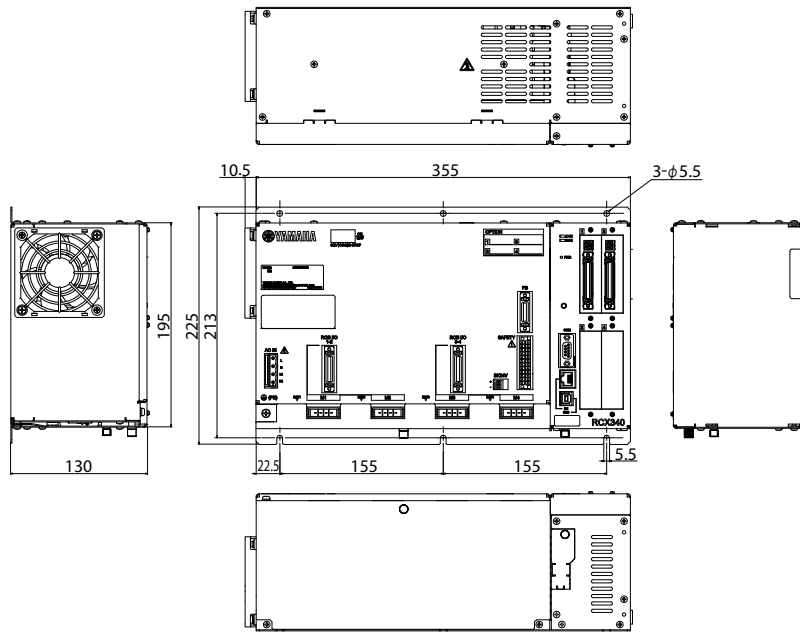
※オプションボードの取付可能スロット数は4スロットです。

## ■ RCX340 YC-Link/E 注文型式説明



※韓国に輸出されるお客様は、YC-Link/Eを用いてRCX340にRCX340あるいはRCX320を接続すると、KCs制度に対応できない場合があります。ご検討の際は弊社までご相談ください。

## ■ 外観図



## ■ 電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。

以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

### ① スカラ型ロボット接続時

ロボット機種					電源容量 (VA)	発熱量 (W)
標準タイプ	クリーンタイプ	防塵・防滴タイプ	天吊り	壁取り付け・インバースタイプ		
YK120XG, YK150XG	-	-	-	-	300	58
YK180XG, YK180X YK220X	YK180XC, YK220XC	-	-	-	500	63
YK250XG, YK350XG YK400XG, YK500XGL YK600XGL, YK400XE-4	YK250XCH, YK350XCH YK400XCH, YK250XGC YK350XGC, YK400XGC YK500XGLC, YK600XGLC	YK250XGP, YK350XGP YK400XGP, YK500XGLP YK600XGLP	-	YK300XGS, YK400XGS	1000	75
-	YK500XC, YK600XC	-	-	-	1500	88
YK510XE-10, YK500XG YK610XE-10, YK600XG YK710XE-10, YK700XGL	-	YK500XGP, YK600XGP	-	YK500XGS, YK600XGS	1700	93
-	YK700XC, YK800XC YK1000XC	-	-	-	2000	100
YK600XGH, YK700XG YK800XG, YK900XG YK1000XG, YK1200X	-	YK600XGHP, YK700XGP YK800XGP, YK900XGP YK1000XGP	YK350TW YK500TW	YK700XGS, YK800XGS YK900XGS, YK1000XGS	2500	113

### ② 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値*		電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸		
05	05	600	65
10	05	800	70
20	05	1100	78
10	10	1000	75
20	10	1300	83
20	20	1700	93

### ③ 直交型およびマルチ型で3軸接続時

軸電流センサ値*			電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸	Z軸		
05	05	05	700	68
10	05	05	900	73
20	05	05	1200	80
10	10	05	1000	75
20	10	05	1300	83
20	20	05	1600	90
10	10	10	1200	80
20	10	10	1500	88
20	20	10	1800	95
20	20	20	2000	100

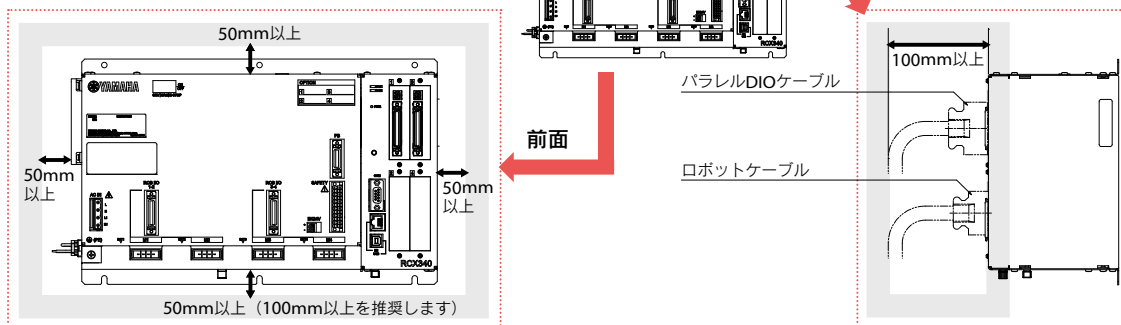
### ④ 直交型およびマルチ型で4軸接続時

軸電流センサ値*				電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸	Z軸	R軸		
05	05	05	05	800	70
10	05	05	05	1000	75
20	05	05	05	1200	80
10	10	05	05	1100	78
20	10	05	05	1400	85
20	20	05	05	1600	90
10	10	10	05	1300	83
20	10	10	05	1500	88
20	20	10	05	1800	95
20	20	20	05	2100	103
10	10	10	10	1400	85
20	10	10	10	1700	93
20	20	10	10	2000	100
20	20	20	10	2200	105
20	20	20	20	2500	113

\* 各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

## ■ 設置条件

- ・ 制御盤内の取付け板に、水平な状態でねじ止めしてください。また、取付け板は金属製のものを使用してください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。  
(右図参照)
- ・ 周囲温度: 0 ~ 40℃
- ・ 周囲湿度: 35 ~ 85%RH (結露なきこと)



## ■ 標準仕様入出力コネクタ信号表

PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI 01	専用入力 サーボオン入力	
2	DI 10	専用入力 シーケンスコントロール	
3	DI 03	予備	使用禁止
4	CHK 1	確認信号1	CHK2 と短絡すること
5	DI 05	予備	使用禁止
6	DI 06	専用入力 ストップ	
7	DI 07	予備	使用禁止
8	DI 20	汎用入力20	
9	DI 21	汎用入力21	
10	DI 22	汎用入力22	
11	DI 23	汎用入力23	
12	DI 24	汎用入力24	
13	DI 25	汎用入力25	
14	DI 26	汎用入力26	
15	DI 27	汎用入力27	
16	DO 00	予備	使用禁止
17	DO 01	専用出力 CPU OK	
18	DO 10	専用出力 自動モード出力	
19	DO 11	専用出力 原点復帰完了	
20	DO 12	専用出力 シーケンスプログラム実行中	
21	DO 13	専用出力 ロボットプログラム運転中	
22	DO 14	専用出力 プログラムリセット状態出力	
23	DO 15	専用出力 ワーニング出力	
24	DO 16	予備	使用禁止
25	DO 17	予備	使用禁止
26	DI 12	専用入力 自動運転スタート	
27	DI 13	予備	使用禁止
28	DI 14	専用入力 原点復帰(INC 軸用)	
29	DI 15	専用入力 プログラムリセット入力	
30	DI 16	専用入力 アラームリセット入力	
31	DI 17	専用入力 原点復帰(ABS 軸用)	
32	DI 30	汎用入力30	
33	DI 31	汎用入力31	
34	DI 32	汎用入力32	
35	DI 33	汎用入力33	
36	DI 34	汎用入力34	
37	DI 35	汎用入力35	
38	DI 36	汎用入力36	
39	DI 37	汎用入力37	
40	CHK 2	確認信号2	CHK1 と短絡すること
41	DO 02	専用出力 サーボオン出力	
42	DO 03	専用出力 アラーム出力	
43	DO 20	汎用出力 20	
44	DO 21	汎用出力 21	
45	DO 22	汎用出力 22	
46	DO 23	汎用出力 23	
47	DO 24	汎用出力 24	
48	DO 25	汎用出力 25	
49	DO 26	汎用出力 26	
50	DO 27	汎用出力 27	

## ■ 拡張仕様入出力コネクタ信号表

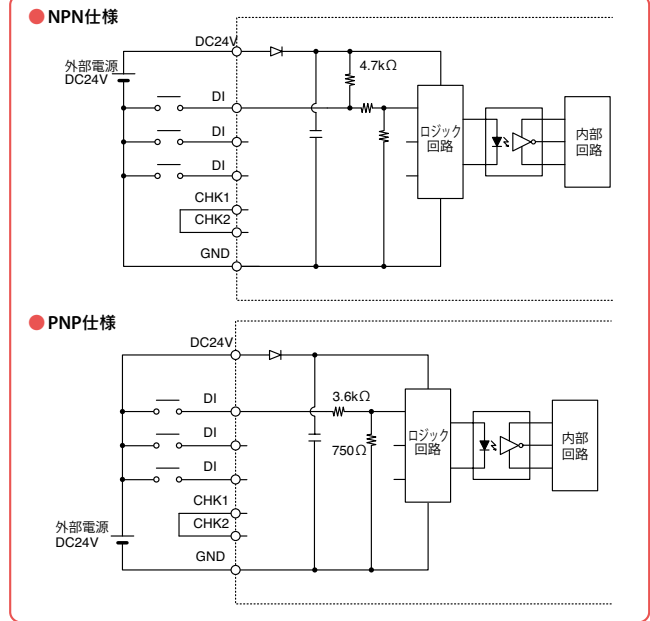
PIN	I/O No. (ID=1)	I/O No. (ID=2)	I/O No. (ID=3)	I/O No. (ID=4)	名称
1	—	—	—	—	予約
2	DI 10	DI 40	DI 70	DI 120	汎用入力 10,40,70,120
3	—	—	—	—	予約
4	DI 11	DI 41	DI 71	DI 121	汎用入力 11,41,71,121
5	—	—	—	—	予約
6	—	—	—	—	予約
7	—	—	—	—	予約
8	DI 20	DI 50	DI 100	DI 130	汎用入力 20,50,100,130
9	DI 21	DI 51	DI 101	DI 131	汎用入力 21,51,101,131
10	DI 22	DI 52	DI 102	DI 132	汎用入力 22,52,102,132
11	DI 23	DI 53	DI 103	DI 133	汎用入力 23,53,103,133
12	DI 24	DI 54	DI 104	DI 134	汎用入力 24,54,104,134
13	DI 25	DI 55	DI 105	DI 135	汎用入力 25,55,105,135
14	DI 26	DI 56	DI 106	DI 136	汎用入力 26,56,106,136
15	DI 27	DI 57	DI 107	DI 137	汎用入力 27,57,107,137
16	—	—	—	—	予約
17	—	—	—	—	予約
18	DO 10	DO 30	DO 50	DO 70	汎用出力 10,30,50,70
19	DO 11	DO 31	DO 51	DO 71	汎用出力 11,31,51,71
20	DO 12	DO 32	DO 52	DO 72	汎用出力 12,32,52,72
21	DO 13	DO 33	DO 53	DO 73	汎用出力 13,33,53,73
22	DO 14	DO 34	DO 54	DO 74	汎用出力 14,34,54,74
23	DO 15	DO 35	DO 55	DO 75	汎用出力 15,35,55,75
24	DO 16	DO 36	DO 56	DO 76	汎用出力 16,36,56,76
25	DO 17	DO 37	DO 57	DO 77	汎用出力 17,37,57,77
26	DI 12	DI 42	DI 72	DI 122	汎用入力 12,42,72,122
27	DI 13	DI 43	DI 73	DI 123	汎用入力 13,43,73,123
28	DI 14	DI 44	DI 74	DI 124	汎用入力 14,44,74,124
29	DI 15	DI 45	DI 75	DI 125	汎用入力 15,45,75,125
30	DI 16	DI 46	DI 76	DI 126	汎用入力 16,46,76,126
31	DI 17	DI 47	DI 77	DI 127	汎用入力 17,47,77,127
32	DI 30	DI 60	DI 110	DI 140	汎用入力 30,60,110,140
33	DI 31	DI 61	DI 111	DI 141	汎用入力 31,61,111,141
34	DI 32	DI 62	DI 112	DI 142	汎用入力 32,62,112,142
35	DI 33	DI 63	DI 113	DI 143	汎用入力 33,63,113,143
36	DI 34	DI 64	DI 114	DI 144	汎用入力 34,64,114,144
37	DI 35	DI 65	DI 115	DI 145	汎用入力 35,65,115,145
38	DI 36	DI 66	DI 116	DI 146	汎用入力 36,66,116,146
39	DI 37	DI 67	DI 117	DI 147	汎用入力 37,67,117,147
40	—	—	—	—	予約
41	—	—	—	—	予約
42	—	—	—	—	予約
43	DO 20	DO 40	DO 60	DO 100	汎用出力 20,40,60,100
44	DO 21	DO 41	DO 61	DO 101	汎用出力 21,41,61,101
45	DO 22	DO 42	DO 62	DO 102	汎用出力 22,42,62,102
46	DO 23	DO 43	DO 63	DO 103	汎用出力 23,43,63,103
47	DO 24	DO 44	DO 64	DO 104	汎用出力 24,44,64,104
48	DO 25	DO 45	DO 65	DO 105	汎用出力 25,45,65,105
49	DO 26	DO 46	DO 66	DO 106	汎用出力 26,46,66,106
50	DO 27	DO 47	DO 67	DO 107	汎用出力 27,47,67,107

※ ID はパラメータにより設定されます。

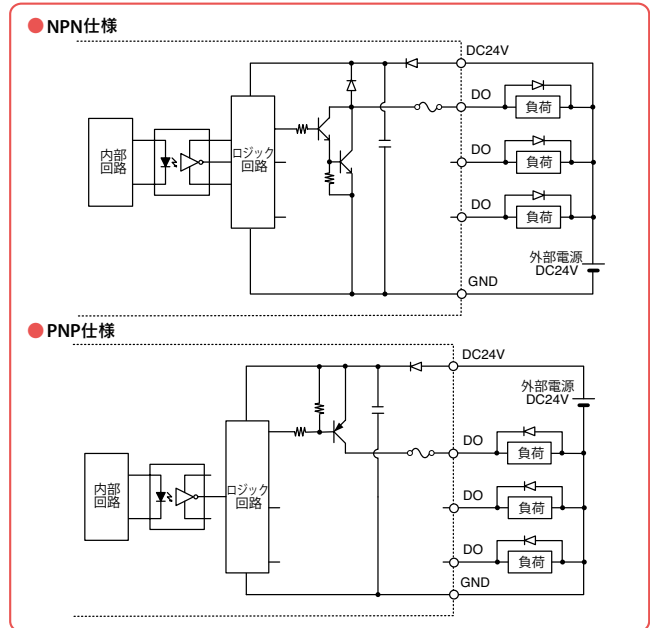
## 標準仕様入出力コネクタピン配列表

Pin	I/O No.	名称
1	DI01	サーボオン
2	DI10	SEQ許可
3	DI03	(予備)
4	CHK1	確認入力1
5	DI05	(予備)
6	DI06	STOP
7	DI07	(予備)
8	DI20	汎用入力
9	DI21	汎用入力
10	DI22	汎用入力
11	DI23	汎用入力
12	DI24	汎用入力
13	DI25	汎用入力
14	DI26	汎用入力
15	DI27	汎用入力
16	DO00	(予備)
17	DO01	CPUOK
18	DO10	AUTO
19	DO11	ORGOK
20	DO12	SEQRUN
21	DO13	RUN
22	DO14	RESET
23	DO15	WARNING
24	DO16	(予備)
25	DO17	(予備)
26	DI12	RUN
27	DI13	(予備)
28	DI14	ORIGIN(INC 軸用)
29	DI15	RESET
30	DI16	ALMRST
31	DI17	ORIGIN(ABS 軸用)
32	DI30	汎用入力
33	DI31	汎用入力
34	DI32	汎用入力
35	DI33	汎用入力
36	DI34	汎用入力
37	DI35	汎用入力
38	DI36	汎用入力
39	DI37	汎用入力
40	CHK2	確認入力2
41	DO02	SERVO
42	DO03	ALARM
43	DO20	汎用出力
44	DO21	汎用出力
45	DO22	汎用出力
46	DO23	汎用出力
47	DO24	汎用出力
48	DO25	汎用出力
49	DO26	汎用出力
50	DO27	汎用出力

## 入力信号接続例



## 出力信号接続例

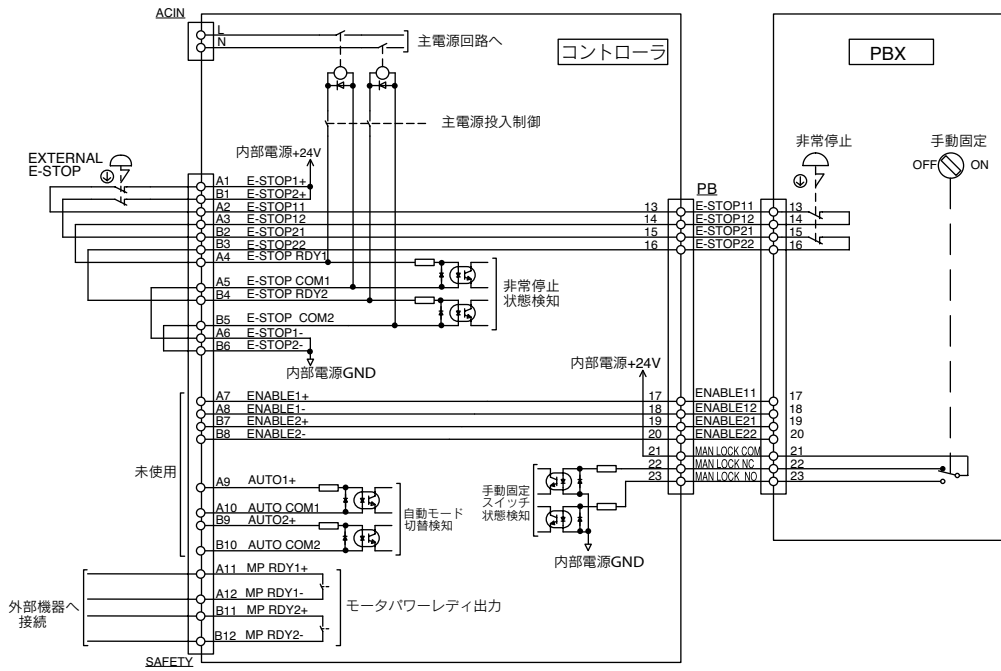


## コントローラ基本機能

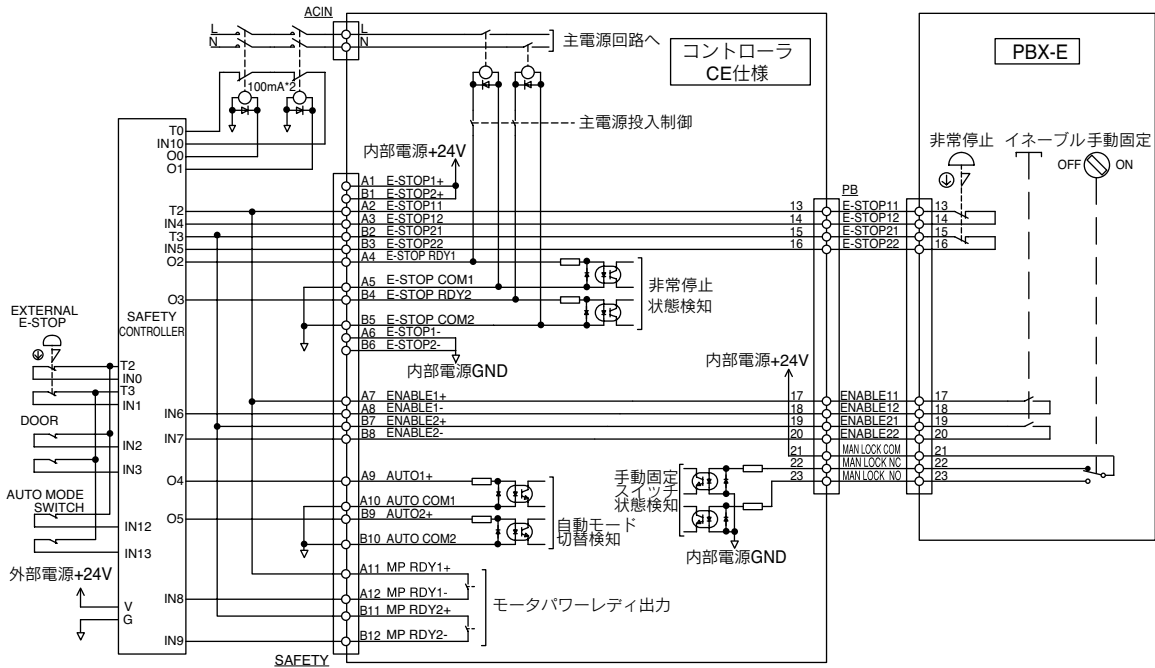
機能	説明
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム作成, プログラム実行, ステップ実行, etc) 手動モード(主な処理: ジョグ移動, ポイントティーチング, パラメータ編集, etc)
命令	配列宣言命令(DIM文) 代入命令(数値代入文, 文字列代入文, ポイント定義文, etc) 移動関連命令(MOVE文, DRIVE文, PMOVE文, etc) 条件分岐命令(IF文, FOR文, WHILE文 etc) 外部出力命令(DO文, MO文, LO文, TO文, SO文) パラメータ命令(ACCEL文, OUTPOS文, TOLE文 etc) 条件待ち命令(WAIT文) タスク関連命令(START文, SUSPEND文, CUT文 etc) 等
関数	算術関数(SIN関数, COS関数, TAN関数, etc) 文字列関数(STR\$関数, LEFT\$関数, MID\$関数, RIGHT\$関数 etc) ポイント関数(WHERE関数, JTOXY関数, XYTOJ関数, etc) パラメータ関数(ACCEL文, OUTPOS文, TOLE文, etc) 等
変数	単純変数(整数型変数, 実数型変数, 文字列型変数) 配列変数(整数型変数, 実数型変数, 文字列型変数) ポイント変数 シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子(+, -, *, /, MOD) 論理演算子(AND, OR, XOR) 比較演算子(=, <, >, <=>, >=)
モニタ	入出力信号等の監視(200ms インターバル)
オンライン命令	プログラム操作命令(RUN, STOP, RESET, STEP etc) ユーティリティ命令(COPY, ERA, INIT etc) データハンドリング命令(READ, WRITE etc) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム, ポイント, パラメータ, シフト, ハンド, オール, アラーム履歴 等
内部タイマ	タイマカウント変数(TCOUNTER), 1ms インターバル
プログラム ブレークポイント	最大32点

■ 非常停止入力信号の接続

● ノーマル仕様コントローラとPBXの接続例



● CE仕様コントローラとPBX-Eの接続例



- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- ロボット
- ドラム
- ロボット
- 電動
- オプション

## RCX340コマンド一覧表

### ● 一般命令

言語名	機能
DIM	DIM 配列変数の名前と要素数を宣言する
LET	LET 指定された代入文を実行する
REM	REM コメント文を記述する

### ● 算術命令

言語名	機能
ABS	指定された値の絶対値を求める
ATN	指定された値の逆正接値を求める
ATN2	指定されたX-Y座標の逆正接値を求める
COS	指定された値の余弦値を求める
DEGRAD	値をラジアンに変換する(↔ RADDEG)
DIST	指定される2点間の距離を求める
INT	値の小数点以下を切り捨てた整数値を得る
LSHIFT	値を指定したビット数だけ左にシフトさせる(↔ RSHIFT)
RADDEG	値を度に変換する(↔ DEGRAD)
RSHIFT	値を指定したビット数だけ右にシフトさせる(↔ LSHIFT)
SIN	指定された値の正弦値を求める
SQR	指定された値の平方根を求める
TAN	指定された値の正接値を求める

### ● 日付・時刻

言語名	機能
DATE \$	日付を"yy/mm/dd"の形式の文字列で求める
TCOUNTER	TCOUNTER 変数がリセットされた時点から、1ms毎にカウントアップされた値を出力する
TIME \$	現在時刻を"hh:mm:ss"の形式の文字列で求める
TIMER	現在時刻を午前0時からの秒で求める

### ● 文字列操作

言語名	機能
CHR \$	指定したキャラクタコードを持つ文字を求める
LEFT \$	指定した文字列の左側から指定した桁数の文字列を抜き出す
LEN	指定した文字列の長さ(バイト数)を得る
MID \$	指定した文字列中から任意の長さの文字列を抜き出す
ORD	指定した文字列の最初の文字のキャラクタコードを得る
RIGHT \$	指定した文字列の右側から指定した桁数の文字列を抜き出す
STR \$	指定した値を文字列に変換する(↔ VAL)
VAL	指定した文字列表記の値を実際の数値に変換する(↔ STR \$)

### ● ポイント・座標・シフト座標

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
JTOXY	関節座標データを指定されたロボットの直交座標データに変換する(↔ XYTOJ)
LEFTY	指定されたロボットの左手系を左手系に設定する
LOCx	ポイントデータを軸単位またはシフトデータを要素単位で設定/取得する
Pn	プログラムの中でポイントを定義する
PPNT	パレット定義番号とパレット位置番号で指定されるポイントデータを作成する
RIGHTY	指定されたロボットの右手系を右手系に設定する
Sn	プログラムの中でシフト座標を定義する
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータで指定されたロボットのシフト座標を設定する
XYTOJ	ポイント変数の直交座標データを指定されたロボットの関節座標データに変換する(↔ JTOXY)

### ● 分岐命令

言語名	機能
EXIT FOR	FOR 文~NEXT 文のループを強制的に終了する
FOR~NEXT	繰り返しを制御する指定値を超えるまで、FOR 文の次からNEXT 文までを繰り返し実行する
GOSUB~RETURN	GOSUB 文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプする
IF	条件によって制御の流れを分岐する
ON~GOSUB	条件によって、GOSUB 文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
ON~GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプする
SELECT CASE~END SELECT	条件によって制御の流れを分岐する
WHILE~WEND	繰り返しを制御する

### ● エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプまたは、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止する
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開する
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

### ● プログラム制御

言語名	機能
CALL	サブプロシージャを呼び出す
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセットする
HALTALL	全てのプログラムを停止し、かつ、タスク1 はリセット、その他のタスクは終了する
HOLD	プログラムを一時停止する
HOLDALL	全てのプログラムを一時停止する
SWI	実行プログラムを切り替え、1 行目から実行する

### ● タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更する
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了する
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了する
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動する
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動する
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止する

### ● ロボット動作

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
DRIVE	指定されたロボットを軸単位で絶対位置移動する
DRIVEI	指定されたロボットを軸単位で相対位置移動する
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
LEFTY	指定されたロボットの左手系を左手系に設定する
MOTOR	モータ電源状態をコントロールする
MOVE	指定されたロボットの全軸を絶対移動する
MOVEI	指定されたロボットの全軸を相対移動する
ORIGIN	原点復帰動作を実行する
PMOVE	指定されたロボットのパレット移動命令を実行する
RIGHTY	指定されたロボットの右手系を右手系に設定する
SERVO	指定されたロボットの指定された軸または全軸のサーボのオン/オフをコントロールする

● 状態取得

言語名	機能
ABSRPOS	指定されたロボットの指定された軸のマシンリファレンス値を求める(原点復帰方式がマーク方式の場合のみ有効)
ARMCND	指定されたロボットの現在のアームの状態を取得する
ARMSEL	指定されたロボットの現在の手系の設定を取得する
ARMTYP	指定されたロボットの手系設定を取得する
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
MCHREF	指定されたロボット軸の原点復帰動作およびアブソサーチ動作のマシンリファレンスを求める
PSHRSLT	PUSH 文終了時の状態を取得する
PSHSPD	押付速度比率パラメータを設定/取得する
PSHTIME	押付時間パラメータを設定/取得する
WAIT ARM	指定されたロボットの軸動作の完了を待つ
WHERE	指定されたロボットのアームの現在位置を関節座標(パルス)で読み出す
WHRXY	指定されたロボットのアームの現在位置を直交座標(mm,度)で読み出す

● 状態変更

言語名	機能
ACCEL	指定されたロボットの加速度係数パラメータを設定/取得する
ARCHP1	指定されたロボットのアーチ位置1パラメータを設定/取得する
ARCHP2	指定されたロボットのアーチ位置2パラメータを設定/取得する
ASPEED	指定されたロボットの自動移動速度を設定/取得する
AXWGHT	指定されたロボットの軸先端質量パラメータを設定/取得する
DECEL	指定されたロボットの減速比率パラメータを設定/取得する
ORGORD	指定されたロボットの原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定/取得する
OUTPOS	指定されたロボットのアウト有効位置パラメータを設定/取得する
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義する
PSHFRC	押付力パラメータを設定/取得する
PSHJGSP	押付判定速度閾値パラメータを設定/取得する
PSHMTD	押付方式パラメータを設定/取得する
SPEED	指定されたロボットのプログラム移動速度を変更する
TOLE	指定されたロボットの公差パラメータを設定/取得する
WEIGHT	指定されたロボットの先端質量パラメータを設定/取得する

● PATH 制御

言語名	機能
PATH	PATH 移動経路を設定する
PATH END	PATH 移動の経路設定を終了する
PATH SET	PATH 移動の経路設定を開始する
PATH START	PATH 移動を開始する

● トルク制御

言語名	機能
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
CURTRQ	指定されたロボットの指定された軸の現在トルク値を取得する
PUSH	軸単位で押付動作する
TORQUE	指定されたロボットの指定された軸の最大トルク指令値を設定/取得する

● 入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDO ポートに出力する
LO	指定された値をLO ポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMO ポートに出力する
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了する
RESET	指定された出力ポートのビットをオフする
SET	指定された出力ポートのビットをオンする
SO	指定された値をSO ポートに出力する
TO	指定された値をTO ポートに出力する
WAIT DI/DO	条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付)

● 通信制御

言語名	機能
ONLINE	指定した通信ポートをオンラインモードに設定する
OFFLINE	指定した通信ポートをオフラインモードに設定する
SEND	ファイルを転送する

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドラムバ  
ロボット  
RCXIVY2+  
電動グリッパ  
オプション

## 付属品及びオプションパーツ

### RCX340



#### 標準付属品

#### ● 電源コネクタ+結線レバー



型式 KAS-M5382-00

LCC140  
TS-X  
TS-P  
SR1-X  
SR1-P  
RCX320  
RCX340

#### ● SAFETYコネクタ



型式 KCX-M5370-00

RCX320  
RCX340

#### ● PBXターミネータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスPBXを取り外した状態で運転する場合、PBXコネクタに接続します。



型式 KFR-M5163-00

RCX320  
RCX340

#### ● NPN/PNPコネクタ



コネクタプラグ型式 KBH-M4424-00  
コネクタシェル型式 KBH-M4425-00

SR1-X  
SR1-P  
RCX320  
RCX340

#### ● アブソバッテリー

アブソデータバックアップ用バッテリーです。

##### ● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量*1	21g



型式 KCA-M53G0-02

\*1. 電池単体の質量です。  
※ アブソバッテリーは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年とを考えてください。

RCX320  
RCX340  
TS-SH

#### 重要

##### アブソバッテリー 取付条件

- 1軸ごとに1個必要です。
- 1個…データ保持時間約1年(無通電状態)
- ※ インクリまたはセミアブソの場合は、アブソバッテリーは不要です。

#### ● COMコネクタ用ダストカバー

型式 KR7-M5395-10

RCX320  
RCX340

#### ● LANコネクタ用ダストカバー

型式 KCX-M658K-10

RCX320  
RCX340

#### ● USBコネクタ用ダストカバー

型式 KCX-M658K-00

RCX320  
RCX340



## オプション品

### ● ブレーキ用外部24V電源コネクタ + 結線レバー

1台のコントローラに対し、ブレーキ軸が2軸以上ある場合に使用  
 (詳細はRCX3 [ユーザーズマニュアル] 第3章9節「ブレーキ電源の接続」を参照ください)



型式	KCX-M6500-10	RCX340
----	--------------	--------

### ● プログラミングボックス PBX/PBX-E P.653

ロボットの手动操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



種類	言語	ケーブル長	型式	RCX320	RCX340
PBX	日本語	5m	KCX-M5110-1J	○	○
		12m	KCX-M5110-3J		
	英語	5m	KCX-M5110-1E		
		12m	KCX-M5110-3E		
	中国語	5m	KCX-M5110-1C		
		12m	KCX-M5110-3C		
PBX-E (イネーブルスイッチ付)	日本語	5m	KCX-M5110-0J		
		12m	KCX-M5110-2J		
	英語	5m	KCX-M5110-0E		
		12m	KCX-M5110-2E		
	中国語	5m	KCX-M5110-0C		
		12m	KCX-M5110-2C		
付属品			型式		
PBX用表示言語切り替えUSB			KCX-M6498-00		
USBケーブル			KCX-M657E-00		

### ● パソコン用サポートソフト RCX-Studio 2020 P.648

RCX320 / RCX340 コントローラの操作支援ソフトウェアです。RCX-Studio 2020 には、ロボットの誤操作を防止するためのUSBキーが付属しています。



型式	RCX-Studio 2020 Basic (USBキー 青)	KCX-M4990-40	RCX320
	RCX-Studio 2020 Pro (USBキー 紫)	KCX-M4990-50	RCX340

USBキーが無くても機能制限版として使用可能です。機能制限版および、Basic版とPro版の機能詳細についてはP.648をご参照ください。

### ● 基本仕様

対応言語	日本語、英語、中国語
OS <sup>*1</sup>	Microsoft Windows 7 SP1(32/64bit)、8.1(32/64bit)、10(32/64bit)、11 (対応バージョンV3.2.5~)
実行環境	.NET Framework 4.5 以上
CPU	推奨: Intel Core i5 2GHz以上、最小: Intel Celeron 2GHz以上、3Dシミュレータ無効時: Intel Core2 Duo 2GHz以上
メモリ	推奨: 8GB以上、最小: 4GB以上、3Dシミュレータ無効時: 1GB以上
ハードディスク容量	RCX-Studio 2020のインストール先に1G以上の空き容量
通信ポート	通信ケーブル: シリアル通信ポート、イーサネット、またはUSBポート
その他	専用通信ケーブル(D-Sub用、またはUSB用) イーサネットケーブル(カテゴリ5以上) USBポート: 1ポート (USBキー用)
使用可能コントローラ	RCX340/RCX320
使用可能ロボット	RCX340/RCX320に接続可能なヤマハロボット

\*1. Windows 7, Windows 8.1, およびWindows 10 は、米国Microsoft Corporation の米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

### ● 通信ケーブル

RCX-Studio 2020 用通信ケーブル。  
 USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。



イーサネットケーブルにも対応 (カテゴリ5以上)

型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00	LCC140
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	ERCD
			SR1-X
			SR1-P
			RCX320
			RCX340

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
 ※ POPCOM+, VIP+, RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
 ※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

### ● YC-Link/E マスターボード

型式	KCX-M4400-M0	RCX320
		RCX340

### ● YC-Link/E スレーブボード

型式	KCX-M4400-S0	RCX320
		RCX340

### ● YC-Link/E ケーブル(1m)

型式	KCX-M6479-10	RCX320
		RCX340

# TS-Manager/EP-Manager

ポイントデータの編集やバックアップなど基本的な機能はもちろん、システムのデバッグ、解析を効率よく進めるための便利機能を多数搭載しています。セットアップからメンテナンスまで、あらゆる場面であなたをお助けします。



▼対象コントローラ

TS TS-Manager	TS-S2	P.588
	TS-SH	
	TS-X	
	TS-P	
EP EP-Manager	TS-SD	P.598
	EP-01	P.578

■特長

1 基本機能 TS EP

位置情報、動作パターン、速度、加減速など、ポイントごとの詳細設定およびロボットパラメータの設定・編集・バックアップが可能です。また、ジョグ移動、インチングなどのロボットの基本操作もTS-Managerで行うことができます。

- 操作パネルやIO モニタなどの呼び出しはクリック1つでOK
- ジョグ移動、インチング操作、現在位置取り込みなどのボタン
- サーボ、非常停止状態、動作モードなどを表示
- 運動ポイントのモニタリングをON/OFF
- 現在位置をリアルタイム表示
- データは見やすい表形式。Excelなどの表計算ソフトとのやりとりも簡単です。
- サーボ状態、ブレーキ ON/OFF、ストップなどの操作パネル

※ Excelは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

2 リアルタイムトレース TS EP

現在位置、速度、負荷率、電流値、電圧値などをリアルタイムでトレースします。また、トリガ条件を設定し、条件成立時におけるデータの自動取得も可能です。さらに、モニタ結果から範囲を指定して最大値、最小値、平均値などを演算することができますので、万一のトラブル時の解析に役立ちます。

リアルタイムトレース可能な項目 (最大4項目)		
・電圧値	・指令位置	・現在位置
・指令速度	・現在速度	・内部温度
・指令電流値	・現在電流値	・モータ負荷率
・入出力I/O状態	・入力パルスカウント※1	・移動パルスカウント※1
・ワード入出力状態※2		

※1: TS-SDのみ ※2: TSコントローラのみ  
※2: TSコントローラ、EP-01のみ

- 演算する範囲を指定
- 指定範囲の最大値、最小値、平均値、実効値などを演算
- リアルタイムでトレース

3 各種モニタ機能&詳細なエラー履歴 TS EP

ロボットの運転状態(動作モードやサーボ状態など)、I/O状態のモニタリングが行えます。また、アラーム履歴画面ではアラーム発生時のキャリア位置・速度、運転状態、電流値・電圧値などに加え、入出力I/O状態も表示。状況の解析に大きく貢献します。

- I/O 状況監視パネル
- 詳細状況監視パネル

4 動作シミュレーション TS EP

動作条件やポイントデータを入力することで、動作に必要な時間のシミュレーションが行えます。ご購入前の機種選定はもちろん、速度・加減速の設定などを実機を使用せずにシミュレートすることが可能です。コントローラとの運動も可能で、編集したポイントデータを実機に簡単に反映できます。

- ポイントデータリスト
- 動作設定リスト
- 結果表示リスト
- シミュレーション結果をグラフを使って詳細表示

## 5 アラーム履歴 TS EP

アラーム発生時の位置・速度、運転状態、電流値・電圧値などに加え、入出力I/O状態も表示。  
状況の解析に大きく貢献します。

同じアラームであっても、発生位置、運転条件、運転状態などが異なれば原因が違う可能性が高い

## 6 無償ダウンロード EP

「設定」→「事前確認」→「デバッグ」→「保守」がひとつでできるサポートソフト「EP-Manager」を無償でご提供。  
簡単な編集で操作を行うことができ、実動作から、位置決めタイミングやモータ負荷などのモニタリングも可能です。



無償

WEBサイト(メンバーサイト)よりダウンロード

## TS-Manager TS



型式	KCA-M4966-0J (日本語)
	KCA-M4966-0E (英語)

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳しくは弊社までお問い合わせください。

## TS-Manager動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V1.4.5～)、11 (対応バージョン V1.4.5～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル(RS-232C)、USB
使用可能コントローラ	TSシリーズ

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

## 通信ケーブル(5m)

TS-Manager用通信ケーブル。  
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KCA-M538F-A0
	D-Subタイプ	KCA-M538F-01

※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

## EP-Manager EP



無償

WEBサイト(メンバーサイト)よりダウンロード

## EP-Manager動作環境

OS	Microsoft Windows 10 (32bit/64bit)、11 (対応バージョンV1.2.4～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
通信ポート	Ethernetポート(100BASE-TX) Ethernetケーブル(カテゴリ 5以上)
ディスプレイ	1024×768 以上の解像度、256 色以上
使用可能コントローラ	EP-01

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。  
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です

型式	KFX-M4990-00
----	--------------

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドローン  
ロボット  
RCXVY2+

# POPCOM+

POPCOM+は、ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



▼対象コントローラ

LCC140 **P572**

ERCD **P608**

SR1-X **P614**  
SR1-P

## ■ 特長

### 1 簡単操作

1画面にすべてのロボット操作項目を用意。マウス操作でメニュー構成を覚えることなく誰でも簡単に操作できます。



### 2 プログラム編集

編集のやり直し・切り取り・コピー・張り付け、文法チェックや、プログラムを効率よく入力できるファンクションキーを装備しています。



### 3 ポイント編集

編集のやり直し・切り取り・コピー・張り付け、文法チェック、ティーチ、トレース機能を装備しています。



### 4 ヘルプ機能

操作中に、詳しい情報やロボット言語等を知りたい場合は、[F1]キーまたは[ヘルプ]ボタンでヘルプが表示されます。



### 5 ロボット操作

パソコンとコントローラを通信ケーブルで接続すると、HPB/HPB-D（プログラミングボックス）と同様のロボット操作が行えます。

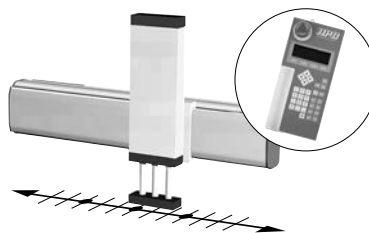


### 6 ポイントデータの作成

ポイントデータの作成には、3通りの方法が選択できます。

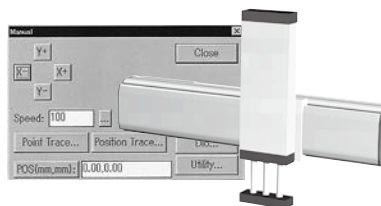
#### ● マニュアルデータイン

キーボードのテンキーを使用して位置座標データを入力します。



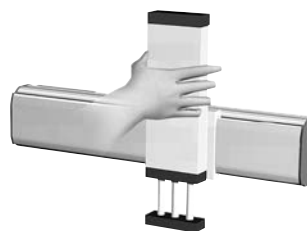
#### ● リモートティーチング

ロボット移動キーで実際にロボットを目標位置に移動し、その位置をポイントデータとして登録します。



#### ● ダイレクトティーチング

ロボットをサーボフリーにして手でアームを目標位置に移動してポイントデータを入力します。



■ POPCOM+ソフトウェア



型式	KBG-M4966-10
----	--------------

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳しくは弊社までお問い合わせください。

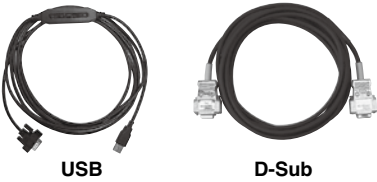
■ POPCOM+動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V2.1.1 ~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX ~ SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140 <sup>※1</sup>

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。  
 ※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

■ 通信ケーブル(5m)

POPCOM+ 用通信ケーブル。  
 USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ	
	9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

- LCC140
- ERCD
- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX340

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
 ※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
 ※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

- ユニファイドケーブル LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニファイドケーブル LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニファイドケーブル PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XY-X
- ヒック&スレーブ YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- ロボット ホットショット
- パルズ列 ドライバ
- ロボット コントローラ
- RCXIVY2+ 電動グリッパ
- オプション

# RDV-Manager

▼対象コントローラ

RDV-X  
RDV-P

P.602

RDV-ManagerはRDV-X/RDX-P専用ソフトウェアです。Windowsの動作するコンピュータを使用して、パラメータの設定や位置・速度・トルクのモニタリングやグラフィック表示等が行えます。

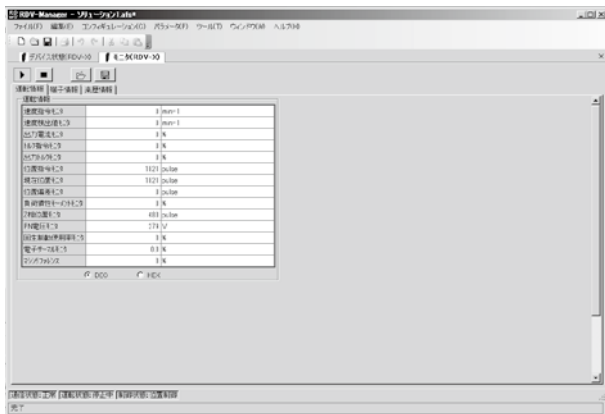
Windows Vista、Windows 7、Windows 8 / Windows 8.1 環境で快適で簡単な操作が可能です。



## ■ 特長

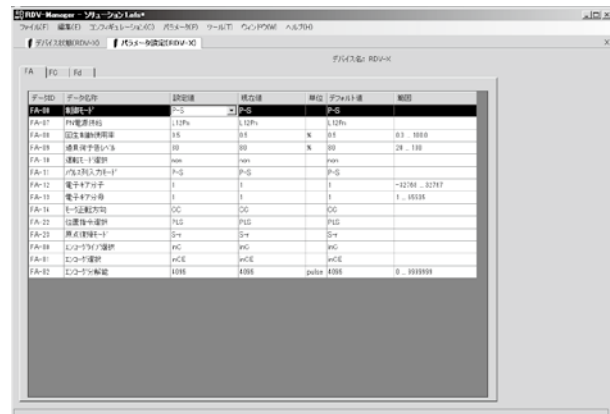
### 1 モニタリング機能

リアルタイムで運行状況および出力状態のモニタリングができます。また動作確認用に強制端子操作が行えます。



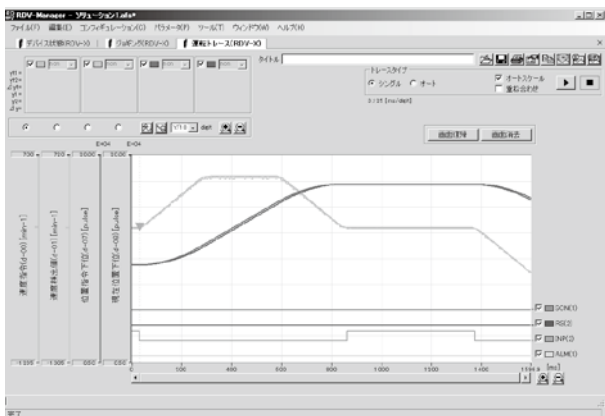
### 2 パラメータ設定

パラメータの設定、変更、印刷、保存を行うことができます。



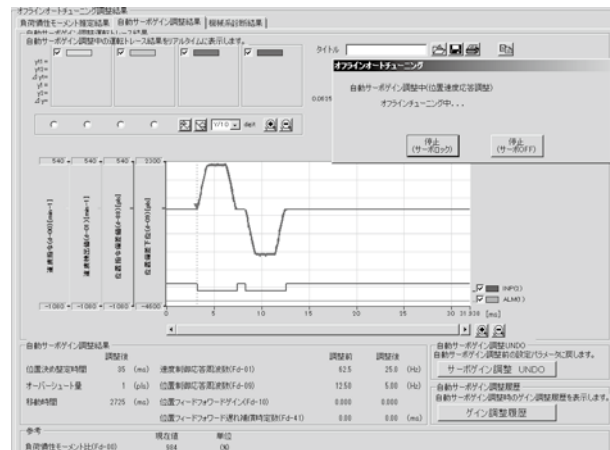
### 3 運転トレース機能

サーボモータの速度、電流などのグラフィック表示ができます。



### 4 オフラインオートチューニング機能

負荷慣性モーメント推定、自動サーボゲイン調整が行うことができます。



## ■ RDV-Managerソフトウェア

RDV-X/RDV-P専用ソフトウェアです。



型式	KEF-M4966-00
----	--------------

## ■ 動作環境

OS	Windows Vista SP1 (32bit)※1、7.8/8.1、10 (対応V2.203.12.2 ~)、11 (対応バージョンV2.203.12 ~)
CPU	Pentium4 1.8GHz以上推奨
メモリ	1GB以上
ハードディスク	空きディスク量1GB以上
通信方法	USB
使用可能コントローラ	RDVシリーズ

※1 SP1 (サービスパック1)以上  
※ Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

## ■ 通信ケーブル(3m)

コントローラ、パソコン間の通信ケーブルです。



型式	KEF-M538F-01
----	--------------

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ホスピタリティ

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# RCX-Studio 2020

▼対象コントローラ

RCX320 **P622**

RCX340 **P632**

従来製品「RCX-Studio Pro」に、3Dシミュレータ機能やプログラムテンプレート(プログラム雛形自動生成機能)などの新機能を搭載し、よりユーザビリティを向上させました。



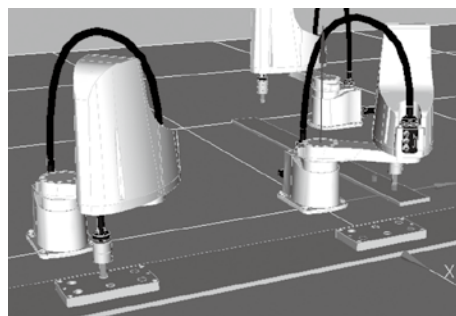
## ■ 特長

### 1 3Dシミュレータ機能

- 実際のロボットが無くても事前のレイアウト検証が可能

ロボットと周辺機器を3Dで表示しパソコン上でロボットの動作をシミュレーションします。

- ▶ ロボットの配置検討やティーチング、デバッグなどが可能
- ▶ 設備稼働前にロボットと周辺機器の干渉チェックが可能



### 2 プログラムテンプレート機能(プログラム雛形自動生成機能)

- プログラム作成時間の大幅な短縮が可能

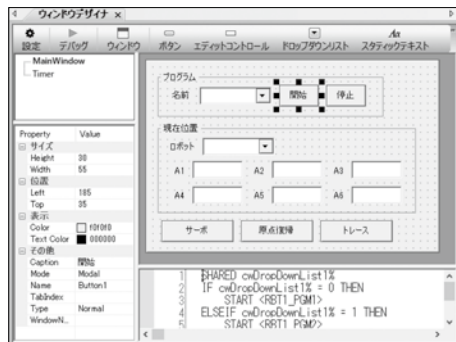
10種類のアプリケーションのプログラムテンプレートを搭載しています。手順に従い操作していきだけでプログラムの雛形が自動生成されます。



### 3 カスタムウィンドウ作成機能

- お客様の装置に合わせた操作画面の作成が可能

パネルコンピュータなどに表示するオペレータ向けのGUIを簡単に作成できます。



### 4 その他の既存機能

従来製品「RCX-Studio Pro」から継承された豊富な機能により、立ち上げから保守までヤマハロボットの運用をサポートします。

サイクルタイム  
計算機能

リアルタイム  
トレース機能

データ  
比較機能





## RCX-Studio 2020ソフトウェア

ソフトウェアはRCX-Studio 2020 Basic、RCX-Studio 2020 Pro ともに、WEBサイト(メンバーサイト)よりダウンロード可能です。



## 基本仕様

製品名	RCX-Studio 2020 Basic	RCX-Studio 2020 Pro
型式 <sup>※1</sup>	KCX-M4990-40	KCX-M4990-50
ライセンス管理	USBキー (青) <sup>※2</sup>	USBキー (紫)
対応言語	日本語、英語、中国語	
OS <sup>※3</sup>	Microsoft Windows 7 SP1 (32/64bit)、8.1 (32/64bit)、10 (32/64bit)/11 (対応バージョンV3.2.5~)	
実行環境	.NET Framework 4.5 以上	
CPU	推奨: Intel Core i5 2GHz以上、最小: Intel Celeron 2GHz以上、3Dシミュレータ無効時: Intel Core2 Duo 2GHz以上	
メモリ	推奨: 8GB以上、最小: 4GB以上、3Dシミュレータ無効時: 1GB以上	
ハードディスク容量	RCX-Studio 2020 のインストール先に1G以上の空き容量	
通信ポート	通信ケーブル: シリアル通信ポート、イーサネット、またはUSB ポート	
その他	専用通信ケーブル (D-Sub用、またはUSB用) イーサネットケーブル (カテゴリ5以上) USBポート: 1ポート (USBキー用)	
使用可能コントローラ	RCX340/RCX320	
使用可能ロボット	RCX340/RCX320に接続可能なヤマハロボット	

※1. ソフトウェアパッケージの型式です。ソフトウェアは2製品共通で、WEBサイトよりダウンロード可能です。

※2. 従来機種RCX-Studio Proと共通です。

※3. Windows 7、Windows 8.1、およびWindows 10 は、米国Microsoft Corporationの米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

## USBキーについて

RCX-Studio 2020には、ロボットの誤動作を防止するためのUSBキーが付属しています。このUSBキーがPCに未接続の場合、またUSBキーの種類の違いにより下記表の様に機能が制限されます。

機能	USBキー未接続	RCX-Studio 2020 Basic (青) <sup>※</sup>	RCX-Studio 2020 Pro (紫) <sup>※</sup>
実機とのデータ転送によるバックアップ/リストア	○	○	○
オンラインモードでのコントローラ操作	×	○	○
ファイル保存	×	○	○
リアルタイムトレース	△(データの保存は×)	○	○
サイクルタイム計算機	△(起動のみ、計算不可)	○	○
iVY2エディタ	△(起動のみ、接続不可)	○	○
データ比較ツール	△(変更の保存は×)	○	○
3Dシミュレータ機能	△(キャプチャは×)	○	○
カスタムウィンドウ	○	○	○
プログラムテンプレート	△(ファイル出力は×)	○	○
CADデータ読み込み	STL、OBJ、VRML	○	○
	STEP	×	○
CAD to ポイント変換	×	×	○

※ USBキーの色

## 通信ケーブル(5m)

RCX-Studio 2020 用通信ケーブル。USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



イーサネットケーブルにも対応 (カテゴリ5以上)

型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00	LCC140	ERCD
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	SR1-X	SR1-P
			RCX320	RCX340

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。

※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Pro、RCX-Studio 2020の通信ケーブルは共通です。

※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからダウンロードできます。

ハンディターミナル

# HT1/HT1-D

▼対象コントローラ

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

P.588

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。

バックライト付きで見やすいLCDを採用しています。

\*お求めの際は、EP-01用ハンディターミナル「HT2/HT2-D」とお間違いないようご注意ください。

■HT1/HT1-D基本仕様

名称	HT1	HT1-D
外観		
対応コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P	
型式	日本語仕様	KCA-M5110-0J (3.5m) KCA-M5110-6J (10m)
	英語仕様	KCA-M5110-0E (3.5m) KCA-M5110-6E (10m)
表示器	ドットマトリックス・モノクロ液晶(バックライト付き) 32文字×10行	
操作キー	メカニカルスイッチ	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
セーフティ用コネクタ	なし	15ピンD-subコネクタ(オス)
CE仕様	非対応	対応
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH(結露なきこと)	
外形寸法	W88×H191×D45mm(非常停止ボタン含まず)	
本体質量	260g(ケーブル含まず)	300g(ケーブル含まず)
ケーブル長	3.5m/10m	

■各部名称及び機能



■HT1-D裏面



# HT2/HT2-D

▼対象コントローラ

EP-01



P.578

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。

バックライト付きで見やすいLCDを採用しています。

※お求めの際は、TSシリーズ用ハンディターミナル(HT1/HT1-D)とお間違いないようご注意ください。

## ■ HT2/HT2-D基本仕様

名称	HT2	HT2-D
外観		
対応コントローラ	EP-01	
型式	日本語仕様	KFX-M5110-0J (3.5m) KFX-M5110-2J (10m)
	英語仕様	KFX-M5110-0E (3.5m) KFX-M5110-2E (10m)
表示器	ドットマトリックス・モノクロ液晶(バックライト付き) 32文字×10行	
操作キー	メカニカルスイッチ	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
セーフティ用コネクタ	なし	15ピンD-subコネクタ(オス)
CE仕様	非対応	対応
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH(結露なきこと)	
外形寸法	W88×H191×D45mm(非常停止ボタン含まず)	
本体質量	260g(ケーブル含まず)	300g(ケーブル含まず)
ケーブル長	3.5m/10m	

## ■ 各部名称及び機能

### ストラップホルダ

ショートストラップやネックストラップなどを利用して、装置への取り付けや操作中の落下防止に使用できます。

### 液晶表示部

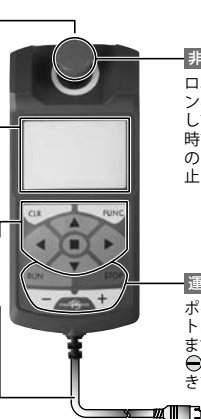
32文字10行(ピクセル表示)の液晶ディスプレイです。選択メニューやポイントデータをはじめ各種情報を表示します。

### データ編集キー

メニューの選択や各種データを編集するときに使用します。

### 接続ケーブル

コントローラとの接続用ケーブルです。片端に8ピンMDコネクタ(オス)がついており、コントローラ前面のCOM1コネクタと接続します。



### 非常停止ボタン

ロボットの動作中に、このボタンを押すとロボットは非常停止します。時計方向に回すことでボタンのロックが解除され、非常停止も解除されます。

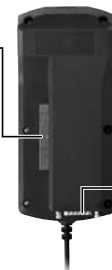
### 運転キー

ポイントティーチングやロボットの運転をするときに使用します。⊖ ⊕ キーでジョグ移動もできます。

## ■ HT2-D裏面

### イネーブルスイッチ (HT2-Dのみ)

外部安全回路を構成した場合に有効です。このスイッチを解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。



### セーフティ用コネクタ (HT2-Dのみ)

非常停止ボタンおよびイネーブルスイッチで外部安全回路を構成するときに使用します。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドラッグ  
ロボット  
RCXIVY2+

オプション

プログラミングボックス

# HPB/HPB-D

▼対象コントローラ

LCC140 **P.572**


ERCD **P.608**

SR1-X **P.614**  
SR1-P

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。

画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方も簡単に使い方をマスターすることができます。

■ HPB/HPB-D基本仕様

名称	HPB	HPB-D
外観		
型式	ERCD、SR1-X、SR1-Pでお使いの場合 KBB-M5110-01 (HPB用変換アダプタ無し)	KBB-M5110-21 (HPB用変換アダプタ無し)
表示器	LCD (液晶20文字×4行)	
非常停止ボタン	ノーマルクロス接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応
補助記憶装置	SDカード	
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH (結露なきこと)	
外形寸法	W107×H230×D53mm (ストラップホルダ、非常停止ボタン突起部含まず)	
本体質量	650g	
ケーブル長	3.5m	

■ 各部名称及び機能

**非常停止ボタン**

ロボットの動作中にこのボタンを押すと、ロボットは非常停止します。時計方向に回すことでボタンのロックを解除できます。このボタンを解除した後、HPBのサーボ復帰操作(またはI/Oからのサーボ復帰命令)で非常停止状態より復帰します。

**ディスプレイ(画面)**

20文字4行の液晶ディスプレイです。操作メニューをはじめ各種情報を表示します。

**接続ケーブル**

コントローラとの接続用ケーブルです。片端にD-Sub 9ピンコネクタ(オス)が付いています。ERCDコントローラ以外のコントローラと接続するためには、付属の変換アダプタを取り付けて使用します。

**ストラップ穴**

ショートストラップやネックストラップ等を利用して、装置への取り付けや操作中の落下防止に使用します。

**SDメモリーカード用コネクタ(側面)**

SDメモリーカードをここに挿入します。(最大1Gまで)  
SDメモリーカードはお客様各自でご用意いただくか、弊社までご用意ください。

**シートキー**

ロボットを動作させたり、プログラムやデータの入力などをするためのキースイッチです。ファンクションキー、データ入力 / 操作キーの2グループに大別されます。

■ HPB-D裏面

**セーフティ用コネクタ(HPB-Dのみ)**

非常停止・イネーブルスイッチで外部安全回路を構成する為に使用します。付属の15ピンD-subコネクタ(KS9-M532A-01メス)をそのままセーフティ用コネクタに取り付けますと、非常停止ボタンのみ有効になります。

**3ポジションイネーブルスイッチ(HPB-Dのみ)**

外部安全回路を構成した場合に有効です。このスイッチは解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。通常は、サービスモードでイネーブルスイッチを有効にして、イネーブルスイッチが解放または押込状態でロボットが非常停止するように外部安全回路を構成します。



# PBX/PBX-E



▼対象コントローラ

RCX320 **P.622**

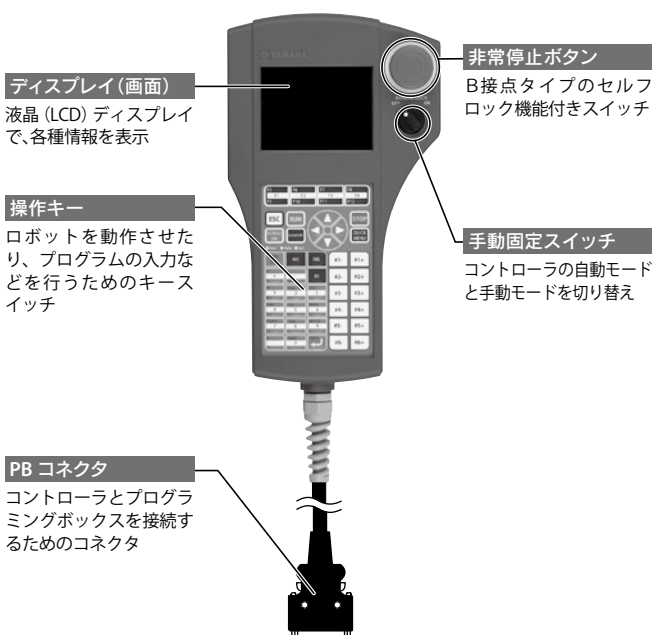
RCX340 **P.632**

「日本語」「英語」「中国語」の3言語に対応。カラーディスプレイにより視認性が向上しました。機能追加、修正作業が簡単で、プログラミングの知識が無い方でも操作可能です。USBメモリにコントローラデータを保存する機能も搭載しています。

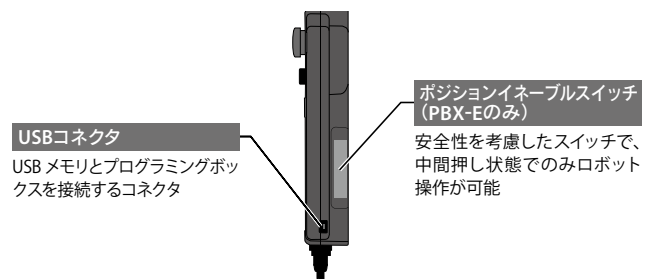
## ■ PBX/PBX-E基本仕様

名称	PBX	PBX-E
外観		
対応コントローラ	RCX320/RCX340	
型式	日本語仕様	KCX-M5110-1J (5m) KCX-M5110-3J (12m)
	英語仕様	KCX-M5110-1E (5m) KCX-M5110-3E (12m)
	中国語仕様	KCX-M5110-1C (5m) KCX-M5110-3C (12m)
表示画面	カラー液晶 320 × 240dot	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション式
手動固定セレクタスイッチ	90° 2 ノッチ	
電源	DC+12V	
環境	使用範囲温度：0 ~ 40℃ 保存周囲温度：- 10 ~ 60℃ 湿度：35 ~ 80%RH(結露なきこと)	
外形寸法(mm)	W141 × H245 × D45(突起部含まず)	
ケーブル長	5m または12m(どちらか選択)	
重量	440g(ケーブル別)	460g(ケーブル別)

## ■ 各部名称及び機能



## ■ PBX-E側面



## 【付属品】

### ■ PBX用表示言語切り替えUSB

	型式
c用表示言語切り替えUSB*	KCX-M6498-00
USBケーブル	KCX-M657E-00

\* PBX更新用データ(言語切替データ)はWEBサイトよりダウンロード可能です。  
<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/download/>

LCDモニタオプション

# TS-Monitor

▼対象コントローラ

TS-X  
TS-P

P588



本体と一体型なので、ハンディターミナルやパソコンに接続することなく、各種ステータスや現在位置、エラー情報などを確認できます。

現場オペレーターや保全の方でも簡単に状況を把握できます。

また総起動時間も表示されるため、メンテナンス時期の管理もしやすく、大変便利です。

※ディジーチェーン接続時及びゲートウェイ接続時はコントローラにTS-Monitorを装着できません。

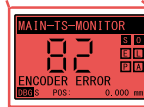
■導入イメージ

導入前



■ハンディターミナル「HT1」やPCソフト「TS-Manager」がないと、アラーム内容が分からず、確認に時間がかかる。

導入後



- ハンディターミナルやパソコンに接続せずに各種情報を確認できる。
- エラー発生時はバックライトが赤色に変わり、どのコントローラで何のエラーが発生しているのかが一目瞭然。
- 総起動時間も表示されるため、メンテナンス時期も管理しやすい。
- バックライトが明るく、暗い盤内でもわかりやすい。

■特徴

**メイン画面 基本情報がわかる**  
通常運転時 任意の文字列を表示

任意の文字列を表示

簡易ステータス表示  
■ : ON / □ : OFF

動作モード

現在位置  
DBGS POS: 0.000 mm

**メイン画面 エラー内容も簡単にわかる**  
アラーム発生時 アラーム発生時にはバックライトが赤色に!

異常or警告の  
アラーム番号  
表示

アラーム名

■ 簡易ステータス表示

表示	意味
S	サーボ状態表示
E	非常停止状態表示
P	主電源電圧低下表示
O	原点復帰完了状態表示
L	インテックロック状態表示
A	アラーム発生状態表示

■ 動作モード

表示	意味
MOV	移動モード
TRM	モックモード
DBG	調整モード

**I/O画面 IO状態がわかる**  
入出力のビット状態を表示可能

入力信号の状態  
\*入力ビット0~15表示

出力信号の状態  
\*出力ビット0~15表示

■ 各ビットの信号対応表

	F	E	D	C	B	A	9	8
IN	SERVO	RESET	START	Z/LOCK	3	2	1	0
	PIN7	PIN6	PIN5	PIN4	PIN3	PIN2	PIN1	PIN0
	F	E	D	C	B	A	9	8
OUT	SRV-S	/ALM	END	BUSY	OUT3	OUT2	OUT1	OUT0
	6	5	4	3	2	1	0	
	POUT7	POUT6	POUT5	POUT4	POUT3	POUT2	POUT1	POUT0

**情報画面 機種情報がわかる**  
接続しているロボットやバージョンを表示

CONT : TS-X-10A → コントローラ名

VER : 1.03.105 → コントローラソフトVer.

ROBOT : F14-20 → ロボット名

P. TYP : CUSTOM → ポイントタイプ

**ステータス画面 ステータスがわかる**  
サーボ状態、移動状態などが一目で!

■ ステータス表示

表示	意味
SRV-S	サーボ状態表示
ORGSEN	原点センサ入力状態表示
TLM-S	押付状態表示
MOVE	移動状態表示
E-STOP	非常停止状態表示
P-BLK	主電源電圧低下表示
ORG-S	原点復帰完了状態表示
WARN	警告出力発生状態表示

■ ステータス表示

表示	意味
HOLD	サーボオフ/ロボット停止中
ABS	ABS
INC	INC
ABS MERGE	ABS接続
INC MERGE	INC接続
ABS PUSH	ABS押付
INC PUSH	INC押付
ABS→PUSH	ABS混合押付
INC→PUSH	INC混合押付
ORG	原点復帰中

**チェック画面 動作状態がわかる**  
予防保全に役立つ積算走行距離表示

内部電圧  
VOLT : 270.0 V

内温度  
TEMP : 36 °C

総起動時間  
TIME : 4:01:23

ロボット積算走行距離  
DIST : 15.827 km

**運転画面 運転状態がわかる**  
位置・速度・負荷率・運転タイプ

■ 運転タイプ

表示	意味
HOLD	サーボオフ/ロボット停止中
ABS	ABS
INC	INC
ABS MERGE	ABS接続
INC MERGE	INC接続
ABS PUSH	ABS押付
INC PUSH	INC押付
ABS→PUSH	ABS混合押付
INC→PUSH	INC混合押付
ORG	原点復帰中

運転タイプ

ロボット現在位置  
POS : 500.000 mm

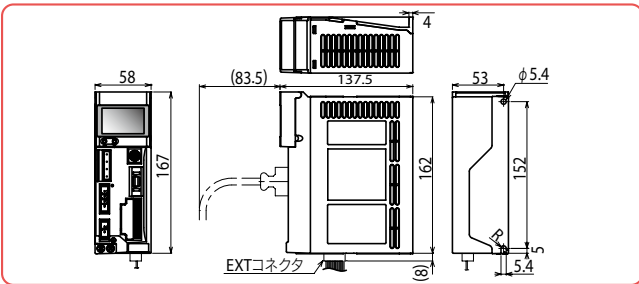
運転ポイント

ロボット運転速度  
SPD : 600.00 mm/s

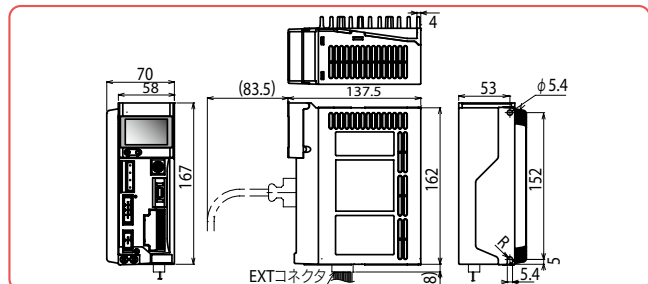
負荷率  
LOAD : 69 %

■TS-X/TS-P (TS-Monitor付き) 外観図

● TS-X/TS-P (105/110/205/210) TS-Monitor付き



● TS-X/TS-P (220) TS-Monitor付き



■TS-Monitor基本仕様

型式	TS-X用	KCA-M5119-00
	TS-P用	KCA-M5119-10
有効表示寸法	W40.546 × H25.63mm	
画面表示	グラフィックモノクロLCD	

バックライト	青、赤 2色LCD
コントラスト調整	5段階
表示ドット数	128×64ドット

タッチパネル表示器

# Pro-face GP4000シリーズ

▼対象コントローラ

TS-S2  
TS-SH  
TS-X  
TS-P

P.588

シュナイダーエレクトリック製GP4000シリーズとロボットポジションナTS-S2、TS-SH、TS-X、TS-Pとを接続することで、タッチパネルからの基本操作など、その他多くの機能を使用することができます。

Pro-face のホームページから、プログラムファイルを無償でダウンロード可能  
<https://www.proface.com/ja>

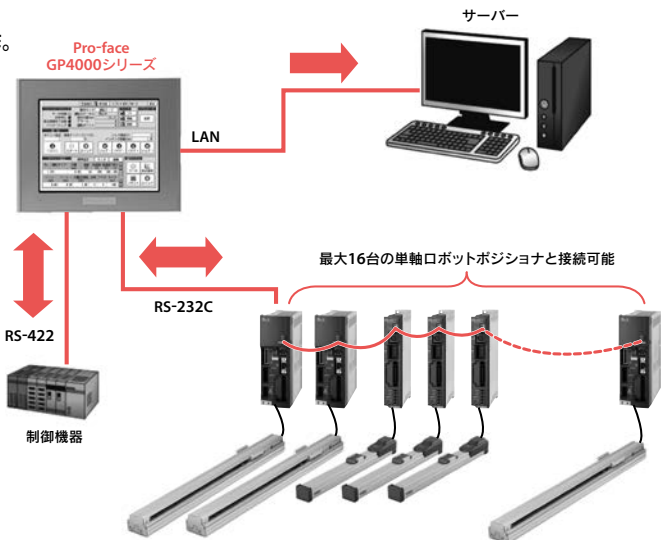
■特長

## 1 タッチパネル表示器だけで簡単に状況確認と設定変更が可能

- ・ステータス(現在位置、現在速度など)の確認。
- ・ジョグ運転、インテグ運転、原点復帰、エラーリセットなどの基本操作。
- ・ポイントデータ、パラメータを設定、編集、バックアップ。
- ・発生したアラームの確認及びアラーム履歴の詳細説明の確認。

## 2 3言語対応

- ・日本語、英語、中国語(簡体字、繁体字)に対応。



■画面詳細

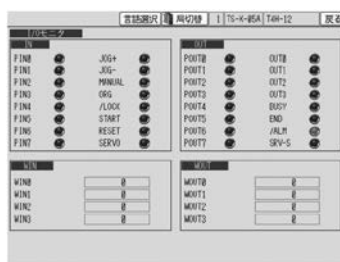
### 診断画面

問題が発生した時、アラーム履歴の詳細説明を確認して、何が原因かわかります。



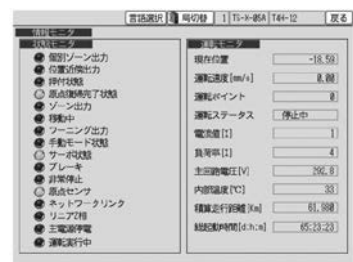
### I/Oモニタ画面

汎用入出力、専用入出力を一緒に表示するので、直ぐにI/Oの状態を確認できます。



### 情報モニタ画面

ロボットポジションの状態データ、運転状況を一覧で表示するので、直ぐに状態を確認できます。



### ポイントデータ編集画面

ポイントデータ255点を編集・バックアップできます。\*  
 \*別途、設定およびUSBメモリが必要。



### パラメータ編集画面

ロボットポジションのパラメータを一覧で確認しながら、プルダウンメニューで設定できます。



### 接続局選択画面

GP-Pro EX Ver.3.0での多軸対応で、最大16台まで同時接続できます。さらに状況は一覧で表示可能です。



Pro-faceについてのお問い合わせ先

Pro-face webサイト(シュナイダーエレクトリックホールディングス株式会社)  
<https://www.proface.com/ja>

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドライブ  
ロボット  
電動クランプ  
オプション

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK  
YHX

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

P.562

■ EtherNet/IP™ ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™
対象コントローラ	YHX
ネットワーク仕様	Ethernet (IEEE 802.3) 準拠
適合EtherNet/IP™仕様	Volume1: Common Industrial protocol(CIP™) Edition 3.21 Volume2:EtherNet/IP™ Adaptation Edition 1.22
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号 43)
通信速度	10Mbps / 100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ (8極モジュラコネクタ) 2ポート
ケーブル仕様	EtherNet/IP™ ユーザーズマニュアルの2章[2.1 LANケーブル]参照
最大ケーブル長	100m
入出力データサイズ	入力: 1408byte (704ワード) 出力: 1408byte (704ワード)
IPアドレス等の設定	YHX-Studioにより設定
モニタ用LED	Module Status(MS)、Network Status(NS)、Link/Activity:Port1-2

■ PROFINET™ ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFINET
対象コントローラ	YHX
適合ネットワーク仕様	PROFINET IO V2.33
適合クラス	Conformance Class C
Vendor Name / Vendor_ID	YAMAHA Motor co., Ltd. / 0x02D5
Station Type / Device_ID	YAMAHA-YHX-HCU / 0x002B
製品リビジョン	1.00
通信速度	100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ (8極モジュラコネクタ) 2ポート
ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)
最大ケーブル長	100m
入出力データサイズ	入力: 1408byte (704ワード) 出力: 1408byte (704ワード)
モニタ用LED	Module Status(MS)、Network Status(NS)、Link/Activity:Port1-2

■ EtherCAT™ ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherCAT
対象コントローラ	YHX
ESIファイル名	YAMAHA YHX EtherCAT 1_01.xml
通信速度	100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ (8極モジュラコネクタ) 2ポート
ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)
最大ケーブル長	100m
入出力データサイズ	入力: 1408byte (704ワード) 出力: 1408byte (704ワード)
モニタ用LED	RUN, ERROR, Link/Activity:Port1-2

■ CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	YHX
CC-Link対応バージョン	Ver 2.00
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	4局固定
局番設定	1~61
通信速度	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625kbps、156kbps
局間最短長	0.2m以上
総延長距離	100m/10Mbps、150m/5Mbps、200m/2.5Mbps、600m/625kbps、1200m/156kbps
入出力データサイズ	入力: 368byte (184ワード) 出力: 368byte (184ワード)
モニタ用LED	L RUN, L ERROR



# NETWORK

# LCC140

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

P572

## ■ CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	LCC140
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	2局固定
局番設定	1~63(HPBより設定)
通信速度設定	10M/5M/2.5M/625K/156Kbps(HPBまたはPOPCOM+にて設定)
局間最短長	0.2m以上
総延長距離	100m/10Mbps、160m/5Mbps、4000m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	なし
CC-Link入出力点数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード

## ■ DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目	DeviceNet™
対象コントローラ	LCC140
適合DeviceNet™仕様	Volume 1 Release2.0 Volume 2 Release2.0
DeviceNet™ コンフォーマンステスト	CT24準拠
デバイスプロファイル/デバイスタイプ番号	Generic Device (keyable) / 2B Hex
ベンダ名/ベンダID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636
プロダクトコード	21
製品リビジョン	1.0
EDSファイル名	Yamaha_LCC1(DEV).eds
MAC ID設定	0~63 (HPBまたはPOPCOM+にて設定)
通信速度設定	500K/250K/125Kbps (HPBまたはPOPCOM+にて設定)
通信データ	Predefined Master/Slave Connection Set :Group 2 Only サーバ ダイナミックコネクションのサポート(UCMM) :なし Explicitメッセージの分割送信サポート :あり
ネットワーク長	総延長距離 支線長/総支線長
モニタ用LED	なし
DeviceNet™ 入出力点数/占有チャンネル数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード

## ■ EtherNet/IP ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™
対象コントローラ	LCC140
対応ソフトウェアバージョン	LCC140 : Ver.64.07以降 HPB/HPB-D : Ver.24.06以降 POPCOM+ : Ver.2.1.0以降
適合EtherNet/IP™仕様	Volume 1 : Common Industrial protocol(CIP™) Edition 3.14 Volume 2 : EtherNet/IP™ Adaptation of CIP™ Edition 1.15
EtherNet/IP™ コンフォーマンステスト	CT11準拠
デバイスプロファイル/デバイスタイプ番号	Generic Device (keyable) / 2B Hex
ベンダ名/ベンダID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636
プロダクトコード	23
製品リビジョン	1.1
EDSファイル名	Yamaha_LCC1(EIP2).eds
通信速度	10Mbps / 100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ(8極モジュラコネクタ) 2ポート
適合ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)
最大ケーブル長	100m
モニタ用LED	Module Status(MS), Network Status(NS), Link/Activity:Port1-2
EtherNet/IP™ 入出力点数/ 占有チャンネル数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドラム  
ロボット  
RCXIVY2+

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P

P.588

■ CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	1局
局番設定	1 ~ 64
通信速度設定	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625Kbps、125Kbps
CC-Link入出力点数	入力16点、出力16点
局間最短長 <sup>※1</sup>	0.2m以上
総延長距離 <sup>※1</sup>	100m/10Mbps、160m/5Mbps、400m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	L RUN、L ERR.、SD、RD

※1. CC-Link Ver.1.10対応ケーブルを使用した場合です。

■ DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目	DeviceNet™	
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P	
適合DeviceNet™仕様	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0	
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号0)	
占有CH数	入力6ch、出力6ch	
MAC ID設定	0 ~ 63	
通信速度設定	500Kbps、250Kbps、125Kbps	
DeviceNet™入出力点数	入力16点、出力16点	
ネットワーク長	総延長距離	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps
	支線長	6m以下
	総支線長	39m以下/500Kbps、78m以下/250Kbps、156m以下/125Kbps
モニタ用LED	Module、Network	

■ EtherNet/IP™ ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P*
適合EtherNet/IP™仕様	Volume 1 : Common Industrial Protocol (CIP™) Edition 3.8 Volume 2 : EtherNet/IP™ Adaptation Edition 1.9
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号43)
占有CH数	入力6CH、出力6CH
Ethernetインターフェース	10BASE-T/100BASE-TX
ネットワーク長	100m
モニタ用LED	MS、NS、Activity、Link

\* コントローラのソフトウェアバージョンV1.10.121より対応しています。必要なパラメータの設定は、サポートツールHT-1 (V1.13以上) およびTS-Manager (V1.3.3以上) にて対応可能です。

■ PROFINET ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFINET
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P*
適合ネットワーク仕様	PROFINET IO V2.2
適合クラス	Conformance Class B / IO Device
入出力データサイズ	入力6Word、出力6Word
通信速度	100Mbps(Auto-negotiation)
ネットワーク長	100m
モニタ用LED	MS、NS、Activity、Link

\* コントローラのソフトウェアバージョンV1.14.136より対応しています。必要なパラメータの設定は、サポートツールHT-1 (V1.16以上) およびTS-Manager (V1.4.4以上) にて対応可能です。

## NETWORK

## SR1-X/SR1-P

P614

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

## ■ CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	SR1-X/SR1-P
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	2局固定
局番設定	1～63
通信速度設定	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625Kbps、156Kbps
CC-Link入出力点数 <sup>*1</sup>	汎用入力32点、汎用出力32点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 (ERCX、SRCP30、DRCXのみ)	コントローラのパラレル外部入出力は全点数使用可能 疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
局間最長 <sup>*2</sup>	0.2m以上
総延長距離 <sup>*2</sup>	100m/10Mbps、160m/5Mbps、400m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	RUN、ERR、SD、RD

\*1. コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。

\*2. CC-Link Ver. 1.10対応ケーブルを使用した場合です。

## ■ DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目	DeviceNet™	
対象コントローラ	SR1-X/SR1-P	
適合DeviceNet™仕様	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0	
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号0)	
占有CH数	入力2ch <sup>*1</sup> 、出力2ch <sup>*1</sup>	
MAC ID設定	0～63	
通信速度設定	500Kbps、250Kbps、125Kbps	
DeviceNet™入出力点数 <sup>*2</sup>	汎用入力16点 <sup>*3</sup> 、汎用出力16点 <sup>*3</sup> 、専用入力16点、専用出力16点	
パラレル外部入出力 (ERCX、SRCP30、DRCXのみ)	コントローラのパラレル外部入出力は全点数使用可能 疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能	
ネットワーク長	総延長距離 <sup>*4</sup>	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps
	支線長/総支線長	6m以下/39m以下、6m以下/78m以下、6m以下/156m以下
モニタ用LED	Module、Network	

\*1. SR1-X/SR1-Pの拡張仕様の場合、入力12ch、出力12chとなります。

\*2. コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。

\*3. SR1-X/SR1-Pの拡張仕様の場合、汎用入力32点、汎用出力32点となります。

\*4. 太ケーブルを使用した場合です。細ケーブルもしくは混在使用の場合は距離が短くなります。

## ■ PROFIBUS ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFIBUS
対象コントローラ	SR1-X/SR1-P
通信プロファイル	PROFIBUS-DPスレーブ
占有ノード数	1ノード
ステーションアドレス設定	0～126
通信速度設定	9.6Kbps、19.2Kbps、93.75Kbps、187.5Kbps、500Kbps、1.5Mbps、3Mbps、6Mbps、12Mbps (自動認識)
PROFIBUS入出力点数 <sup>*</sup>	汎用入力32点、汎用出力32点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 (ERCX、DRCXのみ)	コントローラのパラレル外部入出力は全点数使用可能 疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
総延長距離	100m/12Mbps、200m/1.5Mbps、400m/500Kbps、1000m/187.5Kbps、1200m/9.6K・19.2K・93.75Kbps

\* コントローラのI/O更新間隔は最短10msですが、実際のI/O更新時間は、マスタ局との更新時間により変化します。

## 省配線フィールドネットワークシステム

## NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

RCX320 P.622 RCX340 P.632

## ■ CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	RCX320/RCX340
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	4局固定
局番設定	1～61 RCX320 (ボード上のロータリースイッチより設定) RCX340 (プログラミングボックスまたはサポートソフトにて設定)
通信速度設定	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625Kbps、156Kbps (ボード上のロータリースイッチより設定)
CC-Link入出力点数 <sup>*1</sup>	汎用入力96点、汎用出力96点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 <sup>*2</sup>	疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
局間最短長 <sup>*3</sup>	0.2m以上
総延長距離 <sup>*3</sup>	100m/10Mbps、150m/5Mbps、200m/2.5Mbps、600m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	RUN、ERR、SD、RD

<sup>\*1</sup> RCX320の場合、コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。  
RCX340の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。  
<sup>\*2</sup> RCX141/142ではパラレルI/Oの専用入力はインターロック入力以外使用できません。  
RCX320ではパラレルI/Oの専用入力は使用できません(インターロック入力はSAFETYコネクタ側にあります)。  
<sup>\*3</sup> CC-Link Ver. 1.10対応ケーブルを使用した場合です。

## ■ DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目	DeviceNet™
対象コントローラ	RCX320/RCX340
適合DeviceNet™仕様	Volume 1 Release 2.0/Volume 2 Release 2.0
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号0)
占有CH数 <sup>*1</sup>	ノーマル: 入出力 各24ch、コンパクト: 入出力 各2ch
MAC ID設定	0～63
通信速度設定	500Kbps、250Kbps、125Kbps (ボード上のティップススイッチにて設定)
DeviceNet™ 入出力点数 <sup>*2</sup>	ノーマル 汎用入力96点、汎用出力96点、専用入力16点、専用出力16点 コンパクト 汎用入力16点、汎用出力16点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 <sup>(※3)</sup>	疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
ネットワーク長	総延長距離 <sup>*4</sup> 100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps 支線長/総支線長 6m以下/39m以下、6m以下/78m以下、6m以下/156m以下
モニタ用LED	MS (Module Status)、NS (Network Status)

<sup>\*1</sup> ノーマル、コンパクトの選択は、ロボットパラメータで行います。ただし、RCX320ではVer. 9.08以前のコントローラでは選択できず、ノーマルの場合と同じになります。  
<sup>\*2</sup> RCX320の場合、コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。  
RCX340の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。  
<sup>\*3</sup> RCX320ではパラレルI/Oの専用入力は使用できません(インターロック入力はSAFETYコネクタ側にあります)。  
<sup>\*4</sup> タケケーブルを使用した場合です。細ケーブルもしくは混在使用の場合は距離が短くなります。

## ■ PROFIBUS ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFIBUS
対象コントローラ	RCX320/RCX340
通信プロファイル	PROFIBUS-DPスレーブ
占有ノード数	1ノード
ステーションアドレス設定	1～99 (ボード上のロータリースイッチより設定)
通信速度設定	9.6Kbps、19.2Kbps、93.75Kbps、187.5Kbps、500Kbps、1.5Mbps、3Mbps、6Mbps、12Mbps (自動認識)
PROFIBUS入出力点数 <sup>*1</sup>	汎用入力96点、汎用出力96点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 <sup>*2</sup>	疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
総延長距離	100m/3M・6M・12Mbps、200m/1.5Mbps、400m/500Kbps、1000m/187.5Kbps、1200m/9.6K・19.2K・93.75Kbps
モニタ用LED	RUN、ERR、SD、RD、DATA-EX

<sup>\*1</sup> RCX320の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短10msですが、実際のI/O更新時間は、マスタ局との更新時間により変化します。  
RCX340の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。  
<sup>\*2</sup> RCX320ではパラレルI/Oの専用入力は使用できません(インターロック入力はSAFETYコネクタ側にあります)。

# NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

## RCX320 P.622 RCX340 P.632

### ■ EtherNet/IP<sup>TM</sup> ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP <sup>TM</sup>		
対象コントローラ	RCX320/RCX340		
ネットワーク仕様	Ethernet (IEEE 802.3) 準拠		
適合 EtherNet/IP <sup>TM</sup> 仕様	Volume 1 : Common Industrial protocol (CIP <sup>TM</sup> ) Edition 3.14 Volume 2 : EtherNet/IP <sup>TM</sup> Adaptation Edition 1.15		
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号 43)		
データサイズ	入出力各 48byte		
通信速度	10 Mbps/100 Mbps		
コネクタ仕様	RJ-45 コネクタ (8 極モジュラコネクタ) 2 ポート		
ケーブル仕様	EtherNet/IP <sup>TM</sup> ユーザーズマニュアルの 2 章「2.1 LAN ケーブル」参照		
最大ケーブル長	100m		
EtherNet/IP <sup>TM</sup> 入出力点数 <sup>*1</sup>	入力 (合計 48byte)	byte 0-3	専用ワード入力 2ワード
		byte 4-31	汎用ワード入力 14ワード
	出力 (合計 48byte)	byte 0-3	専用ワード出力 2ワード
		byte 4-31	汎用ワード出力 14ワード
パラレル外部入力	擬似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタユニットと最大4ポートの制御が可能		
IP アドレス等の設定	プログラミングボックス (PBX) または RCX-Studio Pro により設定		
モニタ用 LED	Network Status, Module Status		

\*1. コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。



### ■ PROFINET ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFINET		
対象コントローラ	RCX320/RCX340		
対応ソフトウェアバージョン	RCX320/RCX340 : V1.21 以降 PBX/PBX-E : V1.08 以降 RCX-Studio : V1.0.1 以降 RCX-Studio Pro : V2.0.0 以降		
適合ネットワーク仕様	PROFINET IO V2.2		
適合クラス	Conformance Class B / IO Device		
Vendor Name / Vendor_ID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 0x02D5		
Station Type / Device_ID	YAMAHA RCX3 PROFINET / 0x0001		
製品リビジョン	1.00		
通信速度	100Mbps ( Auto-negotiation)		
コネクタ仕様	RJ-45 コネクタ (8 極モジュラコネクタ) 2 ポート		
適合ケーブル仕様	CAT 5e 以上の STP ケーブル (二重シールド)		
最大ケーブル長	100m		
モニタ用 LED	Module Status(MS), Network Status(NS), Link/Activity:Port1-2		
入出力データサイズ <sup>*1</sup>	入力 : 48byte	専用 word 入力 2word (4byte)	
		汎用 word 入力 14word (28byte)	
		専用ビット入力 16bit (2byte)	
		汎用ビット入力 96bit (12byte)	
	出力 : 48byte	予約領域 2byte	
		専用 word 出力 2word (4byte)	
		汎用 word 出力 14word (28byte)	
		汎用ビット出力 96bit (12byte)	

\*1. コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ロボット  
ドリフト  
ロボット  
RCXVY2+

オプション

## NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。  
URL: <https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/>

RCX320 P.622 RCX340 P.632■ EtherCAT<sup>®</sup> ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherCAT	
対象コントローラ	RCX320/RCX340	
対応ソフトウェアバージョン	RCX320/RCX340 : V1.62 以降 PBX/PBX-E : V1.13 以降 RCX-Studio Pro : V2.1.9 以降	
ESI ファイル名	YAMAHA RCX340 EtherCAT 1_00.xml	
通信速度	100Mbps (Auto-negotiation)	
コネクタ仕様	RJ-45 コネクタ (8 極モジュラコネクタ) 2ポート	
適合ケーブル仕様	CAT 5e 以上の STP ケーブル (二重シールド)	
最大ケーブル長	100m	
モニタ用 LED	RUN, ERROR, Link/Activity:Port1-2	
入出力データサイズ*1	入力 : 48byte	専用 word 入力 2word (4byte)
		汎用 word 入力 14word (28byte)
		専用ビット 入力 16bit (2byte)
	出力 : 48byte	汎用ビット 入力 96bit (12byte)
		予約領域 2byte
		専用 word 出力 2word (4byte)
	汎用 word 出力 14word (28byte)	
	専用ビット 出力 16bit (2byte)	
	汎用ビット 出力 96bit (12byte)	
		予約領域 2byte

\*1. コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。

## ■ Ethernet ネットワーク基本仕様

仕様項目	Ethernet	
対象コントローラ	RCX320/RCX340	
ネットワーク仕様	Ethernet (IEEE802.3) 準拠	
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ (8極モジュラコネクタ) 1ポート	
通信速度	10Mbps (10BASE-T)	
通信モード	Half Duplex (半二重)	
ネットワークプロトコル	アプリケーション層 : TELNET トランスポート層 : TCP ネットワーク層 : IP, ICMP, ARP	データリンク層 : CSMA/CD 物理層 : 10BASE-T
同時ログイン数	1	
IPアドレス等の設定	RPBより設定	
モニタ用LED	Run, Collision, Link, Transmit, Receive	

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ポータル

パビリオン  
ドメイン

ロボット  
コントローラ

RQXIV2+  
電動クワッド

オプション

# RCXiVY2+ System

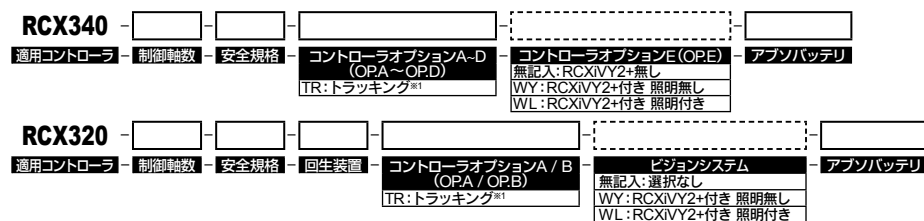
RCX 3シリーズ  
コントローラ用

● 画像処理機能付きロボット

ロボット一体型ビジョンシステムだから、  
簡単・高性能・安心サポート。  
従来のiVY2に新機能が加わりさらに使いやす  
くなりました。



■ 注文型式



各種選定項目の詳細は、  
RCX320 ▶ **P.622**、RCX340 ▶ **P.633**  
にてご確認ください。

※1. トラッキングボードは一枚のみ選択可能です。

■ 基本仕様

● ロボットビジョン基本仕様

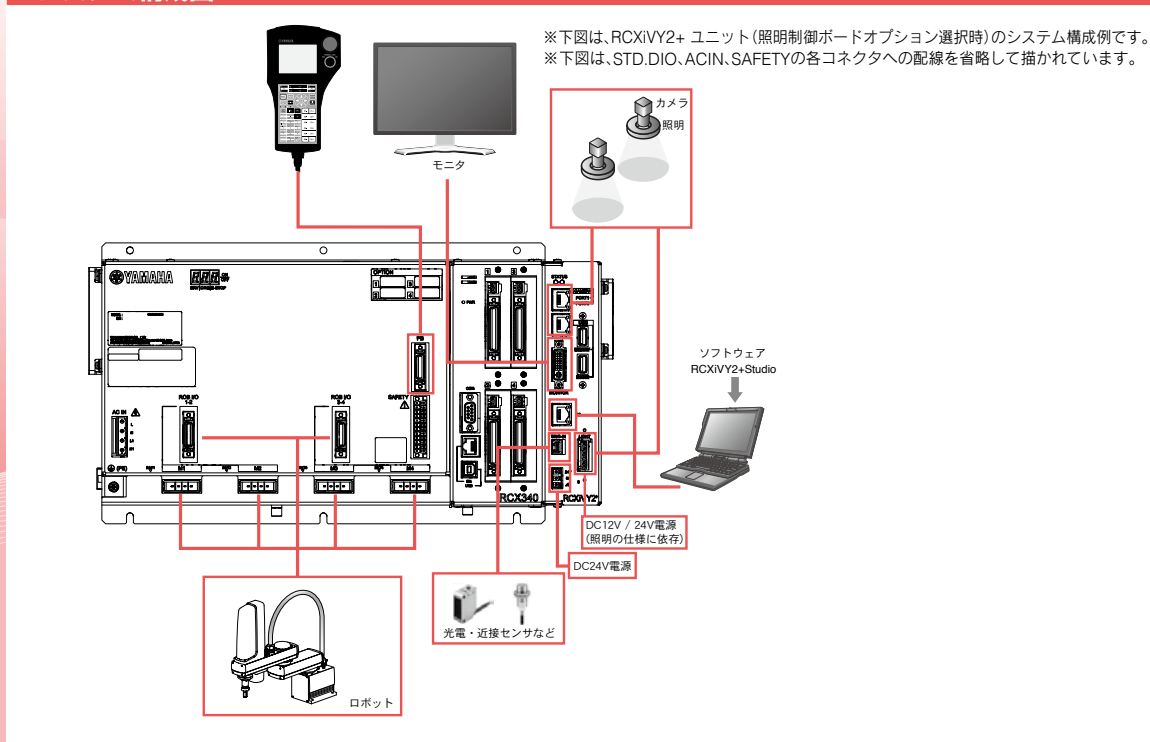
仕様項目		RCXiVY2+ユニット
基本仕様	対応コントローラ	RCX340/RCX320
	画素数	720 (H) × 540 (V) (40 万画素) 1440 (H) × 1080 (V) (160 万画素) 2048 (H) × 1536 (V) (320 万画素) 2592 (H) × 1944 (V) (500 万画素) <sup>※1</sup>
	品種設定数	254 品種
	カメラ接続台数	2台 (HUB使用時8台)
	接続カメラ	GigE カメラ PoE: IEEE802.3af 1ch 7W まで
	外部インターフェース	Ethernet (1000BASE-T) <sup>※2</sup> USB 2.0 2Ch (5V 2.5W/ch まで)
	外部モニタ出力	DVI-I <sup>※3</sup> モニタ解像度: 1024×768 垂直周期周波数: 60Hz 水平周期周波数: 48.4kHz
	電源	DC24V ± 10% 1.5A Max.
	外形寸法	W45 × H195 × D130 (RCXiVY2+ ユニットのみのみ)
	重量	0.8kg (RCXiVY2+ ユニットのみのみ、照明制御オプション選択時)
	使用環境	RCX340/RCX320 コントローラに準ずる
	保存環境	RCX340/RCX320 コントローラに準ずる
サーチ手法	エッジサーチ、幾何サーチ、プロブサーチ、コードサーチ	
画像取込	トリガモード	S/W トリガ、H/W トリガ
	外部トリガ入力	2点
機能	位置検出、座標変換、ポイントデータ自動生成、歪み傾き補正	
カメラ設置位置	固定カメラ(上、下)、ロボット(Y、Z 軸)のいずれかに固定 撮像対象のワークに対し垂直方向推奨	
設定支援機能	キャリブレーション、画像保存機能、品種登録 <sup>※4</sup> 、基準マーク登録 <sup>※4</sup> 、幾何登録 <sup>※4</sup> 、プロブ登録 <sup>※4</sup> 、 コード登録 <sup>※4</sup> 、モニタ機能 <sup>※4</sup>	
照明制御オプション	照明接続台数	最大2台
	調光方式	PWM 調光制御(0~100%) PWM 周波数62.5kHz/125kHz 切替可 連続光、ストロボ光(カメラ露光に追従)
	照明電源入力	DC12V またはDC24V (2ch 共通、外部より供給)
	照明出力	DC12V 供給時: 2ch 合計40W 未満 DC24V 供給時: 2ch 合計80W 未満

※1. ローリングシャッターのためトラッキングには対応していません。  
※2. 設定、モニタに使用

※3. 変換アダプタを使用すれば、アナログモニタも使用可能  
※4. RCXiVY2+ Studio による機能(Windows PC が必要)



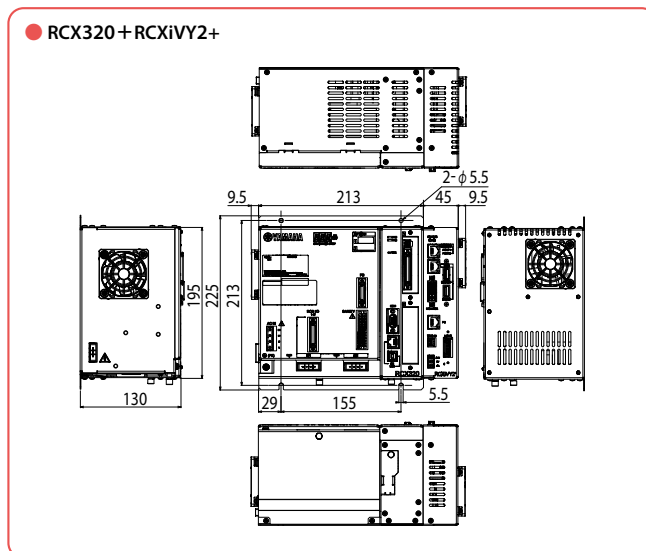
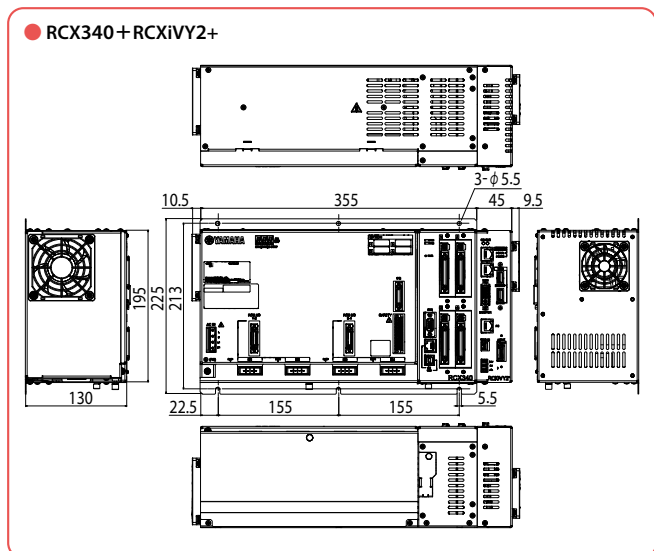
## ■ システム構成図



## ● トラッキングボード基本仕様

仕様項目		トラッキングボード
基本仕様	対応コントローラ	RCX340/RCX320
	エンコーダ接続台数	2台まで
	エンコーダ電源	DC5V (2カウンタ合計500mA未満) (コントローラより供給)
	対象エンコーダ	26LS31/26C31相当ラインドライバ (RS422準拠)
	入力相	A、 $\bar{A}$ 、B、 $\bar{B}$ 、Z、 $\bar{Z}$
	最高応答周波数	2MHz以下
	カウンタ	0 ~ 65535
	逓倍	4倍
	その他	断線検出機能あり

## ■ 外形寸法図



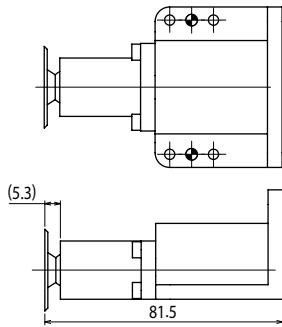
二関節ロボット  
LCMR200  
 単軸ロボット  
GX  
 二関節ロボット  
LCM100  
 スカラロボット  
YK-X  
 単軸ロボット  
Robonity  
 二関節ロボット  
PHASER  
 単軸ロボット  
FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
TRANSERO  
 直交ロボット  
XX-X  
 ヒック&スライズ  
YP-X  
 クリーン  
CLEAN  
 コントローラ  
CONTROLLER  
 各種情報  
INFORMATION  
 ロボット  
ポシショナ  
 YALIA列  
ドライバ  
 ロボット  
コントローラ  
RCXiVY2+  
 オプション

## 外形寸法図

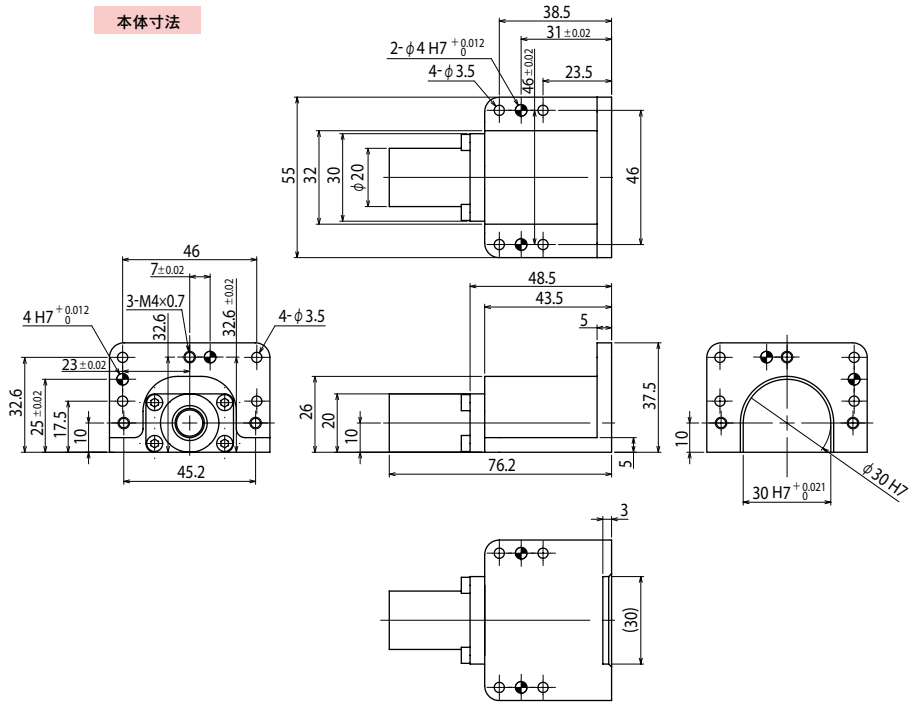
### ● キャリブレーション治具

#### ● キャリブレーション治具 (型式: KCX-M7200-00)

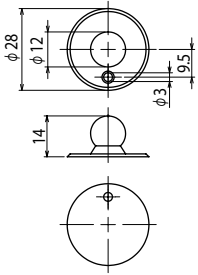
マーク保持時寸法



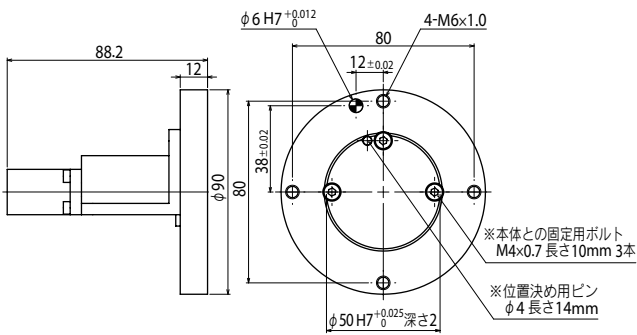
本体寸法



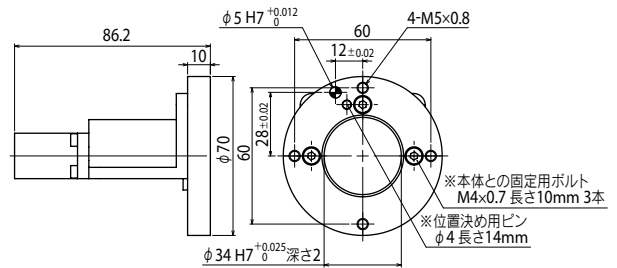
マーク寸法



#### ● アタッチメント(大)使用時



#### ● アタッチメント(小)使用時

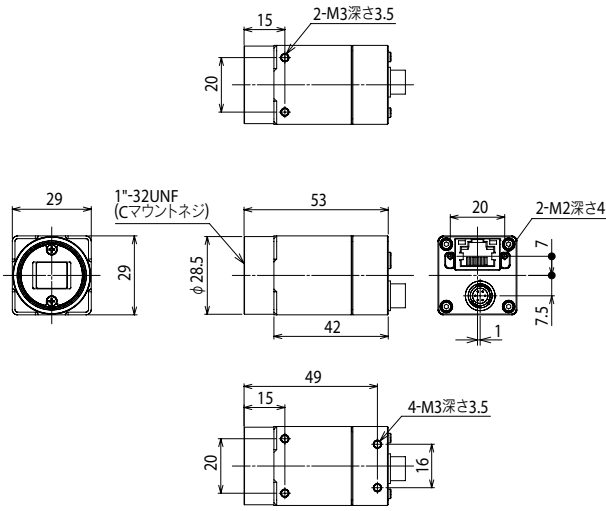


## 外形寸法図

### カメラ

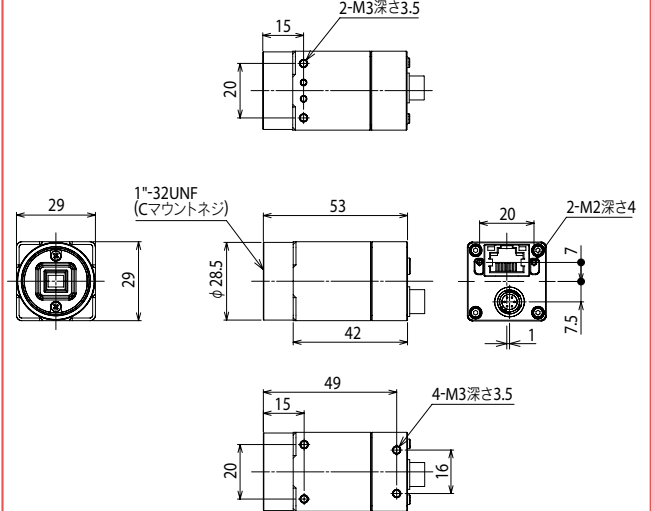
#### ● CMOSカメラ

(40万画素・160万画素・320万画素)



#### ● CMOSカメラ

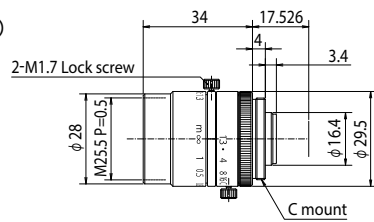
(500万画素)



### ● レンズ

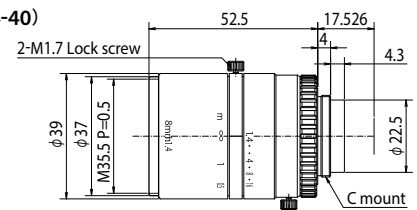
#### ● 8mmレンズ

(型式: KCX-M7214-00)



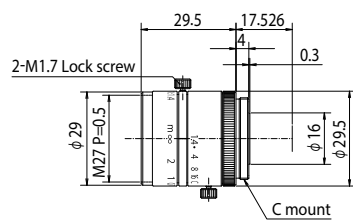
#### ● 8mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-40)



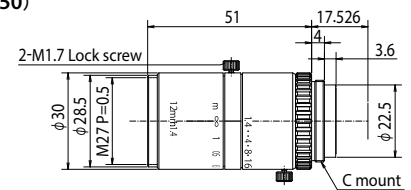
#### ● 12mmレンズ

(型式: KCX-M7214-10)



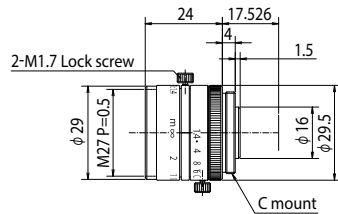
#### ● 12mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-50)



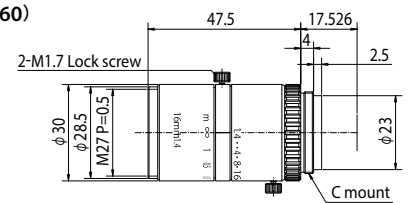
#### ● 16mmレンズ

(型式: KCX-M7214-20)



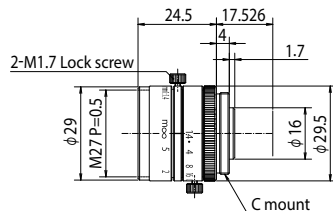
#### ● 16mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-60)



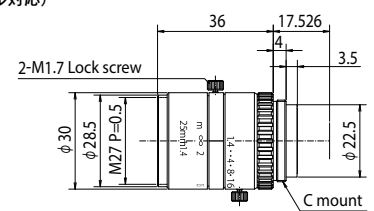
#### ● 25mmレンズ

(型式: KCX-M7214-30)



#### ● 25mmレンズ(メガピクセル対応)

(型式: KCX-M7214-70)



RCiVY2+ System  
 LCMR200  
 GX  
 LCM100  
 YK-X  
 Robonity  
 PHASER  
 FLIP-X  
 TRANSERO  
 XX-X  
 YP-X  
 CLEAN  
 CONTROLLER  
 INFORMATION  
 ロボット  
 ドライバ  
 コントローラ  
 RCXiVY2+  
 オプション

# RCXiVY2+ System

## ■ レンズ性能一覧

レンズ	型式	焦点距離 [mm]	絞り [F No.]	画角 [度]								最近接距離 [m]
				KFR-M6541-00 (40万画素カメラ)		KFR-M6541-10 (160万画素カメラ)		KFR-M6541-20 (320万画素カメラ)		KFR-M6541-30 (500万画素カメラ)		
				縦	横	縦	横	縦	横	縦	横	
8mm	KCX-M7214-00	8	F1.3~CLOSE	27.13	36.09	26.85	35.69	37.57	49.23	30.72	40.60	0.2
12mm	KCX-M7214-10	12	F1.4~CLOSE	17.23	23.01	17.05	22.74	24.11	31.95	19.57	26.03	0.3
16mm	KCX-M7214-20	16	F1.4~CLOSE	13.17	17.50	13.03	17.30	18.48	24.44	14.97	19.83	0.4
25mm	KCX-M7214-30	25	F1.4~CLOSE	8.57	11.42	8.47	11.29	12.05	16.01	9.74	12.95	0.5
8mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-40	8	F1.4~F16	26.47	34.83	26.20	34.44	36.68	47.61	29.97	39.21	0.1
12mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-50	12	F1.4~F16	17.49	23.19	17.31	22.92	24.47	32.19	19.86	26.23	0.1
16mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-60	16	F1.4~F16	13.28	17.69	13.14	17.48	18.64	24.69	15.09	20.04	0.1
25mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-70	25	F1.4~F16	8.62	11.48	8.52	11.34	12.12	16.09	9.80	13.02	0.15

※ 弊社標準レンズの画角表です。画角が大きくなれば、映像の端の方では歪みが大きくなる可能性があります。

## ■ 接写リング使用時の視野サイズ・WD (ワークディスタンス) ・倍率表

接写リング [mm]		レンズ							
		8mm KCX-M7214-00	12mm KCX-M7214-10	16mm KCX-M7214-20	25mm KCX-M7214-30				
		WD [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]			
無し	視野サイズ 縦×横 [mm]	200	97.8×130.5	93×124	93×124	72.9×97.2			
	光学倍率	0.038	0.040	0.040	0.051				
	視野サイズ 縦×横 [mm]	69.5	118.6	143	296.8	222	524.1	358.5	1269.4
	光学倍率	0.100	0.062	0.080	0.040	0.071	0.031	0.070	0.020
	視野サイズ 縦×横 [mm]	38.7	53.8	91.3	142.3	152	257.1	280.8	635.9
0.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	22.9×30.6	30×40	31×41.3	46.5×62	36.8×49.1	60.9×81.3	40.8×54.5	93×124
	光学倍率	0.162	0.124	0.120	0.080	0.101	0.061	0.091	0.040
	視野サイズ 縦×横 [mm]	23.1×30.6	30.2×40	31.2×41.3	46.8×62	37.1×49.1	61.4×81.3	41.2×54.5	93.7×124
	光学倍率	0.161	0.121	0.121	0.080	0.101	0.061	0.091	0.040
	視野サイズ 縦×横 [mm]	26.5×35.4	35.2×47.1	32.3×43.1	46.4×61.9	38.4×51.3	71.1×95	116.3	319.1
1.0	視野サイズ 縦×横 [mm]	18.5×24.6	23.1×30.8	22.9×30.6	30.4×40.6	28.6×38.1	47×62.7	28.8×38.1	47.4×62.7
	光学倍率	0.201	0.161	0.162	0.122	0.130	0.079	0.104	0.129
	視野サイズ 縦×横 [mm]	18.6×24.6	23.2×30.8	23.1×30.6	30.7×40.6	28.8×38.1	47.4×62.7	28.8×38.1	47.4×62.7
	光学倍率	0.201	0.161	0.162	0.122	0.130	0.079	0.104	0.129
	視野サイズ 縦×横 [mm]	21.2×28.3	26.5×35.4	26.3×35.1	35×46.7	32.8×43.8	54×72.1	32.8×43.8	54×72.1
1.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.8×19.8	18.6×24.9	15×19.8	18.8×24.9	21.1×28.2	26.5×35.4	17×22.8	21.4×28.6
	光学倍率	0.250	0.199						
	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.8×19.8	18.6×24.9	15×19.8	18.8×24.9	21.1×28.2	26.5×35.4	17×22.8	21.4×28.6
	光学倍率	0.250	0.199						
	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.8×19.8	18.6×24.9	15×19.8	18.8×24.9	21.1×28.2	26.5×35.4	17×22.8	21.4×28.6

※ WDはレンズ先端基準です。

接写リング [mm]		レンズ							
		8mmメガピクセル KCX-M7214-40	12mmメガピクセル KCX-M7214-50	16mmメガピクセル KCX-M7214-60	25mmメガピクセル KCX-M7214-70				
		WD [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]	視野サイズ 縦×横 [mm]			
無し	視野サイズ 縦×横 [mm]	100	53.1×70.8	37.2×49.6	27.3×36.4	24.9×33.2			
	光学倍率	0.070	0.100	0.136	0.149				
	視野サイズ 縦×横 [mm]	46	113.6	66.1	283.2	77.8	505.4	130.3	1232.2
	光学倍率	0.132	0.063	0.144	0.041	0.166	0.031	0.169	0.020
	視野サイズ 縦×横 [mm]	28.1×37.5	59×78.7	25.8×34.4	90.7×120.9	22.4×29.8	120×160	22×29.3	186×248
0.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	28.4×37.5	59.5×78.7	26×34.4	91.4×120.9	22.5×29.8	120.9×160	22.1×29.3	187.5×248
	光学倍率	0.132	0.063	0.144	0.041	0.166	0.031	0.169	0.020
	視野サイズ 縦×横 [mm]	28.5×38.1	65.3×87.1	26.8×35.8	85.3×113.8	27.9×37.3	132.2×176.5	25.2×33.7	213.5×285
	光学倍率	0.185	0.081	0.197	0.062	0.189	0.040	0.225	0.060
	視野サイズ 縦×横 [mm]	18.9×25.3	38.1×50.8	18.7×25	45.9×61.2	20.4×27.2	43×57.3	18.6×24.8	53.3×71.2
1.0	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.3×19.1	30.2×40.3	14.4×19.1	30.4×40.3	16.2×21.6	46.5×62	16.3×21.6	46.8×62
	光学倍率	0.259	0.123	0.229	0.080	0.229	0.080	0.349	0.200
	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.3×19.1	30.2×40.3	14.4×19.1	30.4×40.3	16.2×21.6	46.5×62	16.3×21.6	46.8×62
	光学倍率	0.259	0.123	0.229	0.080	0.229	0.080	0.349	0.200
	視野サイズ 縦×横 [mm]	14.3×19.1	30.2×40.3	14.4×19.1	30.4×40.3	16.2×21.6	46.5×62	16.3×21.6	46.8×62
1.5	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.7×14.2	18.7×24.8	15.1×20.2	26.4×35.3	12.2×16.3	21.3×28.5
	光学倍率	0.349	0.200						
	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.7×14.2	18.7×24.8	15.1×20.2	26.4×35.3	12.2×16.3	21.3×28.5
	光学倍率	0.349	0.200						
	視野サイズ 縦×横 [mm]	10.6×14.2	18.6×24.8	10.7×14.2	18.7×24.8	15.1×20.2	26.4×35.3	12.2×16.3	21.3×28.5

※ 標準のレンズと接写リングを利用した際の視野角一覧です。(接写リング無しでは最近接)  
 ※ 接写リングを利用しない場合は、この表の値より小さいWDを採用することができます。  
 ※ 接写リングを利用する場合は、この値付近のWDしか採用することができません。  
 ※ この表の値はあくまでも参考値であり、絶対的な指標ではありません。

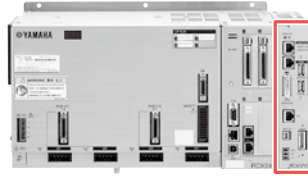
## 付属品及びオプションパーツ

### RCiVY2+ System

#### 標準付属品

##### ● RCiVY2+ ユニット

RCiVY2+ユニットは、ロボットコントローラ RCX340、RCX320にロボットビジョンを追加するためのユニットです。



##### ● RCiVY2+ユニット

型式	照明無し	KFR-M4400-V0
	照明有り	KFR-M4400-L0

##### ● RCiVY2+ユニット付属品

名称	型式
トリガ入力ケーブルコネクタセット	KX0-M657K-00
24V電源コネクタ	KCF-M5382-00

##### ● パソコン用サポートソフト RCiVY2+Studio

ロボットコントローラと接続して、品種・基準マークの登録や、ロボット自動運転中のサーチ状況をモニタするためのRCiVY2+システムの支援ソフトウェアです。



WEBサイト(メンバーサイト)よりダウンロード

#### 動作環境

OS	Microsoft Windows XP / Windows Vista (32bit/64bit)、Windows 7 (32bit/64bit) / Windows 8 (32bit/64bit)、Windows 8.1 (32bit/64bit) / Windows 10 (32bit/64bit)、Windows11 (対応バージョンV3.06.03.00～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSが推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに30MBの空き容量が必要 ※その他に、画像やデータを保存するための空き容量が必要です。
ディスプレイ	800×600ドット以上、32768色(16bit High Color)以上(推奨)
通信ポート	TCP/IP対応Ethernetポート

※ Microsoft Windows XP、Windows Vista、Windows 7、Windows 8、Windows 8.1 およびWindows 10は米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における登録商標です。  
 ※ Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

- 二対二ロボット
- LCMR200
- 単軸ロボット
- GX
- 二対二ロボット
- LCM100
- スカラーロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- Robonity
- 二対二ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 直交ロボット
- XX-X
- ヒック&スライズ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- ロボット
- ボタニオン
- パルズ列
- ドラッグ
- ロボット
- コントローラ
- RCiVY2+
- オプション

## ■ オプション品

### ● CMOSカメラ



型式	40万画素	720 (H) × 540 (V)	KFR-M6541-00
	160万画素	1440 (H) × 1080 (V)	KFR-M6541-10
	320万画素	2048 (H) × 1536 (V)	KFR-M6541-20
	500万画素	2592 (H) × 1944 (V)	KFR-M6541-30

### ● レンズ



型式	8mm	KCX-M7214-00
	12mm	KCX-M7214-10
	16mm	KCX-M7214-20
	25mm	KCX-M7214-30
	8mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-40
	12mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-50
	16mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-60
25mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-70	

※iVY2と共通です。

### ● 接写リング



型式	0.5mm	KX0-M7215-00
	1.0mm	KX0-M7215-10
	2.0mm	KX0-M7215-20
	5.0mm	KX0-M7215-40

### ● 照明制御ボード

RCXiVY2+システムに照明制御機能を追加するためのボードです。(出荷時はRCXiVY2+ユニットに組み込み)

#### ● 照明制御ボード

名称	型式
照明制御ボード	KCX-M4403-L0

#### ● 照明制御ボード付属品

名称	型式
照明電源ケーブルコネクタセット	KX0-M657K-10

### ● トラッキングボード

RCX340・RCX320コントローラにコンペアトラッキング機能を追加するためのボードです。

#### ● トラッキングボード

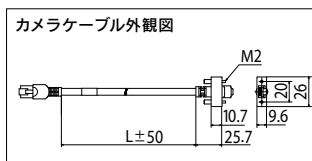
名称	単品型式
トラッキングボード	KCX-M4400-T0

#### ● トラッキングボード付属品

名称	単品型式
トラッキングエンコーダコネクタ	KX0-M657K-20

### ● カメラケーブル

カメラとRCXiVY2+ユニットをつなぐケーブルです。



ケーブル長(L)	型式
5m	KCX-M66F0-00
10m	KCX-M66F0-10
15m	KCX-M66F0-20

※iVY2と共通です。

### ● シールドクロス付LANケーブル (5m)



型式	KX0-M55G0-00
----	--------------

### ● トラッキングエンコーダケーブル (10m)



型式	エンコーダ1台接続時	KX0-M66AF-00
	エンコーダ2台接続時	KCX-M66AF-10

### ● キャリブレーション治具 (大小アタッチメント付き)



型式	KCX-M7200-00
----	--------------

リニアモーターボール  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

リニアモーターボール  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonty

リニア単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERVO

直交ロボット  
XY-X

ピック&デポジット  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ホスピタリティ

パレット  
トランパ

ロボット  
コントローラ

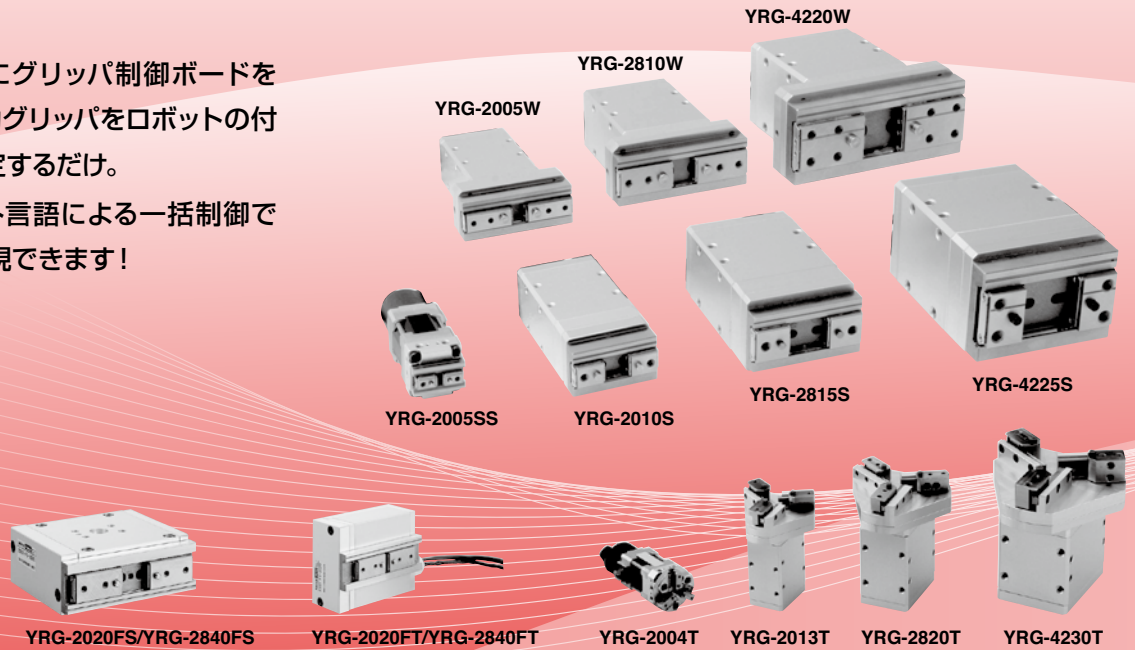
RQXIV2+  
電動クランプ

オプション

# YRG Series

コントローラにグリッパ制御ボードを組み込み、電動グリッパをロボットの付加軸として設定するだけ。

ヤマハロボット言語による一括制御で簡単操作を実現できます！



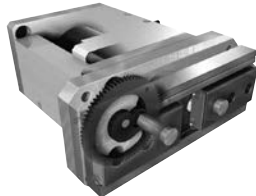
## 構造

### ● シングルカム構造



独特なカム構造によりシンプルかつコンパクトを実現。セルフロックは動かないため、外力でフィンガを動かせません。

### ● ダブルカム構造



独特なギア付のダブルカム構造。高い把持力をシンプルな構造でコンパクトに実現しました。

### ● ボールネジ構造



研磨ボールねじをベルト駆動させることで、高効率・高精度でロングストロークで実現しました。

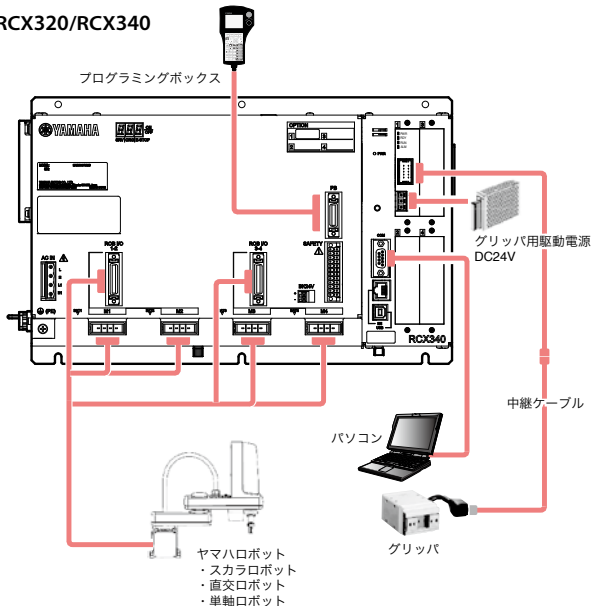
### ● 小型ボールガイド構造



特殊カムの採用により軽量・コンパクト。ガラス関係の丸径ワークの搬送に最適です。

## システム構成図

### ● RCX320/RCX340





小型シングルカムタイプ

# YRG-2005SS

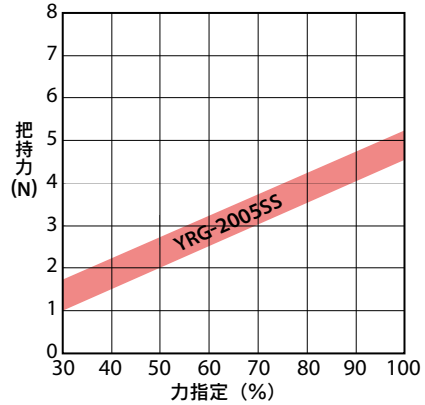


## 基本仕様

型名	YRG-2005SS
型式	KCF-M2010-A0
保持力	5
最大連続定格 N	5
最小設定 % (N)	30 (1.5)
分解能 % (N)	1 (0.05)
開閉ストローク mm	3.2
速度	
最大 mm/sec	100
最小設定 % (mm/sec)	20 (20)
分解能 % (mm/sec)	1 (1)
最大把持速度 %	50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.02
ガイド機構	リニアガイド
最大把持質量 kg ※1	0.05
本体質量 g	90

- 保持力制御: 30 ~ 100% (1%単位)    ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位)    ● 多点位置制御: 最大10,000点
- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの保持力(%)を設定してください。
- ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてホルトの締め付けを行ってください。
- ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。
- ※1. 最大把持質量は、最大連続定格保持力で把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## 把持力と力指定(%)の関係

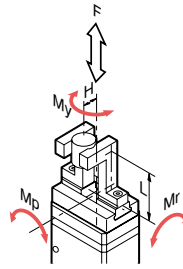


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

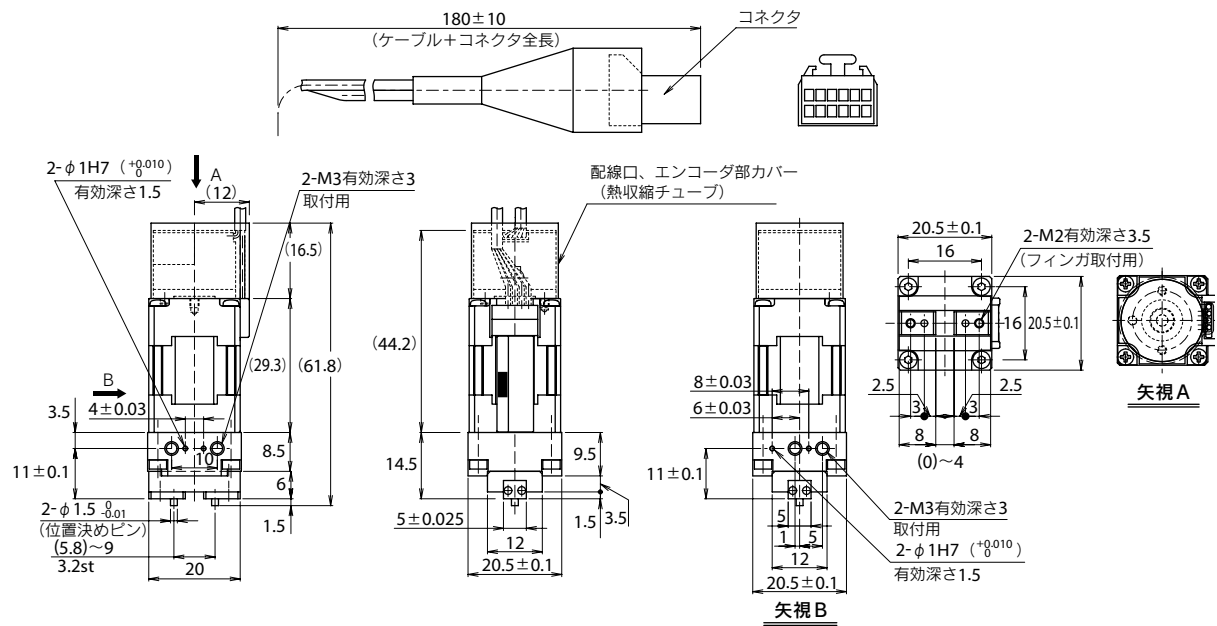
## 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2005SS		
ガイド部	許容荷重	F	N	12
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	0.04
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	0.04
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	0.08
フィンガ	最大質量(1対)		g	10
	最大把持位置	L	mm	20
	最大オーバーハング	H	mm	20

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2005SS



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

- ユニファイドサーボモーター LCMR200
- 単軸ロボット GX
- ユニファイドサーボモーター LCM100
- スカラーロボット YK-X
- 単軸ロボット Robonity
- ユニファイドサーボモーター PHASER
- 単軸ロボット FLIP-X
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 直交ロボット XY-X
- ピック&プレース YP-X
- クリーン クリーン
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- ロボット ホット
- パルズ列 ドライバ
- ロボット コントローラ
- 電動リッパ
- オプション

# YRG Series

シングルカムタイプ

# YRG-2010S/2815S/4225S

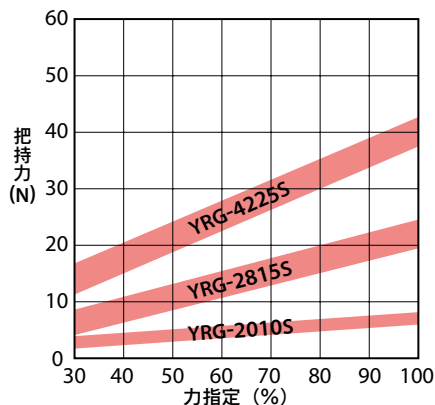


## ■ 基本仕様

型名	YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
型式	KCF-M2011-A0	KCF-M2011-B0	KCF-M2011-C0
把持力			
最大連続定格 N	6	22	40
最小設定 % (N)	30 (1.8)	30 (6.6)	30 (12)
分解能 % (N)	1 (0.06)	1 (0.22)	1 (0.4)
開閉ストローク mm	7.6	14.3	23.5
速度			
最大 mm/sec	100		
最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
分解能 % (mm/sec)	1 (1)		
最大把持速度 %	50		
繰り返し位置決め精度 mm	±0.02		
ガイド機構	リニアガイド		
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.06	0.22	0.4
本体質量 g	160	300	580

- 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点
- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力が加からないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
- ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃が加からないように、フィンガそのものをしっかり支えてホルトの締め付けを行ってください。
- ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。
- ※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## ■ 把持力と力指定(%)の関係

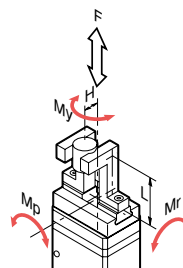


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

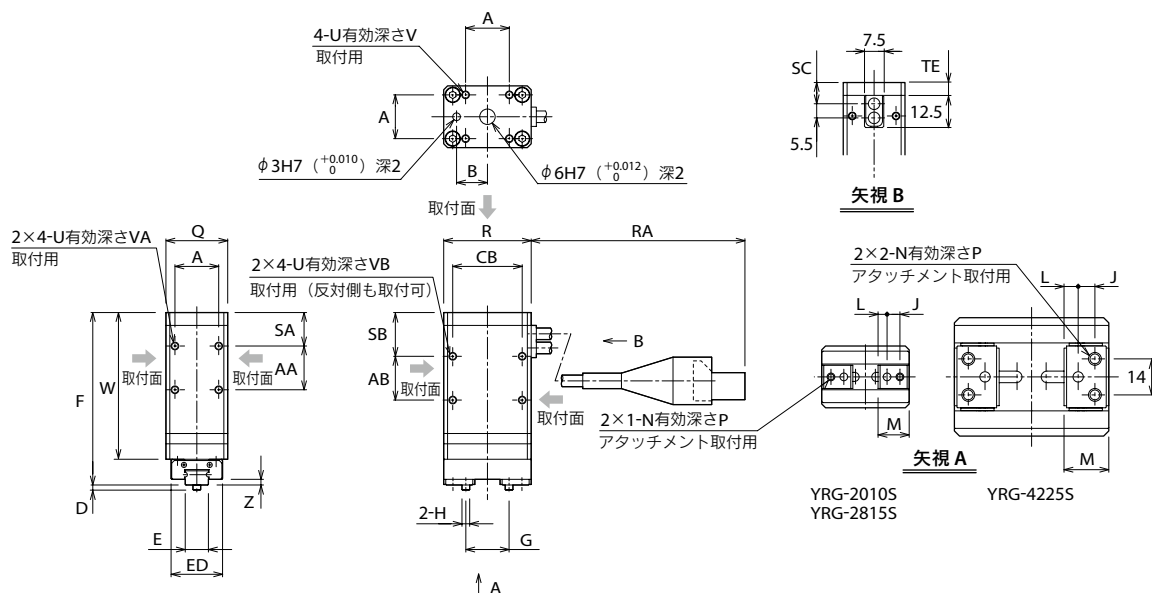
## ■ 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
ガイド部	許容荷重	F	N	450
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	0.7
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	0.8
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	2.3
フィンガ	最大質量(1対)		g	15
	最大把持位置	L	mm	20
	最大オーバーハング	H	mm	20

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2010S/2815S/4225S



	A	AA	AB	B	CB	D	E	ED	F	G	H	J	L
YRG-2010S	17	17	17	12	27	2	9 <sub>0</sub> <sup>0.05</sup>	20	71	8.4~16	φ3 <sub>0</sub> <sup>0.01</sup>	5	3.5
YRG-2815S	24	24	14	15	38	2	14 <sub>0</sub> <sup>0.05</sup>	25	78	9.6~23.9	φ3 <sub>0</sub> <sup>0.01</sup>	6	4.3
YRG-4225S	36	25	13	20	50	3	24 <sub>0</sub> <sup>0.05</sup>	40	86	12~35.5	φ4 <sub>0</sub> <sup>0.012</sup>	6.5	5.5

	M	N	P	Q	R	RA	SA	SB	SC	TE	U	V	VA	VB	W	Z
YRG-2010S	12.1	M3	5	24	34	165±10	13	17	8.3	5	M3	5	6	6	61	2.2
YRG-2815S	15	M4	5	32	46	140±10	16	21	9.3	6	M4	6	8	8	69	2
YRG-4225S	17.4	M5	8	46	60	235±10	18	24	10.8	7.5	M5	7.5	8	10	72	3

ダブルカムタイプ

# YRG-2005W/2810W/4220W

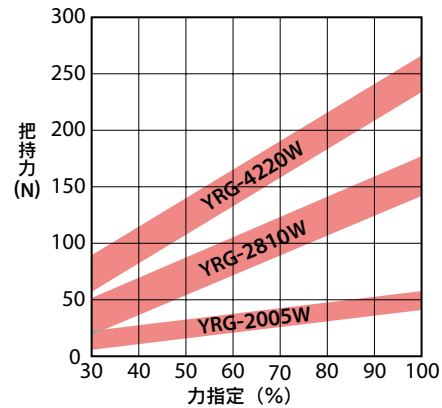


## ■ 基本仕様

型名	YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W	
型式	KCF-M2012-A0	KCF-M2012-B0	KCF-M2012-C0	
把持力	最大連続定格 N	50	150	250
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)	30 (75)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)	1 (2.5)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	5	10	19.3
	最小設定 % (mm/sec)	60	60	45
	分解能 % (mm/sec)	20 (12)	20 (12)	20 (9)
	最大把持速度 %	1 (0.6)	1 (0.7)	1 (0.45)
速度	最大把持速度 %	50		
繰り返し位置決め精度 mm	±0.03			
ガイド機構	リニアガイド			
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.5	1.5	2.5	
本体質量 g	200	350	800	

- 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点
- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力が加からないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
- ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
- ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。
- ※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力が把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## ■ 把持力と力指定(%)の関係

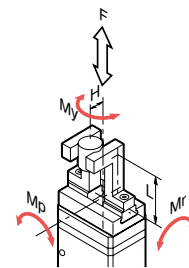


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

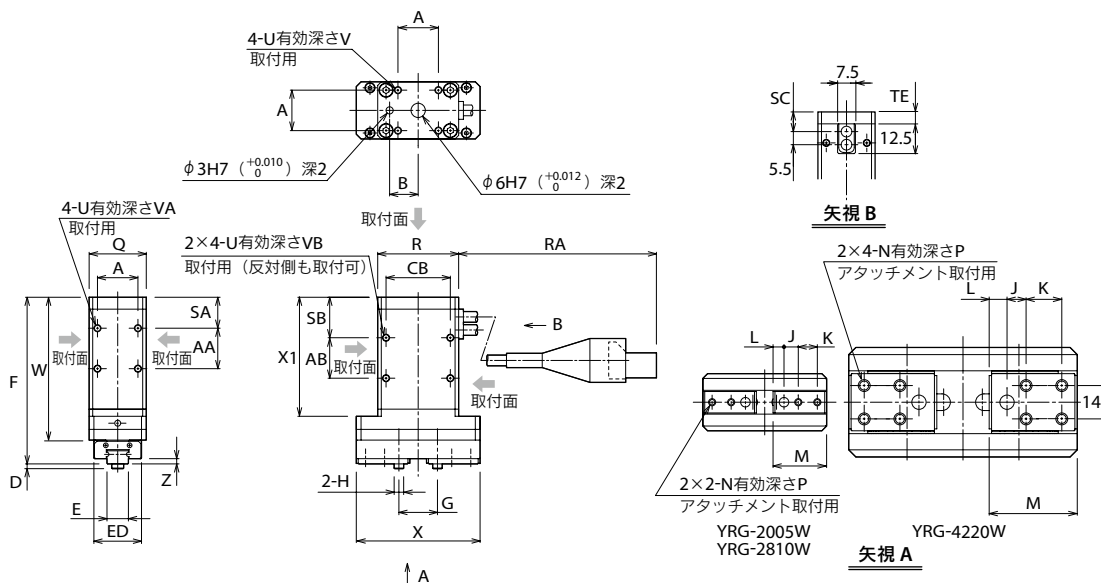
## ■ 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W		
ガイド部	許容荷重	F	N	1000	1000	2000
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	6.7	8.1	20.1
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4	4.8	12
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	5.1	7.8	25.9
フィンガ	最大質量(1対)		g	40	80	200
	最大把持位置	L	mm	30	30	50
	最大オーバーハング	H	mm	20	20	30

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2005W/2810W/4220W



	A	AA	AB	B	CB	D	E	ED	F	G	H	J	K	L
YRG-2005W	17	17	17	12	27	2	9 <sub>0.05</sub>	20	74	10.6~15.6	φ4 <sub>0.012</sub>	6	8	4.6
YRG-2810W	24	24	14	15	38	2	14 <sub>0.05</sub>	25	80	12.6~22.6	φ5 <sub>0.012</sub>	7	10	5.65
YRG-4220W	36	25	13	20	50	3	24 <sub>0.05</sub>	40	90	17.0~36.3	φ6 <sub>0.012</sub>	8	15	7.5

	M	N	P	Q	R	RA	SA	SB	SC	TE	U	V	VA	VB	W	X	X1	Z
YRG-2005W	22.5	M3	5	24	34	165±10	13	17	8.3	5	M3	5	6	6	64	52	54	2.2
YRG-2810W	27.5	M4	5	32	46	140±10	16	21	9.3	6	M4	6	8	8	71	67	61	2
YRG-4220W	37	M5	8	46	60	235±10	18	24	10.8	7.5	M5	7.5	8	10	76	96	63	3

# YRG Series

ねじタイプストレート形

# YRG-2020FS/2840FS



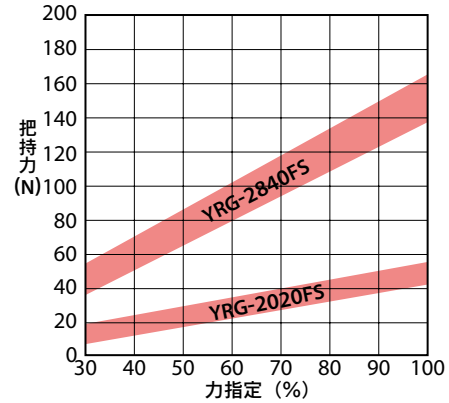
## 基本仕様

型名	YRG-2020FS	YRG-2840FS
型式	KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0
把持力	最大連続定格 N	50
	最小設定 % (N)	30 (15)
	分解能 % (N)	1 (0.5)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	19
	最小設定 % (mm/sec)	50
	分解能 % (mm/sec)	20 (10)
速度	分解能 % (mm/sec)	1 (0.5)
	最大把持速度 %	50
	最大把持速度 %	50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.01	±0.01
ガイド機構	リニアガイド	
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.5	1.5
本体質量 g	420	880

● 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)  
 ● 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。  
 ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力が加からないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。  
 ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃が加からないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。  
 ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。  
 ※1 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## 把持力と力指定(%)の関係

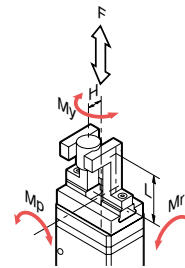


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

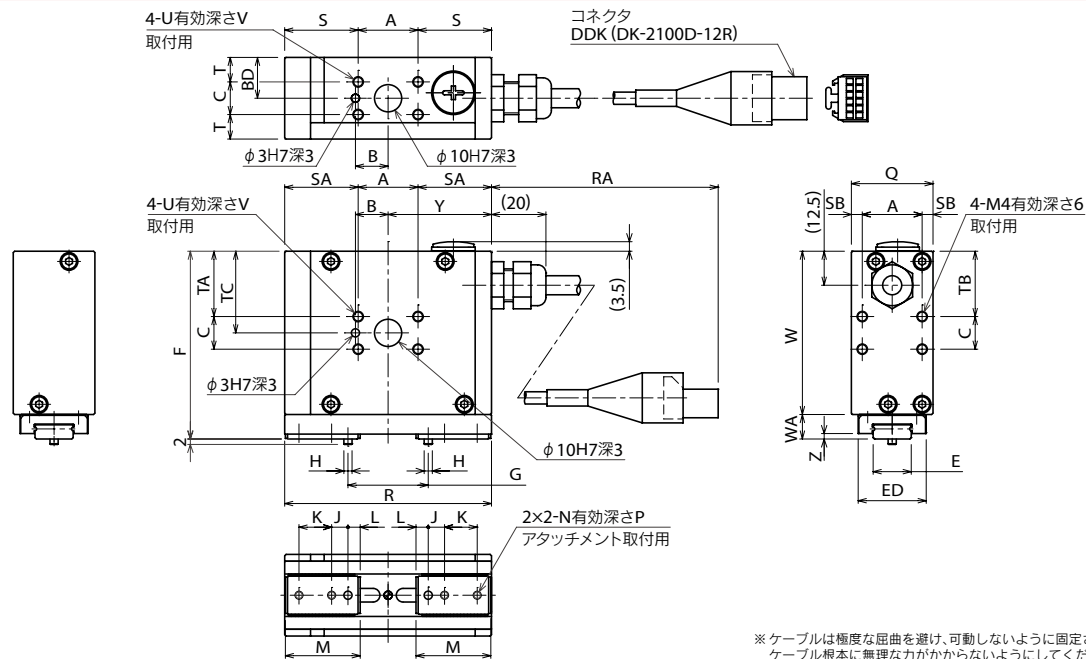
## 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2020FS	YRG-2840FS
ガイド部	許容荷重	F N	1000
	許容ピッチングモーメント	Mp N・m	3.5
	許容ヨーイングモーメント	My N・m	4.2
	許容ローリングモーメント	Mr N・m	7.3
フィンガ	最大質量(1対)	g	40
	最大把持位置	L mm	30
	最大オーバーハング	H mm	20

・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。  
 ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。  
 ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2020FS/2840FS



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力が加からないようにしてください。

	A	B	BD	C	D	E	ED	F	G	H	J	K	L	M	N
YRG-2020FS	22	12	15	12	2	14 <sub>0.05</sub>	25	69	10.5-29.5	φ3 <sub>0.01</sub>	6	12	4.5	27.5	M3
YRG-2840FS	30	15	20	16	2	18 <sub>0.05</sub>	30	84	13-51	φ4 <sub>0.012</sub>	8	14	5.5	34.5	M4

	P	Q	R	RA	S	SA	SB	T	TA	TB	TC	TD	U	V	W	WA	Y	Z
YRG-2020FS	5	30	76	175±10	27	27	4	9	24	24	30	12.5	M4	6	60	9	38	2
YRG-2840FS	7.5	40	110	135±10	40	40	5	12	28	28	36	14	M5	7.5	72	12	55	3

ねじタイプティー形

# YRG-2020FT/2840FT

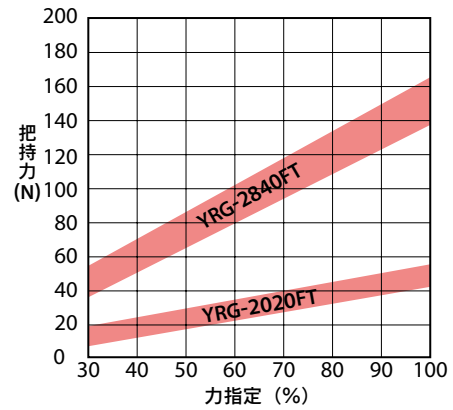


## 基本仕様

型名	YRG-2020FT	YRG-2840FT	
型式	KCF-M2014-A0	KCF-M2014-B0	
把持力	最大連続定格 N	50	150
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	19	38
	最小設定 % (mm/sec)	50	50
	分解能 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
速度	最大把持速度 %	1 (0.5)	1 (0.5)
	最大把持速度 %	50	50
	最大把持速度 %	50	50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.01	±0.01	
ガイド機構	リニアガイド		
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.5	1.5	
本体質量 kg	420	890	

- 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点
- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力が加からないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
- ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃が加からないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
- ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。
- ※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## 把持力と力指定(%)の関係

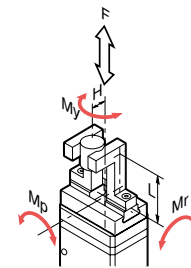


・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

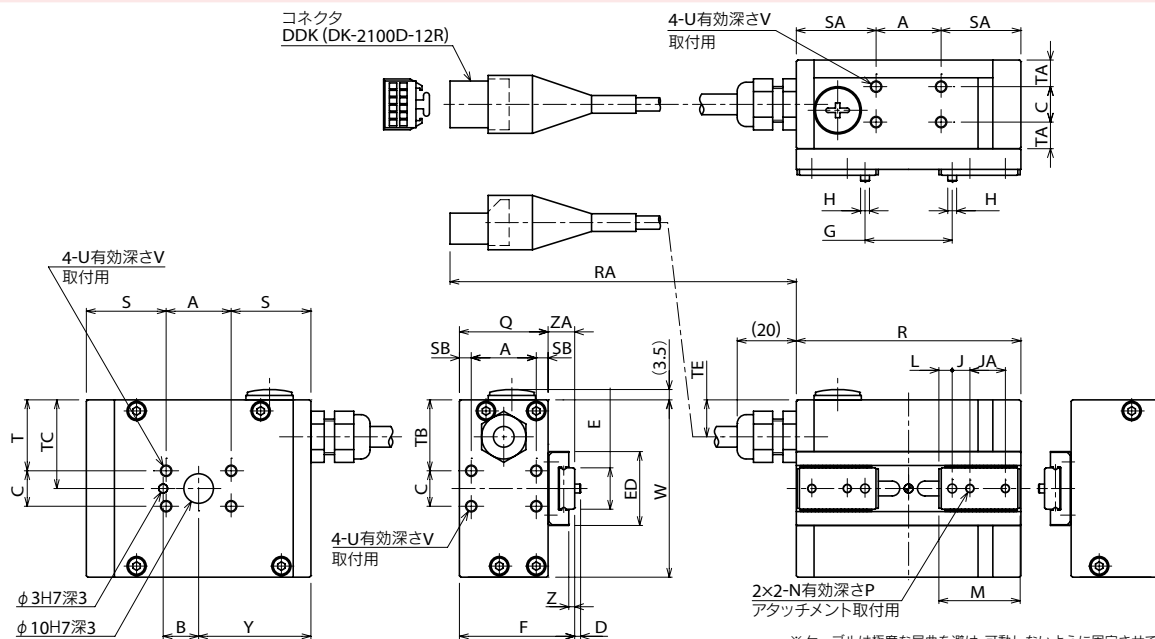
## 許容負荷・負荷モーメント

ガイド部	許容荷重			YRG-2020FT	YRG-2840FT
		F	N		
フィンガ	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	7.3	12.7
	最大質量(1対)		g	40	80
フィンガ	最大把持位置	L	mm	30	30
	最大オーバーハング	H	mm	20	20

- ・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
- ・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
- ・LとHの組み合わせはお問合せください。



## YRG-2020FT/2840FT



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力が加からないようにしてください。

	A	B	C	D	E	ED	F	G	H	J	JA	K	L	M	N	P
YRG-2020FT	22	12	12	2	14 <sub>0 -0.05</sub>	25	39	10.5~29.5	φ3 <sub>0 0.01</sub>	6	12	12	4.5	27.5	M3	5
YRG-2840FT	30	15	16	2	18 <sub>0 -0.05</sub>	30	52	13~51	φ4 <sub>0 0.012</sub>	8	14	14	5.5	34.5	M4	7.5

	Q	R	RA	S	SA	SB	T	TA	TB	TC	TD	TE	U	V	W	Y	Z	ZA
YRG-2020FT	30	76	175±10	27	27	4	24	9	24	30	12.5	12.5	M4	6	60	38	2	9
YRG-2840FT	40	110	135±10	40	40	5	28	12	28	36	14	14	M5	7.5	72	55	3	12

# YRG Series

三爪タイプ

# YRG-2004T



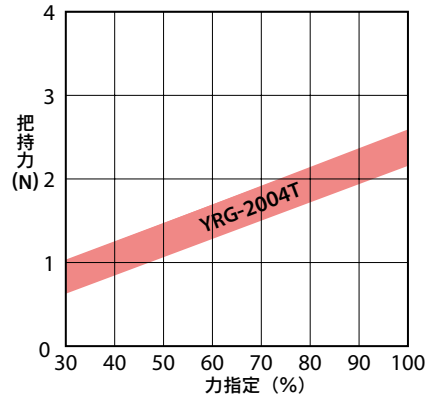
## ■ 基本仕様

型名	YRG-2004T	
型式	KCF-M2015-A0	
把持力	最大連続定格 N	2.5
	最小設定 (N)	30 (0.75)
	分解能 % (N)	1 (0.025)
開閉ストローク mm	最大 mm/sec	100
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)
速度	最大把持速度 %	50
	繰り返し位置決め精度 mm	±0.03
	ガイド機構	リニアガイド
最大把持質量 kg <sup>※1</sup>	0.02	
本体質量 g	90	

- 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位)
- 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位)
- 多点位置制御: 最大10,000点

- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
- ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
- ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。
- ※1 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## ■ 把持力と力指定(%)の関係



把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

## ■ 許容負荷・負荷モーメント

		YRG-2004T	
フィンガ	許容荷重	N	6
	許容ピッチングモーメント	N・m	0.02
	最大質量(1対)	g	10
	最大把持位置	L mm	15

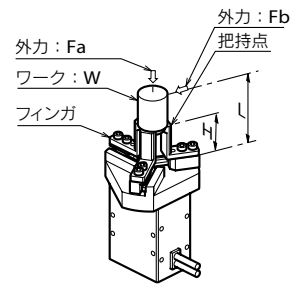
フィンガ取付面から距離Lのところを外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。

$$F = Fa + W \times g$$

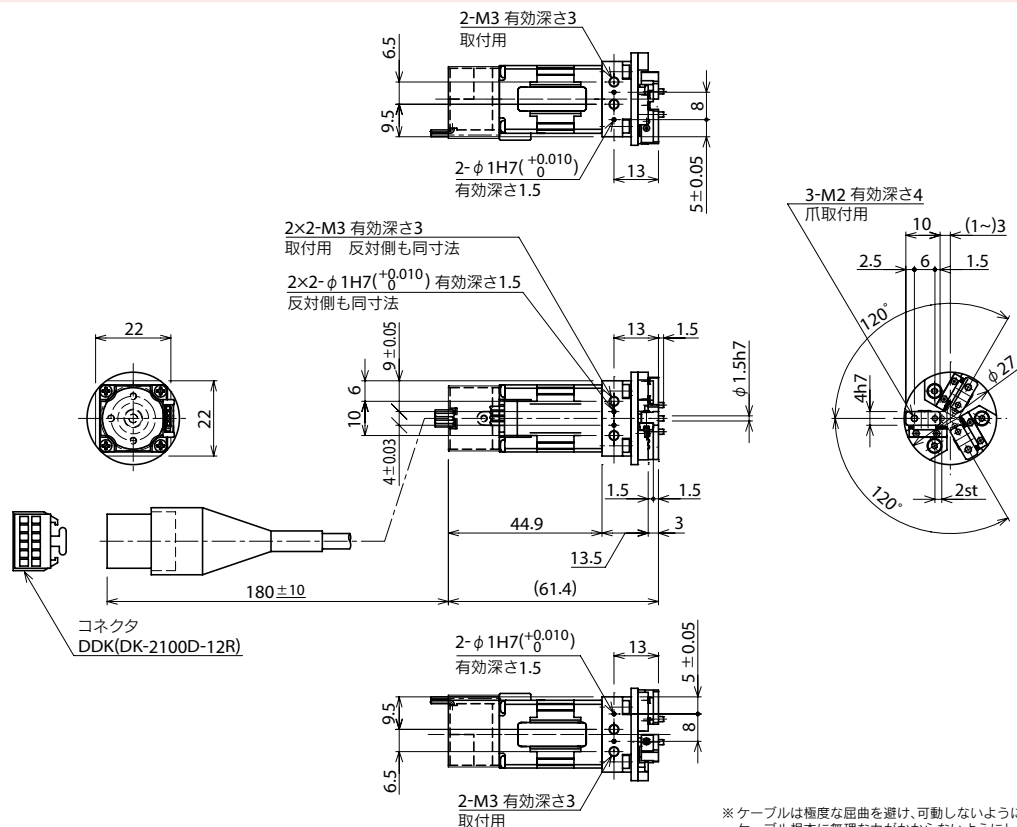
$$M = Fb \times L$$

W : ワークの質量 (Kg)  
g : 重力加速度 (m/s<sup>2</sup>)  
H : 把持点距離 (m)

F : 荷重 (N)  
M : モーメント (N・m)  
L : 外力作用点距離 (m)  
Fa : 外力 (N)  
Fb : 外力 (N)



## YRG-2004T



※ ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

三爪タイプ

# YRG-2013T/2820T/4230T

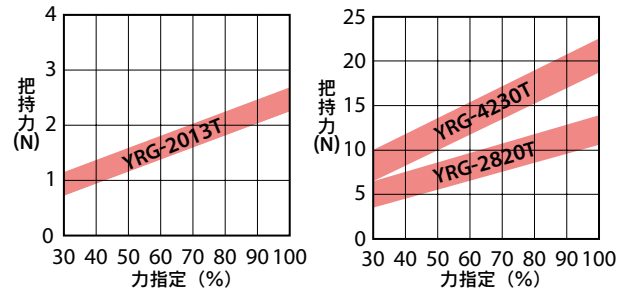


## 基本仕様

型名	YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T	
型式	KCF-M2015-B0	KCF-M2015-C0	KCF-M2015-D0	
把持力	最大連続定格 N	2	10	20
	最小設定 % (N)	30 (0.6)	30 (3)	30 (6)
	分解能 % (N)	1 (0.02)	1 (0.1)	1 (0.2)
開閉ストローク mm	13	20	30	
速度	最大 mm/sec	100		
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)	1 (1)	1 (1)
	最大把持速度 %	50	50	50
繰り返し位置決め精度 mm	±0.03			
ガイド機構	リアガイド			
最大把持質量 kg ※1	0.02	0.1	0.2	
本体質量 g	190	340	640	

- 把持力制御: 30 ~ 100% (1%単位) ● 速度制御: 20 ~ 100% (1%単位)
- 加速度制御: 1 ~ 100% (1%単位) ● 多点位置制御: 最大10,000点
- ※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
- ※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
- ※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
- ※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。
- ※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

## 把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定(%)の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

## 許容負荷・負荷モーメント

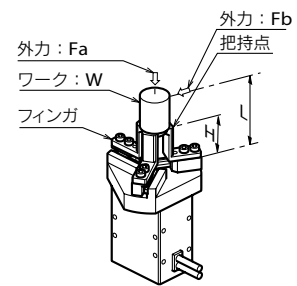
		YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T	
フィンガ	許容荷重	N	20	30	50
	許容ピッチングモーメント	N・m	0.1	0.2	0.4
	最大質量(1対)	g	20	30	50
	最大把持位置	L mm	20	30	40

・フィンガ取付面から距離Lのところに外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。

$$F = Fa + W \times g$$

$$M = Fb \times L$$

W : ワークの質量 (Kg)  
g : 重力加速度 (m/s<sup>2</sup>)  
F : 荷重 (N)  
M : モーメント (N・m)  
L : 外力作用点距離 (m)  
Fa : 外力 (N)  
Fb : 外力 (N)



## YRG-2013T/2820T/4230T

※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

	A	B	C	D	E	F	G	H	HA	HB	J	K	L	N
YRG-2013T	50	19	34	24	50	19	42	17	13	13	17	M3	6	17
YRG-2820T	58	19	46	32	66	25	40	24	16	16	24	M4	8	14
YRG-4230T	59	25	60	46	86	34	45	25	18	18	36	M5	8	13

	NA	NB	P	Q	R	S	T	U	V	W	WA	AA	BA
YRG-2013T	17	72	27	M3	6	17	17	M3	5	11.4-4.6	6.8st	12	10 <sup>0</sup> / <sub>-0.02</sub>
YRG-2820T	21	80	38	M4	8	24	24	M4	6	15.9-5.6	10.3st	15	10 <sup>0</sup> / <sub>-0.02</sub>
YRG-4230T	24	88	50	M5	10	36	36	M5	7.5	21.9-6.6	15.3st	20	14 <sup>0</sup> / <sub>-0.02</sub>

	BB	BC	BD	BE	BF	BG	BH	BJ	BK	BL
YRG-2013T	16	2.5	10	***	3x1-M3	8	2	φ 3 <sup>0</sup> / <sub>-0.01</sub>	165±10	8.3
YRG-2820T	19.5	2.5	6	8	3x2-M3	6	2	φ 3 <sup>0</sup> / <sub>-0.01</sub>	140±10	9.3
YRG-4230T	22.5	2.5	6	10	3x2-M4	8	3	φ 4 <sup>0</sup> / <sub>-0.012</sub>	235±10	10.8

## ■ 電動グリッパ基本仕様

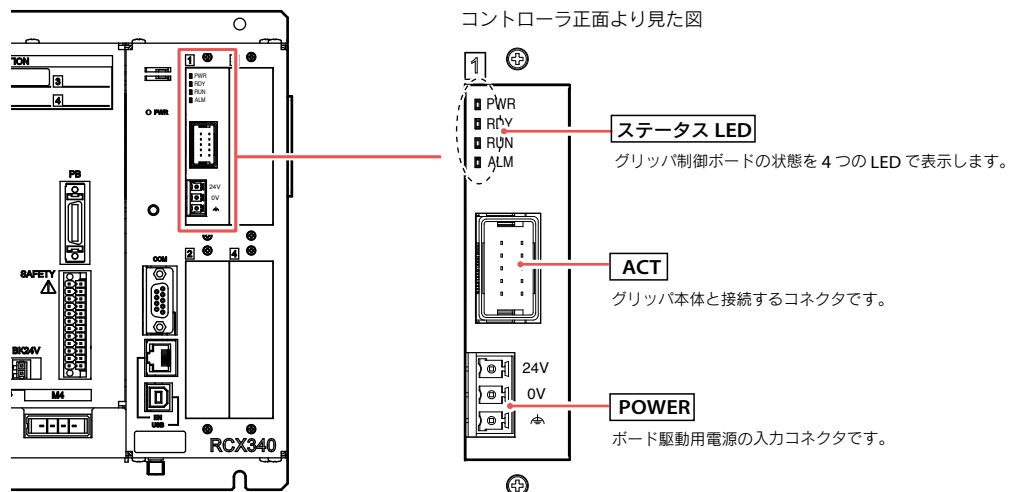
項目	仕様	
基本仕様	対応コントローラ	RCX320/RCX340
	グリッパ接続台数	最大4台
軸制御	制御方式	PTP動作
	最小設定単位	0.01mm
	位置表示単位	パルス、ミリ
	速度設定	20～100% (1%単位、プログラムで変更可能)
プログラミング	加速度設定	1～100% (1%単位、加速度パラメータによる設定)
	教示方式	MDI (座標値入力)、ダイレクトティーチ ティーチングプレーバック オフラインティーチ (外部からのデータ入力)

## ■ グリッパ制御ボード仕様

項目	仕様	
軸制御	制御軸数	1軸
	位置検出方式	光学式ロータリエンコーダ
	最小設定距離	0.01mm
	速度設定	パラメータ最高速度に対し20～100%にて設定
保護アラーム	過電流、過負荷、電圧異常、システム異常、位置偏差オーバー、フィードバックエラー etc.	
LEDステータス表示	POWER (緑)、RUN (緑)、READY (黄)、ALARM (赤)	
電源	駆動電源	DC 24V±10% 1.0A Max.

## ■ 各部名称と機能

### ■ RCX320/RCX340





# 付属品及びオプションパーツ

## YRG Series



### 標準付属品

● グリッパ制御ボード

型式	KCX-M4400-G0	RCX320
	※ 24V電源コネクタ付きの型式です。	RCX340

● グリッパ用ロボットケーブル



型式	3.5m	KCF-M4751-31	RCX320	
	5m	KCF-M4751-51		RCX340
	10m	KCF-M4751-A1		

※ グリッパ用ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。

● 中継ケーブル



型式	0.5m	KCF-M4811-11	RCX320	
	1m	KCF-M4811-21		RCX340
	1.5m	KCF-M4811-31		
	2m	KCF-M4811-41		
	2.5m	KCF-M4811-51		
	3m	KCF-M4811-61		
	3.5m	KCF-M4811-71		
4m	KCF-M4811-81			

● 24V電源コネクタ



型式	KCF-M5382-00	RCX320
		RCX340

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERO
- XX-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- ロボット
- ドリフト
- ロボット
- 電動グリッパ
- オプション

# MEMO

---

---

ユニバーサル  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

ユニバーサル  
LCM100

スカラーロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

ユニバーサル  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERO

直交ロボット  
XY-X

ピック&プレイス  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ロボット  
ボタニョナ

パルス列  
ドライバ

ロボット  
コントローラ

RCXIVY2+  
電動ドリル

オプション

## 各種情報

# INFORMATION

## CONTENTS

<p><b>ケーブル一覧</b></p> <p>ロボットケーブル一覧 ..... 684</p> <p>    単軸ロボットケーブル ..... 684</p> <p>    マルチロボットケーブル ..... 690</p> <p>    多軸ロボットケーブル ..... 692</p> <p>    スカロロボットケーブル ..... 693</p> <p>    グリッパケーブル ..... 693</p> <p>ケーブルターミナル一覧 ..... 694</p> <p>    リニアモータ単軸用(PHASER) ... 694</p> <p>    ナット回転型単軸用(N15/N18) ... 695</p> <p>    直交ロボット用(XY-X) ..... 696</p> <p>コネクタ変換ケーブル一覧 ..... 699</p> <p>    I/O制御用変換ケーブル ..... 699</p> <p><b>技術資料</b></p> <p>TRANSERVO RFタイプ</p> <p>機種選定方法 ..... 702</p> <p>    機種選定手順 ..... 702</p> <p>    慣性モーメント計算式一覧表     (慣性モーメントIの算出) ..... 703</p> <p>    負荷の種類 ..... 703</p> <p>R軸許容慣性モーメントと加速度係数 .. 704</p> <p>    慣性モーメントの求め方 ..... 704</p> <p>    慣性モーメントの計算例 ..... 705</p> <p>外部安全回路構成例 ..... 706</p> <p>    TS-X/TS-P回路例 ..... 706</p> <p>    SR1回路例 ..... 707</p> <p>    RCX240回路例 ..... 708</p> <p><b>その他情報</b></p> <p>CE仕様に関する注意点 ..... 709</p> <p>    CEマークについて ..... 709</p>	<p>EC指令への適合に対する注意事項 .. 709</p> <p>外部安全回路の構築 ..... 709</p> <p>EMC指令対応 ..... 709</p> <p>EU公用言語対応に関する注意 ..... 709</p> <p>韓国KCs仕様に関する注意点 ..... 710</p> <p>    韓国KCsについて ..... 710</p> <p>    韓国KCs対応について ..... 710</p> <p>    KCs対応ロボット一覧 ..... 710</p> <p>韓国EMC規格に関する注意点 ..... 712</p> <p>    韓国KCについて ..... 712</p> <p>    韓国KC対応について ..... 712</p> <p>    KC対応ロボット一覧 ..... 712</p> <p>    未対応機種について ..... 712</p> <p>EU RoHS指令への取り組み ..... 713</p> <p>    欧州RoHS指令「2011/65/EU」... 713</p> <p>    規制対象となる制限物質の     追加について ..... 713</p> <p>製品保証について ..... 714</p> <p>    保証の内容 ..... 714</p> <p>    保証期間 ..... 714</p> <p>    保証の除外事項 ..... 714</p> <p>    保証の適用について ..... 714</p> <p>繰り返し位置決め精度について ..... 715</p> <p>    絶対精度に関連する要因 ..... 715</p> <p>    動作パターン要因 ..... 715</p> <p>    温度要因 ..... 715</p> <p>    負荷変動要因 ..... 715</p> <p>各種サービス ..... 716</p> <p>    WEBサイトのご案内 ..... 716</p> <p>    マニュアルのご案内 ..... 716</p> <p>    技術相談/サービス対応 ..... 716</p>	<p><b>販売終了モデルと修理対応期限</b></p> <p>YA-RJ ..... 722</p> <p>YA-R3F ..... 723</p> <p>YA-R5F ..... 724</p> <p>YA-R5LF ..... 725</p> <p>YA-R6F ..... 726</p> <p>YA-U5F ..... 727</p> <p>YA-U10F ..... 728</p> <p>YA-U20F ..... 729</p> <p>RCX221/RCX222 ..... 732</p> <p>RCX240/RCX240S ..... 740</p>
-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

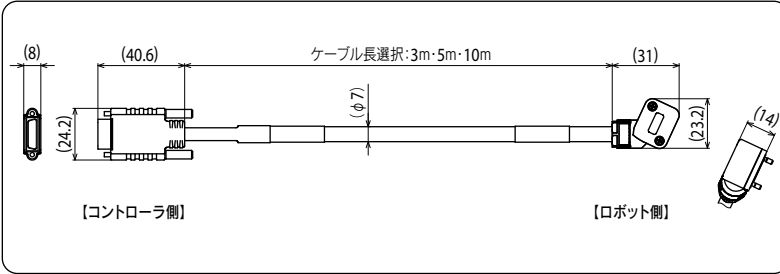
# ロボットケーブル一覧

ロボットケーブルとは、ロボットとコントローラを繋ぐケーブルです。

## ■ 単軸ロボットケーブル

### YHX用ケーブル

#### 【エンコーダ線 (GXシリーズ共通)】



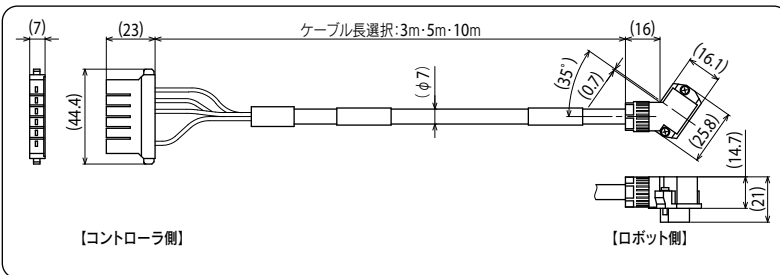
#### 後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3R	KES-M4751-30
5m	GXCC-ENC-R5R	KES-M4751-50
10m	GXCC-ENC-R10R	KES-M4751-A0

#### 前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3F	KES-M4755-30
5m	GXCC-ENC-R5F	KES-M4755-50
10m	GXCC-ENC-R10F	KES-M4755-A0

#### 【動力線 (GX05 / GX05L / GX07)】

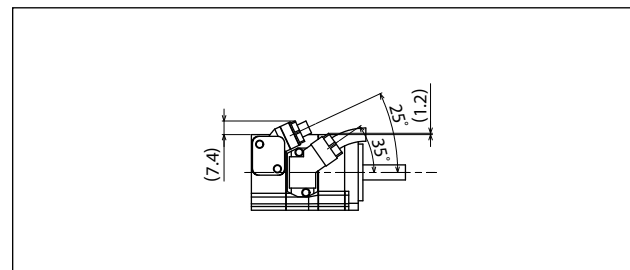
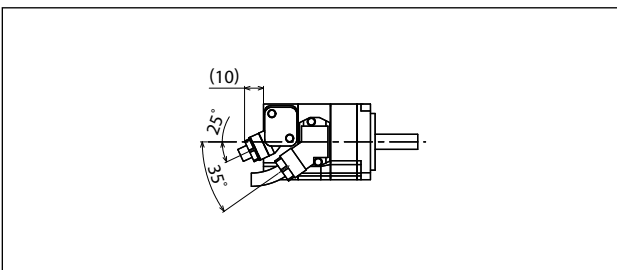


#### 後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW40-R3R	KES-M4752-30
5m	GXCC-UVW40-R5R	KES-M4752-50
10m	GXCC-UVW40-R10R	KES-M4752-A0

#### 前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW40-R3F	KES-M4756-30
5m	GXCC-UVW40-R5F	KES-M4756-50
10m	GXCC-UVW40-R10F	KES-M4756-A0



LCMR200

GX

LCM100

YK-X

Robonity

PHASER

FLIP-X

TRANSERO

XY-X

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

INFORMATION

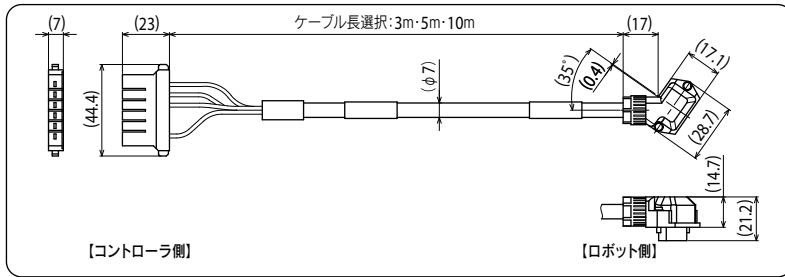
CABLE

TECHNICAL

INFORMATION

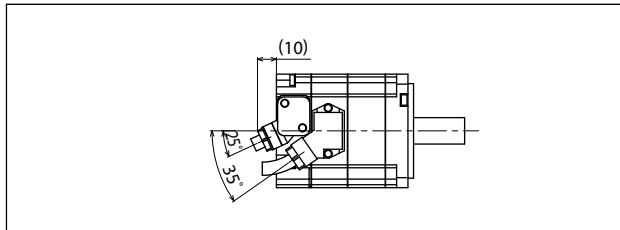
DISCONTINUED

【動力線 (GX10 / GX12)】



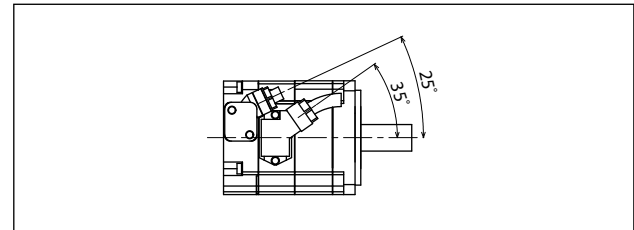
後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW60-R3R	KES-M4753-30
5m	GXCC-UVW60-R5R	KES-M4753-50
10m	GXCC-UVW60-R10R	KES-M4753-A0

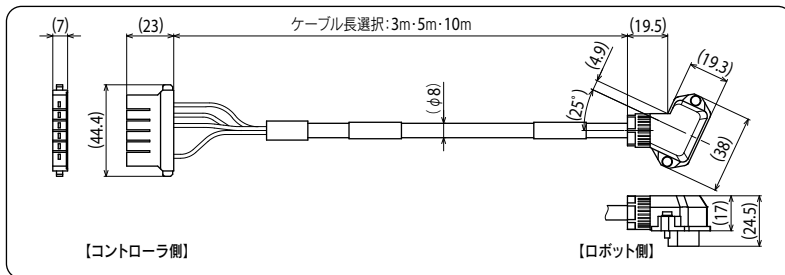


前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW60-R3F	KES-M4757-30
5m	GXCC-UVW60-R5F	KES-M4757-50
10m	GXCC-UVW60-R10F	KES-M4757-A0

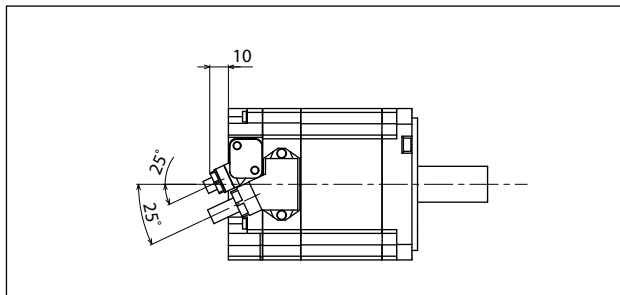


【動力線 (GX16 / GX20)】



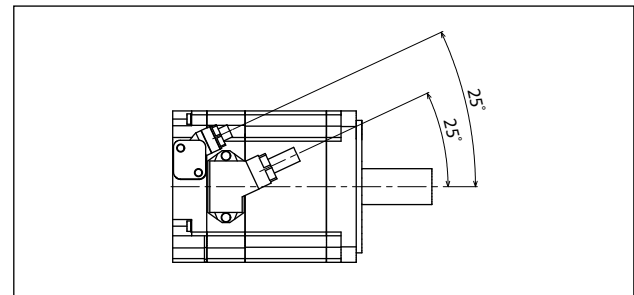
後方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW80-R3R	KES-M4754-30
5m	GXCC-UVW80-R5R	KES-M4754-50
10m	GXCC-UVW80-R10R	KES-M4754-A0



前方 取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW80-R3F	KES-M4758-30
5m	GXCC-UVW80-R5F	KES-M4758-50
10m	GXCC-UVW80-R10F	KES-M4758-A0



二アキスケーブル  
LCMR200  
 単軸ロボット  
GX  
 二アキスケーブル  
LCM100  
 二アキスケーブル  
YK-X  
 単軸ロボット  
Robonity  
 二アキスケーブル  
PHASER  
 単軸ロボット  
FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
TRANSERO  
 直交ロボット  
XY-X  
 ヒック&スレーブ  
YP-X  
 クリーン  
CLEAN  
 コントローラ  
CONTROLLER  
 各種情報  
INFORMATION  
 ケーブル一覧  
CABLE  
 技術資料  
TECHNICAL  
 その他情報  
INFORMATION  
 販売終了モデル  
DISCONTINUED

# ロボットケーブル一覧

## TS-S/TS-S2/TS-SD用ケーブル

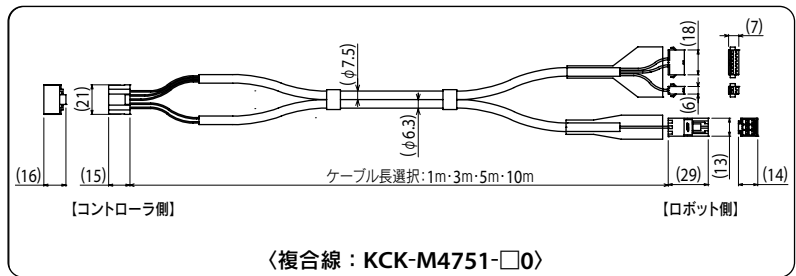
### 【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ TRANSERVO

セット型式	複合線	単品型式
—		KCK-M4751-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
1	1m
3	3m
5	5m
A	10m



## TS-S2S用ケーブル

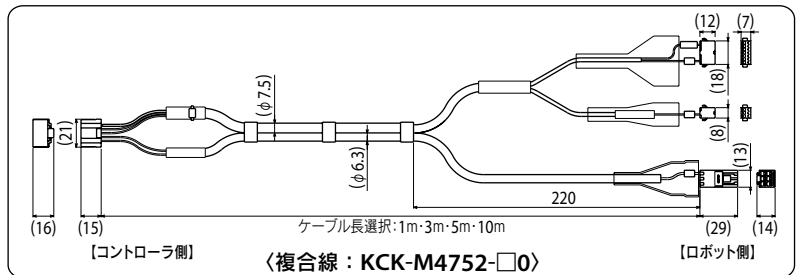
### 【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ TRANSERVO  
(RFタイプ センサー仕様)

セット型式	複合線	単品型式
—		KCK-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
1	1m
3	3m
5	5m
A	10m



## TS-X用ケーブル

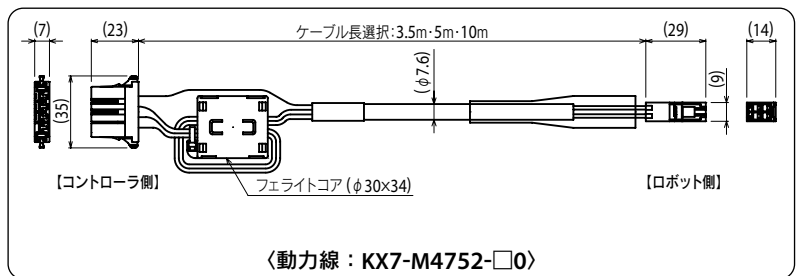
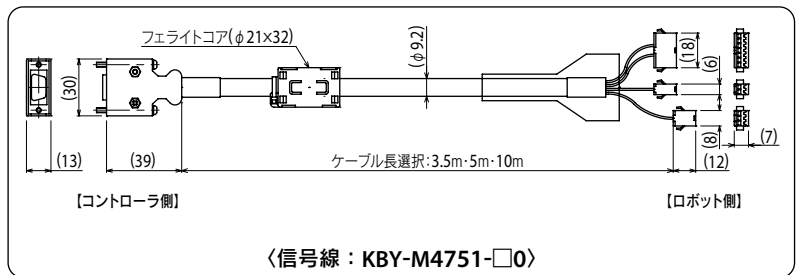
### 【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ FLIP-X

セット型式	信号線	単品型式
KBY-M4710-□0	信号線	KBY-M4751-□0
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



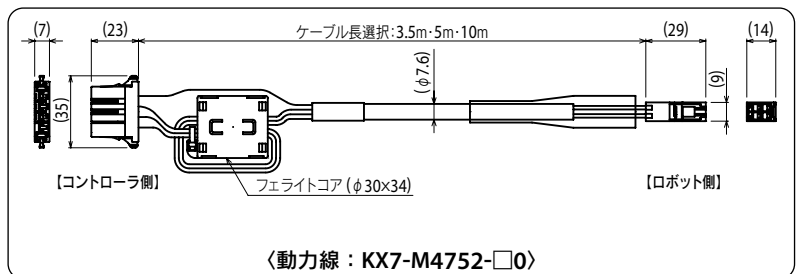
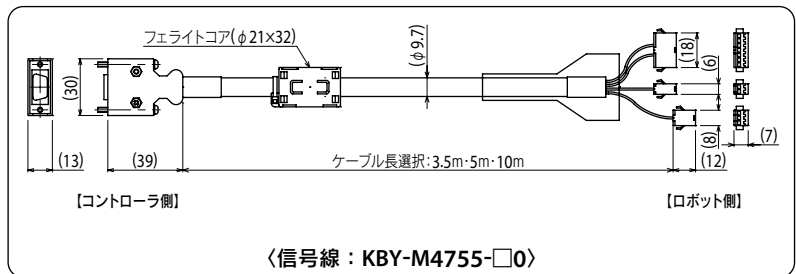
### 【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ FLIP-X

セット型式	信号線	単品型式
KBY-M4720-□0	信号線	KBY-M4755-□0
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



**TS-P用ケーブル**

**【標準ケーブル】**

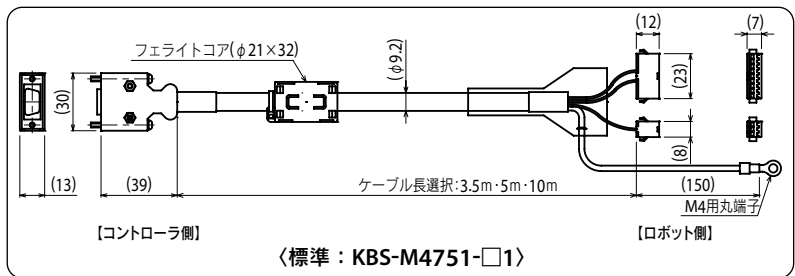
接続ロボット ▷ PHASER

セット型式	単品型式	
KBS-M4710-□0	信号線	KBS-M4751-□1
	動力線	KAU-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

**【信号線】**



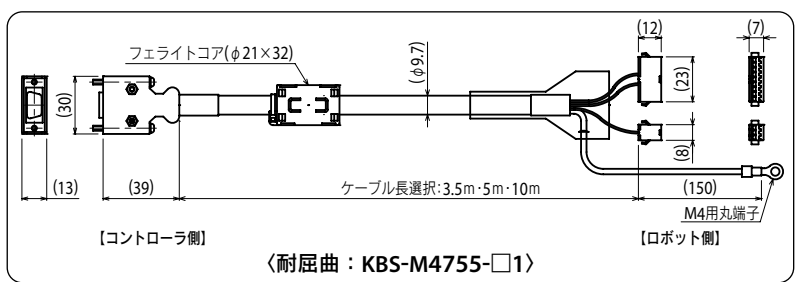
**【耐屈曲ケーブル】**

接続ロボット ▷ PHASER

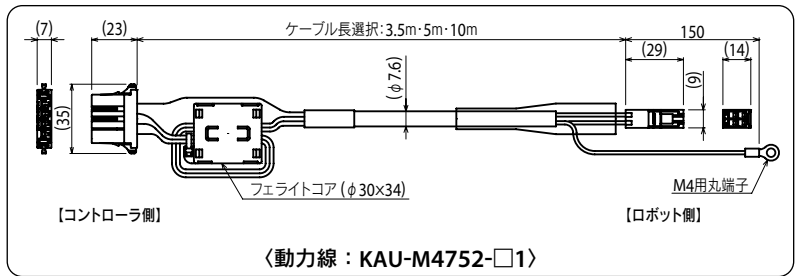
セット型式	単品型式	
KBS-M4720-□0	信号線	KBS-M4755-□1
	動力線	KAU-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



**【動力線】**



**RDV-X用ケーブル(ブレーキ無し仕様)**

**【標準ケーブル】**

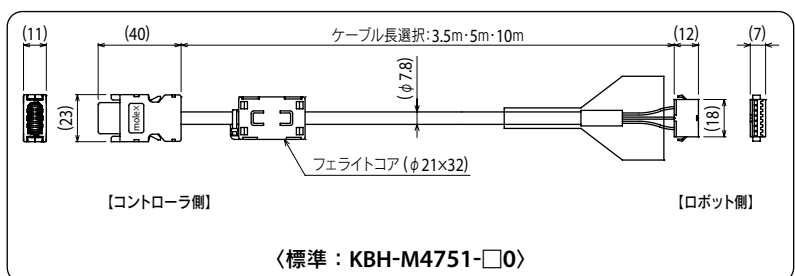
接続ロボット ▷ FLIP-X

セット型式	単品型式	
KEF-M4710-□0	信号線	KBH-M4751-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

**【信号線】**



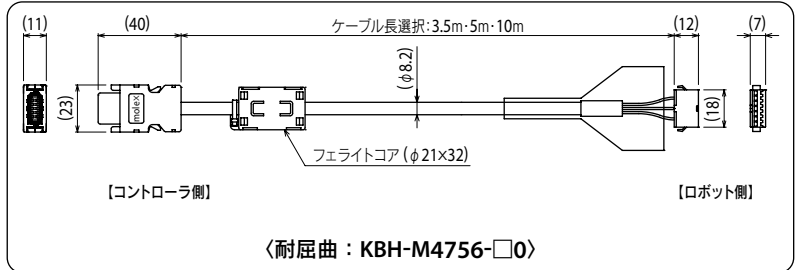
**【耐屈曲ケーブル】**

接続ロボット ▷ FLIP-X

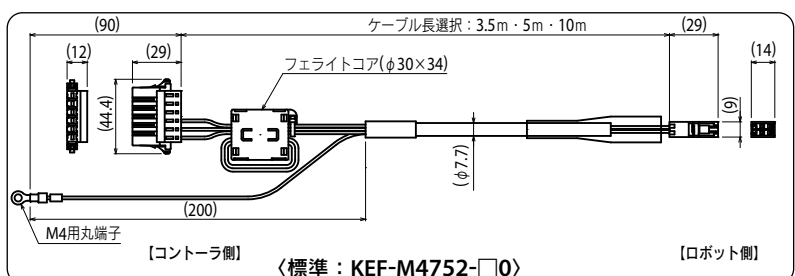
セット型式	単品型式	
KEF-M4730-□0	信号線	KBH-M4756-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



**【動力線】**



# ロボットケーブル一覧

## RDV-X用ケーブル(ブレーキ・センサー付き仕様)

### 【標準ケーブル】

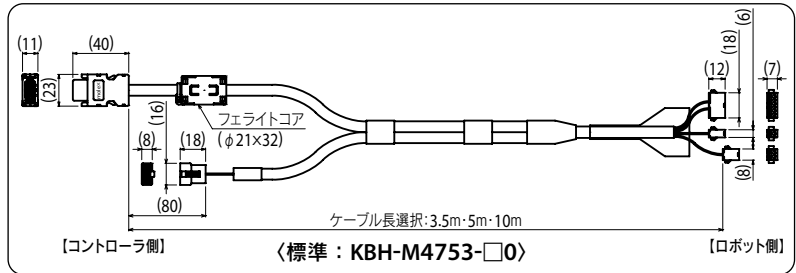
接続ロボット ▷ FLIP-X

セット型式	単品型式	
KEF-M4720-□0	信号線	KBH-M4753-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	ORG、BK線	KBH-M4421-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

### 【信号線】



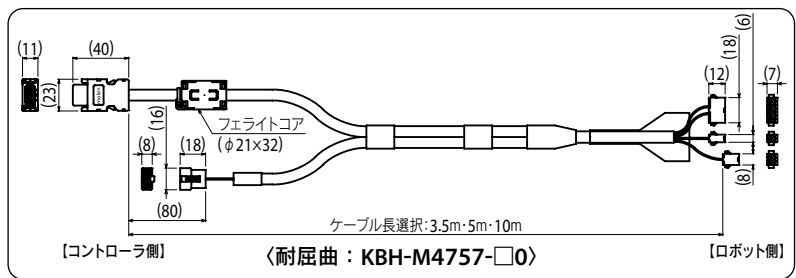
### 【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ FLIP-X

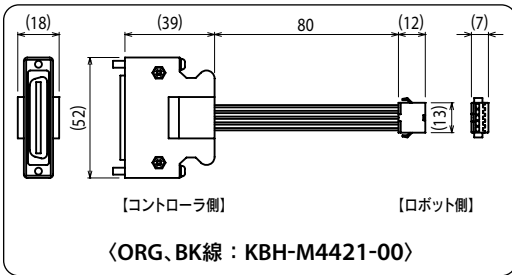
セット型式	単品型式	
KEF-M4740-□0	信号線	KBH-M4757-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	ORG、BK線	KBH-M4421-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

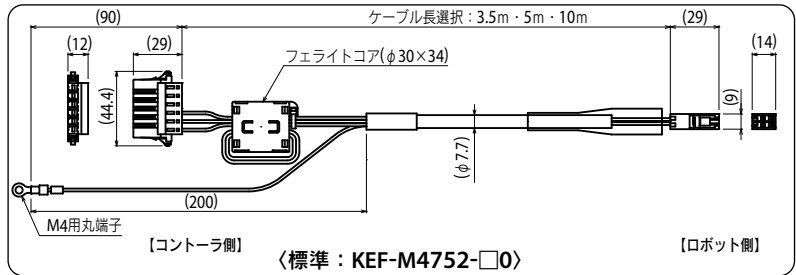
□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



### 【ORG、BK線】



### 【動力線】



## RDV-P用ケーブル

### 【標準ケーブル】

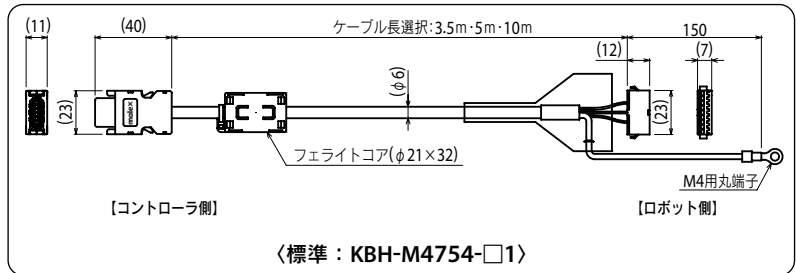
接続ロボット ▷ PHASER

セット型式	単品型式	
KEF-M4711-□0	信号線	KBH-M4754-□1
	動力線	KEF-M4755-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

### 【信号線】



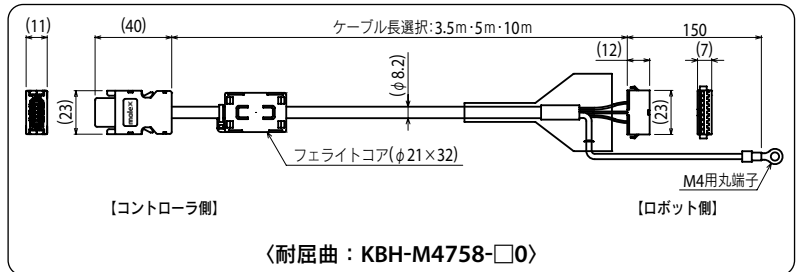
### 【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ PHASER

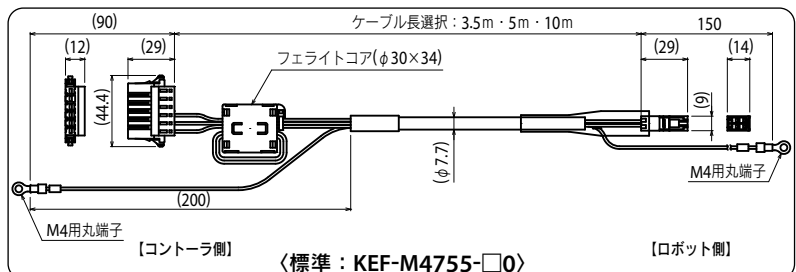
セット型式	単品型式	
KEF-M4712-□0	信号線	KBH-M4758-□0
	動力線	KEF-M4755-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



### 【動力線】





LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
スワロロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スチーヴ  
YP-X  
クリーン  
CONROLLER  
各種情報  
CABLE  
技術資料  
INFORMATION  
その他情報  
DISCONTINUED

SR1-X用ケーブル

【標準ケーブル】

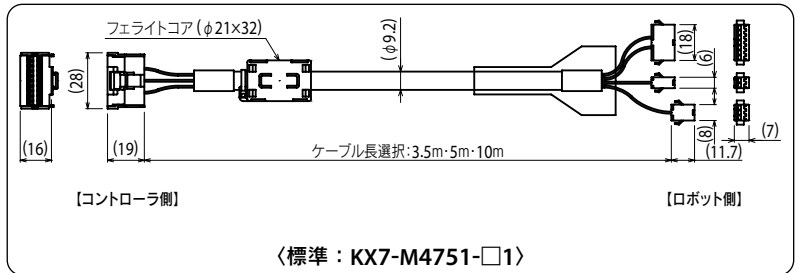
接続ロボット ▷ FLIP-X

セット型式	単品型式	
KX7-M4710-□0	信号線	KX7-M4751-□1
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】



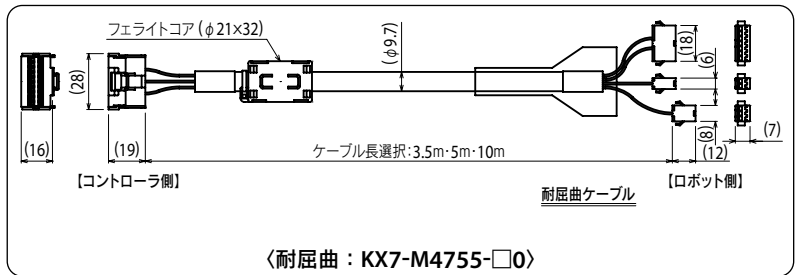
【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ FLIP-X

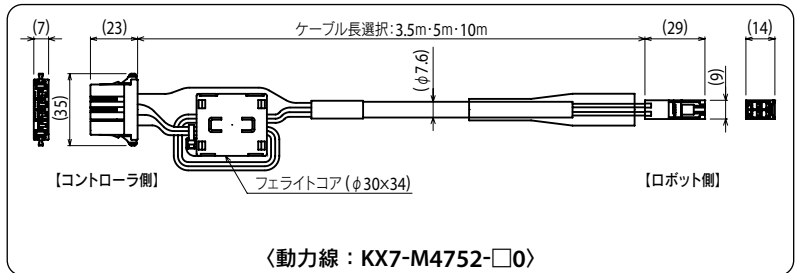
セット型式	単品型式	
KX7-M4720-□0	信号線	KX7-M4755-□0
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



【動力線】



SR1-P用ケーブル

【標準ケーブル】

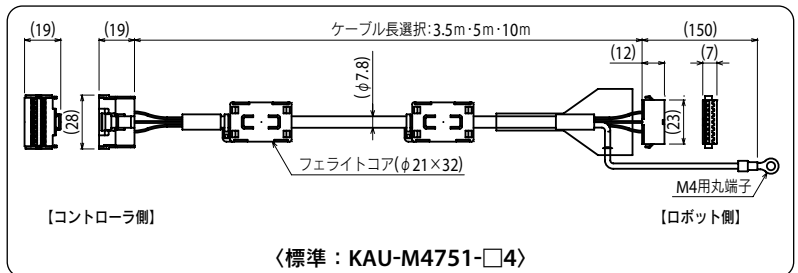
接続ロボット ▷ PHASER

セット型式	単品型式	
KAU-M4710-□0	信号線	KAU-M4751-□4
	動力線	KAU-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】



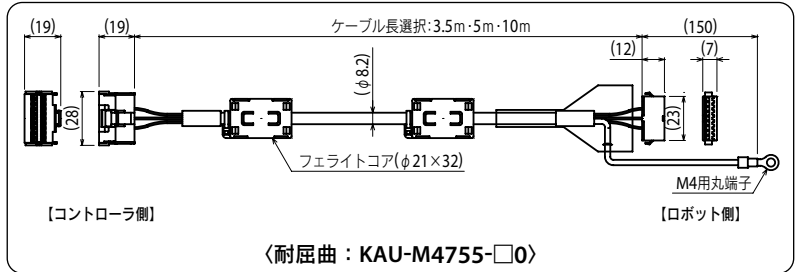
【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ PHASER

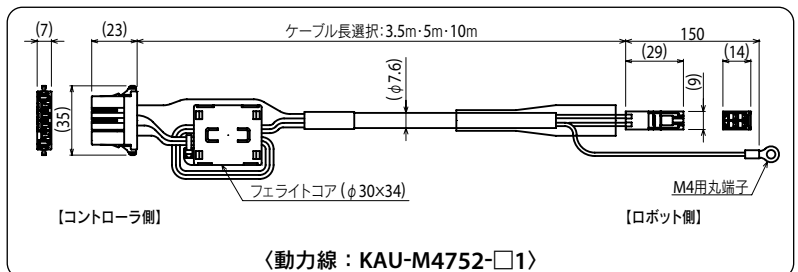
セット型式	単品型式	
KAU-M4720-□0	信号線	KAU-M4755-□0
	動力線	KAU-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



【動力線】





2軸マルチロボット用ケーブル

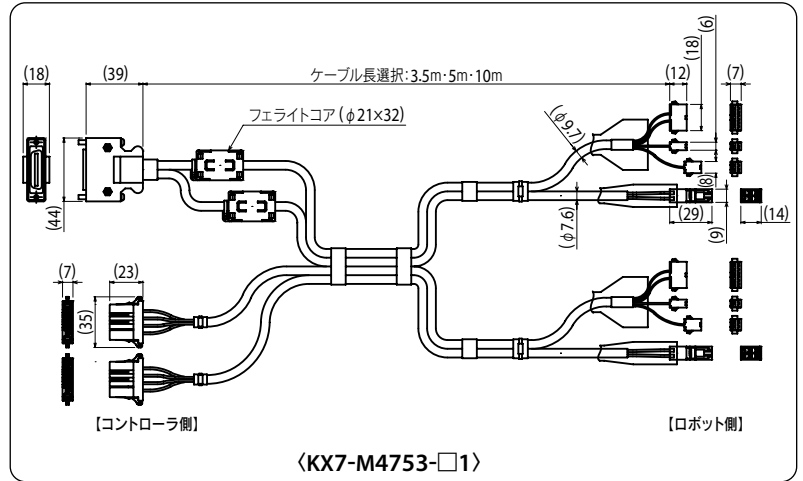
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ RCX221/RCX222  
RCX240/RCX320/RCX340  
DRCX

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
FLIP-X	FLIP-X	KX7-M4753-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



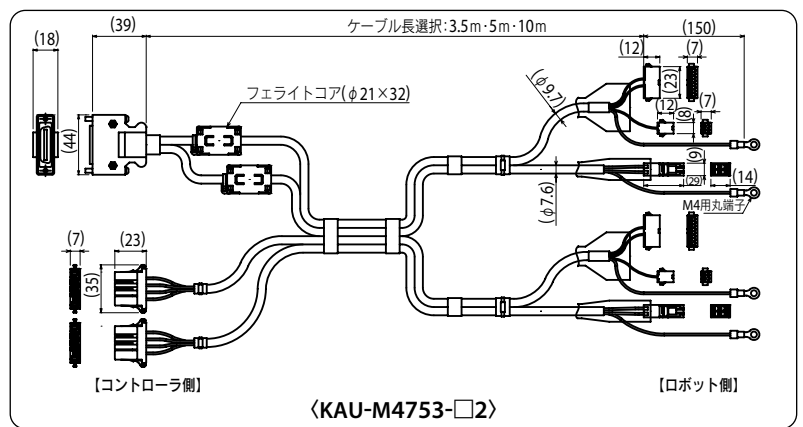
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ RCX221/RCX240

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
PHASER	PHASER	KAU-M4753-□2

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



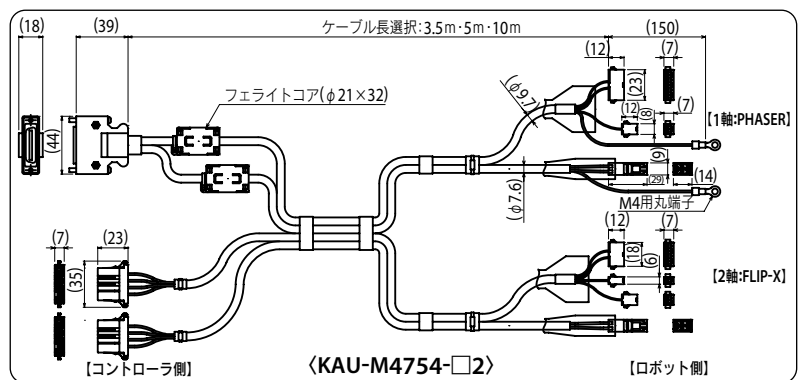
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ RCX221/RCX240

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
PHASER	FLIP-X	KAU-M4754-□2

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



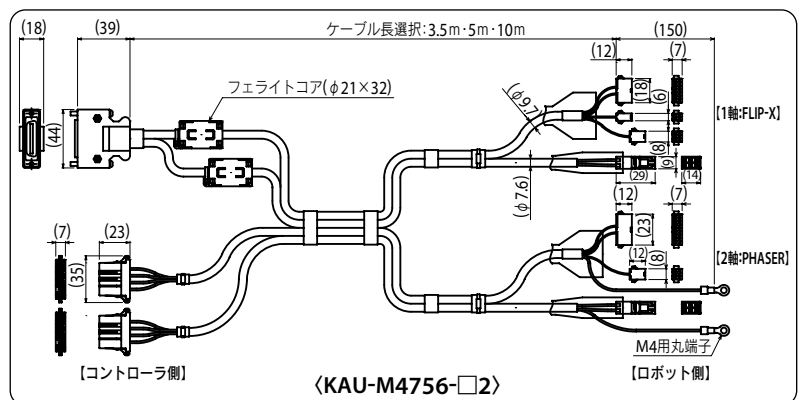
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ RCX221/RCX240

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
FLIP-X	PHASER	KAU-M4756-□2

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



## ■ 多軸ロボットケーブル

### 直交2軸用ケーブル

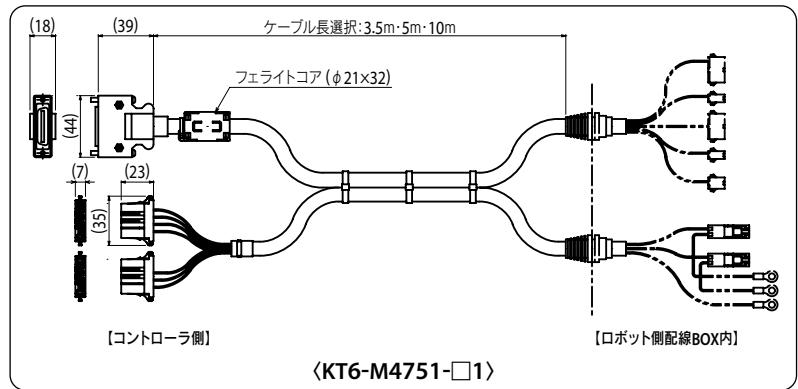
**【標準ケーブル】**

接続コントローラ ▷ **DRCX/RCX222/  
RCX320/RCX340**

型式 **KT6-M4751-□1**

※型式中の□内の表記については、  
右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



### 直交3軸用ケーブル

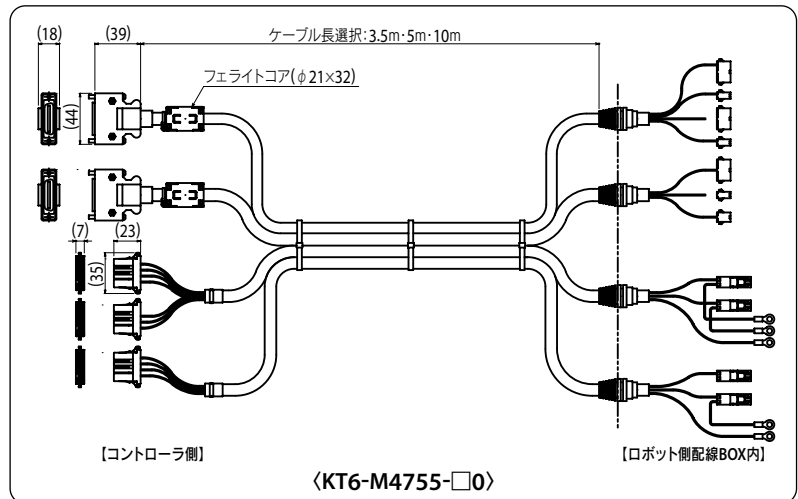
**【標準ケーブル】**

接続コントローラ ▷ **RCX142/RCX240/RCX340**

型式 **KT6-M4755-□0**

※型式中の□内の表記については、  
右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



### 直交4軸用ケーブル

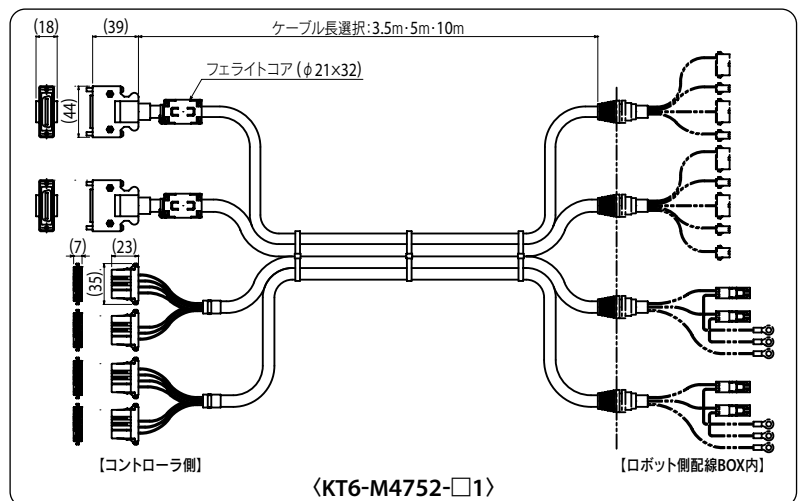
**【標準ケーブル】**

接続コントローラ ▷ **RCX142/RCX240/RCX340**

型式 **KT6-M4752-□1**

※型式中の□内の表記については、  
右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



## ■ スカラロボットケーブル

※ スカラロボット用のロボットケーブルは、コネクタサイズはすべて同じですが、機種により型式が異なります。

### 【標準ケーブル】

- 接続ロボット ▷ ・ YK-XG (YK120XG/YK150XG/YK180XG を除く)  
 ・ YK-XGS  
 ・ YK-TW  
 ・ YK400XR/YK-XE

ケーブル長	型式
3.5m	KBF-M6211-00
5m	KBF-M6211-10
10m	KBF-M6211-20

- 接続ロボット ▷ ・ YK120XG  
 ・ YK150XG  
 ・ YK180XG

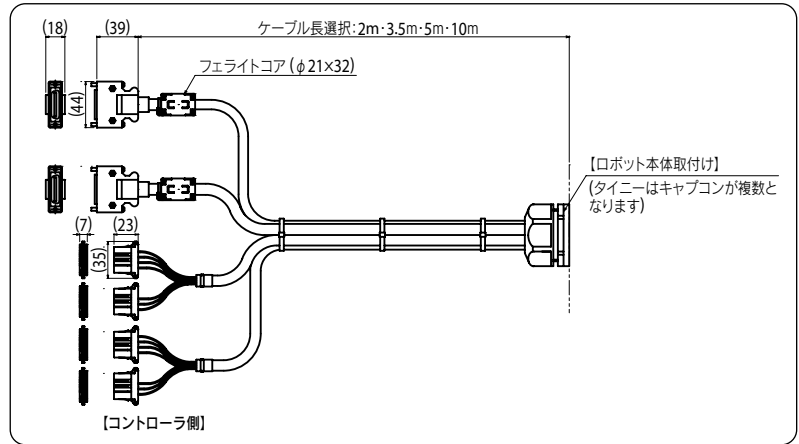
ケーブル長	型式
2m	KCB-M6211-31
3.5m	KCB-M6211-01
5m	KCB-M6211-11
10m	KCB-M6211-21

- 接続ロボット ▷ ・ YK-XGP  
 ・ YK-XGC

ケーブル長	型式
3.5m	KDP-M6211-00
5m	KDP-M6211-10
10m	KDP-M6211-20

- 接続ロボット ▷ ・ YK-XC (大型)  
 ・ YK-XS  
 ・ YK-XP

ケーブル長	型式
3.5m	KN3-M6211-00
5m	KN3-M6211-10
10m	KN3-M6211-20



- 接続ロボット ▷ ・ YK180X  
 ・ YK220X  
 ・ YK180XC  
 ・ YK220XC

- 接続ロボット ▷ ・ YK1200X

ケーブル長	型式
3.5m	KN6-M6211-00
5m	KN6-M6211-10
10m	KN6-M6211-20

ケーブル長	型式
3.5m	KBE-M6211-00
5m	KBE-M6211-10
10m	KBE-M6211-20

## ■ グリッパケーブル

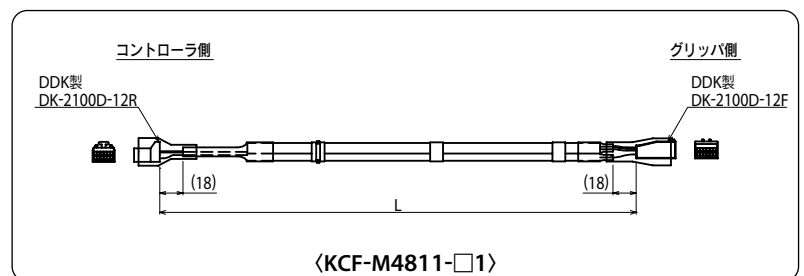
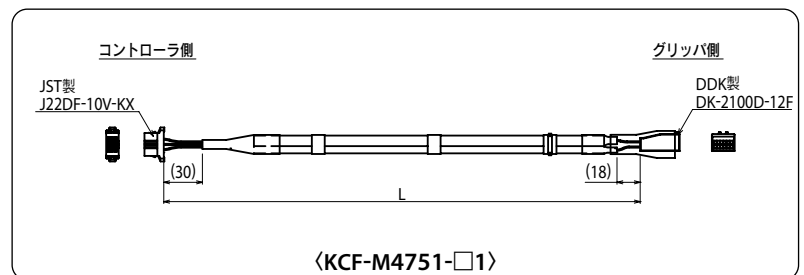
### ● ロボットケーブル 【耐屈曲ケーブル】

ケーブル長	型式
3.5m	KCF-M4751-31
5m	KCF-M4751-51
10m	KCF-M4751-A1

### ● 中継ケーブル 【耐屈曲ケーブル】

型式	KCF-M4811-□1							
□内	1	2	3	4	5	6	7	8
長さ (m)	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4

※ ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

# ケーブルターミナル一覧

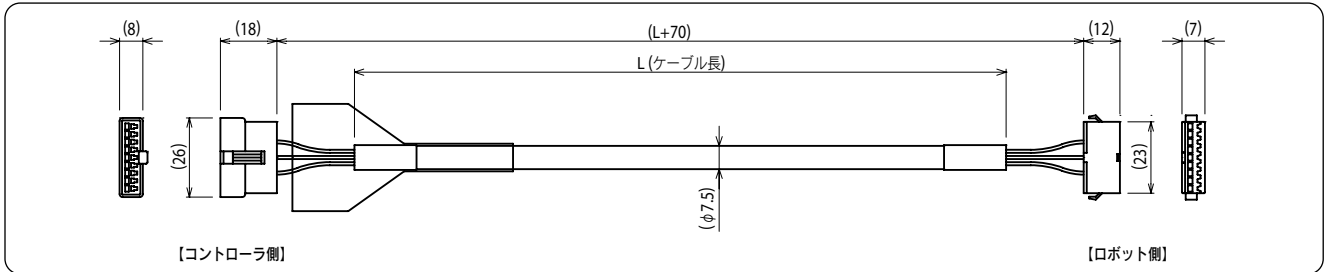
ケーブルペア用配線など、ロボットケーブル～ロボット本体間の中継用ケーブルです。

## ■ リニアモータ単軸用(PHASER)

●信号線 (350mm～1450mm) ※MRタイプ/MFタイプ共通

型式	KAU-M4812-□1
----	--------------

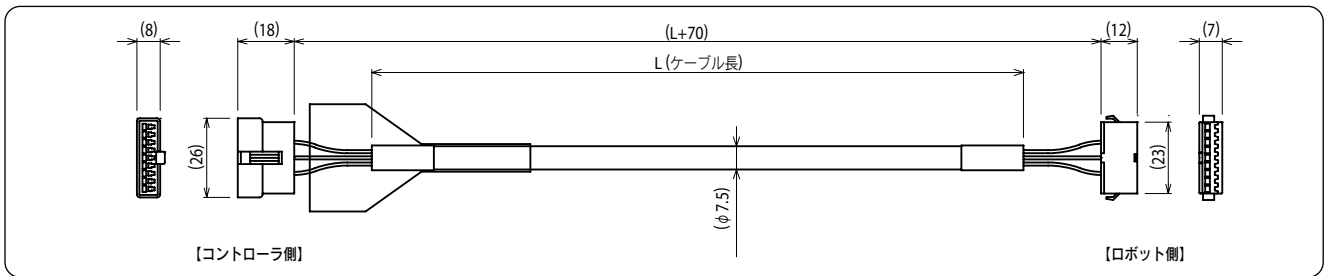
□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
長さ (mm)	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450



●信号線 (1500mm～2600mm) ※MRタイプ/MFタイプ共通

型式	KBD-M4812-□1
----	--------------

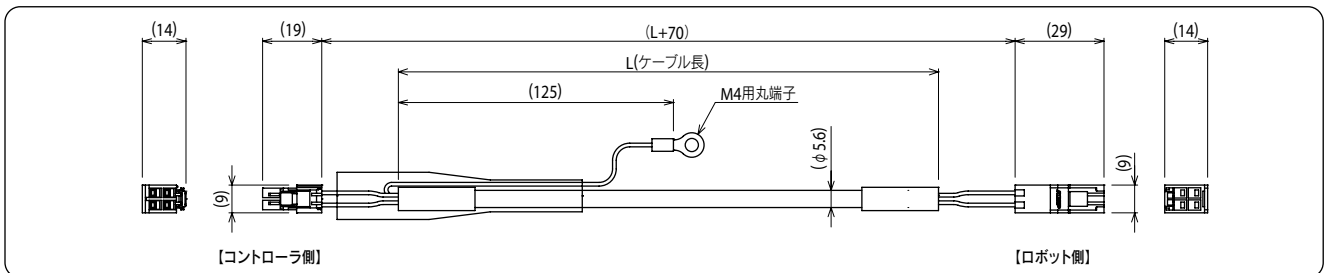
□内	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	G	J
長さ (mm)	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600



●動力線 (350mm～1450mm) ※MRタイプ/MFタイプ共通

型式	KAU-M4813-□0
----	--------------

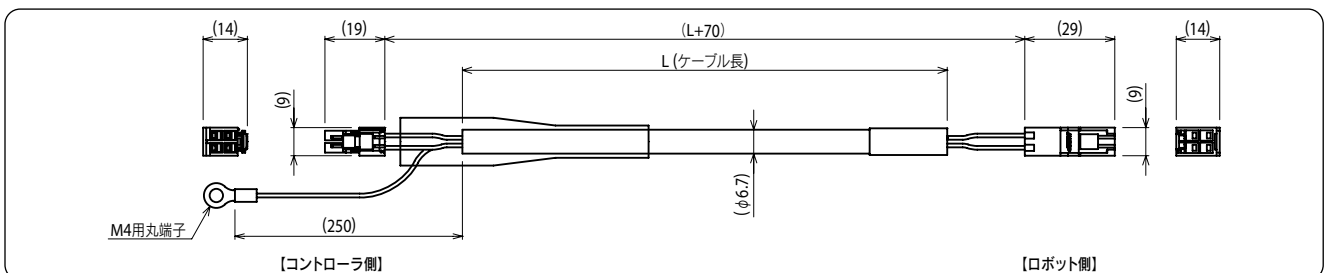
□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
長さ (mm)	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450



●動力線 (1500mm～2600mm) ※MRタイプの場合は使用不可

型式	KBD-M4813-□0
----	--------------

□内	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	G	M
長さ (mm)	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600

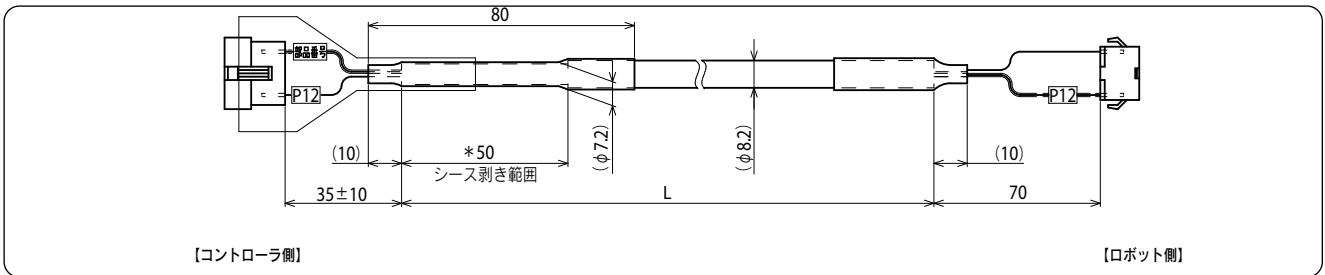


# ■ ナット回転型単軸用 (N15/N18)

## ● 信号線 (600mm ~ 2000mm)

型式 KBL-M4811-□0

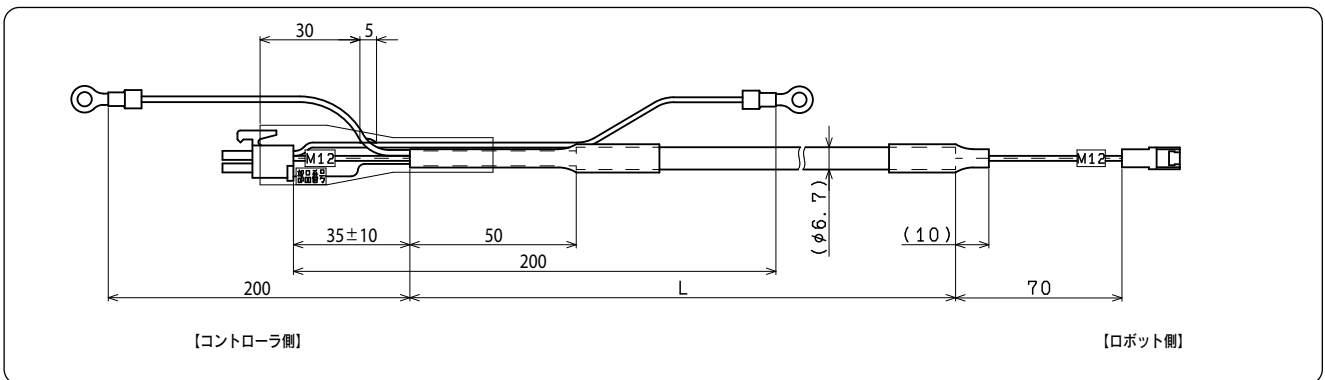
□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
長さ (mm)	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000



## ● 動力線 (600mm ~ 2000mm)

型式 KBL-M4813-□1

□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
長さ (mm)	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000



ユニコパワースタール  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニコパワースタール  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニコパワースタール  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スライネス  
YP-X  
クリーン  
CLEAN  
コントローラ  
CONTROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
ケーブル一覧  
CABLE  
技術資料  
TECHNICAL  
その他情報  
INFORMATION  
販売終了モデル  
DISCONTINUED

## ■ 直交ロボット用 (XY-X)

### 標準仕様 (フードなし)

ロボット	区分	1軸用	2軸用	BK	ORG	部品番号
直交用	信号線	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	KT8-M4816-□0
		<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	KT8-M4811-□1
			<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	KT8-M4817-□0
			<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	KT8-M4812-□1
	動力線	<input type="radio"/>				KT8-M4813-□1
			<input type="radio"/>			KT8-M4814-□1

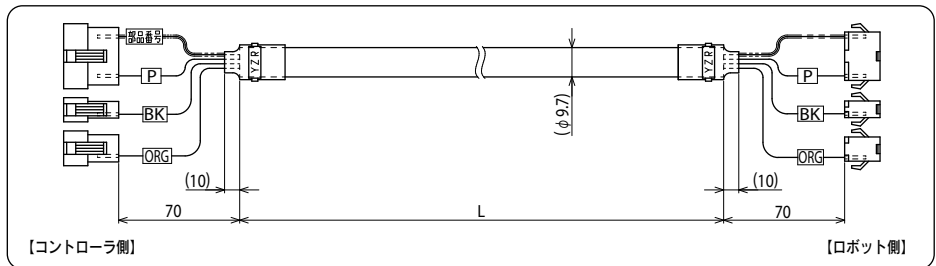
※原点センサ仕様の場合の信号線は、ORG線付きを選択してください。

※PXYx、NXYには対応していません。これらの機種をお使いの場合は別途お問い合わせください。

□内	1	2	3	5	6	7	8	9	A	C	D	E	F	G	H	K	L	M	N	P	R	T	U	V	W	Y
長さ (mm)	300	400	450	550	600	650	700	750	800	900	950	1000	1050	1100	1150	1250	1300	1400	1500	1700	1900	2300	2500	2700	2900	3100

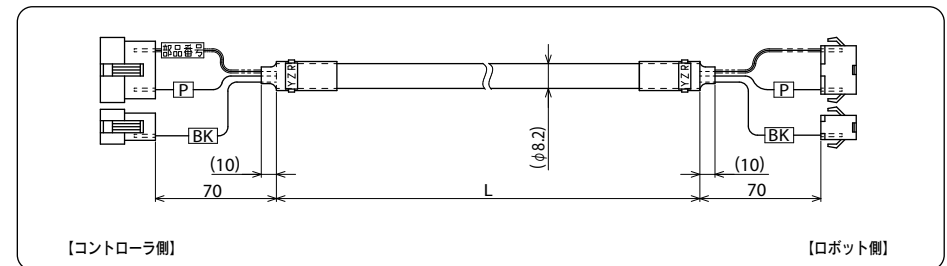
#### ● 信号線

型式 KT8-M4816-□0



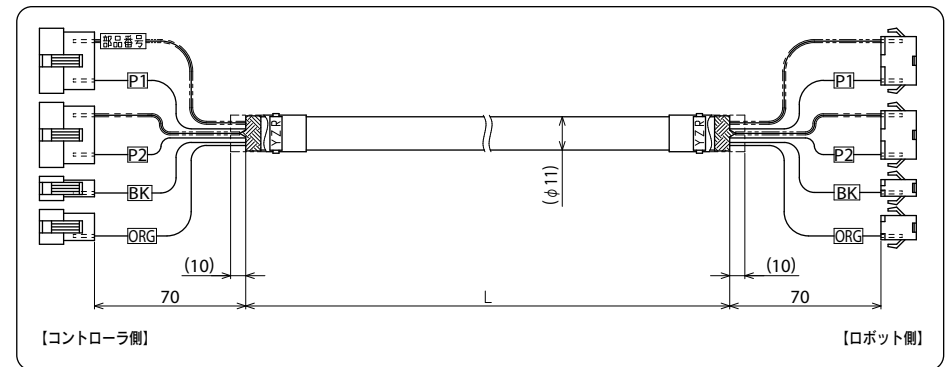
#### ● 信号線

型式 KT8-M4811-□1



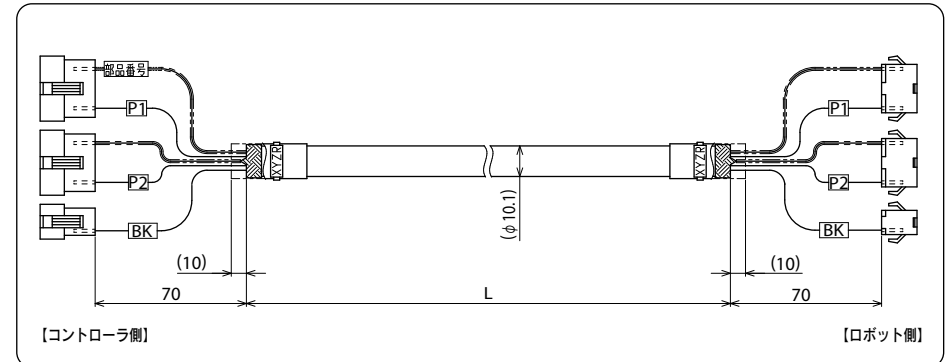
#### ● 信号線

型式 KT8-M4817-□0



#### ● 信号線

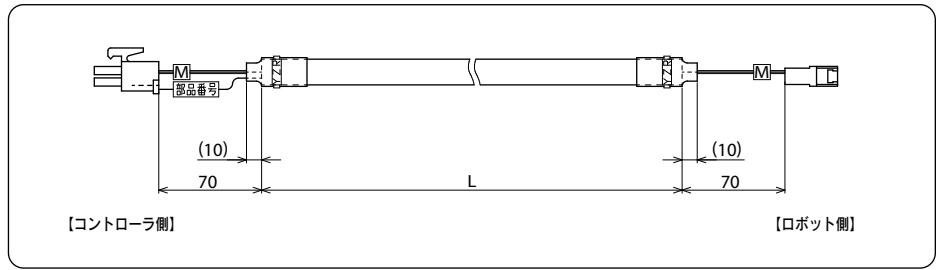
型式 KT8-M4812-□1





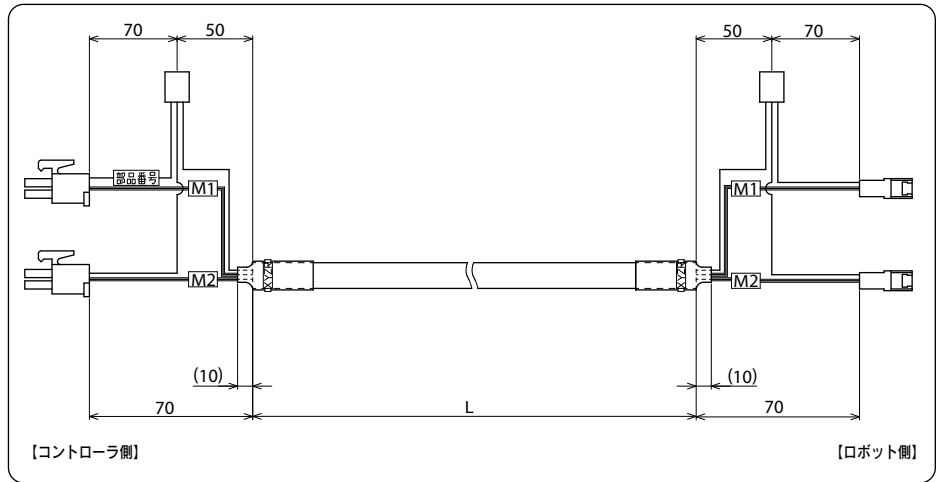
●動力線

型式	KT8-M4813-□1
----	--------------



●動力線

型式	KT8-M4814-□1
----	--------------



特注仕様(両側フード付き)

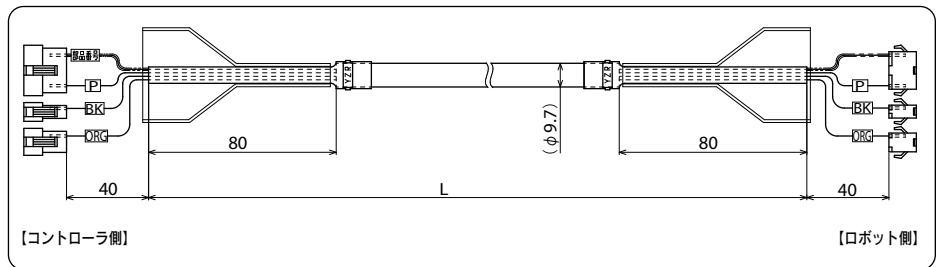
ロボット	区分	1軸用	2軸用	BK	ORG	部品番号
直交用	信号線	<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	S016-M6116-□0
		<input type="radio"/>		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	S00K-M0004-□5
			<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	S024-M2843-□0
			<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		S024-M2838-□0
	動力線	<input type="radio"/>				S00K-M0005-□2
			<input type="radio"/>			S024-M2853-□0

※フード付きは特注品のため納期は別途お問い合わせください。  
 ※PXYx、NXY には対応していません。これらの機種をお使いの場合は別途お問い合わせください。

□内長さ (mm)	1	2	3	5	6	7	8	9	A	C	D	E	F	G	H	K	L	M	N	P	R	T	U	V	W	Y
	300	400	450	550	600	650	700	750	800	900	950	1000	1050	1100	1150	1250	1300	1400	1500	1700	1900	2300	2500	2700	2900	3100

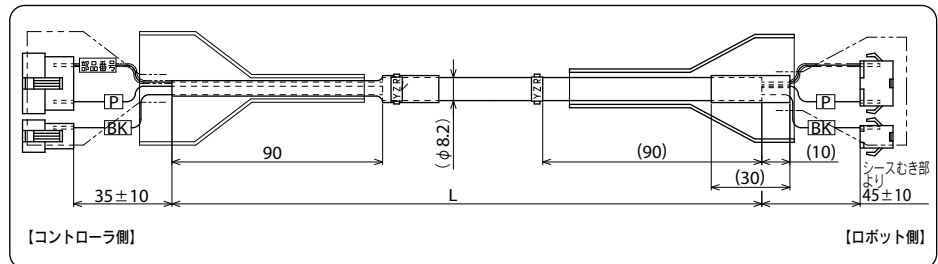
●信号線

型式	S016-M6116-□0
----	---------------



●信号線

型式	S00K-M0004-□5
----	---------------

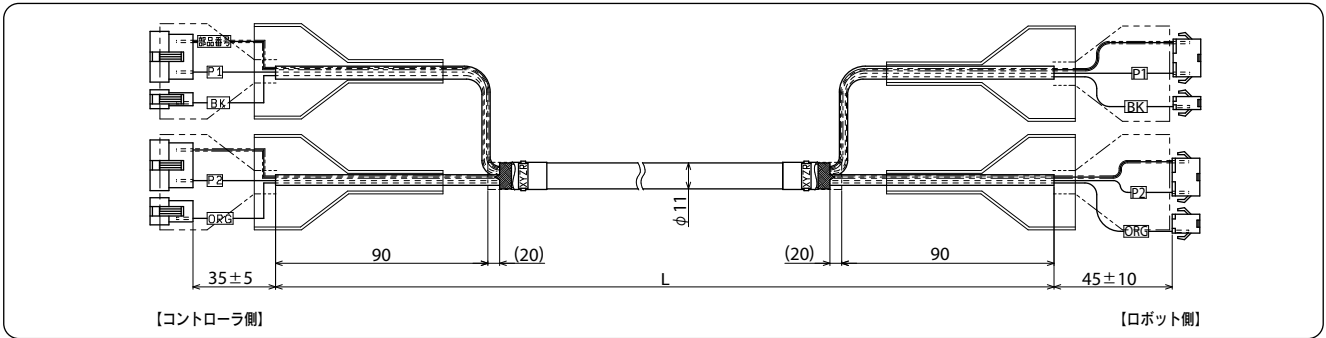


二軸ケーブル  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 二軸ケーブル  
 LCM100  
 スカラロボット  
 YK-X  
 単軸ロボット  
 Robonty  
 二軸単軸ロボット  
 PHASER  
 単軸ロボット  
 FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
 TRANSERO  
 直交ロボット  
 XY-X  
 ヒック&スリベス  
 YP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 ケーブル一覧  
 CABLE  
 技術資料  
 TECHNICAL  
 その他情報  
 INFORMATION  
 販売終了モデル  
 DISCONTINUED

# ケーブルターミナル一覧

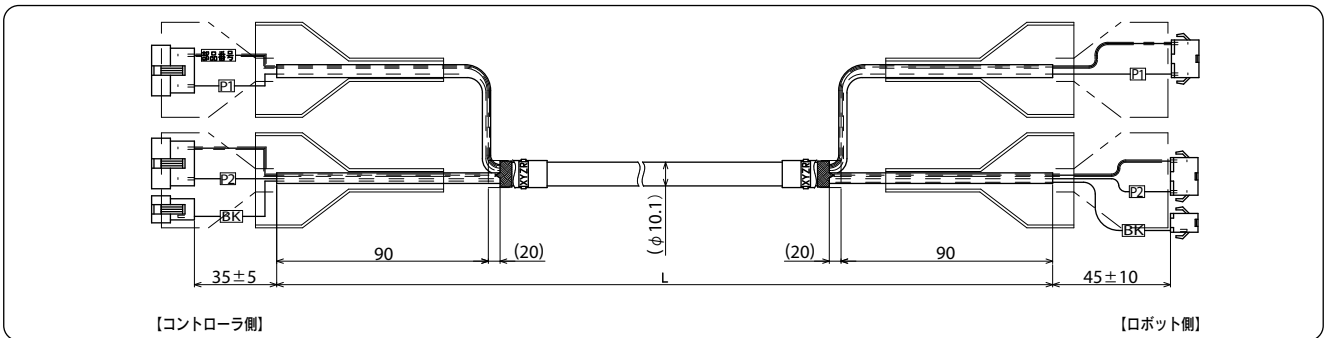
## ●信号線

型式 S024-M2843-□0



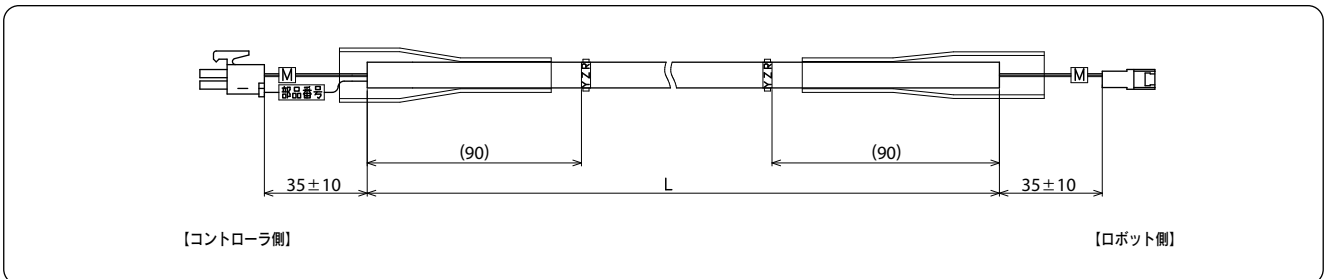
## ●信号線

型式 S024-M2838□0



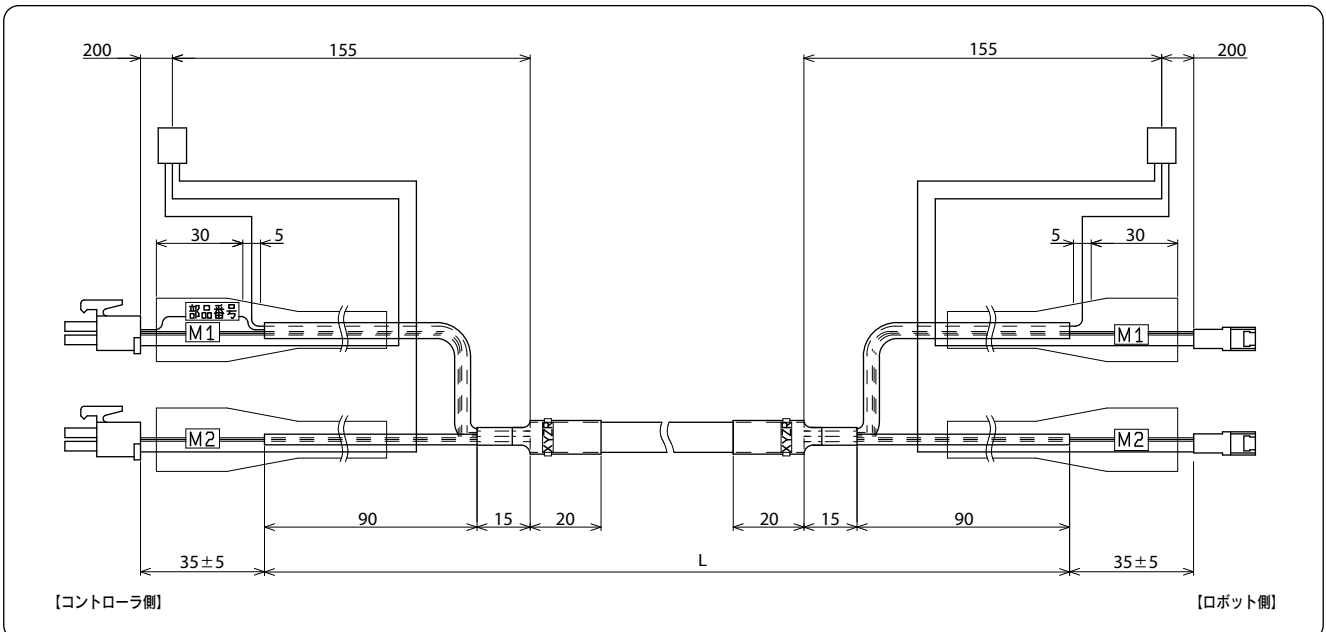
## ●動力線

型式 S00K-M0005-□2



## ●動力線

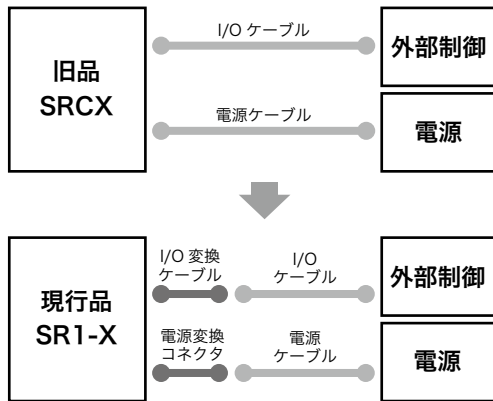
型式 S024-M2853-□0



# コネクタ変換ケーブル一覧

## I/O制御用変換ケーブル

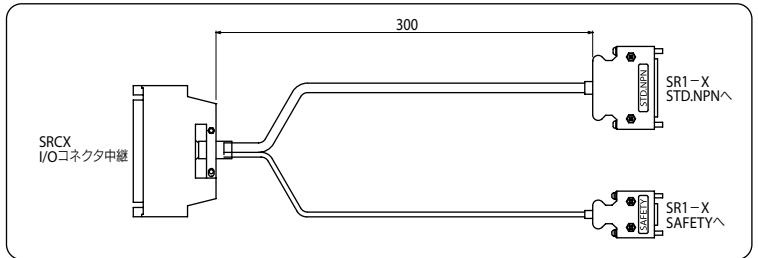
### SRCX → SR1-X



SRCXでご使用していただいたシステムをSR1-Xに変更する時に、SRCX用のコネクタをそのまま接続できる変換ケーブル。

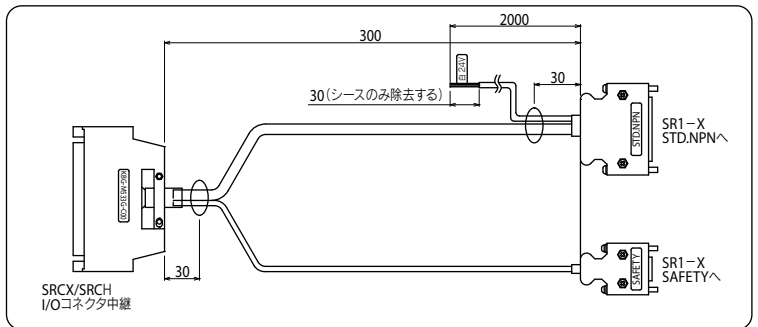
#### ●I/Oコネクタ変換ケーブル

【SRCXにて外部24V電源を使用している場合】



型式 KBG-M533G-B0

【SRCXにて内部24V電源を使用している場合】



※外部からの24V電源を入力する必要があります。

型式 KBG-M533G-C0

#### ●電源変換コネクタ

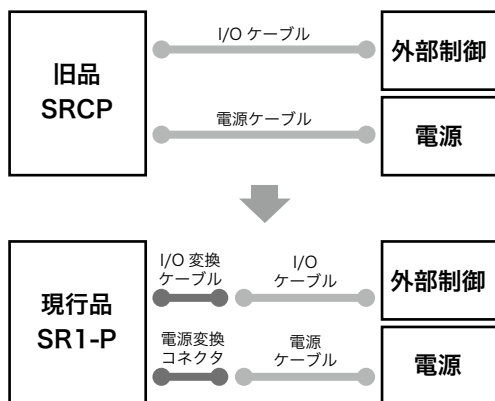
丸端子ハーネスから専用コネクタへ変換

型式 KX0-M53E0-00

#### ●コントローラ取り付け用ステー

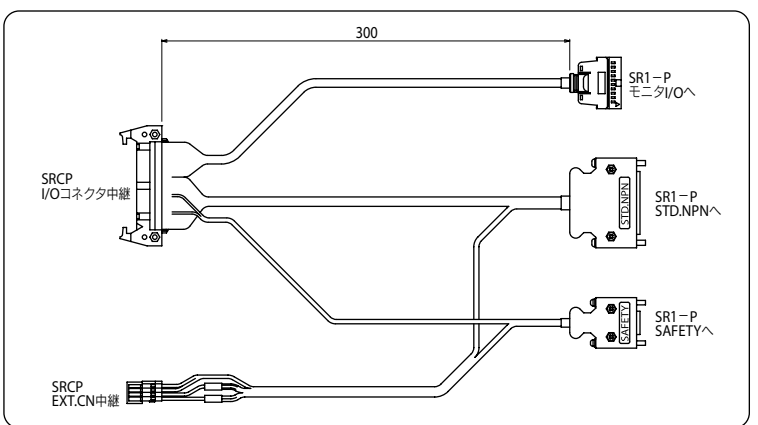
型式 KBG-M410H-10

### SRCP → SR1-P



SRCPでご使用していただいたシステムをSR1-Pに変更する時に、SRCP用のコネクタをそのまま接続できる変換ケーブル。

#### ●I/Oコネクタ変換ケーブル



型式 KBG-M533G-A0

#### ●電源変換コネクタ

丸端子ハーネスから専用コネクタへ変換

型式 KX0-M53E0-00

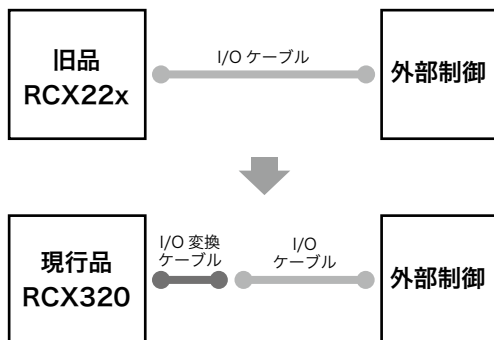
#### ●コントローラ取り付け用ステー

型式 KBG-M410H-10

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
リニア単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スリベス  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER  
各種情報  
CABLE  
技術資料  
INFORMATION  
その他情報  
販売終了モデル  
DISCONTINUED

# コネクタ変換ケーブル一覧

## RCX22x → RCX320



RCX22xでご使用していただいたシステムをRCX320に変更する時に、RCX22x用のコネクタをそのまま接続できる変換ケーブル。

### ● I/O・SAFETY コネクタ変換ケーブル 【RCX221/RCX221HP：NPN仕様】

ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-00
3m	KFR-M5151-10
5m	KFR-M5151-20

### 【RCX221/RCX221HP：PNP仕様】

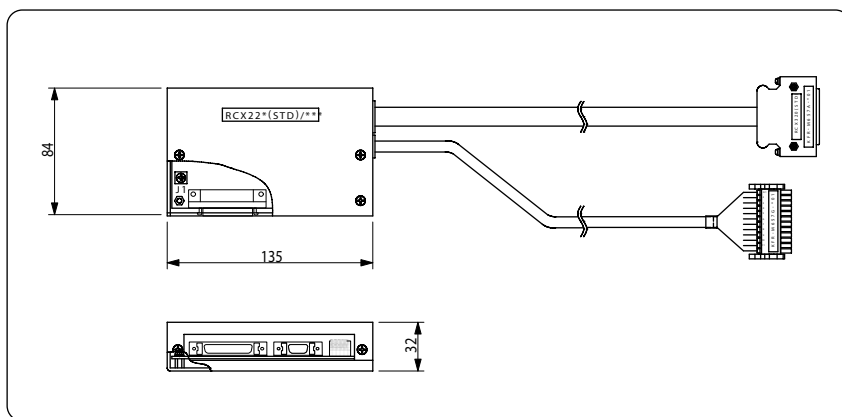
ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-30
3m	KFR-M5151-40
5m	KFR-M5151-50

### 【RCX222/RCX222HP：NPN仕様】

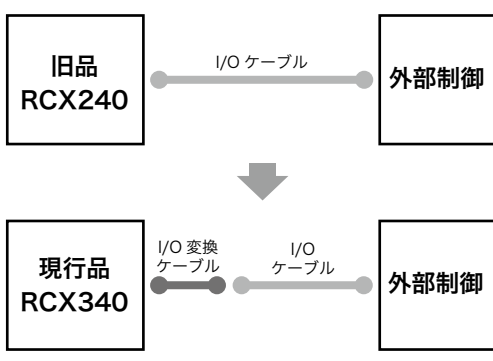
ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-60
3m	KFR-M5151-70
5m	KFR-M5151-80

### 【RCX222/RCX222HP：PNP仕様】

ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-90
3m	KFR-M5151-A0
5m	KFR-M5151-B0



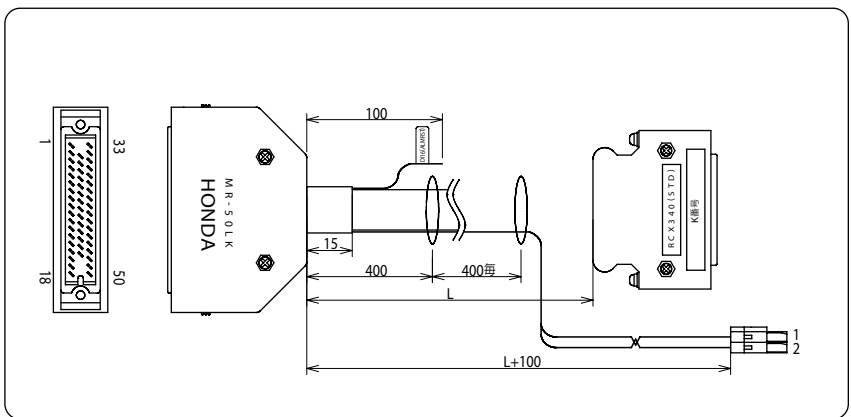
**RCX240 → RCX340**



RCX240でご使用していただいたシステムをRCX340に変更する時に、RCX240用のコネクタをそのまま接続できる変換ケーブル。

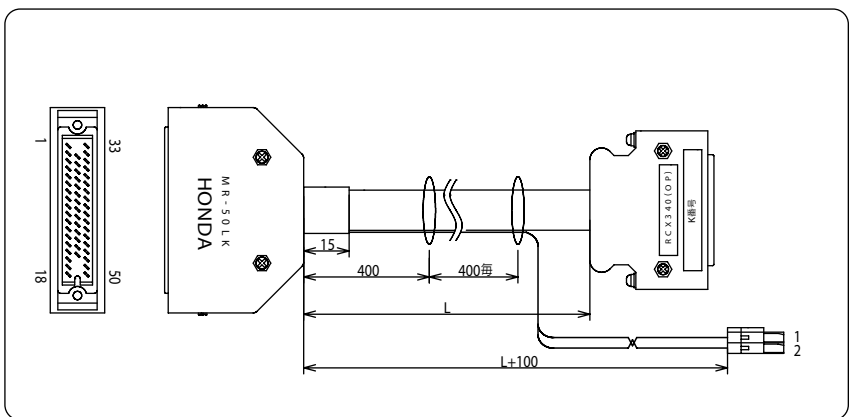
● I/O コネクタ変換ケーブル  
【STD. DIO (標準入出力) 用】

ケーブル長	型式
1m	KCX-M657A-10
3m	KCX-M657A-30
5m	KCX-M657A-50



【EXT. DIO (拡張入出力) 用】

ケーブル長	型式
1m	KCX-M657F-10
3m	KCX-M657F-30
5m	KCX-M657F-50

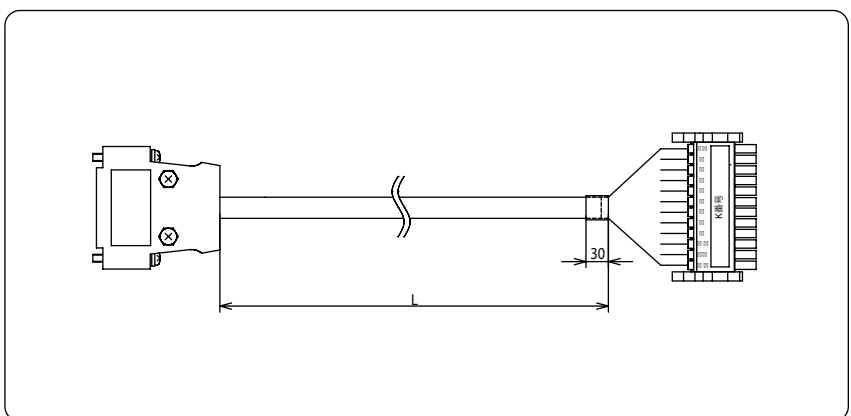


● SAFETY コネクタ変換ケーブル  
【NPN仕様】

ケーブル長	型式
1m	KCX-M657G-10
3m	KCX-M657G-30
5m	KCX-M657G-50

【PNP仕様】

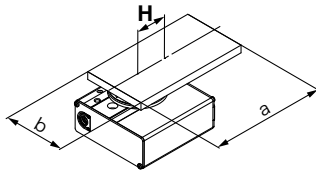
ケーブル長	型式
1m	KCX-M657J-10
3m	KCX-M657J-30
5m	KCX-M657J-50



# TRANSERVO RF タイプ 機種選定方法

## ■ 機種選定手順

### 使用条件



ロータリータイプ：RF03  
 取付姿勢：水平  
 負荷の種類：慣性負荷 Ta  
 負荷の形状：150mm×80mm(長方形板)  
 揺動角度  $\theta$ ：180°

加速度・減速度  $\dot{\omega}$ ：1,000°/sec<sup>2</sup>  
 速度  $\omega$ ：420°/sec  
 負荷質量 m：2.0kg  
 軸芯重心間距離 H：40mm

### 手順1 慣性モーメント-加速度・減速度

#### 1 慣性モーメント算出

#### 計算式

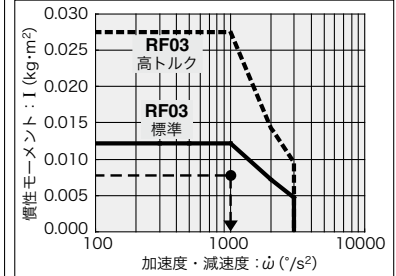
$$I = m \times (a^2 + b^2) / 12 + m \times H^2$$

2 慣性モーメント-加速度・減速度の確認  
 (慣性モーメント-加速度・減速度グラフ)を参照し、慣性モーメントと加速度・減速度から対象機種を選定してください。

#### 選定例

$$I = 2.0 \times (0.15^2 + 0.08^2) / 12 + 2.0 \times 0.04^2 = 0.00802 \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

#### RF03



### 手順2 トルク選定

#### 1 負荷の種類

- ・静的負荷：Ts
- ・抵抗負荷：Tf
- ・慣性負荷：Ta

#### 計算式

$$\begin{aligned} \text{実効トルク} &\geq Ts \\ \text{実効トルク} &\geq Tf \times 1.5 \\ \text{実効トルク} &\geq Ta \times 1.5 \end{aligned}$$

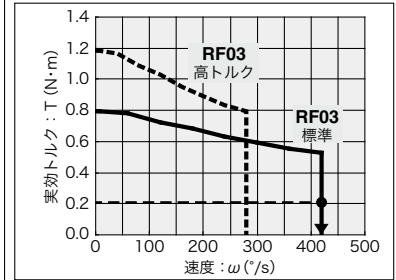
#### 2 実効トルクの確認

(実効トルク-速度グラフ)を参照し、速度による実効トルクより速度制御できるか確認してください。

#### 選定例

$$\begin{aligned} \text{慣性負荷} &: Ta \\ Ta \times 1.5 &= I \times \dot{\omega} \times 2\pi / 360 \times 1.5 \\ &= 0.00802 \times 1,000 \times 0.0175 \times 1.5 \\ &= 0.21 \text{ N} \cdot \text{m} \end{aligned}$$

#### RF03



### 手順3 許容荷重

#### 1 許容荷重の確認

- ・ラジアル荷重
- ・スラスト荷重
- ・モーメント

#### 計算式

$$\begin{aligned} \text{許容スラスト荷重} &\geq m \times 9.8 \\ \text{許容モーメント} &\geq m \times 9.8 \times H \end{aligned}$$

#### 選定例

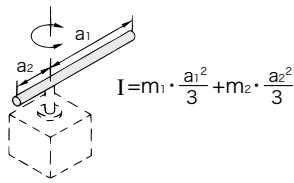
- スラスト荷重  
 $2.0 \times 9.8 = 19.6 \text{ N} < \text{許容荷重 OK}$
- 許容モーメント  
 $2.0 \times 9.8 \times 0.04 = 0.784 \text{ N} \cdot \text{m} < \text{許容モーメント OK}$

# 慣性モーメント計算式一覧表 (慣性モーメント I の算出)

I:慣性モーメント kg・m<sup>2</sup> m:負荷質量 kg

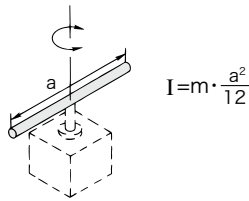
## ① 細い棒

回転軸の位置：棒に垂直で一端を通る



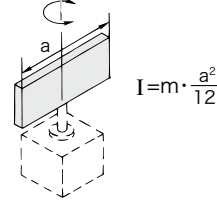
## ② 細い棒

回転軸の位置：棒の重心を通る



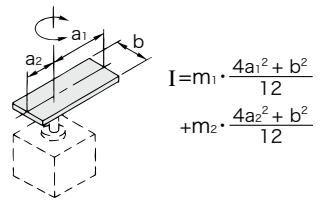
## ③ 薄い長方形板(直方体)

回転軸の位置：板の重心を通る



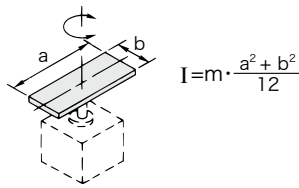
## ④ 薄い長方形板(直方体)

回転軸の位置：板に垂直で一端を通る (板を厚くした直方体のときも同じ)



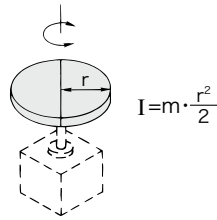
## ⑤ 薄い長方形(直方体)

回転軸の位置：板の重心を通り、板に垂直 (板を厚くした直方体のときも同じ)



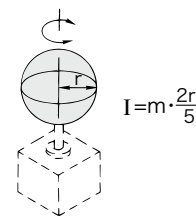
## ⑥ 円柱(薄い円板を含む)

回転軸の位置：中心軸



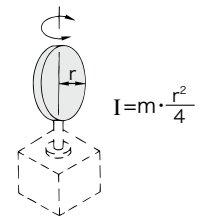
## ⑦ 充実した球

回転軸の位置：直径

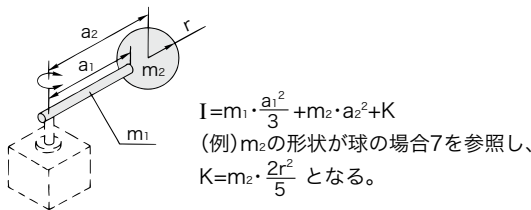


## ⑧ 薄い円板

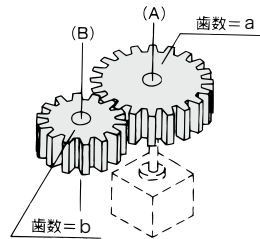
回転軸の位置：直径



## ⑨ レバー先端に負荷のある場合



## ⑩ 歯車伝達の場合



- 1.(B)軸回りの慣性モーメント I<sub>B</sub> を求める。
- 2.次に(A)軸回りの慣性モーメントに I<sub>B</sub>を置換えI<sub>A</sub>とすると、  
I<sub>A</sub> = (a/b)<sup>2</sup> · I<sub>B</sub>

# 負荷の種類

負荷の種類		
静的負荷：Ts	抵抗負荷：Tf	慣性負荷：Ta
押付け力のみ必要とする場合(クランプ等)	回転方向に重力や摩擦力が作用する場合	慣性を持つ負荷を回転させる場合
	<重力が作用>  <摩擦力が作用> 	<回転中心と負荷の重心が一致> <回転軸が垂直(上下)方向> 
Ts = F · L Ts：静的負荷(N·m) F：クランプ力(N) L：揺動中心からクランプ位置までの距離(m)	回転方向に重力が作用する場合 Tf = m · g · L 回転方向に摩擦力が作用する場合 Tf = μ · m · g · L Tf：抵抗負荷(N·m) m：負荷の質量(kg) g：重力加速度 9.8(m/s <sup>2</sup> ) L：揺動中心から重力または摩擦力の作用点までの距離(m) μ：摩擦係数	Ta = I · ω̇ · 2π / 360 (Ta = I · ω̇ · 0.0175) Ta：慣性負荷(N·m) I：慣性モーメント(kg·m <sup>2</sup> ) ω̇：加速度・減速度(°/sec <sup>2</sup> ) ω：速度(°/sec)
必要トルク T=Ts	必要トルク T=Tf×1.5 <sup>注1)</sup>	必要トルク T=Ta×1.5 <sup>注1)</sup>
・抵抗負荷となる場合 → 回転方向に重力や摩擦力が作用 例1) 回転軸が水平(横)方向で回転中心と負荷の重心が一致していない 例2) 負荷が床を滑って移動する ※必要トルクは、抵抗負荷と慣性負荷の合計となります。 T = (Tf + Ta) × 1.5		
・抵抗負荷とならない場合 → 回転方向に重力や摩擦力が作用しない 例1) 回転軸が垂直(上下)方向 例2) 回転軸が水平(横)方向で回転中心と負荷の重心が一致 ※必要トルクは、慣性負荷のみとなります。 T = Ta × 1.5		
注1) 速度調整を行うため、Tf, Taに対して余裕が必要となります。		

# R 軸許容慣性モーメントと加速度係数

## ■ 慣性モーメントの求め方

一般にツールやワークは単純な形状でない場合が多く、その慣性モーメントの計算は簡単ではありません。

ここでは、負荷を慣性モーメントの計算ができる単純な形に近似していくつかの要素に置き換え、それらの慣性モーメントの合計を求めます。以下に慣性モーメントの計算でよく用いる物体とその計算式を示します。

なお、 $J$  (kgfcmsec<sup>2</sup>) =  $I$  (kgm<sup>2</sup>) × 10.2の関係があります。

### [1] 質点の慣性モーメント

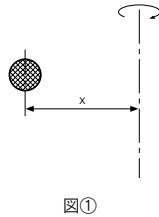
図①の様な回転中心を持つ質点の慣性モーメントは、次式となります。これは、 $x$ が物体の大きさに対して十分大きいときに近似値として使えます。

$$I = mx^2 \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{Wx^2}{g} \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.1)

$g$  : 重力加速度 (cm/sec<sup>2</sup>)  
 $m$  : 質点の質量 (kg)  
 $W$  : 質点の重量 (kgf)



図①

### [2] 円柱の慣性モーメント その1

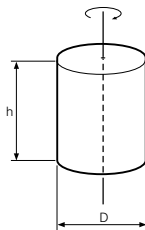
図②の様な回転中心を持つ円柱の慣性モーメントは、次式となります。

$$I = \frac{\rho \pi D^4 h}{32} = \frac{mD^2}{8} \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{\rho \pi D^4 h}{32g} = \frac{WD^2}{8g} \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.2)

$\rho$  : 密度 (kg/m<sup>3</sup>, kg/cm<sup>3</sup>)  
 $g$  : 重力加速度 (cm/sec<sup>2</sup>)  
 $m$  : 円柱の質量 (kg)  
 $W$  : 円柱の重量 (kgf)



図②

### [3] 円柱の慣性モーメント その2

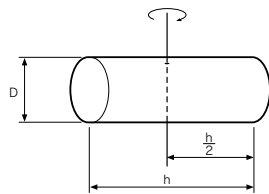
図③の様な回転中心を持つ円柱の慣性モーメントは、次式となります。

$$I = \frac{\rho \pi D^2 h}{16} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) = \frac{m}{4} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{\rho \pi D^2 h}{16g} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) = \frac{W}{4g} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.3)

$\rho$  : 密度 (kg/m<sup>3</sup>, kg/cm<sup>3</sup>)  
 $g$  : 重力加速度 (cm/sec<sup>2</sup>)  
 $m$  : 円柱の質量 (kg)  
 $W$  : 円柱の重量 (kgf)



図③

### [4] 直方体の慣性モーメント

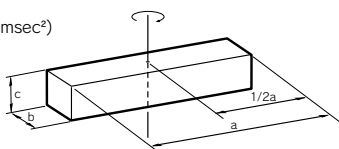
図④の様な回転中心を持つ直方体の慣性モーメントは、次式となります。

$$I = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12} = \frac{m(a^2+b^2)}{12} \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12g} = \frac{W(a^2+b^2)}{12g} \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.4)

$\rho$  : 密度 (kg/m<sup>3</sup>, kg/cm<sup>3</sup>)  
 $g$  : 重力加速度 (cm/sec<sup>2</sup>)  
 $m$  : 直方体の質量 (kg)  
 $W$  : 直方体の重量 (kgf)



図④

### [5] 回転中心が物体の中心線からオフセットしている場合

図⑤の様に円柱の中心が回転中心から $x$ だけオフセットしている場合の慣性モーメントは、次式となります。

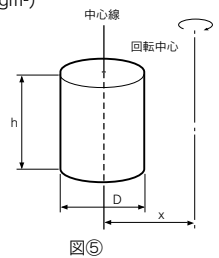
$$I = \frac{\rho \pi D^4 h}{32} + \frac{\rho \pi D^2 hx^2}{4} = \frac{mD^2}{8} + mx^2 \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{\rho \pi D^4 h}{32g} + \frac{\rho \pi D^2 hx^2}{4g}$$

$$= \frac{WD^2}{8g} + \frac{Wx^2}{g} \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.5)

$\rho$  : 密度 (kg/m<sup>3</sup>, kg/cm<sup>3</sup>)  
 $g$  : 重力加速度 (cm/sec<sup>2</sup>)  
 $m$  : 円柱の質量 (kg)  
 $W$  : 円柱の重量 (kgf)



図⑤

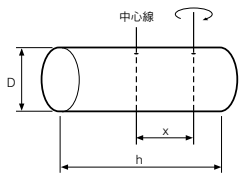
同様に図⑥の様な円柱の場合は

$$I = \frac{\rho \pi D^2 h}{16} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) + \frac{\rho \pi D^2 hx^2}{4} = \frac{m}{4} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) + mx^2 \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{\rho \pi D^2 h}{16g} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) + \frac{\rho \pi D^2 hx^2}{4g}$$

$$= \frac{W}{4g} \left( \frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right) + \frac{Wx^2}{g} \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.6)



図⑥

同様に図⑦の様な角柱の場合は

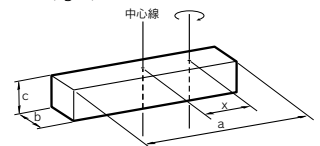
$$I = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12} + \rho abcx^2 = \frac{m(a^2+b^2)}{12} + mx^2 \text{ (kgm}^2\text{)}$$

$$J = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12g} + \frac{\rho abcx^2}{g}$$

$$= \frac{W(a^2+b^2)}{12g} + \frac{Wx^2}{g} \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

... (3.7)

$m$  : 角柱の質量 (kg)  
 $W$  : 角柱の重量 (kgf)

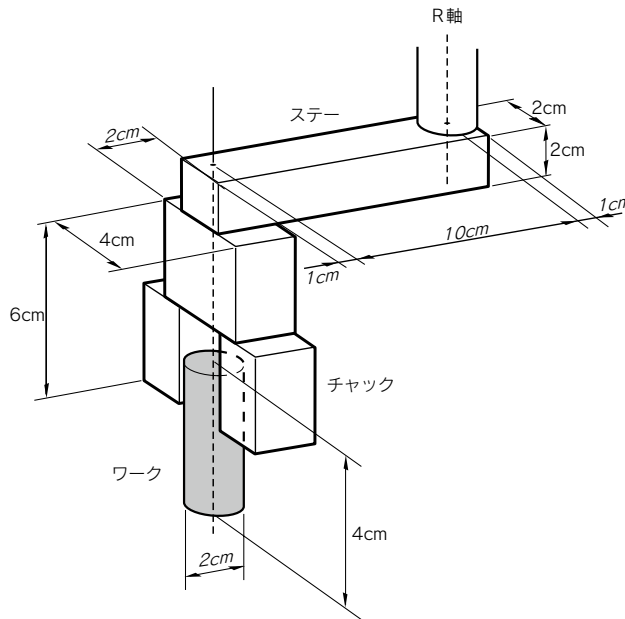


図⑦



## ■ 慣性モーメントの計算例

図⑧の様にR軸からステーによって10cmオフセットした位置にチャックとワークがある場合を考えます。次の3要素に分けて慣性モーメントの計算を行います。但し、負荷の材質は鉄とし、密度は $\rho = 0.0078\text{kg/cm}^3$ とします。



図⑧

### 【1】ステーの慣性モーメント

図⑨から

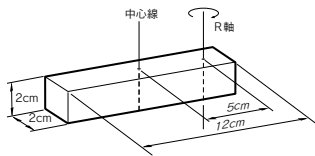
重量は

$$W_s = \rho abc = 0.0078 \times 12 \times 2 \times 2 = 0.37 \text{ (kgf)}$$

慣性モーメントは式(3.7)から

$$J_s = \frac{0.37 \times (12^2 + 2^2)}{12 \times 980} + \frac{0.37 \times 5^2}{980} = 0.014 \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

図⑨



### 【4】全体の重量

$$W = W_s + W_c + W_w = 0.84 \text{ (kgf)}$$

### 【5】全体の慣性モーメント

$$J = J_s + J_c + J_w = 0.062 \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$

### 【2】チャックの慣性モーメント

チャックの形状を図⑩の様に近似すると

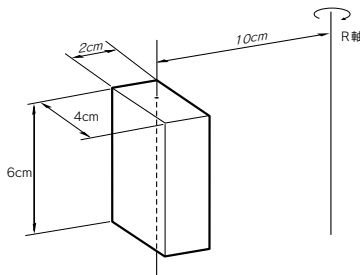
$$W_c = 0.0078 \times 2 \times 4 \times 6 = 0.37 \text{ (kgf)}$$

式(3.7)から

$$J_c = \frac{0.37 \times (2^2 + 4^2)}{12 \times 980}$$

$$+ \frac{0.37 \times 10^2}{980}$$

$$= 0.038 \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$



図⑩

### 【3】ワークの慣性モーメント

図⑪から

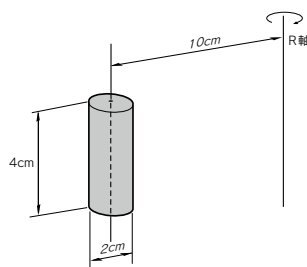
$$W_w = \frac{\rho \pi D^2 h}{4} = \frac{0.0078 \pi \times 2^2 \times 4}{4}$$

$$= 0.098 \text{ (kgf)}$$

式(3.5)から

$$J_w = \frac{0.097 \times 2^2}{8 \times 980} + \frac{0.097 \times 10^2}{980}$$

$$= 0.010 \text{ (kgfcmsec}^2\text{)}$$



図⑪

二軸ロボット  
LCMR200  
 単軸ロボット  
GX  
 二軸ロボット  
LCM100  
 スカラロボット  
YK-X  
 単軸ロボット  
Robonty  
 二軸単軸ロボット  
PHASER  
 単軸ロボット  
FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
TRANSERO  
 直交ロボット  
XX-X  
 ヒック&スライズ  
YP-X  
 クリーン  
CLEAN  
 コントローラ  
CONTROLLER  
 各種情報  
INFORMATION  
 ケーブル一覧  
CABLE  
 技術資料  
TECHNICAL  
 その他情報  
INFORMATION  
 販売終了モデル  
DISCONTINUED

# 外部安全回路構成例

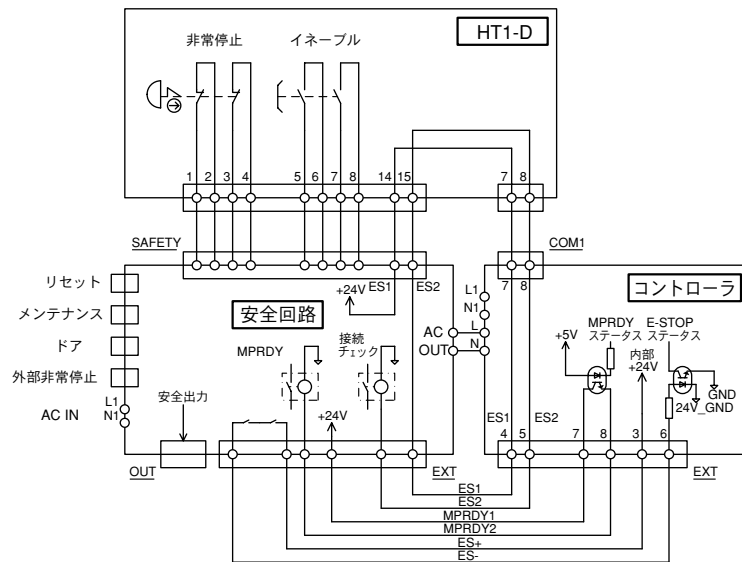
ロボットをより安全にご使用いただくために、お客様の最終装置において、リスクアセスメントにより安全回路に要求されるパフォーマンスレベルを決定し、それに応じた安全回路を構築してください。

ここでは、イネールスイッチ付きプログラミングボックスを使用したTS-X/TS-P、SR1、RCX240の各コントローラにおけるカテゴリ4の回路例をご紹介します。

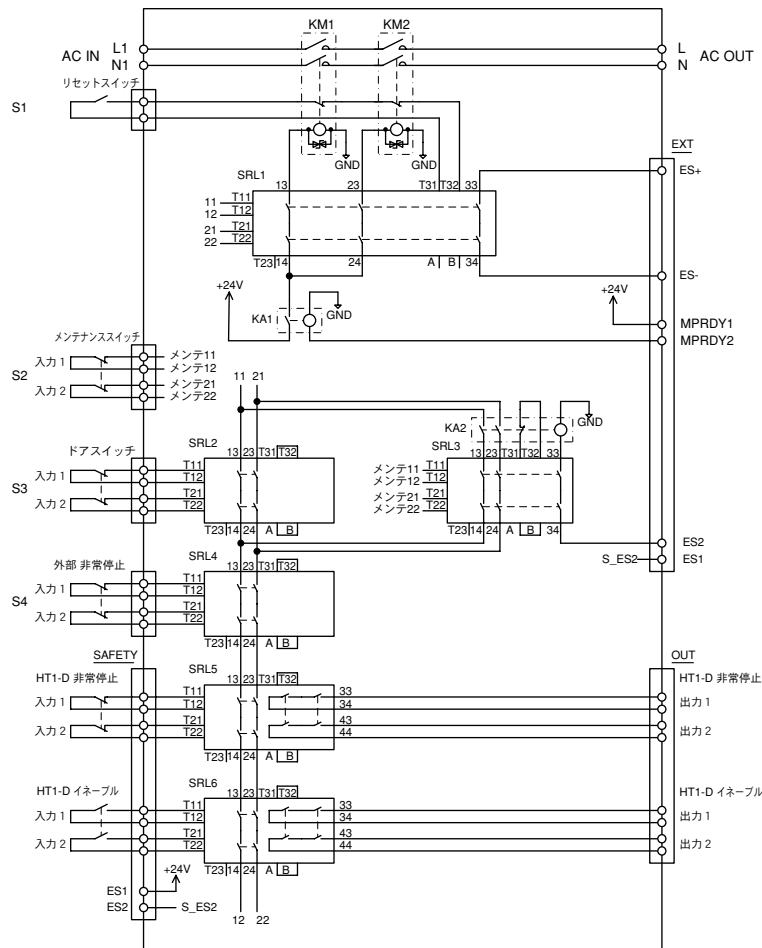
その他のカテゴリ別回路例につきましては、マニュアルに記載しておりますので、ウェブサイトよりダウンロードいただくか、弊社までご請求ください。

## ■ TS-X/TS-P 回路例

### 全体接続図

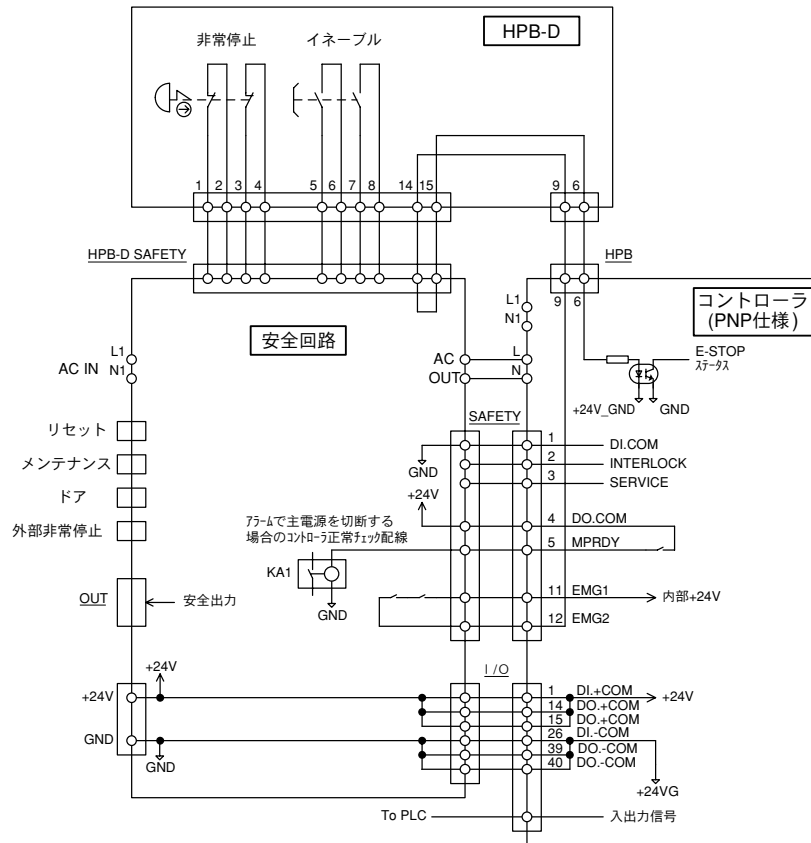


### カテゴリ4

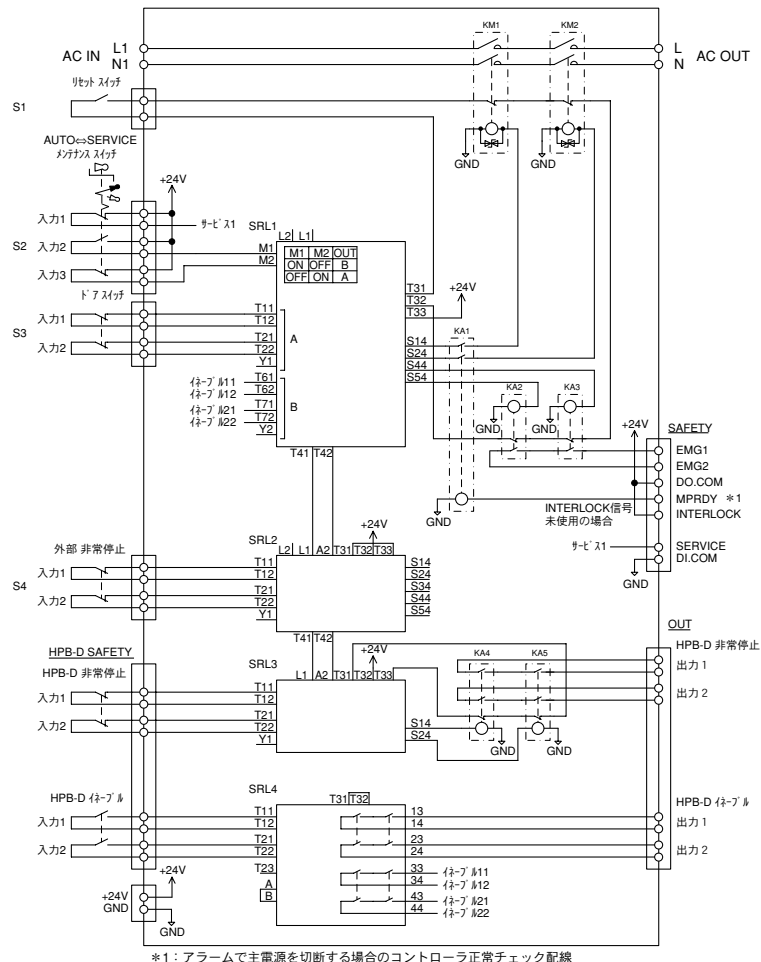


# SR1 回路例

## 全体接続図



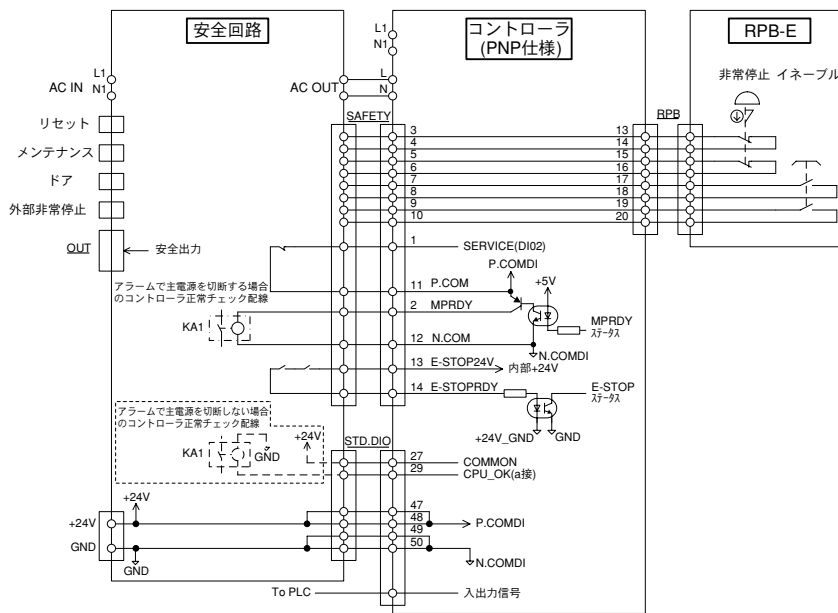
## カテゴリ4



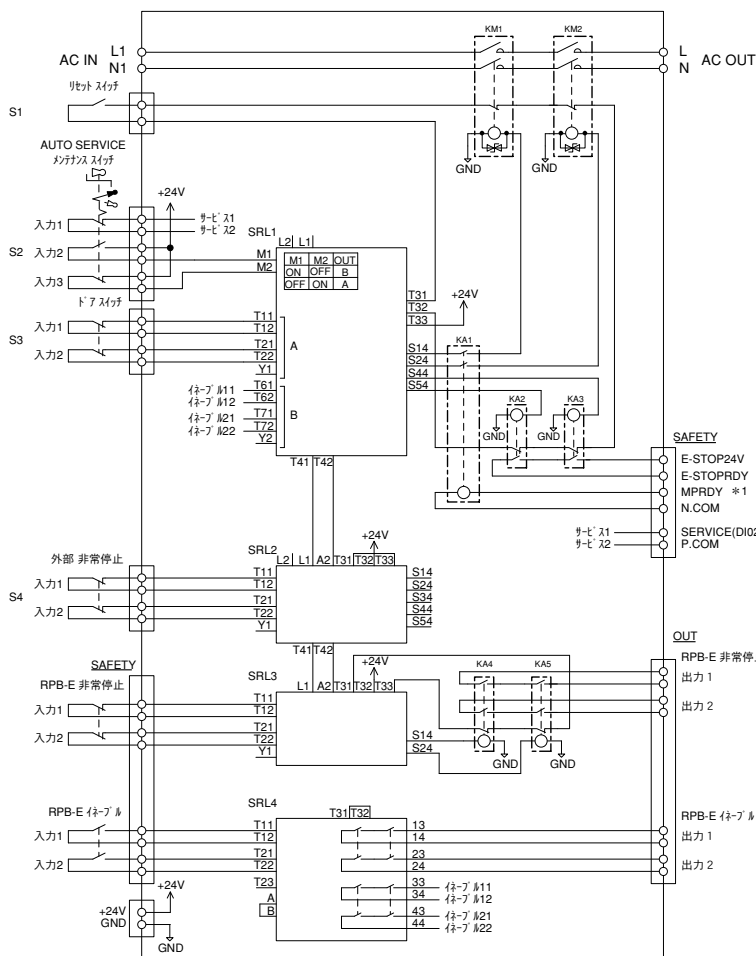
ユニファイドコントロール  
LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
ユニファイドコントロール  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
ユニファイドコントロール  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&スライズ  
YP-X  
クリーン  
CONTROLLER  
各種情報  
ケーブル一覧  
技術資料  
その他情報  
販売終了モデル  
DISCONTINUED

# RCX240 回路例

## 全体接続図



## カテゴリ4



\*1: アラームで主電源を切断する場合のコントローラ正常チェック配線

## 部品表

回路番号	部品名	回路番号	部品名
S1	リセットスイッチ	KM1, 2	コンタクタ (ミラーコンタクト)
S2	キーセクタスイッチ	KA1 ~ 5 *1	セーフティリレー
S3	セーフティ・ドアスイッチ	SRL1 ~ 4	セーフティリレー用ユニット
S4	非常停止スイッチ	SRL5 ~ 6 *2	セーフティリレー用ユニット

\*1. TS-X/TS-Pは, KA1, KA2のみ  
 \*2. TS-X/TS-Pのみ

# CE仕様に関する注意点

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/ce/>

## ■ CE マークについて

ヤマハロボット（ロボットとコントローラ）は、お客様の装置に組み込んで使用する部品（組み込み用装置）であり、EC指令に対して「半完成品」として組み込み宣言しているため、製品にCEマークを貼付していません。

## ■ EC 指令への適合に対する注意事項

ヤマハロボット（ロボットとコントローラ）はロボットシステムではありません。ヤマハのロボットシリーズはお客様の装置に組み込んで使用する部品（組み込み用装置）であり、弊社ではこの範囲でEC指令に対する組み込み宣言をしています。ヤマハロボットを使用するだけで、お客様の装置がEC指令に適合することをお約束するものではありませんが、半完成品であるヤマハロボットと適切に設計・製作されたその他の機器や回路を組み合わせることで、完成された装置はEC指令に適合させることが可能となります。お客様がヤマハロボットを組み込んだ装置を完成させ最終製品として欧州域内へ出荷または欧州域内で使用する場合、必ずお客様自身で装置のEC指令への適合を確認してください。

## ■ 外部安全回路の構築

ヤマハロボットを使用してお客様の装置のEC指令への適合を行う場合、お客様の装置に要求されるパフォーマンスレベル、安全カテゴリに応じた製品（安全リレー等）をご選定の上、必ずお客様にて外部安全回路を構築してください。

外部安全回路の回路例はマニュアルを参照してください。

## ■ EMC 指令対応

EMC指令に適合させるためには、お客様の最終製品（装置全体）にて評価、対策をしてください。

マニュアルにヤマハロボット単体におけるEMC対策例の記載がありますので、それを参考としてください。

## ■ EU 公用言語対応に関する注意

本製品のマニュアル群、警告ラベル、操作画面、組込宣言書で使用される言語は、EUの公用語では英語のみとなります。

なお、警告ラベルに警告文が表記される場合は、英語の他に日本語等が併記される場合があります。

LCMR200  
二軸ロボット

GX  
単軸ロボット

LCM100  
二軸ロボット

YK-X  
スカラーロボット

Robonity  
単軸ロボット

PHASER  
二軸単軸ロボット

FLIP-X  
単軸ロボット

TRANSERO  
小型単軸ロボット

XX-X  
直交ロボット

YP-X  
ヒック&スチーヴス

CLEAN  
クリーン

CONTROLLER  
コントローラ

INFORMATION  
各種情報

CABLE  
ケーブル類

TECHNICAL  
技術資料

INFORMATION  
その他情報

DISCONTINUED  
販売終了モデル

# 韓国 KCs 仕様に関する注意点

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/korea/>

## ■ 韓国 KCs について

KCsは韓国の労働安全保健法及び危険機械・器具の自律安全確認告示などに基づく制度です。

この制度で指定された機械は強制認証、あるいは自律安全確認申告を行い、KCsマークを表示する必要があります。

3軸以上のマニピュレータを持つ産業用ロボットは、韓国雇用労働部告示第1201-46号にて自律安全確認申告が必要な機械として指定されており、その安全基準は同告示の別表2に定められています。

## ■ 韓国 KCs 対応について

ヤマハロボットの一部機種は、この自律安全確認申告を行い登録されています。また、申告済みのロボットにはKCsマーク表示しています。韓国にて使用するロボットの購入をご検討される場合は、下表にて対応の有無をご確認いただき、KCs仕様としてご注文ください。

なお、ヤマハロボットは組込み用機器であるため、お客様がロボットを装置に組込む際に追加の安全対策を行う必要があります。詳細は「安全規格対応 リファレンスマニュアル」を参照してください。

## ■ KCs 対応ロボット一覧

お客様の用途・使用条件・環境によっては、対応できない場合もございますので、ご購入前にご相談ください。また、未対応機種においては、現時点で自律安全確認申告を行っていないため、韓国内では使用することが出来ません。尚、特注ロボットも対応しておりません。詳細は弊社までお問い合わせください。

2024年2月現在  
○：対応 -：未対応

製品	タイプ	機種名	KCs登録
			RCX340
直交ロボット	FXYx	3軸	○
		4軸	○
	SXYx	3軸	○
		4軸	○
	SXYBx	3軸	○
		4軸	○
	MXYx	3軸	○
		4軸	○
	HXYx	3軸	○
		4軸	○
ピック&プレイス	YP Series	3軸	○
		4軸	○
		3軸	-
		4軸	-
スカラロボット	YK400XE-4		
	YK510XE-10		○
	YK610XE-10		
	YK710XE-10		
	YK180X		
	YK220X		-
	YK120XG		
	YK150XG		
	YK180XG		
	YK250XG		
	YK350XG		
	YK400XG		
	YK400XR		
	YK500XGL		
	YK600XGL		
	YK700XGL		
	YK500XG		○
	YK600XG		
	YK600XGH		
	YK700XG		
YK800XG			
YK900XG			
YK1000XG			
YK1200X			

▶ 次ページに続きます。

製品	タイプ	機種名	KCs登録
			RCX340
スカラロボット		YK180XC	-
		YK220XC	
		YK250XGC	
		YK350XGC	○
		YK400XGC	
		YK500XGLC	
		YK600XGLC	
		YK500XC	-
		YK600XC	
		YK700XC	
		YK800XC	
		YK1000XC	○
		YK300XGS	
		YK400XGS	
		YK500XGS	
		YK600XGS	
		YK700XGS	
		YK800XGS	
		YK900XGS	
		YK1000XGS	
		YK250XGP	
		YK350XGP	
		YK400XGP	
		YK500XGLP	
		YK600XGLP	
		YK500XGP	
		YK600XGP	
		YK600XGHP	
		YK700XGP	
		YK800XGP	
		YK900XGP	
	YK1000XGP		
	YK350TW		
	YK500TW		

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonty
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERVO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- CABLE
- 技術資料 TECHNICAL
- その他情報 INFORMATION
- 販売終了モデル DISCONTINUED

# 韓国 EMC 規格に関する注意点

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。

[https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/korea\\_emc/](https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/korea_emc/)

## ■ 韓国 KC について

KCは韓国電波法に基づく制度です。この制度で指定された機械は適合認証、あるいは適合登録を行い、規定の表示をする必要があります。対象機器は、韓国国立電波研究院 (NRRRA) の告示により規定されています。

## ■ 韓国 KC 対応について

ヤマハロボット (ロボットとコントローラ) の一部機種は、韓国国立電波研究院 (NRRRA) に自己試験適合登録されています。また、登録済みのヤマハロボットにはKCマーク表示しています。韓国にて使用するロボットの購入をご検討される場合は、下表にて対応の有無をご確認いただき、対応製品をご注文ください。

なお、ヤマハロボットは組み込み用機器であるため、お客様がロボットを組み込んだ装置を完成させ最終製品として韓国国内へ出荷または韓国国内で使用する場合、必ずお客様自身でEMC規格への適合を確認してください。

TSシリーズおよびTS-SDは、ユーザーズマニュアル内の、その他のコントローラは、「安全規格対応リファレンスマニュアル」内の「EMC対策例」を参照してください。

## ■ KC 対応ロボット一覧

※お客様の用途・使用条件・環境によっては、対応できない場合もございますので、ご購入前にご相談ください。

※3軸以上の直交ロボット、スカラロボットはKCとKCの両方に対応している必要があります。

この表とともに、KC対応ロボット一覧P.710もあわせてご確認ください。

2024年2月現在

製品	機種名	登録番号
コントローラ	ERCD	MSIP-REM-Y3M-ERCD
	TS-S2	MSIP-REM-Y3M-TSS
	TS-SD	MSIP-REM-Y3M-TSSD
	TS-SH	MSIP-REM-Y3M-TSSH
	TS-X	MSIP-REM-Y3M-TSX
	TS-P	MSIP-REM-Y3M-TSP
	RDV-X	MSIP-REM-Y3M-RDVX
	RDV-P	MSIP-REM-Y3M-RDVP
	SR1-X	MSIP-REM-Y3M-SR1X
	SR1-P	MSIP-REM-Y3M-SR1P
	RCX221	MSIP-REM-Y3M-X221
	RCX222	MSIP-REM-Y3M-X222
	RCX240/RCX240S	MSIP-REM-Y3M-X240
	RCX320	R-R-GYM-RCX320
	RCX340	MSIP-REM-Y3M-X340
	LCC140	MSIP-REM-Y3M-C140
	YHX-HCU	R-R-GYM-YHXHCU
	YHX-DPU	R-R-GYM-YHXDPU
	YHX-YQL	R-R-GYM-YHX-YQL
	YHX-A30 / YHX-A10	R-R-GYM-YHXA30A10
EP-01-A30 / EP-01-A10	R-R-GYM-EP-01	
リニアコンベア	LCM100	MSIP-REM-Y3M-M100
	LCMR200	R-R-GYM-LCMR200
	JGX series	R-R-GYM-JGX
単軸ロボット	TRANSERVO series	MSIP-REM-Y3M-TR
	FLIP-X series	MSIP-REM-Y3M-FX
	FLIP-X (24V) series	MSIP-REM-Y3M-FXL
	PHASER series	MSIP-REM-Y3M-PH
	GX series	R-R-GYM-GX
	Robonity series *	R-R-GYM-ROBONITY
直交ロボット	XY-X series	MSIP-REM-Y3M-XY
スカラロボット	YK series	MSIP-REM-Y3M-YK
	YK-XE series	R-R-GYM-YK710XE-10

※モーターレス「LBAS/LGXS」はKC対象外のため含まれません。

## ■ 未対応機種について

以下のロボットはKC制度の対象機種ですが、現時点では自己試験適合登録を行っていないため、韓国国内で使用することはできません。また、特注ロボットもKC制度に対応していません。

一覧表内の各シリーズにおいても、新製品等で一部登録がされていない機種もあります。

(詳細は弊社にお問合せください)

ピックアンドブレースロボット: YP-Xシリーズ



# EU RoHS 指令への取り組み

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/support/rohs/>

当社のEU RoHS 指令への取り組みについてご説明します。

2015年6月に欧州委員会委任指令「(EU)2015/863」が公示され、EU RoHS 指令「2011/65/EU」の特定有害物質（鉛、六価クロム、水銀、カドミウム、PBB、PBDE）に、新たに4種のフタル酸エステル類が追加されました。

当社製品は、カテゴリ9「産業用含む監視及び制御機器」の産業用に該当するため、欧州で適用開始日以降に販売される場合は本指令に適合した製品であることが必要となりますが、垂直多関節ロボットYAシリーズを除き全機種対応済です。

## ■ 欧州 RoHS 指令「2011/65/EU」

### 1. 対象の製品カテゴリ「付属書 I(ANNEX I)より」

※当社の製品は、カテゴリ9「監視および制御装置」の産業用に該当します。カテゴリ(原文/和訳)

1	Large household appliances./ 大型家庭用電気製品
2	Small household appliances./ 小型家庭用電気製品
3	IT and telecommunications equipment./ 情報技術(IT) および電気通信機器
4	Consumer equipment./ 民生用電子機器
5	Lighting equipment./ 照明機器
6	Electrical and electronic tools./ 電気電子工具
7	Toys, leisure and sports equipment./ 玩具、レジャーおよびスポーツ機器
8	Medical devices./ 医療用機器
9	Monitoring and control instruments including industrial monitoring and control instruments./ 産業用含む、監視および制御装置
10	Automatic dispensers./ 自動販売機
11	Other EEE not covered by any of the categories above./ 上記のカテゴリに入らないその他の電気電子機器

### 2. 規制対象となる規制・対応状況

※当社の製品は全て欧州 RoHS 指令「2011/65/EU」に適合しています。

	物質名	最大許容濃度
1	鉛	1000ppm
2	水銀	1000ppm
3	カドミウム	100ppm
4	六価クロム	1000ppm
5	PBB (ポリ臭化ビフェニル類)	1000ppm
6	PBDE (ポリ臭化ジフェニルエーテル類)	1000ppm

### ■ 規制対象となる制限物質の追加について

欧州委員会委任指令「(EU)2015/863(2015年6月官報公示)」により、EU RoHS 指令に以下の4種類の制限物質が規制対象に追加されました。

物質名	最大許容濃度	適用開始日	
		カテゴリ1～7, 10, 11	カテゴリ8～9
1	フタル酸ビス(2-エチルヘキシル) (DEHP)	2019年7月22日	2021年7月22日
2	フタル酸ブチルベンジル (BBP)		
3	フタル酸ジブチル (DBP)		
4	フタル酸ジイソブチル (DIBP)		

LCMR200  
二関節ロボット

GX  
単軸ロボット

LCM100  
二関節ロボット

YK-X  
二関節ロボット

Robonity  
単軸ロボット

PHASER  
二関節ロボット

FLIP-X  
単軸ロボット

TRANSERO  
小型単軸ロボット

XX-X  
直交ロボット

YP-X  
ピッキングシステム

CLEAN  
クリーン

CONTROLLER  
コントローラ

INFORMATION  
各種情報

CABLE  
ケーブル類

TECHNICAL  
技術資料

INFORMATION  
その他情報

DISCONTINUED  
販売終了モデル

# 製品保証について

お買い上げいただきましたヤマハ発動機株式会社（以下弊社）のロボット及び関連機器に万が一不都合が生じた場合は、以下のように保証いたします。

## 1. 保証の内容

お買い上げいただきました弊社製造のロボット製品（以降、本製品という）を構成する純正部品が弊社の設計あるいは製作上の責任にて故障や不具合を生じた場合、下記に示す保証期間と条件により、無償で修理いたします。（以後これを保証修理と呼びます。）

## 2. 保証期間

保証期間は以下のいずれかに該当した場合に終了します。

保証期間	保証修理対象部品
出荷後18ヶ月 ただし下記を除く ・ 据付後12ヶ月を経過したもの	製品を構成する全部品 ただし下記を除く ・ 消耗部品および油脂液類

## 3. 保証の除外事項

◆ 次に示す事項は保証修理いたしません。

- 1) マニュアル群が指示する点検・保守・運用方法に対して怠慢・不備・間違いに起因する不具合  
例：定期点検の未実施や不備、純正および指定以外の部品やグリスの使用や異なる供給電源、間違った入出力接続など
- 2) マニュアル群に規定された範囲外の保管・稼働環境条件に起因する不具合  
例：温度、湿度、雰囲気中の塵・埃・オイルミストなど
- 3) マニュアル群に記載された仕様・性能の限度を超える使用に起因する不具合  
例：実際と異なるパラメータ設定（可搬質量・加速度など）、仕様を超える速度設定、部品寿命など
- 4) 経時変化による劣化・不具合  
例：塗装・メッキの退色あるいは発錆、変質、その他の類似する事由
- 5) 品質・機能上に影響の無い音や振動などの感覚的現象（異常な音や振動などは除外）  
例：コントローラの動作音、モータの回転音など
- 6) お客様による改造・仕様変更に起因する不具合
- 7) 地震・津波・落雷・風水害などの天災、火災に起因する不具合
- 8) 製品到着後の公害・塩害・結露・異常電圧、移動・移設時の衝突・転倒・落下などの事故に起因する不具合
- 9) 弊社または弊社が指定する業者以外による修理・整備に起因する不具合
- 10) 前記以外で弊社の責に帰すことの出来ない原因により生じた故障や不具合
- 11) 保証修理以外の依頼  
例：保証修理以外の使用説明、修理、点検・調整、清掃など

◆ 次に示すものは保証対象としません。

- 1) 製造シリアルまたは製造年月が確認できない製品
- 2) お客様が作成および変更されたプログラム、ポイントなどの内部データ
- 3) 弊社にて再現できないあるいは原因特定できない製品
- 4) 保証修理作業に危険があると弊社が判断した製品  
例：放射線設備や生体検査設備などに使用し、修理上の安全が十分に確保されていないと弊社が判断した場合

## 4. 保証の適用について

- 1) この保証は、日本国内で販売し使用される本製品に適用されます。したがって、海外に設置や移動した本製品は、保証や修理の対象となりません。（別途、海外保証適用のための登録制度を設けておりますので、弊社代理店までお問合せください）
- 2) この保証は、本製品単体の保証とします。したがって、本製品の故障や不具合に起因する付随的損害（本製品の施工、修理、撤去に要した諸費用、他の機器の故障および損傷、本製品使用によって得てであろう利益の喪失、精神的な損害など）の保証には応じません。
- 3) 保証修理として交換した部品は、すべて弊社の所有となります。理由無くこの部品が30日以内に弊社が指定する場所に返却されない場合は、保証修理は適用されません。
- 4) この保証は、カタログに記載される標準仕様の製品に適用されます。特殊仕様および特記事項を含む特注仕様の内容は保証範囲外とし、特注仕様書または特注仕様図の取り交わし時に別途定めるものとします。

### 製品について

- 本製品を使用して製造した製品に関し、第三者から特許権・知的財産権・その他の権利に対する侵害を理由として損害賠償等の請求を受けたとしても、弊社はその補償には応じません。
- 本製品は、一般産業機器に使用されることを意図しています。特別に高い品質・信頼性が要求され、その故障や誤動作が直接人命・財産を脅かしたり、人体に危害を及ぼす恐れのある機器（原子力制御機器、航空宇宙機器、輸送機器、交通信号機器、燃焼制御、生命維持のための医療機器、各種安全装置など）に使用すること（以下、特定用途という）は意図されておりませんし、また保証もされていません。本製品を特定用途に使用することは、お客様の責任でなされることとなります。
- 本書によって、工業所有権その他の権利の実施に対する保証、または実施権を許諾するものではありません。また、本書の掲載内容の使用により起因する工業所有権上の諸問題については、当方は一切その責任を負うことは出来ません。

# 繰り返し位置決め精度について

下記に示す条件下での精度は「繰り返し位置決め精度」では保証されません。

## ① 絶対精度に関連する要因

- ・ ロボットコントローラ内部の座標位置 (指令位置) と実空間位置 (移動位置) との間の精度を必要とする場合。

## ② 動作パターン要因

- ・ 繰り返し動作中にティーチングポイント (教示位置) に対して、異なった方向から近づく動作が含まれる場合。
- ・ 教示位置に対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源をOFFしたり停止動作を行なった場合。
- ・ ティーチング時と異なる手系 (右手系・左手系) で教示位置へ動作させた場合。(スカルロボット)

## ③ 温度要因

- ・ 周囲温度環境が著しく変化する場合。
- ・ ロボット本体の温度が変化する場合。

## ④ 負荷変動要因

- ・ 動作中に負荷条件が変動する場合。(ワーク有無による負荷変動など)

LCMR200  
二関節ロボット

GX  
単軸ロボット

LCM100  
二関節ロボット

YK-X  
スカルロボット

Robonty  
単軸ロボット

PHASER  
二関節ロボット

FLIP-X  
単軸ロボット

TRANSERO  
小型単軸ロボット

XY-X  
直交ロボット

YP-X  
ヒック&スライズ

CLEAN  
クリーン

CONTROLLER  
コントローラ

INFORMATION  
各種情報

CABLE  
ケーブル類

TECHNICAL  
技術資料

INFORMATION  
その他情報

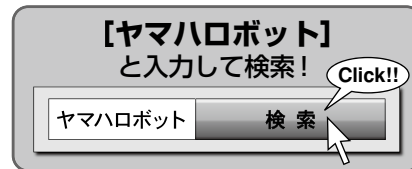
DISCONTINUED  
販売終了モデル

# 各種サービス

## WEBサイトのご案内

技術相談、データダウンロードサービスも充実。新製品・展示会情報などの最新情報まで、タイムリーなヤマハ情報がご覧いただけます。

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>



- 商品情報
- 新製品情報
- マニュアルダウンロード (PDFファイル)
- CADデータ (2次元/3次元) ダウンロード
- サイクルタイムシミュレータ (単軸ロボット・スカラロボット)
- パーツカタログシステム
- お問い合わせ
- 販売終了モデルと修理対応期限
- 資料請求
  - ・製品カタログ
  - ・新製品情報リーフレット

## マニュアルのご案内

ヤマハロボットのマニュアル (PDFファイル) は、WEBサイトからダウンロードしてください。尚、製本のマニュアルもごさいますが、有償となりますのでご了承ください。

## 技術相談 / サービス対応

技術相談、機種選定、サービスに関するご質問など、お気軽にお問い合わせください。

☎ 0120-808-693

URL : <https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

お問合せ : <https://www2.yamaha-motor.co.jp/jp/robot/inquiryjp/noinqinput>



# 販売終了モデルと修理対応期限

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。☎ 0120-808-693

## 垂直多関節ロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
YA 6軸	YA-RJPDF	2022年12月末	2029年12月	—
	YA-R3FPDF			
	YA-R5FPDF			
	YA-R5LFPDF			
YA 7軸	YA-R6FPDF	2022年12月末	2029年12月	—
	YA-U5FPDF			
	YA-U10FPDF			
	YA-U20FPDF			

## 単軸ロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
FLIP-X	YMS45	2013年12月末	2020年12月末	—
	YMS55			
	T4	2012年12月末	2019年12月末	T4L
	T4H			T4LH
	T5			T5L
	T5H			T5LH
	T6			T6L
	C4			C4L
	C4H			C4LH
	C5			C5L
	C5H			C5LH
	C6			C6L
	T7	2009年12月末	2016年12月末	—
	F17前期モデル	2002年9月末	2009年9月末	F17後期モデル
	F17後期モデル	—	—	販売中
	F20前期モデル	2002年9月末	2009年9月末	F20後期モデル
	F20後期モデル	—	—	販売中
	T9前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	T9後期モデル
	T9後期モデル	—	—	販売中
	T9H前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	T9H後期モデル
T9H後期モデル	—	—	販売中	
F10前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	F10後期モデル	
F10後期モデル	—	—	販売中	
F14前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	F14後期モデル	
F14後期モデル	—	—	販売中	
F14H前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	F14H後期モデル	
F14H後期モデル	—	—	販売中	
PHASER	MR12/12D	2019年12月末	2026年12月末	MF7
	MR16/D(水平仕様)	2011年12月末	2018年12月末	MF7/7D
	MR16/D(壁掛仕様)			MF15/15D
	MR16H/16HD	2011年12月末	2018年12月末	MF15/15D
	MR20/20D			MF20/20D
	MR25/25D			MF30/30D
MF50/50D				
MF100/100D	2011年3月末	2018年3月末	MF75	
Pico	T4P	2009年12月末	2016年12月末	—
	T5P			
FLIPt	FSt	2002年1月末	2009年1月末	F10
	BFSt			B10
	LTt			T9
	LSt			F14
	BLSt			B14
	LRt			—
	LTHt			T9H
	LSHt			F14H
	BLSHt			B14H
	MSt			F17
	HSt			F20
	HSLt			F20N
	BHS			—
	FROP-Ft			R5
	FROP-St			R10
	FROP-Mt			R20
TR	—			
FTt	—			
エコ単	BPS	2002年1月末	2009年1月末	—
	PS			
	BSt			

次ページへ続きます ▶

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

LCMR200  
単軸ロボット  
GX  
LCM100  
スカラーロボット  
YK-X  
単軸ロボット  
Robonity  
単軸ロボット  
PHASER  
単軸ロボット  
FLIP-X  
小型単軸ロボット  
TRANSERO  
直交ロボット  
XX-X  
ヒック&グレン  
YP-X  
クリーン  
CONROLLER  
各種情報  
INFORMATION  
ケーブル類  
CABLE  
技術資料  
TECHNICAL  
その他情報  
INFORMATION  
販売終了モデル  
DISCONTINUED

# 販売終了モデルと修理対応期限

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。☎ 0120-808-693

## 単軸ロボット (続き)

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
FLIP AC	BFSA	1998年7月末	2005年7月末	B10
	BLSA			B14
	BSA			—
	FROP-FA			R5
	FROP-HA			—
	FROP-MA			R20
	FSA			F10
	FTA			—
	HSA			F20
	HSC			C20
	HSLA			F20N
	LRA			—
	LSA			F14
	LTA			T9
	MS			—
	MSA			F17
MTA	T9H			
FLIP DC	BFS	1998年7月末	2005年7月末	B10
	BLSII			B14
	BS			—
	FROP-F			R5
	FROP-M			R20
	FROP-H			—
	FS			F10
	FT			—
	FTB			—
	HS			—
	HSL			—
	LR			—
	LS/LSII/LSB/LSI			F14
	LT/LTB/LTI			T9
	MS			F17
	MT			T9H

## 直交ロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
XY-X	MXYY 3軸 ZF	2005年1月	2012年1月	MXYY 3軸 ZFL/ZFH
	MXYY 4軸 ZRF			MXYY 4軸 ZRFL/ZRFH
	MXYY ボールタイプ ZPM			MXYY ボールタイプ
	TXYY	2004年3月	2011年3月	PXYX
	SXYX 前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	SXYX 後期モデル
	SXYX 後期モデル	—	—	販売中
	MXYY 前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	MXYY 後期モデル
	MXYY 後期モデル	—	—	販売中
	HXYX 前期モデル	2002年9月末	2009年9月末	HXYX 後期モデル
HXYX 後期モデル	—	—	販売中	
XYt	FXYt	2002年1月	2009年1月	FXYBX
	SXYt-C			SXYX
	SXYt-S			SXYBX
	SXYLt			—
	MXYt-C			MXYY
	MXYt-S			—
	HXYt-C			HXYX
HXYt-S	—			
HXYLt	HXYLX			
XY AC	SXYA	1999年1月	2006年1月	SXYX
	SXYLA			SXYBX
	MXYA			MXYY
	HXYA			HXYX
	HXYLA			HXYLX
XY DC	FXY	1999年1月	2006年1月	—
	FXYL			—
	SXY			SXYX
	SXYI			—
	SXYL			—
	MXY			—
MXYL	1995年10月	2002年10月	—	

\* 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。☎ 0120-808-693

**ピック & プレイスロボット**

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
YP	YPX220	2001年4月	2008年4月	YP220BX
YP AC	YP320A	2001年4月	2008年4月	YP320X
	YP340A			YP340X
	YP330A			YP330X
YP DC	YPS21	1998年7月	2005年7月	—
	YP340	1996年5月	2003年5月	YP340X
	YP330			YP320X
	YP320			

**スカラロボット**

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
YK-XR	YK400XR	2020年6月末	2027年6月末	YK400XE-4
YK-XP	YK500XP	2013年12月末	2020年12月末	YK500XGP
	YK600XP			YK600XGP
	YK700XP			YK700XGP
	YK800XP			YK800XGP
	YK1000XP	2012年12月末	2019年12月末	YK1000XGP
	YK250XP			YK250XGP
	YK350XP			YK350XGP
YK-XC	YK400XP			YK400XGP
	YK250XC(H)	2012年12月末	2019年12月末	YK250XGC
	YK350XC(H)			YK350XGC
YK400XC(H)	YK400XGC			
YK-XS	YK300XHS	2012年12月末	2019年12月末	YK300XGS
	YK400XHS			YK400XGS
	YK500XS			YK500XGS
	YK600XS			YK600XGS
	YK700XS			YK700XGS
	YK800XS			YK800XGS
YK-X	YK1000XS			YK1000XGS
	YK250X(H)	2012年12月末	2019年12月末	YK250XG
	YK350X(H)			YK350XG
	YK400XH			YK400XG
	YK550X(H)	2009年12月末	2016年12月末	—
	YK120X	2008年12月末	2015年12月末	YK120XG
	YK150X			YK150XG
	YK400X			YK400XG
	YK500X			YK500XG
	YK600X			YK600XG
YK700X	YK700XG			
YK800X	YK800XG			
YK1000X	YK1000XG			
YK AC (山洋モータ)	YK550H	2003年3月末	2010年3月末	YK550X(H)
	YK420A-I/420ALZ-I/440A-I	2001年3月末	2008年3月末	YK400XG
	YK540A-I/541A-I			YK500XG
	YK520A-I			YK600XG
	YK640A-I/641A-I			YK700XG
	YK620A-I			YK800XG
	YK740A-I/741A-I			YK1000XG
	YK720A-I			—
	YK840A-I/841A-I			YK1200X
	YK820A-I			
	YK1041A-I			
	YK1043A-I			
YK1243A-I				
YK AC (安川モータ)	YK420A/420ALZ/440A	1995年12月末	2002年12月末	YK400XG
	YK520A/540A/541A			YK500XG
	YK620A/640A/641A			YK600XG
	YK720A/740A/741A			YK700XG
	YK820A/840A/841A			YK800XG
	YK1041A			YK1000XG
	YK1043A			—
	YK1243A			YK1200X

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

# 販売終了モデルと修理対応期限

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。☎ 0120-808-693

## スカラロボット (続き)

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種 (相当品)
YK DC	YK5020/5021	1997年5月末	2004年5月末	置き換え不可
	YK7011/7012/7022			YK400XG
	YK4000/4000LZ/4040			
	YK420/420LZ/440			
	YK520/540/541			
	YK620/640/641			
	YK720/740/741			
	YK820/840/841			
	YK1041			
	YK1200			
CAME	YK5012	1990年3月末	1997年3月末	—
	YK8050			
	YK8080			

## コントローラ

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	保守用置換え機種	後継機種 (相当品)
YAC100	2022年12月末	2029年12月末	対応中	—	—
RCX221	2022年12月末	2029年12月末	対応中	RCX320	RCX320
RCX222					
RCX240/RCX240S	2019年12月末	2026年12月末	対応中	RCX340	RCX340
RDV/RDP	2015年8月末	2022年8月末	対応中	RDV-X/RDV-P	RDV-X/RDV-P
TS-S	2013年9月末	2020年9月末	終了	TS-S2	TS-S2
DRCX	2012年12月末	2019年12月末	終了	—	—
ERCX	2011年7月末	2018年7月末	終了	—	—
SRCP30	2011年3月末	2018年3月末	終了	—	—
PRC	2009年12月	2016年12月	終了	置き換え不可	現行品無し
RCX141	2008年12月	2015年12月	終了	RCX340	RCX340
RCX142				置き換え不可	現行品無し
RCX142-T					
SRCX	2008年4月	2015年4月	終了	SR1-X	SR1-X
SRCP05/10/20				SR1-P RDP	SR1-P RDP
SRCD				SR1-X RDX	SR1-X RDX
TRCX				置き換え不可	RCX340
RCX40	2005年10月	2012年10月	終了	RCX340	RCX340
QRCX	2002年3月	2009年3月	終了	置き換え不可 <sup>*1</sup>	RCX340
QRCX-E					RCX340
SRCH	2002年1月	2009年1月	終了	置き換え不可	SR1-X
DRCH					RCX320
TRCH3					RCX340
TRCH4					
DRC-R	2001年4月	2008年4月	終了	置き換え不可	現行品無し
QRCH	2001年3月	2008年3月	終了	置き換え不可	RCX340
QRCH-E					
QRCH-P					
MRCH					現行品無し <sup>*2</sup>
MRCH-E					現行品無し <sup>*2</sup>
SRCA(後期モデル)	1999年10月	2006年10月	終了	置き換え不可	SR1-X
DRCA(後期モデル)					RCX320
ERC					SR1-X
MRCA	1997年11月	2004年11月	終了	置き換え不可	現行品無し <sup>*2</sup>
DRC	1997年9月	2004年9月	終了	置き換え不可	RCX320
SRC-1					
SRC-2					SR1-X
QRC	1997年5月	2004年5月	終了	置き換え不可	RCX340
QRCA					

次ページへ続きます ▶

\* 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。



現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。☎ 0120-808-693

コントローラ (続き)

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	保守用置換え機種	後継機種 (相当品)
SRC-3	1995年12月	2002年12月	終了	置き換え不可	SR1-X
SRC-4					RCX320
SRCA(前期モデル)					RCX340
DRCA(前期モデル)					
MRCA					
MRC					RCX340
RCH20	1994年3月	2001年3月	終了	置き換え不可	SR1-X
SRC2A					
SRC4A					
RCH40	1992年3月	1999年3月	終了	置き換え不可	RCX340
RCH41					
RCS40	1990年3月	1997年3月	終了	置き換え不可	RCX340
RCS41					
LP					

保守用置換え機種があるものは、コントローラと変換ケーブルのセットでその機種への置き換えが可能です。  
後継機種への置き換えは、ロボット本体とコントローラの一式を現行機種へ置き換えて頂く事となります。  
※ 1 : QRCX → RCX240 → RCX340 の変換ケーブルを使うことで置き換えが可能です。(一部未対応機種あり)  
※ 2 : 条件により現行機種への置き換えが可能となります。

ビジョンシステム

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	現行品 (相当品)
iVY2 system	2020年12月末	2027年12月末	対応中	RCXiVY2+ system
iVY system	2019年12月末	2026年12月末	対応中	RCXiVY2+ system

プログラミングボックス

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	現行機種 (相当品)
YAP	2022年12月末	2029年12月末	対応中	—
TP-2	2009年12月	2016年12月	終了	—
MPB	2009年1月	2016年1月	終了	RPB*
TP-1	2005年10月	2012年10月	終了	TP-2
TPB	2005年6月	2012年6月	終了	HPB
DPB	1999年1月	2006年1月	終了	HPB
YPU20	1994年3月	2001年3月	終了	—
SPB-2	1992年8月	1999年8月	終了	—
YPU1	1992年3月	1999年3月	終了	—
YPU2				
YPU3				
SPB	1990年1月	1997年1月	終了	—

\* RCX40 / RCX141 / RCX142 コントローラをお使いのお客様はコネクタ変換ケーブルをご利用ください。

ソフトウェア

名称	使用可能コントローラ	販売終了	現行品 (相当品)
RCX-Studio Pro	RCX320/RCX340コントローラ	2020年5月末	RCX-Studio 2020
RCX-Studio	RCX340コントローラ	2016年7月末	RCX-Studio 2020
TOP	ロボットドライバ RDX/RDP	2015年8月末	RDV-Manager
POPCOM	ERCシリーズ/SRCシリーズ/DRCシリーズ/SR1シリーズ	2013年7月末	POPCOM+
VIP	多軸コントローラ	2009年12月	VIP+
YPB-Win	Picoシリーズ	2009年12月	—

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

# YA-RJ

6軸垂直多関節

●最大可搬質量 2 kg

●最大リーチ R545 mm

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。

販売終了時期 2022年12月末  
修理対応期限 2029年12月末



## ■注文型式

<b>YA-RJ</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L:4m	適用コントローラ	安全規格 N:ノーマル	言語設定 JE:日/英 JC:日/中 EJ:英/日 EC:英/中	拡張/O N,P:標準/O 28/28 N1,P1:56/56点 N2,P2:84/84点 N3,P3:112/112点 N4,P4:140/140点	ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DM:DeviceNet マスター DS:DeviceNet スレーブ PB:PROFIBUS EP:EtherNet/IP™ PM:Profinetマスター PT:Profinetスレーブ ES:EtherCATスレーブ

※ 卓上小型装置、教育用途に最適です。  
※ 装置組込みや、移設・設置が容易な超軽量ロボットです。  
※ 全軸80 W以下のモータを使用しています。  
※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

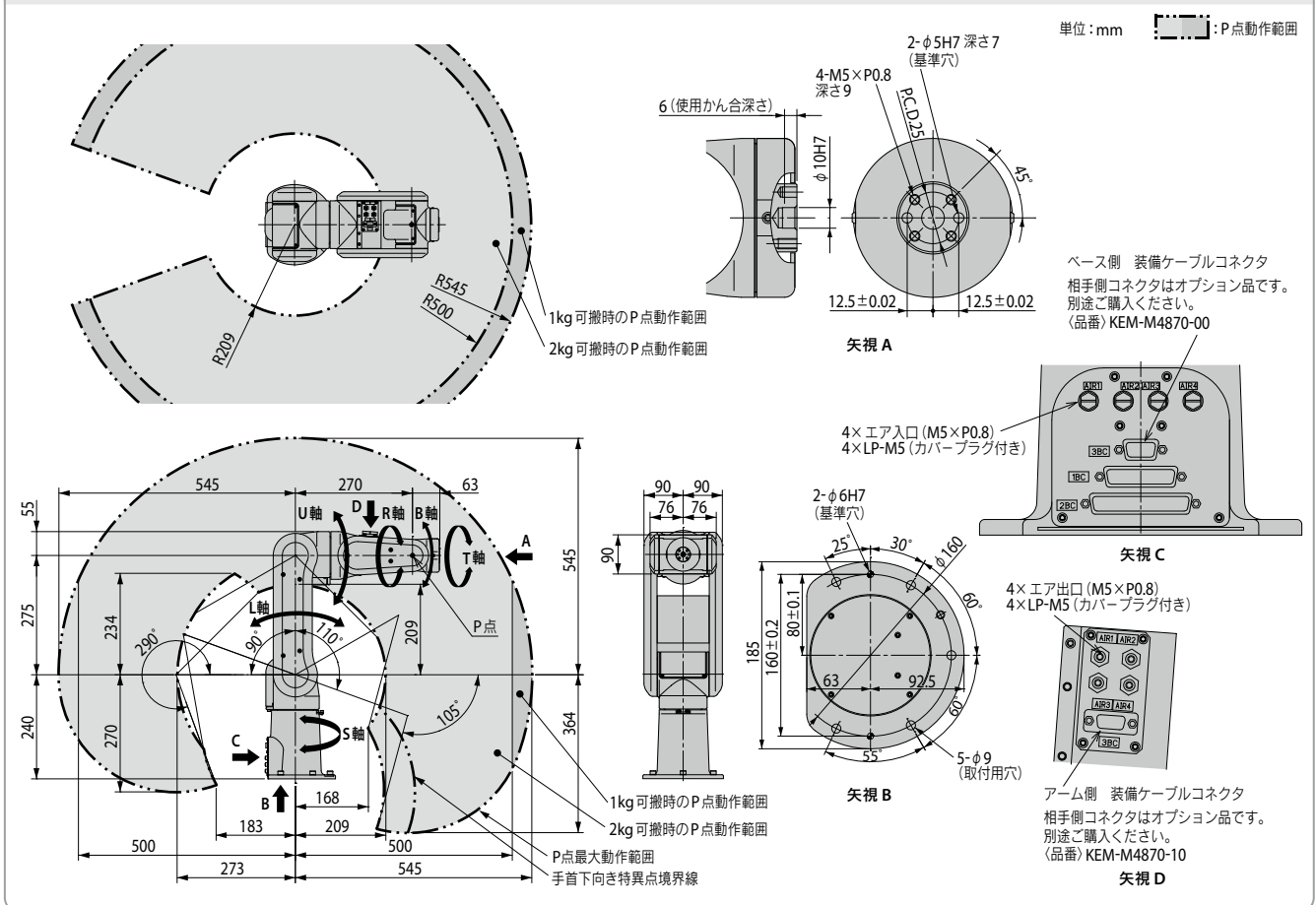
## ■基本仕様

構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	1 kg (最大2 kg*)	
繰り返し位置決め精度	±0.03 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-160° ~ +160°
	L軸 (下腕)	-90° ~ +110°
	U軸 (上腕)	-290° ~ +105°
	R軸 (手首旋回)	-180° ~ +180°
	B軸 (手首振り)	-130° ~ +130°
	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
ブレーキ付きの軸*2	L軸, U軸	
最大速度	S軸 (旋回)	2.79 rad/s, 160° /s
	L軸 (下腕)	2.27 rad/s, 130° /s
	U軸 (上腕)	3.49 rad/s, 200° /s
	R軸 (手首旋回)	5.23 rad/s, 300° /s
	B軸 (手首振り)	6.98 rad/s, 400° /s
T軸 (手首回転)	8.72 rad/s, 500° /s	

許容 モーメント	R軸 (手首旋回)	3.33 N·m
	B軸 (手首振り)	3.33 N·m
	T軸 (手首回転)	0.98 N·m
許容慣性 モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	0.058 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	0.058 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.005 kg·m <sup>2</sup>
本体質量	15 kg	
設置環境	周囲温度	通電時: 0 ~ +40°C, 保管時: -10 ~ +60°C
	相対湿度	最大90% (結露のないこと)
	振動加速度	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
電源容量*3	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>
	電源容量*3	0.5 kVA

※ 1. 1 kgを超える場合は動作範囲が異なります。可搬質量に合わせた動作範囲でご使用ください。(下記図面参照)  
※ 2. S, R, B, T軸には保持ブレーキが付いていません。使用上、問題がないかご確認ください。  
※ 3. 用途、動作パターンにより異なります。  
※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-RJ



# YA-R3F

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 3 kg ● 最大リーチ R532 mm

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



## ■ 注文型式

<b>YA-R3F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L:4m	適用コントローラ	安全規格 N:ノーマル	言語設定 JE:日英 JC:日中 EJ:英日 EC:英中	拡張/O N,P:標準/O 28/28 N1,P1:56/56点 N2,P2:84/84点 N3,P3:112/112点 N4,P4:140/140点	ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DM:DeviceNet マスター DS:DeviceNet スレーブ PB:PROFIBUS EP:EtherNet/IP™ PM:Profinetマスター PT:Profinetスレーブ ES:EtherCATスレーブ

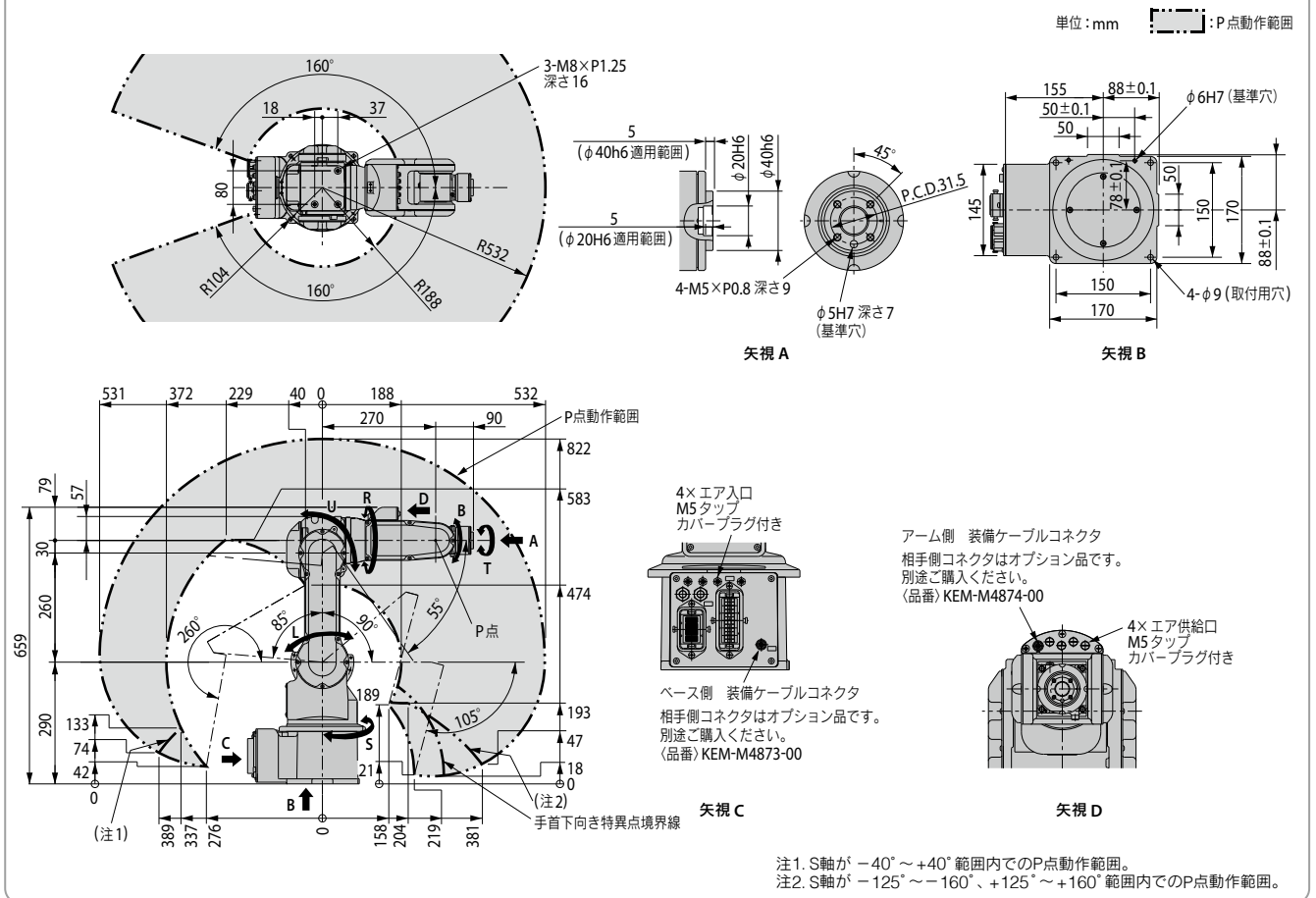
※ B5サイズのスペースに設置可能(ベースプレート寸法: 240 × 170 mm)で、AGV搭載、試験用途、教育用途などに最適です。  
 ※ 全軸80 W以下のモータを搭載しています。  
 ※ エアホースφ4 × 4本と装備用ケーブル(0.2 mm<sup>2</sup> × 10本)をUアームに内蔵。システム構築時の配線や配管がすっきりまとまります。  
 ※ 床置き、壁掛け、天井吊り設置に対応します。壁掛け、天井吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ 走行軸との組合せなど外部仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

## ■ 基本仕様

構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	3 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.03 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-160° ~ +160°*1
	L軸 (下腕)	-85° ~ +90°
	U軸 (上腕)	-105° ~ +260°
	R軸 (手首旋回)	-170° ~ +170°
	B軸 (手首振り)	-120° ~ +120°
最大速度	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
	S軸 (旋回)	3.49 rad/s, 200° /s
	L軸 (下腕)	2.62 rad/s, 150° /s
	U軸 (上腕)	3.32 rad/s, 190° /s
	R軸 (手首旋回)	5.24 rad/s, 300° /s
許容モメント	R軸 (手首旋回)	5.39 N·m
	B軸 (手首振り)	5.39 N·m
	T軸 (手首回転)	2.94 N·m
許容慣性モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	0.1 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	0.1 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.03 kg·m <sup>2</sup>
本体質量	27 kg	
設置環境	温度	0 ~ +40℃
	湿度	20 ~ 80 %RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
電源容量*2	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>
	電源容量*2	0.5 kVA

\*1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±25°になります。  
 \*2. 用途、動作パターンにより異なります。  
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-R3F



適用コントローラ

**YAC100 ▶ 730**

# YA-R5F

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 5 kg ● 最大リーチ R706 mm

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



## 注文型式

<b>YA-R5F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L: 4m	適用コントローラ	安全規格 N: ノーマル	言語設定 JE: 日/英 JC: 日/中 EJ: 英/日 EC: 英/中	拡張I/O N,P: 標準I/O 28/28 N1,P1: 56/56点 N2,P2: 84/84点 N3,P3: 112/112点 N4,P4: 140/140点	ネットワークオプション 無記入: なし CC: CC-Link DM: DeviceNet マスター DS: DeviceNet スレーブ PB: PROFIBUS EP: EtherNet/IP™ PM: Profinet マスター PT: Profinet スレーブ ES: EtherCAT スレーブ

※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。  
 ※ クラス最大のリーチ寸法 (706 mm)。  
 ※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

## 基本仕様

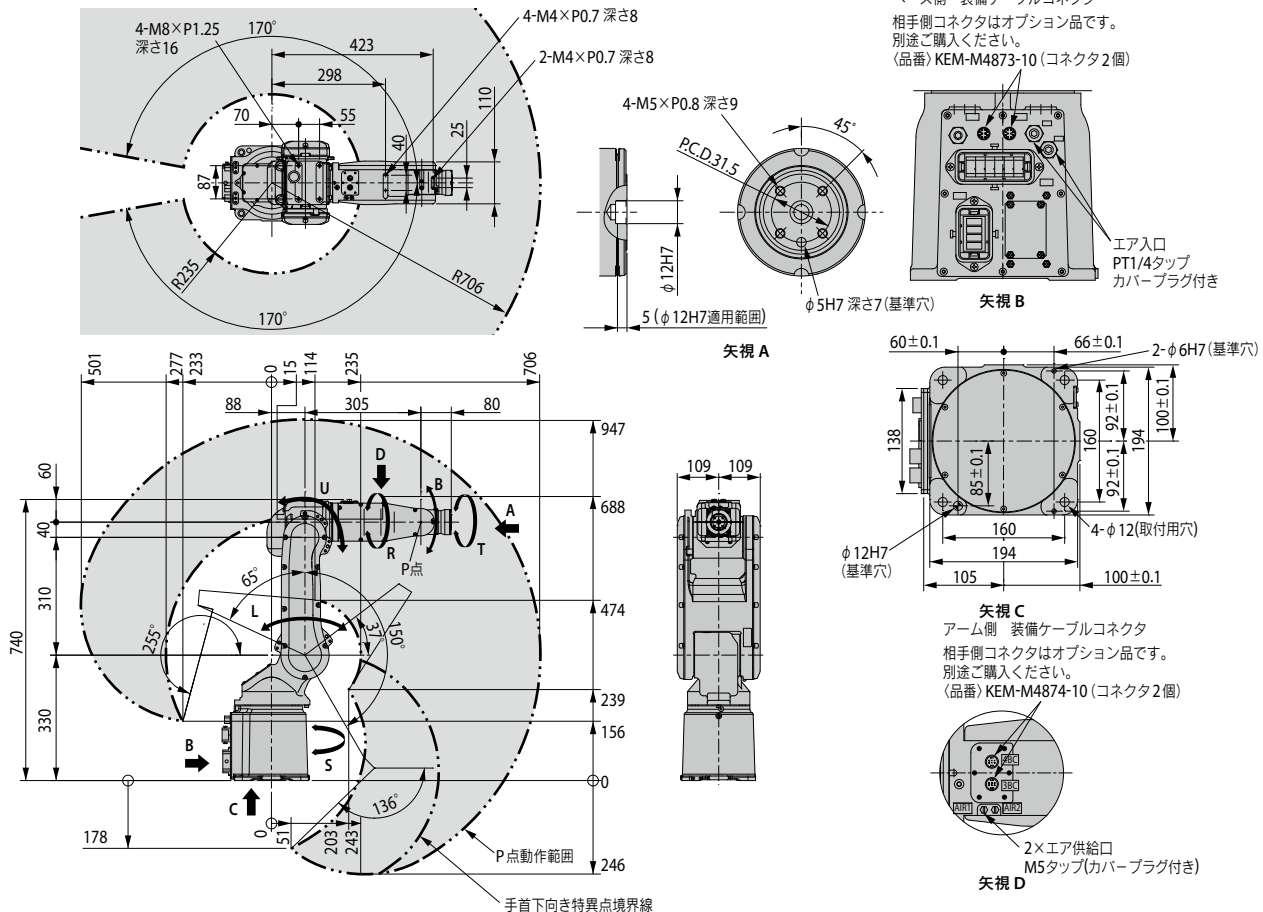
構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	5 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-170° ~ +170°*1
	L軸 (下腕)	-65° ~ +150°
	U軸 (上腕)	-136° ~ +255°
	R軸 (手首旋回)	-190° ~ +190°
	B軸 (手首振り)	-135° ~ +135°
	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
最大速度	S軸 (旋回)	6.56 rad/s, 376° /s
	L軸 (下腕)	6.11 rad/s, 350° /s
	U軸 (上腕)	6.98 rad/s, 400° /s
	R軸 (手首旋回)	7.85 rad/s, 450° /s
	B軸 (手首振り)	7.85 rad/s, 450° /s
	T軸 (手首回転)	12.57 rad/s, 720° /s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	12 N·m
	B軸 (手首振り)	12 N·m
	T軸 (手首回転)	7 N·m
許容慣性モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	0.3 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	0.3 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.1 kg·m <sup>2</sup>
本体質量		27 kg
設置環境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
電源容量*2	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>

\*1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30°になります。  
 \*2. 用途、動作パターンにより異なります。  
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-R5F

単位: mm : P点動作範囲



# YA-R5LF

6軸垂直多関節

●最大可搬質量 5 kg ●最大リーチ R895 mm

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



## ■注文型式

<b>YA-R5LF</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L:4m	適用コントローラ	安全規格 N:ノーマル	言語設定 UE:日/英 UC:日/中 EJ:英/日 EC:英/中	拡張I/O N.P:標準I/O 28/28 N1.P1:56/56点 N2.P2:84/84点 N3.P3:112/112点 N4.P4:140/140点	ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DM:DeviceNet マスター DS:DeviceNet スレーブ PB:PROFIBUS EP:EtherNet/IP™ PM:Profinetマスター PT:Profinetスレーブ ES:EtherCATスレーブ

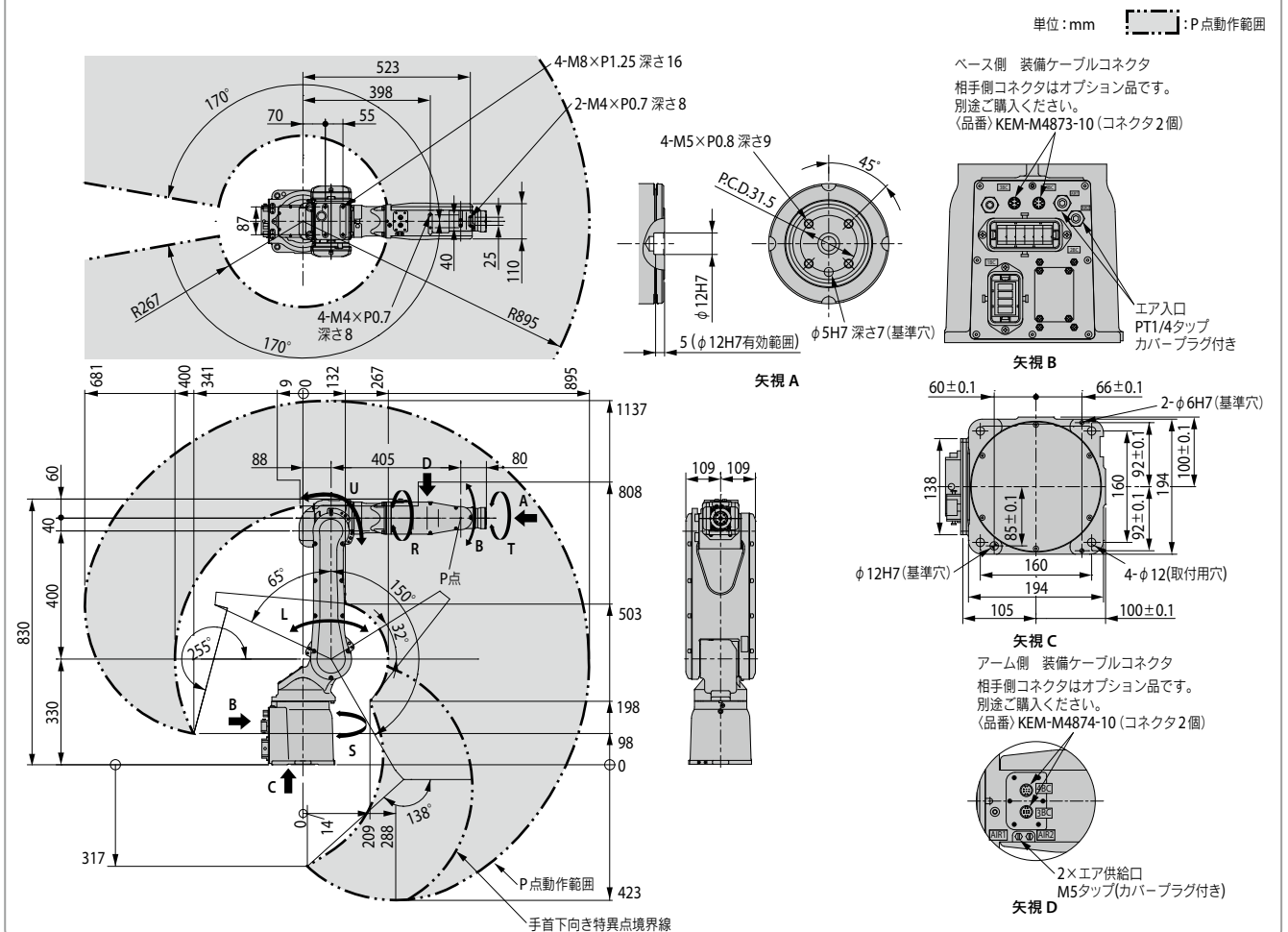
※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。  
 ※ クラス最大のリーチ寸法 (895 mm)。  
 ※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ 走行軸との組合せなど外部仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

## ■基本仕様

構造	垂直多関節形(6自由度)	許容モーメント	R軸(手首旋回)	12 N・m	
可搬質量	5 kg	許容慣性モーメント(GD <sup>2</sup> /4)	B軸(手首振り)	12 N・m	
繰り返し位置決め精度	±0.03 mm	本体質量	T軸(手首回転)	7 N・m	
動作範囲	S軸(旋回)	-170°~+170°*1	R軸(手首旋回)	0.3 kg・m <sup>2</sup>	
	L軸(下腕)	-65°~+150°	B軸(手首振り)	0.3 kg・m <sup>2</sup>	
	U軸(上腕)	-138°~+255°	T軸(手首回転)	0.1 kg・m <sup>2</sup>	
	R軸(手首旋回)	-190°~+190°			
	B軸(手首振り)	-135°~+135°			
最大速度	T軸(手首回転)	-360°~+360°	設置環境	温度	0~+45℃
	S軸(旋回)	4.71 rad/s, 270°/s		湿度	20~80%RH(結露のないこと)
	L軸(下腕)	4.89 rad/s, 280°/s		振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
	U軸(上腕)	5.24 rad/s, 300°/s		その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>
	R軸(手首旋回)	7.85 rad/s, 450°/s	電源容量*2		1.0 kVA
B軸(手首振り)	7.85 rad/s, 450°/s				
T軸(手首回転)	12.57 rad/s, 720°/s				

\*1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30°になります。  
 \*2. 用途、動作パターンにより異なります。  
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-R5LF



適用コントローラ

**YAC100 ▶ 730**

# YA-R6F

6軸垂直多関節

●最大可搬質量 6 kg ●最大リーチ R1422 mm

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



## ■注文型式

<b>YA-R6F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L: 4m	適用コントローラ	安全規格 N: ノーマル	言語設定 JE: 日/英 JC: 日/中 EJ: 英/日 EC: 英/中	拡張/O N,P: 標準I/O 28/28 N1,P1: 56/56点 N2,P2: 84/84点 N3,P3: 112/112点 N4,P4: 140/140点	ネットワークオプション 無記入: なし CC: CC-Link DM: DeviceNet マスター DS: DeviceNet スレーブ PB: PROFIBUS EP: EtherNet/IP™ PM: Profinet マスタ PT: Profinet スレーブ ES: EtherCAT スレーブ

※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。  
 ※ クラス最大のリーチ寸法 (1422 mm)。リスト部負荷能力を強化しました。  
 ※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

## ■基本仕様

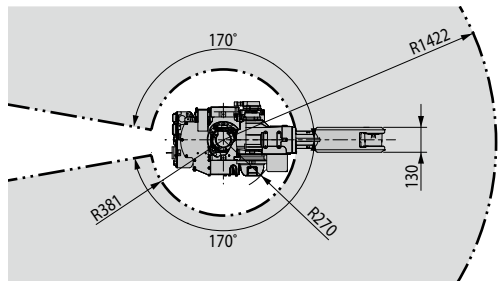
構造	垂直多関節形(6自由度)	
可搬質量	6 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.08 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-170° ~ +170° *1
	L軸 (下腕)	-90° ~ +155°
	U軸 (上腕)	-175° ~ +250°
	R軸 (手首旋回)	-180° ~ +180°
	B軸 (手首振り)	-45° ~ +225°
	T軸 (手首回転)	-360° ~ +360°
最大速度	S軸 (旋回)	3.84 rad/s, 220° /s
	L軸 (下腕)	3.49 rad/s, 200° /s
	U軸 (上腕)	3.84 rad/s, 220° /s
	R軸 (手首旋回)	7.16 rad/s, 410° /s
	B軸 (手首振り)	7.16 rad/s, 410° /s
	T軸 (手首回転)	10.65 rad/s, 610° /s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	11.8 N·m
	B軸 (手首振り)	9.8 N·m
	T軸 (手首回転)	5.9 N·m
許容慣性モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	0.27 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	0.27 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.06 kg·m <sup>2</sup>
本体質量		130 kg
設置環境	温度	0 ~ +45°C
	湿度	20 ~ 80 %RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
電源容量*2	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>

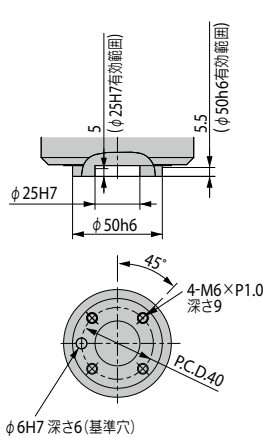
\*1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30°になります。  
 \*2. 用途、動作パターンにより異なります。  
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-R6F

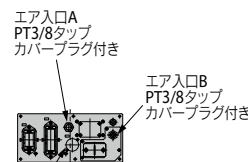
単位: mm □: P点動作範囲



アーム側 装備ケーブルコネクタ  
 相手側コネクタはオプション品です。  
 別途ご購入ください。  
 (品番) KEM-M4870-30

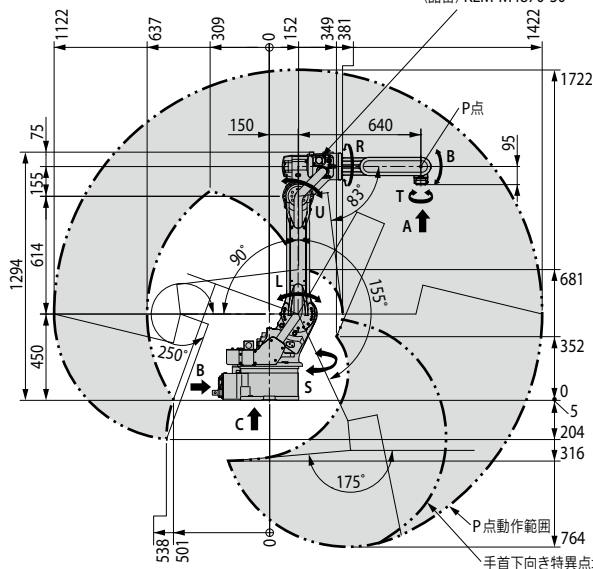


矢視 A

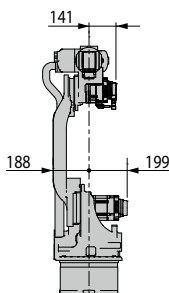


ベース側 装備ケーブルコネクタ  
 相手側コネクタはオプション品です。  
 別途ご購入ください。  
 (品番) KEM-M4870-20

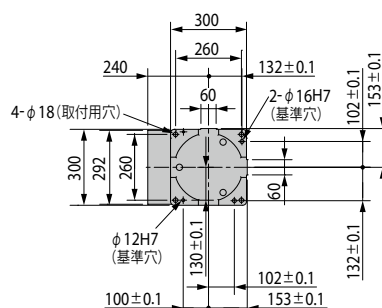
矢視 B



手首下向き特異点境界線



矢視 C



矢視 C

# YA-U5F

7軸垂直多関節

●最大可搬質量 5 kg

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。

## ■注文型式

<b>YA-U5F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L:4m	適用コントローラ	安全規格 N:ノーマル	言語設定 JE:日/英 JC:日/中 EJ:英/日 EC:英/中	拡張I/O N,P:標準I/O 28/28 N1,P1:56/56点 N2,P2:84/84点 N3,P3:112/112点 N4,P4:140/140点	ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DM:DeviceNet マスター DS:DeviceNet スレーブ PB:PROFIBUS EP:EtherNet/IP™ PM:Profinetマスター PT:Profinetスレーブ ES:EtherCATスレーブ



※ 7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。  
 ※ 手首部に新規開発した小型アクチュエータを適用し、アームのスリム化を図り、ワークとの干渉を大幅に低減しています。  
 ※ ロボットの小型化に起因する可動範囲の狭小化をアーム関節機構の工夫により回避し、動作領域の最大化を実現しています。  
 ※ 本体質量は30 kgと軽量で、床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ アーム内蔵の装備線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線8芯)  
 別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

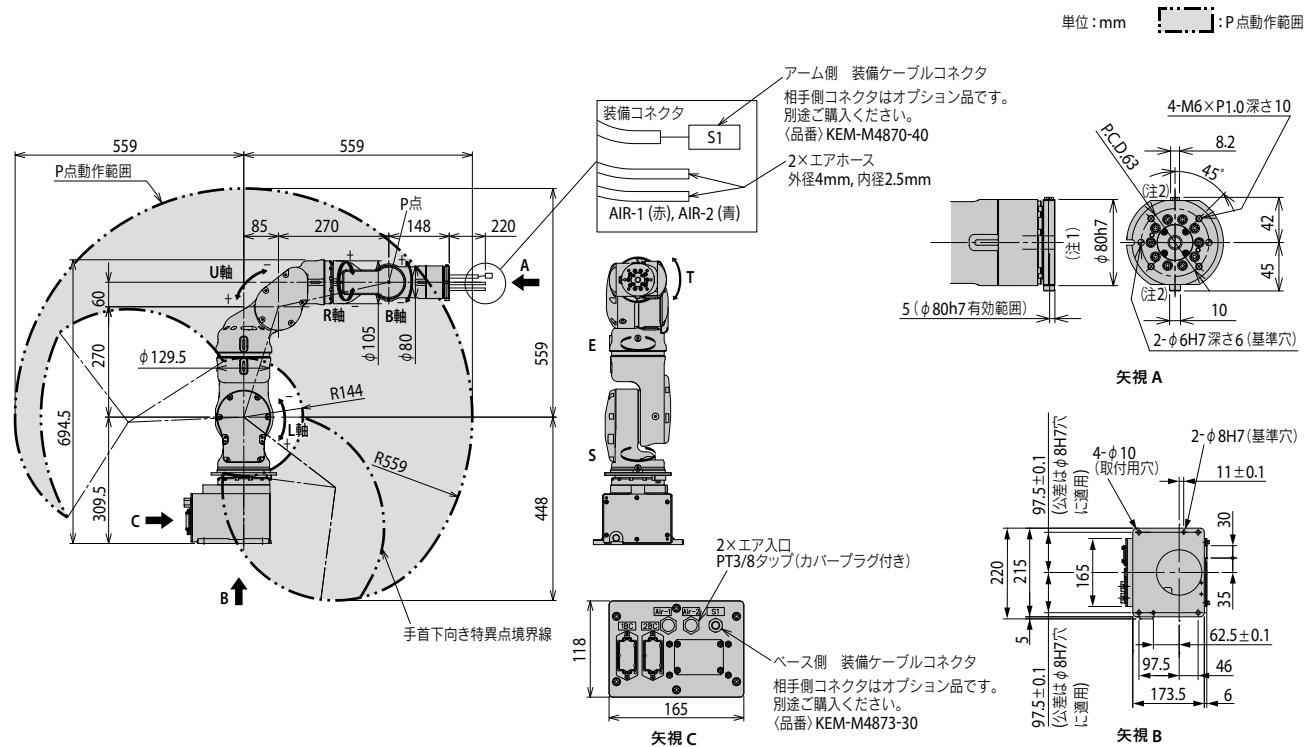
## ■基本仕様

構造	垂直多関節形(7自由度)	
可搬質量	5 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.06 mm	
動作範囲	S軸 (回転)	-180°~+180°
	L軸 (下腕)	-110°~+110°
	E軸 (肘回転)	-170°~+170°
	U軸 (上腕)	-90°~+115°
	R軸 (手首旋回)	-180°~+180°
	B軸 (手首振り)	-110°~+110°
	T軸 (手首回転)	-180°~+180°
最大速度	S軸 (回転)	3.49 rad/s, 200°/s
	L軸 (下腕)	3.49 rad/s, 200°/s
	E軸 (肘回転)	3.49 rad/s, 200°/s
	U軸 (上腕)	3.49 rad/s, 200°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	4.01 rad/s, 230°/s
	T軸 (手首回転)	6.11 rad/s, 350°/s

許容モメント	R軸 (手首旋回)	14.7 N·m
	B軸 (手首振り)	14.7 N·m
	T軸 (手首回転)	7.35 N·m
許容慣性モメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	0.45 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	0.45 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.11 kg·m <sup>2</sup>
本体質量	30 kg	
電源容量 <sup>*1</sup>	1.0 kVA	
設置環境	温度	0~+40°C
	湿度	20~80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>

※1. 用途、動作パターンにより異なります。  
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-U5F



注1. フランジ部はケーブルを通す穴が開いています。アタッチメントなど取付の際は、水、油、粉じんなどが入らないようご注意ください。  
 注2. T軸グリース給脂用のボルトが付いています。φ80h7部使用の際は、ボルトに干渉しないようご注意ください。また、給脂の際に、給脂用のボルトを外し、グリスニップル(A-MT6×1)にて給脂するため、アタッチメントなどにスペースを確保してください。

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER INFORMATION  
ケーブル類  
TECHNICAL INFORMATION  
DISCONTINUED

# YA-U10F

7軸垂直多関節

● 最大可搬質量 10 kg

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応していません。



## ■ 注文型式

<b>YA-U10F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L: 4m	適用コントローラ	安全規格 N: ノーマル	言語設定 JE: 日/英 JC: 日/中 EJ: 英/日 EC: 英/中	拡張/O N,P: 標準I/O 28/28 N1,P1: 56/56点 N2,P2: 84/84点 N3,P3: 112/112点 N4,P4: 140/140点	ネットワークオプション 無記入: なし CC: CC-Link DM: DeviceNet マスター DS: DeviceNet スレーブ PB: PROFIBUS EP: EtherNet/IP™ PM: Profinet マスタ PT: Profinet スレーブ ES: EtherCAT スレーブ

※ 7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。  
 ※ 動きの自由度が高いため、人が入り込めないような狭い場所でも動作可能です。  
 ※ 待機時にはアームを立体的に折りたたみ小さくなるので邪魔になりません。  
 ※ 床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。  
 ※ 小物ハンドリングなどに最適です。  
 ※ アーム内蔵の装飾線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線12芯)  
 別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

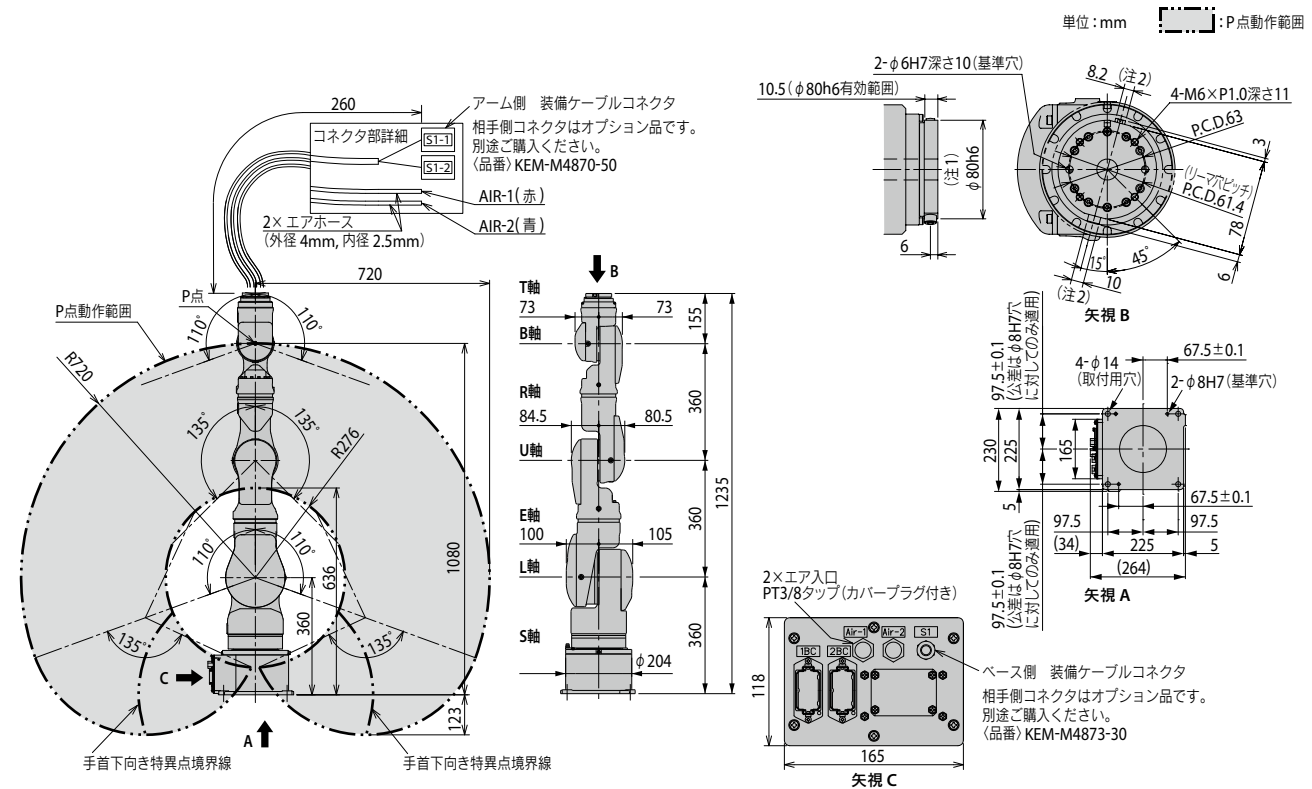
## ■ 基本仕様

構造	垂直多関節形(7自由度)	
可搬質量	10 kg	
繰り返し位置決め精度	±0.1 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-180°~+180°
	L軸 (下腕)	-110°~+110°
	E軸 (肘回転)	-170°~+170°
	U軸 (上腕)	-135°~+135°
	R軸 (手首旋回)	-180°~+180°
	B軸 (手首振り)	-110°~+110°
	T軸 (手首回転)	-180°~+180°
最大速度	S軸 (旋回)	2.97 rad/s, 170°/s
	L軸 (下腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	E軸 (肘回転)	2.97 rad/s, 170°/s
	U軸 (上腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	3.49 rad/s, 200°/s
	T軸 (手首回転)	6.98 rad/s, 400°/s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	31.4 N·m
	B軸 (手首振り)	31.4 N·m
	T軸 (手首回転)	19.6 N·m
許容慣性モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	1.0 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	1.0 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	0.4 kg·m <sup>2</sup>
本体質量		60 kg
電源容量*1		1.0 kVA
設置環境	温度	0~+40°C
	湿度	20~80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがからないこと</li> <li>電気的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>

\*1. 用途、動作パターンにより異なります。  
 ※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-U10F



注1. フランジ部はケーブルを通す穴が開いています。アタッチメントなど取付の際は、水、油、粉じんなどが入らないようにご注意ください。  
 注2. T軸グリース給脂用のボルトが付いています。φ80h7部使用の際は、ボルトに干渉しないようご注意ください。また、給脂の際に、給脂用のボルトを外し、グリスニップル(A-MT6×1)にて給脂するため、アタッチメントなどにスペースを確保してください。



# YA-U20F

7軸垂直多関節

●最大可搬質量 20 kg

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



## ■注文型式

<b>YA-U20F</b>	<b>4L</b>	<b>YAC100</b>	<b>N</b>			
ロボット本体	給電ケーブル長 4L:4m	適用コントローラ	安全規格 N:ノーマル	言語設定 JE:日/英 JC:日/中 EJ:英/日 EC:英/中	拡張I/O N,P:標準I/O 28/28 N1,P1:56/56点 N2,P2:84/84点 N3,P3:112/112点 N4,P4:140/140点	ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DM:DeviceNet マスター DS:DeviceNet スレーブ PB:PROFIBUS EP:EtherNet/IP™ PM:Profinetマスター PT:Profinetスレーブ ES:EtherCATスレーブ

- ※ 7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。
- ※ 動きの自由度が高いので、人が入り込めないような狭い場所でも動作可能です。
- ※ 待機時にはアームを立体的に折りたたみ小さくなるので邪魔になりません。
- ※ 床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
- ※ 20 kgの重量物の組立て・搬送が行えます。
- ※ アーム内蔵の装備線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線16芯)  
別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

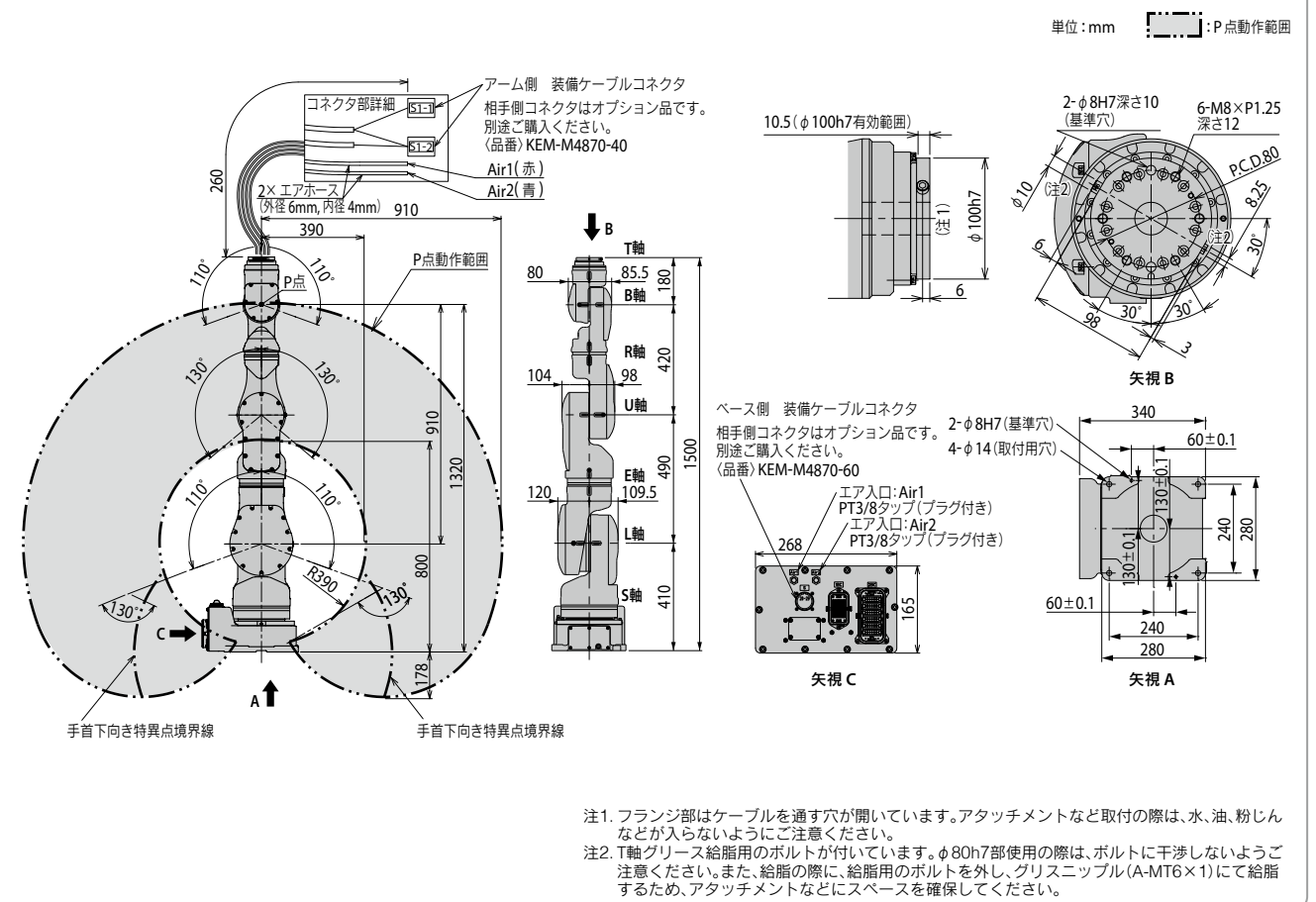
## ■基本仕様

構造	垂直多関節形(7自由度)	
可搬質量	20 kg	
繰返し位置決め精度	±0.1 mm	
動作範囲	S軸 (旋回)	-180°~+180°
	L軸 (下腕)	-110°~+110°
	E軸 (肘回転)	-170°~+170°
	U軸 (上腕)	-130°~+130°
	R軸 (手首旋回)	-180°~+180°
	B軸 (手首振り)	-110°~+110°
	T軸 (手首回転)	-180°~+180°
最大速度	S軸 (旋回)	2.27 rad/s, 130°/s
	L軸 (下腕)	2.27 rad/s, 130°/s
	E軸 (肘回転)	2.97 rad/s, 170°/s
	U軸 (上腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	3.49 rad/s, 200°/s
	T軸 (手首回転)	6.98 rad/s, 400°/s

許容 モーメント	R軸 (手首旋回)	58.8 N·m
	B軸 (手首振り)	58.8 N·m
	T軸 (手首回転)	29.4 N·m
許容慣性 モーメント (GD <sup>2</sup> /4)	R軸 (手首旋回)	4.0 kg·m <sup>2</sup>
	B軸 (手首振り)	4.0 kg·m <sup>2</sup>
	T軸 (手首回転)	2.0 kg·m <sup>2</sup>
本体質量	120 kg	
電源容量 <sup>*1</sup>	1.5 kVA	
設置環境	温度	0~+40°C
	湿度	20~80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s <sup>2</sup> 以下
	その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>引火性及び腐食性ガス・液体がないこと</li> <li>水、油、粉じんなどがかからないこと</li> <li>電氣的ノイズ源が近くにないこと</li> </ul>

※1. 用途、動作パターンにより異なります。  
※ 本表はSI単位系で記載しています。

## YA-U20F



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
各種情報  
ケーブル類  
TECHNICAL  
INFORMATION  
その他情報  
DISCONTINUED

## YAC100基本仕様

## ■コントローラYAC100 基本仕様

構造	開放構造 (IP20)
外形寸法	470 mm (幅) × 420 mm (奥行き) × 200 mm (高さ) (突起物は除く)
概略質量	20 kg
冷却方式	直接冷却
周囲温度	通電時: 0 ~ +40℃、保管時: -10 ~ +60℃
相対湿度	最大90% (結露のないこと)
電源仕様*	単相AC200 V/230 V (+10%、-15%)、50/60 Hz 三相AC200 V/220 V (+10%、-15%)、50/60 Hz
接地	D種 (接地抵抗100Ω以下専用接地)
入出力信号	専用信号: 入力 8、出力 11 汎用信号: 入力 16、出力 16 最大入出力信号: 入力 1024、出力 1024
位置制御方式	シリアルエンコーダ
メモリ容量	JOB: 10000ステップ、1000ロボット命令 CIOラダー: 1500ステップ
拡張スロット	MP2000バス × 5スロット
LAN (上位接続)	1個 (10BASE-T/100BASE-TX)
シリアルI/F	RS-232C: 1個
制御方式	ソフトウェアサーボ
ドライブユニット	ロボット用6軸、外部軸として最大2軸追加可能 (内部に搭載可能)
塗装色	マンセル5Y7 / 1相当

\* YA-R6Fは三相のみとなります。

## ■プログラミングペンダントYAP仕様



外形寸法	169 mm (幅) × 314.5 mm (高さ) × 50 mm (厚さ)
概略質量	0.990 kg
材質	強化プラスチック
操作機器	選択キー、軸操作キー (8軸)、数値/アプリケーションキー、キー付きモード切り替えスイッチ (ティーチモード、プレイモード、リモートモード)、非常停止ボタン、イネーブルスイッチ、コンパクトフラッシュカードI/F装備 (コンパクトフラッシュはオプション)、USBポート (1ポート) 装備
ディスプレイ	640 × 480ドットカラーLCD、タッチパネル (漢字、ひらがな、カタカナ、英数字、その他)
保護等級	IP65
ケーブル長	標準: 8 m、延長ケーブル 4 m / 8 m / 12 m (最大 20 m)

## ■ハンドリング・組立て用途に最適

ハンドリング・組立て用途向けに機能、性能を最適化した小型コントローラです。

- 19インチ棚寸法でコンベア下に設置可能です。
- コンベア同期のワーク搬送に便利な専用命令を提供します。



## 主なハードウェアオプション

- 外部軸 (2軸まで)
- 入出力モジュール (28点、NPNまたはPNP仕様)
- 主要フィールドバス基板 DeviceNet™ (マスタ/スレーブ)、CC-Link (スレーブ)、PROFIBUS (スレーブ)、EtherNet/IP™ (スレーブ、I/O通信)、EtherCAT (スレーブ)、PROFINET (マスタ/スレーブ)

## 主なオプション機能

- コンベア同期機能
- ビジョン機能
- 外部基準点制御機能
- ソフトウェアペンダント

## ■コンカレントI/Oのラダープログラムについて

YAC100コントローラには標準I/O用でNPN (またはPNP) ボードが実装されています。

この標準I/Oボードに専用入出力が割り付けてあります。

そのため各種フィールドバスに専用入出力を割り付ける場合は、コンカレントI/Oのラダープログラムの設定が必要です。

サンプルプログラムはWEBサイトからダウンロードできます。\*

<https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>

\* メンバーサイトへの登録が必要です。

実際のコントローラ同等の機能を実現したロボットシミュレータ

## MotoSim EG-VRC-CadPack for YAMAHA

実際のライン完成前のバーチャルプログラミングでライン立ち上げを大幅に短縮できます。

## ■モデリング・レイアウト

作業やワークなどのモデルを簡単にレイアウトすることができます。

## ■モデル直感操作

マウスで操作させるだけで直感的にモデルを移動させることができます。

## ■プログラミング・デバック

ロボット動作プログラムの自動生成、ジョブ編集及びジョブ解析が簡単にこなせます。

## ■ロボット直感操作

ロボット姿勢を直感的に操作でき、ティーチングをよりスマートに行なえます。

## ■ロボットシミュレーション

ロボットが作業する様子を視覚的に確認できます。

# 付属品及びオプションパーツ

## YA シリーズ

### ■ 標準付属品

#### プログラミングボックス YAP (8m ケーブル付き)

名称	型式	言語
YAP-J	KEN-M5110-0J	日本語
YAP-E	KEN-M5110-0E	英語
YAP-C	KEN-M5110-0C	中国語

#### YAC100 コントローラ用パーツ

名称	型式
電源コネクタ	KEN-M4871-00
電源ケーブルクランプ	KEN-M4836-00
安全信号短絡用ダミーコネクタ	KEN-M5370-00
電源保護ヒューズ	KEN-M5853-00
標準I/Oコネクタ(STD.IO)	KBH-M4420-00
	KEN-M4420-00

#### 給電ケーブル (ロボットケーブル)

マニピュレータ名	型式	ケーブル長	ケーブル径		可動曲げR
			信号線	ケーブル径	
YA-RJ	KEM-M4710-40	4m	信号線	φ 8.5mm	85.0mm
			パワー線	φ 13.5mm	140.0mm
YA-R3F	KEM-M4711-40	4m	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ 19.5mm	200.0mm
YA-R5F/R5LF/R6F	KEM-M4712-40	4m	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ 19.5mm	180.0mm
YA-U5F/U10F	KEM-M4713-40	4m	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ 16.1mm	180.0mm
YA-U20F	KEM-M4714-40	4m	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ 26.0mm	260.0mm

### ■ オプション品

#### 給電ケーブル (ロボットケーブル)

マニピュレータ名	型式			ケーブル径	可動曲げR	
	ケーブル長 (10m)	ケーブル長 (15m)	ケーブル長 (20m)			
YA-RJ	KEM-M4710-A0	KEM-M4710-F0	KEM-M4710-L0	信号線	φ 8.5mm	85.0mm
				パワー線	φ 13.5mm	140.0mm
YA-R3F	KEM-M4711-A0	KEM-M4711-F0	KEM-M4711-L0	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ 19.5mm	200.0mm
YA-R5F/R5LF/R6F	KEM-M4712-A0	KEM-M4712-F0	KEM-M4712-L0	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ 19.5mm	180.0mm
YA-U5F/U10F	KEM-M4713-A0	KEM-M4713-F0	KEM-M4713-L0	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ 16.1mm	180.0mm
YA-U20F	KEM-M4714-A0	KEM-M4714-F0	KEM-M4714-L0	信号線	φ 17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ 26.0mm	260.0mm

#### 装備ケーブルコネクタ (ユーザー配線用コネクタ)

マニピュレータ名	部位	型式	備考
YA-RJ	ベース側	KEM-M4870-00	
	アーム側	KEM-M4870-10	
YA-R3F	ベース側	KEM-M4873-00	
	アーム側	KEM-M4874-00	
YA-R5F/R5LF	ベース側	KEM-M4873-10	コネクタ2個
	アーム側	KEM-M4874-10	コネクタ2個
YA-R6F	ベース側	KEM-M4870-20	
	アーム側	KEM-M4870-30	
YA-U5F	ベース側	KEM-M4873-30	
	アーム側	KEM-M4870-40	
YA-U10F	ベース側	KEM-M4873-30	
	アーム側	KEM-M4870-50	
YA-U20F	ベース側	KEM-M4870-60	
	アーム側	KEM-M4870-40*	

\* YA-U20Fのアーム側コネクタは2個必要です。

#### YAP用延長ケーブル (プログラミングボックス用延長ケーブル)

名称	型式	ケーブル長
YAP用延長ケーブル	KEN-M531F-10	4m
	KEN-M531F-20	8m
	KEN-M531F-30	12m

#### YAP用ダミーコネクタ

名称	型式
YAPダミーコネクタ	KEN-M5163-00

### ■ 保守用パーツ

名称	型式
YA-RJ/R3F用バッテリーユニット	KEM-M53G3-10
YA-R5F/R5LF/R6F	KEM-M53G3-00
YA-U5F/U10F/U20F用バッテリーユニット	
YAC100コントローラ用バッテリーユニット	KEN-M53G3-00
ACファンモータ	KEN-M6175-00

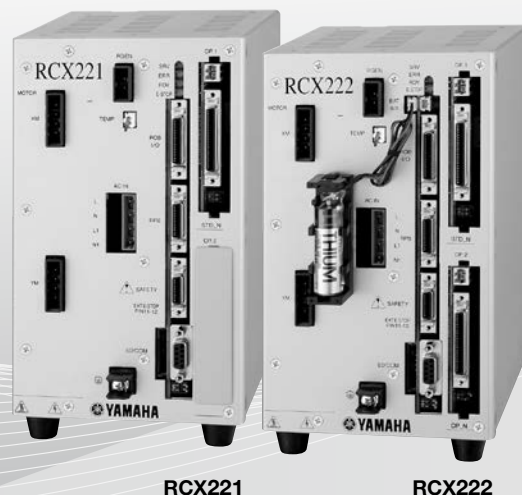
LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED


# RCX221/RCX222

販売終了時期 2022年12月末  
 修理対応期限 2029年12月末


## ●高機能ロボットコントローラ

コンパクトな外形ながら、高度な機能を豊富に搭載した  
 2軸コントローラ。  
 使いやすさも抜群です。





プログラミングボックス  
 ▶ RPB/RPB-E  
**P.751**



パソコン用サポートソフト  
 ▶ VIP<sup>+</sup>  
**P.684**

### ■基本仕様

項目	RCX221	RCX221HP	RCX222	RCX222HP
制御軸数	最大2軸			
制御可能ロボット	単軸ロボットFLIP-X、リニア単軸ロボットPHASER、直交ロボットXY-X、ピック&プレイスYP-X		単軸ロボットFLIP-X、直交ロボットXY-X、ピック&プレイスYP-X	
接続モータ容量	2軸合計800W未満	2軸合計800W～1200W	2軸合計800W未満	2軸合計800W～1200W
最大消費電力	1700VA	2400VA	1700VA	2400VA
外形寸法	W130×H210×D158mm			
本体質量	約2.9kg	約3.1kg	約2.9kg	約3.1kg
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V±10%以内 50/60Hz			
	主電源 単相AC200V～230V±10%以内 50/60Hz			
駆動方式	ACフルデジタルサーボ			
位置検出方式	レゾルバ、磁気式リニアスケール		多回転アブソリュート機能付レゾルバ	
運転方式	PTP動作(Point to Point)、直線補間、円弧補間、アーチ動作			
座標系	関節座標、直交座標			
位置表示単位	パルス、ミリ、度			
速度設定	1%～100%(1%単位。ただし、DRIVE文による1軸動作時は0.01%単位。)			
加減速度設定	1.ロボット型式および先端質量パラメータによる自動加減速度設定 2.加速度および減速率パラメータによる設定(1%単位)			
原点復帰方式	インクリメンタル/セミアブソ		アブソリュート/インクリメンタル	
プログラム言語	ヤマハBASIC (JIS B8439 (SLIM言語) 準拠)			
マルチタスク	最大8タスク			
シーケンスプログラム	1プログラム			
教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック			
メモリ容量	364KB(プログラムとポイントの合計容量)(最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、84KB)			
プログラム	100プログラム(最大プログラム数) 9999行(1プログラム最大行数) 98KB(1プログラム最大容量、1オブジェクト最大容量)			
ポイント	最大10000ポイント			
メモリバックアップ	リチウム金属電池(0℃～40℃で約4年間有効)			
内蔵フラッシュメモリ	512KB (ALLデータのみ)			
外部メモリバックアップ	SDメモ리카ード			

対応ロボット	<b>RCX221 ▶ XY-X (P.373), FLIP-X (P.285), PHASER (P.263), YP-X (P.501)</b>
	<b>RCX222 ▶ XY-X (P.373), FLIP-X (P.285), YP-X (P.501)</b>
CEマーキング対応	<input type="checkbox"/> フィールドネットワーク対応 <b>CC-Link DeviceNet PROFIBUS</b>

機種概要		
名称	RCX221/RCX221HP	RCX222/RCX222HP
対応ロボット	直交ロボットXY-X / 単軸ロボットFLIP-X / リニア単軸ロボットPHASER / ピック&プレイスYP-X	直交ロボットXY-X / 単軸ロボットFLIP-X / ピック&プレイスYP-X
電源	単相: AC200V ~ 230V ± 10%以内 (50/60Hz)	
運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令	
最大制御軸数	最大2軸	
原点復帰方式	インクリメンタル/セミアブソ	アブソリュート/インクリメンタル

注文型式																					
<b>RCX221/RCX221HP</b>	<b>RCX222/RCX222HP</b>																				
<p><b>RCX221</b></p> <table border="1"> <tr> <th>コントローラ<sup>※1</sup></th> <th>CE対応</th> <th>回生装置<sup>※2</sup></th> <th>入出力選択1</th> <th>入出力選択2</th> </tr> <tr> <td>RCX221</td> <td>無記入:標準 E:CE仕様</td> <td>無記入:不要 R:RG2</td> <td>N:NPN P:PNP CC:CC-Link™ DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS YC:YC-Link<sup>※3</sup></td> <td>無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/16 (PNP)</td> </tr> </table>	コントローラ <sup>※1</sup>	CE対応	回生装置 <sup>※2</sup>	入出力選択1	入出力選択2	RCX221	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:不要 R:RG2	N:NPN P:PNP CC:CC-Link™ DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS YC:YC-Link <sup>※3</sup>	無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/16 (PNP)	<p><b>RCX222</b></p> <table border="1"> <tr> <th>コントローラ<sup>※1</sup></th> <th>CE対応</th> <th>回生装置<sup>※2</sup></th> <th>入出力選択1</th> <th>入出力選択2</th> </tr> <tr> <td>RCX222 RCX222HP</td> <td>無記入:標準 E:CE仕様</td> <td>無記入:不要 R:RG2</td> <td>N:NPN P:PNP CC:CC-Link™ DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS YC:YC-Link<sup>※3</sup></td> <td>無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/16 (PNP)</td> </tr> </table>	コントローラ <sup>※1</sup>	CE対応	回生装置 <sup>※2</sup>	入出力選択1	入出力選択2	RCX222 RCX222HP	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:不要 R:RG2	N:NPN P:PNP CC:CC-Link™ DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS YC:YC-Link <sup>※3</sup>	無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/16 (PNP)
コントローラ <sup>※1</sup>	CE対応	回生装置 <sup>※2</sup>	入出力選択1	入出力選択2																	
RCX221	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:不要 R:RG2	N:NPN P:PNP CC:CC-Link™ DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS YC:YC-Link <sup>※3</sup>	無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/16 (PNP)																	
コントローラ <sup>※1</sup>	CE対応	回生装置 <sup>※2</sup>	入出力選択1	入出力選択2																	
RCX222 RCX222HP	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:不要 R:RG2	N:NPN P:PNP CC:CC-Link™ DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS YC:YC-Link <sup>※3</sup>	無記入:なし N1:OPDI024/16 (NPN) P1:OPDI024/16 (PNP)																	
<p>※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。次ページの仕様選択表をご参照ください。                  ※2. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合にオプションの回生装置が必要です。                  ※3. マスターのみで対応可能です。</p>																					

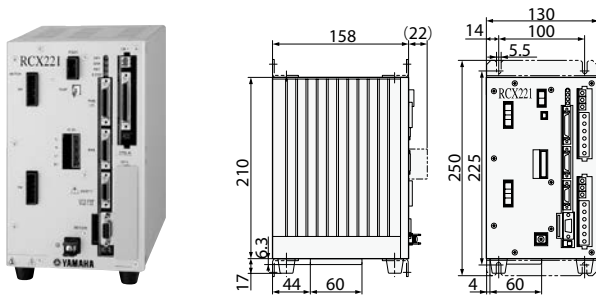
項目		RCX221	RCX221HP	RCX222	RCX222HP	
外部入出力	標準入出力	I/O入力	専用入力10点・汎用入力16点			
		I/O出力	専用出力12点・汎用出力8点			
	SAFETY		非常停止入力(リレー接点)、サービスモード入力(NPN/PNP仕様設定は、標準入出力の設定に従う)			
	ブレーキ出力		リレー接点			
	原点センサ入力		DC24V用B接センサ接続			
	外部通信		RS232C: 1CH (D-SUB9ピン(メス)), RS422: 1CH (RPB専用)			
	オプション	種類	スロット数	2 (標準入出力含む)		
			標準入出力 (NPN/PNP)	専用入力10点・専用出力12点・汎用入力16点・汎用出力8点		
			オプション入出力 (NPN/PNP)	汎用入力24点・汎用出力16点		
			CC-Link	専用入力16点・専用出力16点・汎用入力96点・汎用出力96点 (4局占有)		
一般仕様	プログラミングボックス	RPB, RPB-E (イネーブルスイッチ付き)				
	パソコン用サポートソフト	VIP+				
	使用温度	0℃ ~ 40℃				
	保存温度	-10℃ ~ 65℃				
	使用湿度	35% ~ 85%RH (結露なきこと)				
	アブソバックアップ電池	-		リチウム金属電池 3.6V 5400mAh (2700mAh 2本)		
	アブソバックアップ期間	-		1年 (無通電状態)		
	ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3				
	保護構造	IP10				

RCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

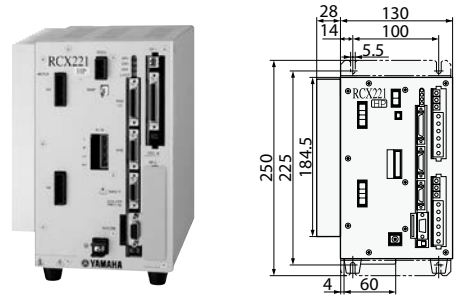
# RCX221/RCX222

## ■ 外観図

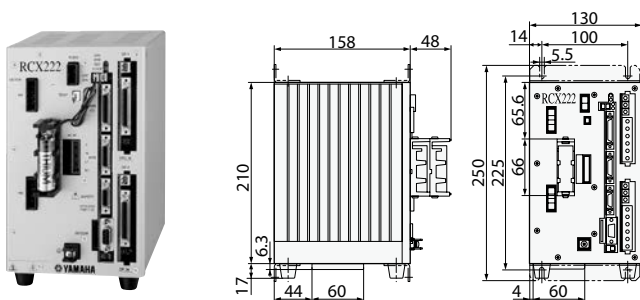
### ■ RCX221



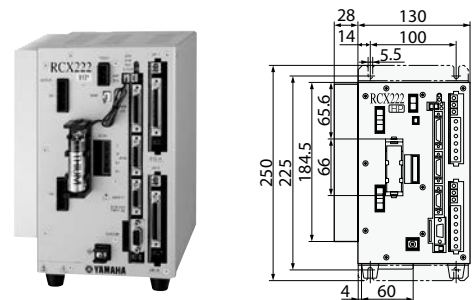
### ■ RCX221HP



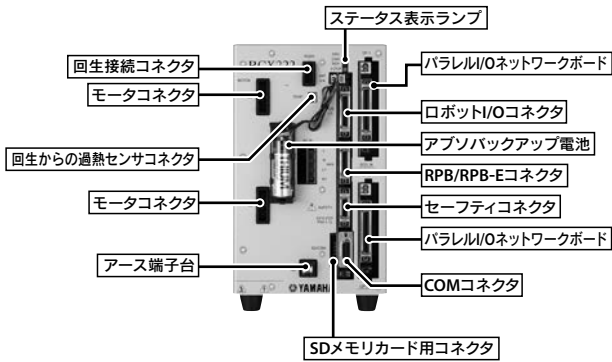
### ■ RCX222



### ■ RCX222HP

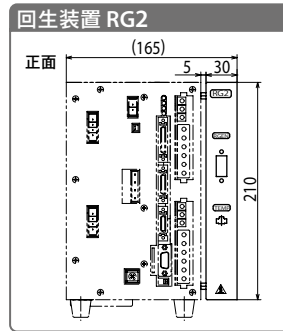


## ■ 各部名称



※写真はRCX222です。RCX221の各部名称もRCX222と同様ですが、アプソバックアップ電池は付きません。

## ■ 再生装置RG2



※奥行(D)は158mmとなります。RCX221 (HP)、RCX222 (HP)の右側面に取り付けます。単体での固定はできません。

## ● 基本仕様

仕様項目	RG2
型式	KAS-M4130-00 (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W35×H210×D158mm
本体質量	0.8kg
再生吸収動作電圧	約380V以上
再生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※RCX221 (HP)、RCX222 (HP)の右側面に取り付けます。単体での固定は出来ません。

## ■ 仕様選択表

ロボットの機種によって自動的に通常仕様またはHP仕様が決まります。

### ■ RCX221/RCX221HP

	PHASER					
	MF7D	MF15D	MF20D	MF30D	MF50D	MF75D
RCX221	●	●	●			
RCX221HP				●	●	●
再生装置 無記入(不要)	●	●				
再生装置 R (RG2)			●	●	●	●

●: 対応

### ■ RCX222/RCX222HP

	FLIP-X	XY-X										YP-X		XY-X 2軸							
		アームタイプ、ガントリタイプ、 ムービングアームタイプ、ポールタイプ					XZタイプ					YP-X	XY-X								
	N15D	N18D	PXYx	FXYx	FXYBx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	HXYLx	SXYx (ZF)	SXYx (ZFL20)	SXYBx (ZF)	SXYBx (ZFL20)	MXYx	HXYx	YP20BX	YP320X	SXYx	
RCX222			●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
RCX222HP	●	●																			
再生装置 無記入(不要)			●	●	●	●	○														
再生装置 R (RG2)	●	●					○	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●				

●: 対応 ○: 条件により選択

## ■ 電源容量

必要な電源容量は、ロボットの機種及び軸数によって異なります。以下の表を目安として電源をご準備ください。

### ● 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値		電源容量 (VA)
X軸	Y軸	
05	05	500
10	05	700
10	10	900
20	05	1500
20	10	1700
		2000
		2400 (HP)

※各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

### モータW数と電流センサの対応表

モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

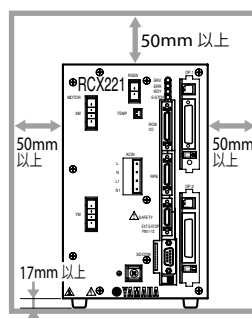
※B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

## マルチロボットで回生装置が必要な条件

- モータ容量が合計450Wを超える。
- 垂直軸のモータ容量が合計240Wを超える。
- 垂直軸が240W以下の場合で、下記に当てはまる。
  - ・ 200Wの垂直軸がある。
  - ・ 100Wの垂直軸で、ストロークが700mm以上のものがある。
  - ・ 100Wの垂直軸が2本あり、リード5mmが含まれている。
- B14Hで最高速が1250mm/sを超える動作をする場合。

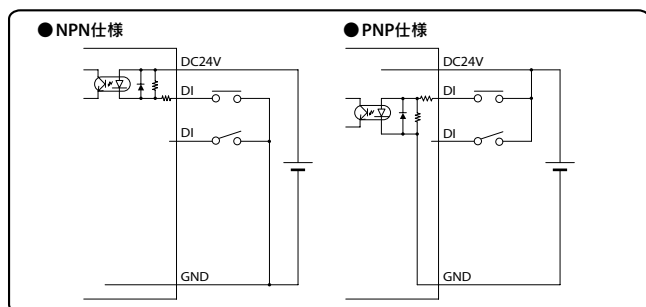
## ■ 設置条件

- ・ 制御盤の中に設置してください。
- ・ 安定した水平な場所に設置してください。
- ・ 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・ 側面の放熱板をふさがないでください。
- ・ 底面のファンをふさがないでください。
- ・ 使用温度：0～40℃
- ・ 使用湿度：35～85%RH (結露なきこと)

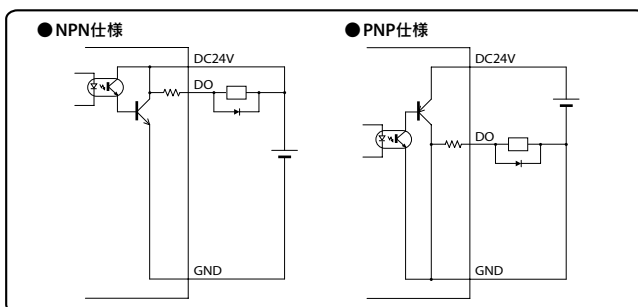


\*RCX222も同様のスペースを空けてください。

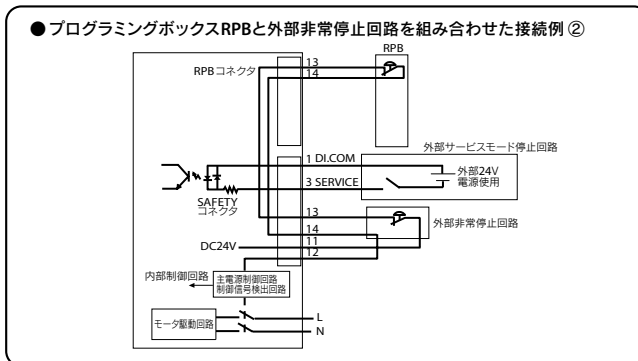
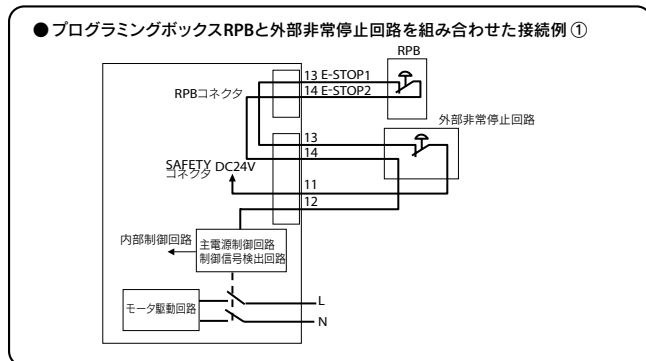
## ■ 入力信号接続例



## ■ 出力信号接続例



## ■ 非常停止入力信号の接続例



## ■ SAFETYコネクタ信号表

端子番号	I/O No.	名称
1	DI.COM	専用入力の入力コモン
2	INTERLOCK	インターロック信号
3	SERVICE	サービスモード入力
4	DO.COM	専用出力の出力コモン
5	MPRDY	主電源投入準備完了
6	SERVO OUT	サーボオン状態出力
7	NC	未接続
8	KEY1	RPBのKEYスイッチ接点
9	KEY2	RPBのKEYスイッチ接点
10	24VGND	EMG24V・GND

端子番号	I/O No.	名称
11	E-STOP24V	非常停止入力用電源
12	E-STOPRDY	非常停止レディ信号
13	E-STOPIN1	非常停止入力1
14	E-STOPIN2	非常停止入力2
15	E-STOPIN3	非常停止入力3
16	E-STOPIN4	非常停止入力4
17	LCKIN1	イネーブルスイッチ入力1
18	LCKIN2	イネーブルスイッチ入力2
19	LCKIN3	イネーブルスイッチ入力3
20	LCKIN4	イネーブルスイッチ入力4

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

# RCX221/RCX222

■ 標準 I/O 【コネクタ名称: STD.DIO】入出力信号表

端子番号	信号名称	名称	
		RCX221	RCX222
1	DI01	サーボオン	
2	DI10	シーケンサ許可	
3	DI03	ステップ実行	
4	CHK1	確認入力1	
5	DI05	IO コマンド実行	
6	DI06	予備 <sup>*1</sup>	
7	DI07	予備 <sup>*1</sup>	
8	DI20	汎用入力 20	
9	DI21	汎用入力 21	
10	DI22	汎用入力 22	
11	DI23	汎用入力 23	
12	DI24	汎用入力 24	
13	DI25	汎用入力 25	
14	DI26	汎用入力 26	
15	DI27	汎用入力 27	
16	DO00	非常停止接点モニタ	
17	DO01	CPU OK	
18	DO10	自動モード	
19	DO11	原点復帰完了	
20	DO12	シーケンサ実行中	
21	DO13	自動運転中	
22	DO14	プログラムリセット出力	
23	DO15	バッテリーアラーム出力 <sup>*2</sup>	
24	DO16	END	
25	DO17	BUSY	
26	DI12	自動運転スタート	
27	DI13	自動モード切り替え	
28	DI14	ABSリセット(通常使用しない)   原点復帰 <sup>*3</sup>	
29	DI15	プログラムリセット入力	
30	DI16	手動モード切り替え	
31	DI17	原点復帰(通常使用する)   ABSリセット <sup>*4</sup>	
32	DI30	汎用入力 30	
33	DI31	汎用入力 31	
34	DI32	汎用入力 32	
35	DI33	汎用入力 33	
36	DI34	汎用入力 34	
37	DI35	汎用入力 35	
38	DI36	汎用入力 36	
39	DI37	汎用入力 37	
40	CHK2	確認入力 2	
41	DO02	サーボオン中	
42	DO03	アラーム	
43	DO20	汎用出力 20	
44	DO21	汎用出力 21	
45	DO22	汎用出力 22	
46	DO23	汎用出力 23	
47	DO24	汎用出力 24	
48	DO25	汎用出力 25	
49	DO26	汎用出力 26	
50	DO27	汎用出力 27	

※1. DI06, DI07は使用禁止です。  
 ※2. DO15は、メモリバックアップバッテリーの電圧低下アラーム出力です。  
 ※3. インクリメンタル仕様の軸とセミアブソ仕様の軸を原点復帰します。  
 ※4. アブソリュート仕様の軸を原点復帰します。

領域判定は、DO20～DO157に割り当てることができます。  
 (領域判定出力の割り当ては、コントローラのソフトウェアバージョンにより異なります。詳細は取扱説明書をご覧ください。)

■ 拡張 I/O 【コネクタ名称: OP.DIO】入出力信号表

端子番号	信号名称	名称
1	—	予約
2	DI40	汎用入力
3	—	予約
4	DI41	汎用入力
5	—	予約
6	—	予約
7	—	予約
8	DI50	汎用入力
9	DI51	汎用入力
10	DI52	汎用入力
11	DI53	汎用入力
12	DI54	汎用入力
13	DI55	汎用入力
14	DI56	汎用入力
15	DI57	汎用入力
16	—	予約
17	—	予約
18	DO30	汎用出力
19	DO31	汎用出力
20	DO32	汎用出力
21	DO33	汎用出力
22	DO34	汎用出力
23	DO35	汎用出力
24	DO36	汎用出力
25	DO37	汎用出力
26	DI42	汎用入力
27	DI43	汎用入力
28	DI44	汎用入力
29	DI45	汎用入力
30	DI46	汎用入力
31	DI47	汎用入力
32	DI60	汎用入力
33	DI61	汎用入力
34	DI62	汎用入力
35	DI63	汎用入力
36	DI64	汎用入力
37	DI65	汎用入力
38	DI66	汎用入力
39	DI67	汎用入力
40	—	予約
41	—	予約
42	—	予約
43	DO40	汎用出力
44	DO41	汎用出力
45	DO42	汎用出力
46	DO43	汎用出力
47	DO44	汎用出力
48	DO45	汎用出力
49	DO46	汎用出力
50	DO47	汎用出力

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED



## RCX221/222コマンド一覧表

### ● 一般命令

言語名	機能
DECLARE	ラベルまたはサブプロシージャが外部プログラムにあることを宣言
DEF FN	ユーザーが使用可能な関数を定義
DIM	配列変数の名前と要素数を宣言
EXIT FOR	FOR文～NEXT文のループを強制的に終了
FOR～NEXT	繰り返しを制御する。指定値になるまで、FOR文の次からNEXT文までを繰り返し実行
GOSUB～RETURN	GOSUB文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプ
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセット
HOLD	プログラムを一時停止
IF	条件によって制御の流れを分岐
LET	指定された代入文を実行
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプ
REM	REMまたは"'"以降の文字は、コメントとみなされる
SELECT CASE～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐
SWI	実行プログラムを切り替え、コンパイル実行後、1行目から実行
WHILE～WEND	繰り返しを制御
ラベル文	プログラム行にラベルを定義

### ● ロボット動作

言語名	機能
ABSRST	ロボットの絶対原点復帰動作を実行
DRIVE	軸単位の絶対移動命令を実行
DRIVEI	軸単位の相対移動命令を実行
MOVE	絶対位置移動命令を実行
MOVEI	相対位置移動命令を実行
ORIGIN	インクリメンタル仕様の軸の原点復帰動作を実行
PMOVE	パレット移動命令を実行
SERVO	指定された軸または全軸のサーボのオン/オフをコントロール

### ● 入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDOポートに出力
LO	指定された値をLOポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMOポートに出力
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了
RESET	指定された出力ポートのビットをオフ
SET	指定された出力ポートのビットをオン
SO	指定された値をSOポートに出力
TO	指定された値をTOポートに出力
WAIT	①DI/DO条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付) ②ロボットの軸動作の完了を待つ

### ● 座標制御

言語名	機能
CHANGE	ハンドの切り替えを行う
HAND	ハンドの定義
RIGHTY / LEFTY	直交座標系で指定されたポイントへ右手系で移動するか、左手系で移動するかを選択
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータでシフト座標を設定

### ● 状態変更

言語名	機能
ACCEL	加速度係数パラメータを変更
ARCH	アーチ位置パラメータを変更
ASPEED	自動移動速度を変更
AXWGHT	軸先端質量パラメータを変更
DECEL	減速比率パラメータを変更
ORGORD	原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定
OUTPOS	アウト有効位置パラメータを変更
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義
SPEED	プログラム移動速度を変更
TOLE	公差パラメータを変更
WEIGHT	先端質量パラメータを変更

### ● 通信制御

言語名	機能
ONLINE / OFFLINE	通信モードの変更を実行し、通信ポートの初期化を行う
SEND	読み出しファイルのデータを書き込みファイルへ転送

### ● 画面制御

言語名	機能
PRINT	MPBおよびRPBの画面に指定した変数の値を表示

### ● キー制御

言語名	機能
INPUT	MPBおよびRPBから指定した変数に値を代入

### ● プロシージャ

言語名	機能
CALL	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを呼び出す
EXIT SUB	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを強制的に終了
SHARED	サブプロシージャ (SUB～END SUB) 外に書かれたプログラムで宣言した変数を仮引数として渡さないで、サブプロシージャで参照可能にする
SUB～END SUB	サブプロシージャを定義

### ● タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止

### ● エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプ または、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

### ● PATH制御

言語名	機能
PATH	PATH移動経路を設定
PATH END	PATH移動の経路設定を終了
PATH SET	PATH移動の経路設定を開始
PATH START	PATH移動を開始

### ● トルク制御

言語名	機能
DRIVE (オプション付きの場合)	軸単位の絶対移動命令を実行
TORQUE	指定された軸の最大トルク指令値を変更
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

## 付属品及びオプションパーツ

### RCX221/RCX222



#### 標準付属品

#### ● 電源コネクタ+結線レバー



型式 KAS-M5382-00

- LCC140
- TS-X
- TS-P
- SR1-X
- SR1-P
- RCX320
- RCX221
- RCX222
- RCX340

#### ● SAFETY コネクタ



型式 KAS-M5370-00

- RCX221
- RCX222

#### ● RPB ターミナータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスRPBを取り外した状態で運転する場合、RPBコネクタに接続します。



型式 KFR-M5163-00

- RCX320
- RCX221
- RCX222
- RCX340

#### ● 標準 I/O (STD.DIO) コネクタ



型式 KAS-M533G-00

- RCX221
- RCX222

#### ● 拡張 I/O (OP.DIO) コネクタ



型式 KAS-M533G-10

- RCX221
- RCX222

#### ● L字型ステイ(前面、背面取付用)

コントローラを設置する為に使用します。



型式 KAS-M410H-00

※ステイ1個の型式です。(取付には2個必要です。)

- RCX221
- RCX222

#### ● アプソバッテリー

アプソテータバックアップ用バッテリーです。(アプソリュート仕様のみ付属。インクリメント仕様には付属しません。)

##### ● 基本仕様

仕様項目	アプソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態) <sup>※1</sup>
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量 <sup>※2</sup>	21g



型式 KAS-M53G0-12

※1. 電池2個使用の場合。 ※2. 電池単体の質量です。

※アプソバッテリーは消耗品です。バックアップテータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アプソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

- SR1-X
- RCX222

#### 重要

#### アプソバッテリー取付条件

2軸ごとに1~2個必要です。

- 1個…データ保持時間約半年(無通電状態)
- 2個…データ保持時間約1年(無通電状態)

※2軸とも、インクリまたはセミアプソの場合は、アプソバッテリーは不要です。

#### ● バッテリーケース

アプソバッテリー取付用ホルダです。



型式 KBG-M5395-00

- SR1-X
- RCX222

## ■ オプション品

### ● プログラミングボックス **P.751** **RPB/RPB-E**

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



	RPB	RPB-E
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

**RCX221**  
**RCX222**

### ● パソコン用サポートソフト **P.684** **VIP+**

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



VIP+ソフトウェア型式	KX0-M4966-00
--------------	--------------

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

**RCX221**  
**RCX222**

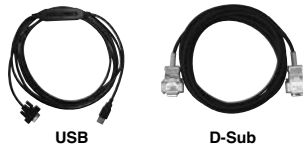
### ● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	RCX14x/22x/240

※ Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。  
 ※ ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。

### ● 通信ケーブル

VIP+ 用通信ケーブル。  
 USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



	USBタイプ (5m)	KBG-M538F-00
型式	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
 ※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
 ※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

**LCC140**  
**ERCD**  
**SR1-X**  
**SR1-P**  
**RCX320**  
**RCX221**  
**RCX222**  
**RCX340**

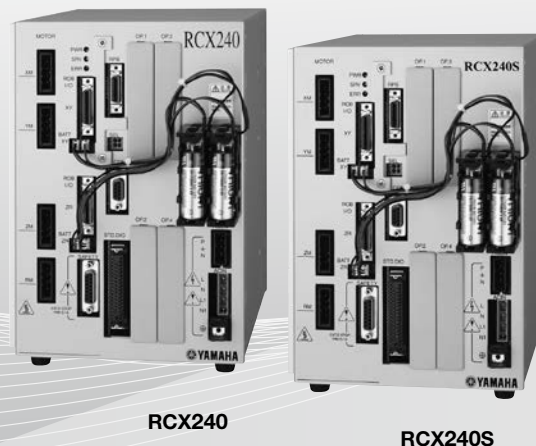
ユニコンパチオニール  
 LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 ユニコンパチオニール  
 LCM100  
 マクロロボット  
 YK-X  
 単軸ロボット  
 Robonity  
 リニア単軸ロボット  
 PHASER  
 単軸ロボット  
 FLIP-X  
 小型単軸ロボット  
 TRANSERO  
 直交ロボット  
 XX-X  
 ヒック&グレンス  
 VP-X  
 クリーン  
 CLEAN  
 コントローラ  
 CONTROLLER  
 各種情報  
 INFORMATION  
 ケーブル一覧  
 CABLE  
 技術資料  
 TECHNICAL  
 その他情報  
 INFORMATION  
 販売終了モデル  
 DISCONTINUED


# RCX240/RCX240S

販売終了時期 2019年12月末  
 修理対応期限 2026年12月末


## 高機能ロボットコントローラ

長年の実績をベースに新開発された、  
 高機能多軸コントローラ。  
 豊富な機能満載で、使いやすさも抜群です。





プログラミングボックス  
 ▶ RPB/RPB-E  
 P.751



パソコン用サポートソフト  
 ▶ VIP<sup>+</sup>  
 P.749

### 基本仕様

項目	型式	RCX240/RCX240S
制御軸数		最大4軸(同時制御:4軸)
制御可能ロボット		単軸ロボットFLIP-X、リニア単軸ロボットPHASER、直交ロボットXY-X、スカラロボットYK-XG、ピック&プレイスYP-X
最大消費電力		2500VA (RCX240) /1500VA (RCX240S)
接続モータ容量		1600W (RCX240) /800W (RCX240S)
外形寸法		W180×H250×D235mm
本体質量		6.5kg
入力電源	制御電源	単相AC200～230V ±10%以内(50/60Hz)
	モータ電源	単相AC200～230V ±10%以内(50/60Hz)
駆動方式		ACフルデジタルサーボ
位置検出方式		多回転アブソリュート機能付レゾルバ、磁気式リニアスケール
運転方式		PTP動作(Point to Point)、直線補間、円弧補間、アーチ動作
座標系		間接座標、直交座標
位置表示単位		パルス、ミリ、度
速度設定		1%～100%(1%単位。ただし、DRIVE文による1軸動作時は0.01%単位。)
加減速度設定		1. ロボット型式および搬送質量パラメータによる自動加減速度設定 2. 加速度および減速率パラメータによる設定(1%単位)
原点復帰方式		インクリメンタル、アブソリュート、セミアブソ
プログラミング	プログラム言語	ヤマハBASIC (JIS B8439 (SLIM言語) 準拠)
	マルチタスク	最大8タスク
	シーケンスプログラム	1プログラム
	教示方式	マニュアルデータイン(座標値入力)、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック
メモリ	メモリ容量	364KB(プログラムとポイントの合計容量)(最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、84KB)
	プログラム	100プログラム(最大プログラム数) 9999行(1プログラム最大行数) 98KB(1プログラム最大容量、1オブジェクト最大容量)
	ポイント	最大10000ポイント
	メモリバックアップ	リチウム金属電池(0℃～40℃で約4年間有効)
	内蔵フラッシュメモリ	512KB (ALLデータのみ)

対応ロボット	<b>XY-X P373</b>	<b>YK-X P67</b>	<b>FLIP-X P285</b>	<b>PHASER P263</b>	<b>YP-X P501</b>		
CEマーキング対応	<input type="radio"/>	フィールドネットワーク対応	<b>CC-Link</b>	<b>DeviceNet</b>	<b>EtherNet/IP</b>	<b>Ethernet</b>	<b>PROFIBUS</b>

機種概要	
名称	RCX240/RCX240S
対応ロボット*	直交ロボットXY-X / スカラロボットYK-XG / 単軸ロボットFLIP-X / リニア単軸ロボットPHASER / ピック&プレイスYP-X
入力電源	単相: AC200V ~ 230V ±10%以内 (50/60Hz)
運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令
最大制御軸数	最大4軸
原点復帰方式	インクリメンタル/アブソリュート

\* 詳細は、次ページのコントローラ選択表をご参照ください。

### 注文型式

## RCX240 RCX240S

コントローラ <sup>1</sup>
RCX240: 標準モデル
RCX240S: 低容量モデル

CE対応
無記入: 標準
E: CE仕様
K: KCS

回生装置 <sup>2</sup>
無記入: 不要
R: RGU-2
R3: RGU-3 <sup>3</sup>

拡張I/O
N,P: 標準I/O 16/8
N1,P1: 40/24点
N2,P2: 64/40点
N3,P3: 88/56点
N4,P4: 112/72点

ネットワークオプション
無記入: なし
CC: CC-Link
DN: DeviceNet <sup>TM</sup>
PB: PROFIBUS
EN: Ethernet
EP: EtherNet/IP <sup>TM</sup>
YC: YC-Link <sup>5</sup>

iVシステム オプションボード
無記入: なし
VY: iVY (VISION)

照明 / トラッキング
無記入: なし
TR: 照明+トラッキング
LC: 照明

グリッパ
無記入: なし
GR: あり

バッテリー
無記入: なし <sup>6</sup>
B: 2個 <sup>7</sup>
BB: 4個 <sup>8</sup>

※1. RCX240Sは、対応ロボットの各軸が200W以下限定のコントローラです。対応機種については下記のコントローラ選択表をご参照ください。

※2. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合にはオプションの回生装置が必要です。下記の回生装置選択表をご参照ください。

※3. YK500XG ~ YK1000XGはRGU-3となります。

※4. I/OボードにてNPNを選択の場合はN ~ N4、PNPを選択の場合はP ~ P4となります。

※5. マスターのみで対応可能です。  
 (YC-Linkとは、多軸コントローラRCXシリーズからシリアル通信により単軸コントローラSR1シリーズを制御するシステムです。YC-Linkを利用することで最大8軸(同期制御は最大6軸)まで制御が可能となります。)

※6. 全軸リニアモータを接続する場合、もしくはインクリメンタル仕様の場合は、バッテリー無し仕様になります。

※7. XY軸のいずれか1軸がアブソリュート仕様となる場合、2個のバッテリーが必要となります。

※8. ZR軸のいずれか1軸がアブソリュート仕様となる場合、さらに2個のバッテリーが必要となります。

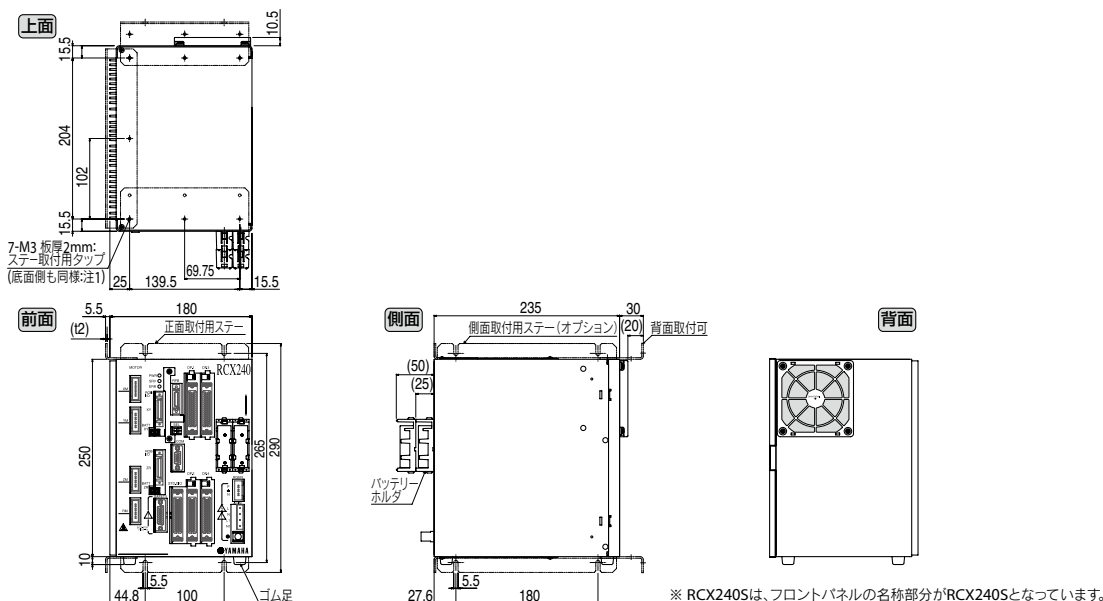
☆お願い  
 RCX240Sは、電流設定が20Aを設定できません。  
 保守用にストックされるコントローラは、05A、10A、20Aすべての設定が可能なRCX240をご注文ください。

項目		型式	RCX240/RCX240S	
外部入出力	標準入出力	I/O入力	専用10点、汎用16点(NPN/PNP仕様選択可能)	
		I/O出力	専用11点、汎用8点	
	SAFETY		非常停止入力(リレー接点)、サービスモード入力(NPN/PNP仕様設定は、標準入出力の設定に従う)、イネーブルスイッチ入力(RPB-E使用時のみ有効)	
	ブレーキ出力		リレー接点	
	原点センサ入力		DC24V用 B接センサ接続	
	外部通信		RS232C: 1CH (D-SUB9ピン(メス))、RS422: 1CH (RPB専用)	
	回生ユニット接続		RGENコネクタ	
	オプション	種類	スロット数	4
			オプション入出力(NPN/PNP)	汎用入力24点・汎用出力16点
			CC-Link	専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点(4局占有)
DeviceNet <sup>TM</sup>			専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点	
PROFIBUS			専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点	
Ethernet			IEEE802.3準拠 10Mbps (10BASE-T)	
EtherNet/IP <sup>TM</sup>			専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点 Ethernet (IEEE 802.3) 準拠 10Mbps/100Mbps	
iVY			カメラ入力(2ch)、カメラトリガ入力、PC接続用入力	
一般仕様		トラッキング	AB相入力、照明トリガ入力、照明電源入出力	
		照明制御	照明トリガ入力、照明電源入出力	
		グリッパ制御	制御軸数: 1軸、位置検出方式: 光学式ロータリエンコーダ、最小設定単位: 0.01mm	
オプション	プログラミングボックス	RPB、RPB-E (イネーブルスイッチ付き)		
	パソコン用サポートソフト	VIP+		
	回生ユニット	RGU-2、RGU-3		
一般仕様	使用温度	0℃ ~ 40℃		
	保存温度	-10℃ ~ 65℃		
	使用湿度	35% ~ 85%RH (結露なきこと)		
	アブソバックアップ電池	リチウム金属電池 3.6V 5400mAh (2700mAh 2本)		
	アブソバックアップ期間	1年(無通電状態)		
	ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3		
保護構造	IP10			

LCMR200  
 単軸ロボット  
 GX  
 LCM100  
 スカラロボット  
 YK-X  
 Robonity  
 単軸ロボット  
 PHASER  
 ラニア単軸ロボット  
 FLIP-X  
 単軸ロボット  
 TRANSERO  
 小型単軸ロボット  
 XY-X  
 直交ロボット  
 YP-X  
 ピック&プレイス  
 CLEAN  
 グリーン  
 コントローラ  
 INFORMATION  
 各種情報  
 ケーブル一覧  
 TECHNICAL  
 技術資料  
 INFORMATION  
 その他情報  
 DISCONTINUED  
 販売終了モデル



## ■ 外観図



## ■ 電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。  
 以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

### ① スカラ型ロボット接続時

標準タイプ	ロボット機種				電源容量 (VA)	発熱量 (W)
	クリーンタイプ	防塵・防滴タイプ	天吊り/インバースタイプ	全方位タイプ		
YK180X, 220X	-	-	-	-	500	63
YK250XG, 350XG, 400XG, 500XGL, 600XGL	YK250XGC, 350XGC, 400XGC, 500XGLC, 600XGLC	YK250XGP, 350XGP, 400XGP, 500XGLP, 600XGLP	YK300XGS, 400XGS	-	1000	75
-	YK500XC, 600XC	-	-	-	1500	88
YK550X, 500XG, 600XG	-	YK500XGP, 600XGP	YK500XGS, 600XGS	-	1700	93
-	YK700XC, 800XC, 1000XC	-	-	-	2000	100
YK600XGH, 700XG, 800XG, 900XG, 1000XG, 1200X	-	YK600XGHP, 700XGP, 800XGP, 900XGP, 1000XGP	YK700XGS, 800XGS, 900XGS, 1000XGS	YK350TW, YK500TW	2500	113

### ② 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値*		電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸		
05	05	600	65
10	05	800	70
10	10	1000	75
20	05	1100	78
20	10	1300	83
20	20	1700	93

### ③ 直交型およびマルチ型で3軸接続時

軸電流センサ値*			電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸	Z軸		
05	05	05	700	68
10	05	05	900	73
10	10	05	1000	75
10	10	10	1200	80
20	05	05	1200	80
20	10	05	1300	83
20	10	10	1500	88
20	20	05	1600	90
20	20	10	1800	95
20	20	20	2000	95

### ④ 直交型およびマルチ型で4軸接続時

軸電流センサ値*				電源容量 (VA)	発熱量 (W)
X軸	Y軸	Z軸	R軸		
05	05	05	05	800	70
10	05	05	05	1000	75
10	10	05	05	1100	78
10	10	10	05	1300	83
10	10	10	10	1400	85
20	05	05	05	1200	80
20	10	05	05	1400	85
20	10	10	05	1500	88
20	10	10	10	1700	93
20	20	05	05	1600	90
20	20	10	05	1800	95
20	20	10	10	2000	100
20	20	20	05	2100	103
20	20	20	10	2200	105
20	20	20	20	2500	113

### ※モータW数と電流センサの対応表

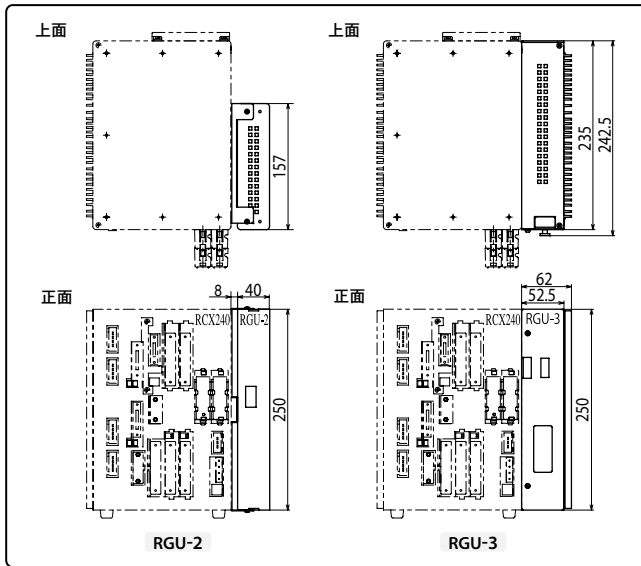
モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

※B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

※各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

# RCX240/RCX240S

## ■ 回生装置



## ● RGU-2 基本仕様



仕様項目	RGU-2
型式	KX0-M4107-20 (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。  
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

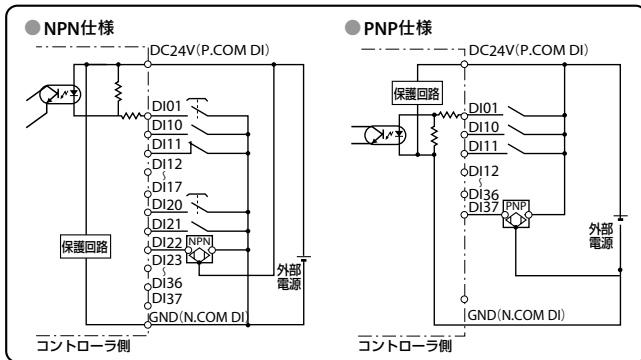
## ● RGU-3 基本仕様



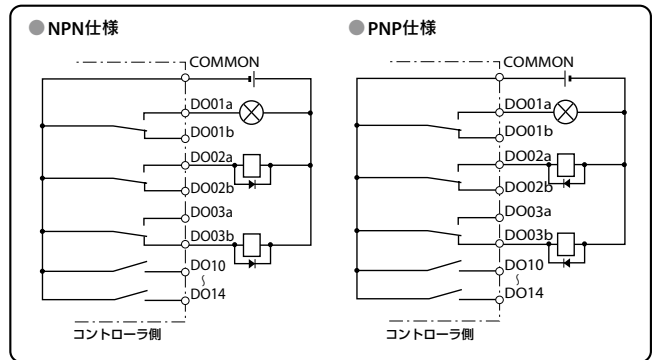
仕様項目	RGU-3
型式	KX0-M4107-30 (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W62×H250×D242.5mm
本体質量	3.7kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※単体取付はできません。

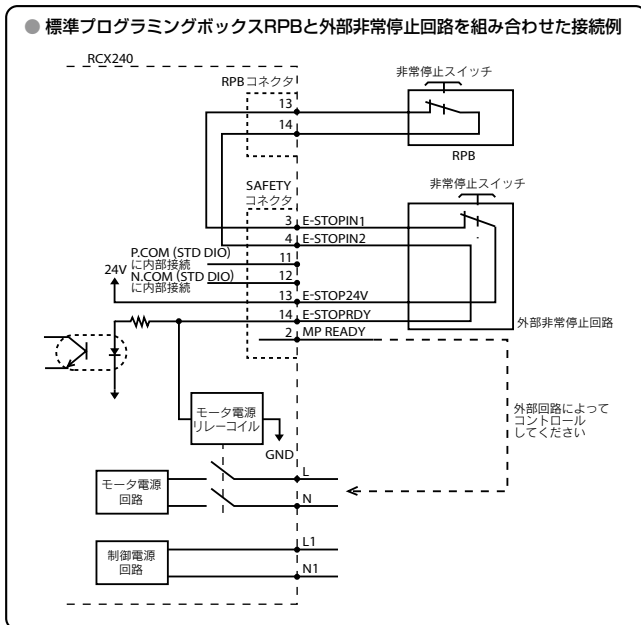
## ■ 入力信号接続例



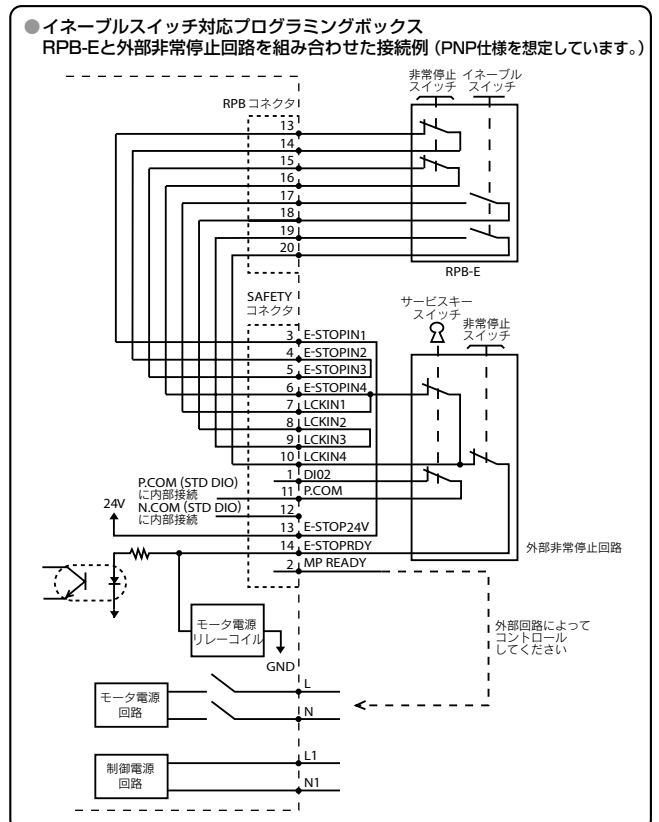
## ■ 出力信号接続例



## ■ 非常停止入力信号の接続



外部安全回路を組むことで、安全カテゴリークラス4まで対応可能です。詳細はP.708をご参照ください。





## 標準 I/O [コネクタ名称: STD.DIO] 入出力信号表

PIN	I/O No.	名称	備考	PIN	I/O No.	名称	備考	
1	DI05	IOコマンド実行トリガ		27	COMMON	リレー コモン	<リレー出力> 各端子の最大容量(抵抗負荷) : DC 24V 0.5A コモン端子: COMMON	
2	DI01	サーボオン入力		28	DO01b	CPU_OK (B接点)		
3	DI10	シーケンスコントロール		29	DO01a	CPU_OK (A接点)		
4	DI11	インターロック		30	DO02b	サーボオン出力(B接点)		
5	DI12	プログラムスタート		31	DO02a	サーボオン出力(A接点)		
6	DI13	自動モード入力		32	DO03b	アラーム(B接点)		
7	DI14	原点復帰		33	DO03a	アラーム(A接点)		
8	DI15	プログラムリセット		34	DO10	自動モード出力		
9	DI16	手動モード入力		35	DO11	原点復帰完了		
10	DI17	アプソリュートリセット/原点復帰		36	DO12	シーケンスプログラム運転中		
11	DI20	汎用入力20	コモン端子: P.COMDI N.COMDI <フォトカプラ入力> NPN 仕様: source型 PNP 仕様: sink型	37	DO13	ロボットプログラム運転中		
12	DI21	汎用入力21			38	DO14		プログラムリセット
13	DI22	汎用入力22			39	DO20		汎用出力20
14	DI23	汎用入力23			40	DO21		汎用出力21
15	DI24	汎用入力24			41	DO22	汎用出力22	
16	DI25	汎用入力25			42	DO23	汎用出力23	
17	DI26	汎用入力26			43	DO24	汎用出力24	
18	DI27	汎用入力27			44	DO25	汎用出力25	
19	DI30	汎用入力30			45	DO26	汎用出力26	
20	DI31	汎用入力31			46	DO27	汎用出力27	
21	DI32	汎用入力32			47	DC24V	DC+24V (P.COMDI)	外部電源入力
22	DI33	汎用入力33			48			
23	DI34	汎用入力34			49	GND	GND (N.COMDI)	
24	DI35	汎用入力35			50			
25	DI36	汎用入力36						
26	DI37	汎用入力37						

\* CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、PROFIBUS をご使用の場合、RCX240コントローラに装備されているSTD.DIOの専用入力は、インターロック信号(DI11)以外は無効となります。  
 また、システムパラメータの外部24V監視制御を無効とした場合は、インターロック信号(DI11)は無効となります。

## SAFETYコネクタ信号表

端子番号	RPB接続時		RPB-E接続時	
	I/O No.	名称	I/O No.	名称
1	DI02	サービスモード	DI02	サービスモード
2	MP READY	モーターパワーレディ信号	MP READY	モーターパワーレディ信号
3	E-STOPIN 1	非常停止入力 1	E-STOPIN 1	非常停止入力 1
4	E-STOPIN 2	非常停止入力 2	E-STOPIN 2	非常停止入力 2
5	NC	NC	E-STOPIN 3	非常停止入力 3
6	NC	NC	E-STOPIN 4	非常停止入力 4
7	NC	NC	LCKIN 1	イネーブルスイッチ入力 1
8	NC	NC	LCKIN 2	イネーブルスイッチ入力 2
9	NC	NC	LCKIN 3	イネーブルスイッチ入力 3
10	NC	NC	LCKIN 4	イネーブルスイッチ入力 4
11	P.COM	DC+24V (P.COM DI)	P.COM	DC+24V (P.COM DI)
12	N.COM	GND (N.COM DI)	N.COM	GND (N.COM DI)
13	E-STOP 24V	非常停止入力用電源	E-STOP 24V	非常停止入力用電源
14	E-STOPRDY	非常停止レディ信号	E-STOPRDY	非常停止レディ信号
15	NC	NC	NC	NC

## コントローラ基本機能

機能	説明
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム実行、ステップ実行) 手動モード(主な処理: ジョグ移動、ポイントティーチング) ユーティリティモード(主な処理: モータ電源操作) プログラムモード(主な処理: プログラム作成) システムモード(主な処理: パラメータ編集、データ初期化)
命令	配列宣言命令(DIM 文) 移動関連命令(MOVE 文、DRIVE 文、PMOVE 文) 外部出力命令(DO 文、MO 文、LO 文、TO 文、SO 文) タスク関連命令(START 文、SUSPEND 文、CUT 文) 代入命令(数値代入文、文字列代入文、ポイント定義文) 条件分岐命令(IF 文、FOR 文、WHILE 文) パラメータ命令(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文) 条件待ち命令(WAIT 文) 等
関数	算術関数(SIN 関数、COS 関数、TAN 関数) ポイント関数(WHERE 関数、JTOXY 関数、XYTOJ 関数) 文字列関数(STR\$ 関数、LEFT\$ 関数、MID\$ 関数、RIGHT\$ 関数) パラメータ関数(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文) 等
変数	単純変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) ポイント変数 要素変数(ポイント要素変数、シフト要素変数) 配列変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子(+、-、*、/、MOD) 比較演算子(=、<、>、<=、>=)
モニタ	入出力の監視(200ms インターバル)
オンライン命令	キー操作命令(AUTO、RUN、RESET、STEP) ユーティリティ命令(COPY、ERA、INIT) データハンドリング命令(READ、WRITE、?VER、?CONFIG) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム、ポイント、パラメータ、シフト、ハンド、オール、エラー履歴 等
内部タイマ	10ms インターバル
プログラム ブレークポイント	最大4点

LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
ケーブル類  
TECHNICAL INFORMATION  
その他情報  
DISCONTINUED

# RCX240/RCX240S

## RCX240/RCX240Sコマンド一覧表

### ● 一般命令

言語名	機能
DECLARE	ラベルまたはサブプロシージャが外部プログラムにあることを宣言
DEF FN	ユーザーが使用可能な関数を定義
DIM	配列変数の名前と要素数を宣言
EXIT FOR	FOR文～NEXT文のループを強制的に終了
FOR～NEXT	繰り返しを制御する。指定値になるまで、FOR文の次からNEXT文までを繰り返し実行
GOSUB～RETURN	GOSUB文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプ
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセット
HOLD	プログラムを一時停止
IF	条件によって制御の流れを分岐
LET	指定された代入文を実行
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプ
REM	REMまたは" "以降の文字は、コメントとみなされる
SELECT CASE～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐
SWI	実行プログラムを切り替え、コンパイル実行後、1行目から実行
WHILE～WEND	繰り返しを制御
ラベル文	プログラム行にラベルを定義

### ● ロボット動作

言語名	機能
ABSRST	ロボットのアブソリュートモータ軸原点復帰動作を実行
DRIVE	軸単位の絶対移動命令を実行
DRIVEI	軸単位の相対移動命令を実行
MOVE	絶対位置移動命令を実行
MOVEI	相対位置移動命令を実行
ORIGIN	インクリメンタル仕様の軸の原点復帰動作を実行
PMOVE	パレット移動命令を実行
SERVO	指定された軸または全軸のサーボのオン/オフをコントロール

### ● 入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDOポートに出力
LO	指定された値をLOポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMOポートに出力
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了
RESET	指定された出力ポートのビットをオフ
SET	指定された出力ポートのビットをオン
SO	指定された値をSOポートに出力
TO	指定された値をTOポートに出力
WAIT	①DI/DO条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付) ②ロボットの軸動作の完了を待つ

### ● 座標制御

言語名	機能
CHANGE	ハンドの切り替えを行う
HAND	ハンドの定義
RIGHTY / LEFTY	直交座標系で指定されたポイントへ右手系で移動するか、左手系で移動するかを選択
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータでシフト座標を設定

### ● 状態変更

言語名	機能
ACCEL	加速度係数パラメータを変更
ARCH	アーチ位置パラメータを変更
ASPEED	自動移動速度を変更
AXWGHT	軸先端質量パラメータを変更
DECEL	減速比率パラメータを変更
ORGORD	原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定
OUTPOS	アウト有効位置パラメータを変更
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義
SPEED	プログラム移動速度を変更
TOLE	公差パラメータを変更
WEIGHT	先端質量パラメータを変更

### ● 通信制御

言語名	機能
ONLINE / OFFLINE	通信モードの変更を実行し、通信ポートの初期化を行う
SEND	読み出しファイルのデータを書き込みファイルへ転送

### ● 画面制御

言語名	機能
PRINT	MPBおよびRPBの画面に指定した変数の値を表示

### ● キー制御

言語名	機能
INPUT	MPBおよびRPBから指定した変数に値を代入

### ● プロシージャ

言語名	機能
CALL	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを呼び出す
EXIT SUB	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを強制的に終了
SHARED	サブプロシージャ (SUB～END SUB) 外に書かれたプログラムで宣言した変数を仮引数として渡さず、サブプロシージャで参照可能にする
SUB～END SUB	サブプロシージャを定義

### ● タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止

### ● エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプ または、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

### ● PATH制御

言語名	機能
PATH	PATH移動経路を設定
PATH END	PATH移動の経路設定を終了
PATH SET	PATH移動の経路設定を開始
PATH START	PATH移動を開始

### ● トルク制御

言語名	機能
DRIVE (オプション付きの場合)	軸単位の絶対移動命令を実行
TORQUE	指定された軸の最大トルク指令値を変更
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定

## 付属品及びオプションパーツ

### RCX240/RCX240S



#### 標準付属品

#### ● 電源コネクタ+結線レバー



型式 KAS-M5382-00

LCC140  
TS-X  
TS-P  
SR1-X  
SR1-P  
RCX221  
RCX222  
RCX240/S  
RCX340

#### ● SAFETY コネクタ



型式 KX0-M5163-00

RCX240/S

#### ● RPB ターミネータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスRPBを取り外した状態で運転する場合、RPBコネクタに接続します。



型式 KAS-M5163-30

RCX221  
RCX222  
RCX240/S

#### ● 標準 I/O (STD.DIO) コネクタ



型式 KX0-M533G-00

RCX240/S

#### ● L字型ステイ (前面、背面取付用)

コントローラを設置する為に使用します。



型式 KX0-M410H-00

RCX240/S

※ステイ1個の型式です。(取付には2個必要です。)

#### ● アプソバッテリー

アプソデータバックアップ用バッテリーです。

##### ● 基本仕様

仕様項目	アプソバッテリー
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,750mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態) <sup>※1</sup>
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量 <sup>※2</sup>	22g



型式 KAS-M53G0-11

SR1-X  
RCX222  
RCX240/S

※1. 2軸あたり電池2個使用の場合。 ※2. 電池単体の質量です。  
 ※SR1-X、RCX222と共通です。

※アプソバッテリーは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アプソバッテリーの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

#### 重要

##### アプソバッテリー 取付条件

2軸ごとに1~2個必要です。

- 1個…データ保持時間約半年(無通電状態)
- 2個…データ保持時間約1年(無通電状態)

※2軸とも、インクリまたはセミアプソの場合は、アプソバッテリーは不要です。

#### ● バッテリーケース

アプソバッテリー取付用ホルダです。



型式 KBG-M5395-00

SR1-X  
RCX222  
RCX240/S

オプションパーツは次ページです

二軸ロボット  
LCMR200

単軸ロボット  
GX

二軸ロボット  
LCM100

二軸ロボット  
YK-X

単軸ロボット  
Robonity

二軸単軸ロボット  
PHASER

単軸ロボット  
FLIP-X

小型単軸ロボット  
TRANSERO

直交ロボット  
XX-X

ヒック&スライズ  
YP-X

クリーン  
CLEAN

コントローラ  
CONTROLLER

各種情報  
INFORMATION

ケーブル類  
CABLE

技術資料  
TECHNICAL

その他情報  
INFORMATION

廃止モデル  
DISCONTINUED

# RCX240/RCX240S

## オプション品

### ● L字型ステイ（側面取付用）

コントローラを設置する為に使用します。



型式	KX0-M410H-10	RCX240/S
----	--------------	----------

※ステイ1個の型式です。

### ● プログラミングボックス RPB/RPB-E P.751

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



	RPB	RPB-E	
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00	RCX221
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション	RCX222
CE仕様	非対応	対応	RCX240/S

### ● パソコン用サポートソフト VIP+ P.749

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



VIP+ソフトウェア型式	KX0-M4966-00	RCX221
--------------	--------------	--------

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

RCX222  
RCX240/S

### ● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4~)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C、Ethernet ※Ethernet通信には別途、Ethernet対応ユニットが必要です。
使用可能コントローラ	RCX14x/22x/240

※ Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。  
※ ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。  
※ Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

### ● 通信ケーブル

VIP+ 用通信ケーブル。  
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	LCC140	
	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	SR1-X
		SR1-P

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
※ POPCOM+, VIP+, RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

RCX221  
RCX222  
RCX240/S  
RCX340

### ● YC-Link ボード

型式	KX0-M4400-A1	RCX240/S
----	--------------	----------

LCMR200

GX

LCM100

YK-X

Robonity

PHASER

FLIP-X

TRANSERO

XY-X

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

INFORMATION

CABLE

TECHNICAL

INFORMATION

DISCONTINUED

# VIP+ Windows

ビッププラス  
Visual Integrated Programming

▼対象コントローラ

RCX221  
RCX222

P.732

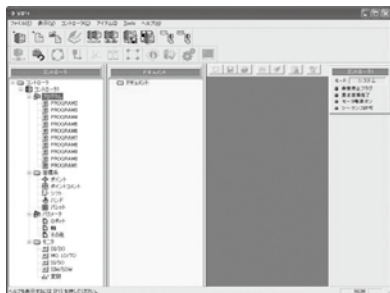
VIPプラスは、ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



## ■ 特長

### 1 GUIを一新し、ユーザビリティを向上

VIP Windowsの機能はそのままにユーザーインターフェースを改善し、より使い易く進化しました。



### 2 データのツリービュー表示

コントローラ内部のデータをわかり易く表示します。



### 3 充実したツールバー

様々な機能がツールバーからクリック一つで簡単に実行可能です。



### 4 モニタ機能の拡張

I/Oの状態やコントローラ内の変数をリアルタイムで監視できます。アドバンスドモードでは汎用入出力等に任意のラベル付けも可能です。

※ラベルはPCに保存されます。



### 5 新機能 ドラッグ&ドロップでのデータ操作

データをドラッグ&ドロップで簡単に保存できます。同様に、保存したデータのコントローラへの復旧もマウス操作のみで可能です。



保存したいデータを選択

選択したデータをドラッグしドキュメントウィンドウへドロップ

ファイル名を指定し保存完了

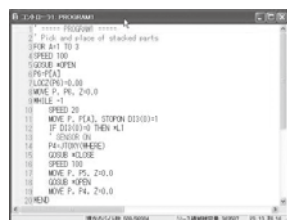
### 6 ワークシート形式のデータ入力(パラメータ、ポイントデータ)

他のスプレッドシート(表計算ソフト)からのデータのコピー&ペーストも可能です。



### 7 プログラム編集時のシンタックスカラーリング

予約語(ロボット言語として予約されている文字列)が入力されると自動的に色づけされ、予約語が目でもわかりプログラム編集が更に簡単になります。



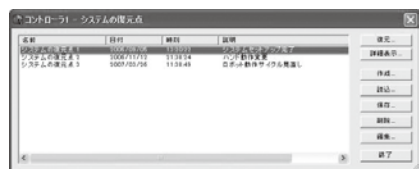
### 8 プログラム実行モニタ

プログラム実行中に実行されているステップのモニタリングが可能。プログラムを止めることなくどのステップが実行されるかを確認でき、プログラムのデバッグが更に容易になります。



### 9 リストアポイント(システムの復元点)

任意のタイミングでシステムの復元点を作成できます。システム構築過程の要所で復元点を作成することにより、例えばシステム変更後に不具合があった場合、システムを変更前の状態に容易に戻すことができます。



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XY-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED

## ■VIPプラス 機能

### 1 簡単操作

1画面に多数のロボット操作項目を用意しており、マウス操作でメニュー構成を覚えることなく誰でも簡単に操作できます。



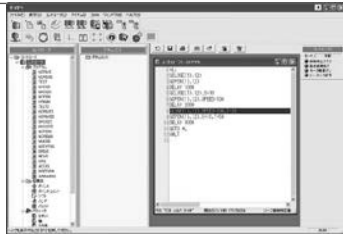
### 2 プログラム編集

パソコン単体で、プログラム、ポイント、パラメータ、シフト、ハンドを編集可能です。ロボット言語が簡単に入力できるコマンド検索機能付きファンクションセレクタを装備しています。



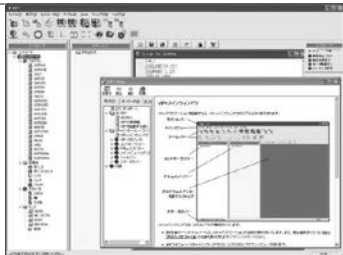
### 3 データチェック機能

ロボットコントローラと同等のデータチェック機能を装備し、事前にデータの間違いを修正できます。



### 4 ヘルプ機能

操作中に、詳しい情報を知りたい場合は、[F1]キーまたは[ヘルプ]ボタンでヘルプが表示されます。



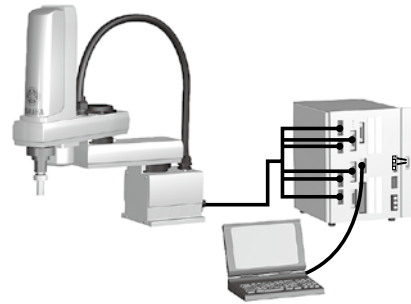
### 5 ロボット操作

パソコンとコントローラを通信ケーブルで接続すると、オンラインコマンドによりロボット操作が行えます。



### 6 オンライン編集

パソコンとコントローラを通信ケーブルで接続すると、プログラミングボックスRPB/RPB-Eと同様のロボットコントローラのデータ編集が行えます。

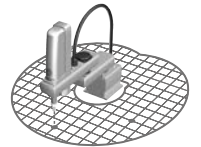


### 7 ポイントデータの作成

ポイントデータの作成には、3通りの方法が選択できます。

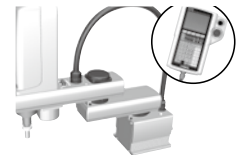
#### ● マニュアルデータイン

キーボードのテンキーを使用して位置座標データを入力します。



#### ● リモートティーチング

ロボット移動キーで実際にロボットを目標位置に移動し、その位置をポイントデータとして登録します。



#### ● ダイレクトティーチング

ロボットをサーボフリーにして手でアームを目標位置に移動してポイントデータを入力します。

## ■VIP+ソフトウェア



型式 KX0-M4966-20

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳しくは弊社までお問い合わせください。

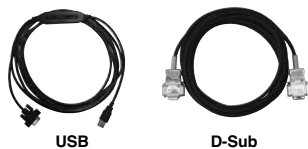
## ■動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C、Ethernet ※Ethernet通信には別途、Ethernet対応ユニットが必要です。
使用可能コントローラ	RCX22x/240

※ Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。  
※ ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。  
※ Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

## ■通信ケーブル(5m)

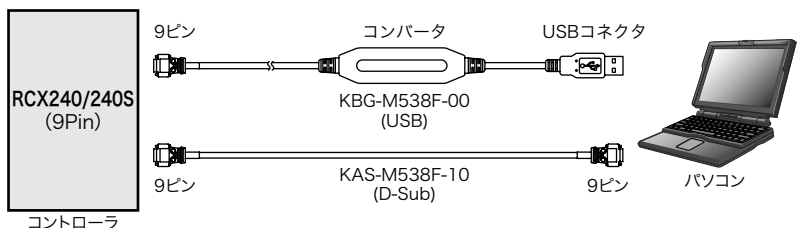
VIP+ 用通信ケーブル。  
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



型式	USBタイプ (5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ (5m)	KAS-M538F-10

※ USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。  
※ POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。  
※ 通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

## ■コントローラ・通信ケーブル接続図



プログラミングボックス

# RPB/RPB-E

▼対象コントローラ

RCX240  
RCX240S **P.740**

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。

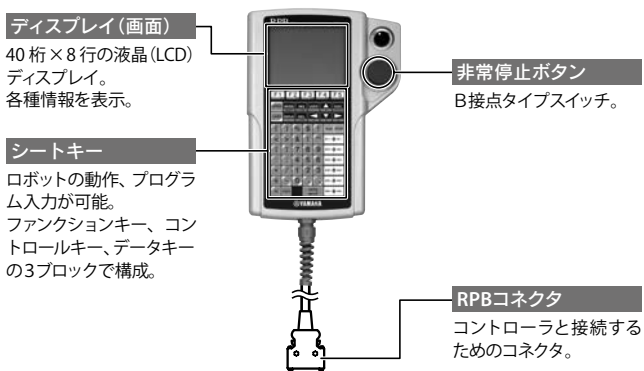
画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方も簡単に使い方をマスターすることができます。

RCX141/RCX142 コントローラをお使いのお客様はコネクタ変換ケーブルをご利用ください (P.699 参照)。

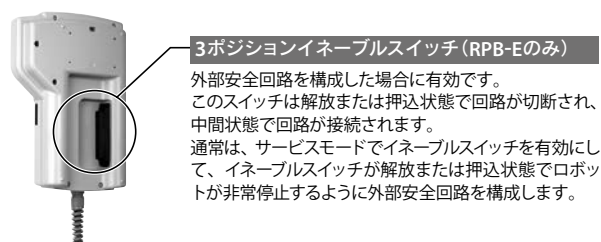
■ RPB/RPB-E基本仕様

名称	RPB	RPB-E
外観		
対応コントローラ	RCX240/RCX240S	
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00
表示器	LCD (液晶40文字×8行)	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH (結露なきこと)	
外形寸法	W180×H250×D50mm (ストラップホルダ、非常停止ボタン突起部含まず)	
本体質量	600g	
ケーブル長	5m (標準)、12m (オプション)	

■ 各部名称及び機能



■ RPB-E裏面



LCMR200  
GX  
LCM100  
YK-X  
Robonity  
PHASER  
FLIP-X  
TRANSERO  
XX-X  
YP-X  
CLEAN  
CONTROLLER  
INFORMATION  
CABLE  
TECHNICAL  
INFORMATION  
DISCONTINUED









ヤマハ発動機株式会社

[お問合せ]

WEB <https://www2.yamaha-motor.co.jp/robot/inquiryjp/noinqinput>

☎ 0120-808-693

お問い合わせフォーム

【受付時間】



■国内営業所: 9:00~17:00 [月~金曜日]  
■製品サポート窓口: 9:00~17:00 [月~金曜日]  
■メンテナンス窓口: 8:45~19:45 [月~金曜日]  
9:00~17:00 [土曜日]  
(祝日、弊社所定の休日等を除く)



安全に関するご注意

ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

販売代理店



- 仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
- ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

202403-A

ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部

〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地

[代表] TEL 053-525-8250 FAX 053-525-8378

[営業] TEL 053-525-8350 [CS] TEL 053-525-8160

■FA東日本営業所

〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7

TEL 048-657-3281 FAX 048-657-3285

■FA中部営業所 (FA営業部 国内営業グループ内)

〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地

TEL 053-525-8325 FAX 053-525-8378

■FA西日本営業所

〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9

TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

■FA九州営業所

〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11

サンハイム21 博多1F

TEL 092-432-8106 FAX 092-432-8103

URL <https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/>