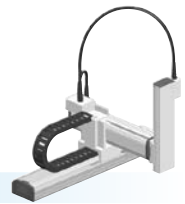


HXYx 3軸/ZH

●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 25~125cm X軸 25~65cm 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) アップバッテリー

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.678

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	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 ^{※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φ20	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 ^{※4}	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。

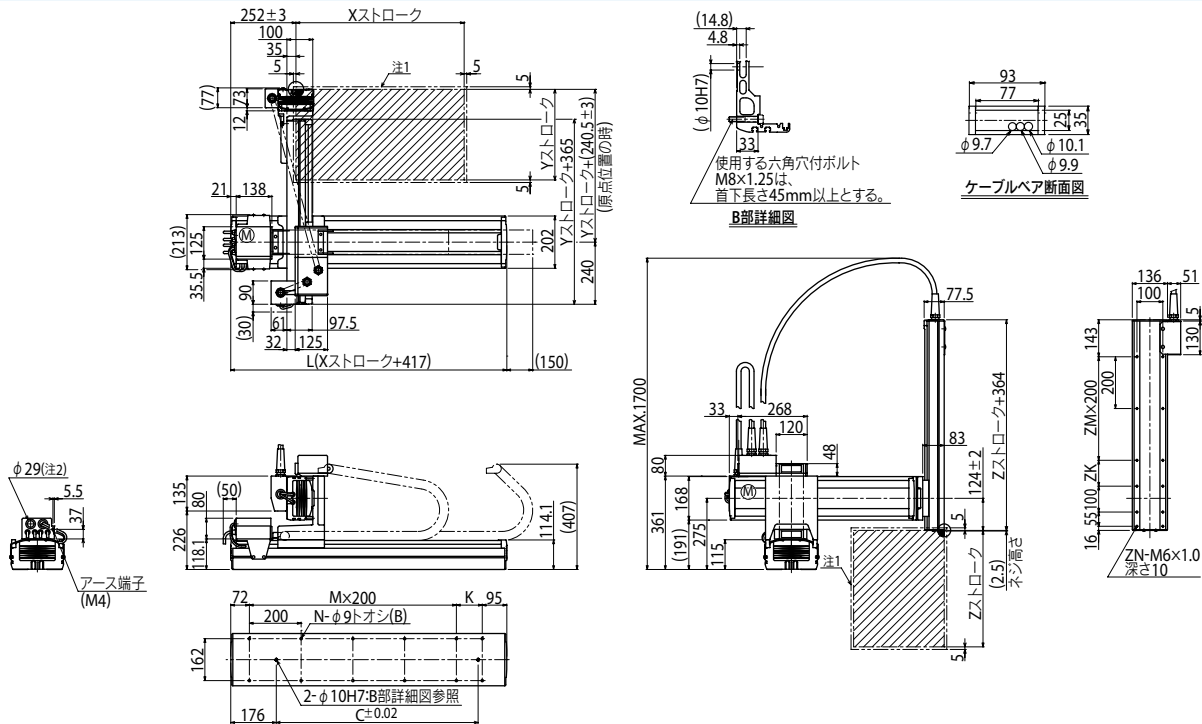
最大可搬質量 (kg)

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	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										
ストローク別最高速度 ^{※3} (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。