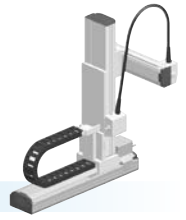


# HXYx

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 <sup>*1</sup> ZPHL ZPHR	Z軸 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)	アプ 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.678](#)

※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。

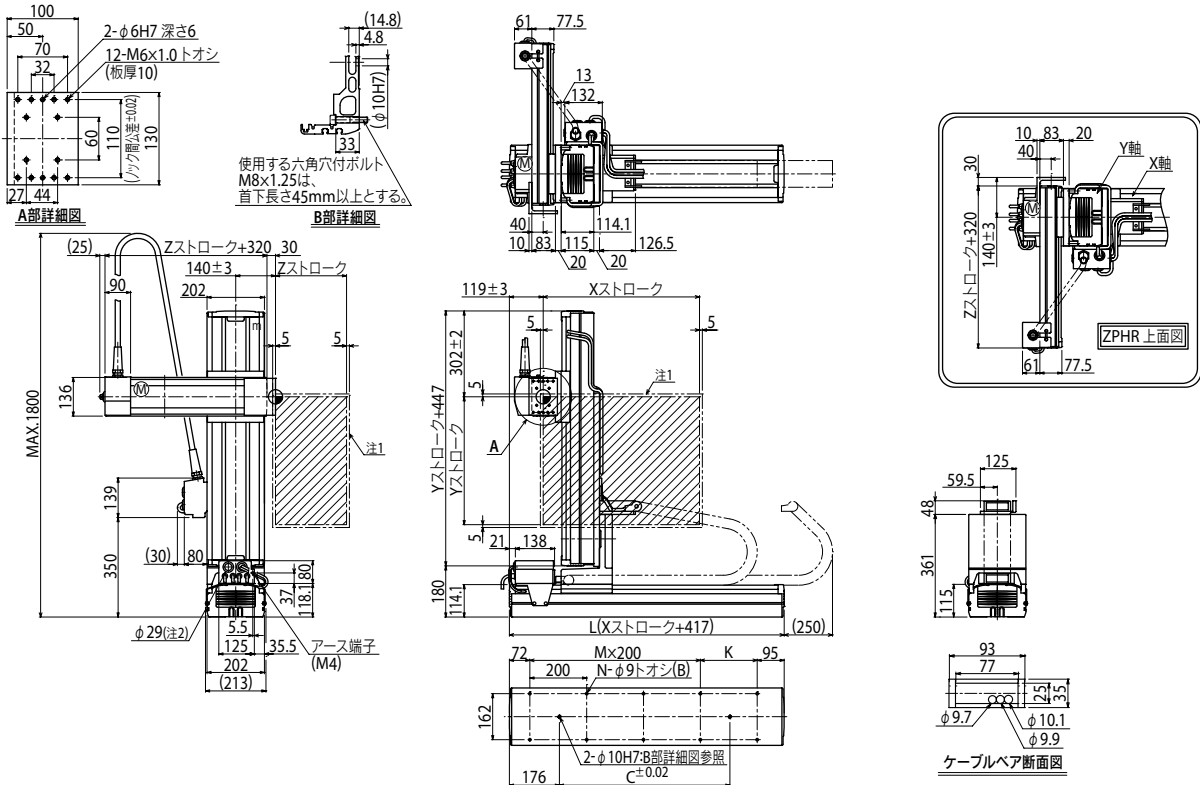
## ■ 最大可搬質量 (kg)

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。