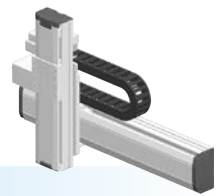


# HXYx 2軸/ZL



- 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

**HXYx - C** [ ] [ ] **ZL** [ ] [ ]

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 | アフソパッテリ

適用コントローラ | CE対応 | 回生装置 | 入出力選択1 | 入出力選択2

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ **P.660**

RCX222 [ ] [ ] [ ] [ ]

適用コントローラ | CE対応 | 回生装置 | 入出力選択1 | 入出力選択2

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ **P.670**

## ■ 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。

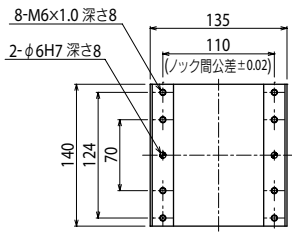
## ■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1250	20

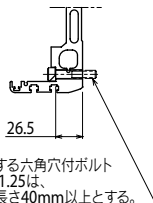
## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレス/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

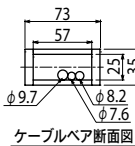
## HXYx 2軸/ZL (F1)



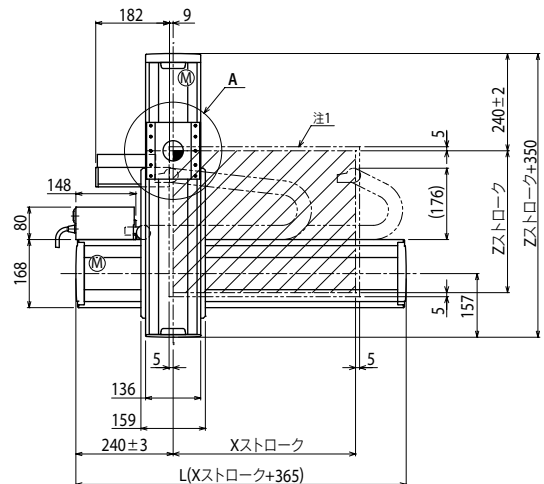
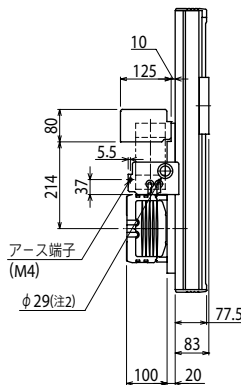
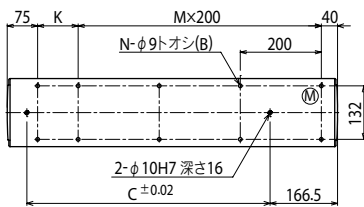
A部詳細図



B部詳細図



ケーブルベア断面図



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。