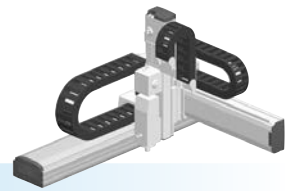


# MXy<sub>x</sub>

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

**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 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.678

## 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。

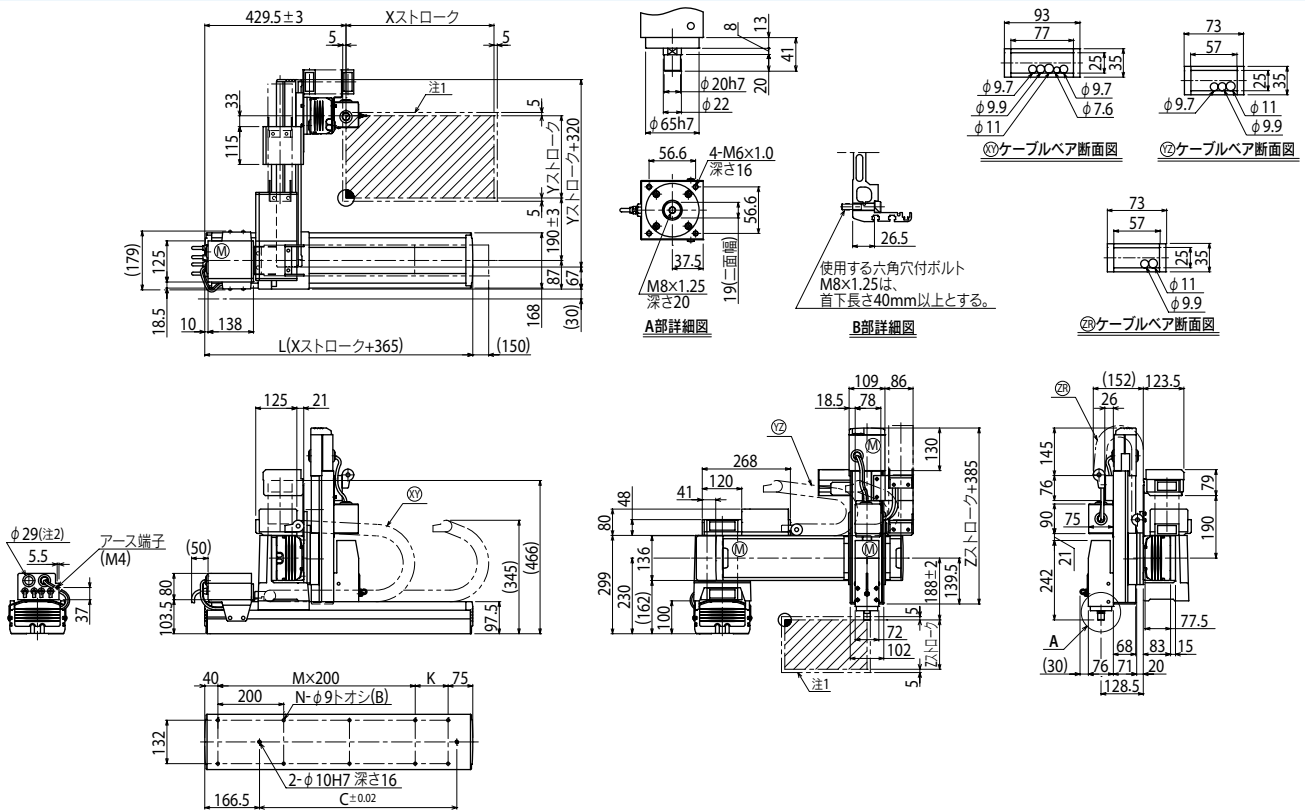
## 最大可搬質量

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

## MXy<sub>x</sub> 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。