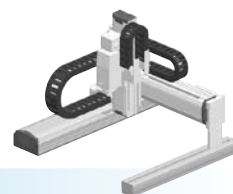


HXYx 4軸/ZRL

● 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 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	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.678

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 ^{※1}	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 ^{※2}	±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 ^{※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	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。

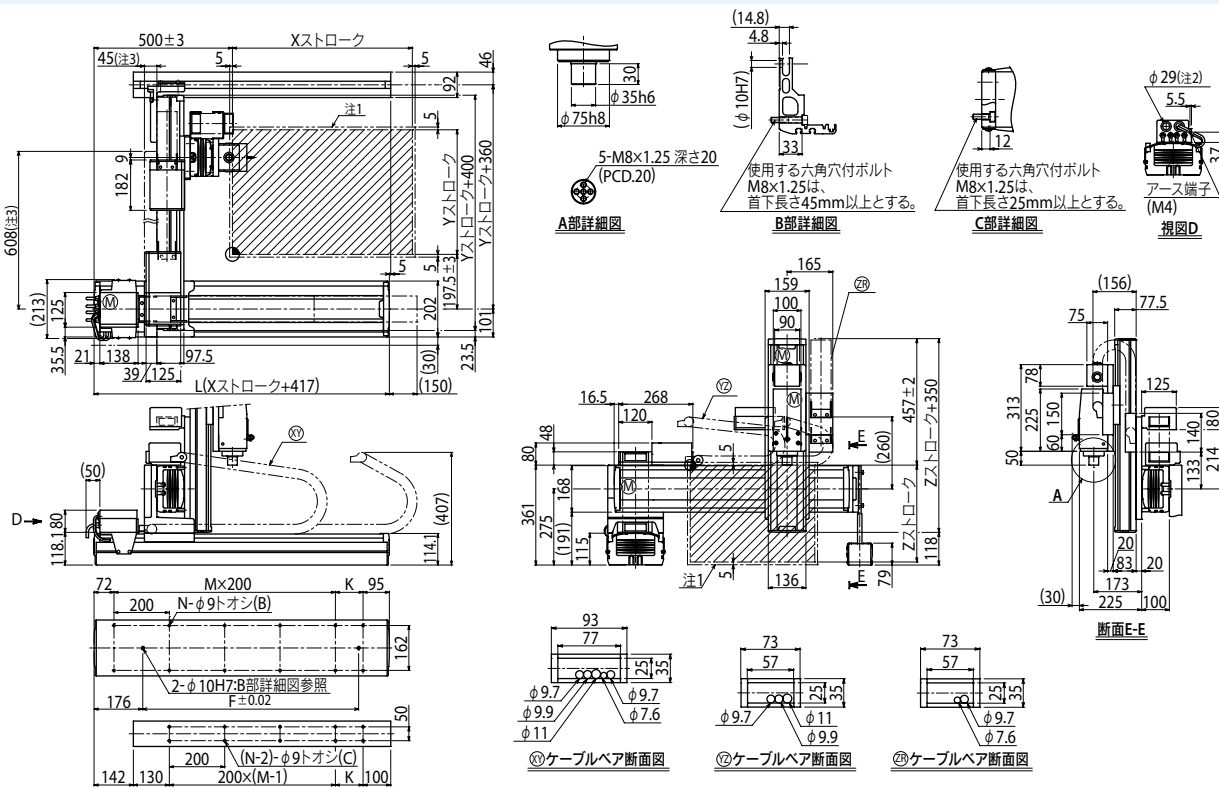
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1050	250~550
	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 ^{※4} (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。