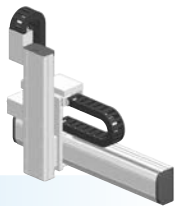
HXYx 2軸/ZH



●XZ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 - □ - □ - RCX320-2 - □ - R - □ - □ - □ - □

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (F1, F3) - X軸ストローク (25～125cm) - ZR軸 - Z軸ストローク (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 - 回生装置 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - ビジョンシステム - アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.660

RCX222 - □ - R - □ - □

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※1	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±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※3(減速比)	20 mm	5 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	300 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。

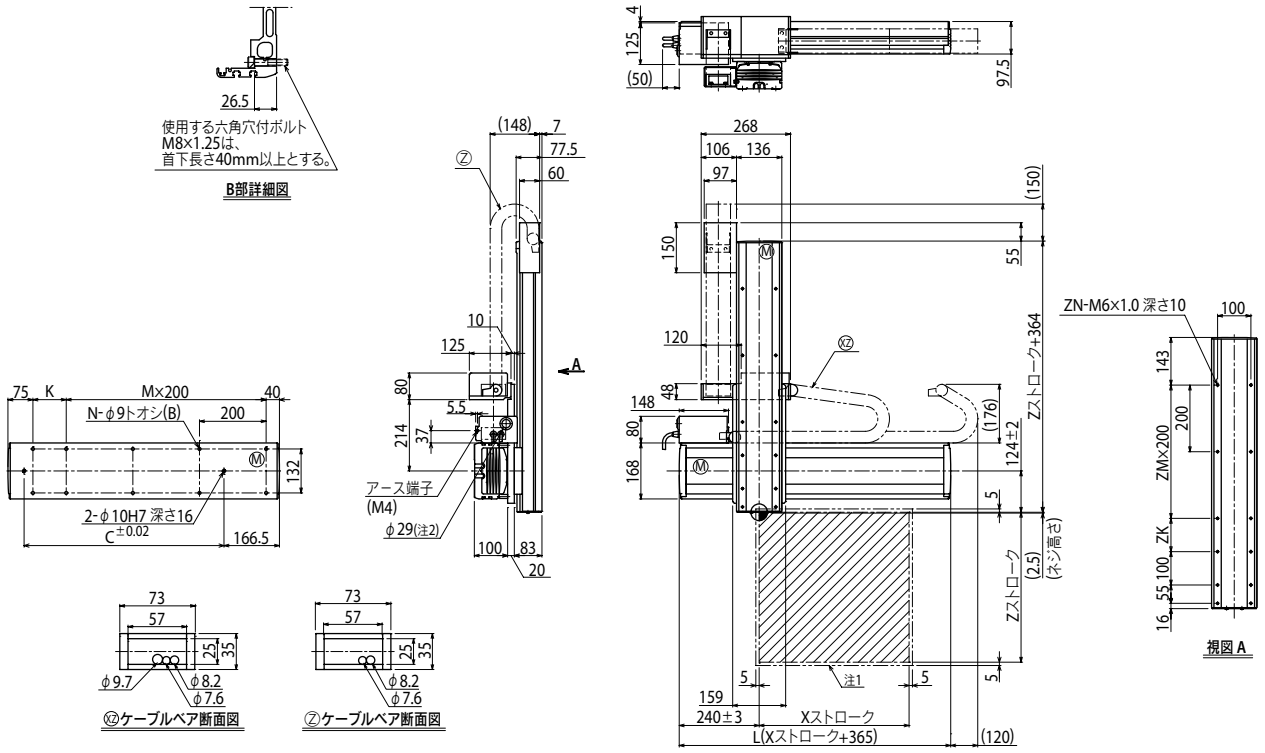
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	250～550
250～1250	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222-R	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 2軸/ZH F1



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
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注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。