

XY-X Series

製品ラインナップ

直交ロボット

充実のラインナップと、ニーズに合わせた的確な性能とサイズで、
多彩なアプリケーションに対応する直交ロボット



充実のラインナップ

コンパクトで低価格な PXYx タイプ、最大可搬質量 50kg で長距離搬送が可能な HXYLx、X 軸に中空サーボモータを採用したダブルアーム対応の NXY など豊富なラインナップ。充実したアームや性能のバリエーションで、お客様の多彩なご要望にお答えします。

また、カタログ掲載モデル以外にも各種、特注対応を行っております。お気軽にお問い合わせください。

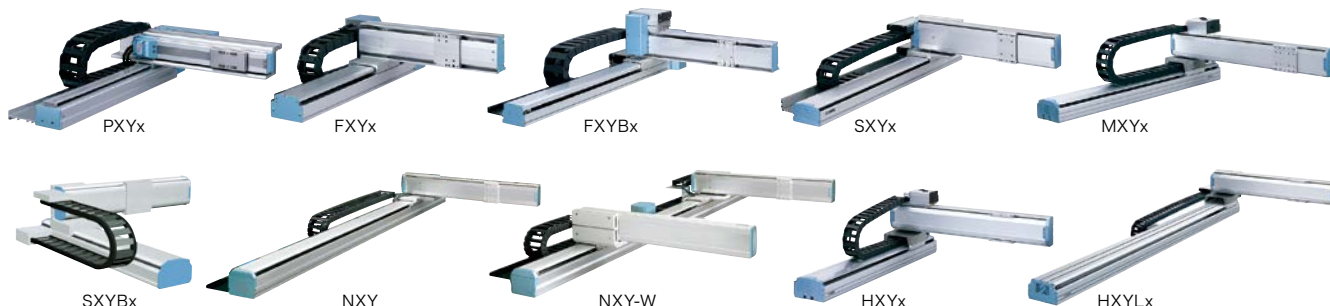
充実のラインナップで多彩なアプリケーションに対応

各種バリエーション

P.364

3軸以上の仕様は、■ Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ

■ Z軸テーブル固定・ベース移動タイプ をお選びいただけます。



型式	対応アームバリエーション					対応軸数	最大可搬質量 (kg)	最長ストローク (mm)	
	アーム	ガントリ	ムビングアーム	ポール	XZ			X軸	Y軸
PXYx	●	-	-	-	-	2軸	4.5	150~650	50~300
FXYx	●	-	-	-	-	2軸/3軸	12	150~1050	150~550
FXYBx	●	-	-	-	-	2軸	7	150~2450	150~550
SXYx	●	-	●	●	●	2軸/3軸/4軸	20	150~1050	150~650
SXYBx	●	-	-	-	●	2軸/3軸/4軸	14	150~3050	150~550
MXYx	●	●	●	●	●	2軸/3軸/4軸	30	250~1250	150~650
NXY	●	-	-	-	-	2軸/3軸	25	500~2000	150~650
NXY-W	●	-	-	-	-	4軸/6軸	25	250~1750	150~650
HXYx	●	●	●	●	●	2軸/3軸/4軸	40	250~1250	250~650
HXYLx	●	●	-	-	-	2軸	40	1150~2050	250~650

※上記の最大可搬質量および、最長ストロークは、アームタイプ/ケーブルベア仕様の場合の値です。

POINT 1

4列サーキュラーアーク溝式2点接触ガイド採用により高耐久性を実現

差動滑りが少ない4列サーキュラーアーク溝式2点接触ガイドを採用しています。2列ゴシックアーチ溝式4点接触ガイドに比べ、取付面精度が低かったり、オーバーハング量が多いなどの悪条件の下でも、引っかかりやオーバーロードによる停止が少なく、故障しにくいことが特長です。常にモーメントがかかる直交ロボットに、最適なガイドレール形式です。

2列ゴシックアーチ溝式
4点接触ガイド

周長差大

摩擦抵抗が大きく
差動滑り量が多い

- 取付面精度・摩擦や弾性変形の影響を受けやすい
- 計算寿命を下回って破損の恐れがある

4列サーキュラーアーク溝式
2点接触ガイド

周長差小

差動滑り量が
少なく自己調心機能が高い

- アライメント変化やモーメント荷重に強い
- 壊れにくい

POINT 2

信頼性の高いレゾルバを採用

位置検出器にはレゾルバを採用しています。電子部品や光学素子のないシンプルで堅牢な構造のため、耐環境性が高く、故障率が低いのが特長です。光学式エンコーダのように電子部品の故障、ディスクの結露、油分付着などによる検出不良は構造上ありません。また、アブソ仕様/インクリ仕様ともにメカの仕様は同一、コントローラも共通のため、パラメータの設定だけでどちらの仕様にも変更可能。さらに、アブソバッテリーが完全に消耗してもインクリ仕様として動作させることが可能なため、万が一の場合でもライン停止させることなく安心です。なお、バックアップ回路を全面改良し、バッテリーバックアップ期間は無通電で1年間です。

POINT 3

容易なメンテナンス

ビルトイン構造でありながら、モータやポールネジなどが単体で交換でき、メンテナンスもスムーズに行えます。

POINT 4

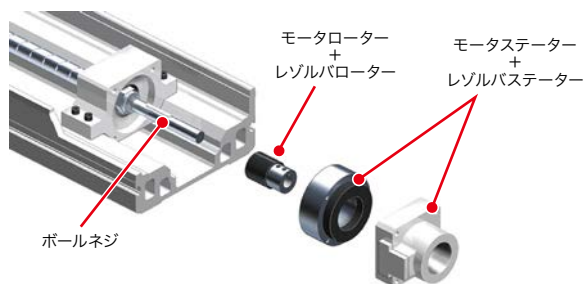
低価格

基本性能を向上させながら部品点数の削減にも成功し、さらなるコストダウンを実現しました。また、レゾルバ採用により「アブソリュートは高い」というイメージを払拭しました。なお、アブソリュート仕様、インクリメンタル仕様ともにメカ部品はまったく同じです。

POINT 5

軽量・コンパクト

ボールネジ駆動のモータをカップリングレスのビルトイン構造にすることで、デッドスペースが小さくなり、省スペース化に貢献します。

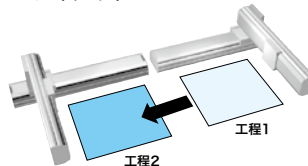


POINT 6

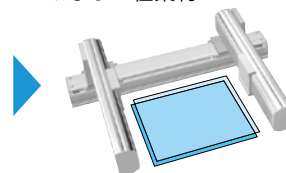
ダブルY軸標準対応

ナット回転型構造のNXYでは、同軸上にキャリアを2個配置するダブルY軸が対応可能です。2台の直交ロボットをコンパクトにまとめることができ、低コストにて作業効率のアップと省スペース化が図れます。

■ 従来直交を2台使用したレイアウト



■ NXY-W による省スペース化および工程集約



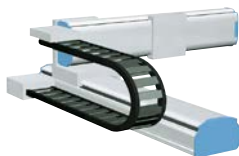
アーム&ケーブルバリエーション

ケーブルバリエーション

ケーブルの仕様は、ケーブルベア / 自立ケーブルの2種類をご用意しています (PXYx はケーブルベアのみ)。

● ケーブルベア (C)

[ユーザー配線が標準装備]
ケーブルベア内に新たにケーブルを追加するときは、占積率(30%以下)にご注意ください。
※ユーザー配線: 10 芯、0.3sq



● 自立ケーブル (S)

[ユーザー配線とエア配管が標準装備]
自立ケーブルに負荷をかけると、垂れや断線が発生しますので、ご注意ください。
また、ロングストローク時にも垂れが生じることがあります。
※ユーザー配線: 7 芯、0.2sq
※ユーザー配管: φ 4 エアチューブ 2 本



アームバリエーション

2 軸 組み合わせ

● アームタイプ

Y軸のスライダが動作するタイプ



● ムービングアームタイプ

Y軸アーム全体が動作するタイプ



● XZタイプ

水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ

テーブル固定 / ベース移動

ベース固定 / テーブル移動



● ガントリタイプ

アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ



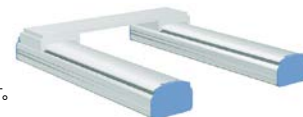
● ポールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ



● デュアルロボット (2 軸)

2軸間を同期駆動させるタイプ
※デュアルロボットは特注対応となります。

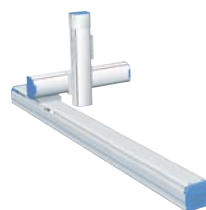


3 軸 組み合わせ

- Z 軸ベース固定・
テーブル移動タイプ
ZR 軸型式：ZT / ZF / ZFL / ZL



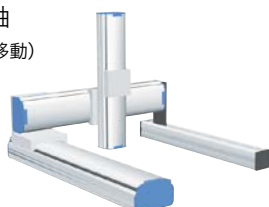
- Z 軸テーブル固定・
ベース移動タイプ
ZR 軸型式：ZFH / ZH



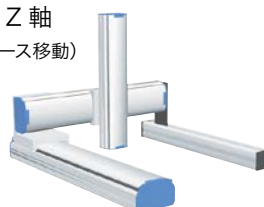
- シャフト上下タイプ
ZR 軸型式：ZS



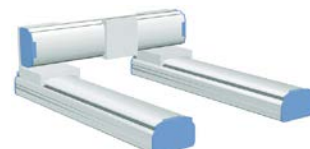
- X-Y ガントリ+Z 軸
(ベース固定・テーブル移動)



- X-Y ガントリ+Z 軸
(テーブル固定・ベース移動)

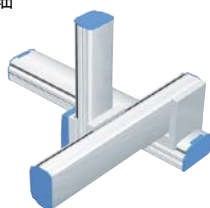


- デュアルロボット (3 軸)
※デュアルロボットは特注対応となります。

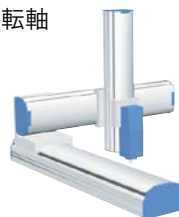


4 軸 組み合わせ

- Z 軸ベース固定・
テーブル移動タイプ+回転軸
ZR 軸型式：ZRF / ZRFL / ZRL



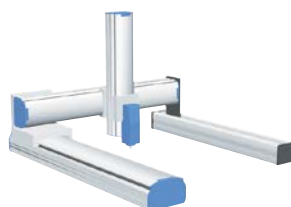
- Z 軸テーブル固定・
ベース移動タイプ+回転軸
ZR 軸型式：ZRFH / ZRH



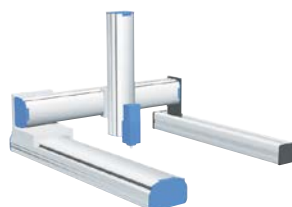
- ZR 軸一体型
ZR 軸型式：ZRS



- X-Y ガントリ+Z 軸
(ベース固定・テーブル移動)+回転軸



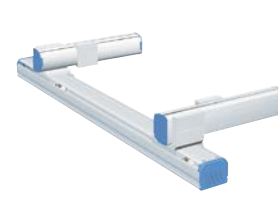
- X-Y ガントリ+Z 軸
(テーブル固定・ベース移動)+回転軸



- デュアルロボット (4 軸)
※デュアルロボットは特注対応となります。

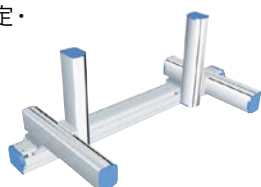


- ダブル Y 軸仕様
ロボット型式：NXY-W

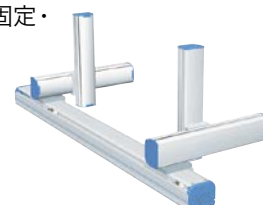


6 軸 組み合わせ

- ダブル Y 軸仕様 / Z 軸ベース固定・
テーブル移動タイプ
ロボット型式：NXY-W-ZFL

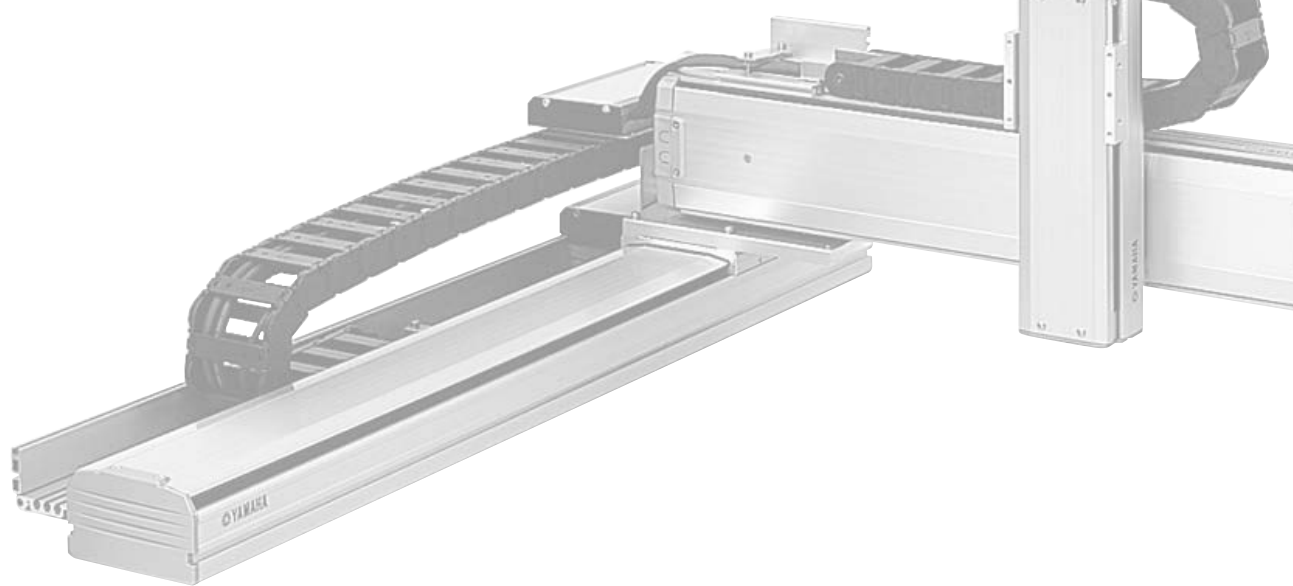


- ダブル Y 軸仕様 / Z 軸テーブル固定・
ベース移動タイプ
ロボット型式：NXY-W-ZFH



特注対応

標準外のストローク、可搬質量などに対応した機種も、特注にて対応いたします。お気軽にお問い合わせください。
お問い合わせ先 TEL 053-525-8350 E-mail: robotn@yamaha-motor.co.jp



直交ロボット XY-X SERIES

CONTENTS

- アーム&ケーブルバリエーション…364
- 2軸仕様セレクトガイド ……366
- 3軸仕様セレクトガイド ……368
- 注文型式説明 ……372
- 注文型式用語説明 ……373

アームタイプ

PXYx 2軸 C	374
FXYx 2軸 C	376
FXYx 2軸/IO C	378
FXYx 3軸/ZS C	379
FXYx 3軸/ZT6L C	380
FXYBx 2軸 C	382
FXYBx 2軸 S	384
FXYBx 2軸/IO C	386
SXYx 2軸 C	388
SXYx 2軸 S	390
SXYx 2軸/IO C	392
SXYx 3軸/ZF C	394
SXYx 3軸/ZF S	395
SXYx 3軸 ZFL20	396
SXYx 3軸/ZFH C	397
SXYx 3軸/ZS C	398
SXYx 3軸/ZS S	399
SXYx 4軸/ZRF C	400
SXYx 4軸/ZRF S	401
SXYx 4軸/ZRFL20 C	402
SXYx 4軸/ZRFH C	403
SXYx 4軸/ZRS C	404
SXYx 4軸/ZRS S	405
SXYBx 2軸 C	406
SXYBx 3軸/ZF C	408
SXYBx 3軸/ZFL20 C	409
SXYBx 3軸/ZFH C	410

SXYBx 3軸/ZS C	411
SXYBx 4軸/ZRS C	412
NXY 2軸 C	414
NXY 3軸/ZFL C	416
NXY 3軸/ZFH C	418
NXY-W 4軸 C	420
NXY-W 6軸/ZFL C	421
NXY-W 6軸 ZFH C	422
MXYx 2軸 C	424
MXYx 2軸 S	426
MXYx 2軸/IO C	428
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	429
MXYx 3軸ZFH C	430
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C	431
MXYx 4軸/ZRFH C	432
HXYx 2軸 C	434
HXYx 3軸/ZL C	436
HXYx 3軸/ZH C	437
HXYx 4軸/ZRL C	438
HXYx 4軸/ZRH C	439
HXYLx 2軸 C	440

ガントリタイプ

MXYx 2軸 C	442
MXYx 2軸/IO C	444
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	445
MXYx 3軸/ZFH C	446
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C	447
MXYx 4軸/ZRFH C	448
HXYx 2軸 C	450
HXYx 3軸/ZL C	452
HXYx 3軸/ZH C	453
HXYx 4軸/ZRL C	454
HXYx 4軸/ZRH C	455
HXYLx 2軸 C	456

ムービングアームタイプ

SXYx 2軸 S	458
SXYx 3軸/ZF S	460
SXYx 3軸/ZFL20 S	461
SXYx 3軸/ZFH S	462
SXYx 3軸 ZS S	463
MXYx 2軸 C	464
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	466
MXYx 3軸/ZFH C	467
HXYx 2軸 C	468
HXYx 3軸/ZH C	470

ポールタイプ

SXYx 2軸 S	472
MXYx 2軸 C	473
MXYx 2軸 S	474
MXYx 3軸/ZPMH C	475
HXYx 2軸 C	476
HXYx 2軸 S	477
HXYx 3軸/ZPH C	478
HXYx 3軸/ZPH S	479

XZタイプ

SXYx 2軸/ZF C	480
SXYx 2軸/ZF S	481
SXYx 2軸/ZFL20 C	482
SXYx 2軸/ZS C	483
SXYBx 2軸/ZF C	484
SXYBx 2軸/ZFL20 C	485
MXYx 2軸/ZFL10 C	486
MXYx 2軸/ZFH C	487
HXYx 2軸/ZL C	488
HXYx 2軸/ZH C	489

アーム&ケーブルバリエーション

ケーブルバリエーション

ケーブルの仕様はケーブルペア/自立ケーブルの2種類をご用意しています(PXYxは対象外)。

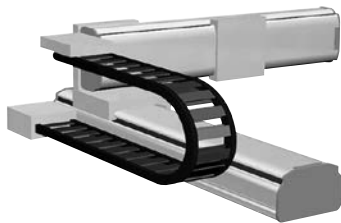
ケーブルペアタイプにはユーザ配線が標準装備されており、ケーブルの増設が簡単に行えます。

自立ケーブルタイプにはユーザ配線とエア配管が標準でセットされています。

また、クリーンルーム用には専用のケーブルダクトをご用意しています(クリーン直交ロボットの詳細はP.582~P.587をご覧ください)。

ケーブルペア(C)

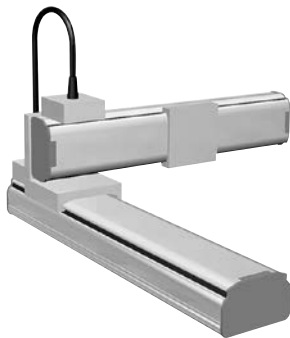
ケーブルペア内に新たにケーブルを追加するときは、占積率(30%以下)等にご注意ください。



※ユーザ配線: 10芯、0.3sq

自立ケーブル(S)

自立ケーブルに負荷を掛けると、垂れや断線が発生しますので、ご注意ください。また、ロングストローク時にも垂れが生じることがあります。



※ユーザ配線: 7芯、0.2sq
※ユーザ配管: φ4エアチューブ2本

アームバリエーション

直交型ロボットの機種選定は、用途と動作エリアによるバリエーション選びから始まります。お客様の作業形態やスペースに合わせ、最適な組合せを選択していただけます。

アームタイプ

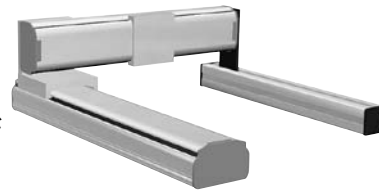
Y軸のスライダが動作するタイプ



P.374

ガントリタイプ

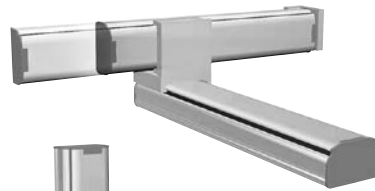
アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ



P.442

ムービングアームタイプ

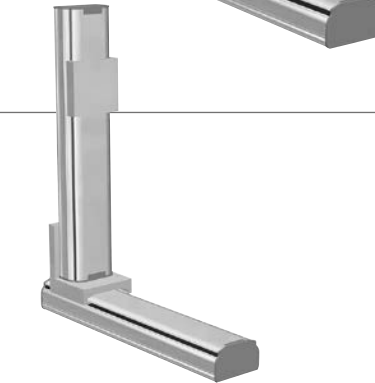
Y軸アーム全体が動作するタイプ



P.458

ポールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ



P.472

XZタイプ

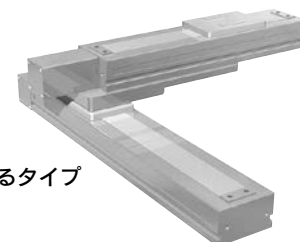
水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ



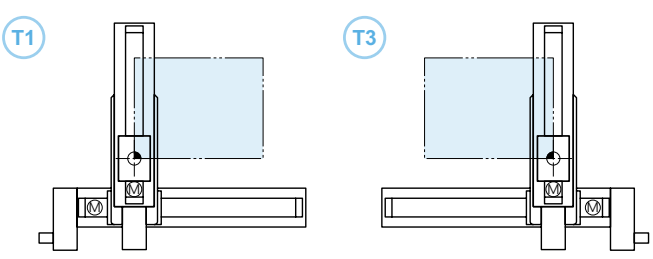
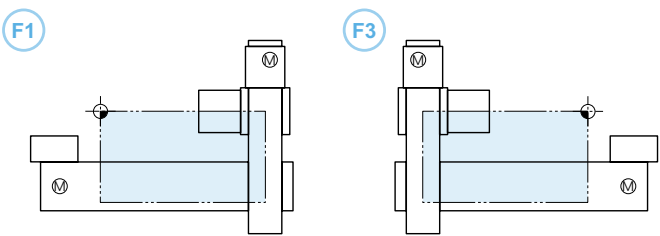
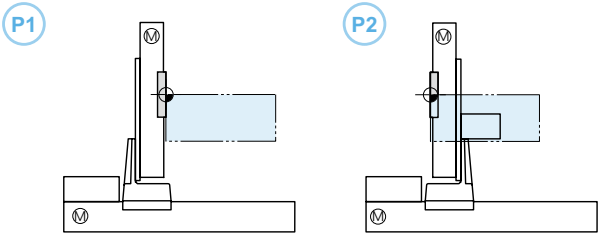
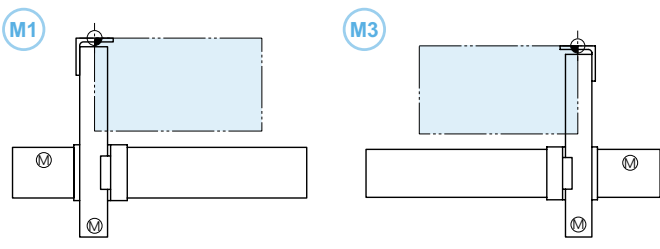
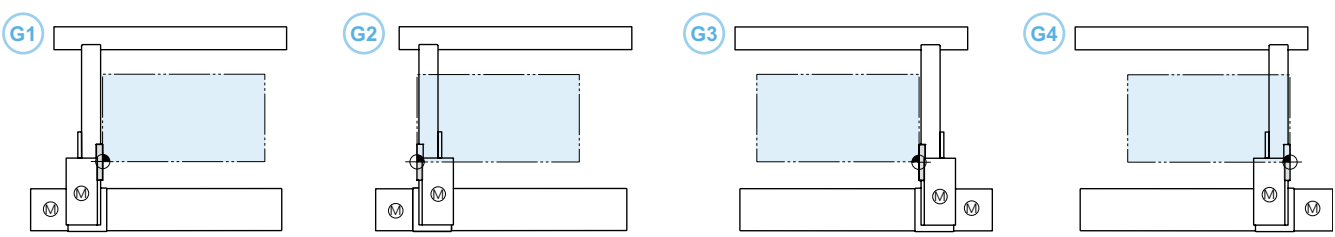
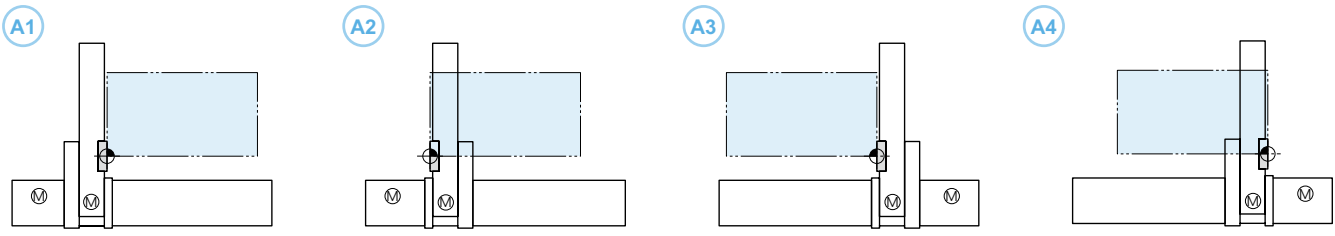
P.480

クリーンタイプ

クリーンルーム専用
上向きに設置された
Y軸のスライダが動作するタイプ



P.582



2軸仕様セレクトガイド

選定方法

①から順番に条件を確認しながら右へお進みください。⑥でご希望の機種をお選びいただけます。

① アームバリエーションを選択

アームタイプ

Y軸のスライダが動作するタイプ

ガントリタイプ

アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ

ムービングアームタイプ

Y軸アーム全体が動作するタイプ

ボールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

XZタイプ

水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ

② Y軸のストロークと可搬質量の両方を満たす行を選び右へ移動

③ ケーブルの種類を確認

④ X軸ストロークを確認

⑤ ご希望の速度を選択

⑥ 機種決定



		Y軸ストローク (mm)									
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
可搬質量 (kg)		4.5	4.5	3.5	2.5	2	1.5				

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)		12	11	9	7						
		12	11	9	7						
		7	6	5	3						
		7	6	5	3						
		7	6	5	3						
		20	17	15	13	11	9				
		20	17	15	13	11	9				
		19	16	14	12	10	8				
		14	12	10	8	7					
		25	21	18	16	13	11				
		30	25	20	16						
		30	25	20	16						
		29	24	19	15						
			40	35	30						
		40	35	30							

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)					30			25	20		
				29				24	19		
							50				
							50				

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)		15	14	13							
				20							
					30						

		Y軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)				8							
				20							
				20							
							30				
						30					

		Z軸ストローク (mm)									
		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量 (kg)			10								
			10								
			8								
		3									
		5									
			10								
			8								
			15								
		14	13	12							
					20						
					30						

③	④	⑤	⑥ 機種決定	
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式 ^(※1)	掲載ページ
ケーブルベア	150~650	720 / 720	PXYx-C-A*	P374
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
ケーブルベア	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*	P376
ケーブルベア	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A* (I/O)	P378
ケーブルベア	150~2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A*	P382
自立ケーブル	150~950	1875 / 1875	FXYBx-S-A*	P384
ケーブルベア	150~2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A* (I/O)	P386
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*	P388
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-A*	P390
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A* (I/O)	P392
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*	P406
ケーブルベア	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*	P414
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*	P424
自立ケーブル	250~850	1200 / 1200	MXYx-S-A*	P426
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A* (I/O)	P428
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*	P434
ケーブルベア	1150~2050	1200 / 1200	HXYLx-C-A*	P440
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*	P442
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G* (I/O)	P444
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*	P450
ケーブルベア	1150~2050	1200 / 1200	HXYLx-C-G*	P456
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
ケーブルベア	150~850	1200 / 1200	SXYx-C-M*	P458
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*	P464
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*	P470
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
自立ケーブル	150~850	1200 / 600	SXYx-S-P*	P472
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	MXYx-C-P*	P473
自立ケーブル	250~950	1200 / 600	MXYx-S-P*	P474
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P*	P476
自立ケーブル	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P*	P477
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
ケーブルベア	150~1050	1200 / 600	SXYx-C-F* (ZF)	P480
自立ケーブル	150~850	1200 / 600	SXYx-S-F* (ZF)	P481
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-F* (ZFL20)	P482
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1000	SXYx-C-F* (ZS12)	P483
ケーブルベア	150~1050	1200 / 500	SXYx-C-F* (ZS6)	P483
ケーブルベア	150~3050	1875 / 600	SXYBx-C-F* (ZF)	P484
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1200	SXYBx-C-F* (ZFL20)	P485
ケーブルベア	150~1050	1200 / 600	MXYx-C-F* (ZFL10)	P486
ケーブルベア	150~1050	1200 / 600	MXYx-C-F* (ZFH)	P487
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-F* (ZL)	P488
ケーブルベア	250~1250	1200 / 300	HXYx-C-F* (ZH)	P489

※1. 型式内の*には数字が入り、アームバリエーションを表します。詳しくはP.364をご覧ください。

垂直移動ロボット
YA
LCM
GX
Robinity
TRANSERO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
フレーム
ガンパ
フレーム
フレーム
フレーム
XZフレーム

3軸仕様セレクトガイド

選定方法

①から順番に条件を確認しながら右へお進みください。⑥でご希望の機種をお選びいただけます。

① アームバリエーションを選択

アームタイプ

Y軸のスライダが動作するタイプ

ムービングアームタイプ

Y軸アーム全体が動作するタイプ

ガントリタイプ

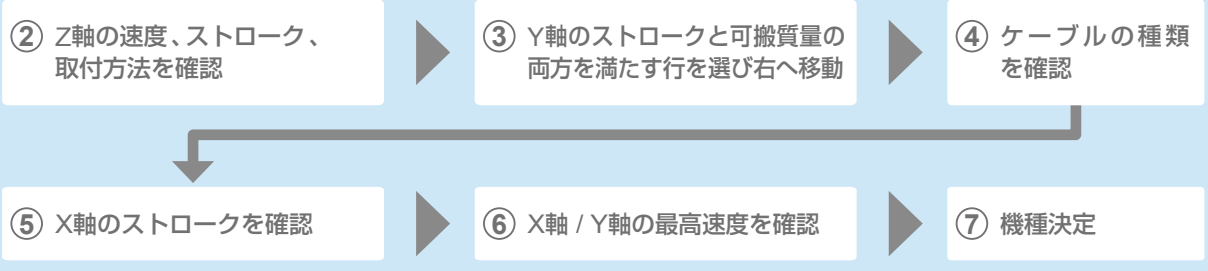
アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ

ボールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

①	②			③									
	Z軸			Y軸ストローク (mm)									
アームタイプ	速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
シャフト上下タイプ	1000	150	シャフト上下タイプ	3									
	500	150		5									
ベース固定・ テーブル移動タイプ (60W)	800	50~300	ベース固定・ テーブル移動タイプ (60W)	3									
		150		10	9	7	5	3					
		250		10	8	6	4	2					
ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)	600	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)	10	9	7	5	3	1				
		150		10	9	7	5	3					
		250		10	10	8	6	4	2				
ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)	600	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)	10	9	7	5	3	1				
		150		8		6	4	2					
		250		8		7	5	3	1				
ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	1200	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	8			6	4	2				
		150		8		6	4	2					
		250		8		6	4	2	1				
テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	600	350	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	13	10	8	6	4	2				
		150		12	9	7	5	3	1				
		250		11	8	6	4	2	1				
シャフト上下タイプ	1000	150	シャフト上下タイプ	3									
	500	150		5									
ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)	600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)	8	6	4	2	1					
		250		7	5	3	1						
		350		6	4	2							
ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	1200	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	7	5	3	1						
		150		6	4	2							
		250		5	3	1							
テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	600	350	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	7	5	3	1						
		150		6	4	2							
		250		5	3	1							
シャフト上下タイプ	1000	150	シャフト上下タイプ	3									
	500	150		5									
ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	1200	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	8			4	3					
		150		8			5	3					
		250		8			7	4	2				
テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	600	350	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	8			6	3	1				
		150		13	12	10	8	5	3				
		250		13	11	9	7	4	2				
ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	600	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	12	10	8	6	3	1				
		150		15		12	12	8					
		250		15		11	11	7					
ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	1200	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	15			10	10	6				
		150		8									
		250		8				7					
テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	600	350	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	8					6				
		150		14			12	8					
		250		13			11	7					
ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	600	350	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)	12			10	6					
		250		20			18						
		350		20			17						
		450		20			16						
		550		20			15						
テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)	25			20	18					
		350		25			17						
		450		24			16						
		550		23			15						

可搬質量 (kg)



④	⑤	⑥	⑦ 機種決定	
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式 ^(※1)	掲載ページ
ケーブルベア	150~1050	1200 / 800	FXYx-C-A*-ZS12 FXYx-C-A*-ZS6 FXYx-C-A*-ZT6L	P.379 P.379 P.380
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZF	P.394
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-A*-ZF	P.395
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFL20	P.396
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFH	P.397
ケーブルベア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZS12	P.398
自立ケーブル	150~850		SXYx-S-A*-ZS12	P.398
ケーブルベア	150~1050		SXYx-C-A*-ZS6	P.399
自立ケーブル	150~850		SXYx-S-A*-ZS6	P.399
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZF	P.408
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFL20	P.409
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFH	P.410
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS12	P.411
ケーブルベア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS6	P.411
ケーブルベア	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFL20	P.416
ケーブルベア	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFH	P.418
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL10	P.429
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL20	P.429
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFH	P.430
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZL	P.436
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZH	P.437

※1. 型式内の*には数字が入り、アームバリエーションを表します。詳しくはP.364をご覧ください。

3軸仕様セレクトガイド

- 垂直多関節ロボット
- YA
- リニアモーター駆動
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モーターレス直線駆動
- Robonity
- 小型単軸ロボットの
- TRANSEVO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- リニア単軸ロボットの
- PHASER
- 直交ロボット
- XY-X
- スクラロロボットの
- YK-X
- ヒック&スロウインズ
- YP-X
- クリーン
- CLEAN
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- テーブル
- タナ
- カントロ
- カントロ
- ムービング
- テーブルタナ
- ボール
- タナ
- XZタナ

① ガントリタイプ

Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	250	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	
300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)										
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
15	15							12			
	15							11			
	15							10			
	8										
	8										
	8										
	14							12			
	13							11			
	12							10			
	20										
20											
20											
20											
30											
30											
30											
30											

ムービングアームタイプ

Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
9	8	7								
	8	7	6							
	7	6	5							
	8	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	9	8	7							
	8	7	6							
	7	6	5							
	3									
5										
12										
11										
10										
8										
12										
11										
10										
18										
18			17							
18			16							
18			15							

ボールタイプ

Z軸		
速度 (mm/sec)	ストローク (mm)	取付方法
1200	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	
	650	
1200	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	650	

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
10										
9										
8										
15										
15										
15										
15										
15										
15										
15										

④	⑤	⑥	⑦機種決定	
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式 ^(※1)	掲載ページ
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL10	P.445
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL20	P.445
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFH	P.446
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZL	P.452
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZH	P.453

ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式 ^(※1)	掲載ページ
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZF	P.460
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFL20	P.461
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFH	P.462
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS12	P.463
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS6	P.463
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL10	P.466
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL20	P.466
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFH	P.467
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*-ZH	P.470

ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式	掲載ページ
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	MXYx-C-P2-ZPMH	P.475
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P2-ZPH	P.478
自立ケーブル	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P1-ZPH	P.479

※1. 型式内の*には数字が入り、アームバリエーションを表します。
詳しくはP.364をご覧ください。

- 垂直多関節ロボット YA
- ユニバーサルロボット LCM
- 単軸ロボット CX
- モータレス機構 Robonity
- 小型単軸ロボット TRANSERO
- 単軸ロボット FLIP-X
- ユニバーサルロボット PHASER
- 直交ロボット XY-X
- スカラーロボット YK-X
- ピッキングロボット YP-X
- クリーン CLEAN
- コントローラ CONTROLLER
- 各種情報 INFORMATION
- フレーム ターン
- ガントリ ターン
- ドレーピング ターン
- ボール ターン
- XZターン

注文型式説明

ヤマハ直交ロボットXY-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

■ 2軸仕様

● メカ ▶ FXYx (アームタイプ)

- ・ ケーブルバリエーション ▶ ケーブルベア
- ・ 組合せ (アームバリエーション) ▶ A1
- ・ X軸ストローク ▶ 450mm
- ・ Y軸ストローク ▶ 350mm
- ・ ロボットケーブル長 ▶ 3.5M

● コントローラ ▶ RCX320

● 注文型式

FXYx-C-A1-45-35-3L-RCX320

メカ部分

コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

RCX320 ▶ [P.660](#)、RCX222 ▶ [P.670](#)

①ロボット本体	②ケーブル	③組合せ ^{※1}	④X軸ストローク	⑤Y軸ストローク	⑥ケーブル長	⑨適用コントローラ																															
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>PXYx</td></tr> <tr><td>FXYx</td></tr> <tr><td>FXYBx</td></tr> <tr><td>SXYx</td></tr> <tr><td>SXYBx</td></tr> <tr><td>NXY</td></tr> <tr><td>MXYx</td></tr> <tr><td>HXYx</td></tr> <tr><td>HXYLx</td></tr> </table>	PXYx	FXYx	FXYBx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	HXYLx	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>C</td><td>ケーブルベア</td></tr> <tr><td>S</td><td>自立ケーブル</td></tr> </table>	C	ケーブルベア	S	自立ケーブル	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>A1 ~ 4</td><td>アームタイプ</td></tr> <tr><td>G1 ~ 4</td><td>ガントリタイプ</td></tr> <tr><td>M1/M3</td><td>ムービングアームタイプ</td></tr> <tr><td>P1/P2</td><td>ボールタイプ</td></tr> <tr><td>F1/F3</td><td>XZタイプ</td></tr> </table>	A1 ~ 4	アームタイプ	G1 ~ 4	ガントリタイプ	M1/M3	ムービングアームタイプ	P1/P2	ボールタイプ	F1/F3	XZタイプ			<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>3L</td><td>3.5m</td></tr> <tr><td>5L</td><td>5m</td></tr> <tr><td>10L</td><td>10m</td></tr> </table>	3L	3.5m	5L	5m	10L	10m	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>RCX320</td></tr> <tr><td>RCX222</td></tr> </table>	RCX320	RCX222
PXYx																																					
FXYx																																					
FXYBx																																					
SXYx																																					
SXYBx																																					
NXY																																					
MXYx																																					
HXYx																																					
HXYLx																																					
C	ケーブルベア																																				
S	自立ケーブル																																				
A1 ~ 4	アームタイプ																																				
G1 ~ 4	ガントリタイプ																																				
M1/M3	ムービングアームタイプ																																				
P1/P2	ボールタイプ																																				
F1/F3	XZタイプ																																				
3L	3.5m																																				
5L	5m																																				
10L	10m																																				
RCX320																																					
RCX222																																					

※1. アームバリエーション(組み合わせ)の詳細はP.364をご覧ください。

〈例〉

■ 3/4軸仕様

● メカ ▶ SXYx (ムービングアームタイプ)

- ・ ケーブルバリエーション ▶ 自立ケーブル
- ・ 組合せ (アームバリエーション) ▶ M3
- ・ X軸ストローク ▶ 850mm
- ・ Y軸ストローク ▶ 150mm
- ・ Z軸ストローク ▶ 150mm
- ・ ロボットケーブル長 ▶ 5M

● コントローラ ▶ RCX340

● 注文型式

SXYx-S-M3-85-15-ZFH-15-5L-RCX340

メカ部分







コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

RCX340 ▶ [P.678](#)

①ロボット本体	②ケーブル	③組合せ	④X軸ストローク	⑤Y軸ストローク	⑥ZR軸	⑦Z軸ストローク	⑧ケーブル長	⑨適用コントローラ																																											
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>FXYx</td></tr> <tr><td>SXYx</td></tr> <tr><td>SXYBx</td></tr> <tr><td>NXY</td></tr> <tr><td>MXYx</td></tr> <tr><td>HXYx</td></tr> </table>	FXYx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>C</td><td>ケーブルベア</td></tr> <tr><td>S</td><td>自立ケーブル</td></tr> </table>	C	ケーブルベア	S	自立ケーブル	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>A1 ~ 4</td><td>アームタイプ</td></tr> <tr><td>G1 ~ 4</td><td>ガントリタイプ</td></tr> <tr><td>M1/M3</td><td>ムービングアームタイプ</td></tr> <tr><td>P1/P2</td><td>ボールタイプ</td></tr> </table>	A1 ~ 4	アームタイプ	G1 ~ 4	ガントリタイプ	M1/M3	ムービングアームタイプ	P1/P2	ボールタイプ			<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>ZS</td><td>シャフト上下タイプ</td></tr> <tr><td>ZT</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(60W)</td></tr> <tr><td>ZF</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)</td></tr> <tr><td>ZFL/ZL</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)</td></tr> <tr><td>ZFH/ZH</td><td>テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)</td></tr> <tr><td>ZPMH/ZPH</td><td>ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)</td></tr> <tr><td>ZRF</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸</td></tr> <tr><td>ZRS</td><td>シャフト上下タイプZR軸一体型</td></tr> <tr><td>ZRFL/ZRL</td><td>ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸</td></tr> <tr><td>ZRFH/ZRH</td><td>テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸</td></tr> </table>	ZS	シャフト上下タイプ	ZT	ベース固定・テーブル移動タイプ(60W)	ZF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)	ZFL/ZL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	ZFH/ZH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	ZPMH/ZPH	ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	ZRF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸	ZRS	シャフト上下タイプZR軸一体型	ZRFL/ZRL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸	ZRFH/ZRH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>3L</td><td>3.5m</td></tr> <tr><td>5L</td><td>5m</td></tr> <tr><td>10L</td><td>10m</td></tr> </table>	3L	3.5m	5L	5m	10L	10m	RCX340
FXYx																																																			
SXYx																																																			
SXYBx																																																			
NXY																																																			
MXYx																																																			
HXYx																																																			
C	ケーブルベア																																																		
S	自立ケーブル																																																		
A1 ~ 4	アームタイプ																																																		
G1 ~ 4	ガントリタイプ																																																		
M1/M3	ムービングアームタイプ																																																		
P1/P2	ボールタイプ																																																		
ZS	シャフト上下タイプ																																																		
ZT	ベース固定・テーブル移動タイプ(60W)																																																		
ZF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)																																																		
ZFL/ZL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)																																																		
ZFH/ZH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)																																																		
ZPMH/ZPH	ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)																																																		
ZRF	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸																																																		
ZRS	シャフト上下タイプZR軸一体型																																																		
ZRFL/ZRL	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸																																																		
ZRFH/ZRH	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸																																																		
3L	3.5m																																																		
5L	5m																																																		
10L	10m																																																		

注文型式用語説明

①ロボット本体	ロボット本体の型式をご記入ください。
②ケーブル	ケーブルの仕様を選択できます。詳細はP.364をご覧ください。 C：ケーブルペア S：自立ケーブル
③組合せ (アームバリエーション)	<p>アームのバリエーション及び組合せ方を選択できます。</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="width: 15%;"> <p>●アームタイプ Y軸のスライダが動作するタイプ</p>  </div> <div style="width: 15%;"> <p>●ガントリタイプ アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ</p>  </div> <div style="width: 15%;"> <p>●ムービングアームタイプ Y軸アーム全体が動作するタイプ</p>  </div> <div style="width: 15%;"> <p>●ボールタイプ Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ</p>  </div> <div style="width: 15%;"> <p>●XZタイプ 水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ</p>  </div> <div style="width: 15%;"> <p>●クリーンタイプ クリーンルーム専用 上向きに設置されたY軸のスライダが動作するタイプ</p>  </div> </div> <p>組合せについてはP.364をご覧ください。</p>
④X軸ストローク	X軸のストロークを選択してください。 cm単位でご記入ください。(500mmストロークの場合▷50)
⑤Y軸ストローク	Y軸のストロークを選択してください。 cm単位でご記入ください。(500mmストロークの場合▷50)
⑥ZR軸	<p>Z軸の取付方法を選択してください。4軸仕様の場合はR軸が付きます。詳細はP.71をご覧ください。</p> <p>【3軸】</p> <p>ZS : シャフト上下タイプ ZT : ベース固定・テーブル移動タイプ(60W) ZF : ベース固定・テーブル移動タイプ(100W) ZFL/ZL : ベース固定・テーブル移動タイプ(200W) ZFH/ZH : テーブル固定・ベース移動タイプ(200W) ZPMH/ZPH : ポールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)</p> <p>【4軸】</p> <p>ZRF : ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸 ZRS : シャフト上下タイプZR軸一体型 ZRL/ZRFL : ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸 ZRH/ZRFH : テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸</p>
⑦Z軸ストローク	Z軸のストロークを選択してください。 cm単位でご記入ください。(150mmストロークの場合▷15)
⑧ケーブル長	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルの長さを選択してください。 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
⑨適用コントローラ	2軸仕様 : RCX320もしくはRCX222をお選びください。 3/4軸仕様 : RCX340をご選択ください。

垂直移動ロボット
YA
LCM
単軸ロボット
CX
モータレス機構
Robunity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニファイドロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION
アーム
タイプ
ガントリ
タイプ
ムービング
アーム
タイプ
ボール
タイプ
XZタイプ

FXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

■ 注文型式

FXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1 A2 A3 A4			15~105cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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	Y軸
軸構成	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W
繰り返し位置決め精度*1	±0.01 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12
ボールネジリード*2 (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度*3	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 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。
 ※3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

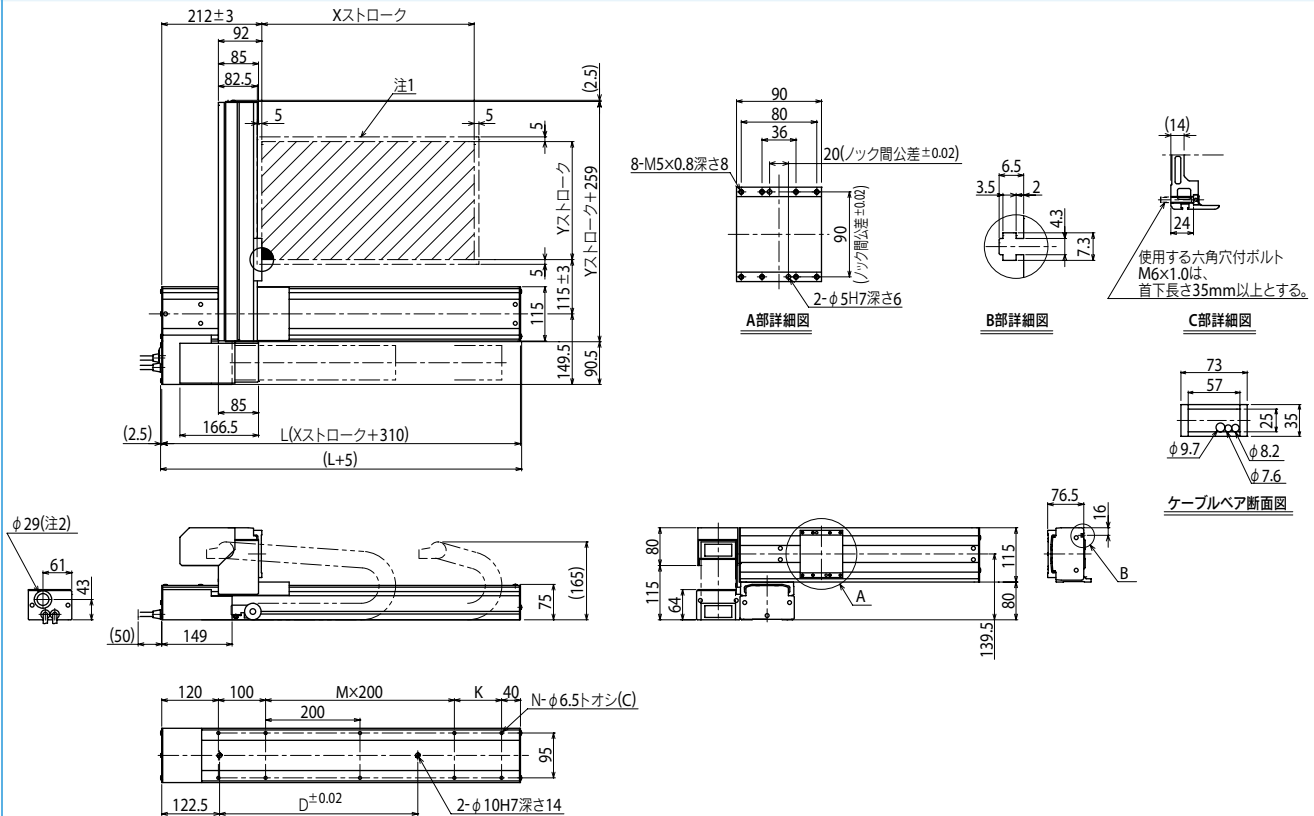
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

FXYx 2軸 A1



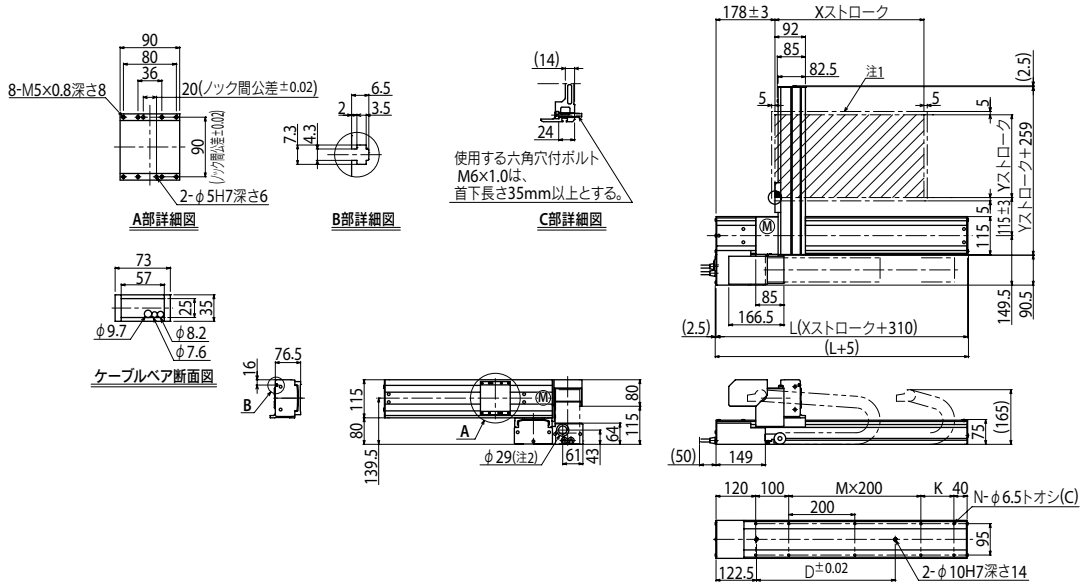
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Yストローク	150	250	350	450	550
ストローク別最高速度*3 (mm/sec)	X軸	1200			
	速度設定	—			
		960	780	600	540
		80%	65%	50%	45%

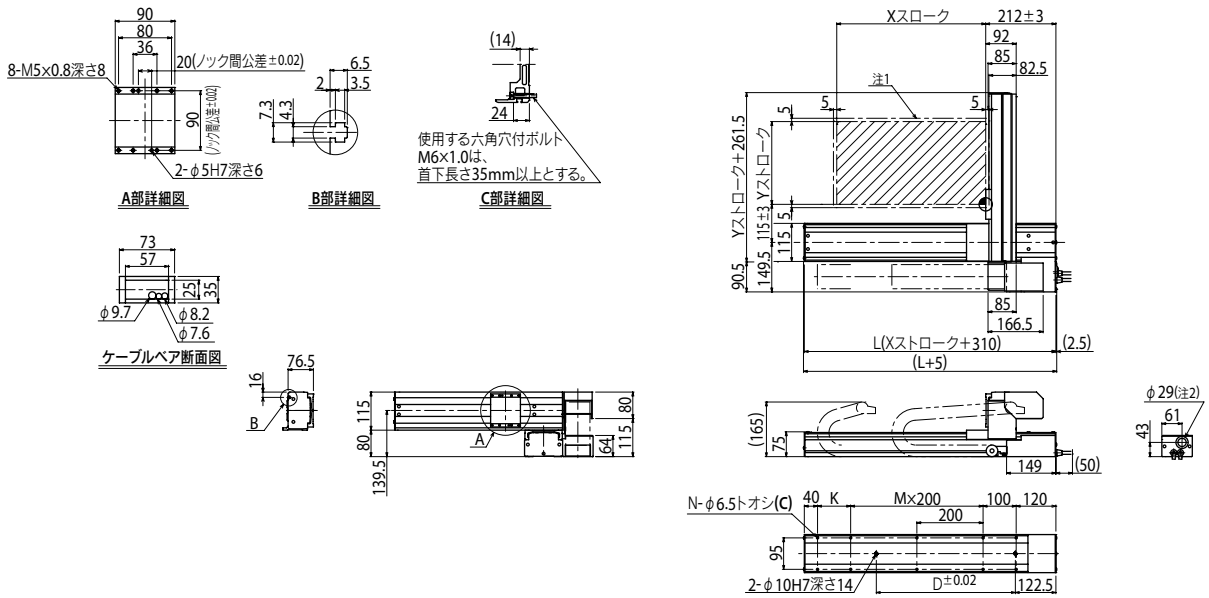
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

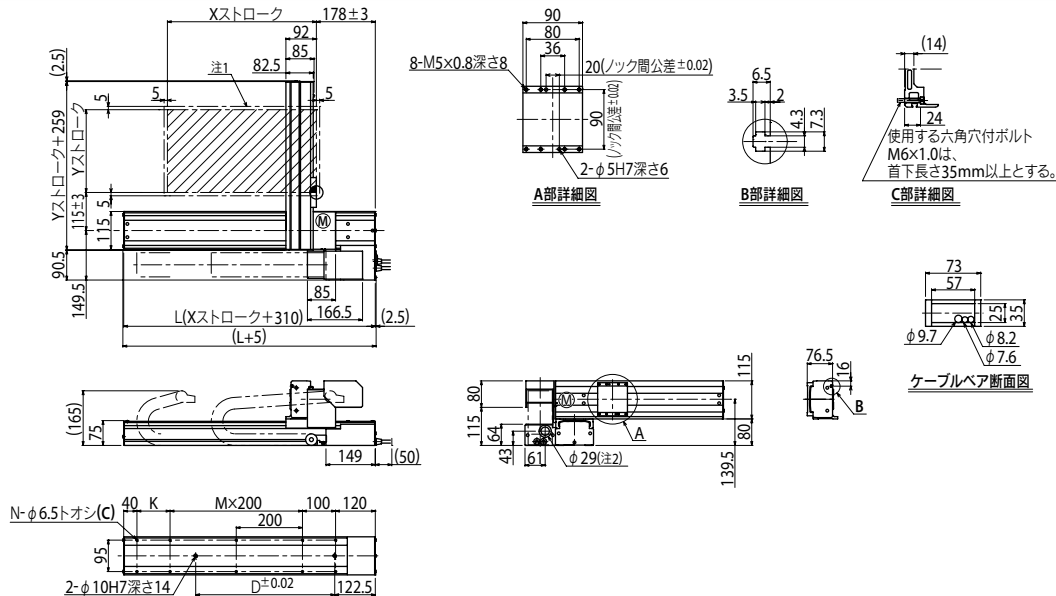
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3



FXYx 2軸 A4



面交ロボットの
XY-X

スチールロボットの
YK-X

ヒューマンロイド
YP-X

CLEAN
ロボット

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

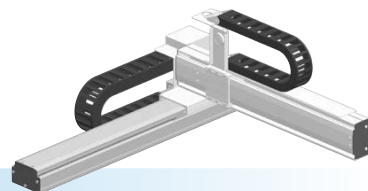
フレーム
フレーム

カム
カム

ケーブル
ケーブル

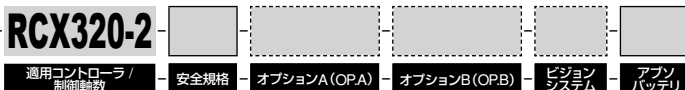
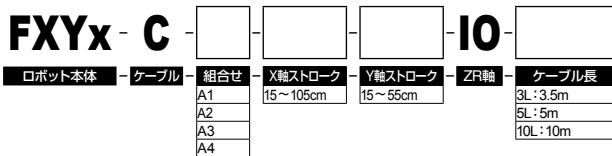
XZタイプ

FXYx 2軸/IO



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

注文型式



コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660



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	Y軸
軸構成	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12
ボールネジリード ^{※2} (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 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。
 ※3. X軸ストロークが750mm以上とき、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

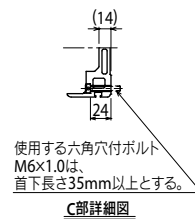
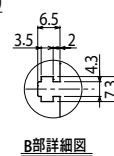
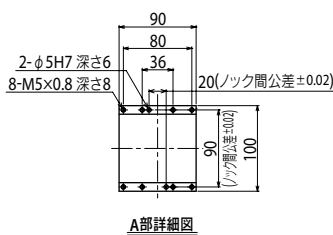
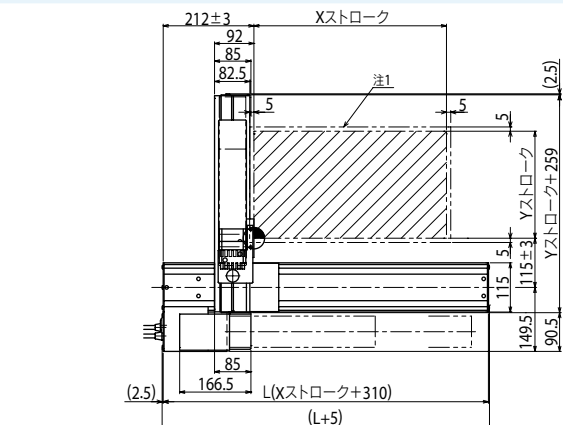
Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	12
250	12
350	11
450	9
550	7

適用コントローラ

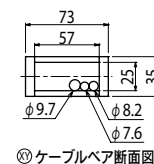
コントローラ	運転方法
RCX320	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

FXYx 2軸/IO

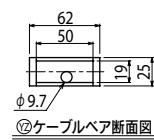
A1



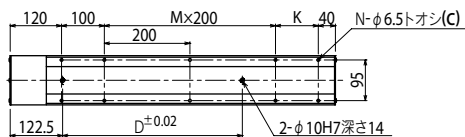
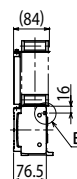
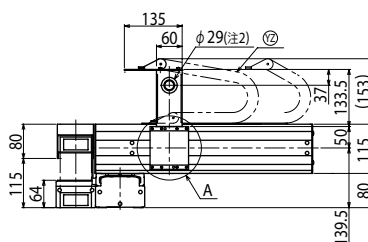
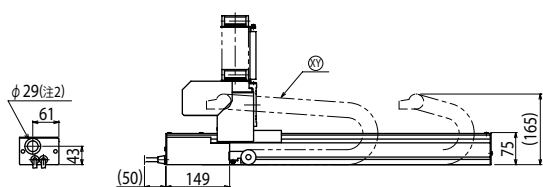
使用する六角穴付ボルト M6×1.0は、首下長さ35mm以上とする。



⑩ケーブルベア断面図



⑪ケーブルベア断面図

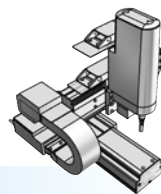


Xストローク	Yストローク									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		Y軸							
	速度設定		—							
			1200			960	780	600	540	
						80%	65%	50%	45%	

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750mm以上とき、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。

FXYx 3軸/ZS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ

注文型式

FXYx - C - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (A1, A2, A3, A4) - X軸 (15~105cm) - Y軸 (15~55cm) - Z軸 (ZS12, ZS6) - 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) - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P678**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成	—	—	—	—
モータ出力 AC	100 W	60 W	—	60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	
ボールネジリード ^{※2} (減速比)	20 mm	12 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	150 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. 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。
 ※3. X軸ストロークが750mm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。

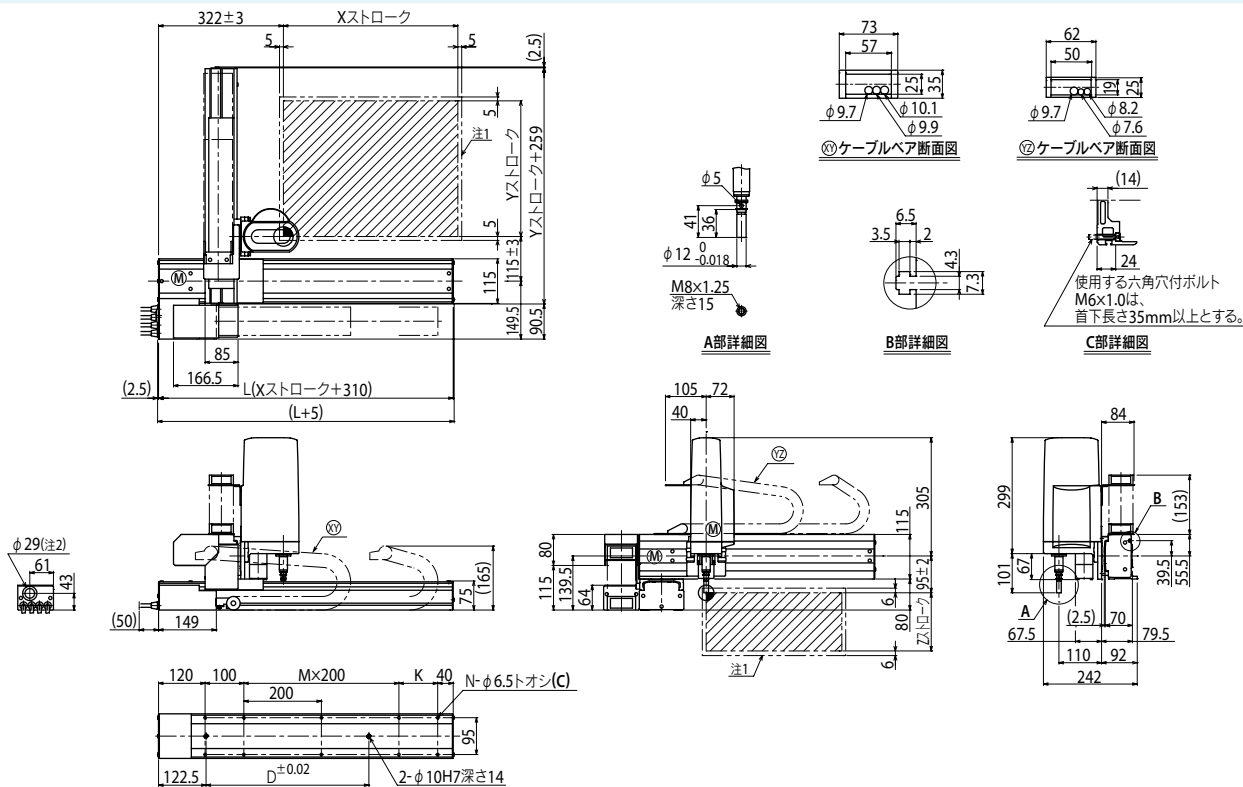
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	3

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

FXYx 3軸/ZS A1



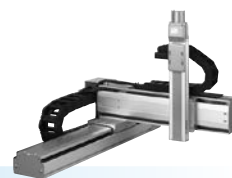
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360			
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140			
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5			
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16			
Yストローク	150	250	350	450	550								
Zストローク	150												
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540	
	速度設定		—			80%		65%		50%		45%	

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750mm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。

FXYx 3軸/ZT

●アームタイプ ●ケーブルベア ●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(60W)



注文型式

FXYx - C - [] - [] - [] - **ZT6L-12** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	リード	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)	アプンバッテリー
A1		15~	15~	15~	5~		6~30cm	3L: 3.5m								
A2		105cm	55cm					5L: 5m								
A3								10L: 10m								
A4																

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
軸構成 ^{※1}	—	—	T6L-12-BK
モータ出力 AC (W)	100 W	60 W	60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	12 mm	12 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	800 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	50~300 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750mm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。

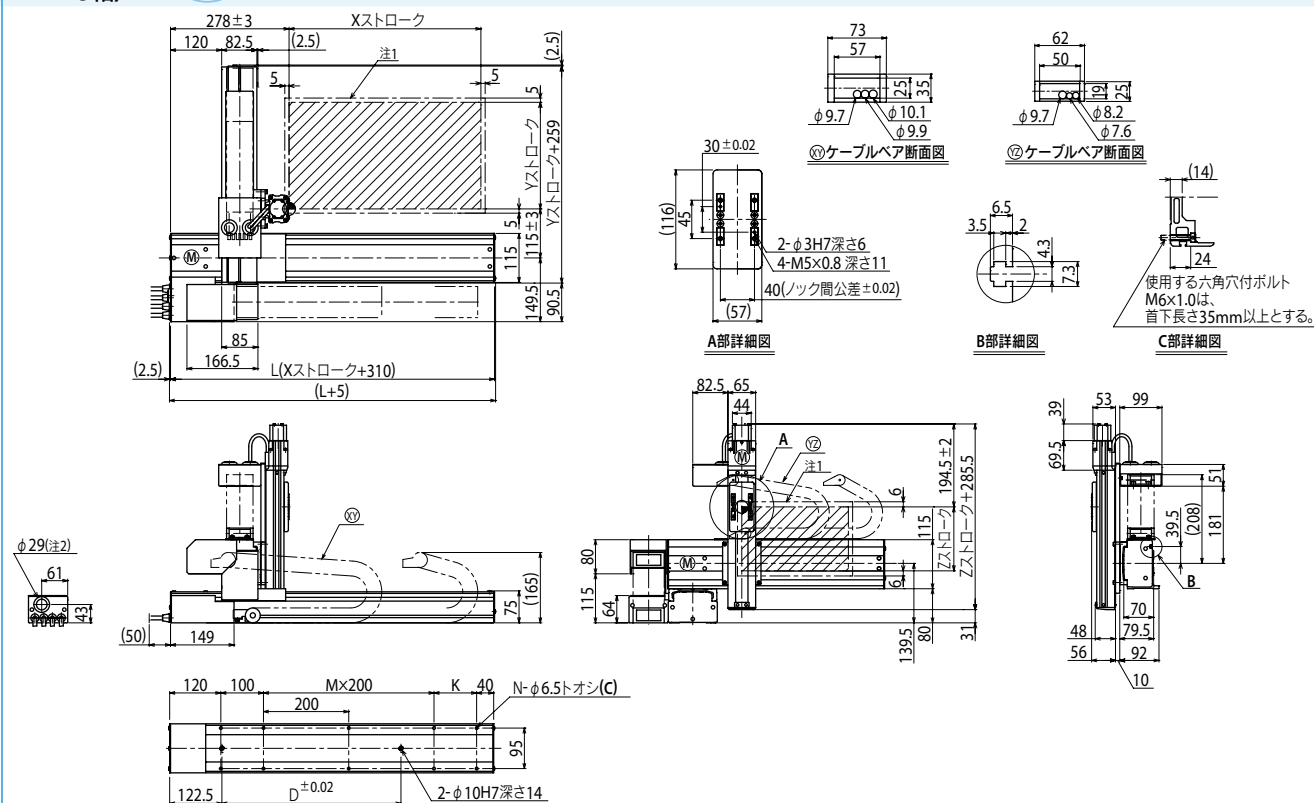
最大可搬質量

Yストローク(mm)	ZT
150~550	3

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

FXYx 3軸/ZT A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
Zストローク	50	100	150	200	250	300				
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960		780	600	540
速度設定	—		—			80%		65%	50%	45%

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750mm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。

垂直多関節ロボット YA	リニアモーターモジュール LCM	単軸ロボット GX	モータレス駆動 Robonity	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピック&スティック YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	---------------------	--------------	---------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

FXYBx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

FXYBx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1	A1	15~245cm	15~55cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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	Y軸
軸構成 ^{※1}	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~2450 mm	150~550 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。

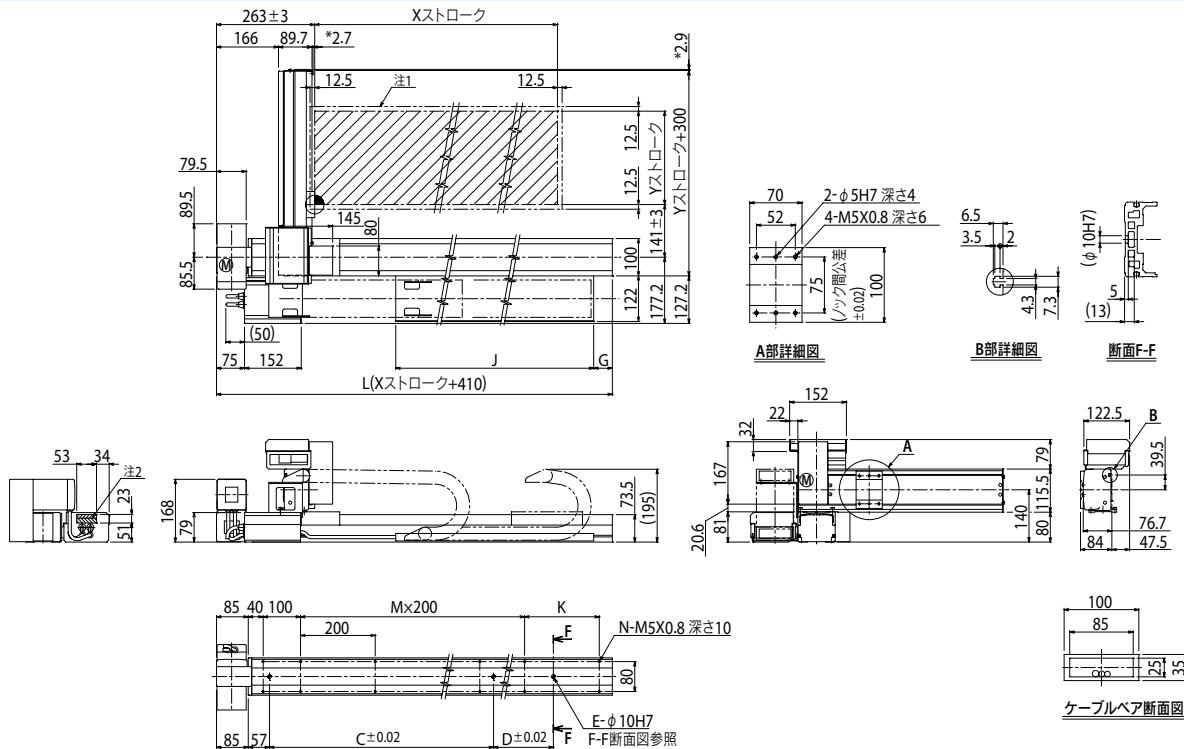
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY軸 (kg)
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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
RCX222	

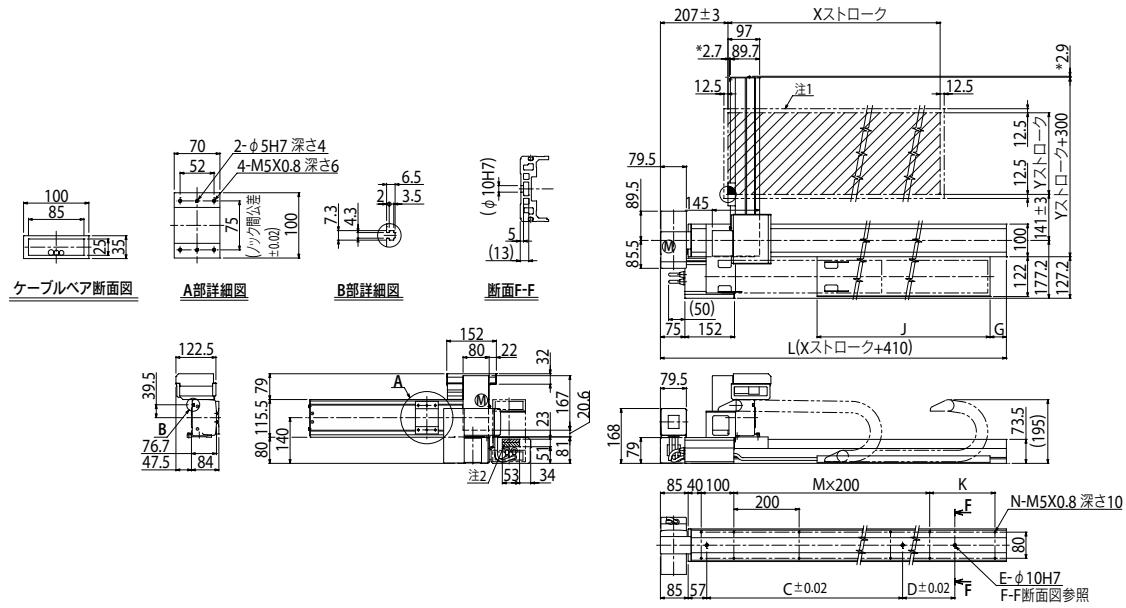
FXYBx 2軸 A1



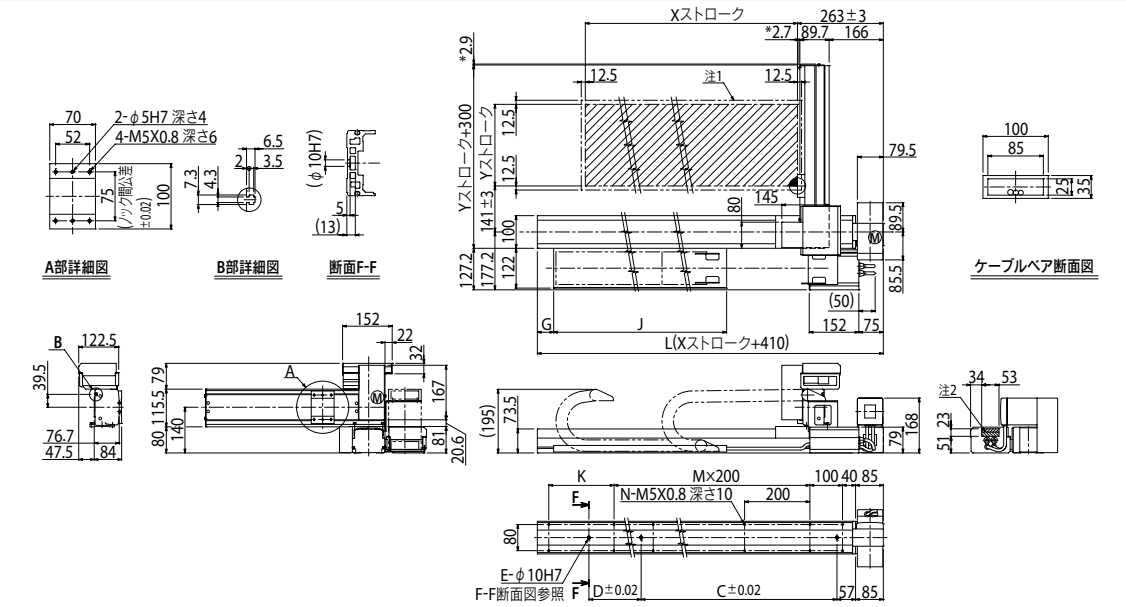
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。 注3. 図中*の寸法はネジ高さです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Yストローク	150	250	350	450	550																			

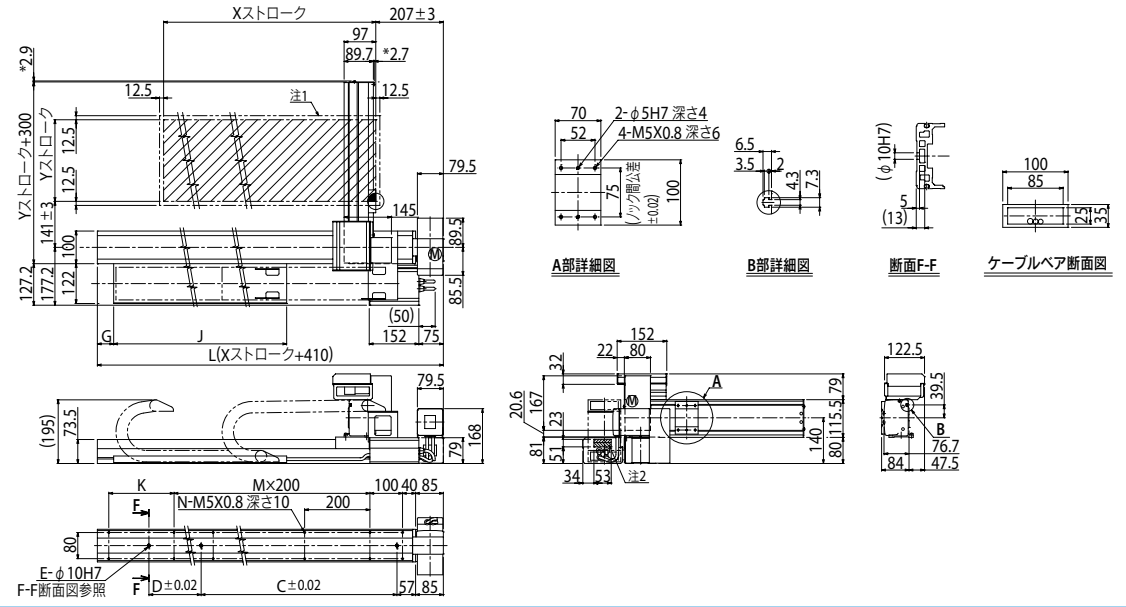
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3



FXYBx 2軸 A4



FXyBx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル

注文型式

FXyBx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1 A2 A3 A4			15~95cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
-----------------	------	-------------	-------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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	Y軸
軸構成※1	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード※3 (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~950 mm	150~550 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。

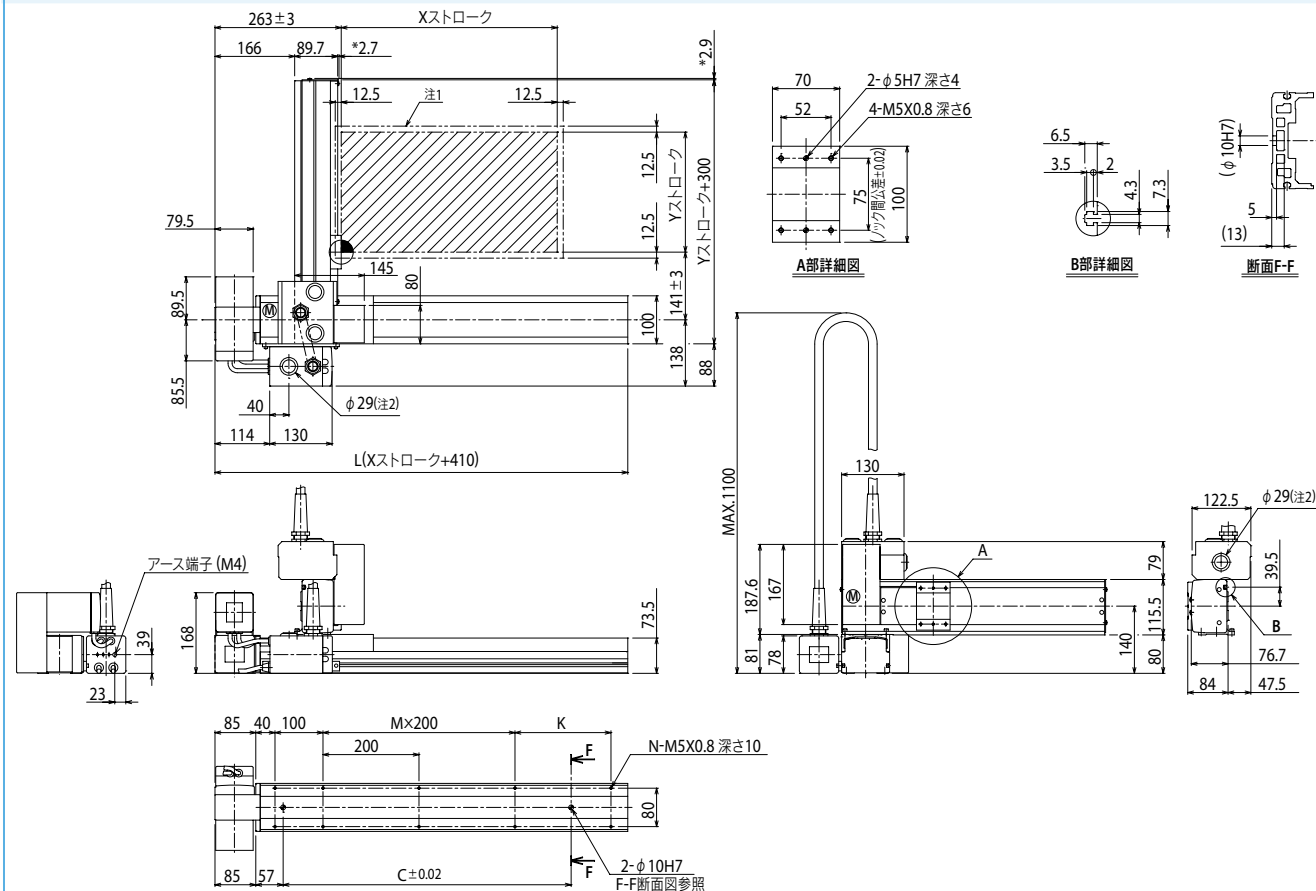
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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
RCX222	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

FXyBx 2軸 A1

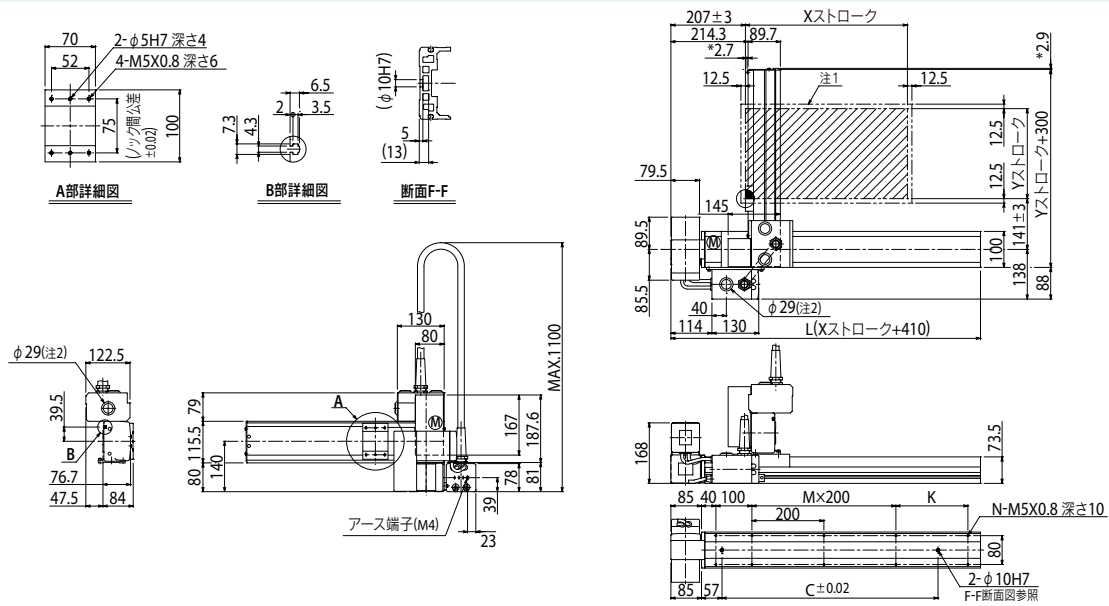


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550				

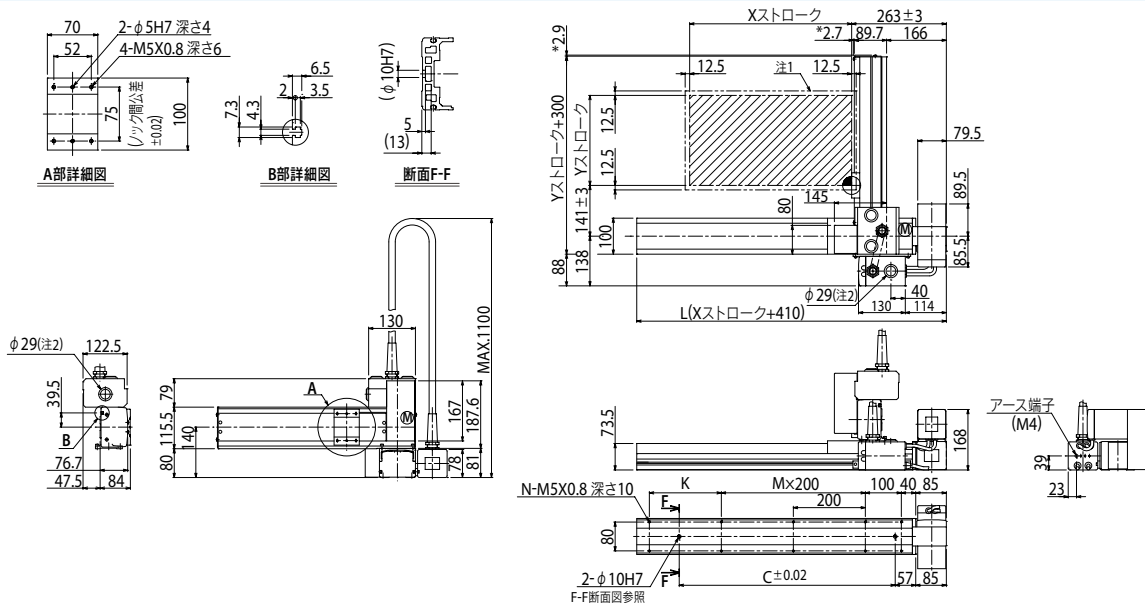
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. 図中の寸法はネジ高さを示すものです。

画面多関節ロボットの	YA
二コマパズルモータ用	LCM
単軸ロボットの	CX
主-サブパズル用	Robinity
小型単軸ロボットの	TRANSERO
単軸ロボットの	FLIP-X
二コマパズル用	PHASER
面交ロボットの	XY-X
スカラーロボットの	YK-X
ヒック&スラールズ	YP-X
クリーン	CLEAN
コントローラ	CONTROLLER
各種機構	INFORMATION
フレーム	フレーム
カムレバ	カムレバ
ロータリー	ロータリー
ギア	ギア
ボール	ボール
XZドライブ	XZドライブ

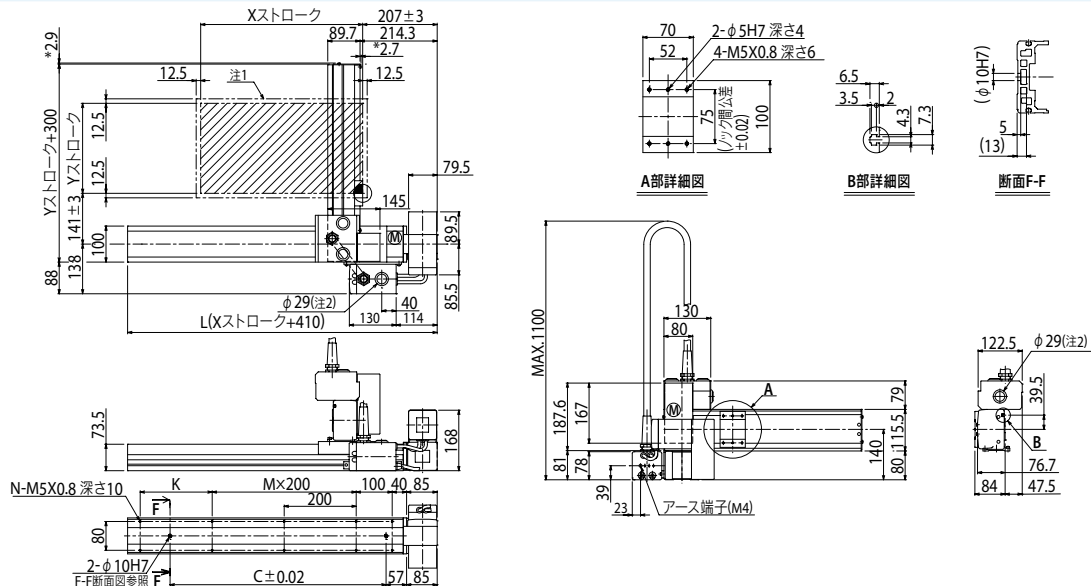
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3

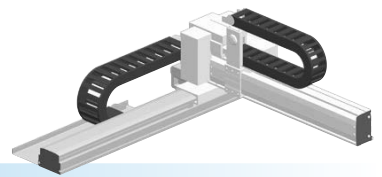


FXYBx 2軸 A4



FXyBx 2軸/IO

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸/IO用ケーブルベア追加タイプ



注文型式

FXyBx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 15~245cm	Y軸ストローク 15~55cm	ZR軸	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
		A1 A2 A3 A4				

IO

RCX320-2						
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)	ビジョンシステム	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。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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	Y軸
軸構成※1	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード※3 (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~2450 mm	150~550 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。

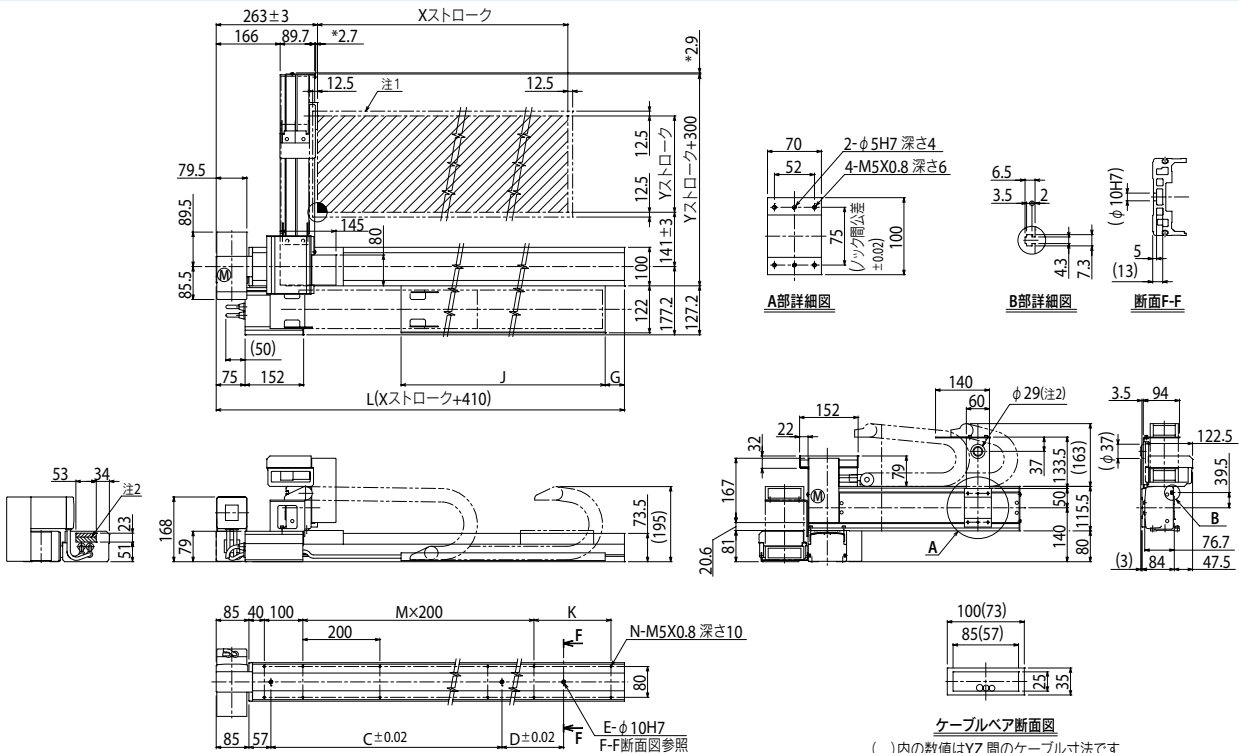
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	7
250	6
350	5
450	5
550	3

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

FXyBx 2軸/IO (A1)

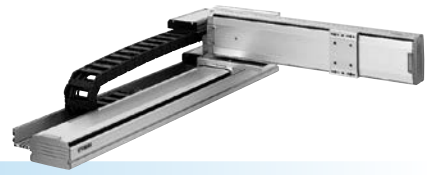


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。 注3. 図中*の寸法はネジ高さです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320
E	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
Yストローク	150	250	350	450	550																			

垂直多関節ロボット YA	リニアモーターモジュール LCM	単軸ロボット GX	モータレス駆動 Robonity	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピック&スティーンズ YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	---------------------	--------------	---------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	--------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

SXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルペア

■ 注文型式

SXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1	A1	15~105cm	15~65cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

RCX320-2

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)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
---------------	------	-------------	-------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 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軸ストロークが750mm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。

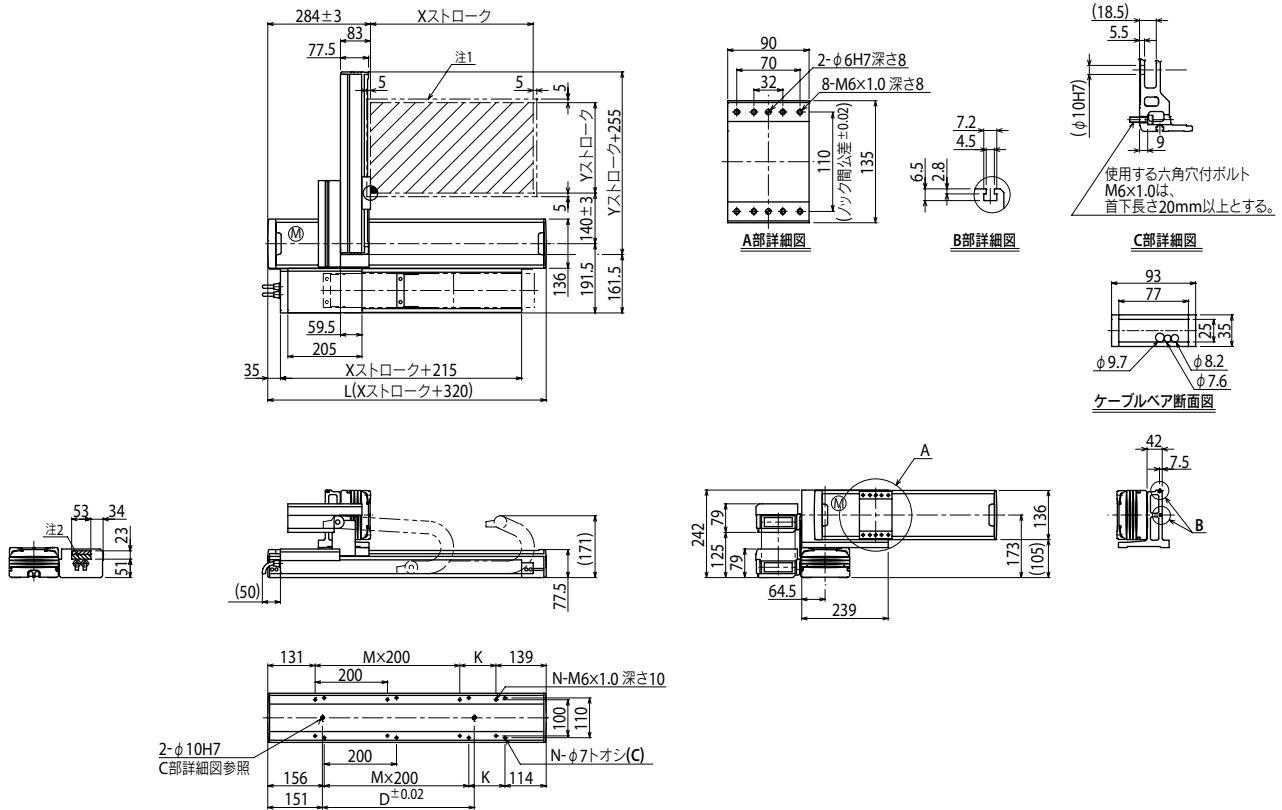
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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
RCX222	

SXYx 2軸 A1



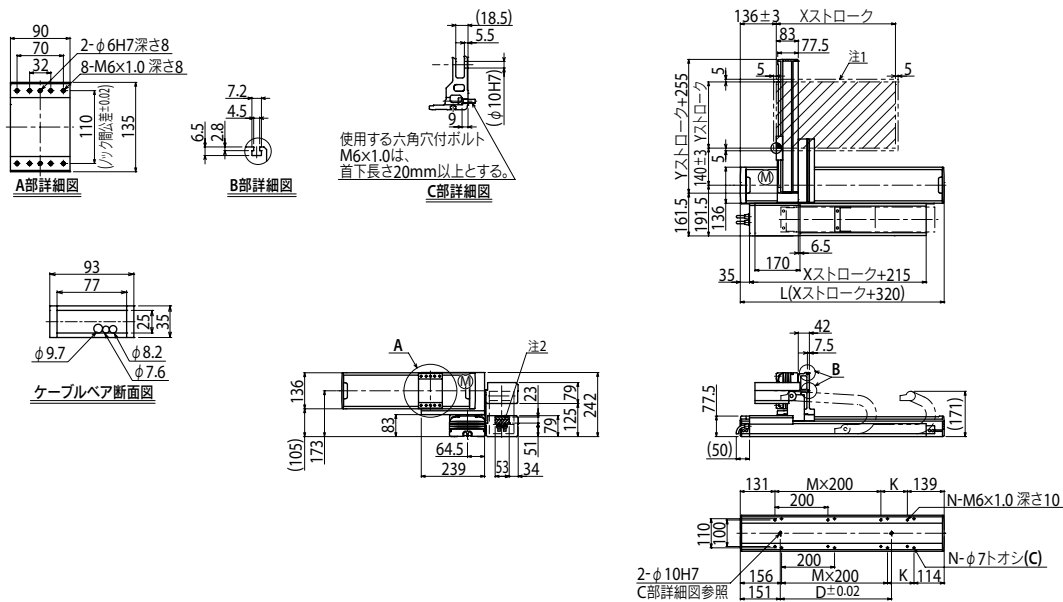
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200						960	780	600	540	
速度設定	-						80%	65%	50%	45%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストツパによる停止位置です。
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

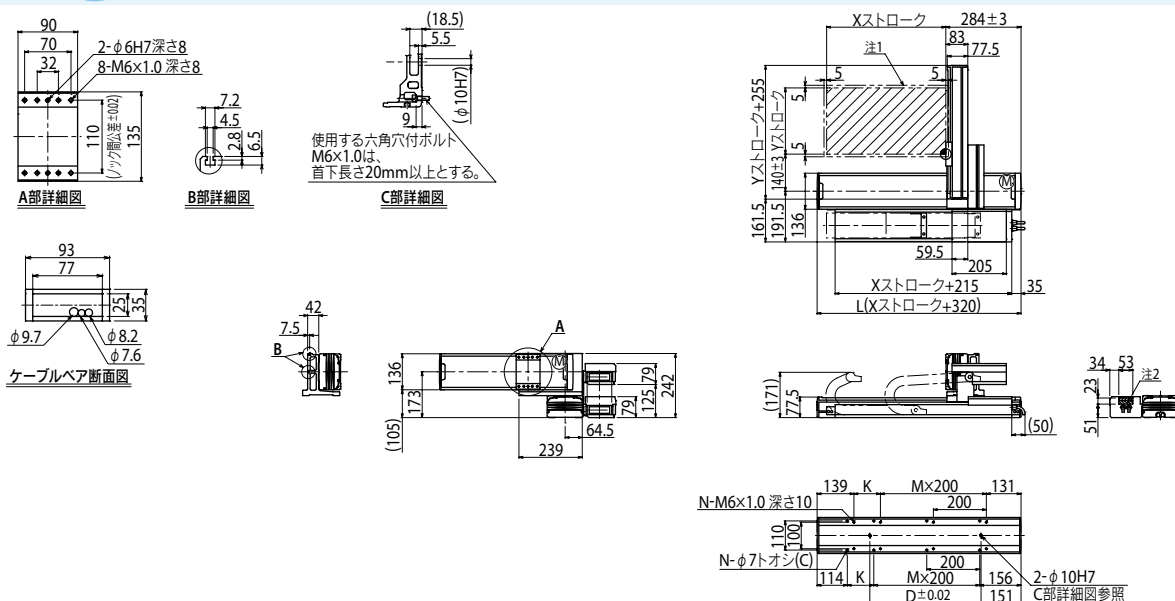
注3. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

- 面交ロボット
- YA
- LCM
- ロボット
- GM
- ロボット
- Robonity
- ロボット
- TRANSERO
- ロボット
- FLIP-X
- ロボット
- PHASER
- ロボット
- XY-X
- ロボット
- YK-X
- ロボット
- YP-X
- ロボット
- CLEAN
- ロボット
- CONTROLLER
- ロボット
- INFORMATION
- ロボット
- ロボット
- ロボット
- ロボット
- ロボット
- ロボット

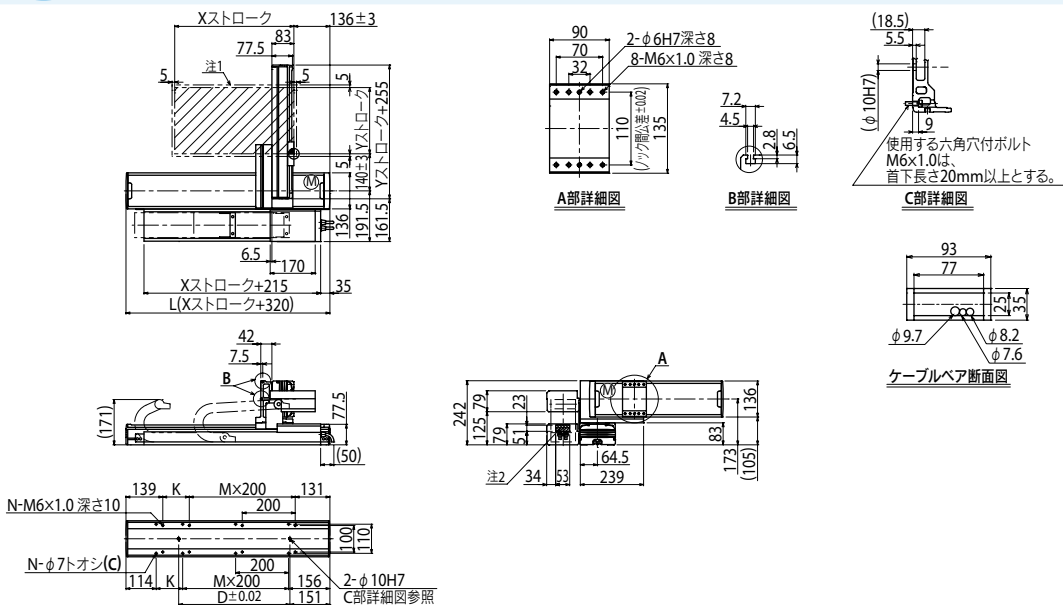
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4



SXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル

注文型式

SXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1		15~85cm	15~65cm	3L:3.5m
A2	A2				5L:5m
A3	A3				10L:10m
A4	A4				

RCX320-2

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)	ビジョンシステム	アソソバッテリー
-----------------	------	-------------	-------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 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軸ストロークが750mm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。

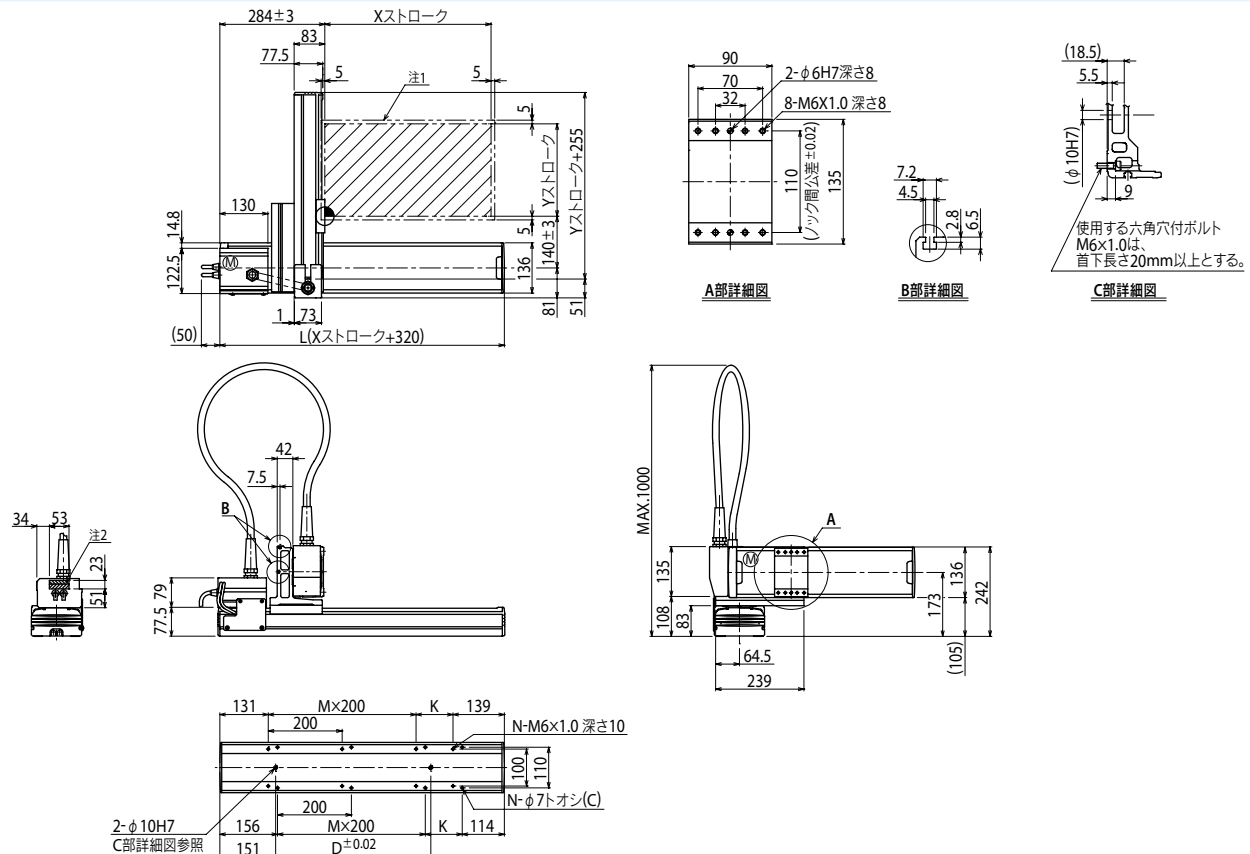
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	20
250	17
350	15
450	13
550	11
650	9

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

SXYx 2軸 A1

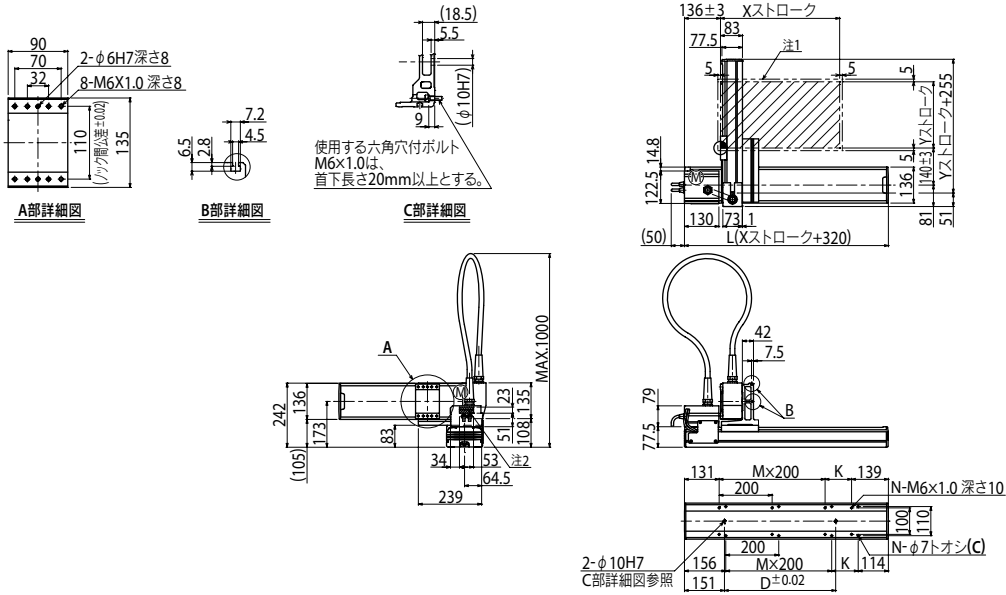


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200				960	780
	速度設定		-				80%	65%

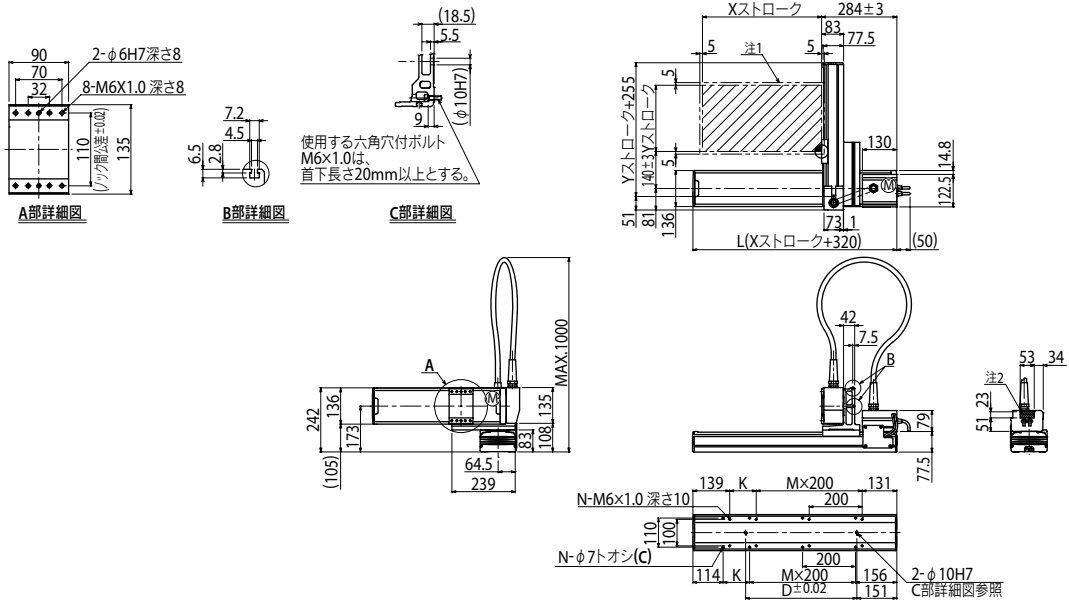
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm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。

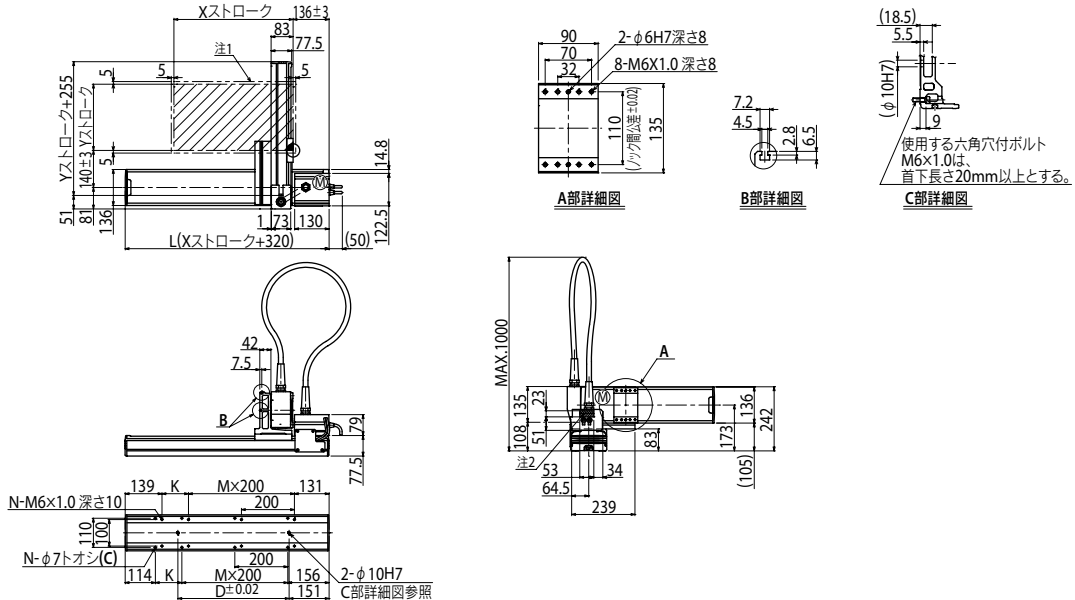
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



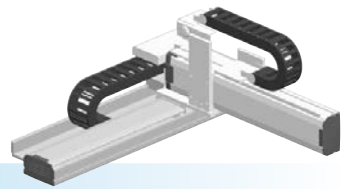
SXYx 2軸 A4



面交ロケット
 YA
 LCM
 CX
 Robonity
 TRANSERO
 FLIP-X
 PHASER
 XY-X
 YK-X
 YP-X
 CLEAN
 CONTROLLER
 INFORMATION
 ターン
 ターン
 ターン
 ターン
 ターン
 ターン
 XZターン

SXYx 2軸/IO

- アームタイプ ● ケーブルベア ● Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



■ 注文型式

SXYx - C [] [] [] [] **IO** [] [] [] [] [] [] **RCX320-2** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル 組合せ X軸ストローク Y軸ストローク 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)	ビジョンシステム	アプンバッテリー
RCX320	CE対応	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 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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 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軸ストロークが750mm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

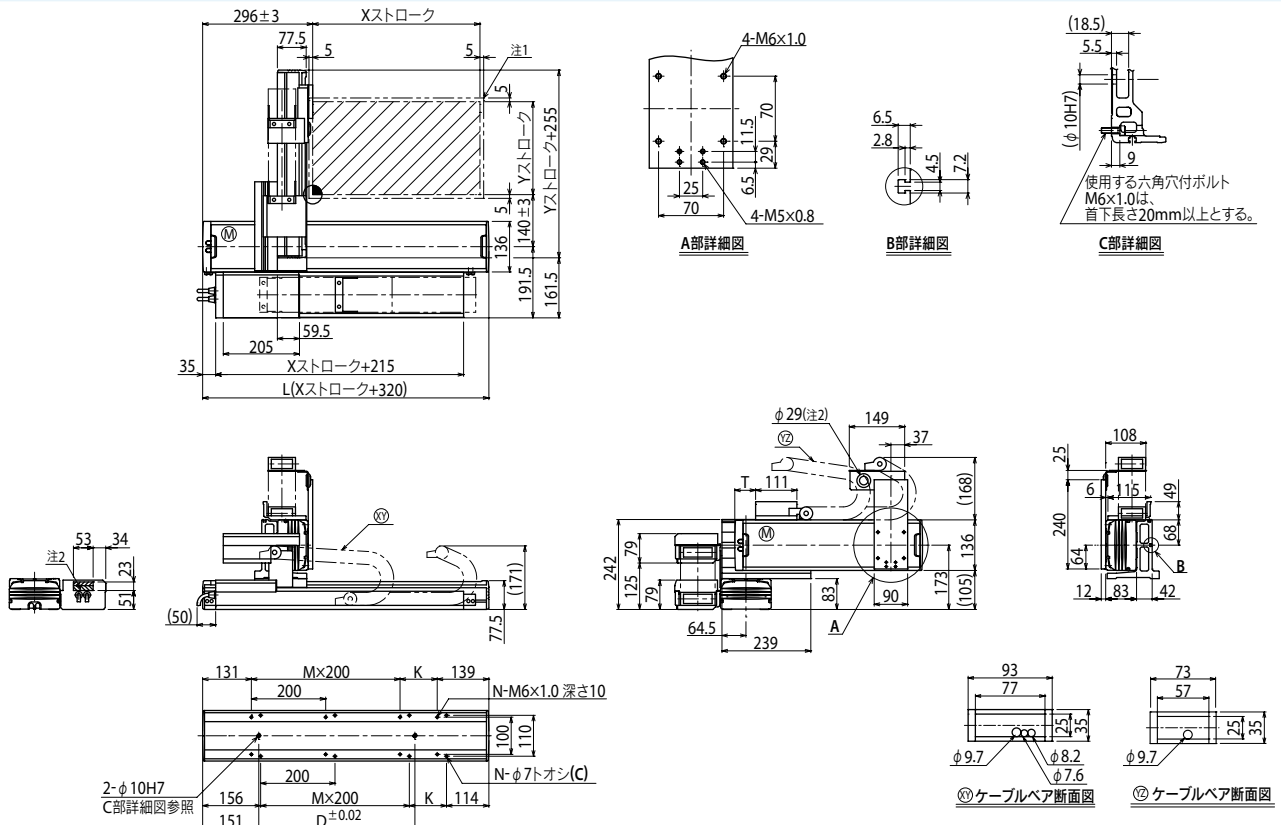
(kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	19
250	16
350	14
450	12
550	10
650	8

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

SXYx 2軸/IO (A1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
	T	55	110	165	220	275	330			

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm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。

垂直多関節ロボット YA	リニア駆動ロボット LCM	単軸ロボット GX	モータレス駆動 Robonity	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピック&スティック YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	------------------	--------------	---------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

SXYx 3軸/ZF



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)

注文型式

SXYx - C - [] - [] - [] - **ZF** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 Z軸 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: 15~105cm
Y軸: 15~65cm
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
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 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750mm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。

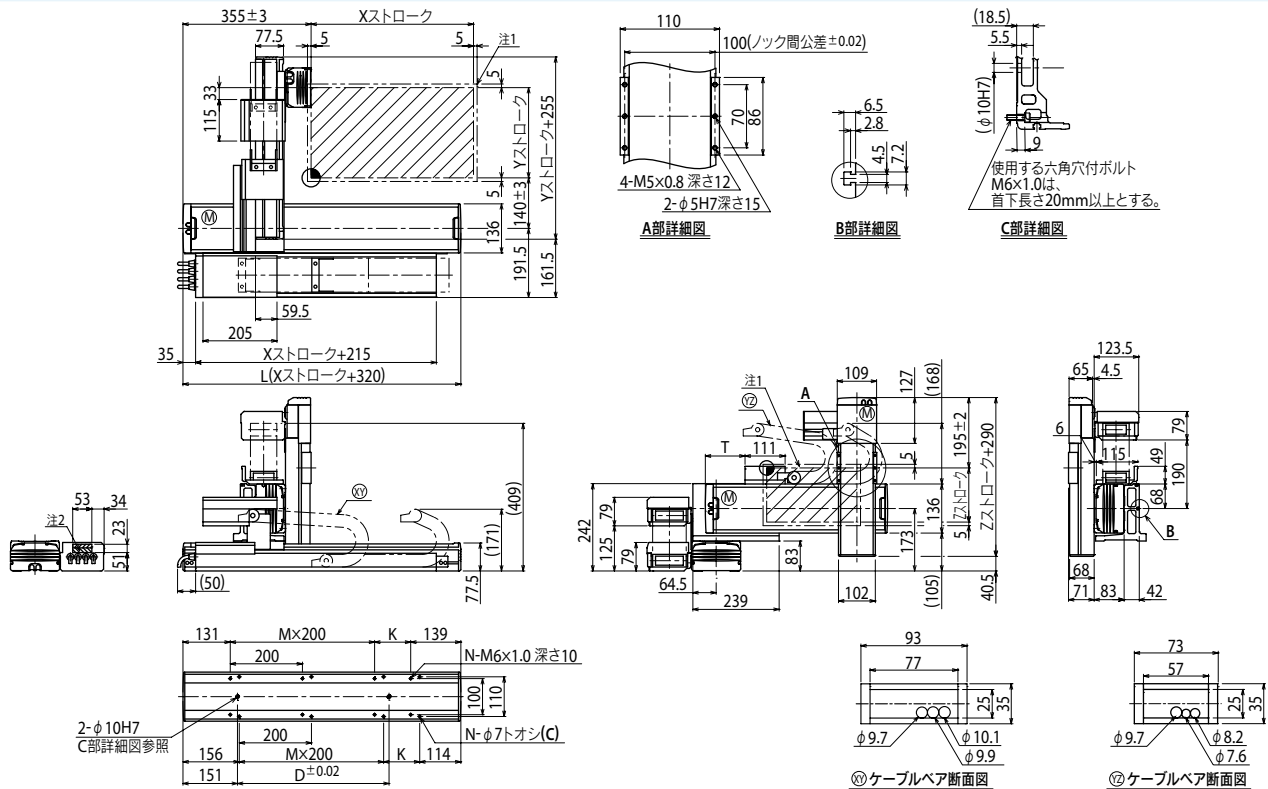
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	650
150	10	10	10	10
250	10	10	9	7
350	9	8	7	5
450	7	6	5	3
550	5	4	3	1
650	3	2	1	

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

SXYx 3軸/ZF A1



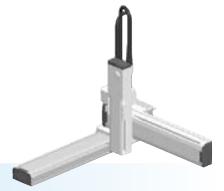
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960		780	600	540
速度設定	-		-			80%		65%	50%	45%

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 3軸/ZF

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(100W)



注文型式

SXYx - S - [] - [] - [] - **ZF** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 15~ 85cm	Y軸 15~ 65cm	ZF軸	Z軸 15~35cm	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 ン パ 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

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150~350 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750mm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。

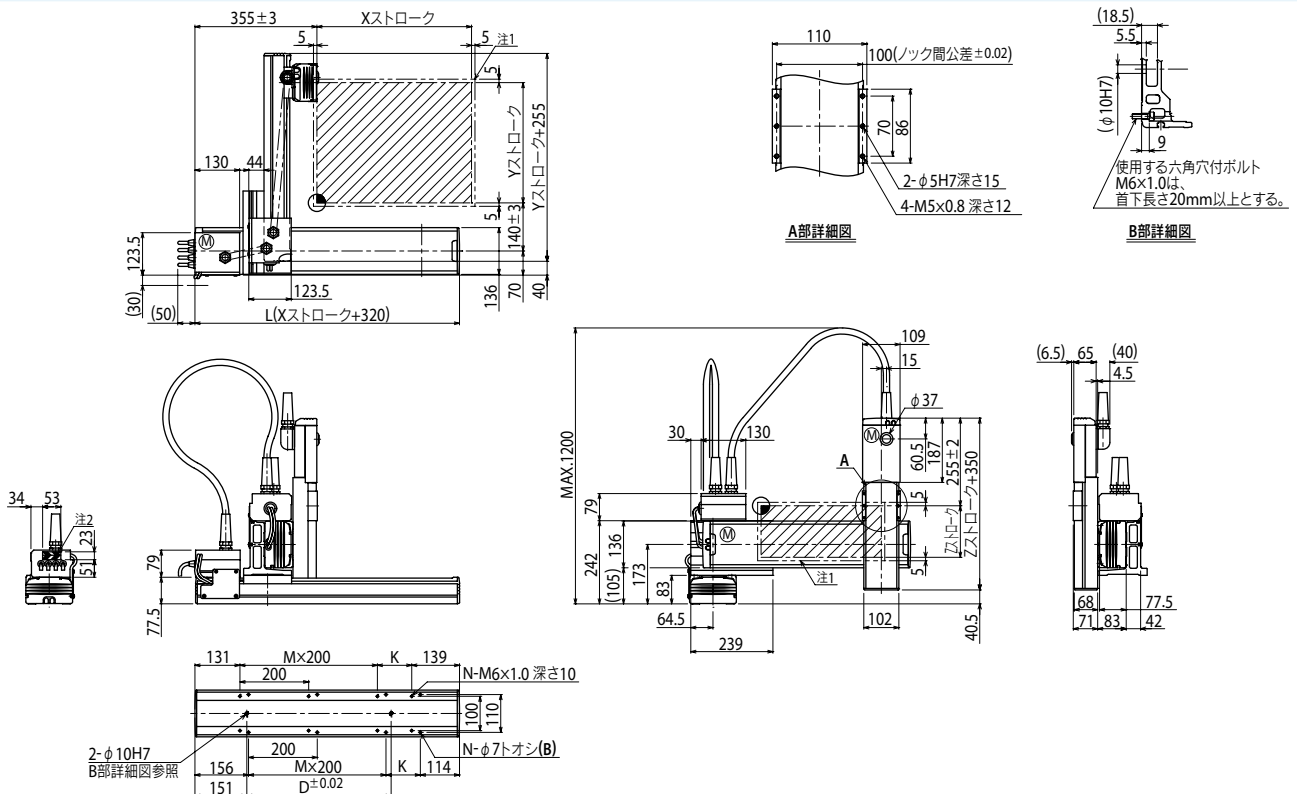
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	550
150	10	10	10	10
250	10	10	9	7
350	9	8	7	5
450	7	6	5	3
550	5	4	3	1
650	3	2	1	

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

SXYx 3軸/ZF A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	
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 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	780	
	速度設定	-					80%	65%	

- 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. 斜線部位置は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 3軸/ZFL20



● アームタイプ ● 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

SXYx - C [] [] [] **ZFL20** [] [] [] [] [] [] **RCX340-3** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 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 オプションB オプションC オプションD オプションE アップバッテリー

組合せ A1 A2 A3 A4
 X軸 15~105cm
 Y軸 15~65cm
 Z軸 15~35cm
 ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
 適用コントローラ / 制御軸数
 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

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
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150~350 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750mm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)

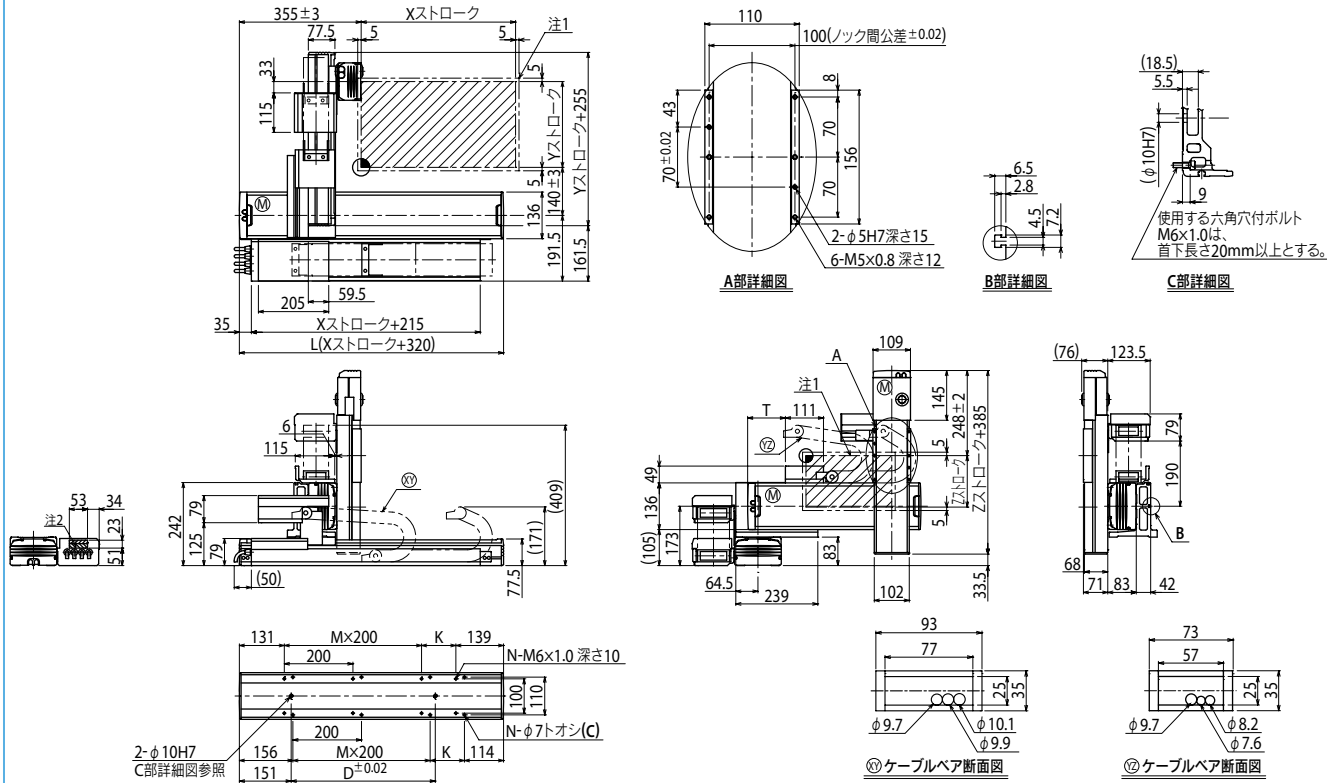
Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

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

SXYx 3軸/ZFL20

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 ^{※3}	X軸			1200			960	780	600	540
	速度設定			—			80%	65%	50%	45%

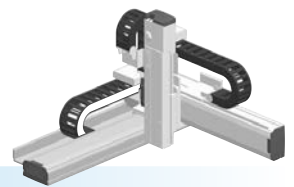
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. 斜線部位は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 3軸/ZFH

●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)



■注文型式

SXYx - C [] [] [] **ZFH** [] [] **RCX340-3** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZF軸 - 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) - アクションバッテリー

組合せ: A1, A2, A3, A4
 X軸: 15~105cm, 15~65cm
 Y軸: 15~65cm
 ZF軸: 15~35cm
 Z軸: 15~35cm
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m
 適用コントローラ / 制御軸数: RCX340
 安全規格: P.678
 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
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150 ~ 1050 mm	150 ~ 650 mm	150 ~ 350 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750mm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。

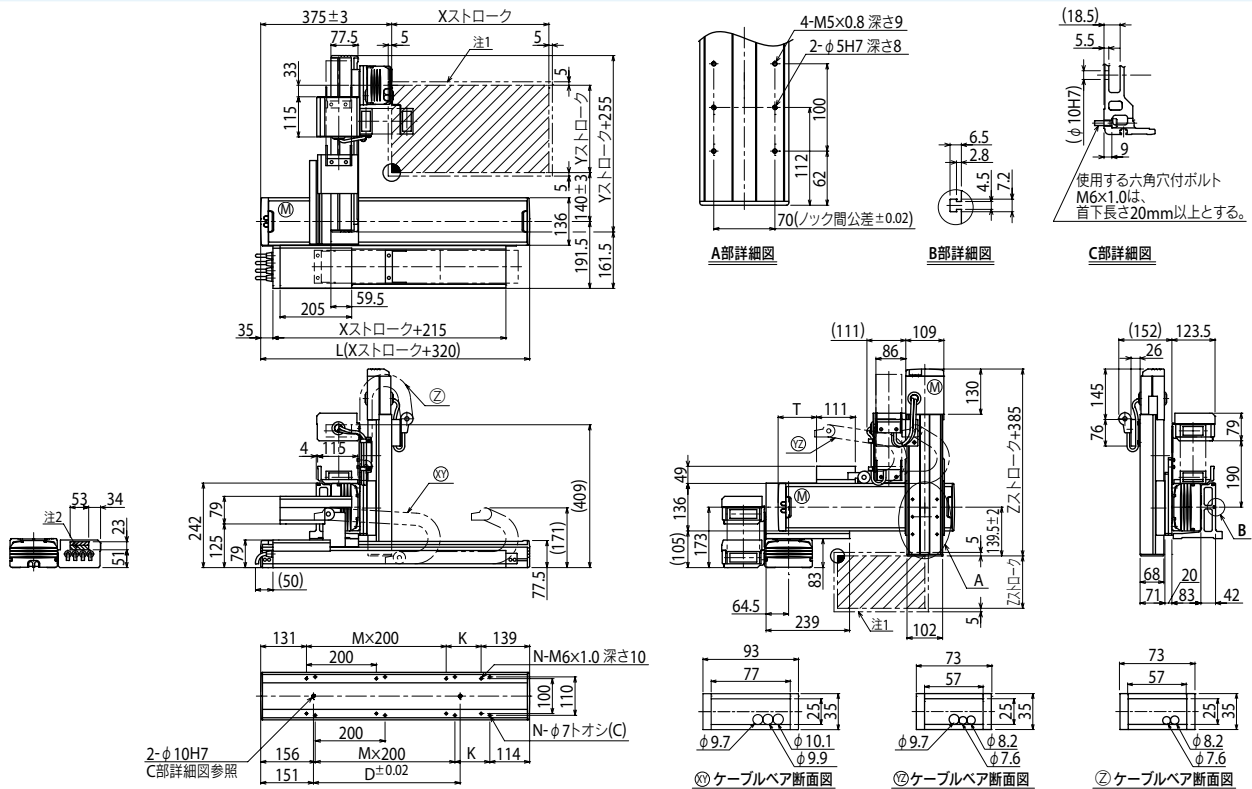
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)			
	150	250	350	650
150	13	12	11	
250	10	9	8	
350	8	7	6	
450	6	5	4	
550	4	3	2	
650	2	1	1	

■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

SXYx 3軸/ZFH A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸			1200						
速度設定				—						
				960		780		600		540
				80%		65%		50%		45%

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 3軸/ZS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ

■ 注文型式

SXYx - C 15 **RCX340-3**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	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)	アプソバッテリー
		A1 A2 A3 A4	15~ 105cm	15~ 85cm	ZS12 ZS6	Z軸	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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150 ~ 1050 mm	150 ~ 650 mm	150 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750mm以上とき、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。

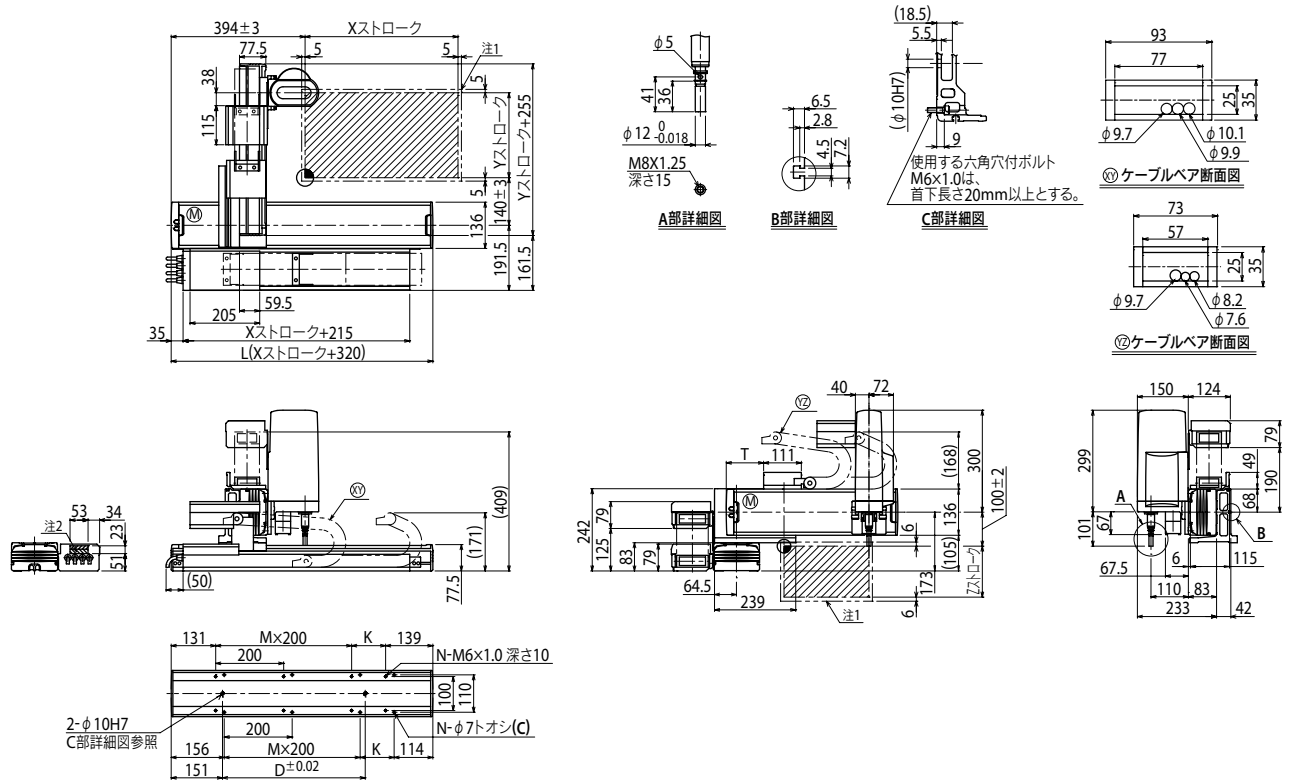
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150 ~ 650	3	5

■ 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

SXYx 3軸/ZS A1



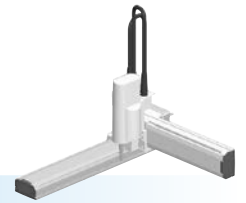
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	215	270	325					
Zストローク	150										
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200				960	780	600	540		
速度設定		—				80%	65%	50%	45%		

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

SXYx 3軸/ZS

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸シャフト上下タイプ



注文型式

SXYx-S - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	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)	アンプ/バッテリー
A1		15~	15~	15~	ZS12		3L:3.5m	RCX340							
A2		85cm	85cm	85cm	ZS6		5L:5m								
A3							10L:10m								
A4															

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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150 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750mm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。

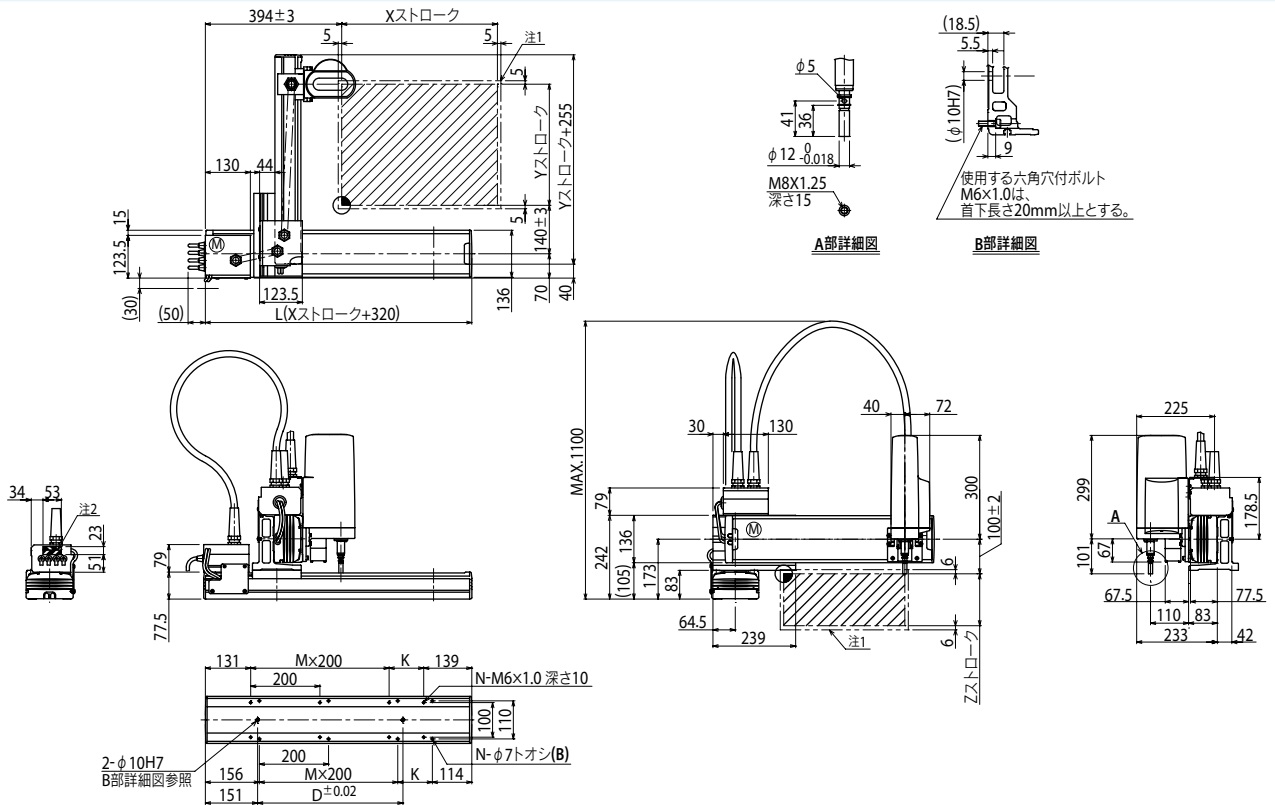
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~650	3	5

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

SXYx 3軸/ZS A1

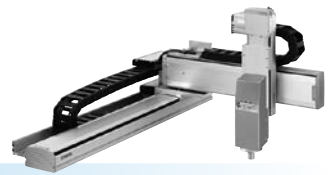


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960	780		
	速度設定		—		80%	65%		

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 4軸/ZRF



● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)+R軸

注文型式

SXYx - C [] [] [] **ZRF** [] [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZRF軸 Z軸 ケーブル長 適用コントローラ/制御輪数 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 15~105cm, A2 15~85cm, A3, A4

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※1	F14H	F14	F10-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	50 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φ15	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※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	150~1050 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			

※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750mm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。

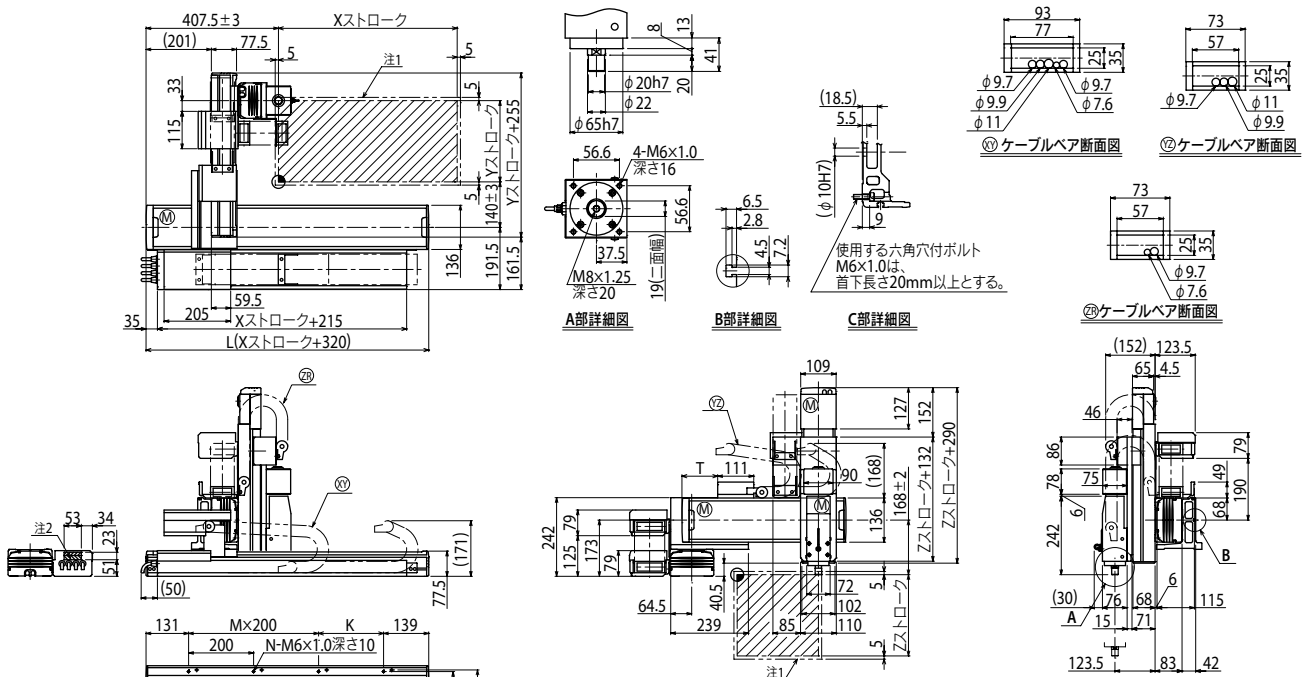
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

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

SXYx 4軸/ZRF A1

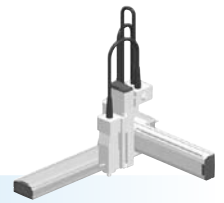


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	220	275	330					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200				960	780	600	540		
	速度設定	—				80%	65%	50%	45%		

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 4軸/ZRF

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)+R軸



注文型式

SXYx-S [] [] [] **ZRF** [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体: A1, A2, A3, A4
 ケーブル: 15~85cm, 15~65cm
 組合せ: X軸, Y軸, ZRF軸, Z軸, 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), アフソバッテリー

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}	F14H	F14	F10-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	50 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φ15	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 ^{※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	150~850 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			

※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750mm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。

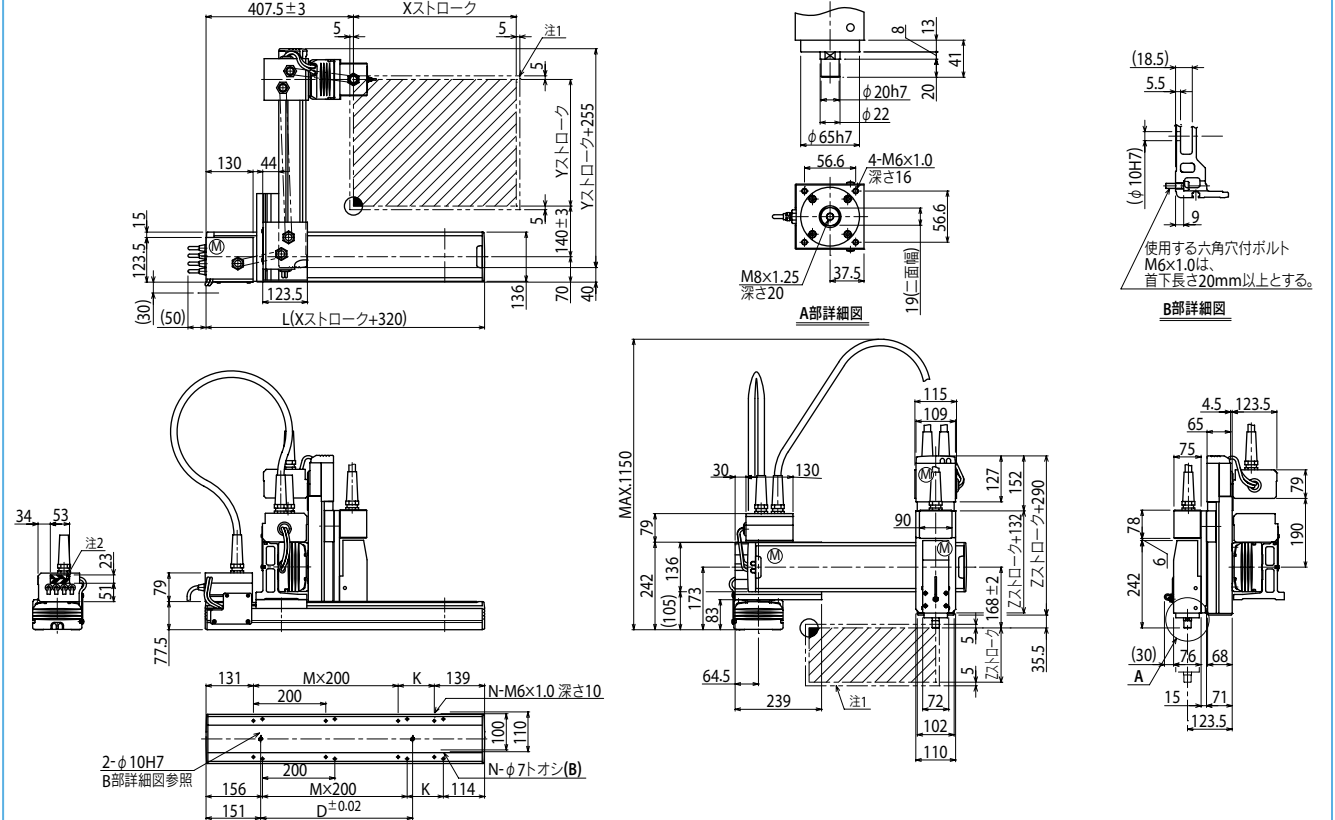
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

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

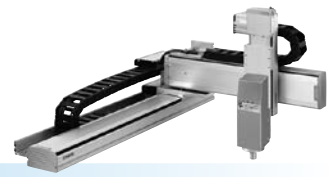
SXYx 4軸/ZRF A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		—		80%		65%	

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. X軸ストロークが750mm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)。その時は下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。

SXYx 4軸/ZRFL20



● アームタイプ ● 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

SXYx - C - [] - [] - [] - **ZRFL20** - [] - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	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)	ファン (バッテリー)
A1		15~	15~	15~		15~	3L:3.5m								
A2		105cm	105cm	55cm		35cm	5L:5m								
A3							10L:10m								
A4															

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}	F14H	F14	F10H	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W	50 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φ15	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 ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	360° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 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			

※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750mm以上とき、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。

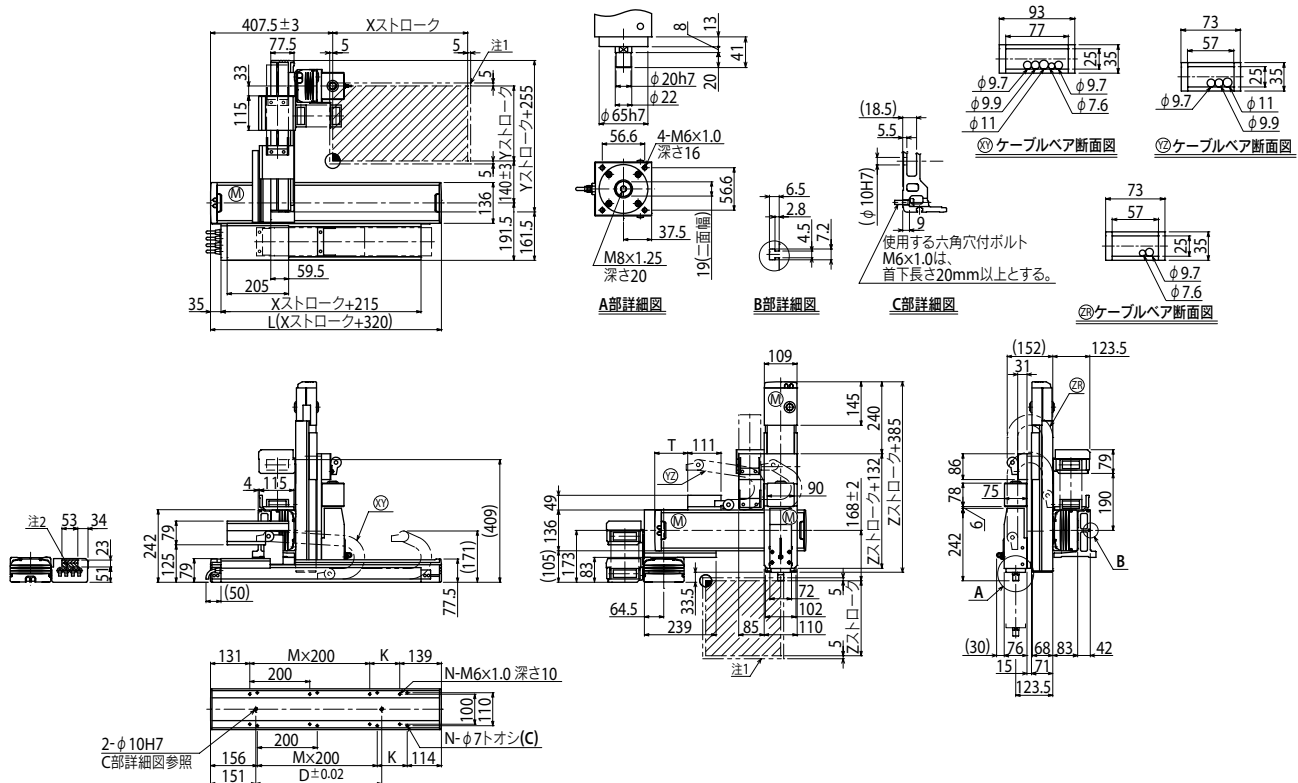
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	4	4	4
250	4	4	3
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

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

SXYx 4軸/ZRFL20 A1



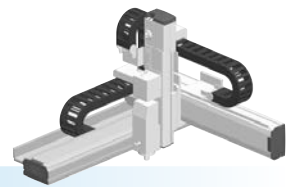
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550						
T	55	110	165	220	275						
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200				960	780	600	540		
	速度設定	—				80%	65%	50%	45%		

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

SXYx 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

SXYx-C [] [] [] **ZRFH** [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZRF軸 - 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 (15~), A2 (105cm), A3 (15~), A4 (55cm)

X軸: 15~105cm

Y軸: 15~55cm

ZRF軸: 15~35cm

Z軸: 15~35cm

ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m

適用コントローラ / 制御軸数: RCX340-4

安全規格: P678

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P678**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W	50 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φ15	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 ^{※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	150~1050 mm	150~550 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			

※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750mm以上とき、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。

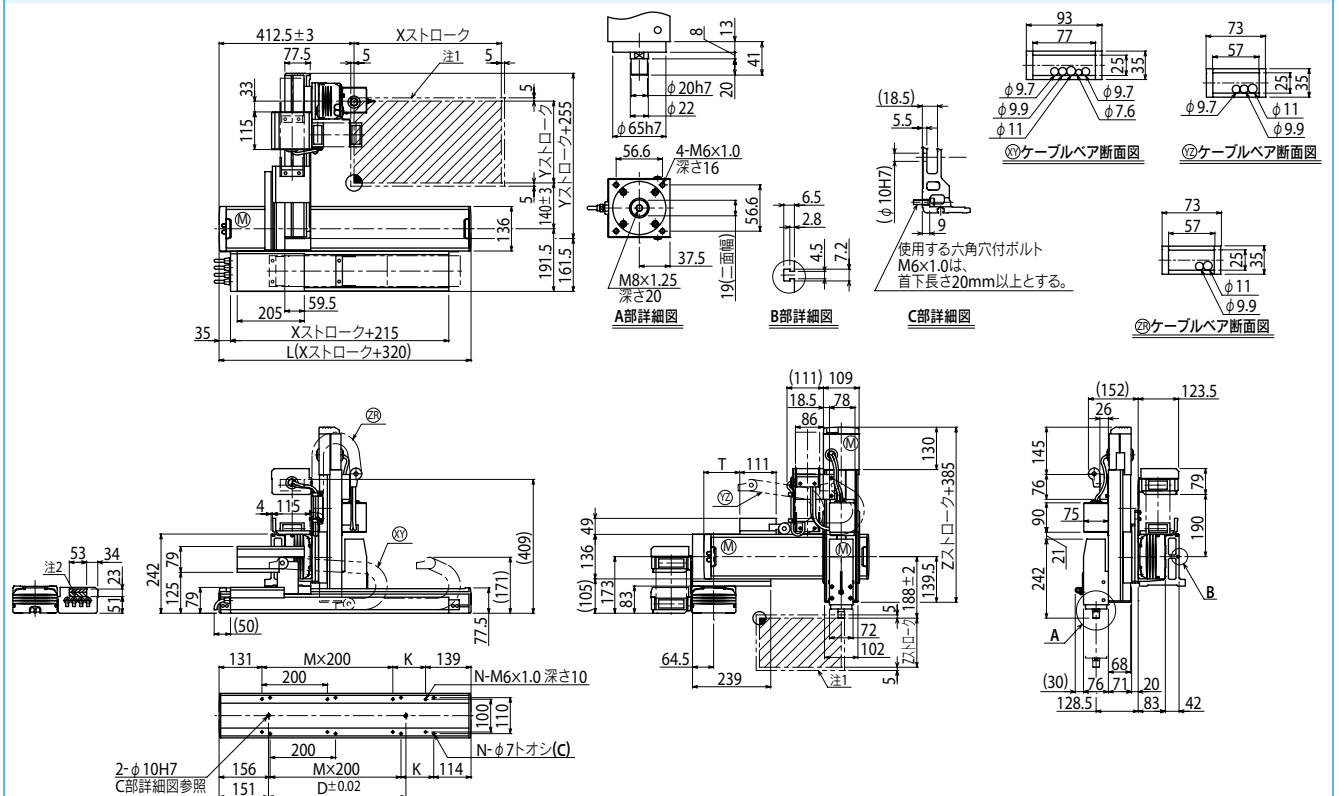
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	6	5	4
350	4	3	1
450	2	1	—
550	1	—	—

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

SXYx 4軸/ZRFH (A1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク		150	250	350	450	550					
T		55	110	165	220	275					
Zストローク		150	250	350							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	780	600	540	
	速度設定	—					80%	65%	50%	45%	

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

SXYx 4軸/ZRS



● アームタイプ ● ケーブルベア ● シャフト上下タイプZRS軸一体型

注文型式

SXYx - C [] [] [] [] **15** [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZRS軸	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)	アンプ / バッテリ
A1	A2	A1	15~105cm	15~65cm	ZRS12	ZRS6	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340							

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: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—		—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W		100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm		±0.005°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12		ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020° / sec
動作範囲	150~1050 mm	150~650 mm	150 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軸ストロークが750mm以上のおとき、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。

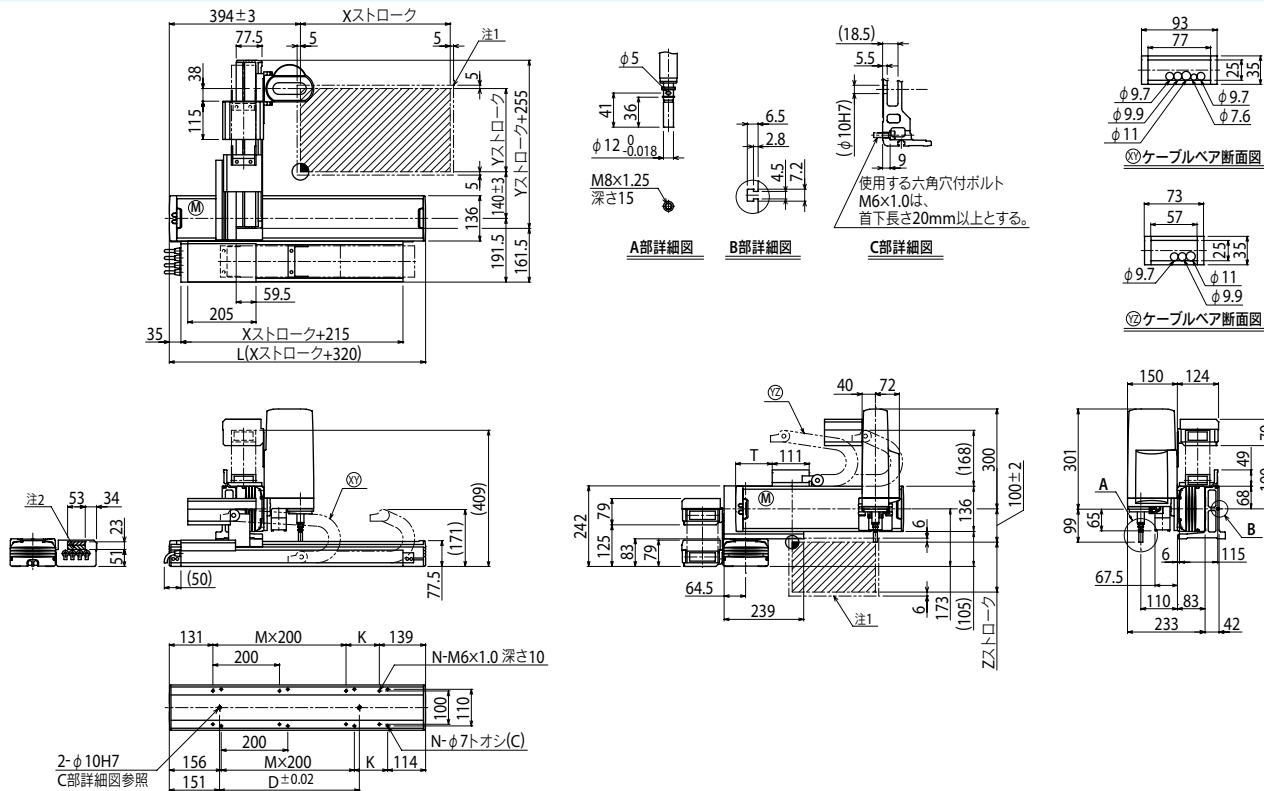
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

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

SXYx 4軸/ZRS A1



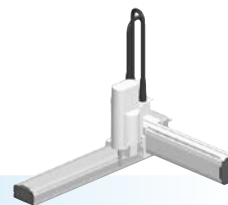
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
	L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
T	55	110	165	220	275	330					
Zストローク	150										
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	780	600	540	
	速度設定	—					80%	65%	50%	45%	

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上のおとき、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。

SXYx 4軸/ZRS

- アームタイプ
- 自立ケーブル
- シャフト上下タイプZRS軸一体型



注文型式

SXYx-S [] [] [] [] **15** [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - ZFR軸 - 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: 15~85cm
 Y軸: 15~65cm
 ZFR軸: ZRS12, ZRS6
 Z軸: 15
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m
 適用コントローラ / 制御軸数: RCX340-4
 安全規格: P.678
 オプションA (OPA), B (OPB), C (OPC), D (OPD), E (OPE)
 アップバッテリー

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: ZRS12	Z軸: ZRS6	R軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	±0.005°	±0.005°
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020° /sec
動作範囲	150~850 mm	150~650 mm	150 mm	150 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軸ストロークが750mm以上とき、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。

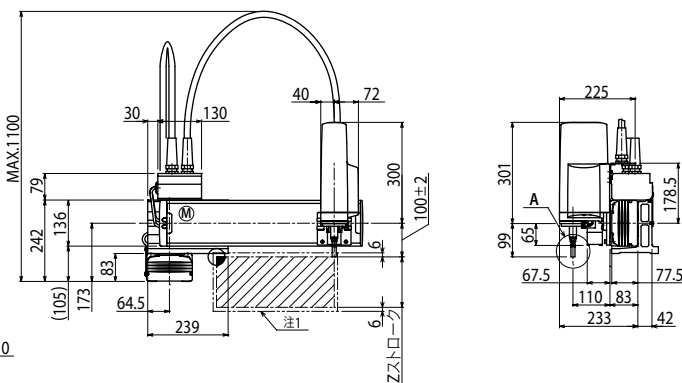
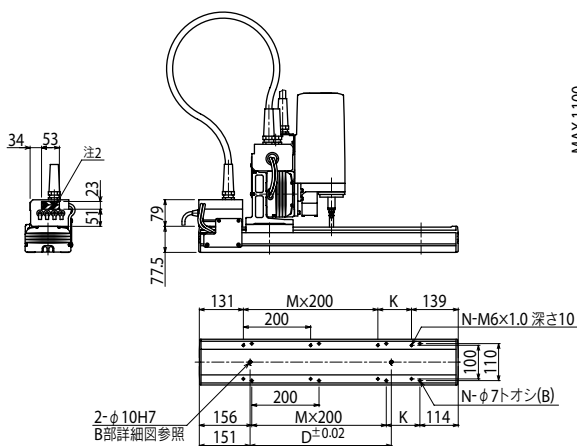
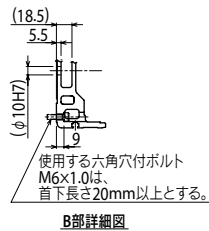
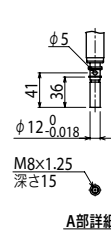
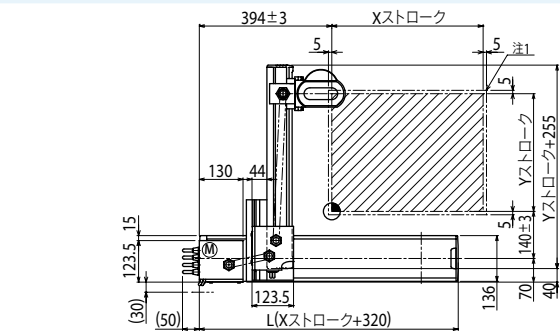
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

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

SXYx 4軸/ZRS A1

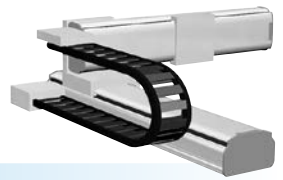


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸			1200			960	780
	速度設定			—			80%	65%

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

SXYBx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

SXYBx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1	A1	15~305cm	15~55cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置 ^{※1}	オプションA (OPA)	オプションB (OPB)	ビジョンシステム	アプソバッテリー
-----------------	------	--------------------	--------------	--------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	回生装置 ^{※1}	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

※1. 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	B14H	B14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 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。

最大可搬質量

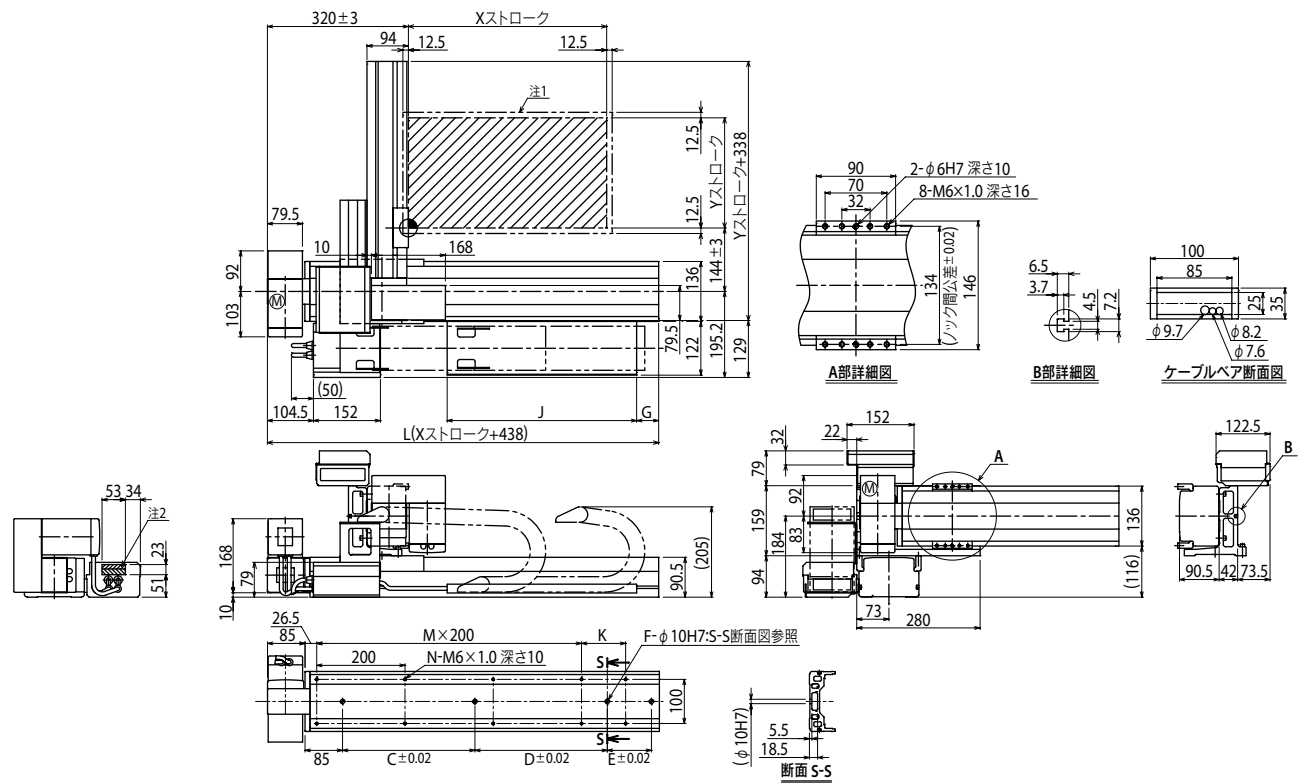
Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	14
250	12
350	10
450	8
550	7

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

SXYBx 2軸 A1

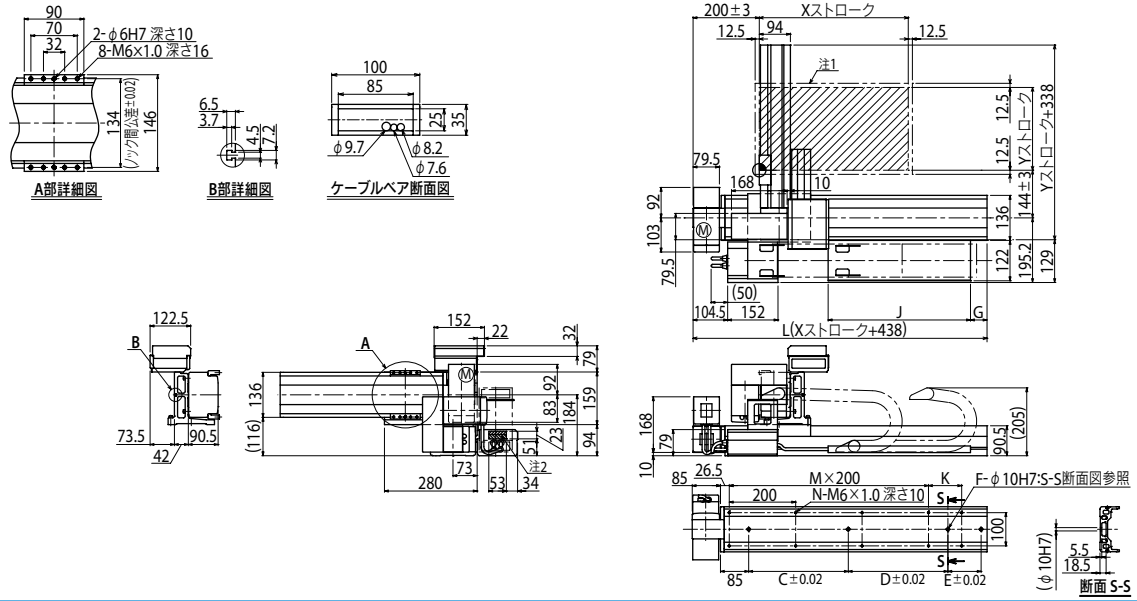


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

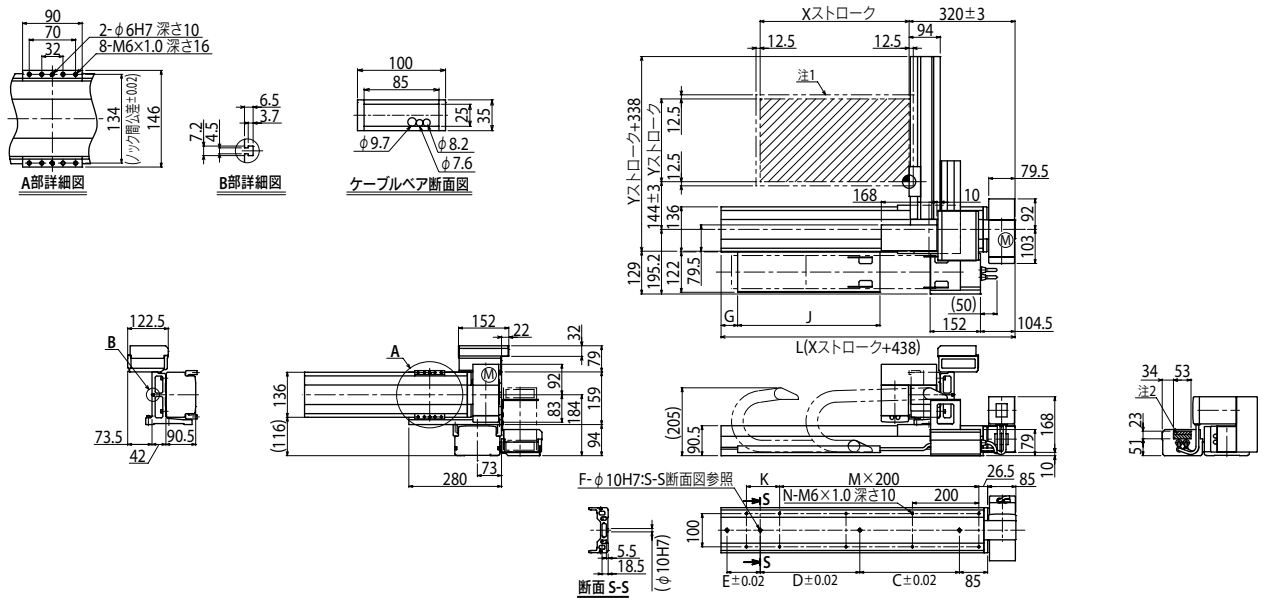
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	420	600	600	780	780	960	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730	
Yストローク	150	250	350	450	550																										

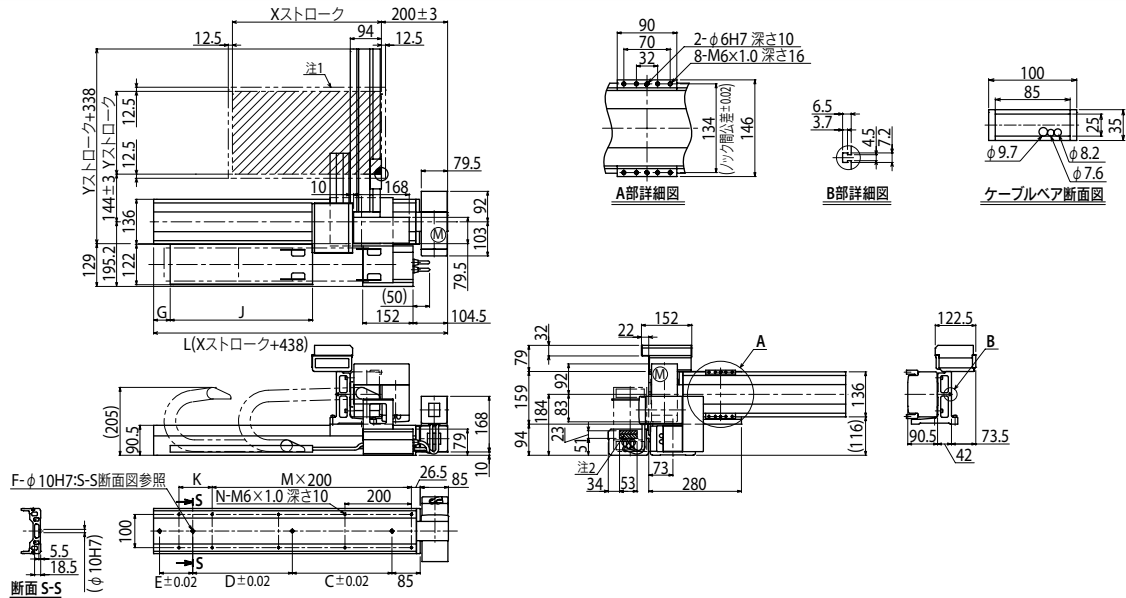
SXYBx 2軸 A2



SXYBx 2軸 A3

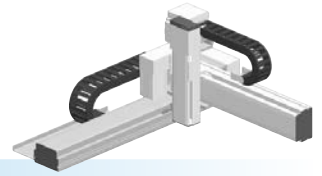


SXYBx 2軸 A4



面取り型ロボット
YA
ユニコクタイプモーター
LCM
単軸ロボット
CX
モーダル化型軸
Robinity
小型単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
ユニコク単軸ロボット
PHASER
面取り型ロボット
XY-X
スチールロボット
YK-X
ヒック&スライズ
YP-X
クリーン
CONTROLLER
INFORMATION
フレーム
ギョウ
ギョウ
ギョウ
ギョウ
ギョウ
ギョウ
ギョウ

SXYBx 3軸/ZF



●アームタイプ ●ケーブルペア ●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)

注文型式

SXYBx-C [] [] [] **ZF** [] [] **RCX340-3** [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZF軸 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: 15~305cm, Y軸: 15~55cm, ZF軸: 15~35cm, 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
軸構成*	B14H	B14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度*	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード*3 (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150~350 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。

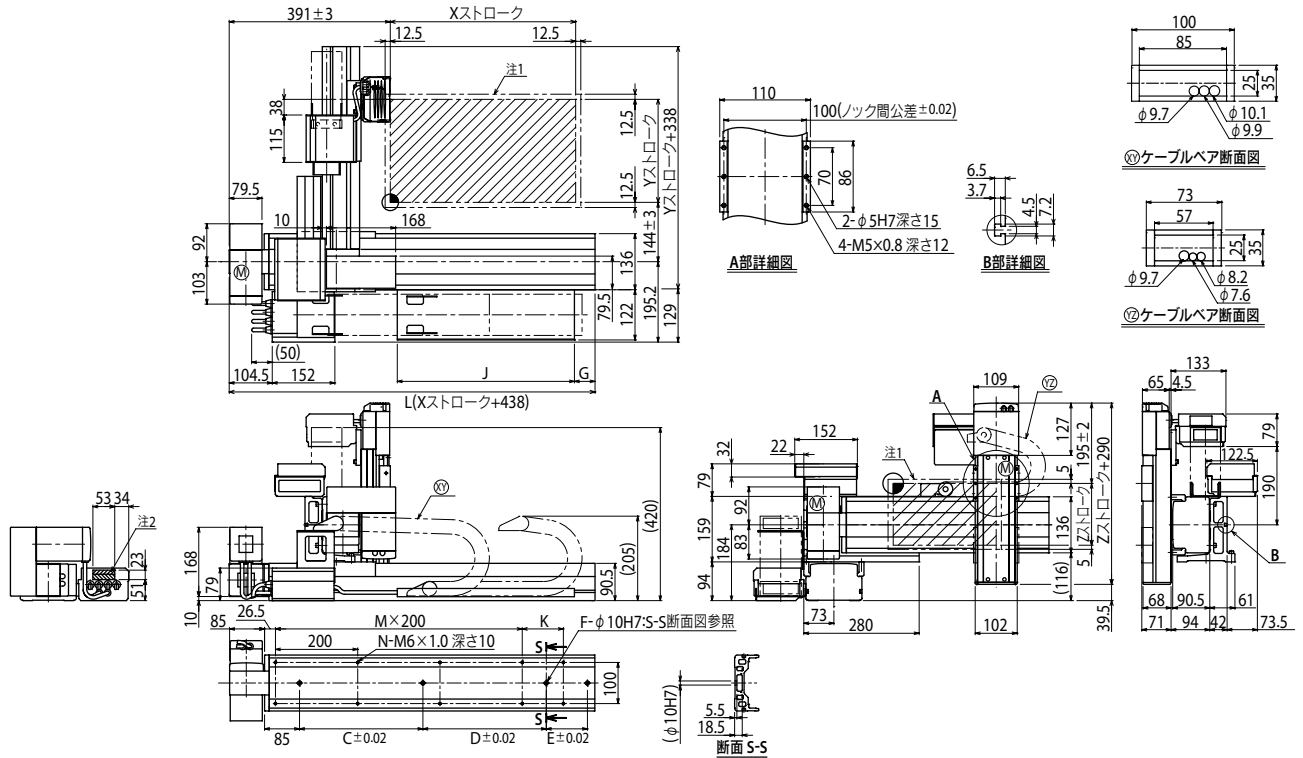
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	8	7	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	2	1	—
550	1	—	—

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

SXYBx 3軸/ZF A1



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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

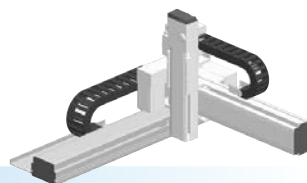
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050	
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730	
Yストローク	150	250	350	450	550																										
Zストローク	150	250	350																												

SXYBx

3軸/ZFL20

●アームタイプ ●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

SXYBx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 15~305cm	Y軸 15~45cm	ZFL20	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-3	適用コントローラ/ 制御種別	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 ン 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 ▶ P678

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	B14H	B14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~450 mm	150~350 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。

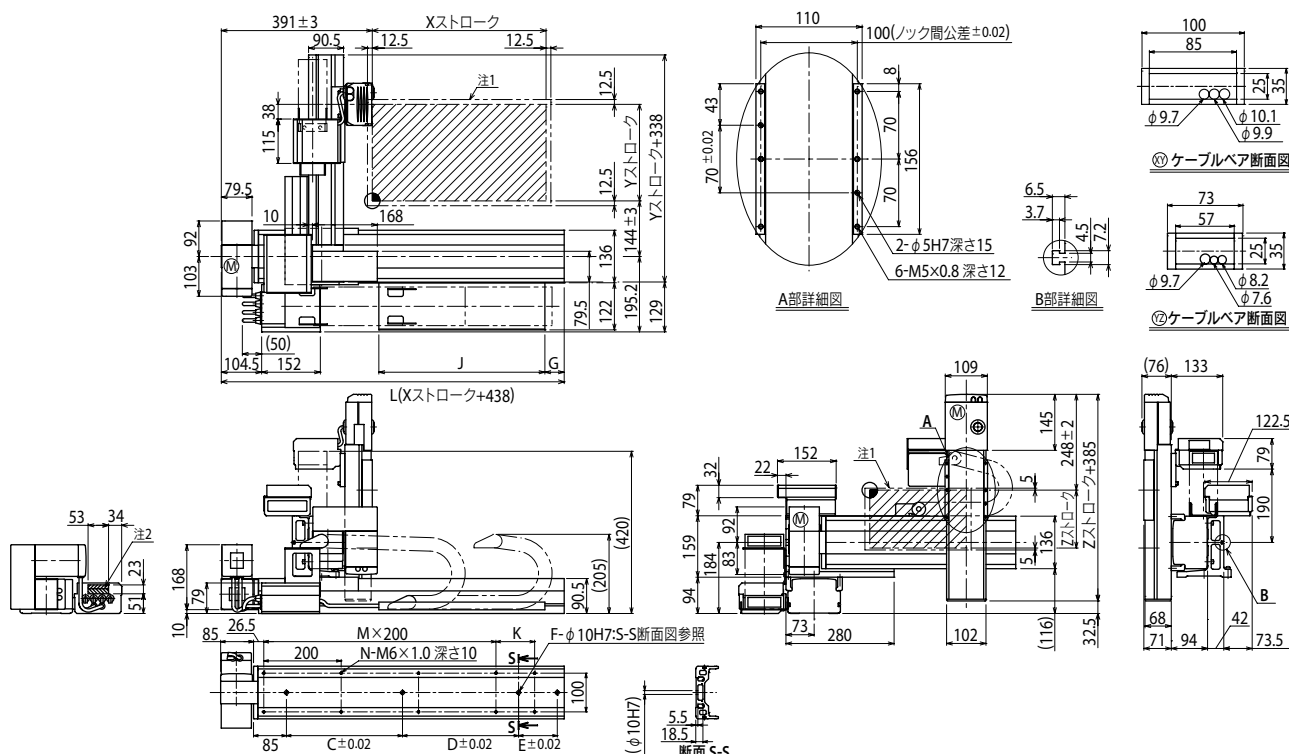
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	7	6	5
250	5	4	3
350	3	2	1
450	1	—	—

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

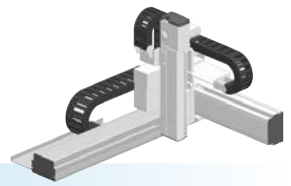
SXYBx 3軸/ZFL20 (A1)



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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488						
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4						
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	11	12	12	13	13	14	14	15	16						
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36						
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50						
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730						
Yストローク	150	250	350	450																																
Zストローク	150	250	350																																	

SXYBx 3軸/ZFH



●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)

注文型式

SXYBx - C - [] - [] - [] - **ZFH** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 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 (15~305cm), A2, A3, A4 (15~45cm)

X軸: 15~305cm, Y軸: 15~45cm, 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
軸構成 ^{※1}	B14H	B14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~450 mm	150~350 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。

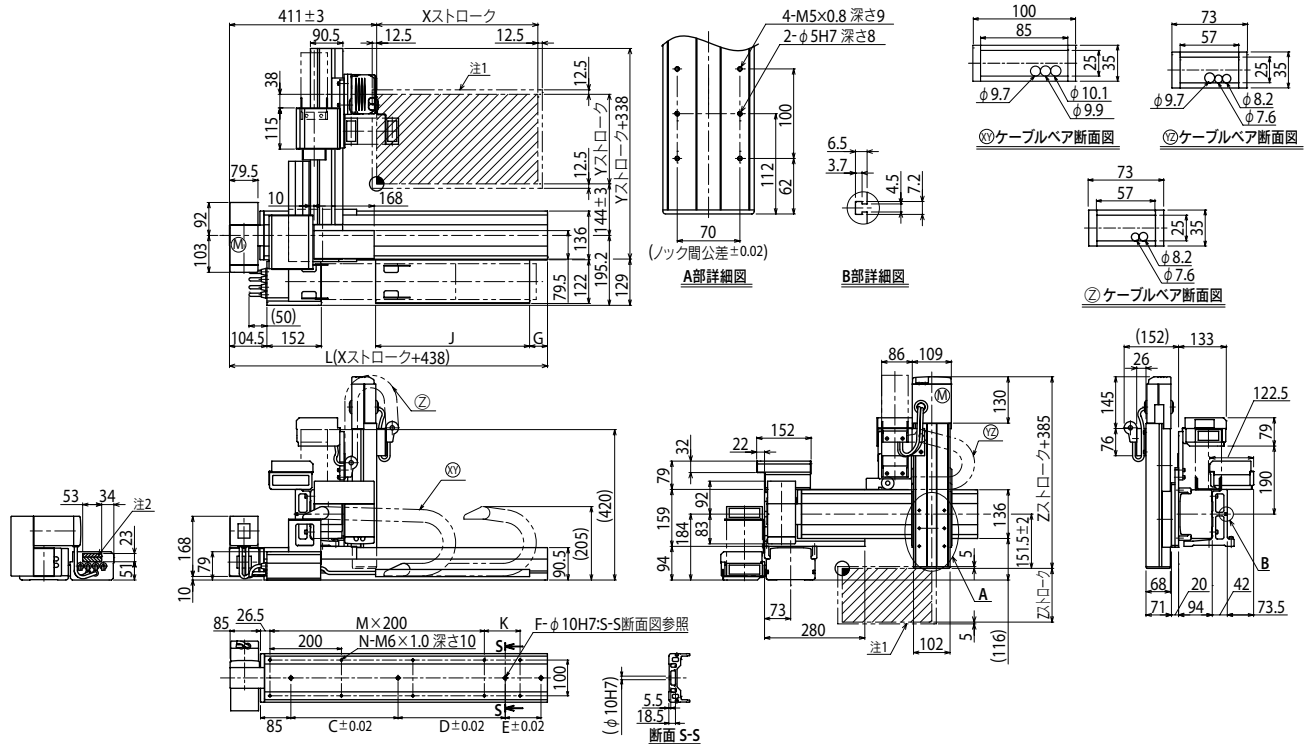
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	7	6	5
250	5	4	3
350	3	2	1
450	1	-	-

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

SXYBx 3軸/ZFH A1

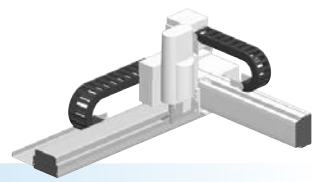


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	420	420	600	600	780	780	960	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730
Yストローク	150	250	350	450																										
Zストローク	150	250	350																											

SXYBx 3軸/ZS

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ



注文型式

SXYBx - C - [] - [] - [] - **ZS - 15** - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体: A1, A2, A3, A4
 ケーブル: 15~305cm (X軸), 15~55cm (Y軸)
 Z軸: ZS12, ZS6
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m
 適用コントローラ/制御軸数: RCX340 (3軸)
 安全規格: 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)
 アフソハッチリ

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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	B14H	B14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.02 mm	
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ12	
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	12 mm	6 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150 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。

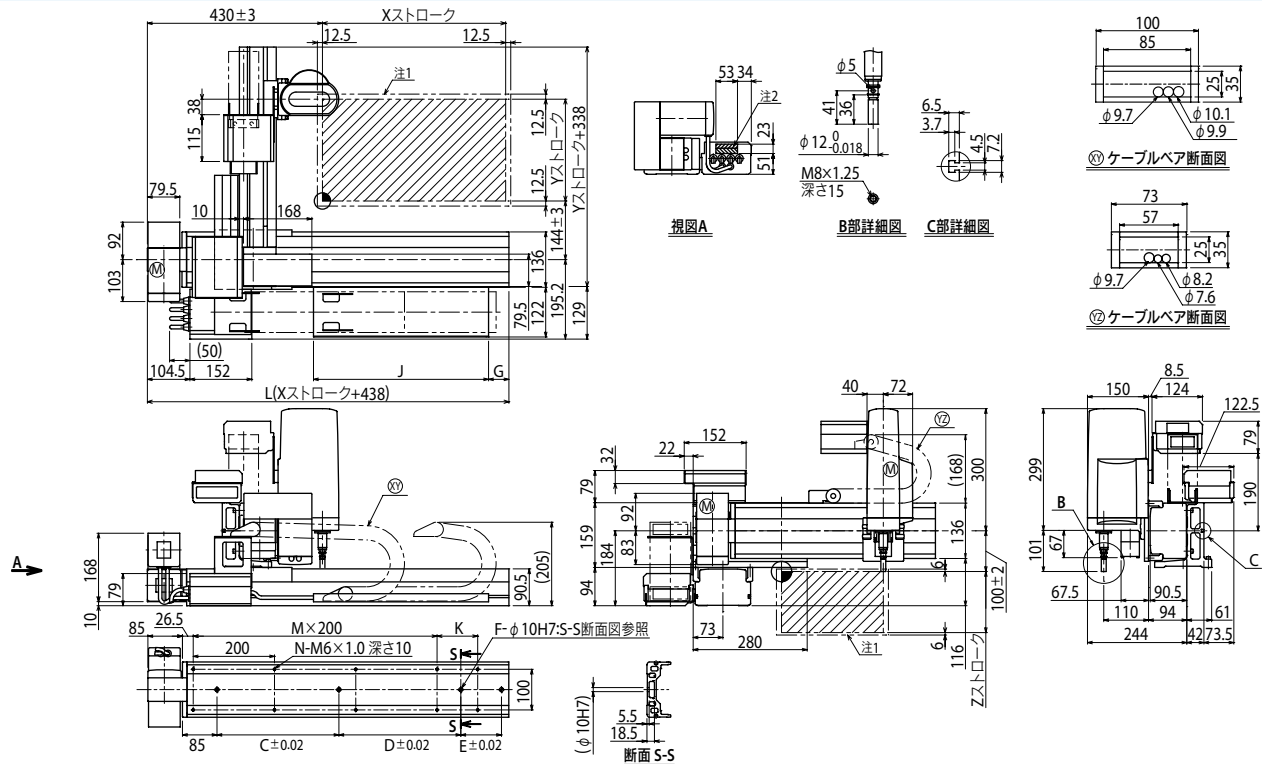
最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	4
550	3	3

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

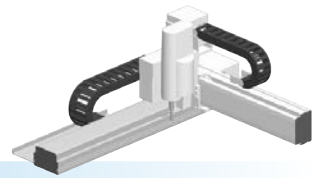
SXYBx 3軸/ZS A1



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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488						
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2						
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16						
N	6	8	8	10	10	12	14	14	16	16	18	18	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	36						
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50						
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730						
Yストローク	150	250	350	450	550																															
Zストローク	150																																			

SXYBx 4軸/ZRS



- アームタイプ
- ケーブルベア
- シャフト上下タイプZRS軸一体型

注文型式

SXYBx - C - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸 15~305cm	Y軸 15~55cm	ZRS軸 ZRS12 ZRS6	Z軸	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:ZRS12	Z軸:ZRS6	R軸
軸構成 ^{※1}	B14H	B14	—	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	100 W	—
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.005°
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	ボールネジφ12	ボールネジφ12	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25mm相当	リード25mm相当	12 mm	6 mm	(1/50)
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec	1020°/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150 mm	150 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。

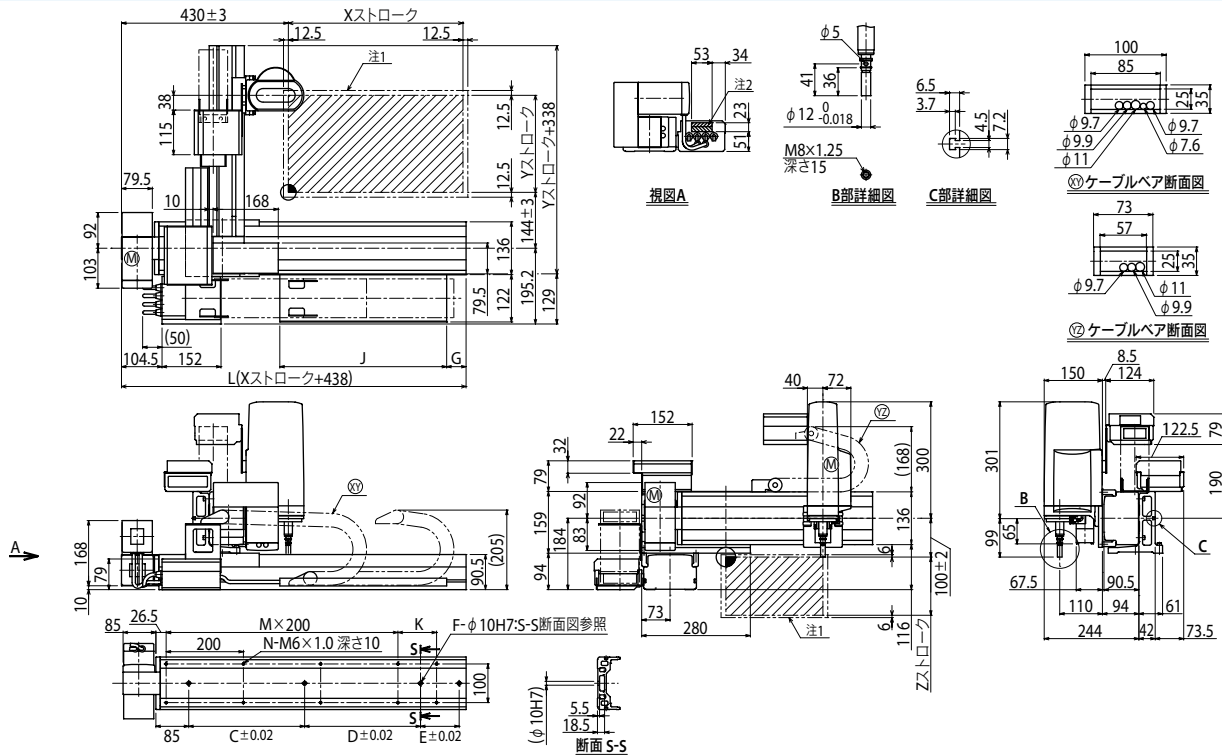
最大可搬質量

Yストローク(mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	3
550	2	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

SXYBx 4軸/ZRS A1



※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。 ※2. 斜線部位は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488						
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	420	600	600	780	960						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4						
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16						
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36						
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50						
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730						
Yストローク	150	250	350	450	550																															
Zストローク	150																																			

垂直多関節ロボット YA
リニアモーターモジュール LCM
単軸ロボット GX
モータレス駆動 Robonity
小型単軸ロボット TRANSERVO
単軸ロボット FLIP-X
リニア単軸ロボット PHASER
直交ロボット XY-X
スカラロボット YK-X
ピック&スティック YP-X
クリーン CLEAN
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
チーム タイフ
ガント タイフ
ムービング チームタイフ
ボール タイフ
XZタイフ

NXY 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

NXY - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1		A3	50~200cm	15~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

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。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	Y軸
軸構成 ^{※1}	N15	F14
モータ出力 AC	400 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	500~2000 mm	150~650 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。

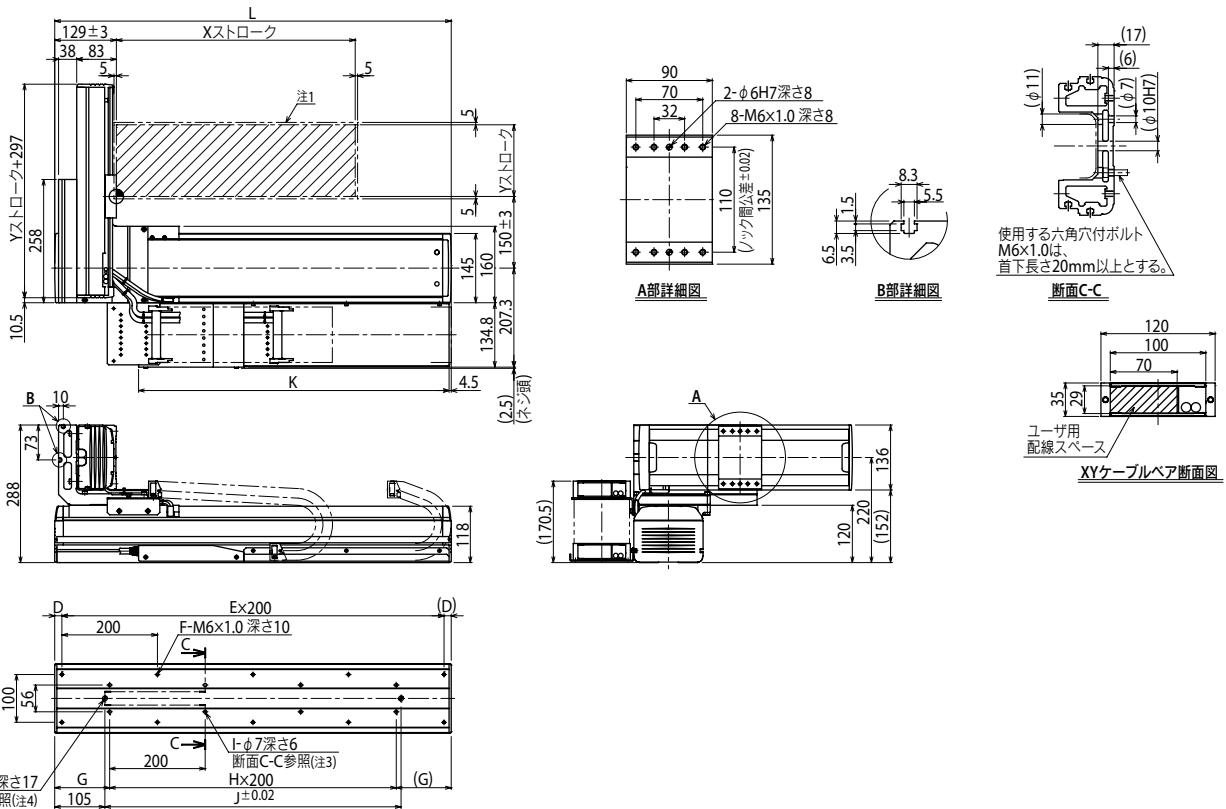
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

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

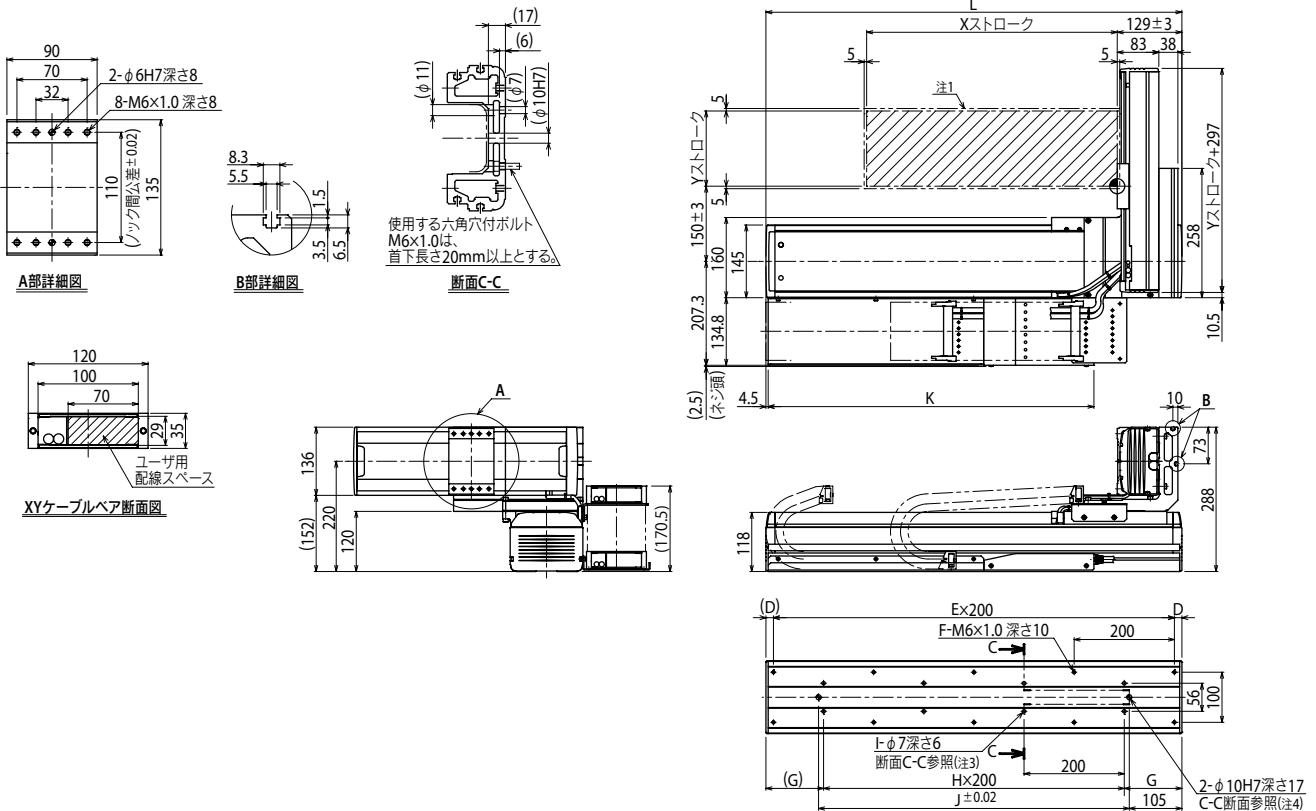
NXY 2軸 A1



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										

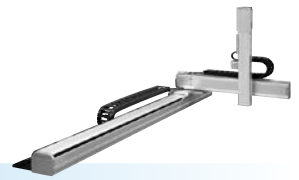
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
 注3. φAを使用している際は、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注5. ユーザー用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

NXY 2軸 A3



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										

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. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更も可能ですが、原点への変更も可能です。
 注3. φAを使用している際は、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注5. ユーザー用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注6. ケーブルベア両端にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。



● アームタイプ ● 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

NXY - C - [] - [] - [] - **ZFL20** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 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 オプションB オプションC オプションD オプションE アフンパツテリ

組合せ: A1, A3
X軸: 50~200cm
Y軸: 15~65cm
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
軸構成 ^{※1}	N15	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	500~2000 mm	150~650 mm	150~350 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。

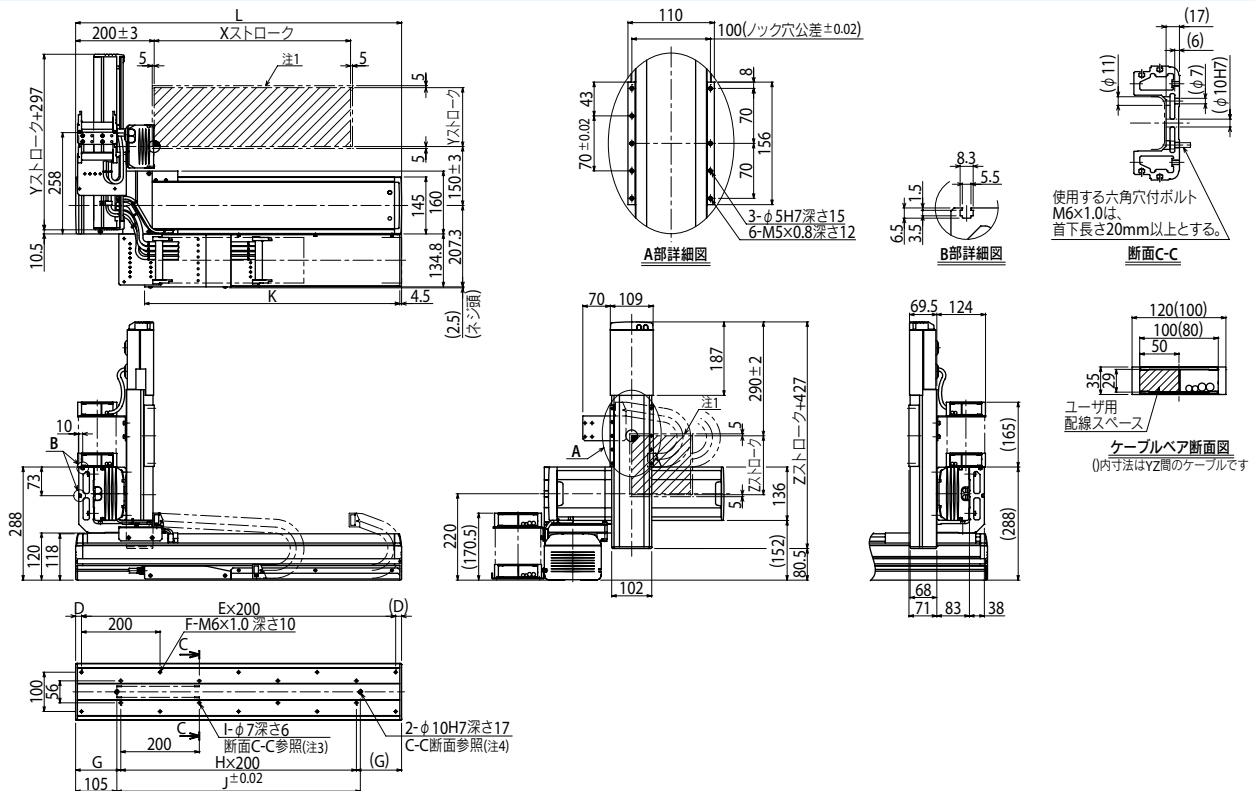
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

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

NXY 3軸/ZFL20 (A1)

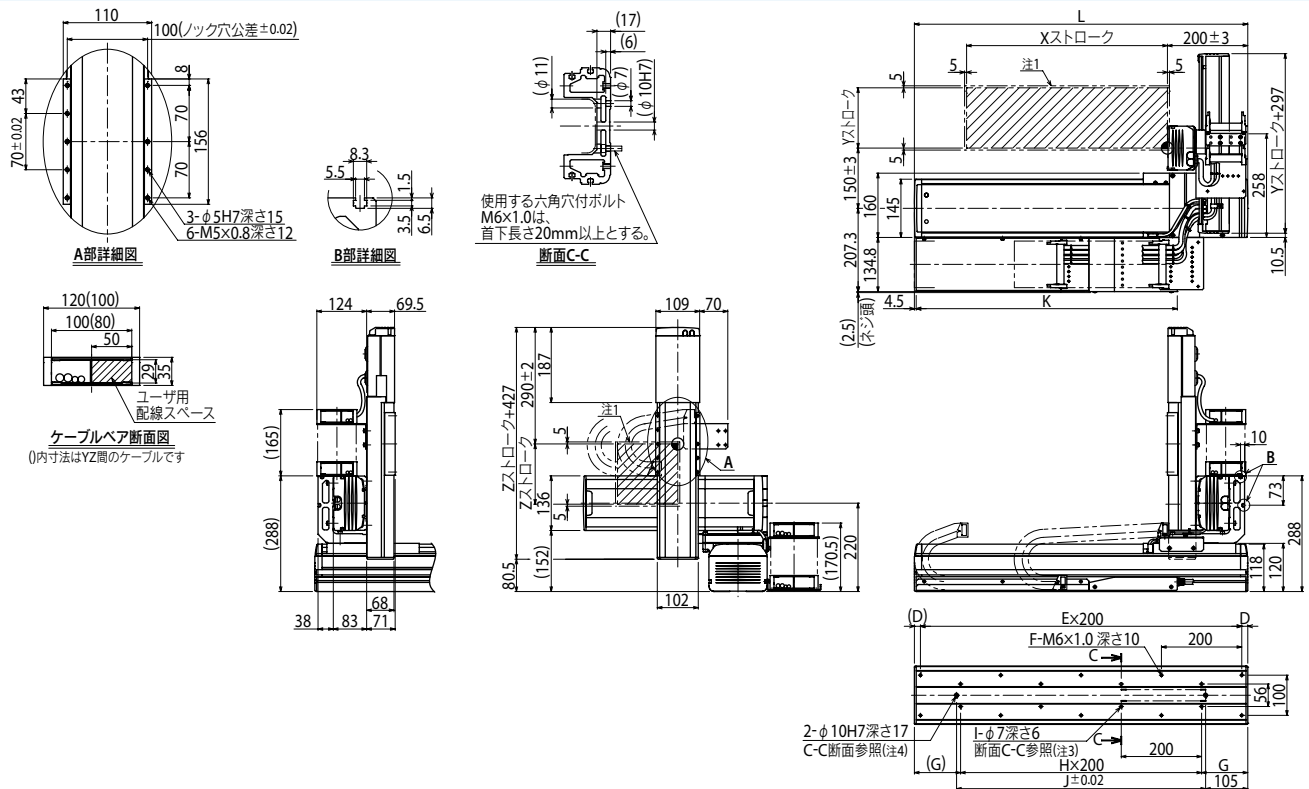


Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

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. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

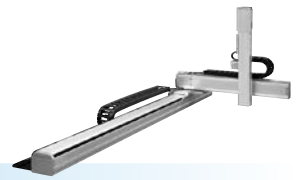
- 垂直多関節ロボット
- YA
- ユニコンバインドモータ
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- モータレス単軸
- Robonity
- 小型単軸ロボット
- TRANSERO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- ユニコン単軸ロボット
- PHASER
- 直交ロボット
- XY-X
- スクラロボット
- YK-X
- ピンク&グリーン
- YP-X
- クリーン
- クリーン
- コントローラ
- CONTROLLER
- 各種情報
- INFORMATION
- フレーム
- タナ
- ガンバ
- タナ
- フレーム
- タナ
- フレーム
- タナ
- ケーブル
- タナ
- XZタナ

NXY 3軸/ZFL20 (A3)



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

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. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注6. ケーブルヘア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれません。



● 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)

■ 注文型式

NXY - C - **ZFH** - **RCX340-3**

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A3	X軸 50~200cm	Y軸 15~65cm	Z軸 15~35cm	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
軸構成 ^{※1}	N15	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	500~2000 mm	150~650 mm	150~350 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。

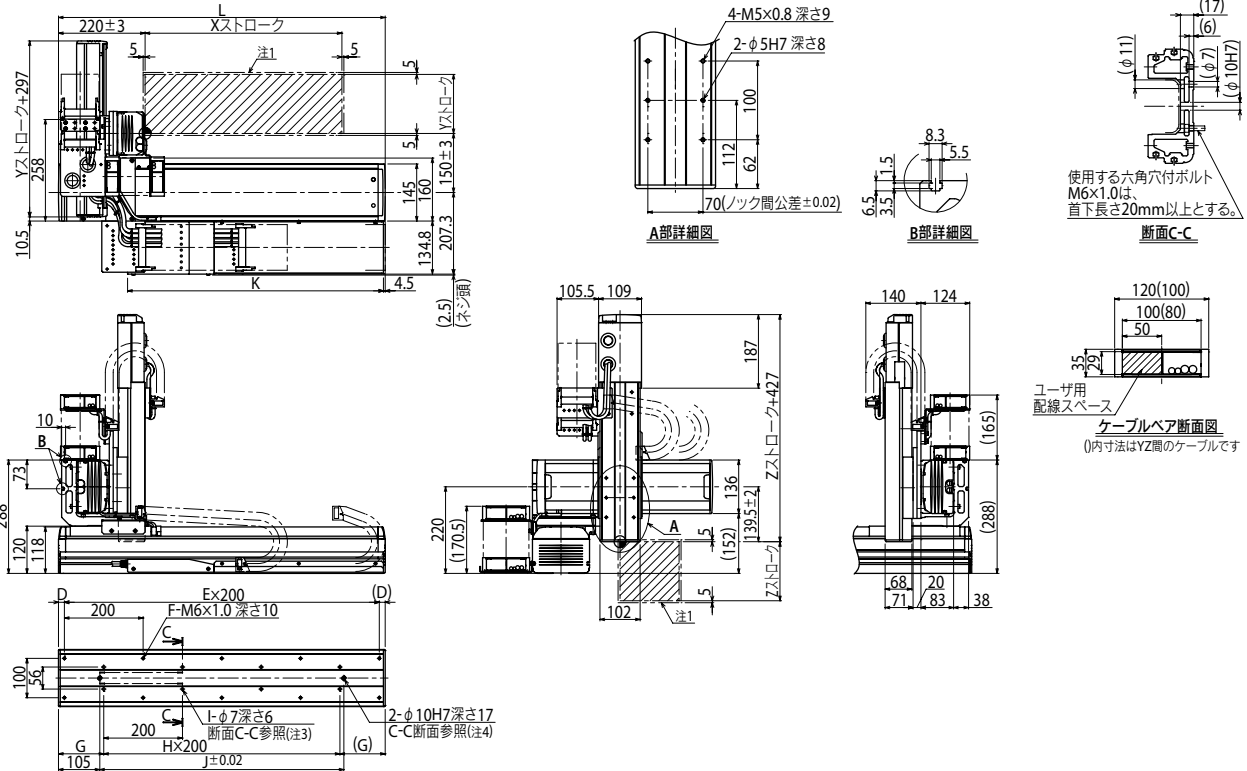
■ 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	450
150	13	13	12	12
250	12	11	10	10
350	10	9	8	8
450	8	7	6	6
550	5	4	3	3
650	3	2	1	1

■ 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

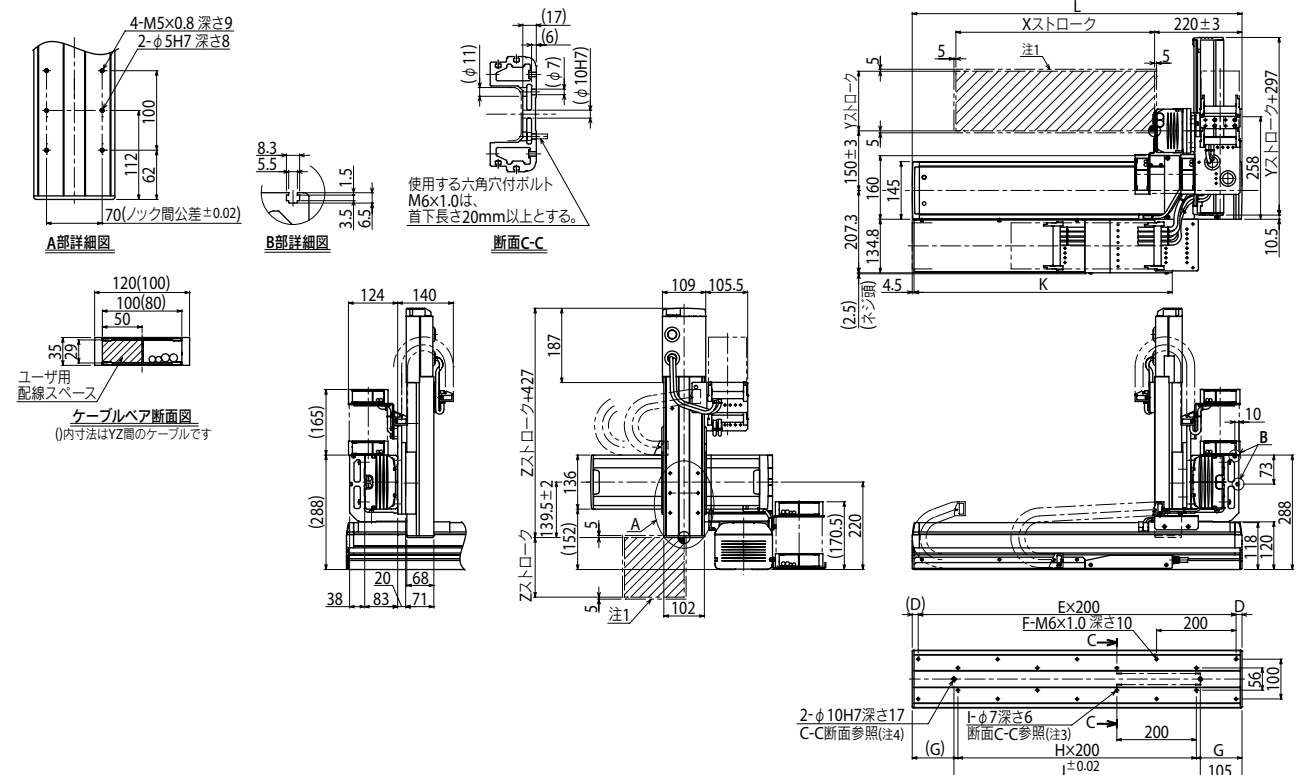
NXY 3軸/ZFH A1



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

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. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR原点への変更も可能です。
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注6. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

NXY 3軸/ZFH A3



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

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. 出荷時のX軸原点位置は本図どおりとし、パラメータの変更でR原点への変更も可能です。
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注4. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注5. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注6. ケーブルヘッド両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれません。

NXY-W

4軸



- アームタイプ
- ケーブルベア
- ダブルY軸仕様

■ 注文型式

NXY - C - WA1

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 25~175cm	Y軸 15~65cm*1	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	----------------	-----------------	--------------------------------------

RCX340-4

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 ン バッテリ
-------------------	----------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------	-----------------

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軸ストロークが左右違う場合は特注になります。

■ 基本仕様

	X軸	Y軸*1
軸構成*2	N15D	F14
モータ出力 AC	400 W	100 W
繰り返し位置決め精度*3	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*4 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1750 mm	150~650 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. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。
 ※2. 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。
 ※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※4. 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。

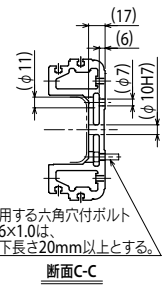
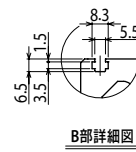
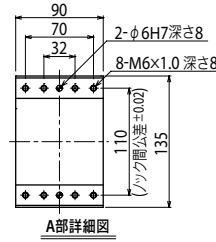
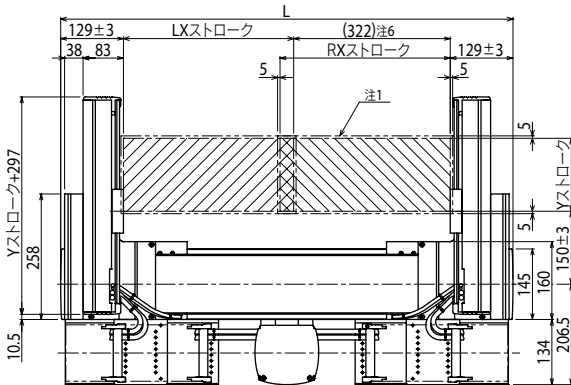
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	25
250	21
350	18
450	16
550	13
650	11

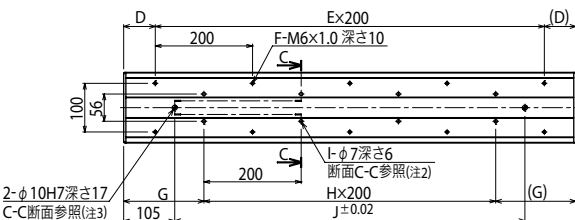
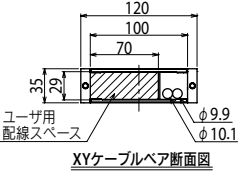
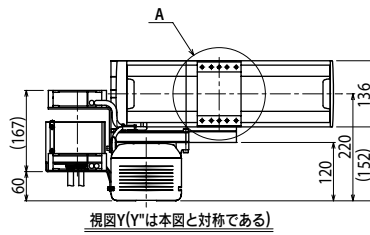
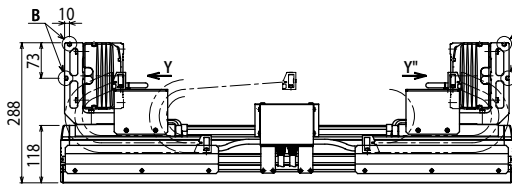
■ 適用コントローラ

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

NXY-W 4軸 WA1



使用する六角穴付ボルト M6×1.0は、首下長さ20mm以上とする。



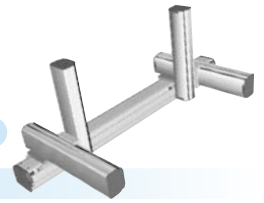
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										

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. φ7を使用し取付の際、本体内部にフッシャ・スプリングフッシャ等のご使用はできません。
 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。
 注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

NXY-W

6軸/ZFL

- アームタイプ
- ケーブルベア
- ダブルY軸仕様
- Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(200W)



■ 注文型式

NXY-C-WA1 **ZFL20** **RCX340-4**

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 (25~175cm) - Y軸 (15~65cm※1) - ZFL軸 (15~35cm) - ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) - 適用コントローラ / 制御機能数 - 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

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軸・Z軸の片方又は両方のストロークが違う場合は特注になります。

■ 基本仕様

	X軸	Y軸※1	Z軸
軸構成※2	N15D	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度※3	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※4 (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1750 mm	150 ~ 650 mm	150 ~ 350 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. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。
 ※2. 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。
 ※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※4. 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。

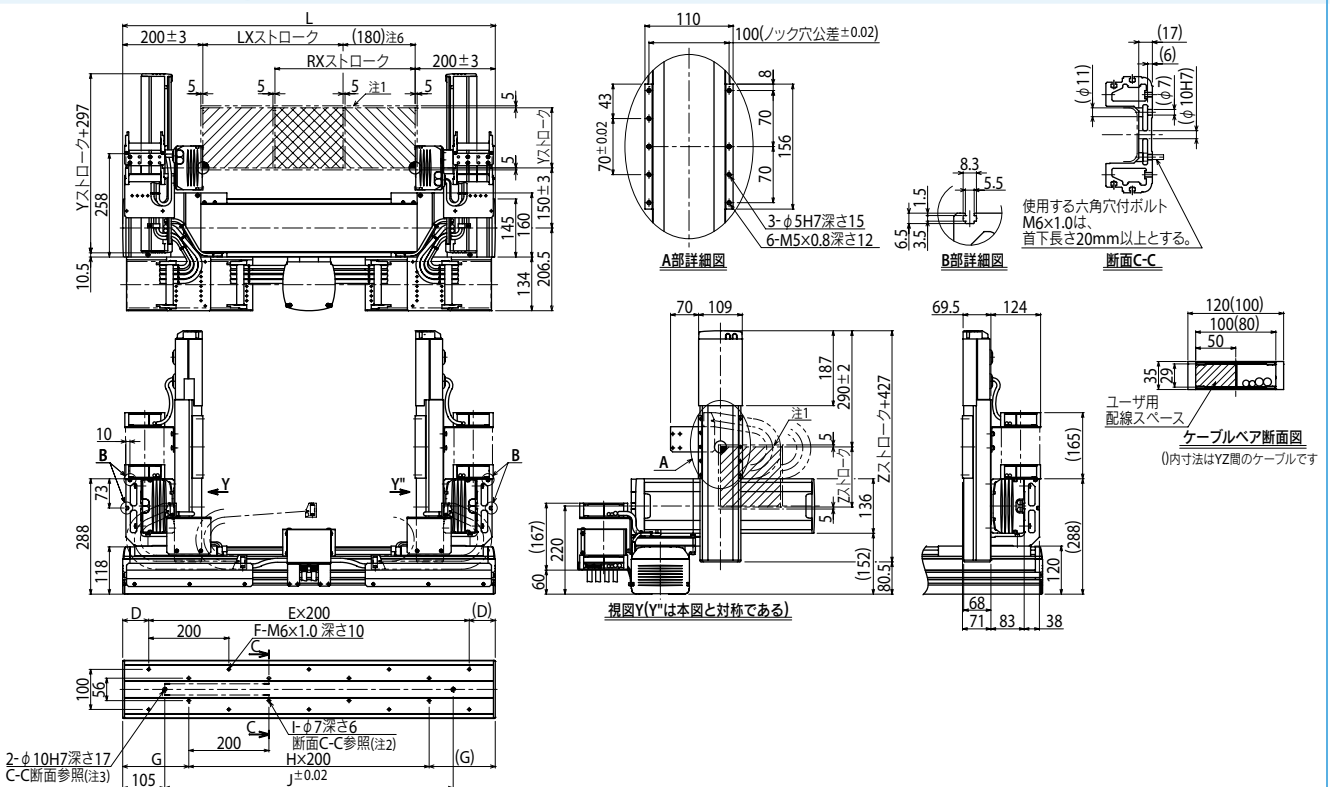
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

■ 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

NXY-W 6軸/ZFL WA1



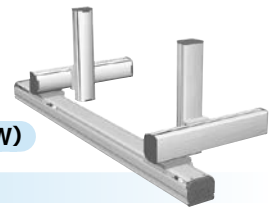
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

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. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
 注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
 注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になります。
 注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

- 面取り型ロボット YA
- ロボット YA
- ロボット LCM
- ロボット CX
- ロボット Robinity
- ロボット TRANSERO
- ロボット FLIP-X
- ロボット PHASER
- ロボット XY-X
- ロボット YK-X
- ロボット YP-X
- ロボット CLEAN
- ロボット CONTROLLER
- ロボット INFORMATION
- ロボット ターン
- ロボット ターン
- ロボット ターン
- ロボット ターン
- ロボット ターン
- ロボット XZターン

NXY-W

6軸/ZFH



- アームタイプ
- ケーブルベア
- ダブルY軸仕様
- Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

注文型式

NXY - C - WA1 [] [] **ZFH** [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 (25~175cm) Y軸 (15~65cm*1) Z軸 (15~35cm) 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) アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

※1. Y軸・Z軸の片方又は両方のストロークが違う場合は特注になります。

基本仕様

	X軸	Y軸*1	Z軸
軸構成*2	N15D	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度*3	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*4 (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 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. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。
- ※2. 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。
- ※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※4. 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。

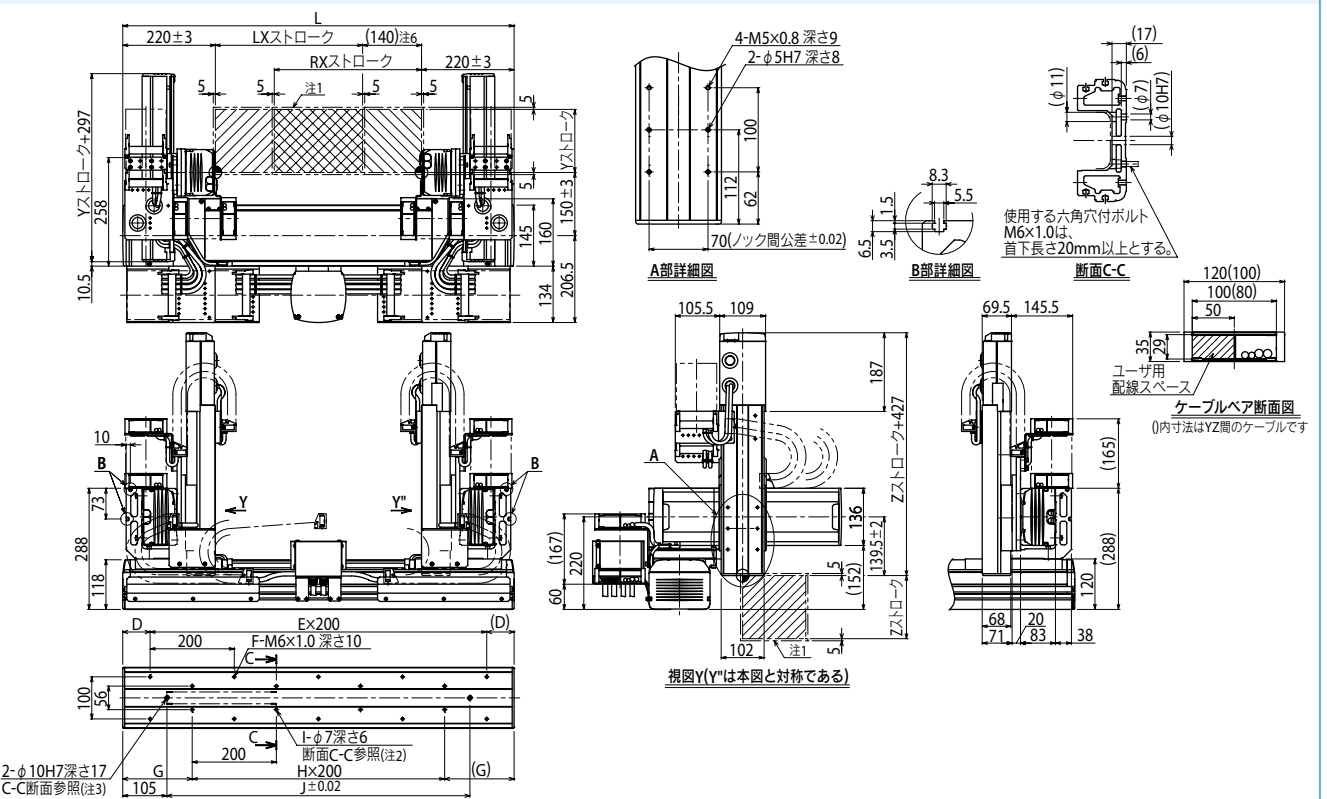
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	150	250	350	450
150	13	13	12	
250	12	11	10	
350	10	9	8	
450	8	7	6	
550	5	4	3	
650	3	2	1	

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

NXY-W 6軸/ZFH WA1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

- 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. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャースプリングワッシャ等のご使用はできません。
- 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
- 注4. ユーザー用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
- 注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になります。
- 注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

垂直多関節ロボット YA
リニアモーターモジュール LCM
単軸ロボット GX
モータレス駆動 Robonity
小型単軸ロボット TRANSERVO
単軸ロボット FLIP-X
リニア単軸ロボット PHASER
直交ロボット XY-X
スカラロボット YK-X
ピック&スティック YP-X
クリーン CLEAN
コントローラ CONTROLLER
各種情報 INFORMATION
チーム タイフ
ガントリ タイフ
ムービング チームタイフ
ボール タイフ
XZタイフ

MXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

■ 注文型式

MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1	A1	25~125cm	15~65cm	3L:3.5m
A2	A2	A2			5L:5m
A3	A3	A3			10L:10m
A4	A4	A4			

RCX320-2

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	アプソバッテリー
-----------------	------	------	--------------	--------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 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。

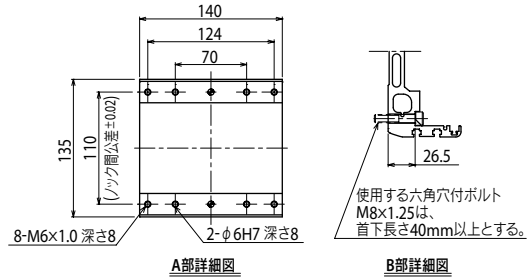
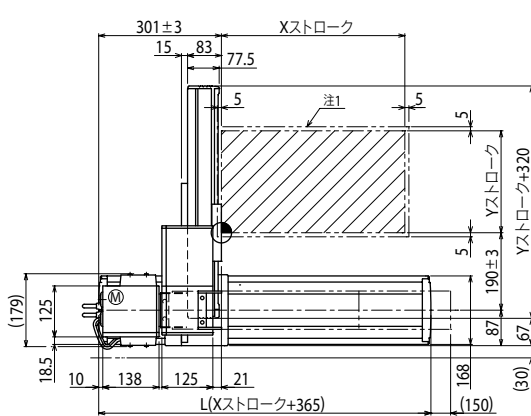
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

■ 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/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
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

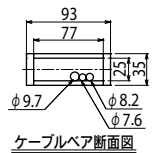
MXYx 2軸 A1



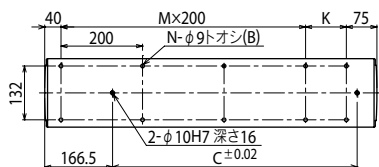
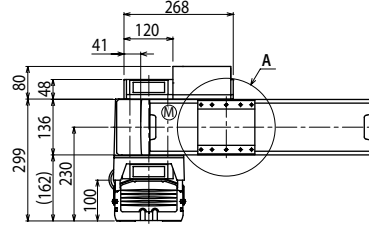
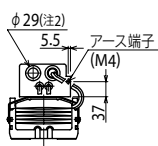
A部詳細図

使用する六角穴付ボルト M8x1.25は、首下長さ40mm以上とする。

B部詳細図



ケーブルベア断面図



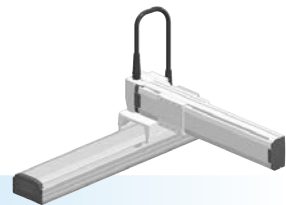
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 ^{※3} X軸 (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。

MXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



注文型式

MXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1	A1		25~85cm	15~65cm	3L:3.5m
A2	A2				5L:5m
A3	A3				10L:10m
A4	A4				

RCX320-2

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	アプソバッテリー
-----------------	------	------	--------------	--------------	----------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	150~650 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。

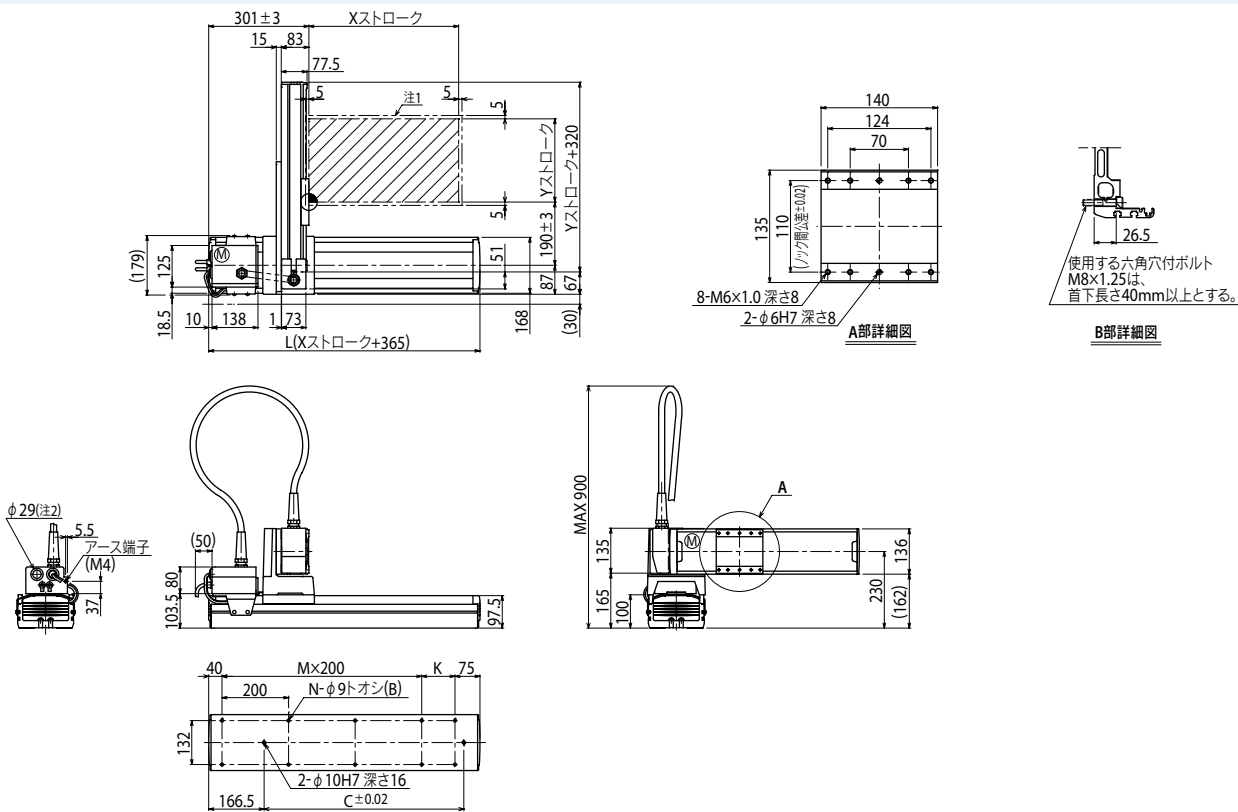
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150	30
250	30
350	25
450	20
550	20
650	16

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/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

MXYx 2軸 A1



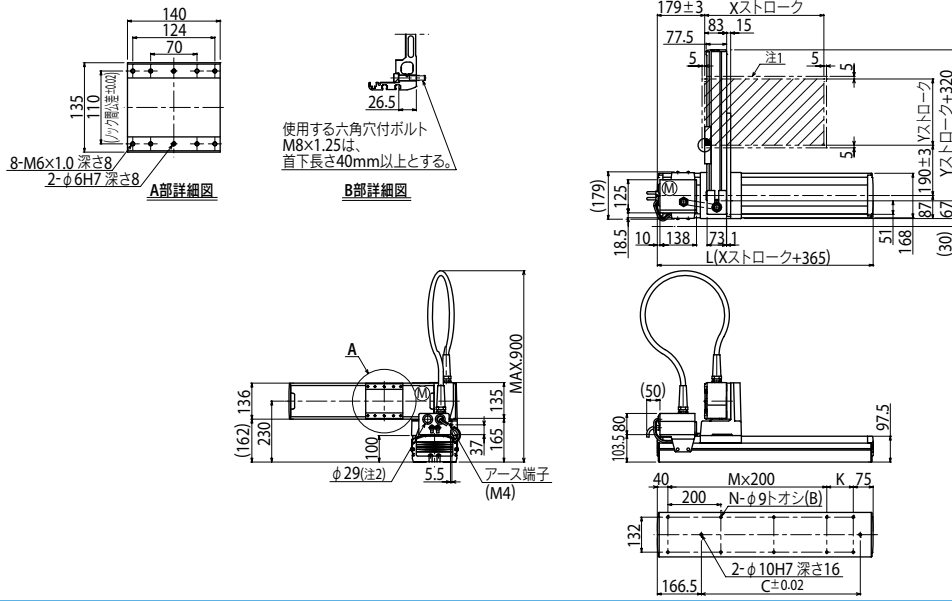
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650	
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		
	速度設定		-		80%		

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。

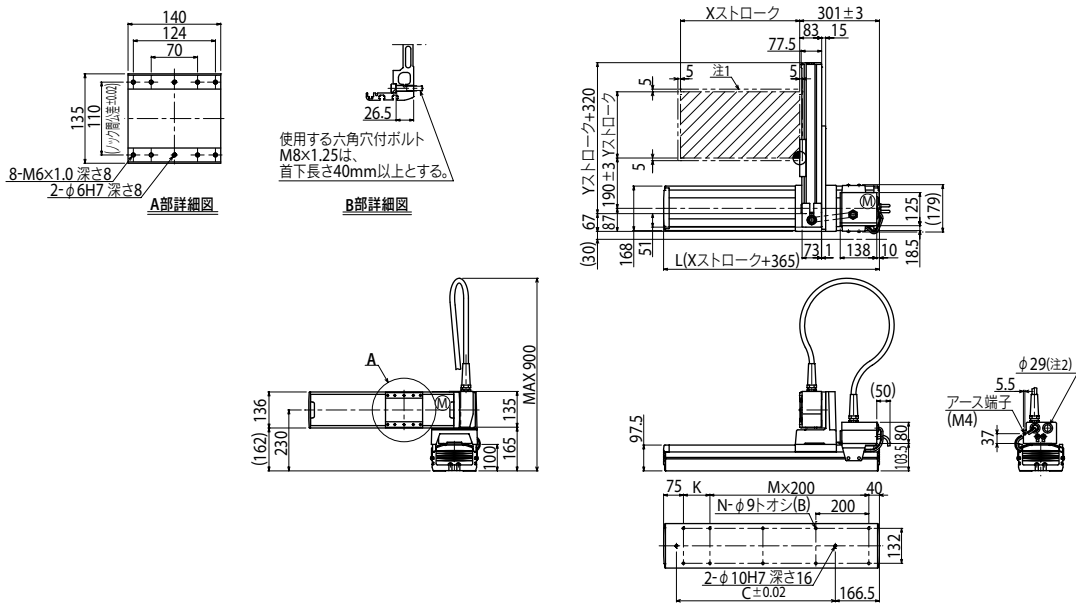
注3. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

- 面取り型ロボット
- YA
- LCM
- CX
- Robonity
- TRANSERO
- FLIP-X
- PHASER
- XY-X
- YK-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- フレーム
- ガン
- ガン
- ガン
- ガン
- ガン
- XZガン

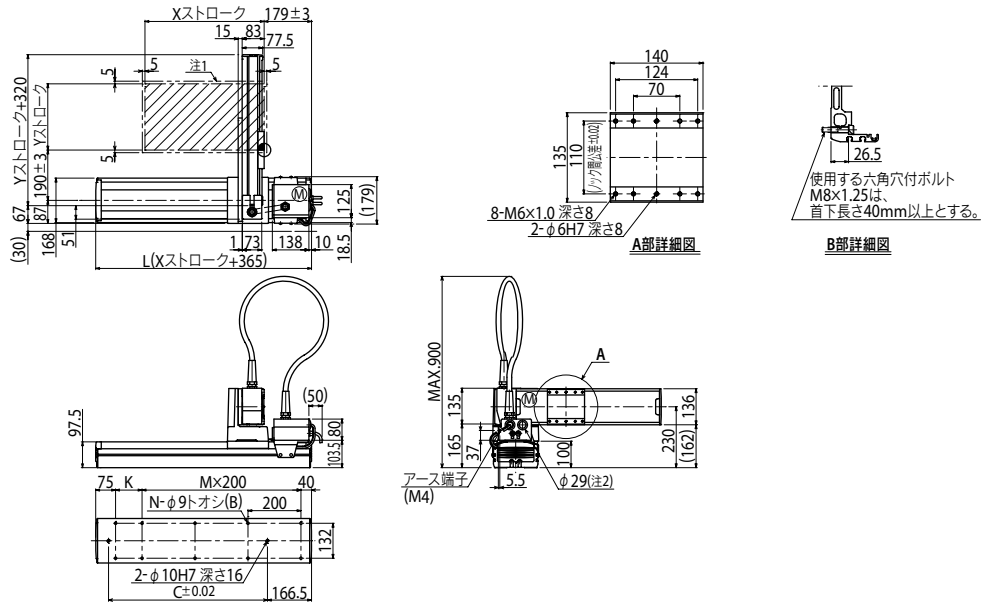
MXyX 2軸 A2



MXyX 2軸 A3

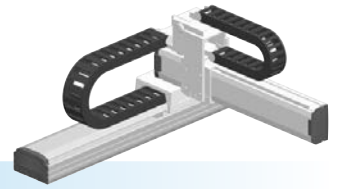


MXyX 2軸 A4



MXYx 2軸/IO

- アームタイプ
- ケーブルベア
- Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



注文型式

MXYx - C - [] - [] - **IO** - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A2 A3 A4	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 15~65cm	ZR軸	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
--------	------	-----------------------------	---------------------	--------------------	-----	---

RCX320-2 - [] - **R** - [] - [] - [] - []

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	アプ ンパ タリ
-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	----------------

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 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。

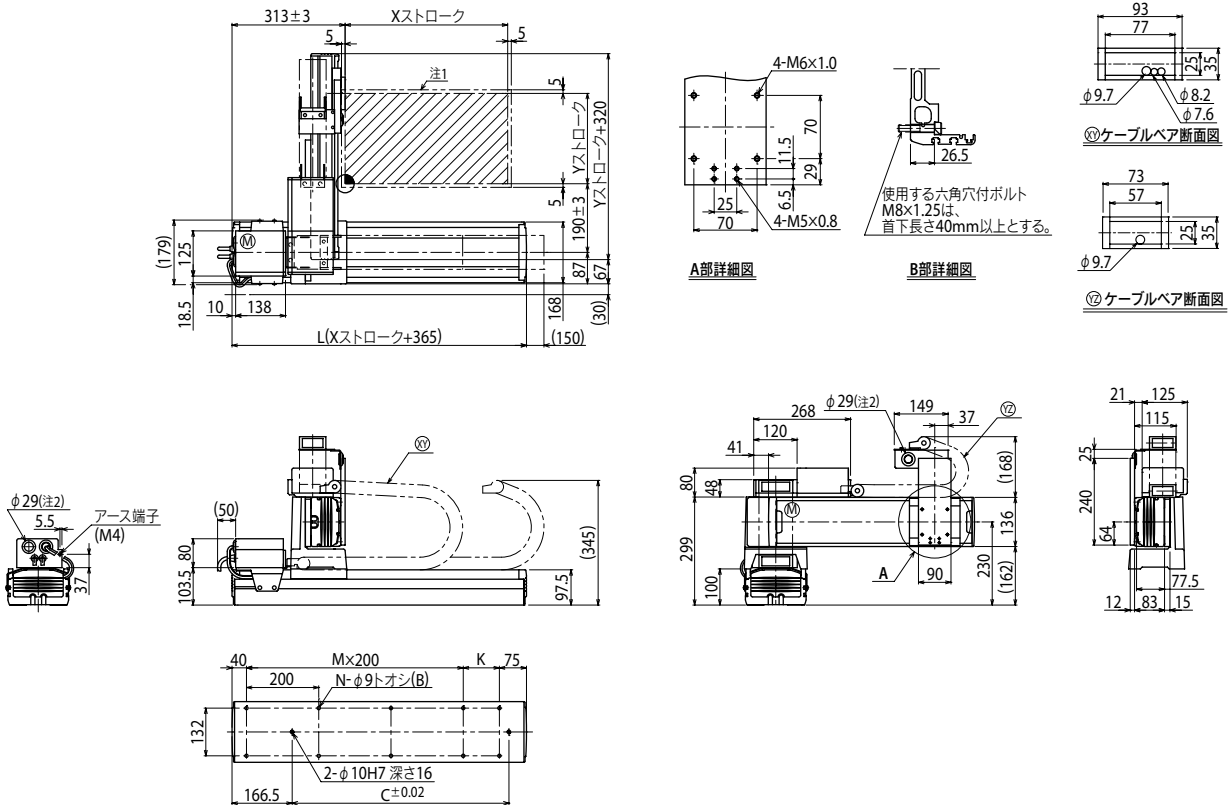
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	29
250	29
350	24
450	19
550	19
650	15

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/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

MXYx 2軸/IO A1

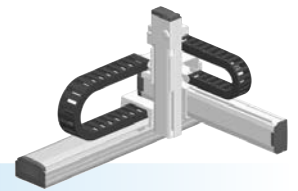


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{※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。

- アームタイプ
- 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

MXYx-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	Z軸	ケーブル長
A1			25~125cm	15~65cm	ZFL20	15~35cm	3L: 3.5m
A2					ZFL10		5L: 5m
A3							10L: 10m
A4							

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプンバッテリー
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

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: ZFL20	Z軸: ZFL10
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK	
モータ出力 AC	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	
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm	
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ZFから、より剛性を高めたZFLに変更しました。ZF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。

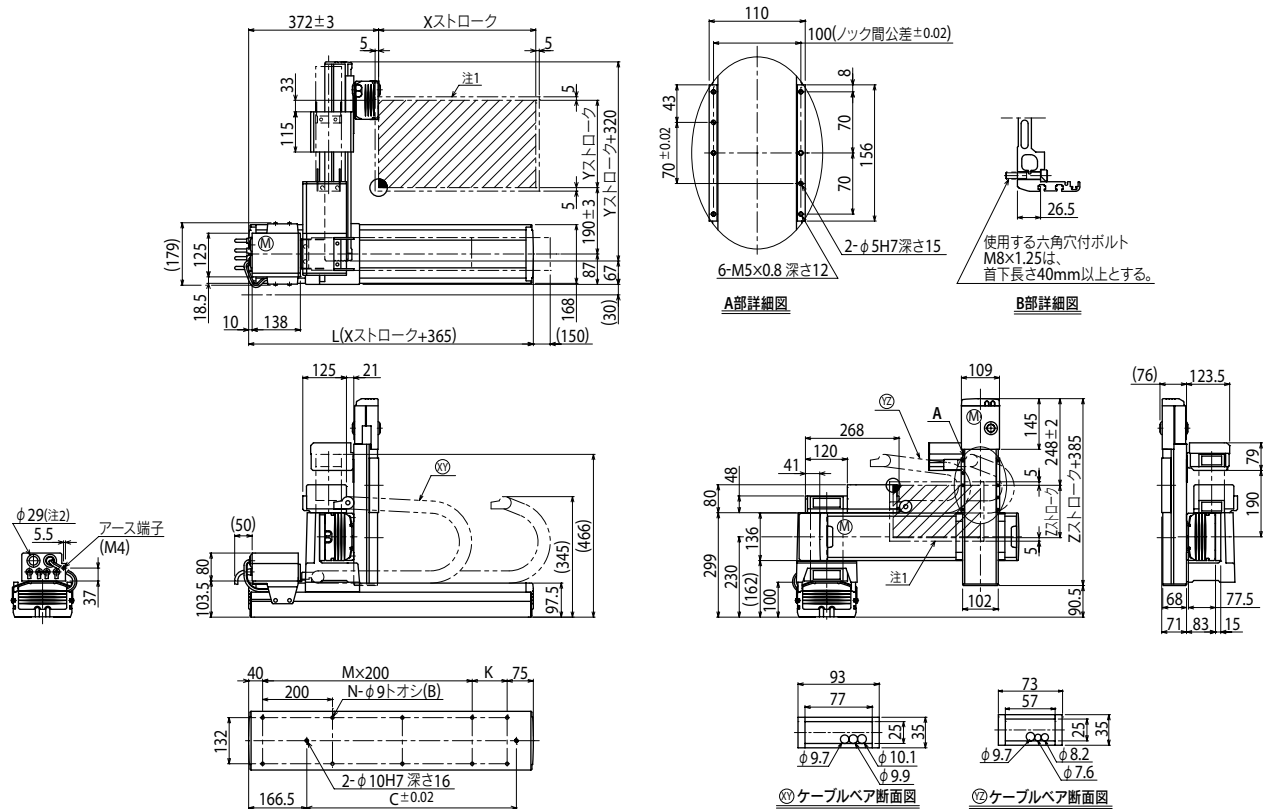
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	12	11	10
550	8	8	8	12	11	10
650	8	7	6	8	7	6

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

MXYx 3軸/ZFL20/10 (A1)



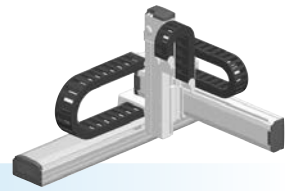
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※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。

MXy_x

3軸/ZFH



- 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)

注文型式

MXy_x-C - [] - [] - [] - **ZFH** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アノンバッテリー
A1		A1	25~125cm	15~65cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m								
A2		A2													
A3		A3													
A4		A4													

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
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	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
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 mm	150~350 mm
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ZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZF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。

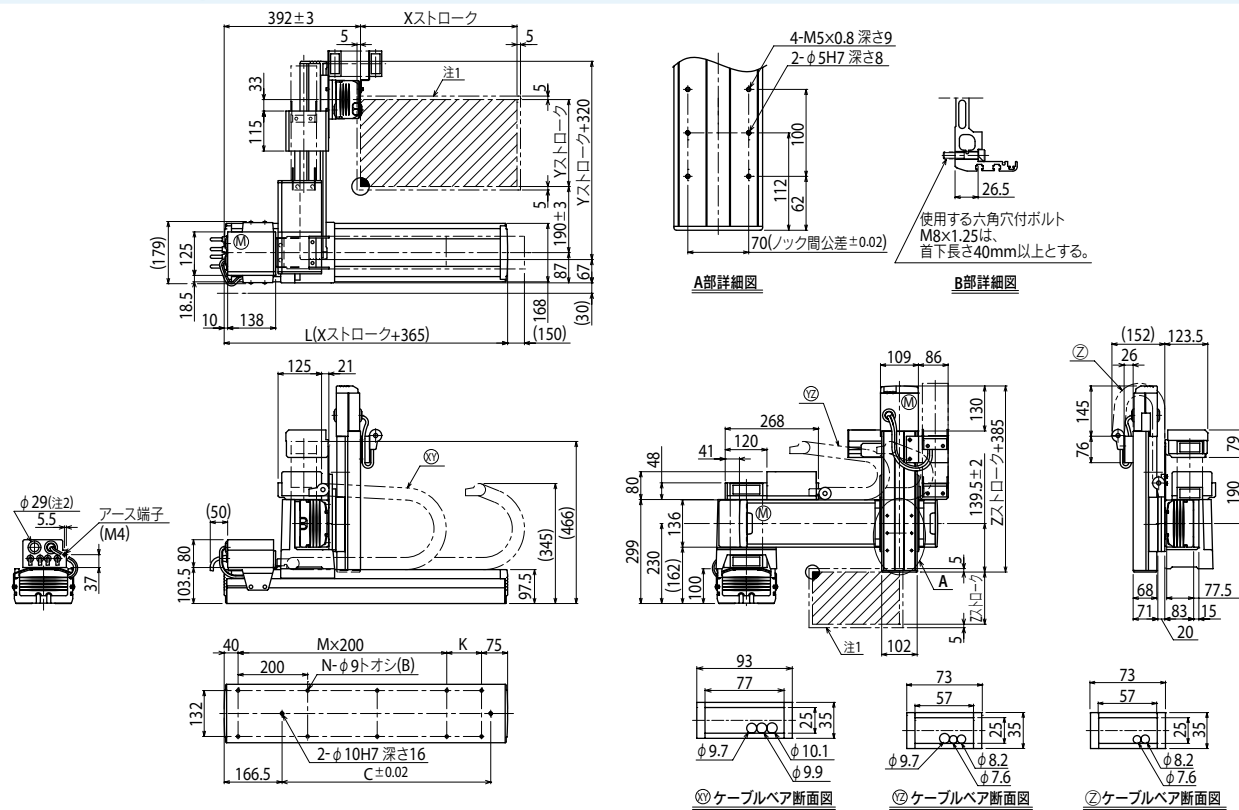
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	12	11	10
550	12	11	10
650	8	7	6

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_x 3軸/ZFH A1



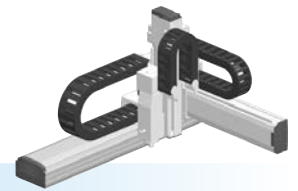
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※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。

● アームタイプ

● 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

MXYx - C A1 A2 A3 A4 X軸 Y軸 ZRF軸 ZRF20 ZRFL10 Z軸 15~35cm ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m **RCX340-4** 適用コントローラ 制信輪数 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: ZRFL20	Z軸: ZRFL10	R軸
軸構成 ^{※1}	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 ^{※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φ15	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	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	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ZRFL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。

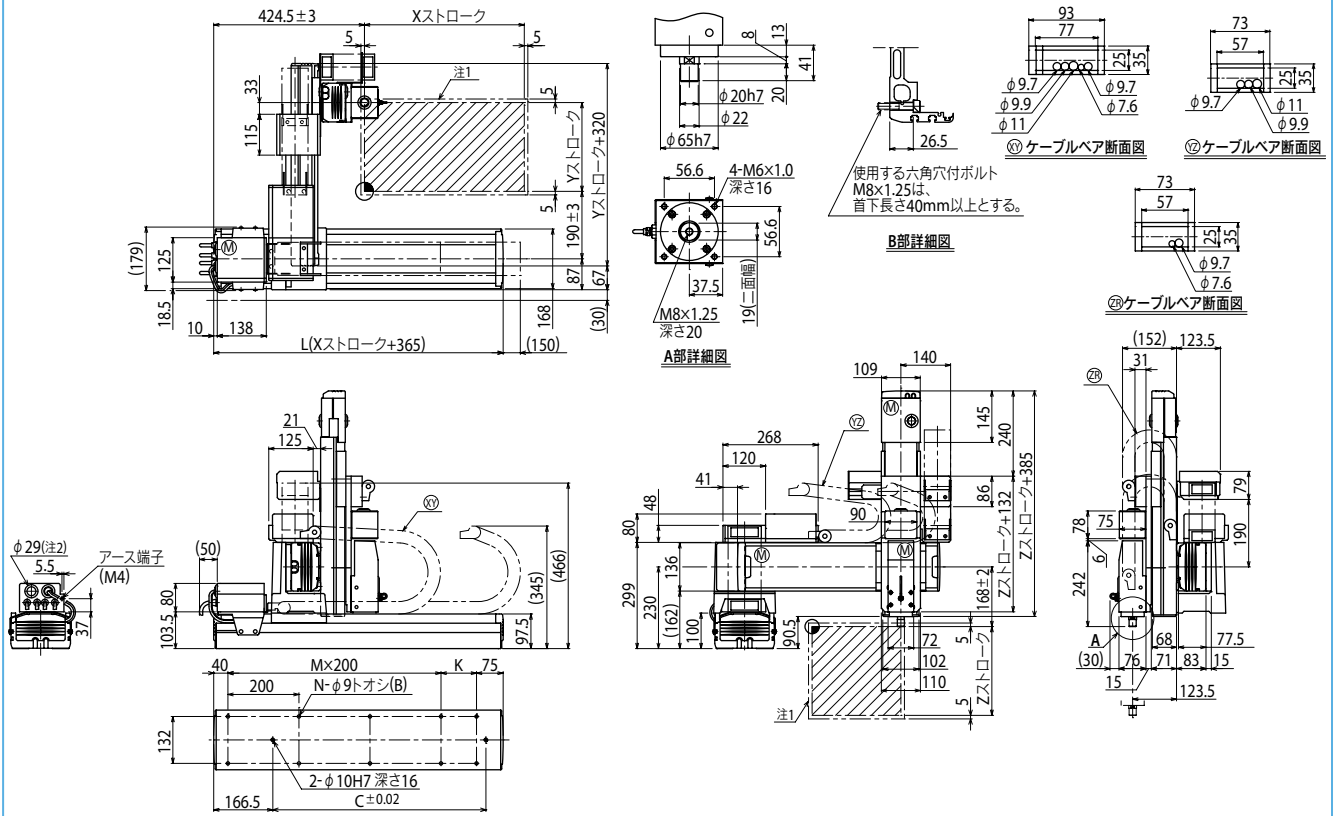
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)					
	ZRFL20			ZRFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	8	7	6
550	4	4	4	8	7	6
650	4	4	4	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

MXYx 4軸/ZRFL20/10 (A1)



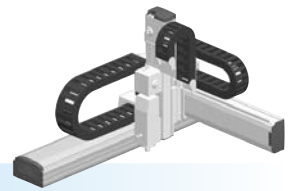
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※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。

MXy_x

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_x - 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 ^{※1}	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 ^{※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φ15	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	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。

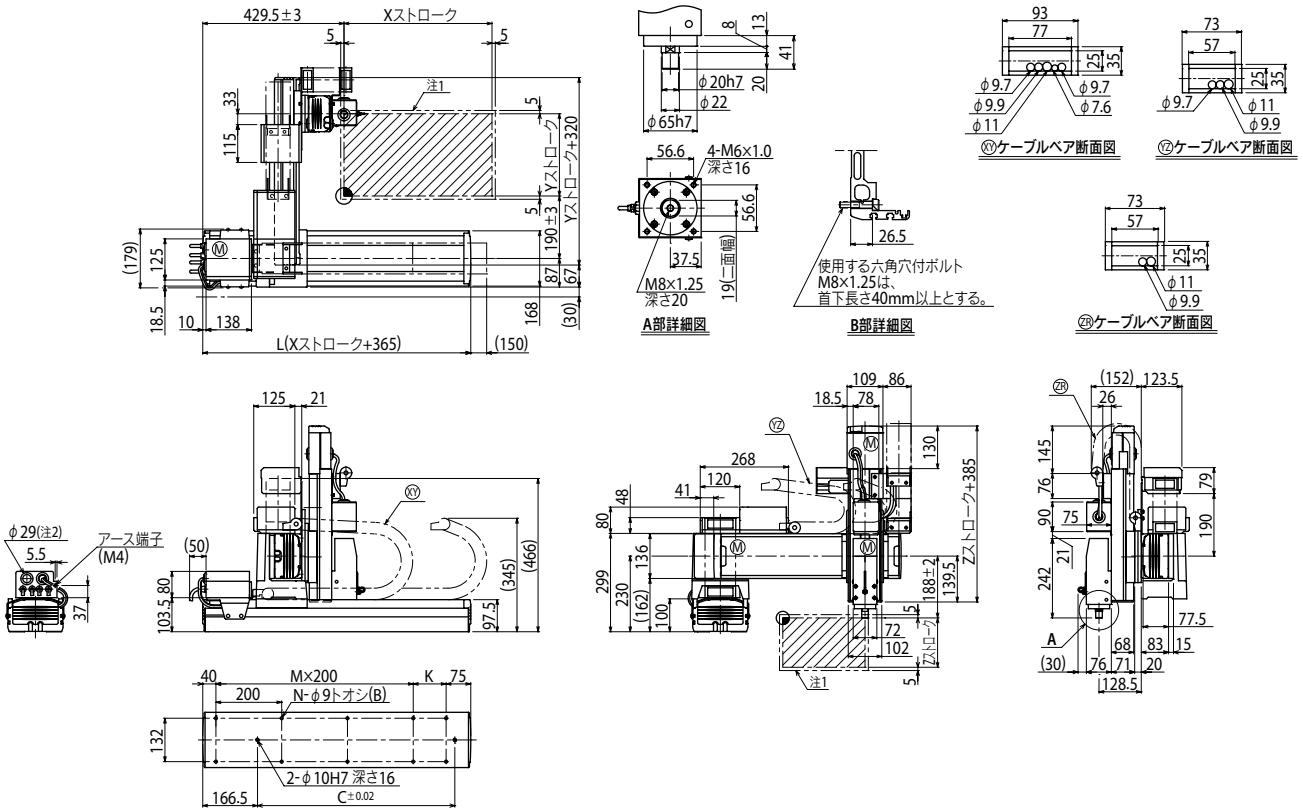
最大可搬質量 (kg)

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_x 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 ^{※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。

垂直多関節ロボット YA	ユニファイドモーター LCM	単軸ロボット GX	モータレス駆動 Robonity	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	ユニファイド単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピック&スティック YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガント タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	-------------------	--------------	---------------------	-----------------------	------------------	------------------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	------------	-----------------	------------	-------

HXYx 2軸



● アームタイプ ● ケーブルベア

注文型式

HXYx-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1 A2 A3 A4			25~125cm	25~65cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m

RCX320-2

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。RCX320 ▶ P.660

RCX222HP

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 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φ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 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。

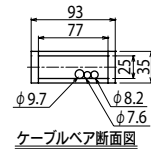
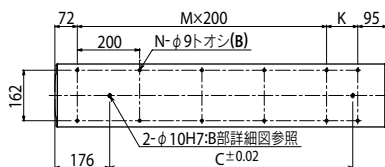
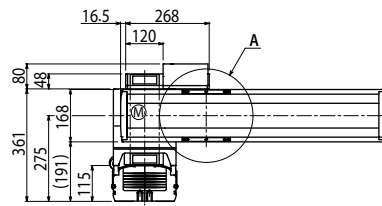
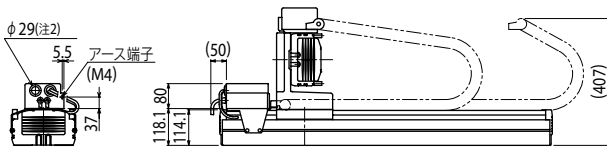
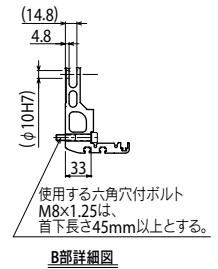
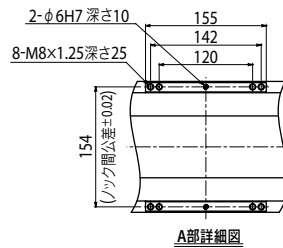
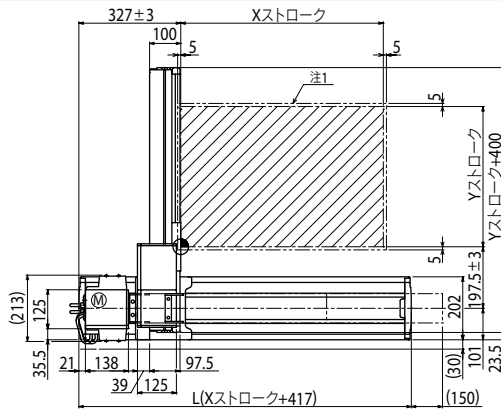
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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 A1



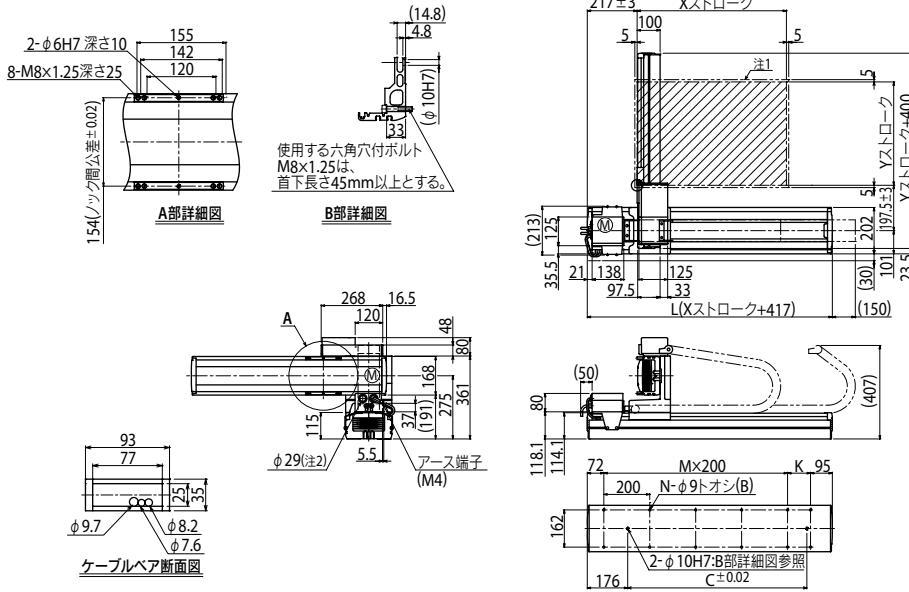
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{※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。

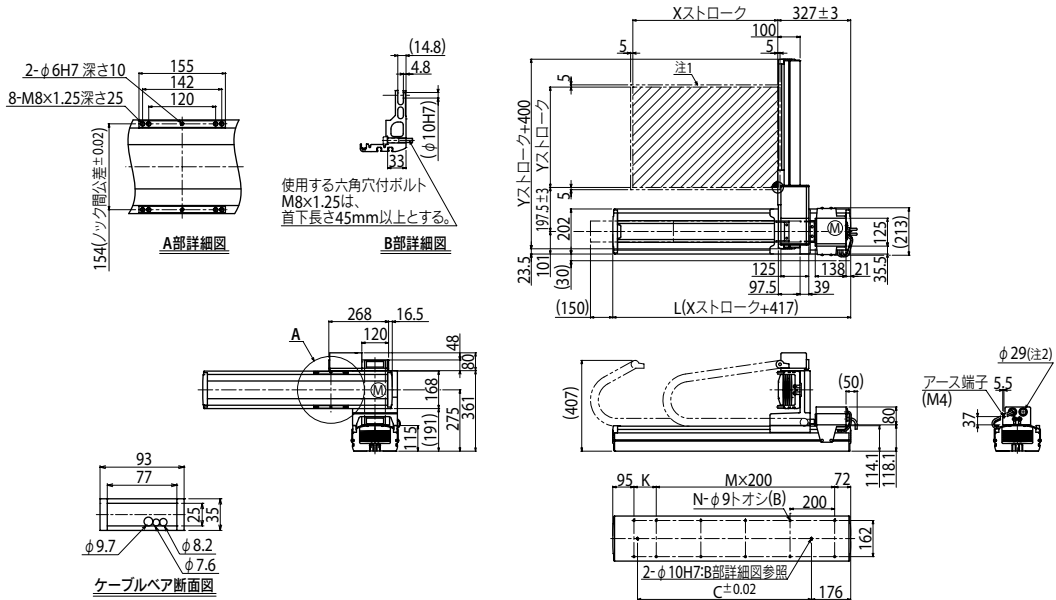
- 注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

面交ロケット
YA
LCM
GX
Robonity
TRANSERO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION
チーム
ガン
レーザ
ボール
XZ

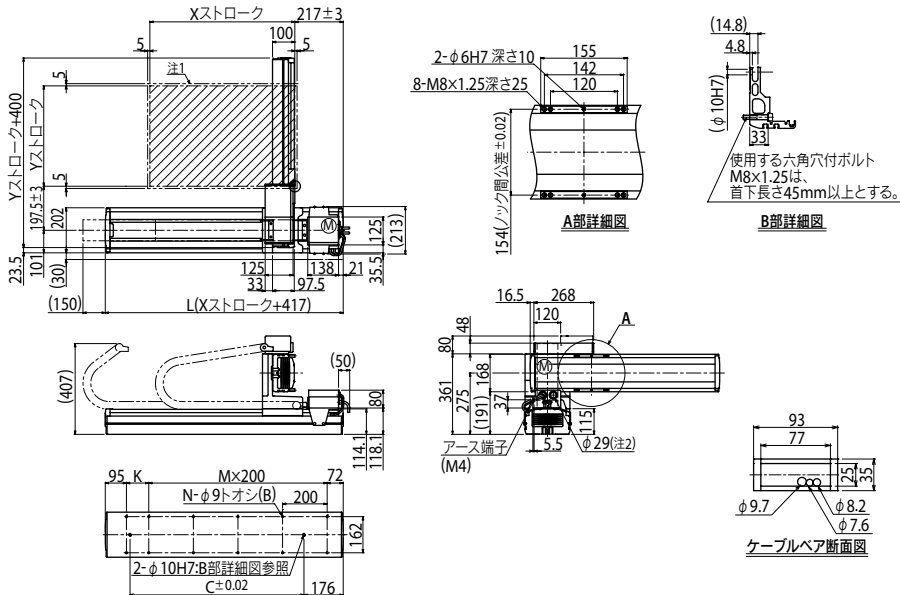
HXYx 2軸 A2



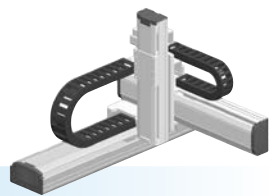
HXYx 2軸 A3



HXYx 2軸 A4



HXYx 3軸/ZL



● アームタイプ ● 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** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸 Y軸 ZF軸 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: 25~65cm
 Z軸: 25~55cm
 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
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±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 ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 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。

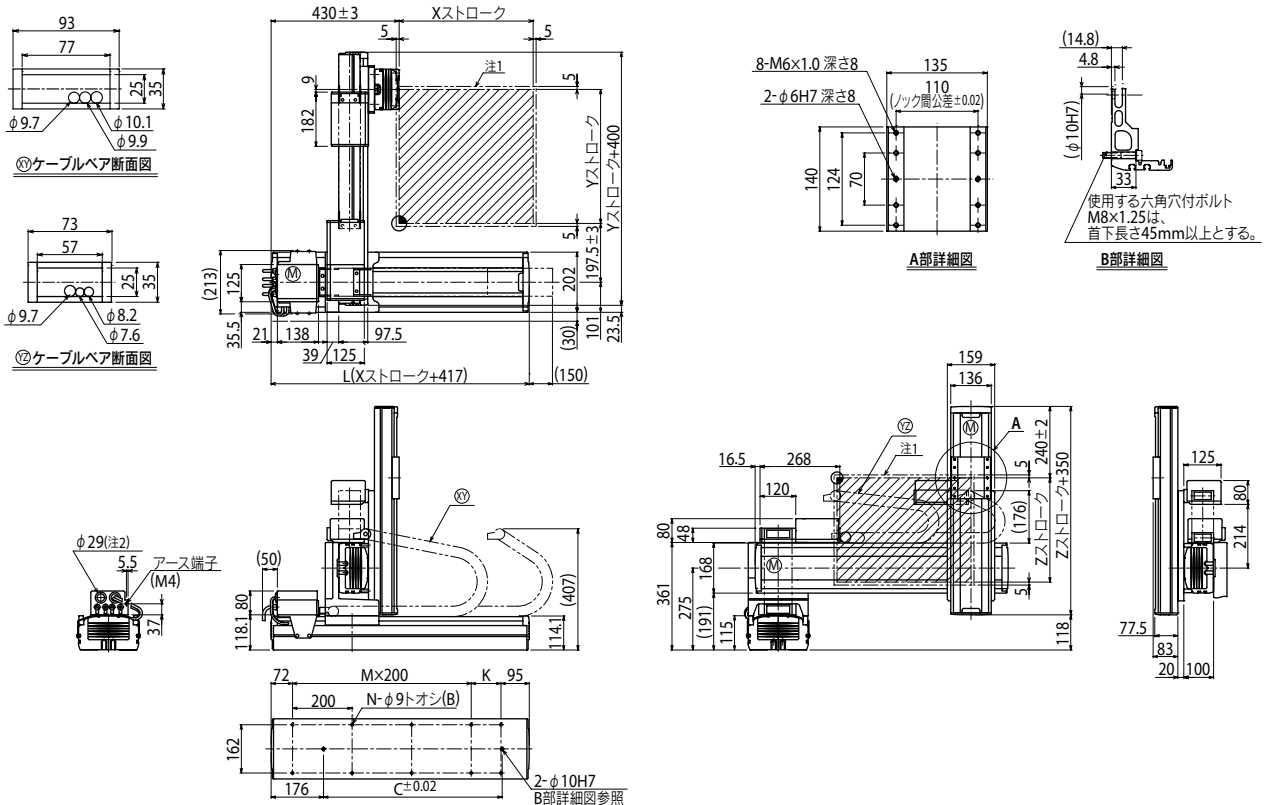
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	20	20	20	20	20
350	20	20	20	20	20
450	20	20	19	18	18
550	18	17	16	15	15
650	18	17	16	15	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/ZL (A1)



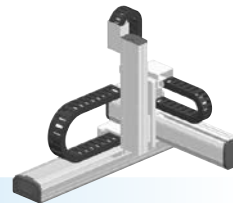
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250			
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667			
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18			
Yストローク	250	350	450	550	650									
Zストローク	250	350	450	550										
ストローク別最高速度 ^{※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。

HXYx 3軸/ZH

- 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)



注文型式

HXYx-C - [] - [] - **ZH** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体: A1, A2, A3, A4
 ケーブル: A1, A2, A3, A4
 組合せ: A1, A2, A3, A4
 X軸: 25~125cm
 Y軸: 25~65cm
 Z軸: 25~55cm
 ケーブル長: 3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m
RCX340-3: 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
 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
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±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 ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 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。

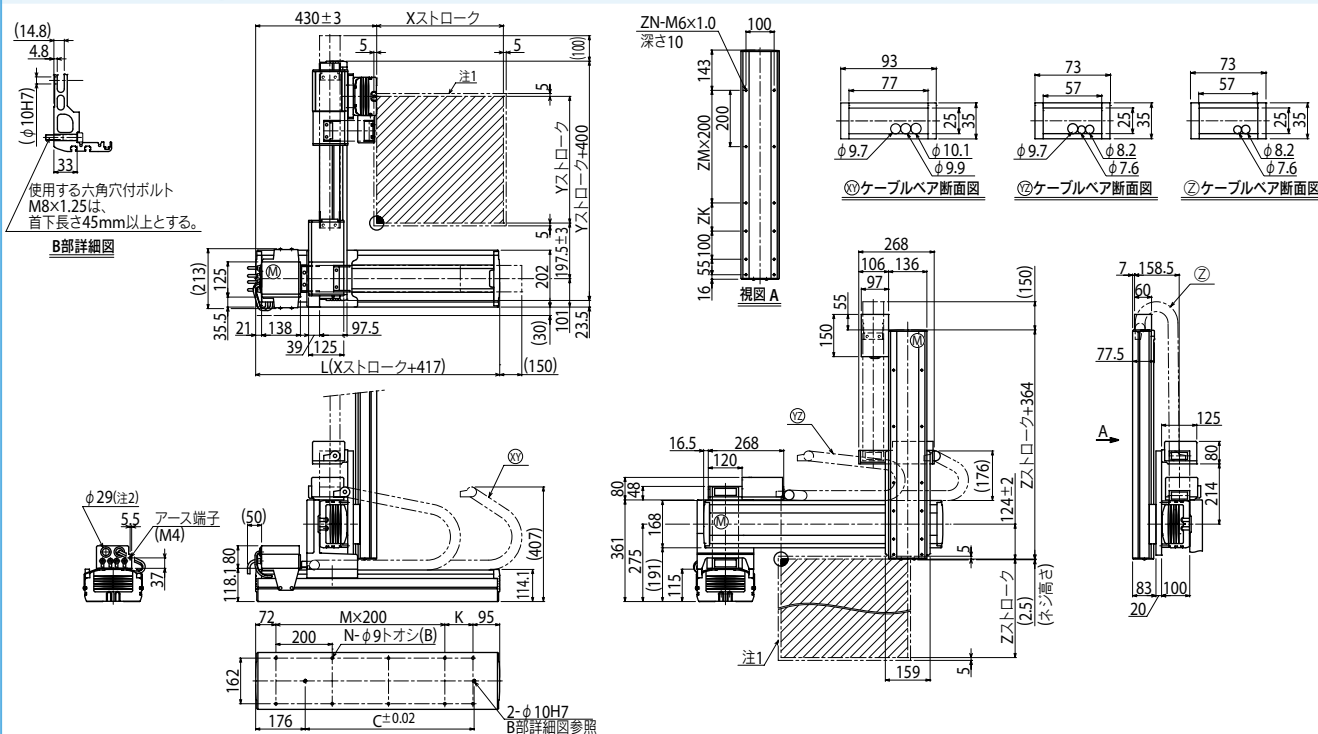
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	25	25	24	23	23
350	25	25	24	23	23
450	20	20	19	18	18
550	18	17	16	15	15
650	18	17	16	15	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/ZH A1



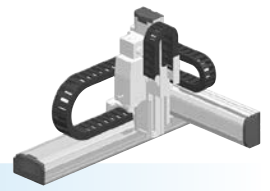
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
	L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

- 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。

ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200	960	840	720	600	480
	速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

- 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。

HXYx 4軸/ZRL



● アームタイプ ● 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	X軸	Y軸	ZR軸	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)	アプ ン パ ッ テ リ
A1		25~125cm	25~65cm			25~55cm	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 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰返し位置決め精度 ^{※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	250~650 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。

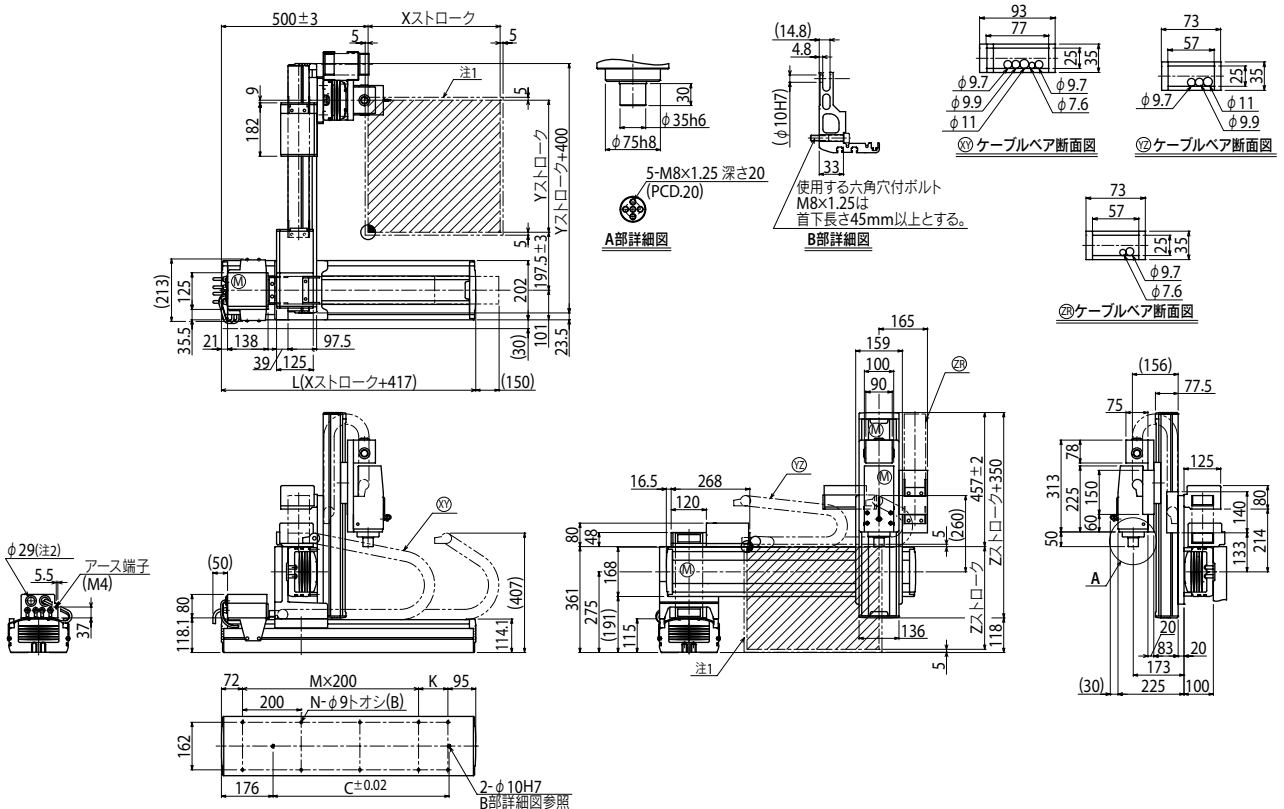
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	12	12	12	12	12
350	12	12	12	12	12
450	12	12	12	12	11
550	10	9	8	7	7
650	10	9	8	7	7

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 (A1)

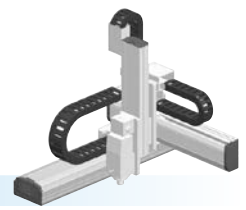


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	250	350	450	550	650							
Zストローク	250	350	450	550								
ストローク別最高速度 ^{※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。

- 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

HXYx - C [] [] [] **ZRH** [] [] [] **RCX340-4** [] [] [] [] [] []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	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 (OPR)	アンプ バッテリー
		A1 A2 A3 A4	25~125cm	25~65cm	25~55cm	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※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	5 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec	360°/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 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. 片振りでの繰り直し位置決め精度。
- ※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。

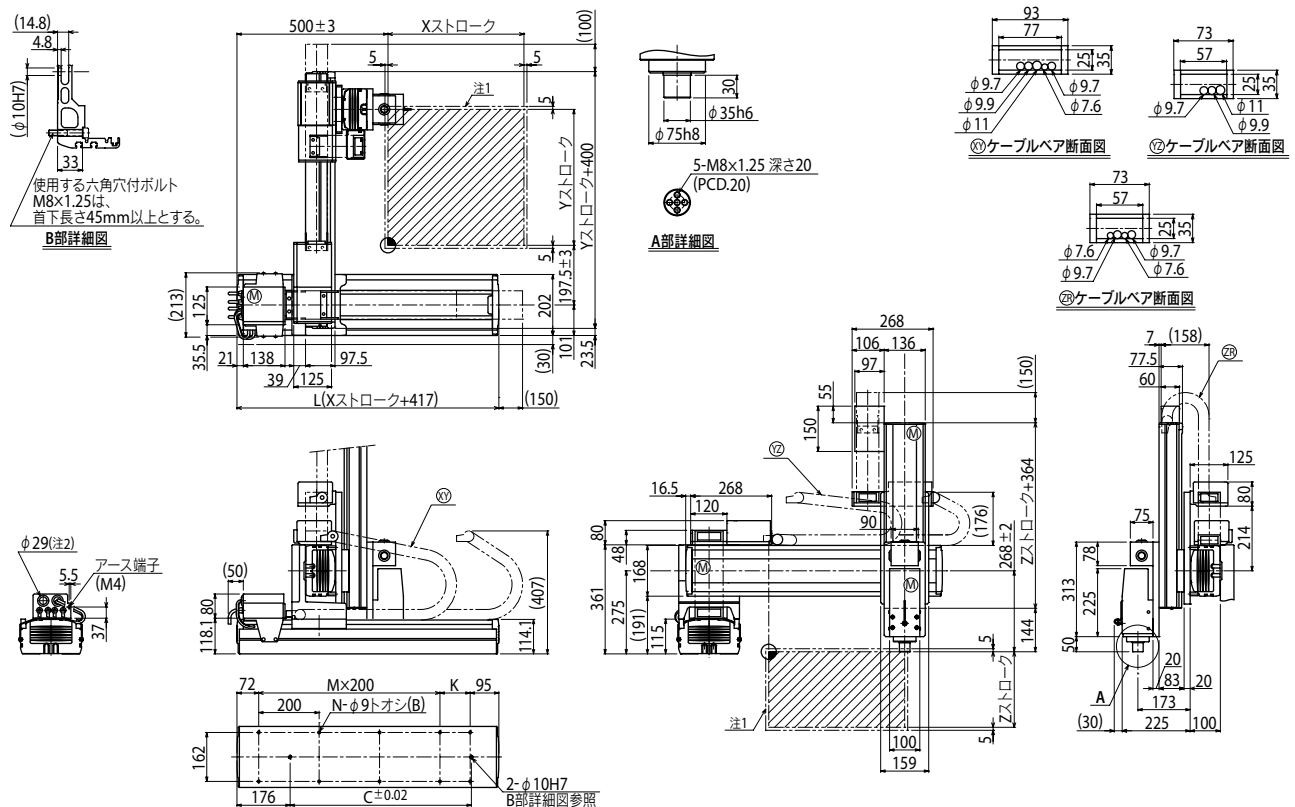
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)			
	250	350	450	550
250	12	12	12	12
350	12	12	12	12
450	12	12	12	11
550	11	10	9	8
650	11	10	9	8

■ 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/ZRH (A1)



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	
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	250	350	450	550	650							
Zストローク	250	350	450	550								
ストローク別最高速度※5 (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。

HXYLx 2軸



●アームタイプ ●ケーブルベア

注文型式

HXYLx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
A1			115~205cm	25~65cm	3L:3.5m
A2					5L:5m
A3					10L:10m
A4					

RCX320-2

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。RCX320 ▶ P.660

RCX222HP

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 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。

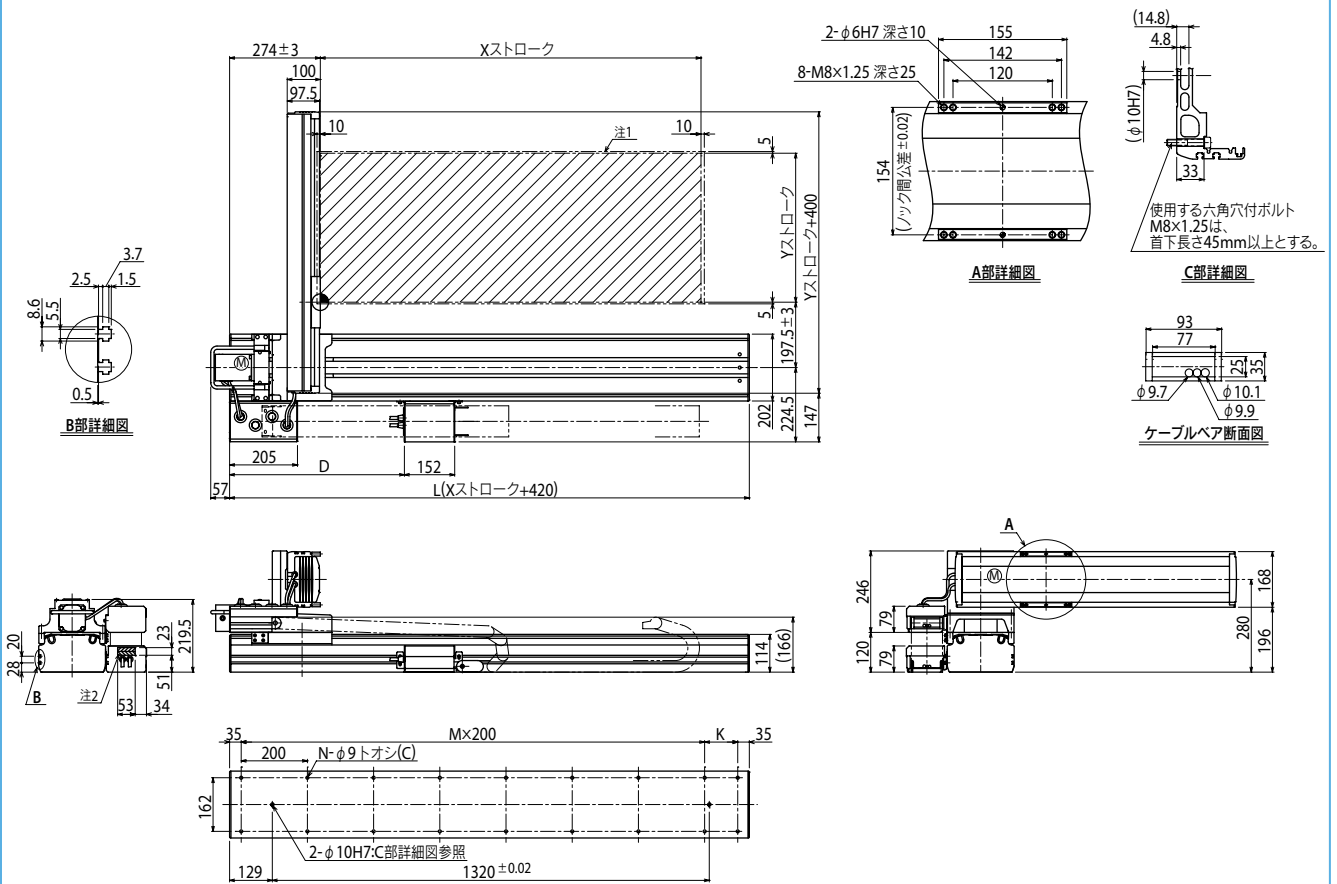
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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

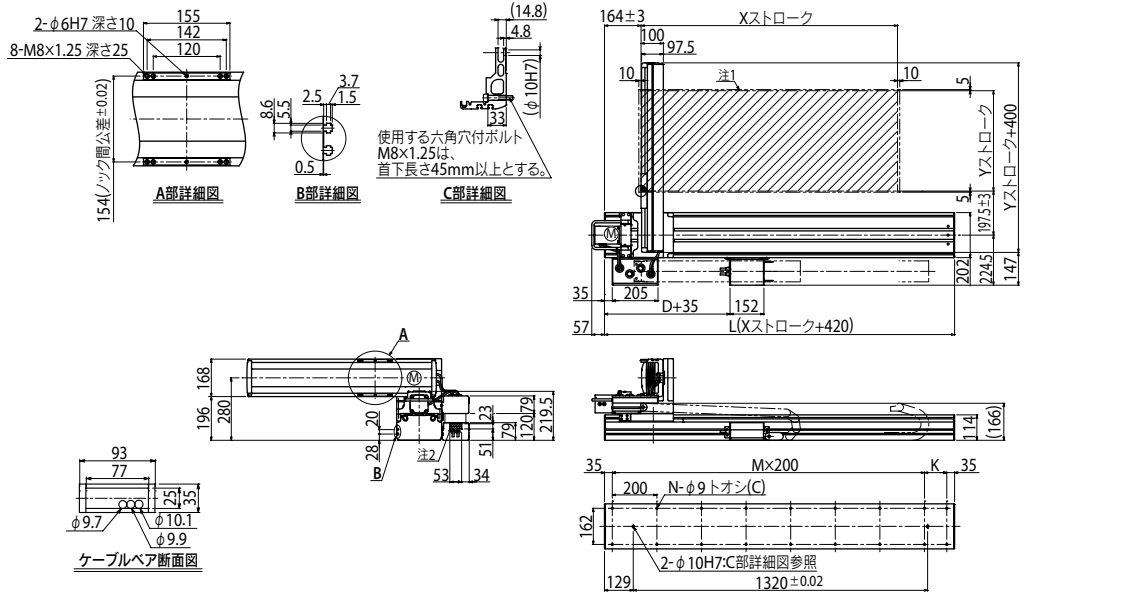
HXYLx 2軸 A1



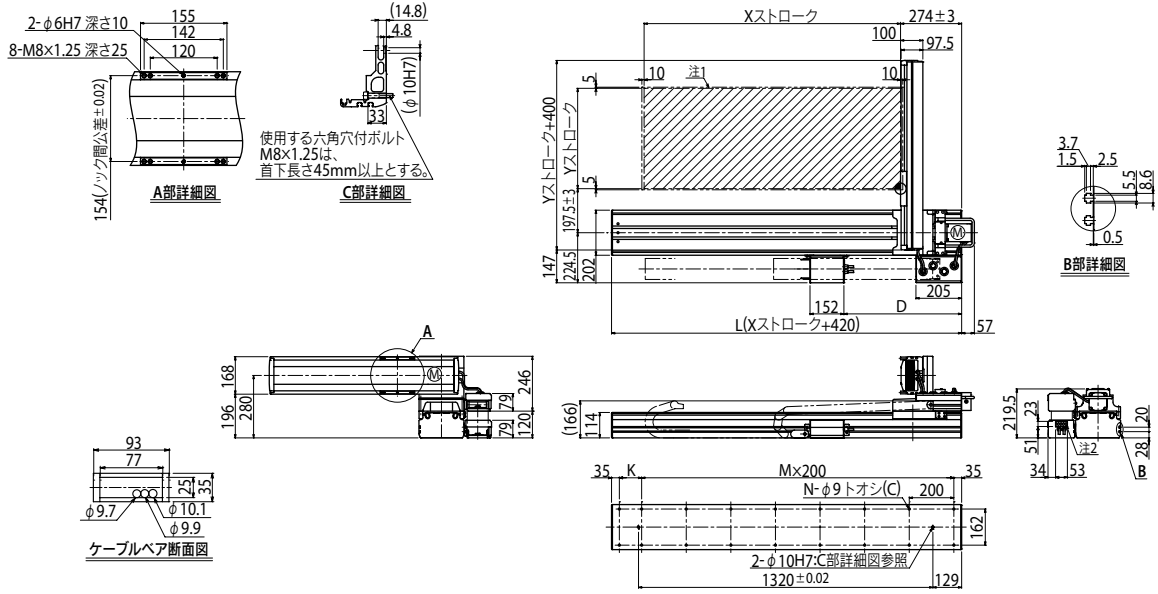
Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Yストローク	250	350	450	550	650					

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. 斜線部及び未使用のグロメットはユーザー用のケーブル取り出し口として御使用頂けます。

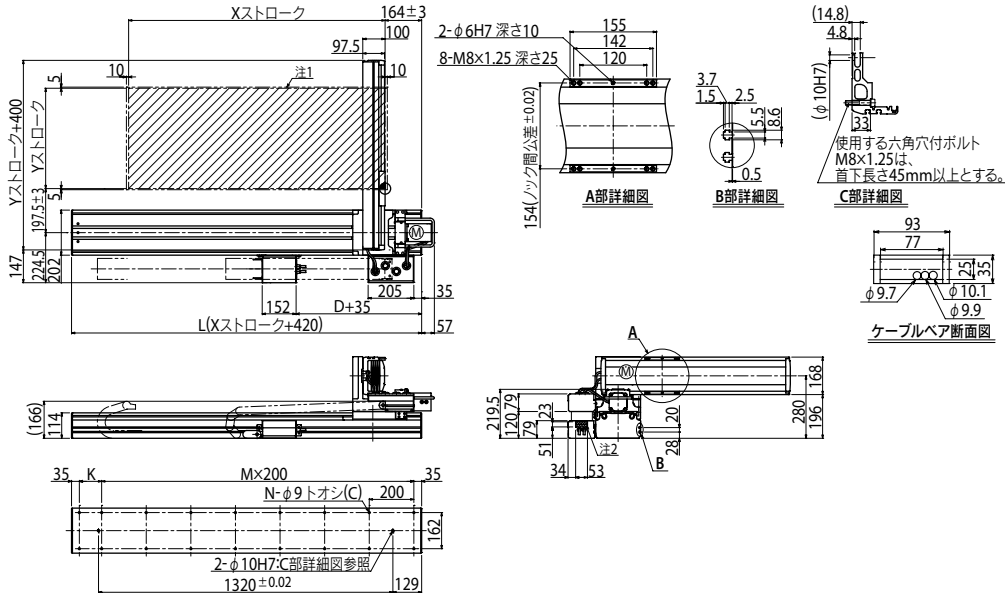
HXYLx 2軸 **A2**



HXYLx 2軸 **A3**

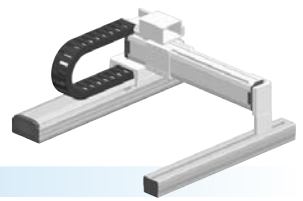


HXYLx 2軸 **A4**



- 面交ロケット
- YA
- ユニコムシステム
- LCM
- 単軸ロケット
- CX
- Robonity
- ユニコムシステム
- TRANSERO
- FLIP-X
- PHASER
- XY-X
- YK-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER
- INFORMATION
- フレーム
- コント
- フレーム
- ボール
- XZタイプ

MXYx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

注文型式

MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
G1			25~125cm	15~85cm	3L:3.5m
G2					5L:5m
G3					10L:10m
G4					

RCX320-2

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	アプ ン 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

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 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(Y軸は750mm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。

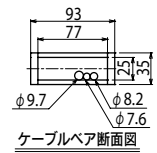
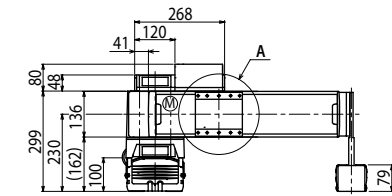
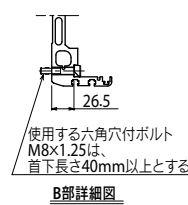
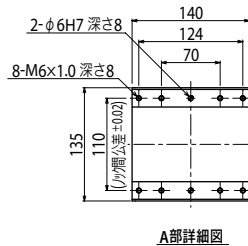
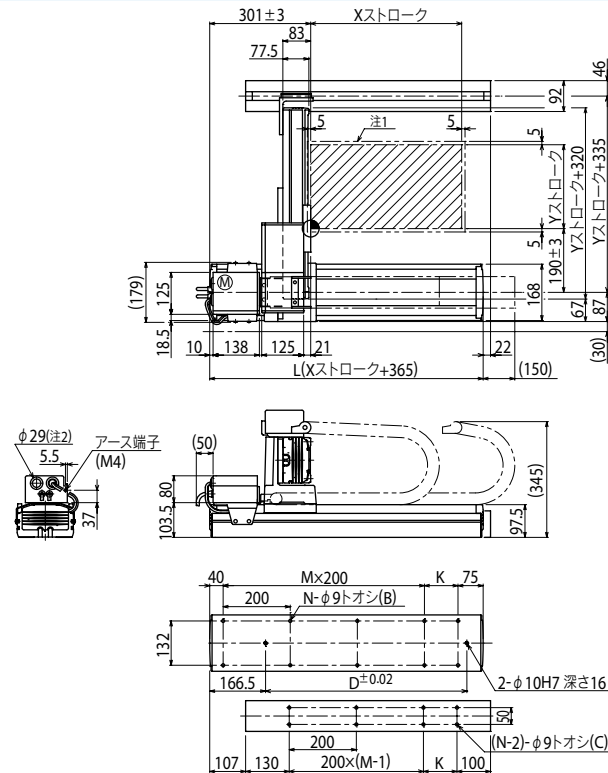
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150	30
250	30
350	30
450	30
550	30
650	30
750	25
850	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/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

MXYx 2軸 G1

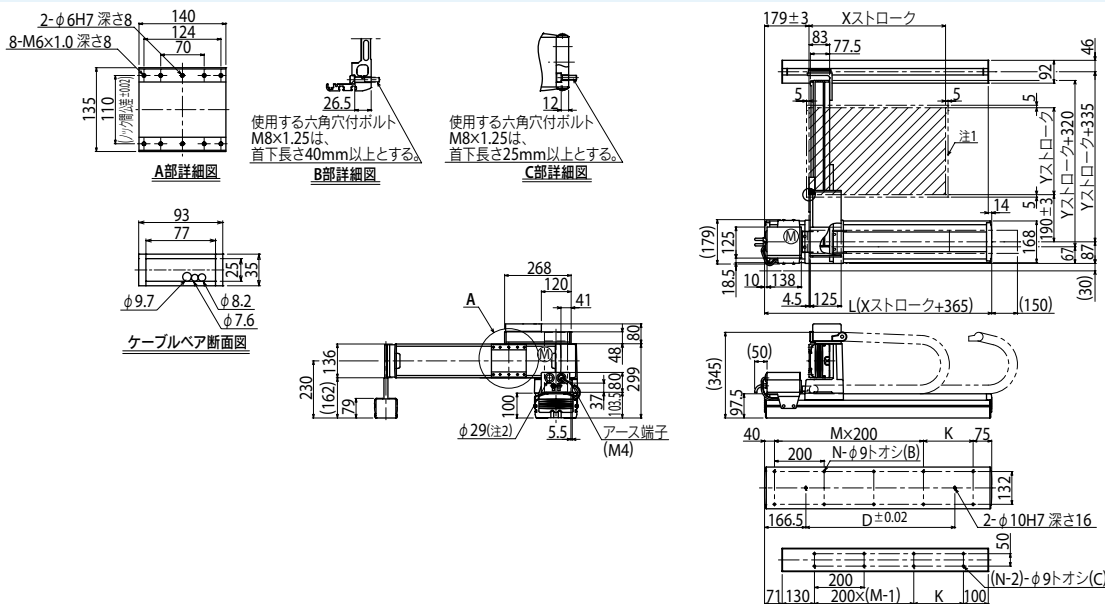


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200						960	840	720	600	480
	速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%
Y軸	速度設定	1200						960	780			
	速度設定	—						80%	65%			

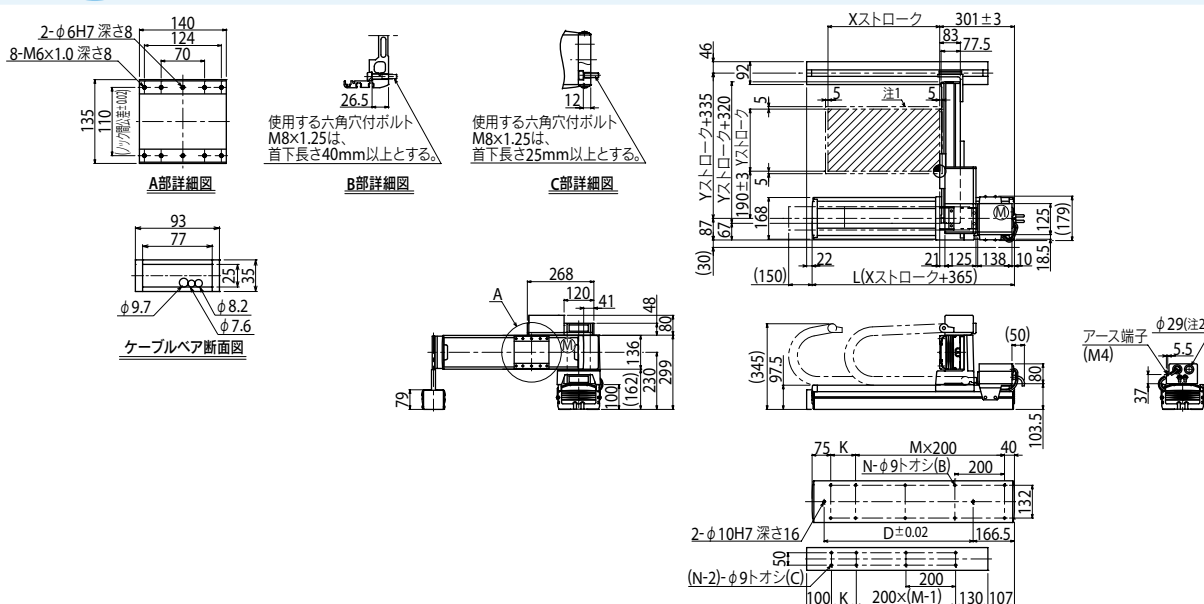
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザー用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm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。

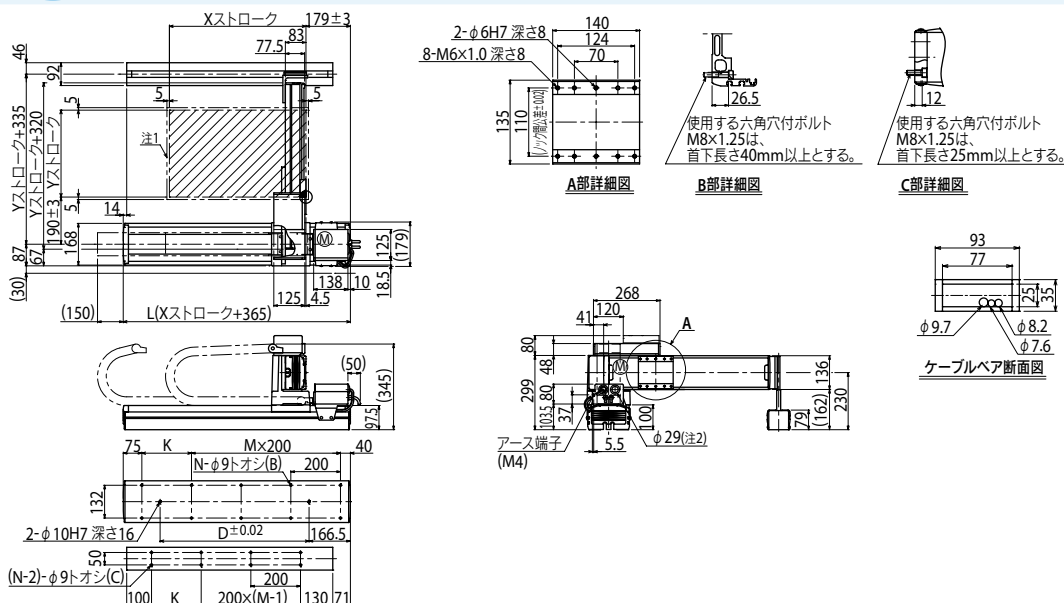
MXyX 2軸 G2



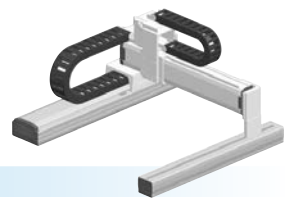
MXyX 2軸 G3



MXyX 2軸 G4



MXYx 2軸/IO



- ガントリタイプ
- ケーブルベア
- Y軸/IO用ケーブルベア追加タイプ

注文型式

MXYx - C - [] - [] - [] - **IO** - []

ロボット本体 | ケーブル | 組合せ (G1, G2, G3, G4) | X軸ストローク (25~125cm) | Y軸ストローク (15~85cm) | ZR軸 | ケーブル長 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m)

RCX320-2 - [] - **R** - [] - [] - [] - []

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 | アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	150 ~ 850 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 (Y軸は750mm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。

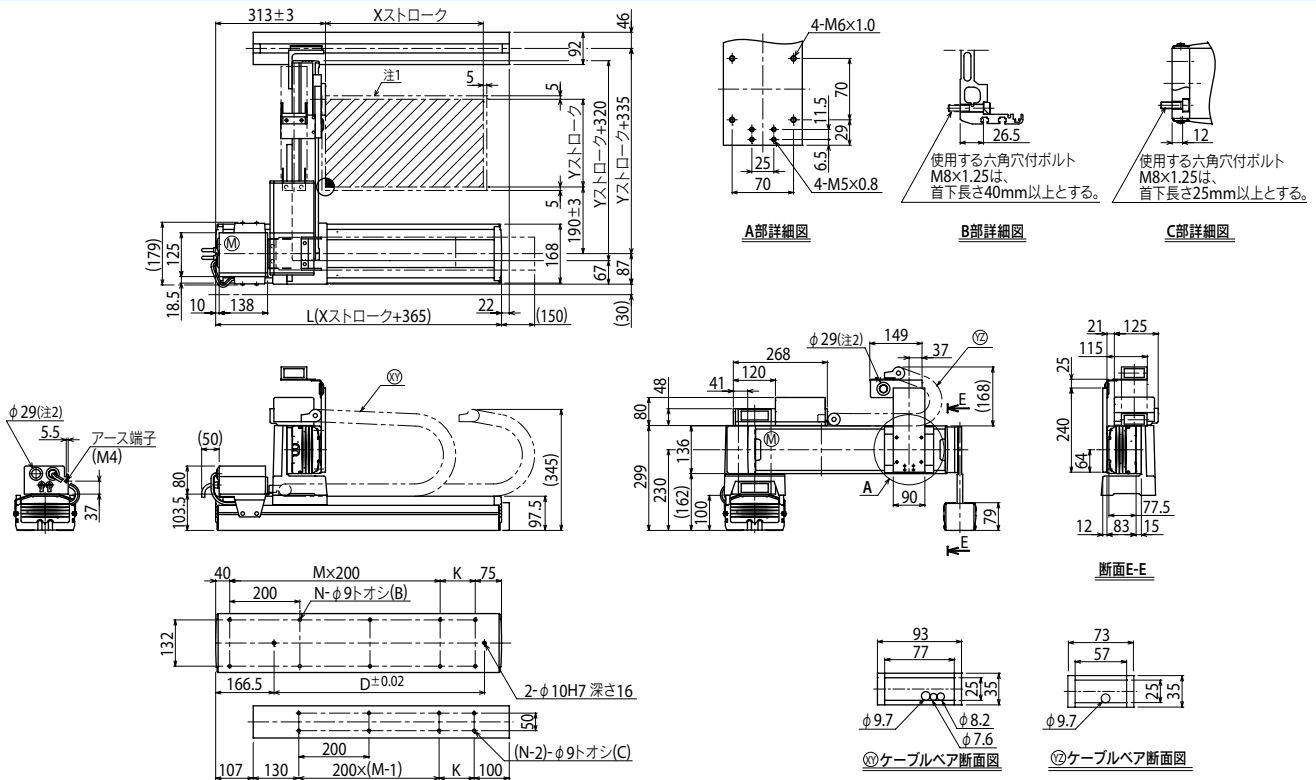
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150	29
250	29
350	29
450	29
550	29
650	29
750	24
850	19

適用コントローラ

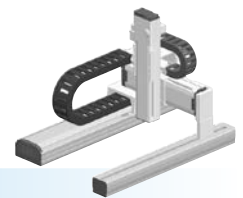
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

MXYx 2軸/IO (G1)



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	
D	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	750	850				
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200						960	840	720	600	480
	速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%
速度設定	Y軸	1200						960	780			
	速度設定	—						80%	65%			

- 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 (Y軸は750mm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。



注文型式

MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ G1 G2 G3 G4	X軸 25~125cm	Y軸 15~85cm	ZF軸 ZFL20 ZFL10	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-3	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：ZFL20	Z軸：ZFL10
軸構成※1	F17	F14H	F10H	
モータ出力 AC	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	
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15	
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm	
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ZFから、より剛性を高めたZFLに変更しました。ZF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(Y軸は750mm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

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)					
	ZFL20			ZFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	8	8	8	15	15	15
250	8	8	8	15	15	15
350	8	8	8	15	15	15
450	8	8	8	15	15	15
550	8	8	8	15	15	15
650	8	8	8	15	15	15
750	8	8	8	15	15	15
850	8	8	8	12	11	10

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

MXYx 3軸/ZFL20/10 (G1)

A部詳細図
70±0.02, 43, 110, 100 (リジッド公差±0.02), 8, 156, 2-φ5H7深さ15, 6-M5×0.8深さ12

B部詳細図
使用する六角穴付ボルト M8×1.25は、首下長さ40mm以上とする。

C部詳細図
使用する六角穴付ボルト M8×1.25は、首下長さ25mm以上とする。

断面E-E
93, 77, 73, 57, φ9.7, φ10.1, φ9.9, φ8.2, φ7.6

①ケーブルベア断面図
②ケーブルベア断面図

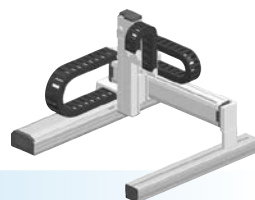
注1 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2 ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3 X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

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	
D	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	750	850				
Zストローク	150	250	350									

ストローク別最高速度 (mm/sec)	速度設定	X軸	Y軸	Z軸		
		1200	—	960	840	720
80%	—	—	960	780	650	500
	—	—	—	960	780	650

MXYx 3軸/ZFH

- ガントリタイプ
- 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

MXYx-C - [] - [] - **ZFH** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体: [] ケーブル: [] 組合せ: G1, G2, G3, G4
 X軸: 25~125cm Y軸: 15~85cm ZFH軸: [] Z軸: 15~35cm
 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): [] アフソバッテリー: []

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
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	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
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 mm	150~350 mm
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ZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZF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(Y軸は750mm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。

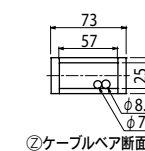
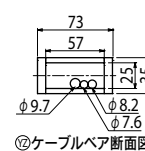
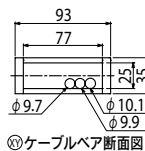
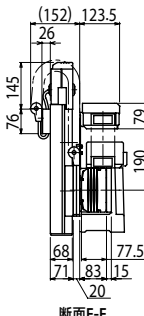
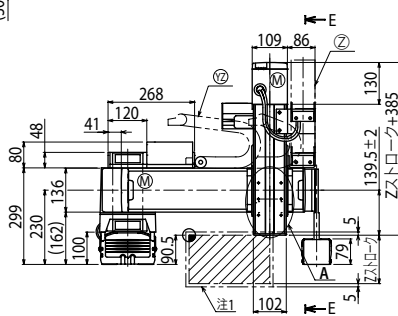
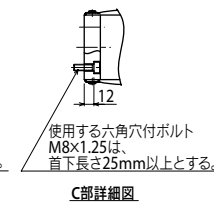
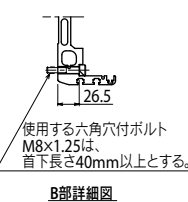
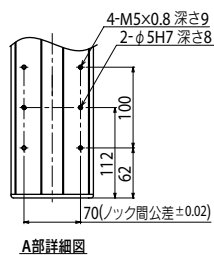
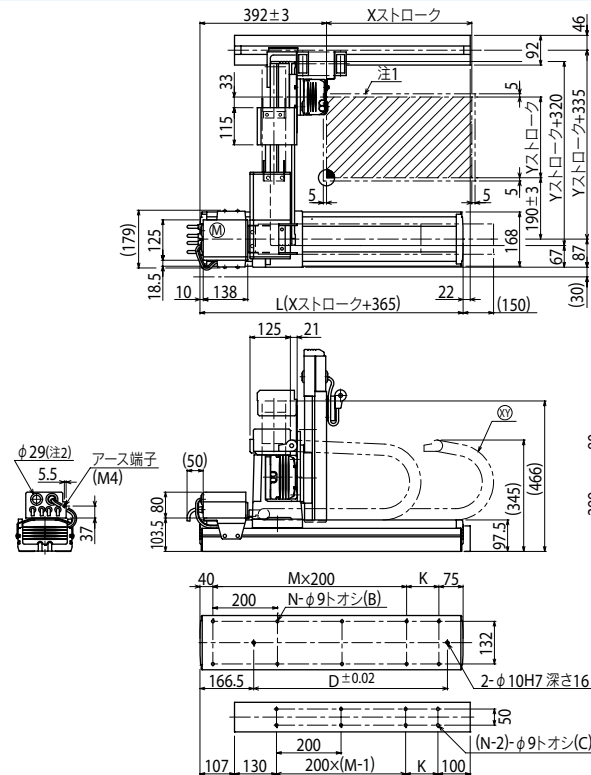
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	14	13	12
550	14	13	12
650	14	13	12
750	14	13	12
850	12	11	10

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

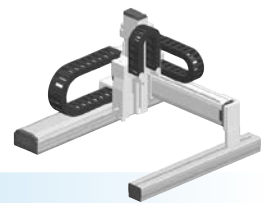
MXYx 3軸/ZFH G1



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	
D	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	750	850				
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	
Y軸	X軸	1200					960	780				
	速度設定	—					80%	65%				

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(Y軸は750mm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。



- 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

MXYx-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	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)	アンプ (バッテリー)
G1		G1	26~125cm	15~85cm	ZRFL20	15~35cm	3L: 3.5m	RCX340-4							
G2		G2			ZRFL10		5L: 5m								
G3		G3					10L: 10m								
G4		G4													

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: ZRFL20	Z軸: ZRFL10	R軸
軸構成 ^{※1}	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 ^{※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φ15	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	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360° / sec
動作範囲	250~1250 mm	150~850 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ZRFL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 (Y軸は750mm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。

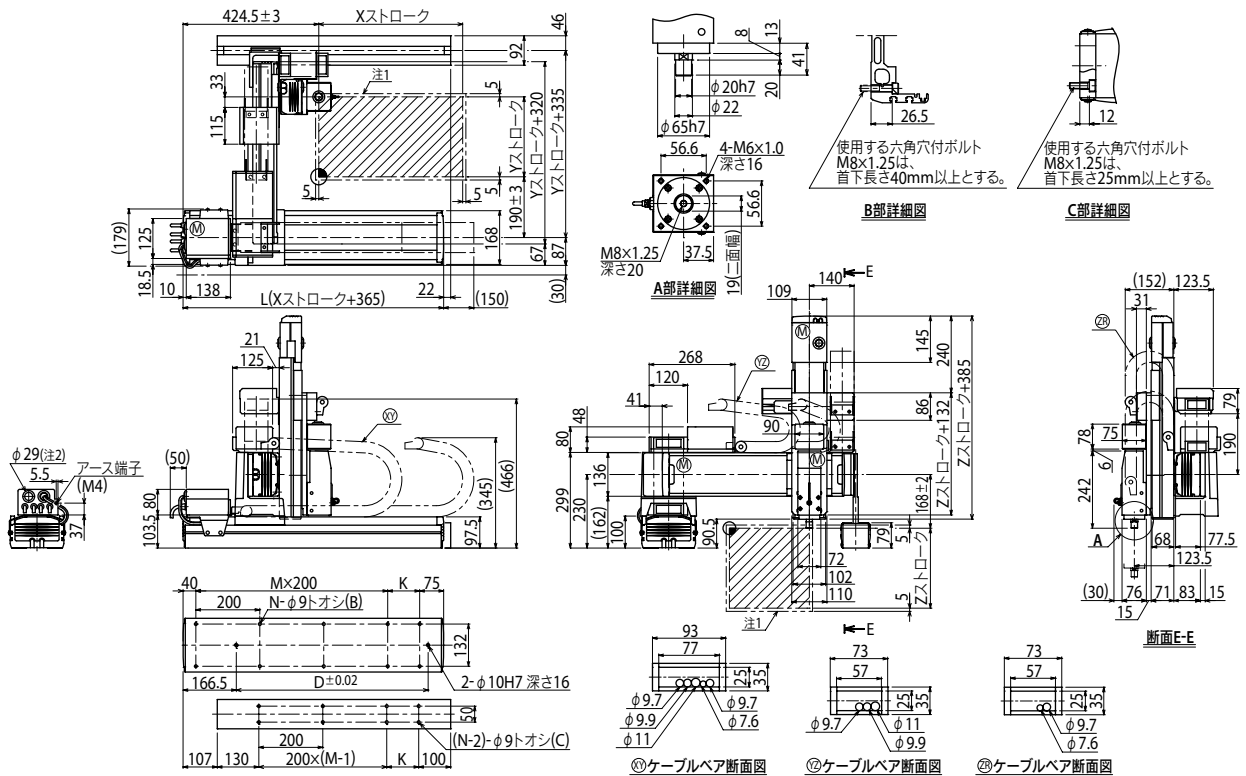
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZRFL20		ZRFL10			
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	11	11	11
550	4	4	4	11	11	11
650	4	4	4	11	11	11
750	4	4	4	11	11	11
850	4	4	4	8	7	6

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

MXYx 4軸/ZRFL20/10 (G1)

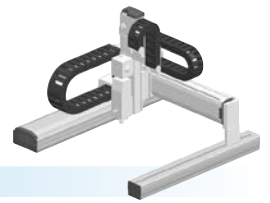


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク		150	250	350	450	550	650	750	850			
Zストローク		150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	
Y軸	速度設定	1200					960	780				
	速度設定	—					80%	65%				

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 (Y軸は750mm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。

MXYx 4軸/ZRFH



● ガントリタイプ ● 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

MXYx - C - [] - [] - [] - **ZRFH** - [] - [] - **RCX340-4** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	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)	アンプ (バッテリー)
G1		25~125cm	15~85cm		15~35cm		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 ^{※1}	F17	F14H	F10H	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 ^{※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φ15	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	150~850 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 (Y軸は750mm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。

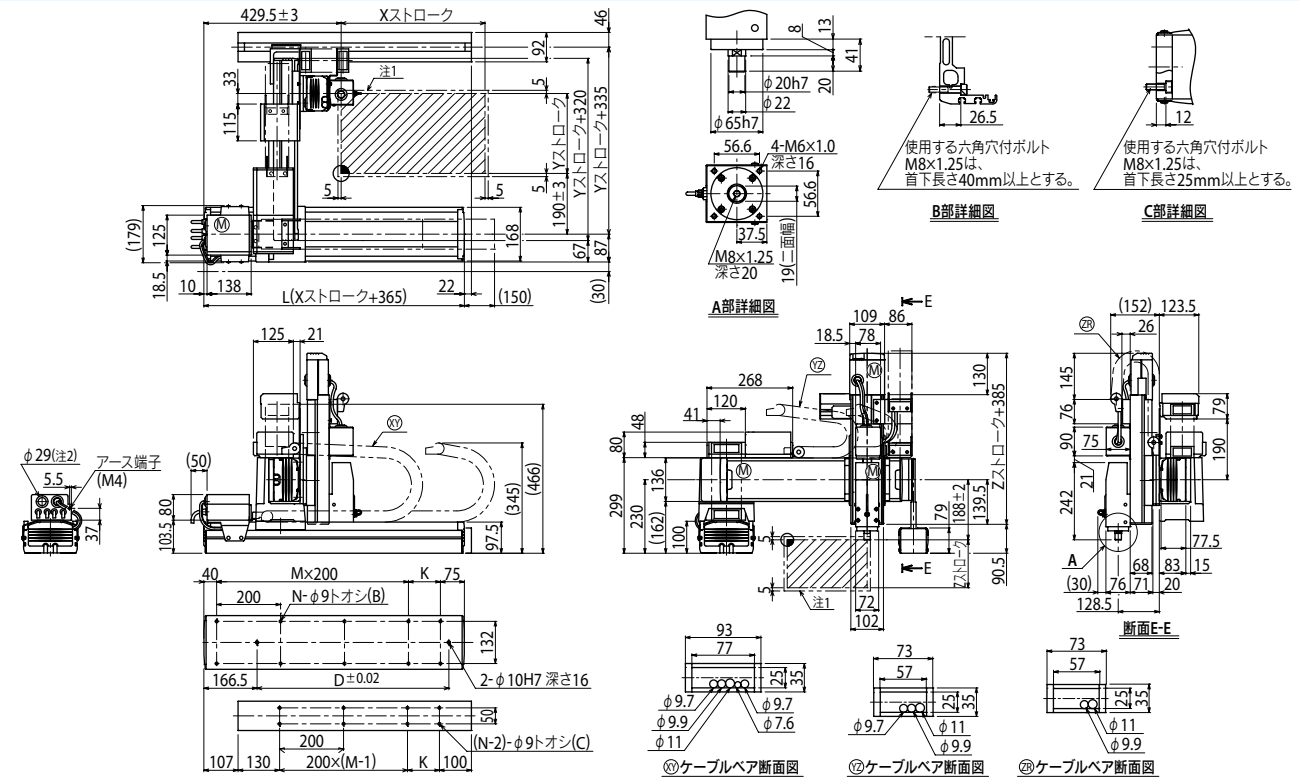
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	10	9	8
250	10	9	8
350	10	9	8
450	10	9	8
550	10	9	8
650	10	9	8
750	10	9	8
850	8	7	6

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

MXYx 4軸/ZRFH (G1)



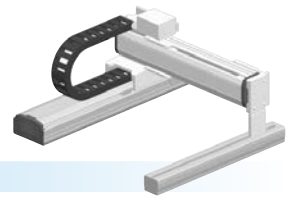
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
	L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850				
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480	
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	
Y軸	X軸	1200					960	780				
	速度設定	—					80%	65%				

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 (Y軸は750mm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)。その時は左図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。

垂直多関節ロボット YA	リニアモーターモジュール LCM	単軸ロボット GX	モータレス駆動 Robonity	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピック&スティック YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	---------------------	--------------	---------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

HXYx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

■ 注文型式

HXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
G1			25~125cm	25~105cm	3L: 3.5m
G2					5L: 5m
G3					10L: 10m
G4					

RCX320-2

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	アプ ン 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

RCX222HP

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 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φ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 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。

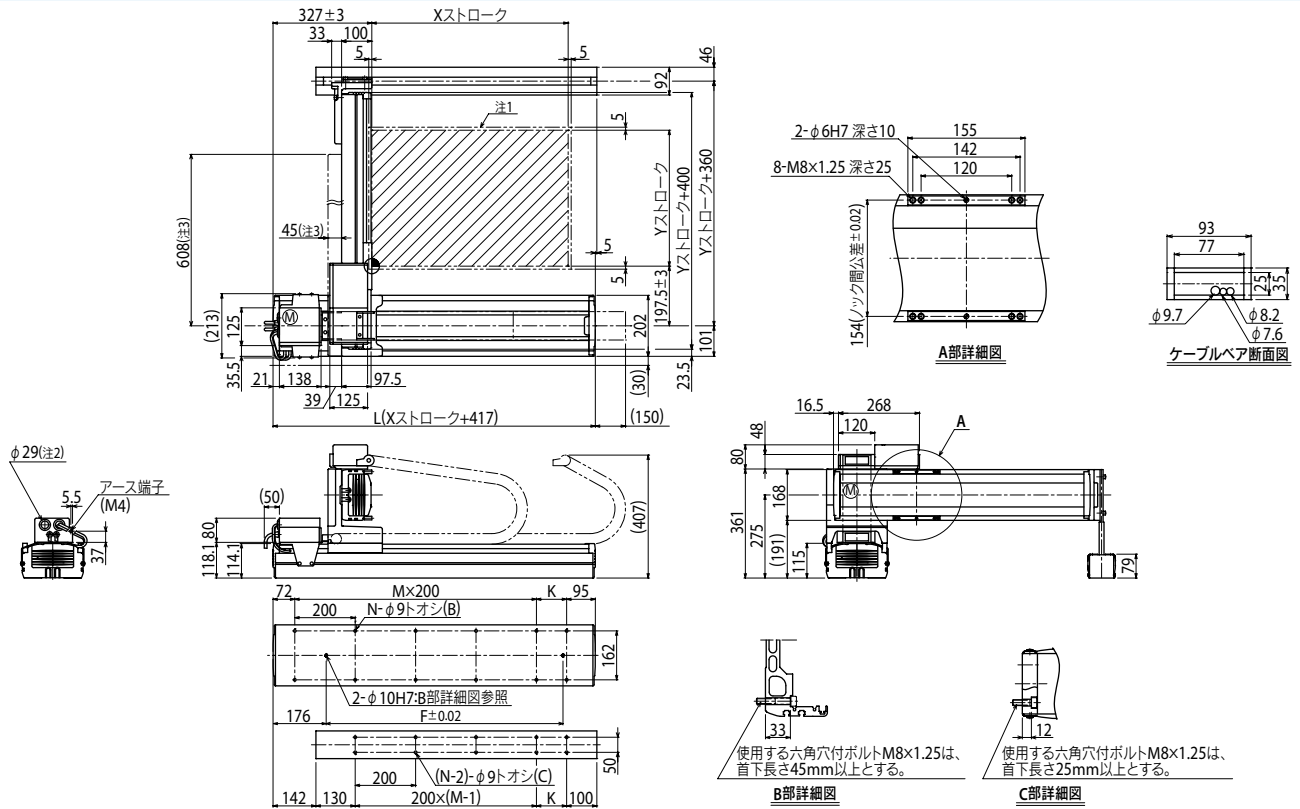
■ 最大可搬質量

最大可搬質量 (kg)	
Yストローク (mm)	XY2軸
250~1050	50

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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 G1



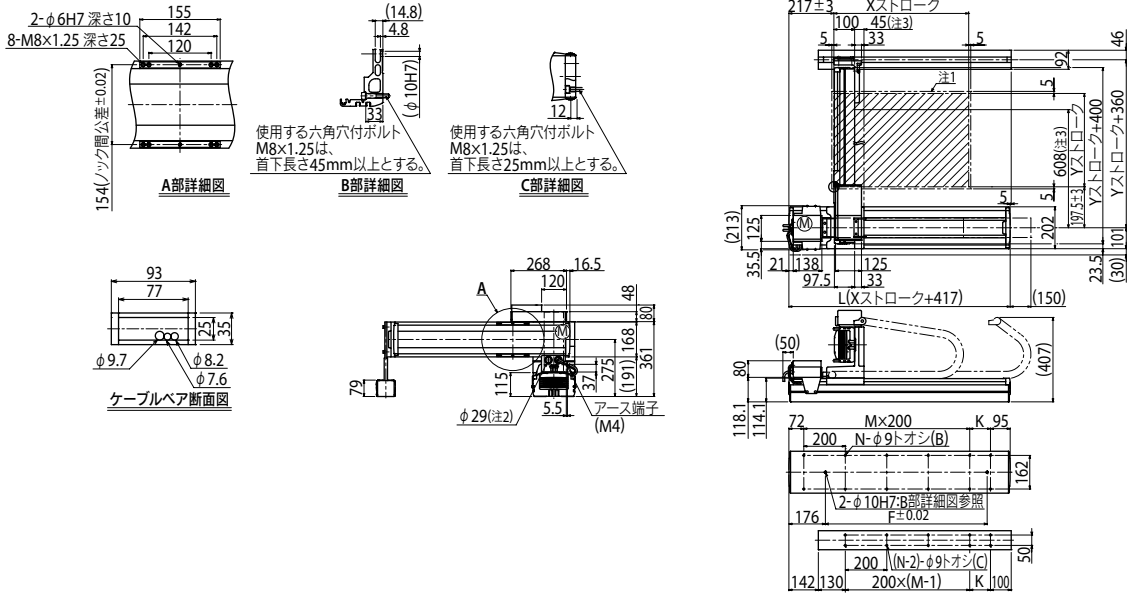
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050			
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960		840		720		600	
	Y軸		1200		960		840		720		600	
	速度設定		-		80%		70%		60%		50%	

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。)

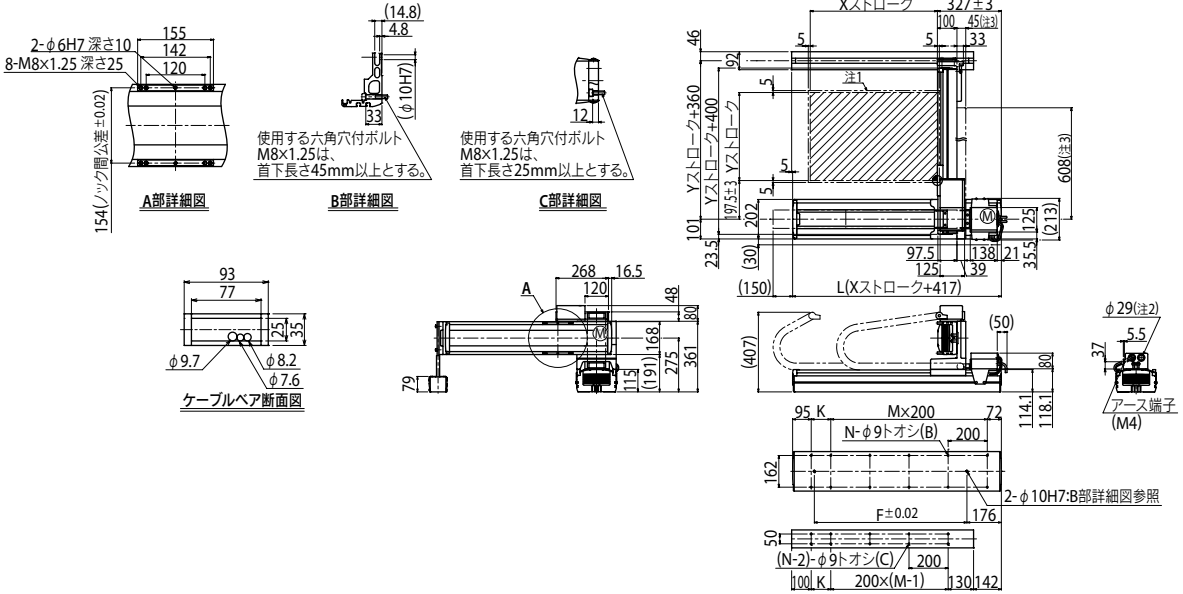
注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

- 画面表示型ロボット
- YA
- ロボット型モーター
- LCM
- 単軸ロボット
- CX
- 単軸ロボット
- Robonity
- 単軸ロボット
- TRANSERO
- 単軸ロボット
- FLIP-X
- 単軸ロボット
- PHASER
- 単軸ロボット
- XY-X
- 単軸ロボット
- YK-X
- 単軸ロボット
- YP-X
- 単軸ロボット
- CLEAN
- 単軸ロボット
- CONTROLLER
- 単軸ロボット
- INFORMATION
- 各種情報
- ケーブル
- ケーブル
- ケーブル
- ケーブル
- ケーブル
- XZケーブル

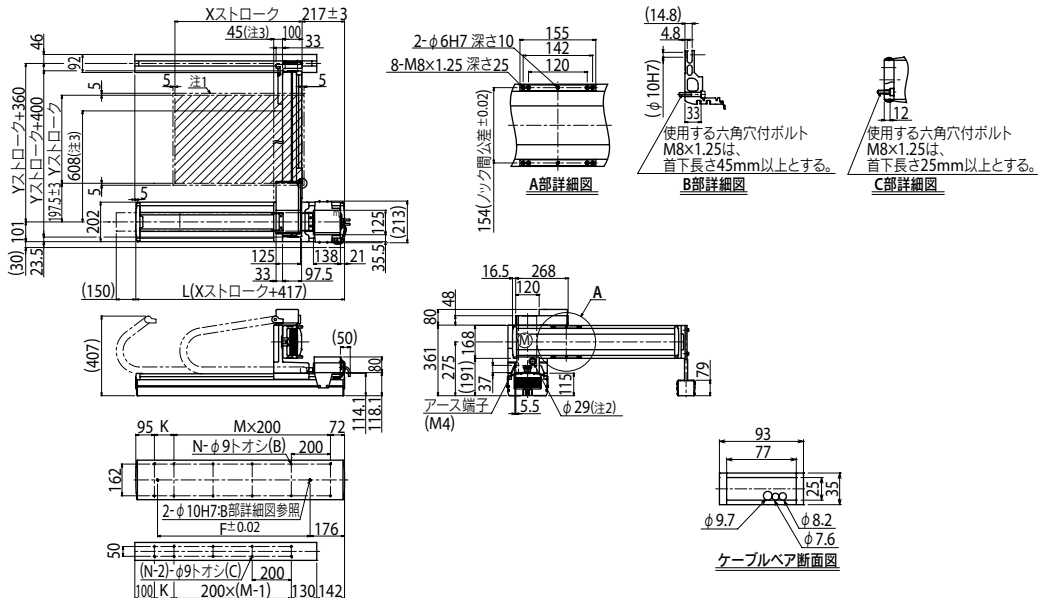
HXYx 2軸 G2



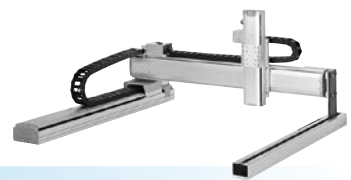
HXYx 2軸 G3



HXYx 2軸 G4



HXYx 3軸/ZL



- 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)

注文型式

HXYx - C - [] - [] - [] - **ZL** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	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)	アンプ接続
G1	G2	G3	25~125cm	25~105cm		25~55cm	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
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±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 ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 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、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。

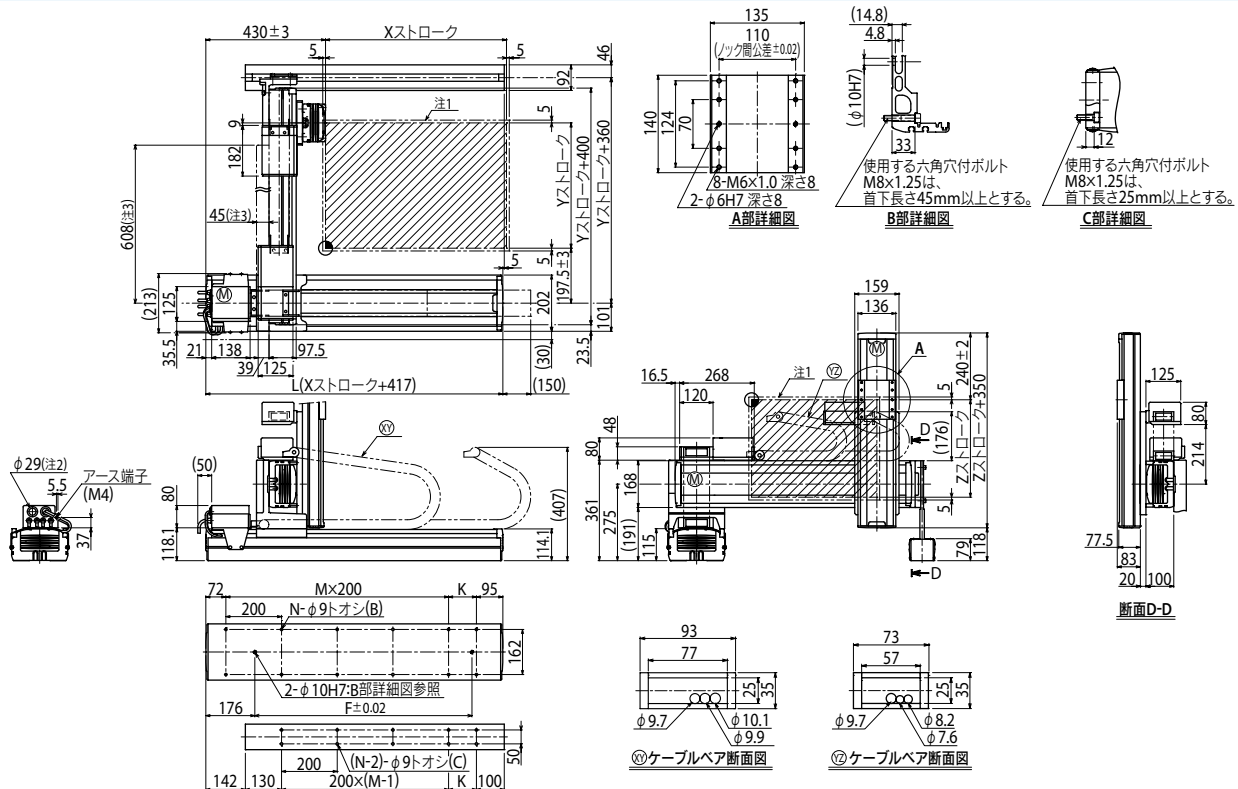
最大可搬質量

(kg)	
Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1050	250~550
	20

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/ZL (G1)



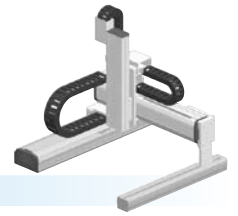
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667	
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	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。

HXYx 3軸/ZH

- ガントリタイプ
- 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** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

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) - アップバッテリー

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
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±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 ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	250 ~ 1050 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、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。

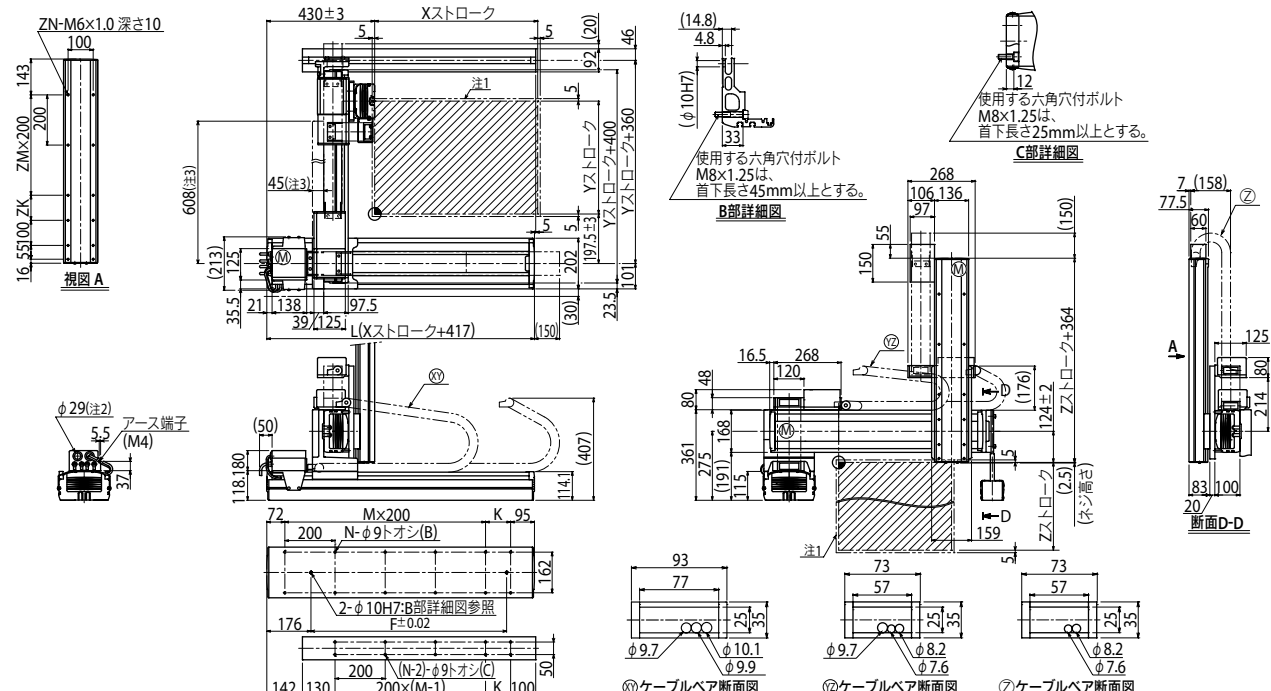
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)
250 ~ 1050	250 ~ 550
	30

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

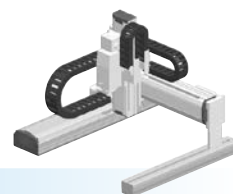
HXYx 3軸/ZH G1



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								
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 ^{※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. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上で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。

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。

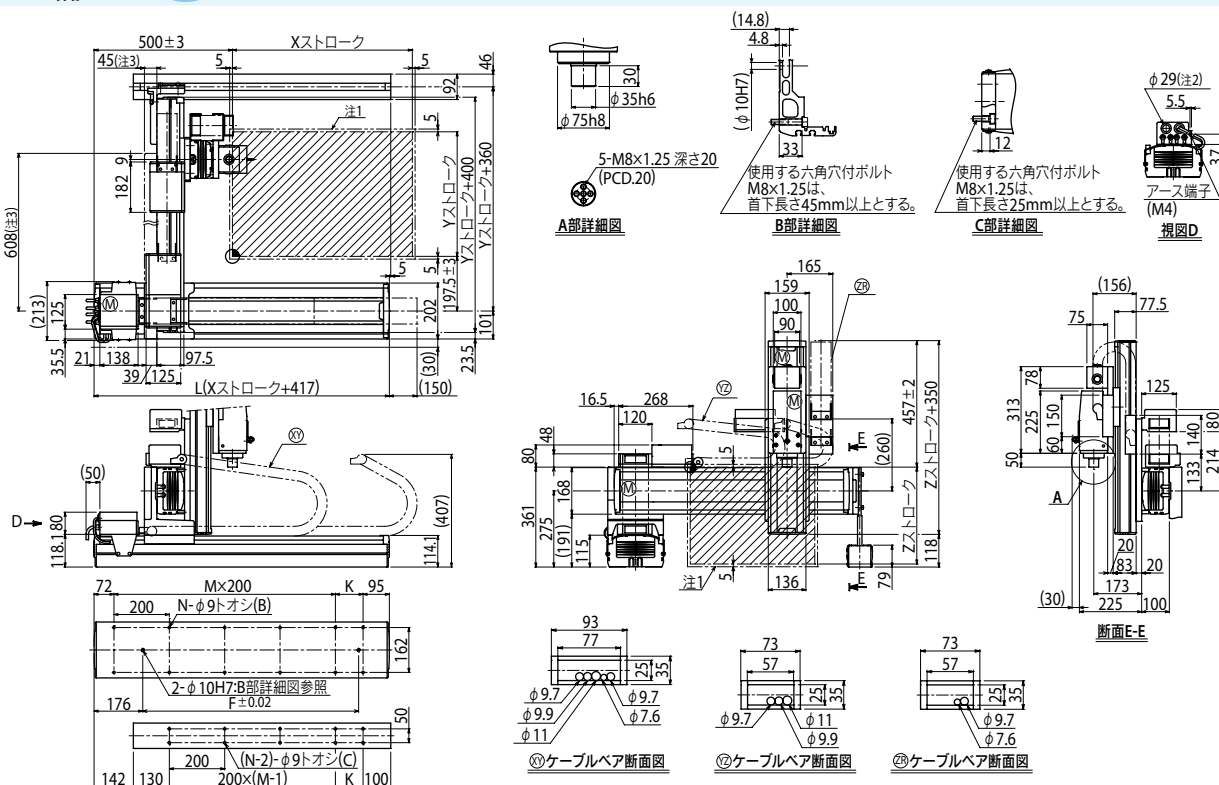
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1050	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)



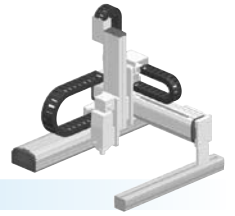
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
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。

HXYx

4軸/ZRH



- ガントリタイプ
- 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

HXYx - C - - ZRH - - 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) - ZRH軸 - 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) - アクションバッテリー

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	5 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 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。

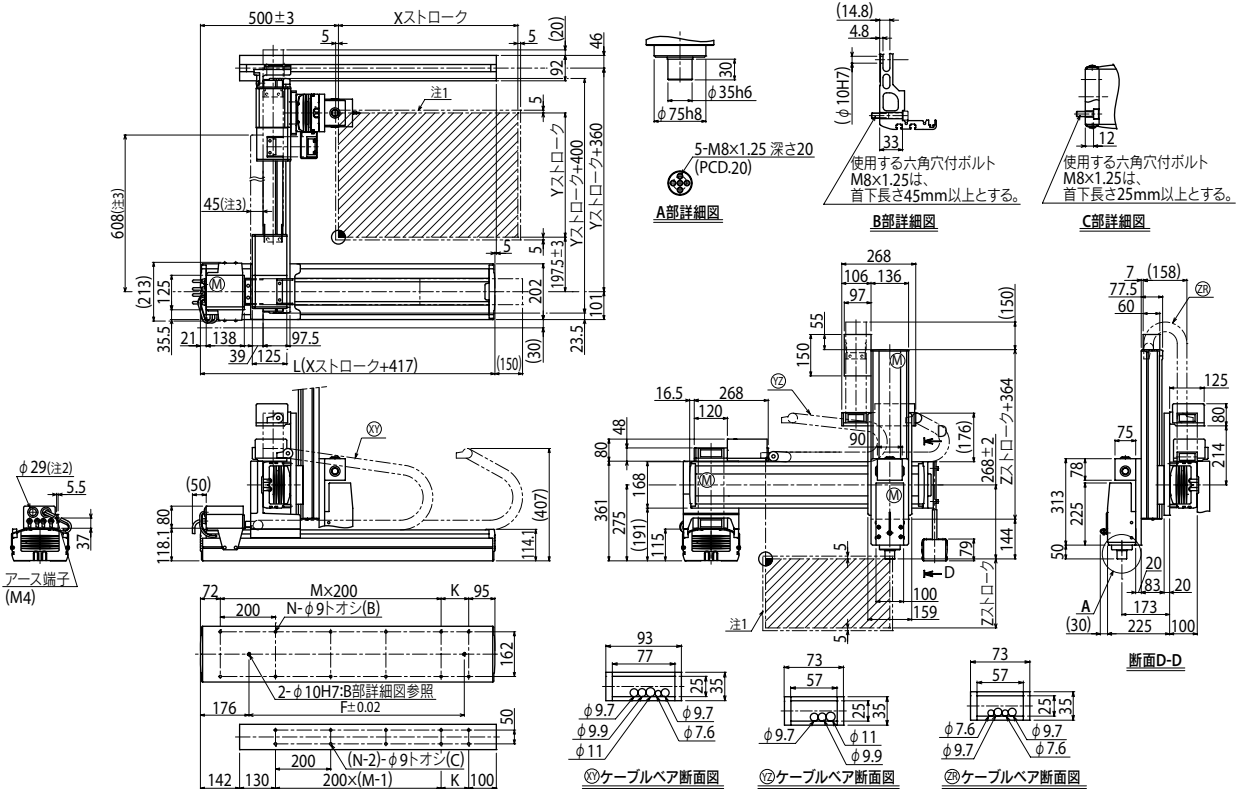
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1050	250~550
	20

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポインントレース/リモートコマンド/オンライン命令

HXYx 4軸/ZRH G1

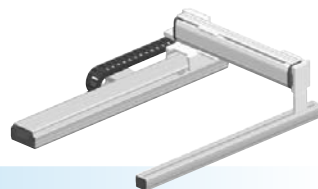


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
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%		

※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。
 ※2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
 ※3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750mm以上の取付けとなります。)

※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。

HXYLx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

注文型式

HXYLx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
G1			115~205cm	25~105cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
G2					
G3					
G4					

RCX320-2

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	アプ ン 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

RCX222HP

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20N	F17
モータ出力 AC	400 W	400 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	1150~2050 mm	250~1050 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. Y軸のストロークが850mm以上するとき、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。

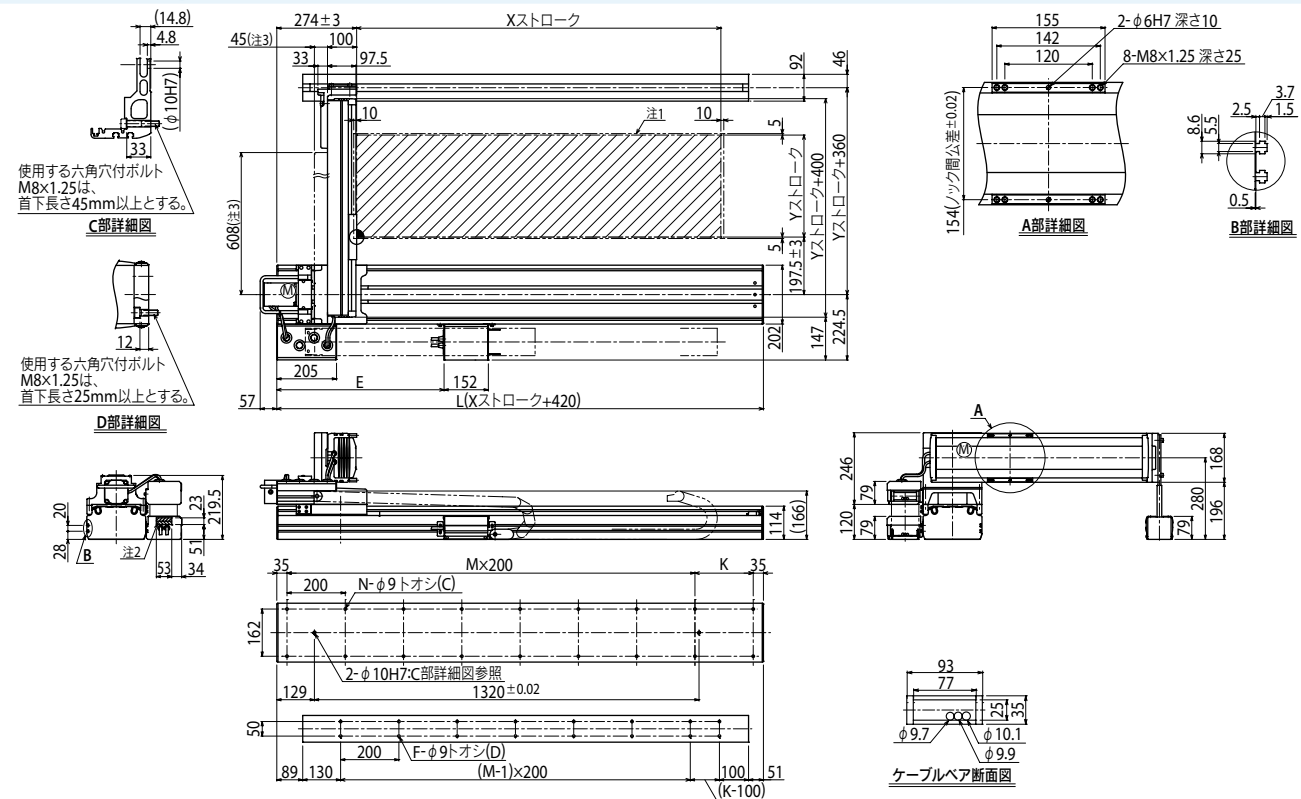
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~1050	50

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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

HXYLx 2軸 G1



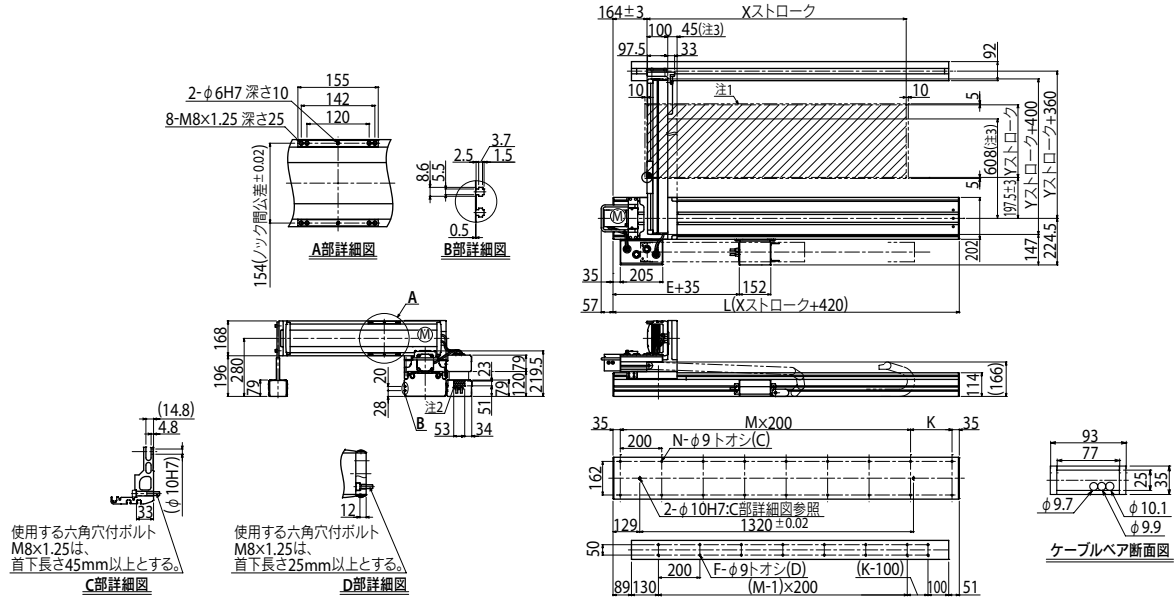
Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	Y軸		1200		960		840		720	
速度設定			-		80%		70%		60%	

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。)

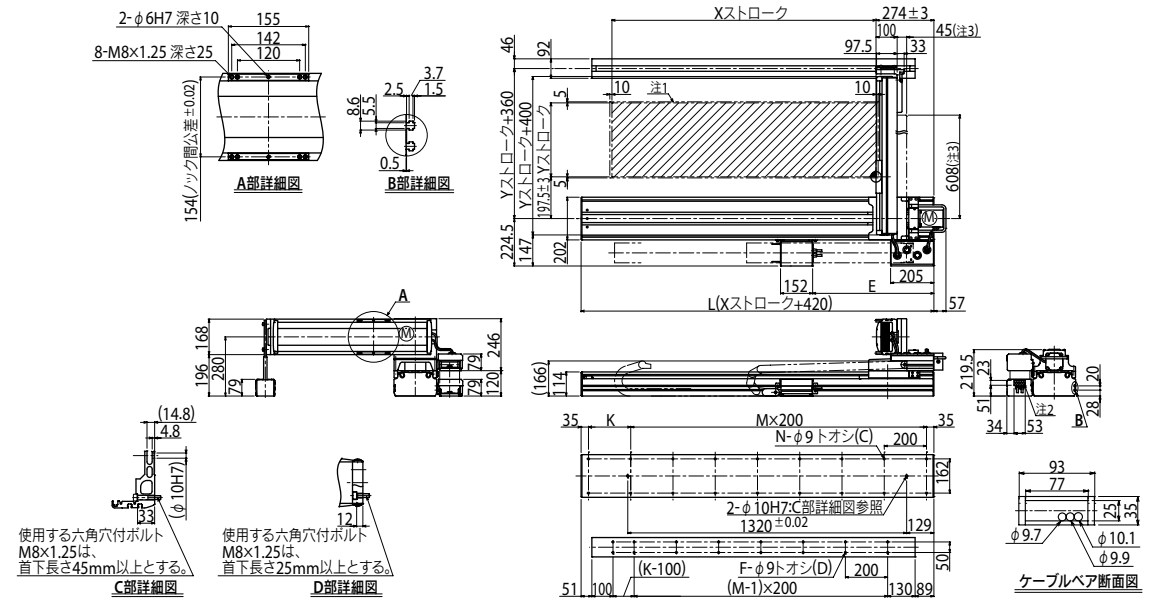
注4. Y軸のストロークが850mm以上するとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

面交型開口ロボット
YA
ロボットタイプモデル
LCM
単軸ロボット
CX
単軸ロボット
Robonity
単軸ロボット
TRANSERO
単軸ロボット
FLIP-X
単軸ロボット
PHASER
単軸ロボット
XY-X
面交型ロボット
YK-X
スチールロボット
YP-X
ヒューマンアシスタンス
CLEAN
クリーン
CONTROLLER
コントローラ
INFORMATION
各種情報
マニュアル
メンテナンス
ケーブル
XZタイプ

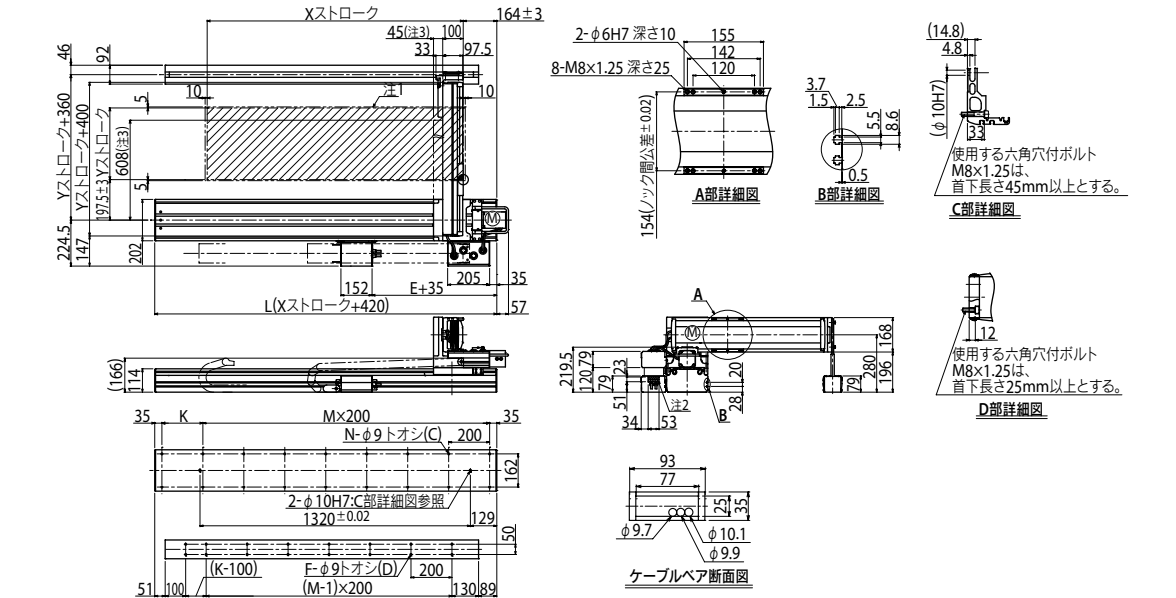
HXYLx 2軸 G2



HXYLx 2軸 G3



HXYLx 2軸 G4



SXYx 2軸

●ムービングアームタイプ ●自立ケーブル



注文型式

SXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク ^{※1}	Y軸ストローク ^{※1}	ケーブル長
M1			15~85cm	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
M3					

RCX320-2

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	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。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 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750mm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。

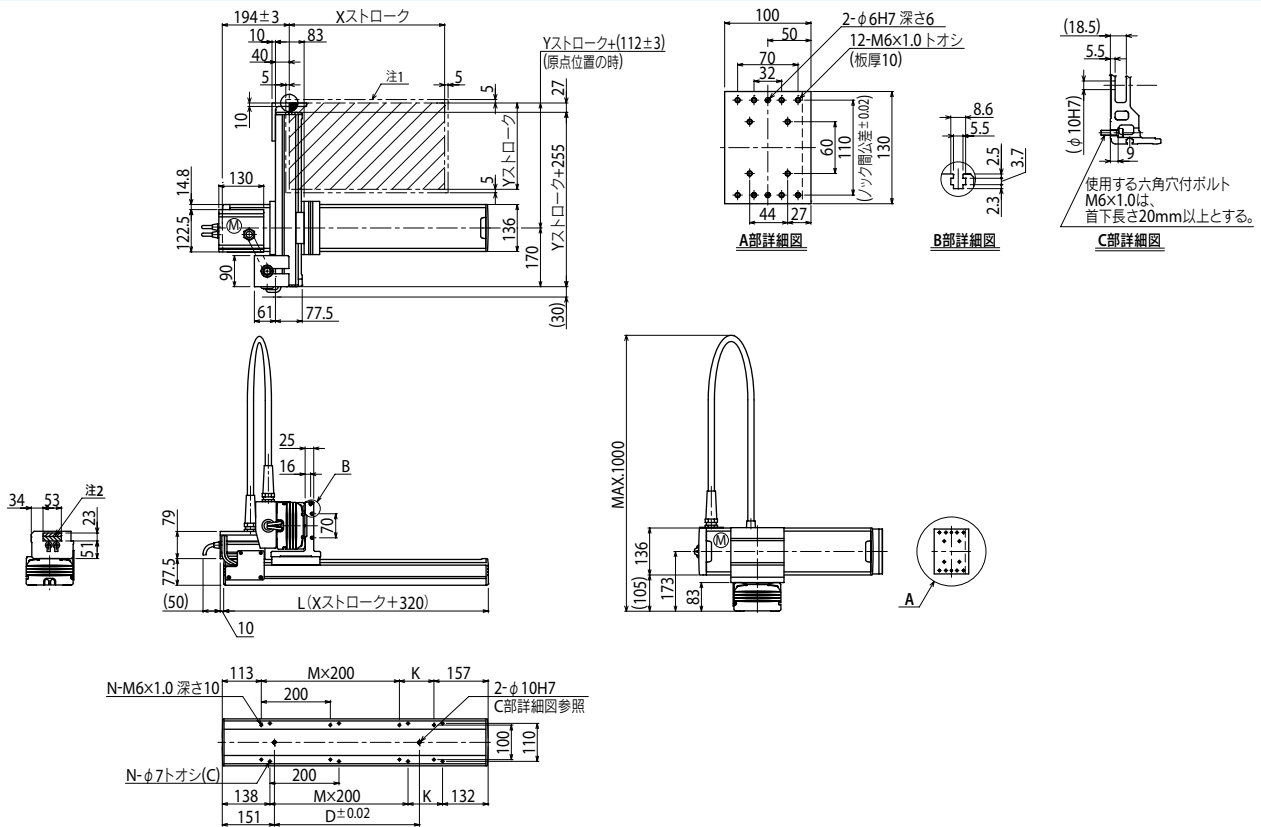
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150	15
250	14
350	13

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

SXYx 2軸 M1



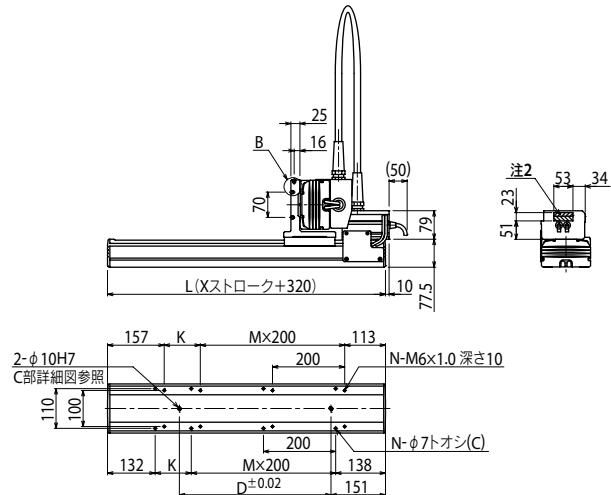
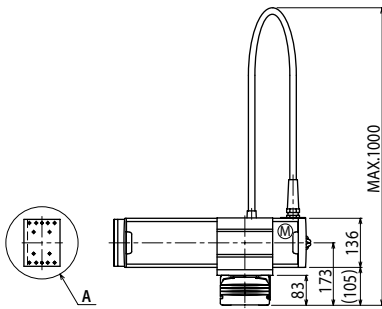
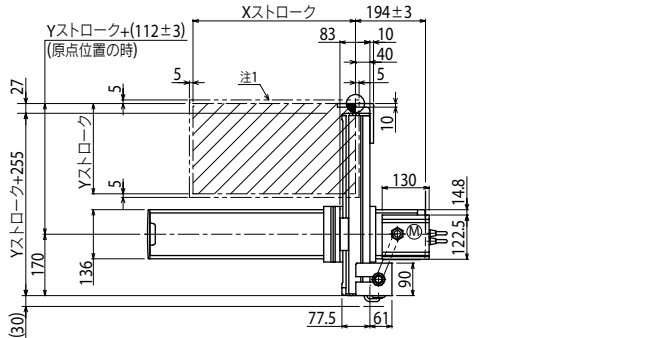
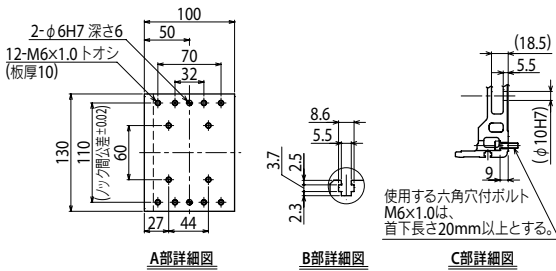
Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※4}	X軸		1200		960		780	
速度設定			-		80%		65%	

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 2軸 M3



Xストローク ^{注3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{注3}	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{注4} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
	速度設定		-		80%		65%	

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm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。

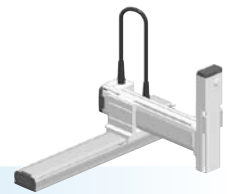
SXYx

3軸/ZF

●ムービングアームタイプ

●自立ケーブル

●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)



注文型式

SXYx - S - [] - [] - [] - **ZF** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (M1/M3) - X軸^{※1} (15~85cm) - Y軸^{※1} (15~35cm) - ZF軸 - Z軸 (15~35cm) - 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) - アフンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.678

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150~350 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750mm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。

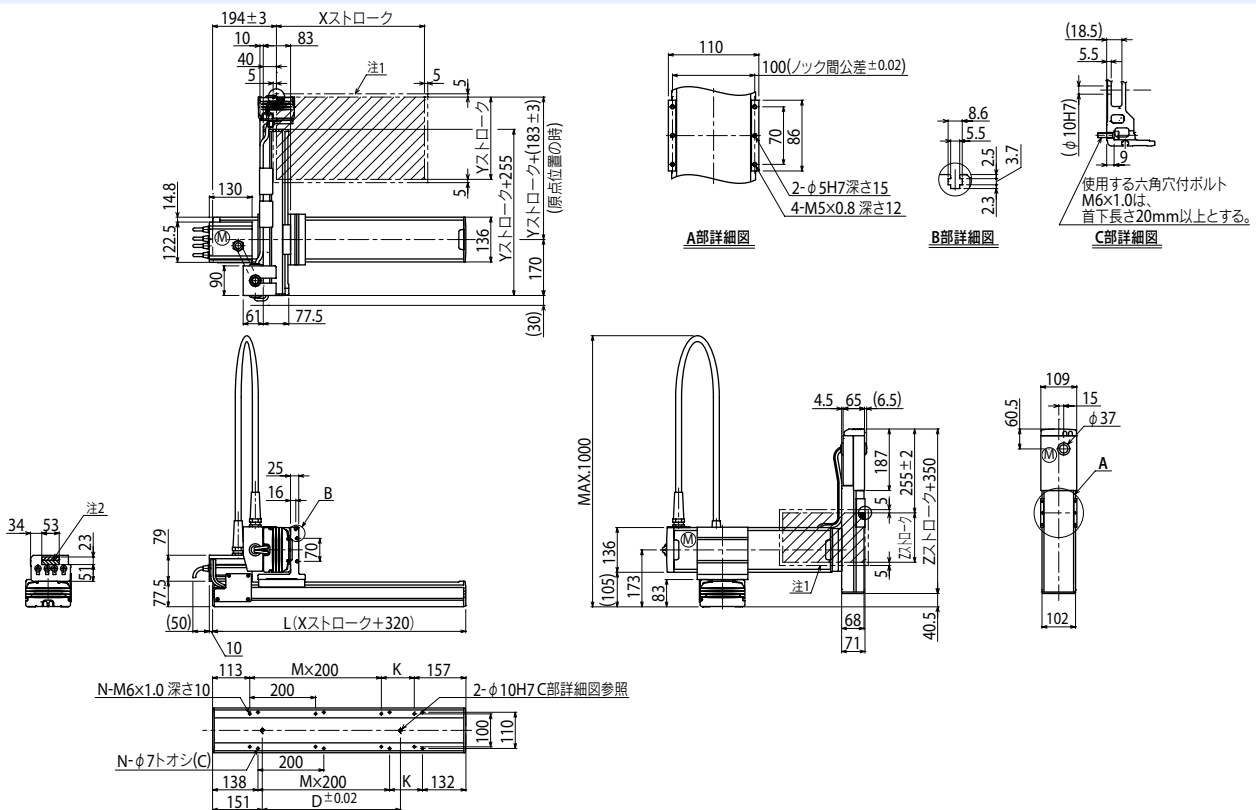
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

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

SXYx 3軸/ZF M1



Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
	L	470	570	670	770	870	970	1070
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12

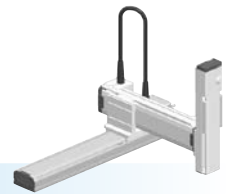
Yストローク ^{※3}	150	250	350
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸	Y軸	Z軸
速度設定	1200	960	780
	—	80%	65%

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm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。



注文型式

SXYx-S - [] - [] - [] - **ZFL20** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体: M1, M3
 ケーブル: M1, M3
 組合せ: M1, M3
 X軸^{※1}: 15~85cm
 Y軸^{※1}: 15~35cm
 ZFL軸
 Z軸: 15~35cm
 ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m
 適用コントローラ/制御機能
 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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P678**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150~350 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750mm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。

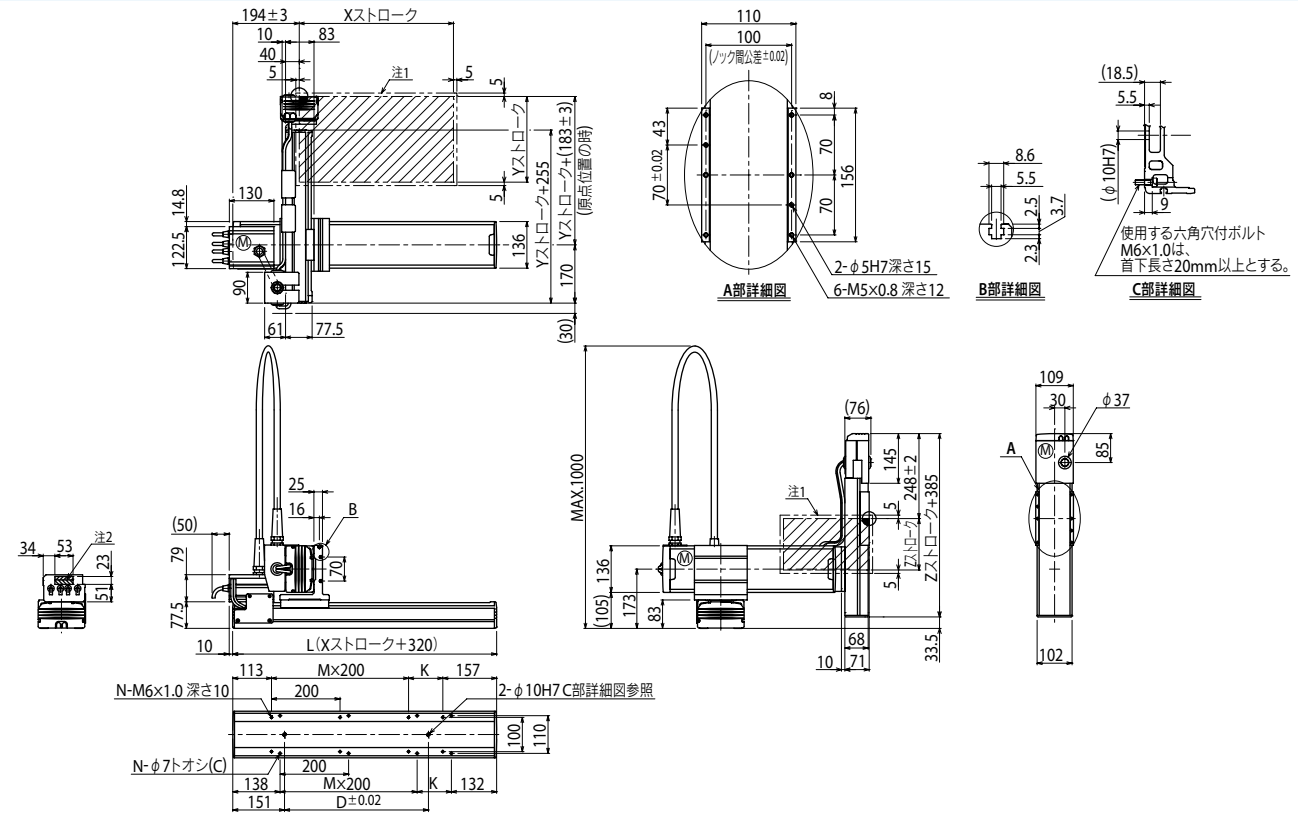
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	8	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

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

SXYx 3軸/ZFL20 (M1)



Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
A	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定	-		-		80%		65%	

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
- 注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。
- 注4. X軸ストロークが750mm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。

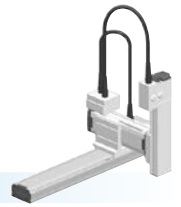
SXYx

3軸/ZFH

●ムービングアームタイプ

●自立ケーブル

●Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



■注文型式

SXYx - S - [] - [] - [] - **ZFH** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (M1, M3) - X軸^{※1} (15~85cm) - Y軸^{※1} (15~35cm) - ZFH軸 - Z軸 (15~35cm) - 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) - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.678

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150~350 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750mm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。

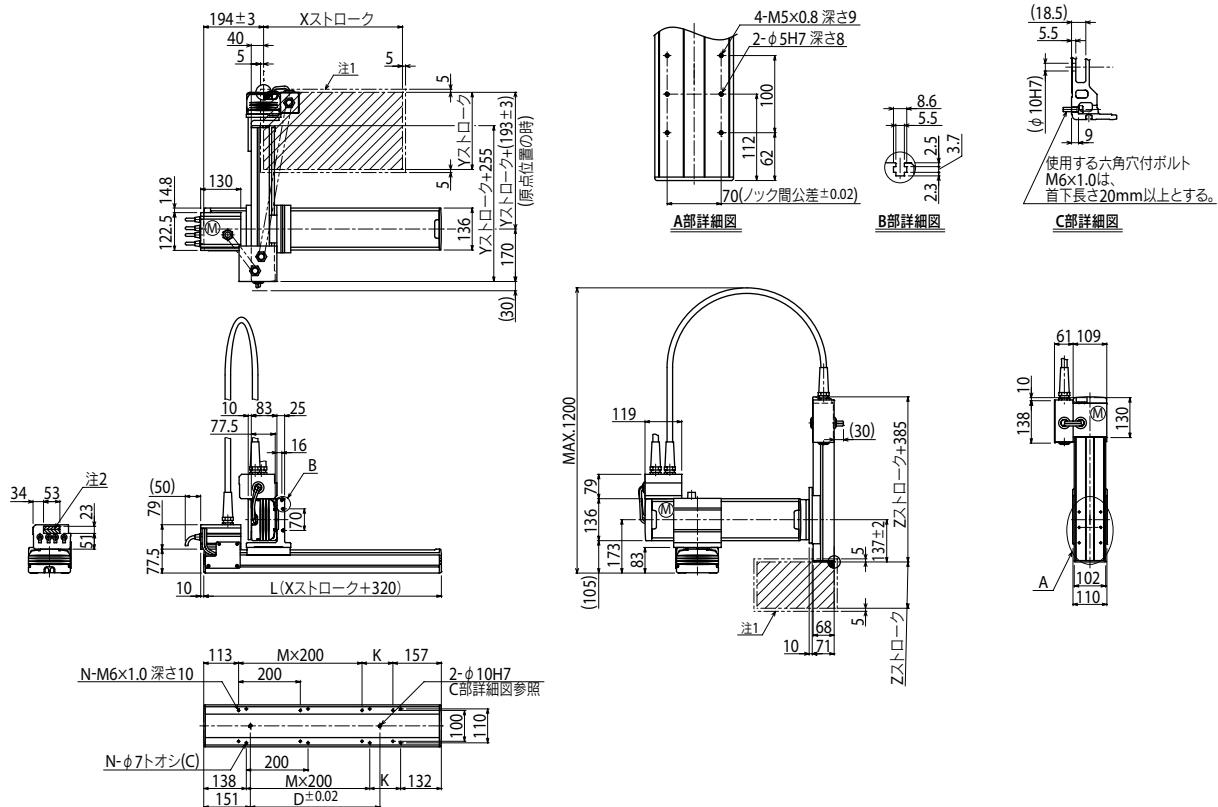
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	9	8	7
250	8	7	6
350	7	6	5

■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

SXYx 3軸/ZFH (M1)



Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸	1200		960		780		
速度設定		-		80%		65%		

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm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。

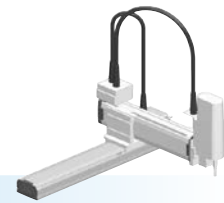
SXYx

3軸/3S

●ムービングアームタイプ

●自立ケーブル

●Z軸シャフト上下タイプ



■注文型式

SXYx-S - [] - [] - [] - [] - **15** - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 ^{※1}	Y軸 ^{※1}	ZR軸	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)	アプ ン バッテリ
M1 M3		M1 M3	15~85cm	15~35cm	ZS12 ZS6		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

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—	
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	
繰返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ12	
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 mm	150 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750mm以上の場合、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。

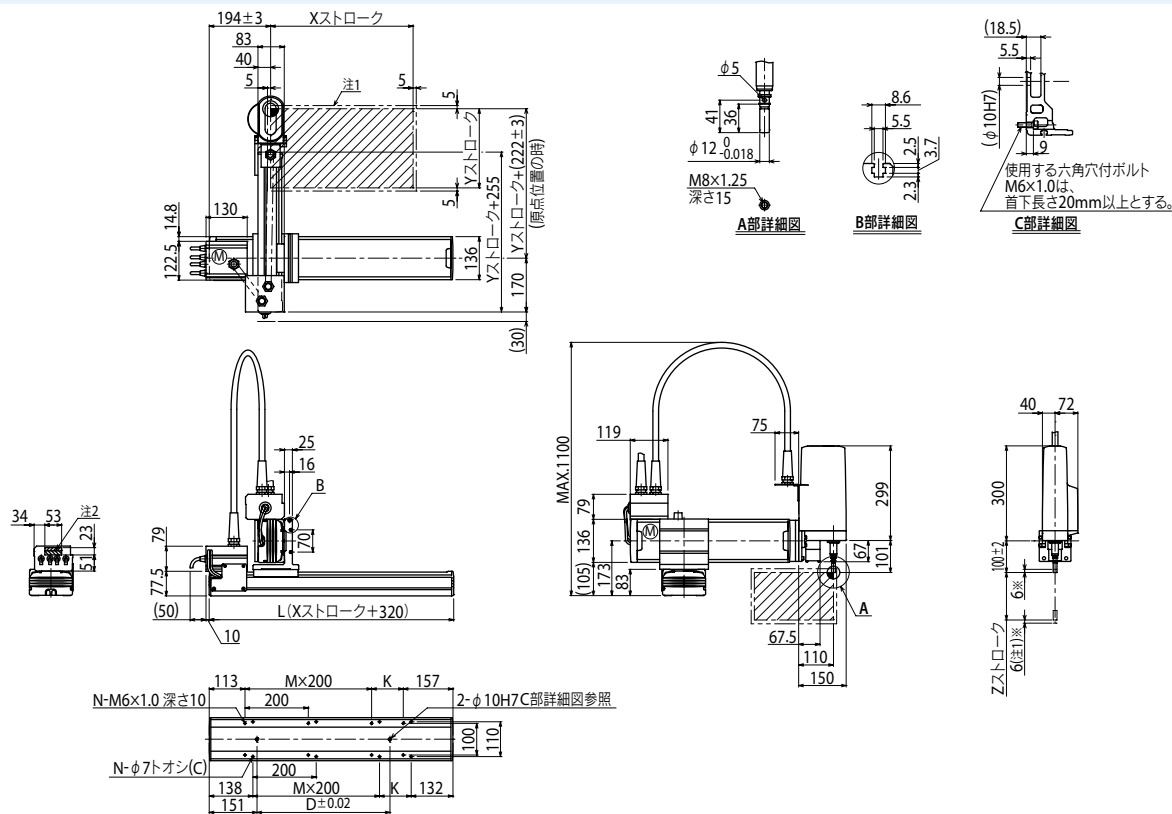
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~350	3	5

■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

SXYx 3軸/ZS (M1)



Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350					
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定			—		80%		65%	

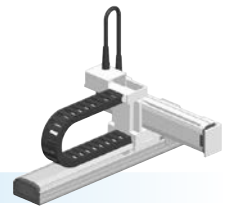
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm以上の場合、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。

MXYx 2軸

●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア



注文型式

MXYx-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
		M1 M3	25~125cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

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	アプソ 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。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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H
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	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 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。

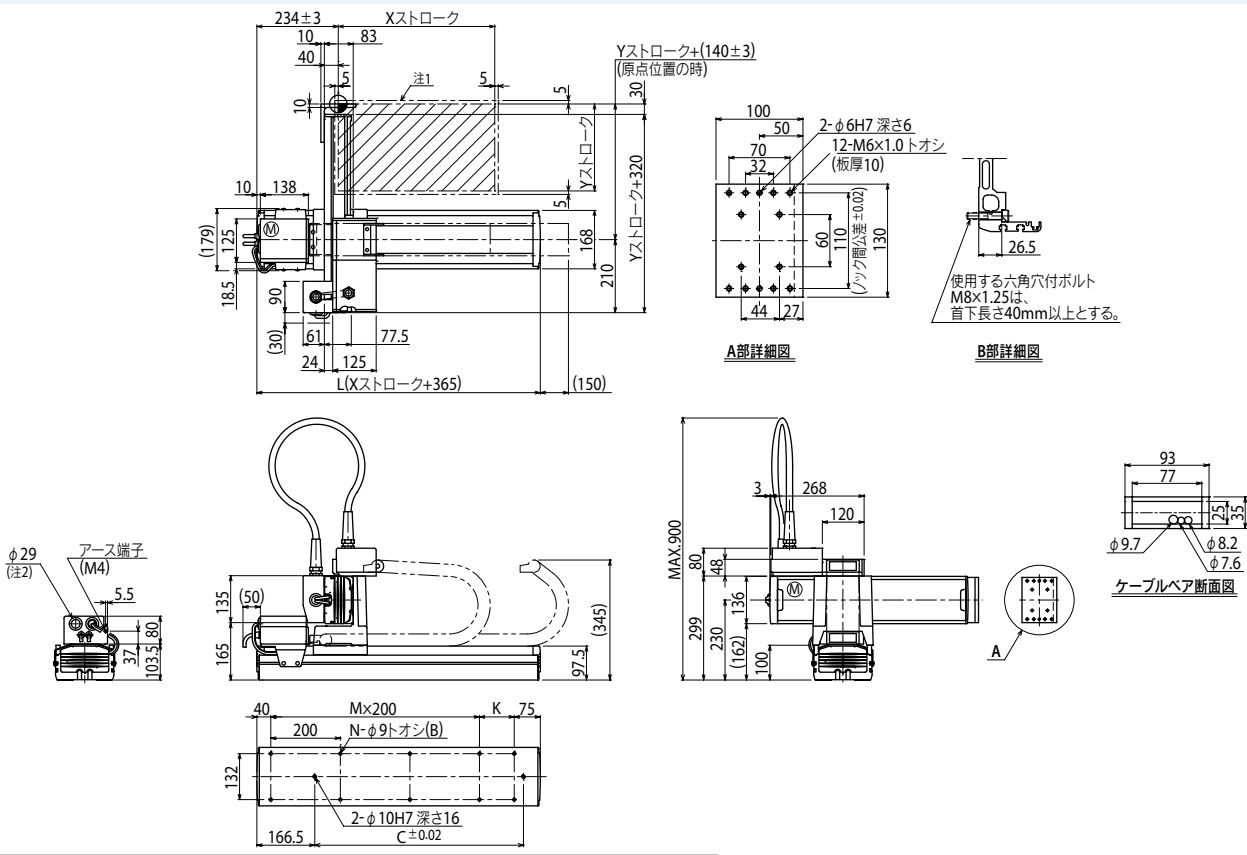
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150~550	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/ポイントトレース/
RCX222-R	リモートコマンド/オンライン命令

MXYx 2軸 M1

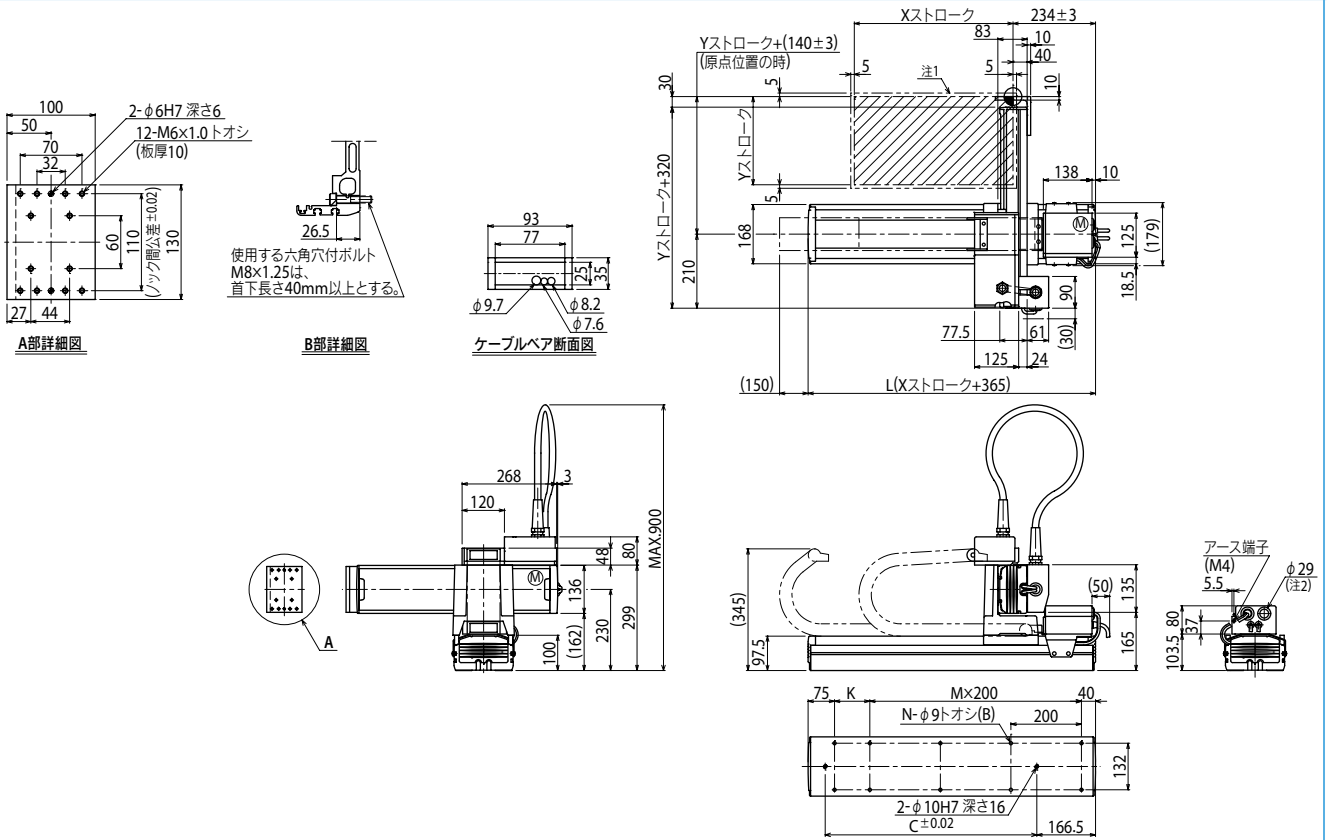


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250			
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615			
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100			
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18			
Yストローク	150	250	350	450	550									
ストローク別最高速度 ^{※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。

垂直多関節ロボット
YA
ユニコンバータモーター
LCM
単純ロボット
CX
モーダリス機構
Robotity
小型単純ロボット
TRANSERO
単純ロボット
FLIP-X
ユニコンバータロボット
PHASER
直交ロボット
XY-X
スカラロボット
YK-X
ヒック&コリンズ
YP-X
クリーン
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種機構
INFORMATION
アーム
アーム
アーム
アーム
アーム
アーム

MXyX 2軸 M3



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
D	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						

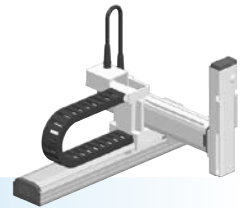
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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。

ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸					960	840	720	600	480
速度設定		1200				80%	70%	60%	50%	40%

MXYx 3軸/ZFL20/10

●ムービングアームタイプ ●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

MXYx-C [] [] [] [] [] [] [] [] **RCX340-3** [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZFL軸	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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプバッテリー
M1	M3	M1	25~125cm	15~55cm	ZFL20	15~35cm	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: ZFL20	Z軸: ZFL10
軸構成 ^{*1}	F17	F14H	F10H-BK	
モータ出力 AC	400 W	200 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φ15	
ボールネジリード ^{*3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{*4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm	
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ZFから、より剛性を高めたZFLに変更しました。ZF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。

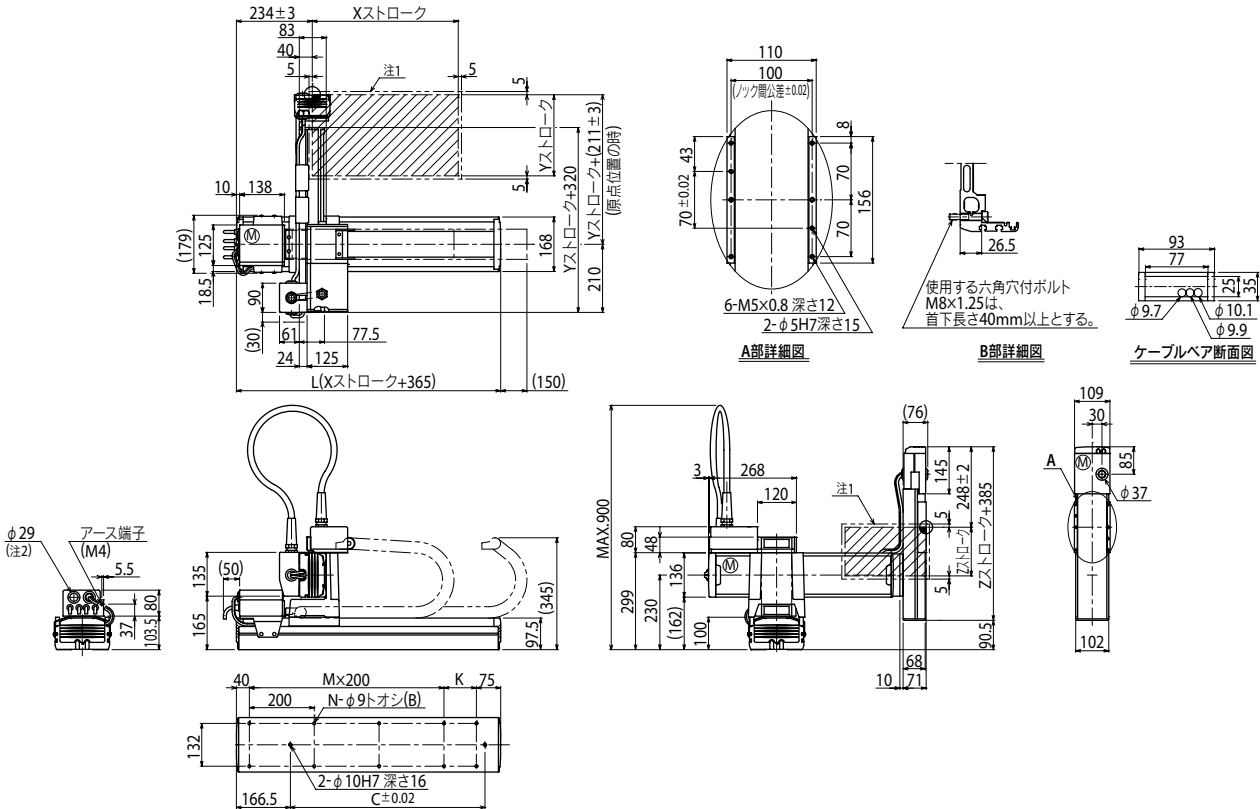
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
	150	250	350	150	250	350
150~550	8	8	8	12	11	10

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

MXYx 3軸/ZFL20/10 M1



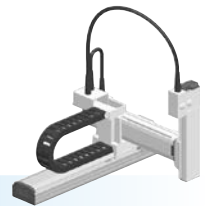
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550						
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※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。

MXYx 3軸/ZFH

● ムービングアームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)



注文型式

MXYx - C - **ZFH** - **RCX340-3**

ロボット本体 - ケーブル 組合せ M1 M3
 X軸 25~125cm
 Y軸 15~55cm
 ZFH軸
 Z軸 15~35cm
 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)
 アップバッテリー

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
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	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
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 mm	150~350 mm
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ZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZF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。

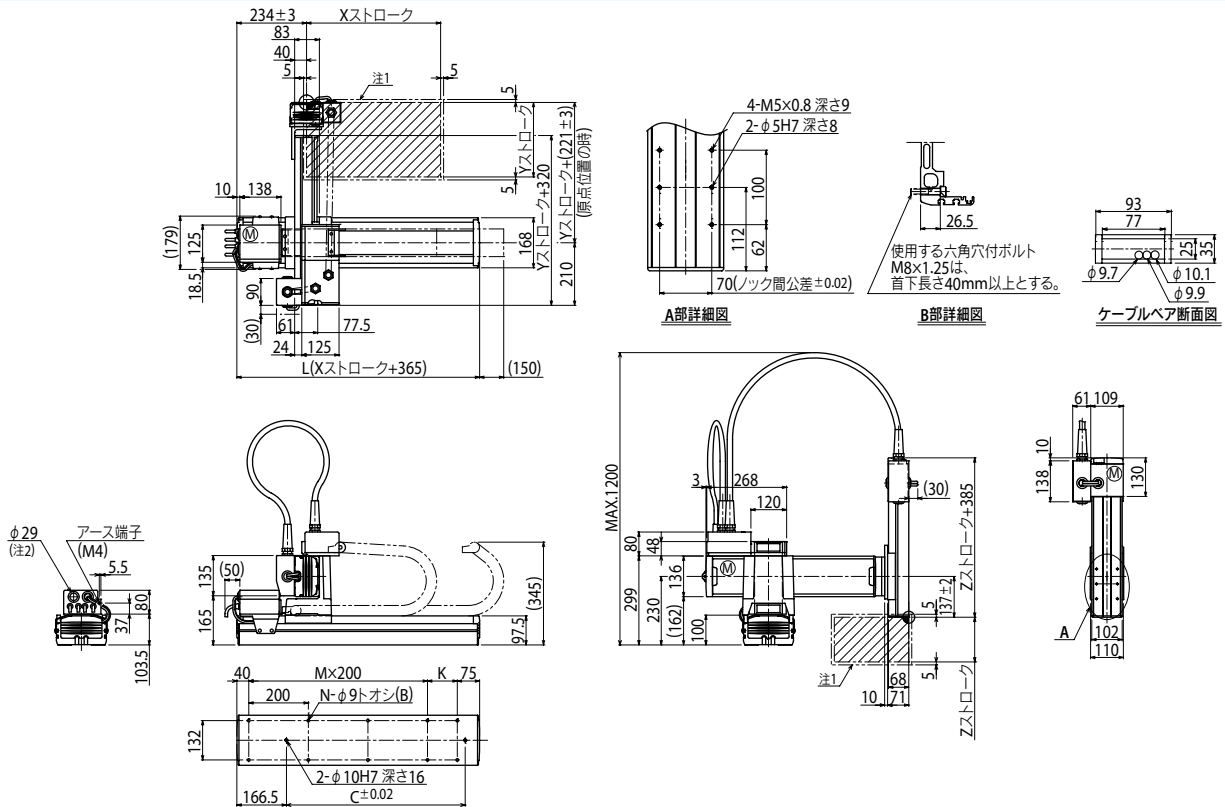
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150~550	12	11	10

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

MXYx 3軸/ZFH M1



Xストローク ^{※3}	Y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	
D	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 ^{※3}	150	250	350	450	550							
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		速度設定									
			1200	960	840	720	600	480				

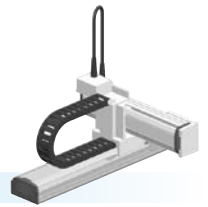
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. YストロークとZストロークの合計は800mm以下にしてください。

注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。

HXYx 2軸

●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア



注文型式

HXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長
		M1 M3	25~125cm	25~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

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	アプ ン 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

RCX222HP

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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20	F17
モータ出力 AC	600 W	400 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φ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 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。

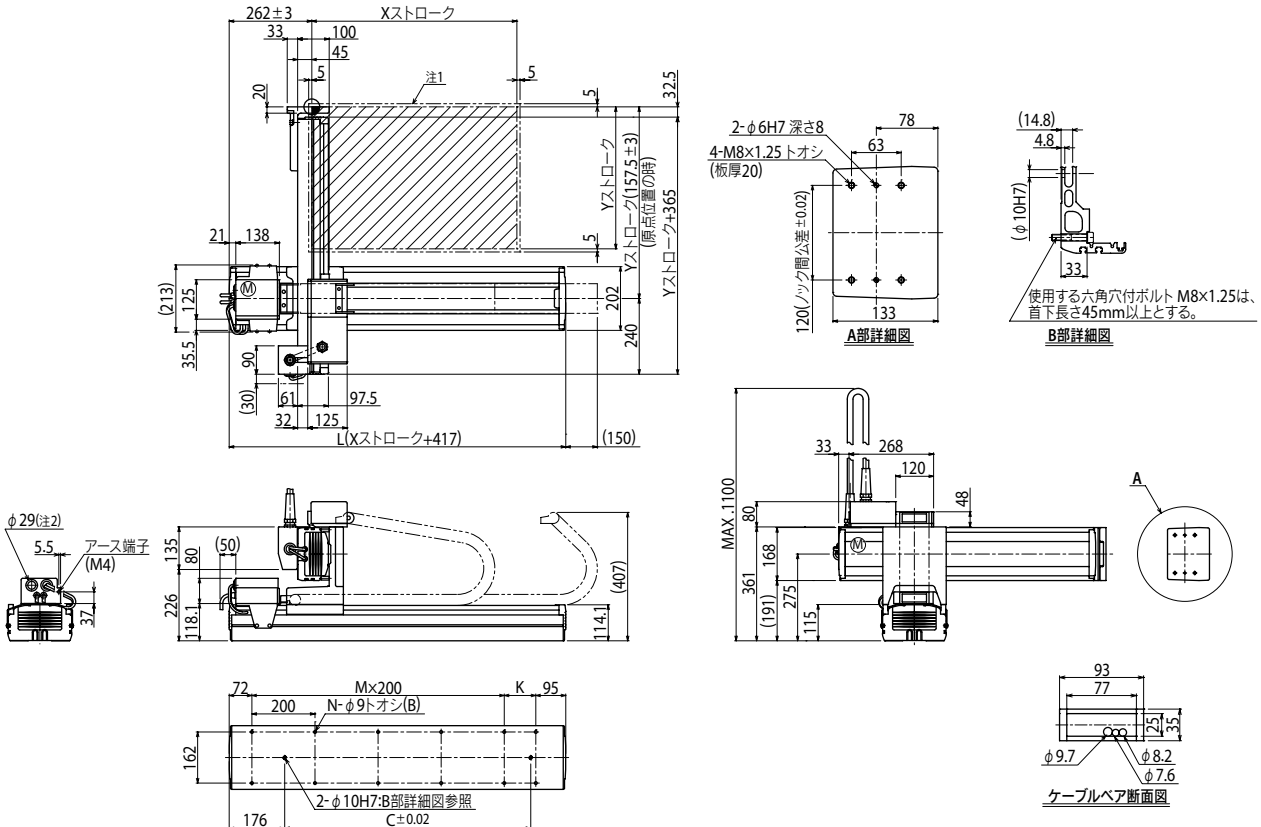
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~650	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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 M1

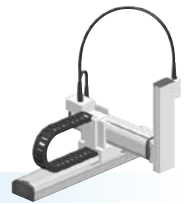


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{※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。

HXYx 3軸/ZH

●ムービングアームタイプ ●ケーブルベア ●Z軸テーブル固定:ベース移動タイプ(200W)



注文型式

HXYx-C - [] - [] - **ZH** - [] - [] - **RCX340-3** - [] - [] - [] - [] - [] - []

ロボット本体 ケーブル 組合せ M1 25~125cm X軸 25~65cm Y軸 ZF軸 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

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
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±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 ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 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。

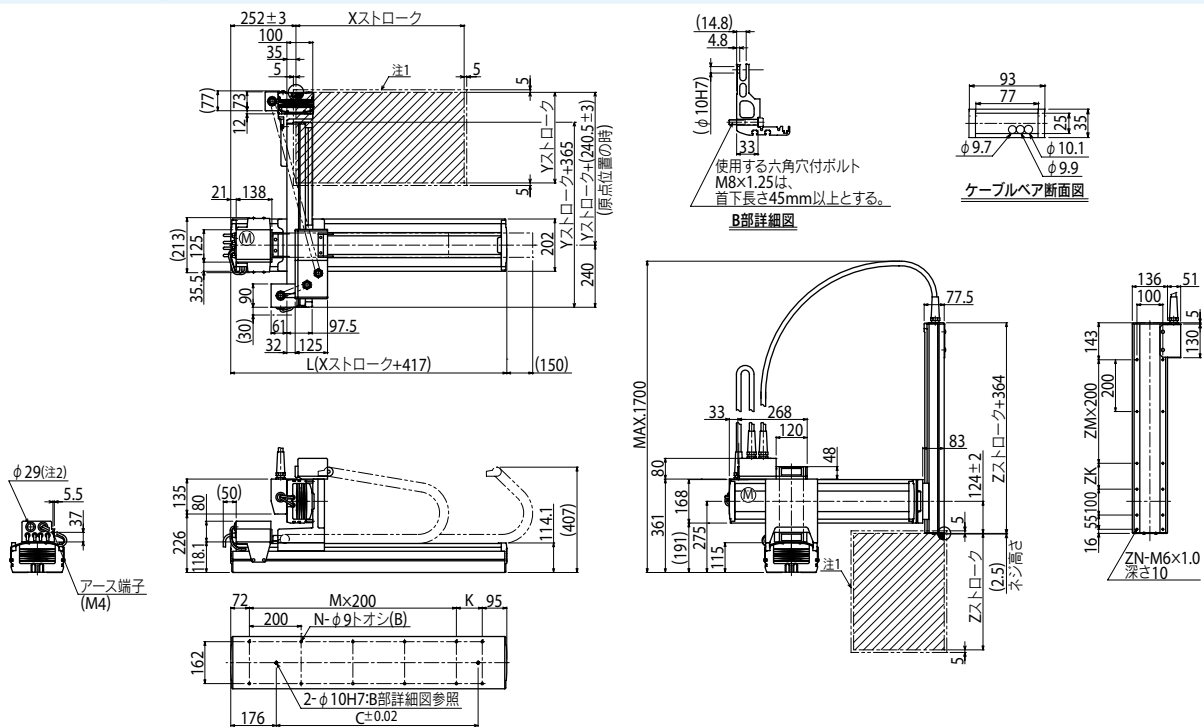
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	250	350	450	550	650
250	18	18	18	18	18
350	18	18	18	18	18
450	18	18	18	18	18
550	18	17	16	15	15
650	18	17	16	15	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/ZH M1



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
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	250	350	450	550	650						
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 ^{※3} (mm/sec)	X軸		Y軸		Z軸						
速度設定	1200		960		840		720 600 480				

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。

垂直多関節ロボット YA	リニアモーターモジュール LCM	単軸ロボット GX	モータレス駆動 Robonity	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピック&スティック YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	---------------------	--------------	---------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	-------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

SXYx 2軸



- ボールタイプ
- 自立ケーブル

注文型式

SXYx - S - P1

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク ^{※1} 15~85cm	Y軸ストローク ^{※1} 15~55cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------

RCX320-2

適用コントローラ/ 制御軸数	安全規格	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。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14-BK
モータ出力 AC	200 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~550 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750mm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。

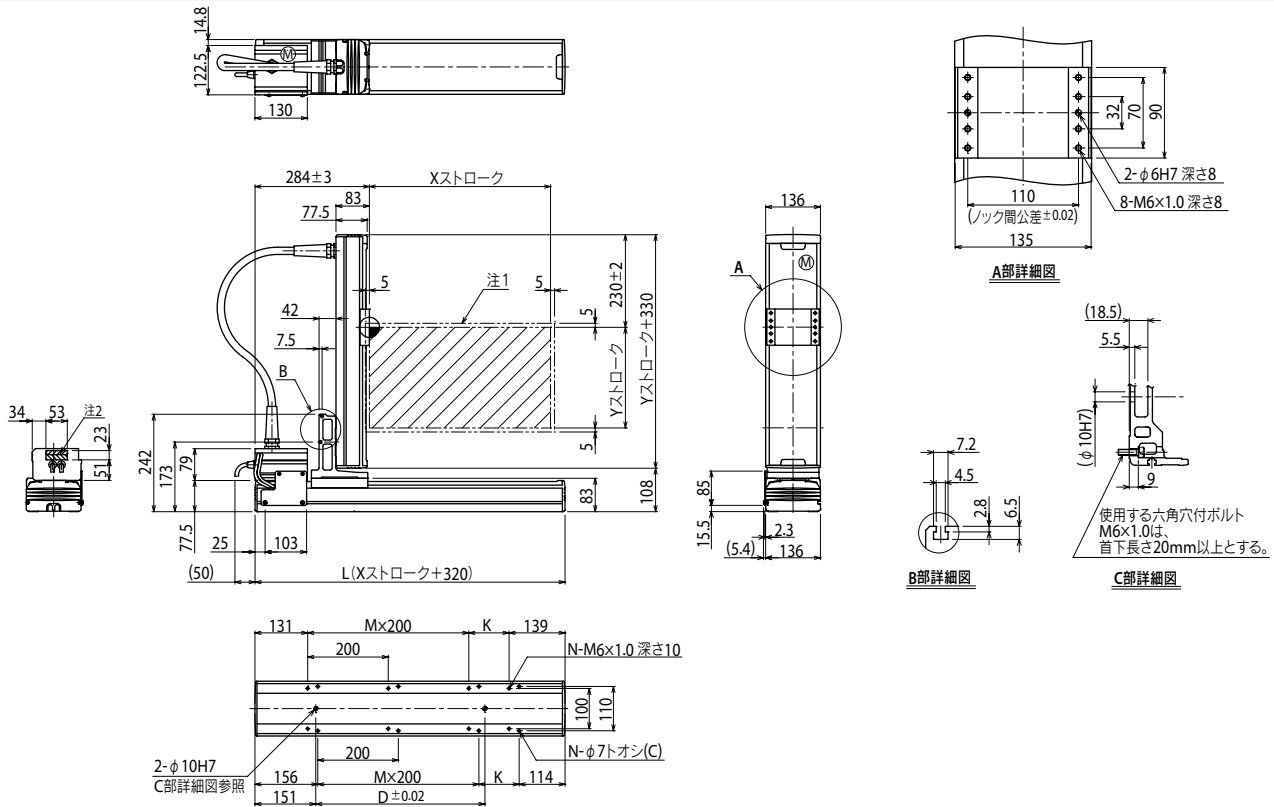
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150~550	8

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

SXYx 2軸 P1



Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350	450	550			
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200			960		780
速度設定			-			80%		65%

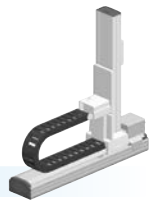
- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
- 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが750mm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。

MXYx 2軸

● ボールタイプ ● ケーブルベア



■ 注文型式

MXYx - C - P2

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 15~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	---------------------	--------------------	--------------------------------------

RCX320-2

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	アプ ン 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

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	Y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	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~650 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。

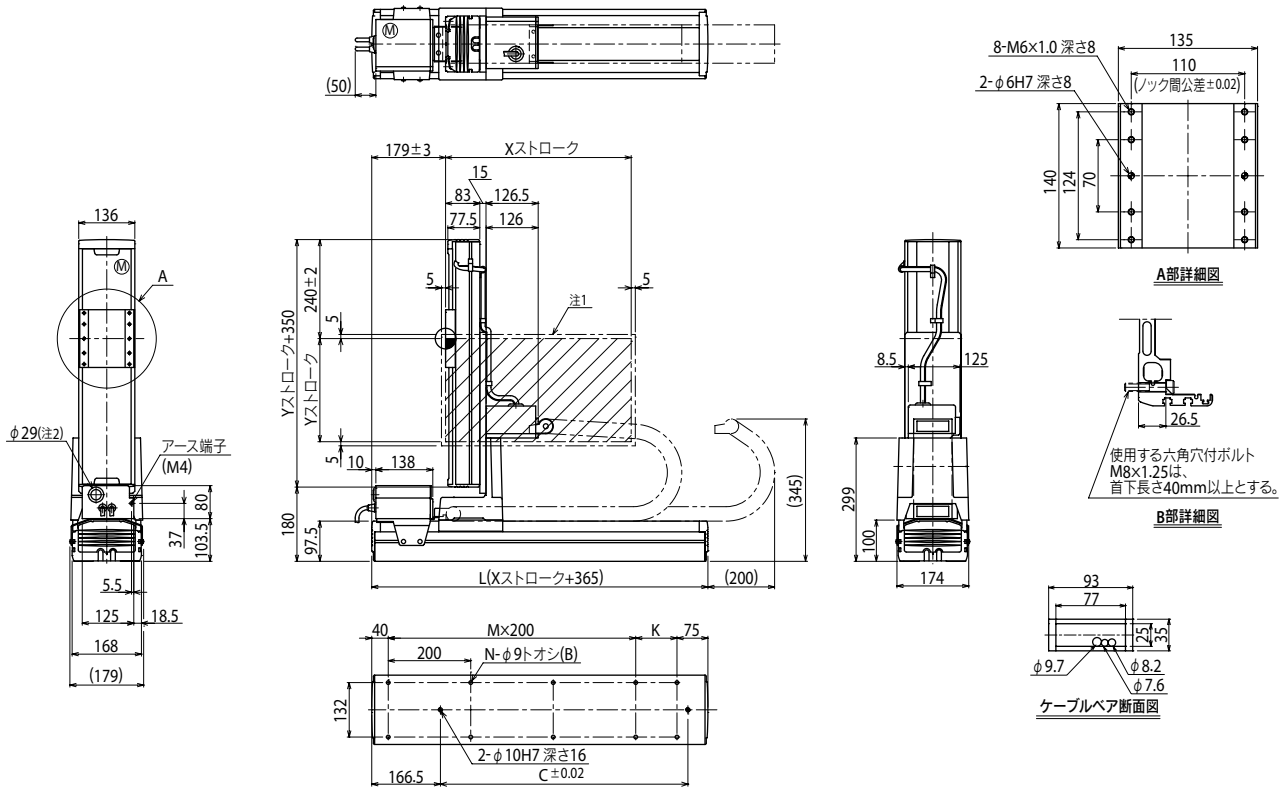
■ 最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
150~650	20

■ 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

MXYx 2軸 P2



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						
ストローク別最高速度※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。

MXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル



注文型式

MXYx - S - P1 [] [] [] **RCX320-2** [] **R** [] [] [] [] [] []

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸ストローク^{※1} Y軸ストローク^{※1} 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 (OP.A) オプションB (OP.B) ビジョンシステム アフソバッテリー

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。RCX320 ▶ P.660

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

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	Y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	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~950 mm	150~650 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。

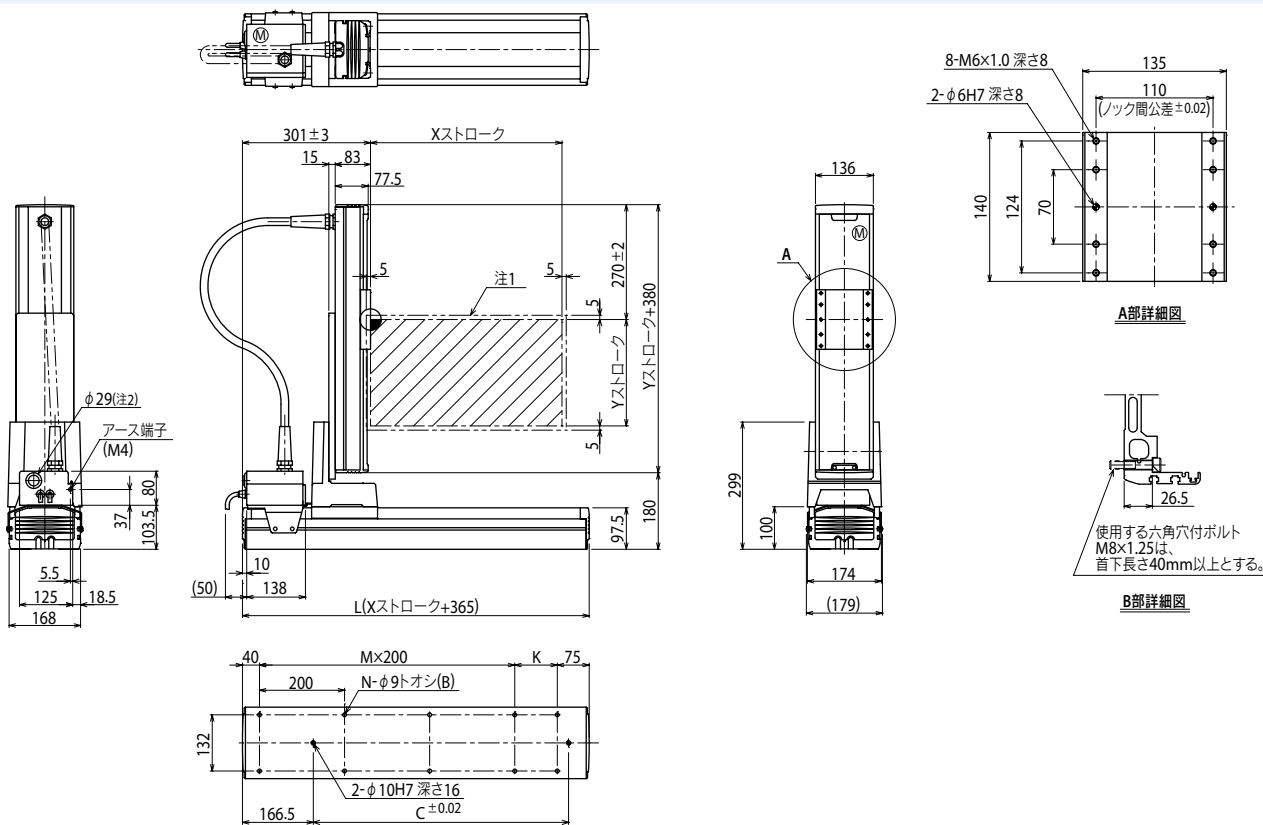
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸 (kg)
150~650	20

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

MXYx 2軸 P1



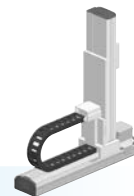
Xストローク ^{※3}	250	350	450	550	650	750	850	950
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315
K	100	200	100	200	100	200	100	200
C	240	420	600	600	780	780	960	960
M	2	2	3	3	4	4	5	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14
Yストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 ^{※4} X軸			1200		960		840	
速度設定			-		80%		70%	

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ストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注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。

HXYx 2軸



● ボールタイプ ● ケーブルペア

注文型式

HXYx - C - P2 **RCX320-2** **R**

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25~125cm	Y軸ストローク 25~105cm	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	アプ ン 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

RCX222HP **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	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20	F20-BK
モータ出力 AC	600 W	600 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φ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	250~1050 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。

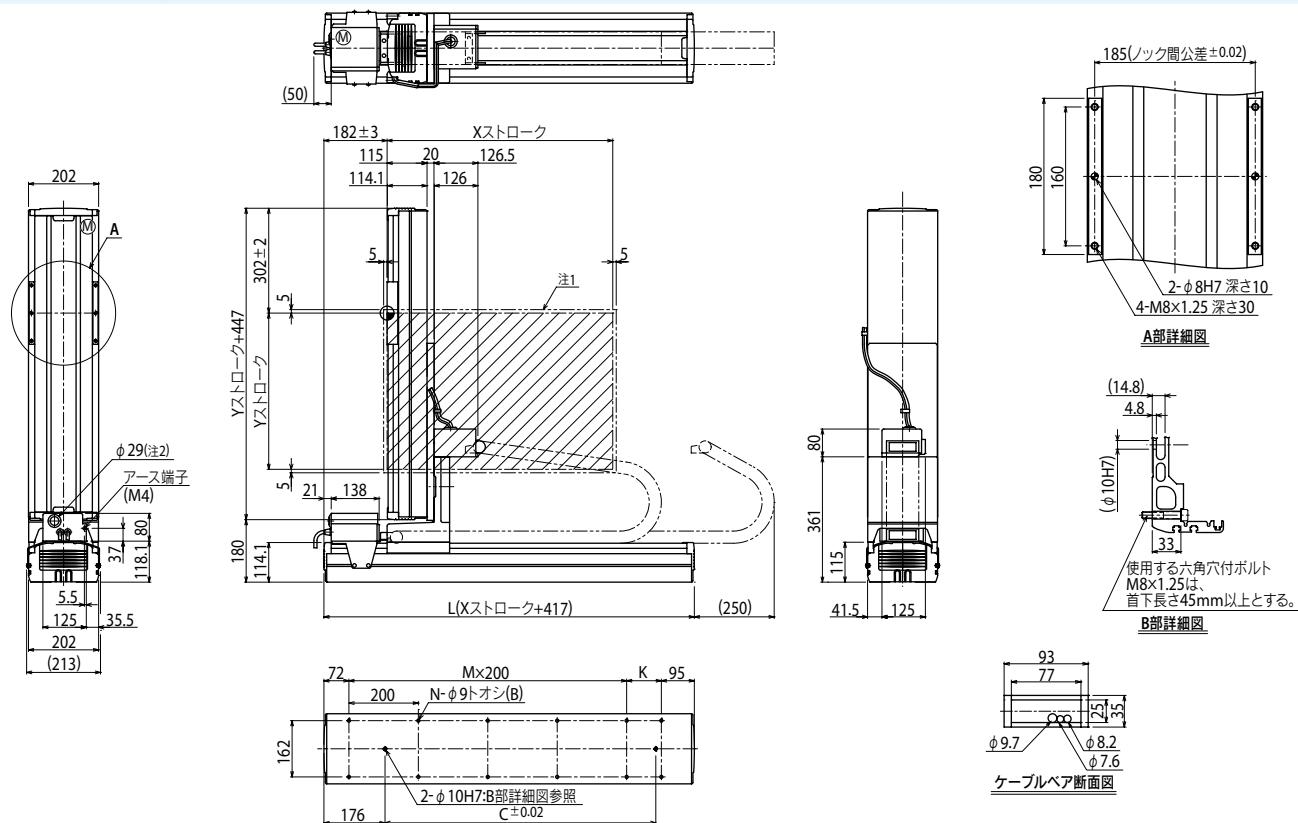
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250~1050	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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 P2



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
C	420	420	600	600	780	708	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		
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		840	720	600	480	
	Y軸		600		480		420	360			
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、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。

HXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル



注文型式

HXYx-S-P1

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク ^{※1} 25~85cm	Y軸ストローク ^{※1} 25~85cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	----------------------------------	----------------------------------	--------------------------------------

RCX320-2

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	アプ ン バッテリ
-------------------	------	------	-----------------	-----------------	--------------	-----------------

RCX222HP

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX222 ▶ P.670

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	F20	F20-BK
モータ出力 AC	600 W	600 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φ20
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~850 mm	250~850 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。

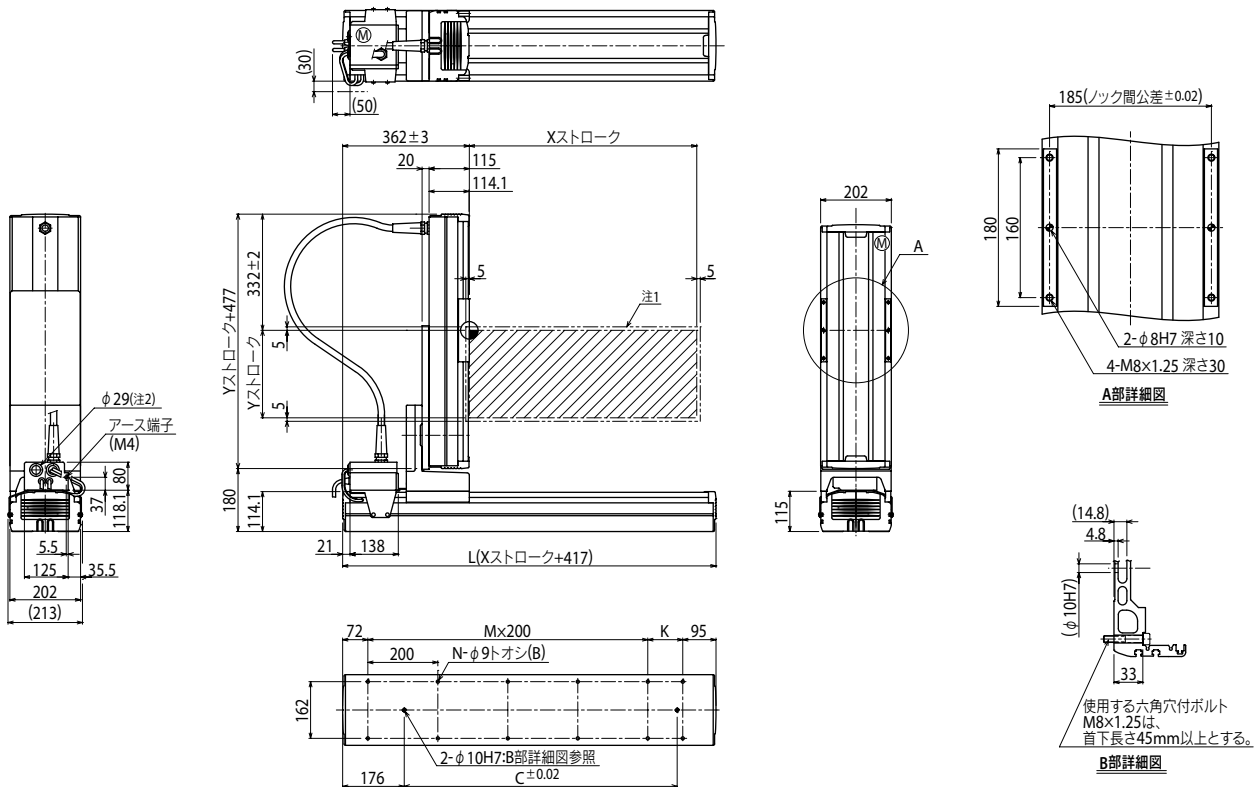
最大可搬質量

Yストローク(mm)	XY2軸
250~850	30

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320-R RCX222HP-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 P1



Xストローク ^{※3}	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク ^{※3}	250	350	450	550	650	750	850
ストローク別最高速度 ^{※4}	X軸		1200		960		
	Y軸		600		480		
速度設定			-		80%		

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ストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

注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。

適用コントローラ

RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670

SXYx 2軸/ZF



- 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(100W)

■ 注文型式

SXYx - C [] [] **ZF** [] []

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 []

F1
F3

15~105cm
15~35cm
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX320-2 [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

適用コントローラ / 制御機能 [] 安全規格 [] オプションA(OPA) [] オプションB(OPB) [] ビジョンシステム [] アップバッテリー []

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

RCX222 [] [] [] [] [] [] [] [] [] []

適用コントローラ [] CE対応 [] 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}	F14	F10-BK
モータ出力 AC	100 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 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750mm以上とき、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。

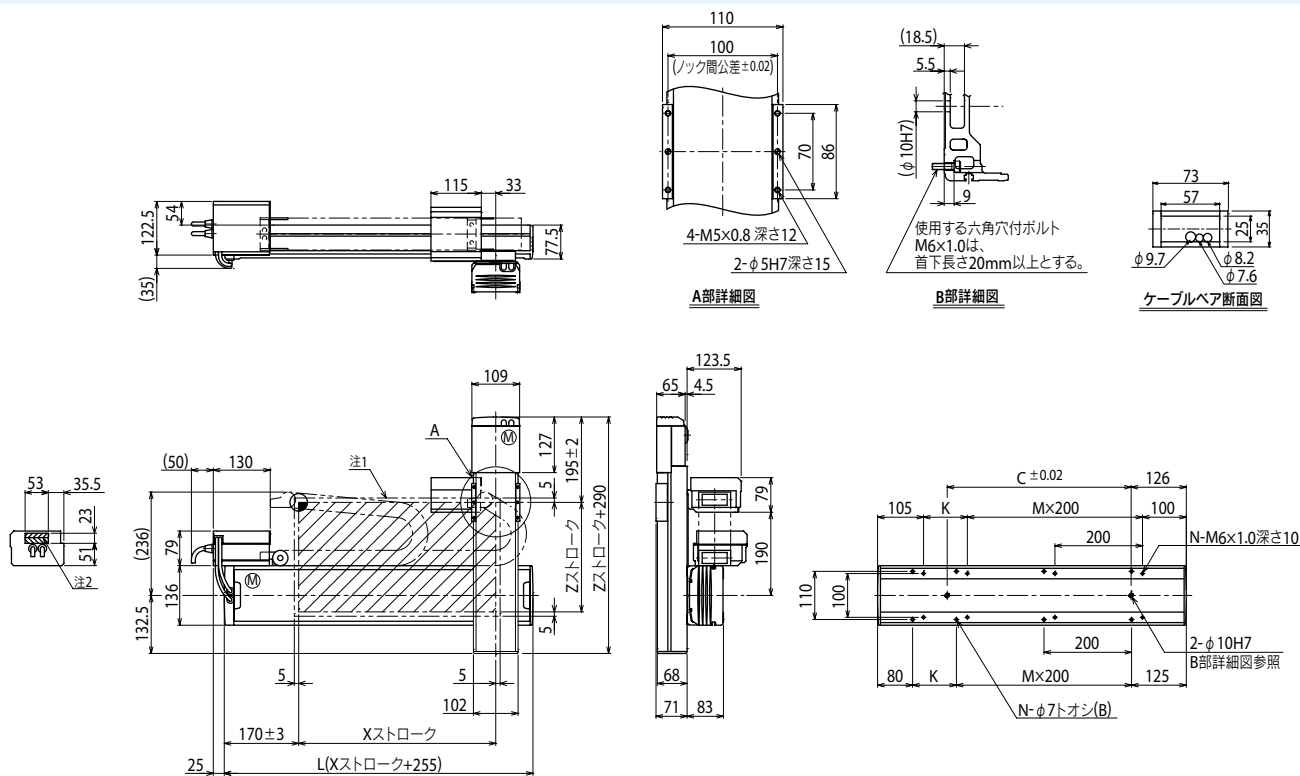
■ 最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Yストローク(mm)
150~1050	150~350
	10

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

SXYx 2軸/ZF (F1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540
	速度設定		-			80%		65%		50%		45%

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
- 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

SXYx 2軸/ZF

● XZタイプ ● 自立ケーブル ● Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)

■ 注文型式

SXYx - S

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZF軸	Z軸ストローク	ケーブル長
		F1	15~85cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
		F3				

RCX320-2

適用コントローラ / 制御機能	安全規格	オプションA(OPA)	オプションB(OPB)	ビジョンシステム	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。RCX320 ▶ P.660

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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}	F14	F10-BK
モータ出力 AC	100 W	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~850 mm	150~350 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750mm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。

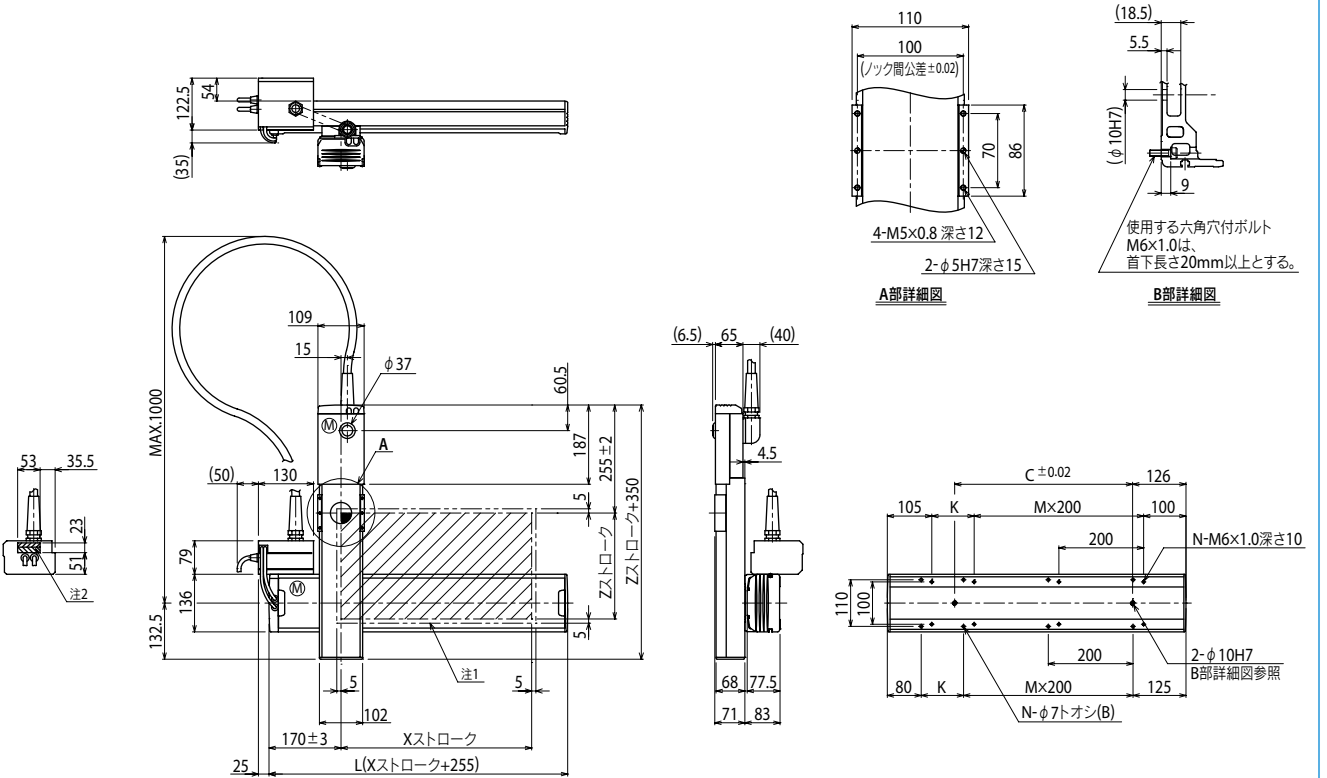
■ 最大可搬質量

(kg)	
Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~850	150~350
	10

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320 RCX222	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

SXYx 2軸/ZF (F1)

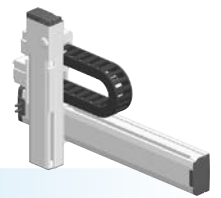


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105
K	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		780	
速度設定			-		80%		65%	

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm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。

SXYx 2軸/ZFL20



● XZタイプ ● ケーブルペア ● Z軸ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)

■ 注文型式

SXYx - C [] [] **ZFL20** [] [] **RCX320-2** [] **R** [] [] [] [] []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸ストローク (15~105cm) - ZR軸 - Z軸ストローク (15~35cm) - 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*1 - オプションA(OPA) - オプションB(OPB) - レジションシステム - アップバッテリー

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

RCX222 [] **R** [] [] [] []

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置*1 - 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**

※1. RCX320はYXH-RU, RCX222はRG2となります。

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成*1	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	100 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*3 (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度*4	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 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750mm以上とき、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。

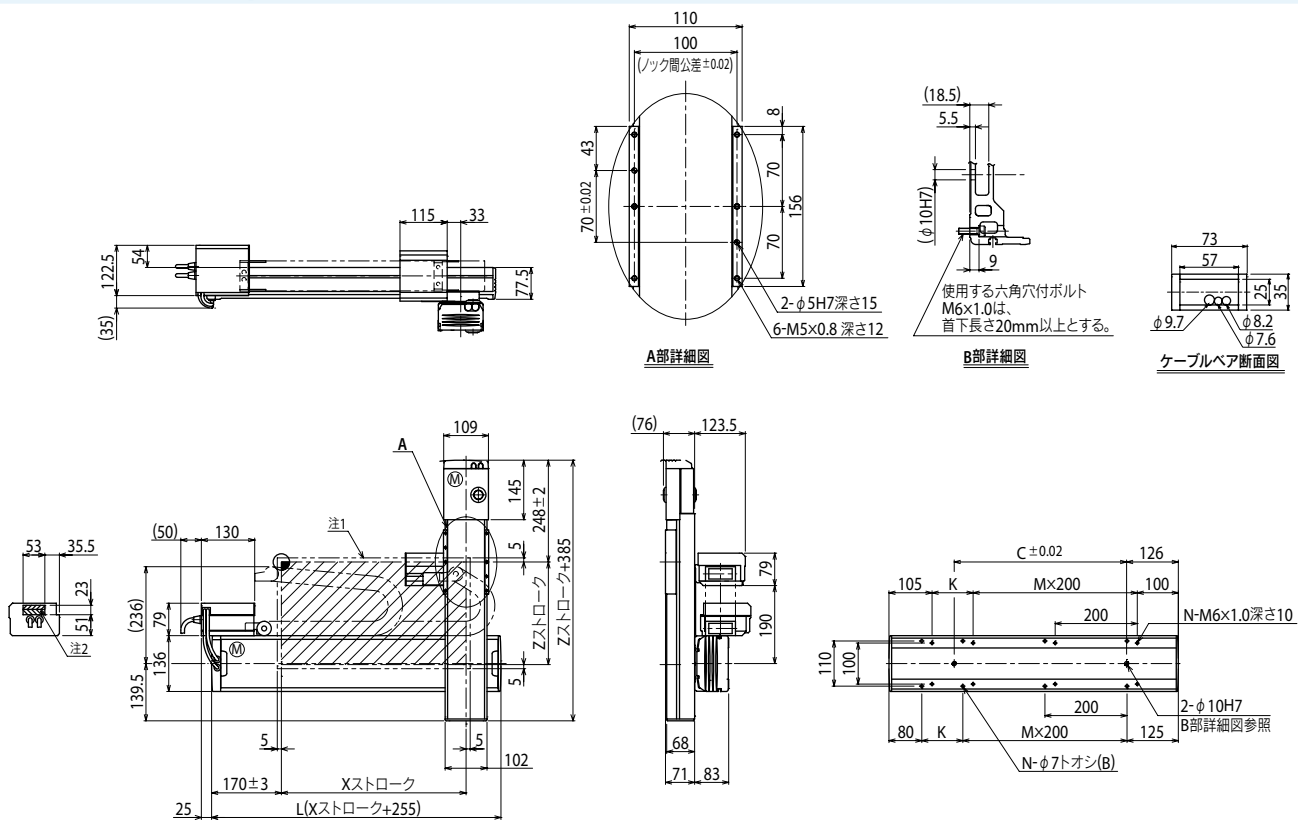
■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~1050	150~350
	8

■ 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	

SXYx 2軸/ZFL20 (F1)

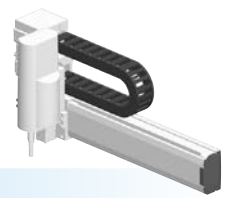


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度*3 (mm/sec)	X軸	1200				960		780	600	540
速度設定		-				80%		65%	50%	45%

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。

SXYx 2軸/ZS

- XZタイプ
- ケーブルベア
- Z軸シャフト上下タイプ



注文型式

SXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZR軸	Z軸ストローク	ケーブル長
		F1	15~105cm	ZS12		3L:3.5m
		F3		ZS6		5L:5m
						10L:10m

RCX320-2

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アプソンバッテリー

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

RCX222

適用コントローラ	CE対応	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: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14		—
モータ出力 AC	100 W		60 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm		±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ15		ボールネジφ12
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm		150 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750mm以上するとき、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。

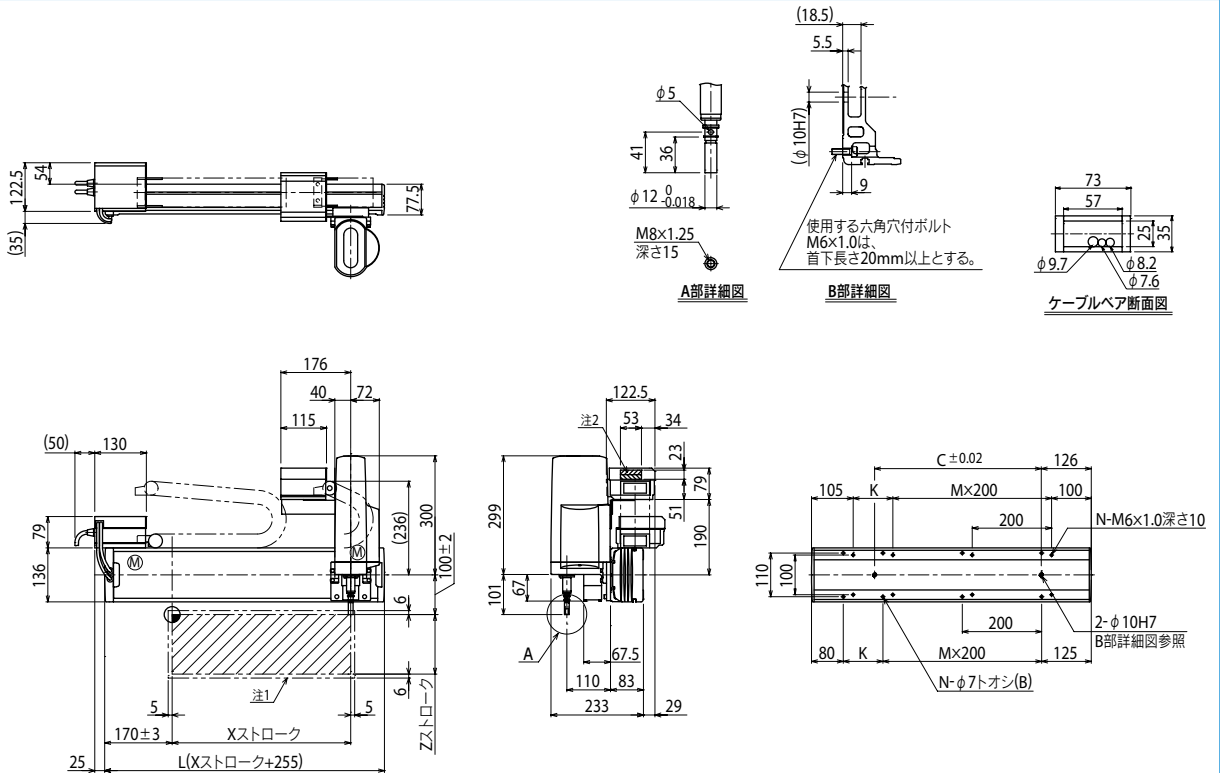
最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~1050	3	5

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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
RCX222	

SXYx 2軸/ZS (F1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
L	405	505	605	705	805	905	1005	1105	1205	1305		
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100		
C	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960		
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5		
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14		
Zストローク	150											
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960		780		600		540
	速度設定		—			80%		65%		50%		45%

- 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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

- 注3. X軸ストロークが750mm以上するとき、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。

適用コントローラ

RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670

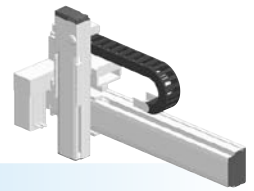
SXYBx

2軸/ZFL20

● 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

SXYBx - C



RCX320-2

R

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 | アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。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}	B14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.01 mm
駆動方式	タイミングベルト	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150 ~ 3050 mm	150 ~ 350 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。

■ 最大可搬質量

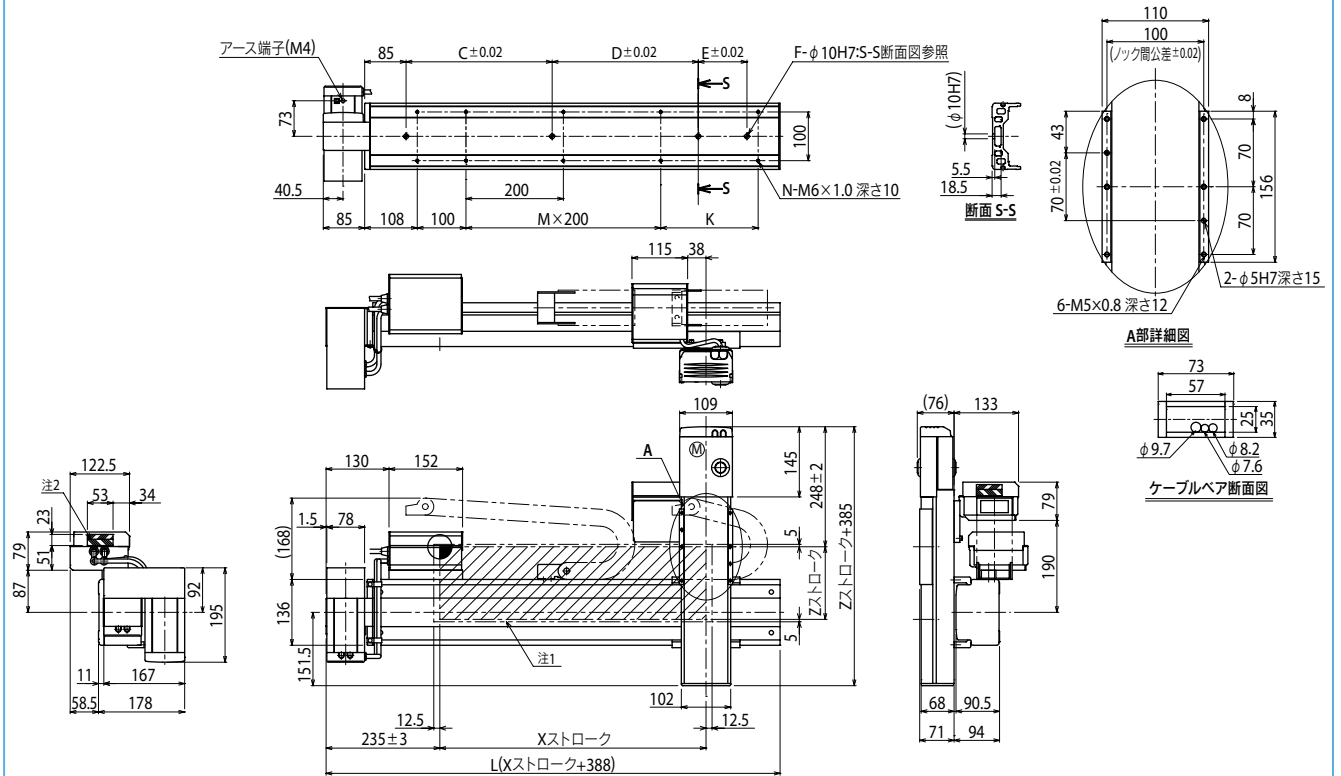
(kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150 ~ 3050	150 ~ 350
	8

■ 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

SXYBx 2軸/ZFL20 (F1)



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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。注3. X軸モータの取付は、LU仕様のものとする。

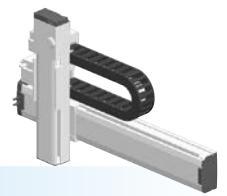
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050						
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438						
K	—	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100						
C	240	420	420	600	600	780	780	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140						
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—						
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3						
M	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15						
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36						
Zストローク	150	250	350																																	

適用コントローラ

RCX320 ▶ 660 RCX222 ▶ 670

MXYx

2軸/ZFL10



- 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

MXYx - C - - - **ZFL10** - - - **RCX320-2** - - **R** - - - - - -

ロボット本体 ケーブル 組合せ X軸ストローク ZR軸 Z軸ストローク 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 (OPA) オプションB (OPB) ビジョンシステム アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。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}	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 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750mm以上とき、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。

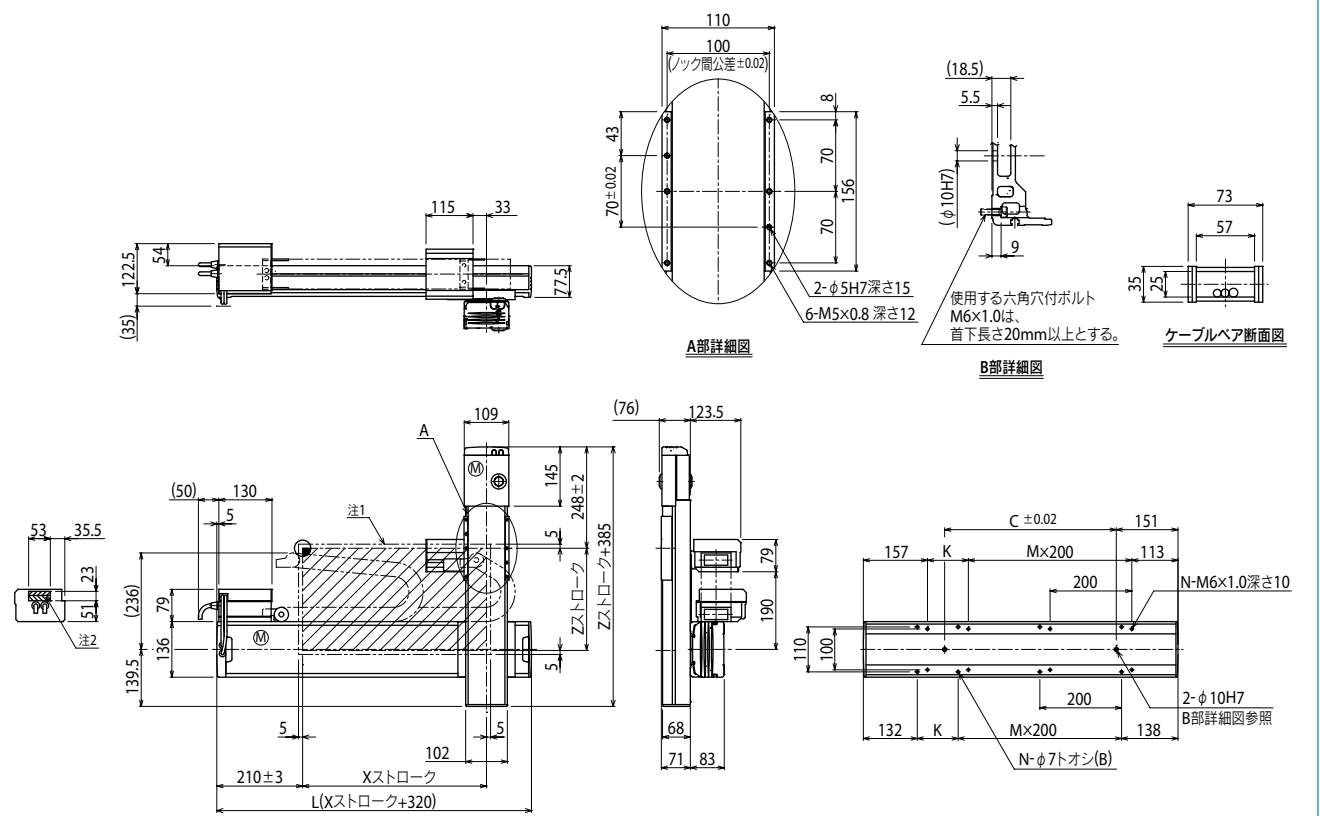
最大可搬質量 (kg)

X軸ストローク(mm)	Z軸ストローク(mm)
150~1050	150~350
	15

適用コントローラ

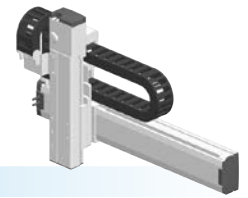
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX222-R	

MXYx 2軸/ZFL10 (F1)



X軸ストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140	
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	
Z軸ストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200		960		780		600		540
	速度設定		-		80%		65%		50%		45%

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. 斜線部位置は、ユーザー用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. X軸ストロークが750mm以上とき、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。



● 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

MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZF軸	Z軸ストローク	ケーブル長
F1 F3			15~105cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX320-2

R

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 | アフンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。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}	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 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φ15	ボールネジφ15
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 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750mm以上のごとき、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

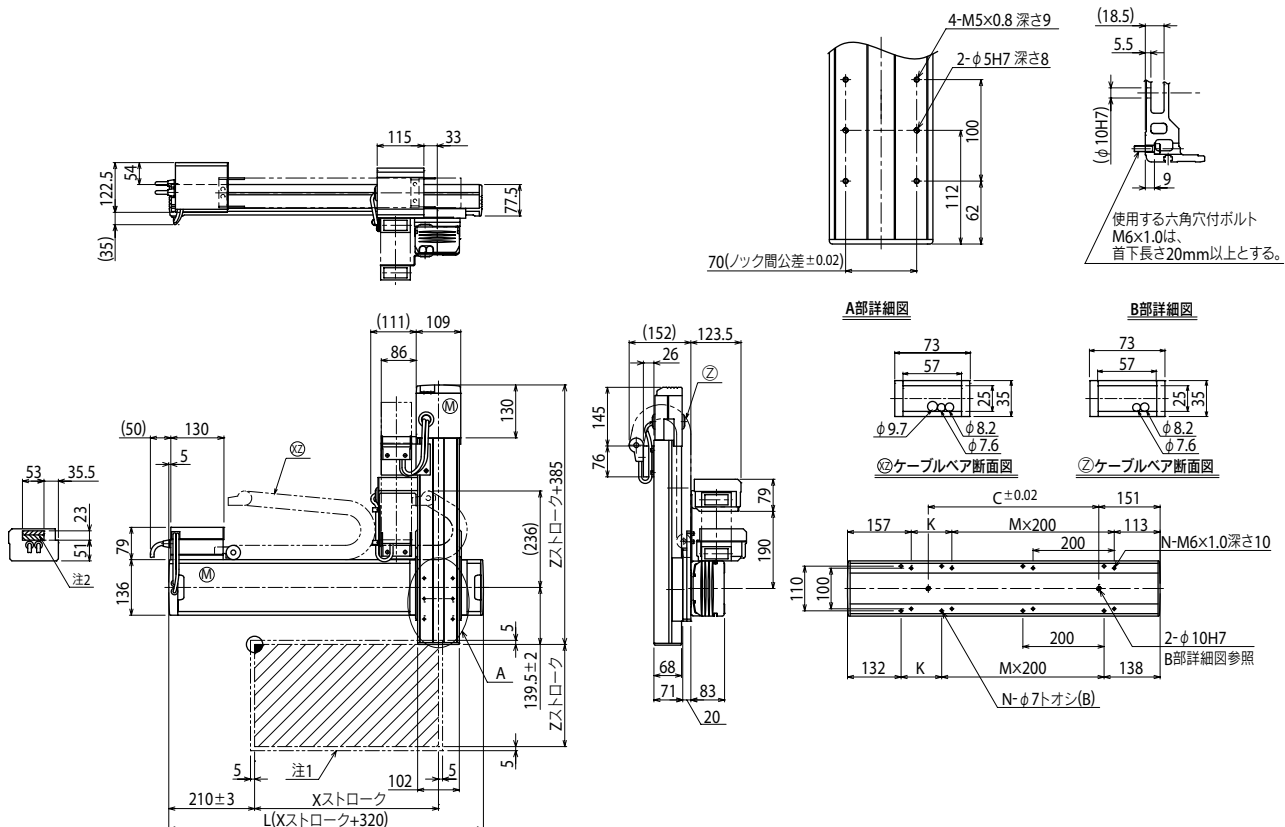
(kg)

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150~1050	14	13	12

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

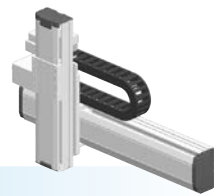
MXYx 2軸/ZFH (F1)



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸		1200			960		780	600	540
速度設定			-			80%		65%	50%	45%

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. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
 注3. X軸ストロークが750mm以上のごとき、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。

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 ^{※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	10 mm
最高速度 ^{※4}	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。

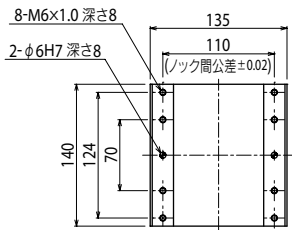
■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
250~1250	20

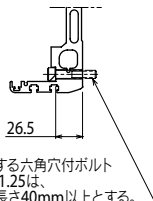
■ 適用コントローラ

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	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

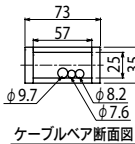
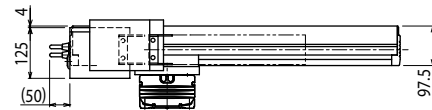
HXYx 2軸/ZL (F1)



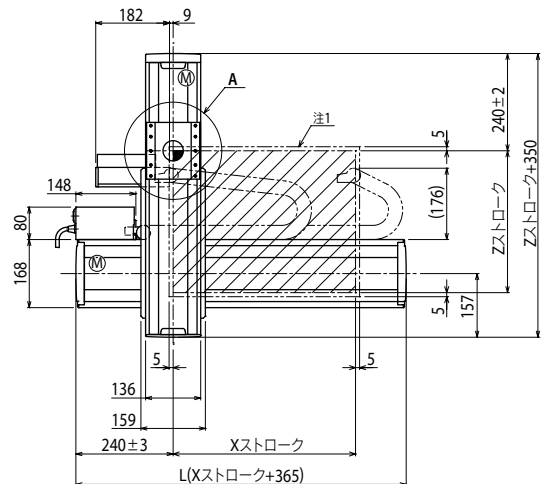
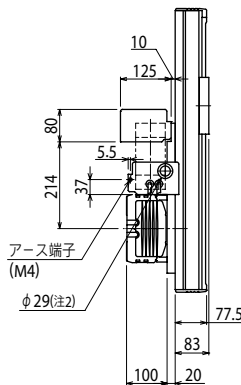
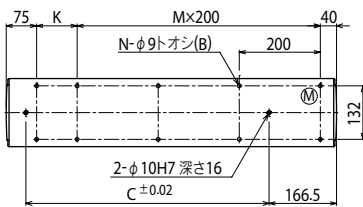
A部詳細図



B部詳細図



ケーブルベア断面図



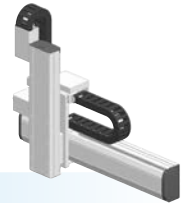
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 ^{※3} (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。

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 - X軸ストローク - ZR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。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	

最大可搬質量

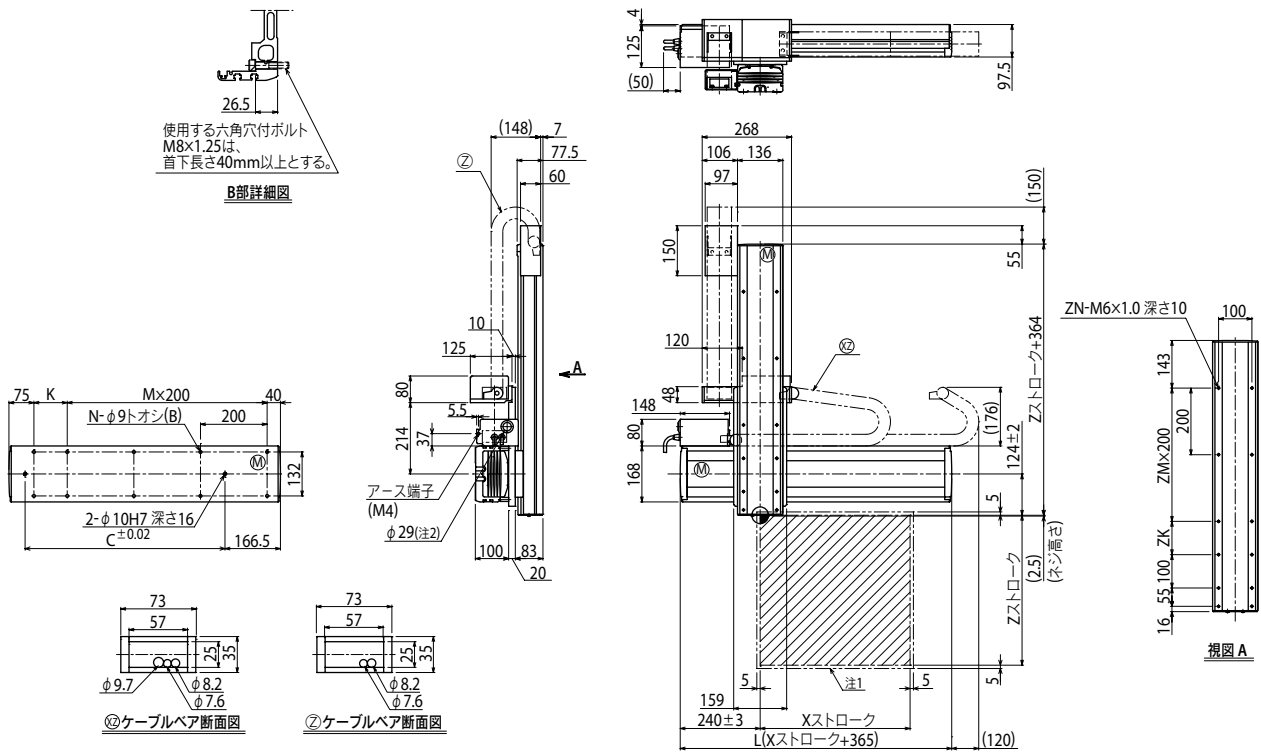
(kg)	
Xストローク (mm)	Zストローク (mm)
250~1250	30

※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。

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/ポイントトレース/
RCX222-R	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							

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. コーザ用のケーブル取り出し口です。

ストローク別最高速度 ^{※5} (mm/sec)	X軸	1200	960	840	720	600	480
	速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

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。