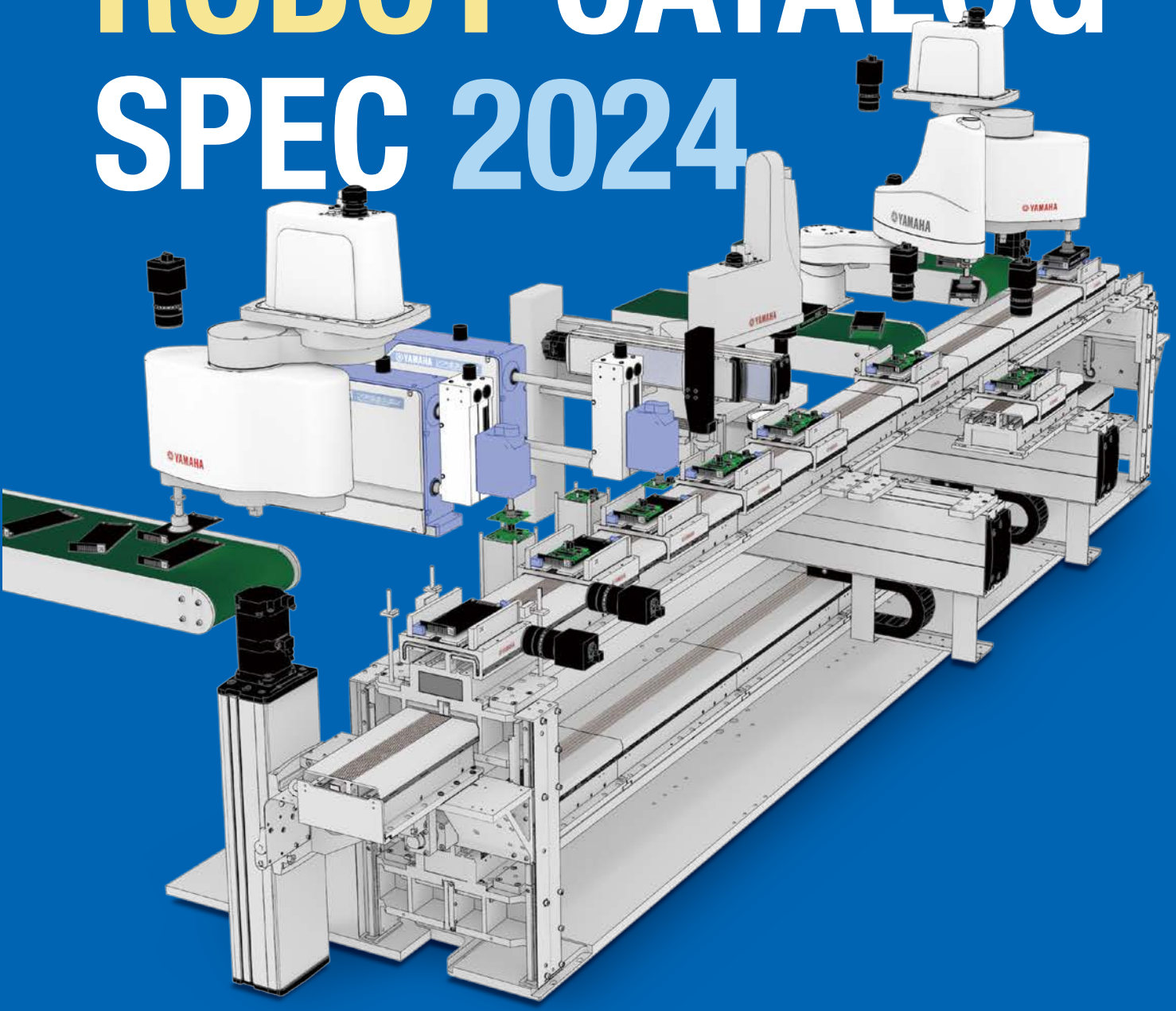
YAMAHA
Revs Your Heart

- LCMR200
- GX
- LCM100
- YK-X
- Robonity
- PHASER
- FLIP-X
- TRANSERVO
- XY-X
- YP-X
- CLEAN
- CONTROLLER

YAMAHA ROBOT CATALOG SPEC 2024



FULL LINEUP 製品フルラインナップ

リニアコンベアモジュール

LCMR200 P.11

LCMR200
(リニアモジュール)



▶ P.12

単軸ロボット

GX Series P.49

GX05/GX05L/GX07/GX10/
GX12/GX16/GX20



▶ P.50

ロボットコントローラ

YHX Series

LCMR200、GX 用

YHX コントローラ



▶ P.562

リニアコンベアモジュール

LCM100 P.59

LCM100-4M/3M/2MT
(リニアモジュール)



▶ P.60

LCM100-4B/3B
(ベルトモジュール)



▶ P.60

LCM100 用コントローラ
LCC140



▶ P.66

ステッピングモータ単軸ロボット

TRANSERVO Series P.331

SS タイプ (スライダタイプ)

SS05H-S SS05H-R(L)
SS05-S SS05-R(L)
SS04-S SS04-R(L)



▶ P.334

SG タイプ (スライダタイプ)

SG07



▶ P.340

SR タイプ (ロッドタイプ)

SR05-S SR05-R (L)
SR04-S SR04-R (L)
SR03-S SR03-R (L)



▶ P.341

SRD タイプ (ロッド) サポートガイド付き

SRD05-S SRD05-U
SRD04-S SRD04-U
SRD03-S SRD03-U



▶ P.344

STH タイプ
(スライドテーブルタイプ)

STH04-S STH04-R(L)
STH06-S STH06-R(L)



▶ P.354

RF タイプ
(ロータリータイプ)

RF02
RF03
RF04



▶ P.358

BD タイプ
(ベルトタイプ)

BD04
BD05
BD07



▶ P.370

スカラロボット

YK-XG Series / YK-XE Series / YK-XGS / YK-XGP P.67

ハイコストパフォーマンスモデル [YK-XE]

アーム長 : 400mm ～ 710mm
最大可搬質量 : 4kg ～ 10kg

YK400XE-4
YK510XE-10
YK610XE-10
YK710XE-10



YK400XE-4

▶ P.83

タイニー(超小型)タイプ [YK-XG]

アーム長 : 120mm～220mm
最大可搬質量 : 1kg

YK120XG
YK150XG
YK180XG
YK180X
YK220X



YK180XG

▶ P.74

小型タイプ [YK-XG]

アーム長 : 250mm～400mm
最大可搬質量 : 5kg

YK250XG
YK350XG
YK400XG



YK400XG

▶ P.79

中型タイプ [YK-XG]

アーム長 : 500mm～600mm
最大可搬質量 : 5kg～20kg

YK500XGL/XG
YK600XGL/XG/XGH



YK500XGL

▶ P.86

大型タイプ [YK-XG/YK-X]

アーム長 : 700mm～1200mm
最大可搬質量 : 20kg ～ 50kg

YK700XG/XGL
YK800XG
YK900XG
YK1000XG
YK1200X



YK1200X

▶ P.95

壁取付け・インバースタイプ
[YK-XGS]

アーム長 : 300mm～1000mm
最大可搬質量 : 20kg

YK300XGS YK700XGS
YK400XGS YK800XGS
YK500XGS YK900XGS
YK600XGS YK1000XGS



YK500XGS

▶ P.102

防塵・防滴タイプ
[YK-XGP]

アーム長 : 250mm～1000mm
最大可搬質量 : 20kg

YK250XGP YK700XGP
YK350XGP YK800XGP
YK400XGP YK900XGP
YK500XGLP/ YK1000XGP
YK500XGP
YK600XGLP/
YK600XGP/
YK600XGHP



YK250XGP

▶ P.112

全方位タイプ
[YK-TW]

アーム長 : 350mm/500mm
最大可搬質量 : 5kg

YK350TW
YK500TW



YK500TW

▶ P.70

単軸ロボット / モータレス単軸アクチュエータ

Robonity Series P.129

Basic モデル
スライダタイプ

ABAS04
ABAS05
ABAS08
ABAS12



▶ P.174

Basic モデル
スライダタイプ

LBAS04
LBAS05
LBAS08
LBAS12



▶ P.134

Advanced モデル
スライダタイプ

AGXS05/AGXS05L
AGXS07
AGXS10
AGXS12
AGXS16
AGXS20



▶ P.188

Advanced モデル
スライダタイプ

LGXS05/LGXS05L
LGXS07
LGXS10
LGXS12
LGXS16
LGXS20



▶ P.148

Basic モデル
ロッドタイプ

ABAR04
ABAR05
ABAR08



▶ P.210

Basic モデル
ロッドタイプ

LBAR04
LBAR05
LBAR08



▶ P.162

ロボットビジョン 画像処理機能付きロボット

RCXiVY2+ System

ロボット一体型ビジョンシステム

RCX340 + RCXiVY2+



トラッキングボード RCXiVY2+ ユニット

▶ P.664

単軸ロボット

FLIP-X Series P.285

T タイプ フレームレス構造モデル

T4L/T4LH
T5L/T5LH
T6L
T9/T9H


T4L

▶ P.290

F タイプ /GF タイプ 高剛性フレーム付きモデル

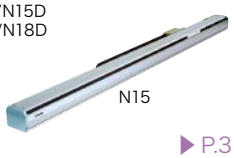
F8/F8L/F8LH/F10/F10H/F14/
F14H/F17/F17L/F20/F20N
GF14XL/GF17XL


F8　GF14XL

▶ P.297

N タイプ ナット回転型モデル

N15/N15D
N18/N18D


N15

▶ P.314

R タイプ 回転軸モデル

R5
R10
R20


R5

▶ P.328

B タイプ タイミングベルト駆動モデル

B10
B14/B14H


B10

▶ P.322

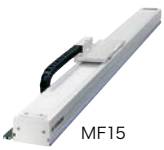
リニアモータ単軸ロボット

PHASER Series P.263

MF タイプ コア付きフラットモータでハイパワー・ロングストローク

■ ダブルキャリア標準対応

MF7/7D
MF15/15D
MF20/20D
MF30/30D
MF75/75D


MF15


MF75

▶ P.266

直交ロボット

XY-X Series P.373

PXYx



▶ P.384

FXYx



▶ P.386

FXYBx



▶ P.392

SXYx



▶ P.398

SXYBx



▶ P.416

MXYx



▶ P.434

NXY



▶ P.424

NXY-W



▶ P.430

HXYx



▶ P.444

HXYLx



▶ P.450

電動グリッパ

YRG Series


YRG-4225S


YRG-2810W


YRG-2840FS


YRG-2820T

▶ P.673

ピック&プレイスロボット

YP-X Series P.501

2 軸タイプ
YP220X
YP320X

3 軸タイプ
YP220BXR
YP320XR
YP330X



4 軸タイプ
YP340X

▶ P.503

クリーンロボット

CLEAN Type P.509

単軸ロボット

SSC04/05/05H
C4L/C4LH/
C5L/C5LH/C6L
C8/C8L/C8LH
C10/C14/C14H
C17/C17L/C20


C14

▶ P.513

直交ロボット

SXYxC
SXYxC (ZSC12)
SXYxC (ZSC6)
SXYxC (ZRSC12)
SXYxC (ZRSC6)


SXYxC

▶ P.530

スカラロボット

YX180XC　YK500XGLC　YK700XC
YK220XC　YK500XC　YK710XEC-10
YK250XGC　YK510XEC-10　YK800XC
YK350XGC　YK600XGLC　YK1000XC
YK400XGC　YK600XC
YK400XEC-4　YK610XEC-10


YK510XEC-10


YK250XGC

▶ P.536

ロボットコントローラ

Controllers P.557

1 軸用 ロボットポジショナ


EP-01

▶ P.578

1 軸用 ロボットポジショナ


TS-S2
TS-SH


TS-X
TS-P

▶ P.588

1 軸用 ロボットドライバ

〈パルス列入力専用〉


TS-SD


RDV-X
RDV-P

▶ P.598
▶ P.602

1 軸用 ロボットコントローラ

〈小型サーボ 24V・30W〉

ERCD



▶ P.608

1 軸用
ロボットコントローラ

SR1-X
SR1-P



▶ P.614

1 ～ 2 軸用
ロボットコントローラ


RCX320

▶ P.622

1 ～ 4 軸用
ロボットコントローラ


RCX340

▶ P.632

YAMAHA ROBOT
歴史と取り組み

45年以上の実績が信頼の証



ヤマハ発動機のロボット開発は、45年以上前に自社のバイク生産ラインへの導入をきっかけに始まりました。以来、ヤマハの産業用ロボットは電化製品の組立、車載部品の搬送、大型液晶パネルの製造など、さまざまな業種における生産設備を支え続けています。市場で鍛えられ、改良に改良を重ねた長い実績が高い信頼の証です。

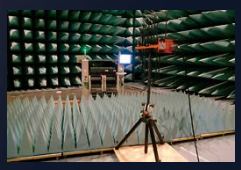
独自技術の継承と市場ニーズを先取りした技術開発



精密かつ高速動作に不可欠な「モータ制御技術」、厳しい評価基準に基づいた「メカ・コントローラ開発技術」、厳しい環境下でも安定した動作が可能な「信号処理技術」・・・これらの事業発足当初から築いてきた独自技術の熟成・洗練を進めることで、剛性、耐久性、操作性などにおいて高い評価を得ております。さらに多様な要望に適切かつ迅速に対応するための「コア技術※」の自社開発も行い、そのノウハウを蓄積することで、スピーディな商品開発、柔軟な商品展開の実現が可能です。

※制御基板、リニアモータ、リニアスケール（位置検出器）など。

高い信頼性を生み出す評価体制



製品の信頼性を担保するため、評価技術にも力を入れています。
ヤマハ発動機の保有設備：「電波暗室」※における評価試験をはじめ、製品開発における評価体制を確立することにより、高い信頼性と品質を確保しています。

※電波暗室　ヤマハグループ各商品のEMC（電磁波環境適合性）技術を総合的に開発、グループ内で共有する事を目的とした設備。国際基準に準拠した、各国レギュレーションへの適合性評価も可能。

安心をお届けする、ヤマハ品質



人の命を預かる輸送機器メーカー“YAMAHA”ならではの厳しい評価基準をクリア。
安心して長くご使用いただくために、長期間使用を想定した製品設計を行っています。
「製・販・技一体」の体制を最大限に活かし、検査→加工→組立→検査→出荷といった一連の工程を 一貫して行う体制を確立することで、高品質、低価格、短納期でお客様にお届けすることを可能にしています。キーとなる部品は社内加工により製作し、ロボットメーカだからこそできる作りこみや厳しい基準に基づいた品質管理により、高品質なものづくりを実現しています。

YAMAHA
総合小型ロボット

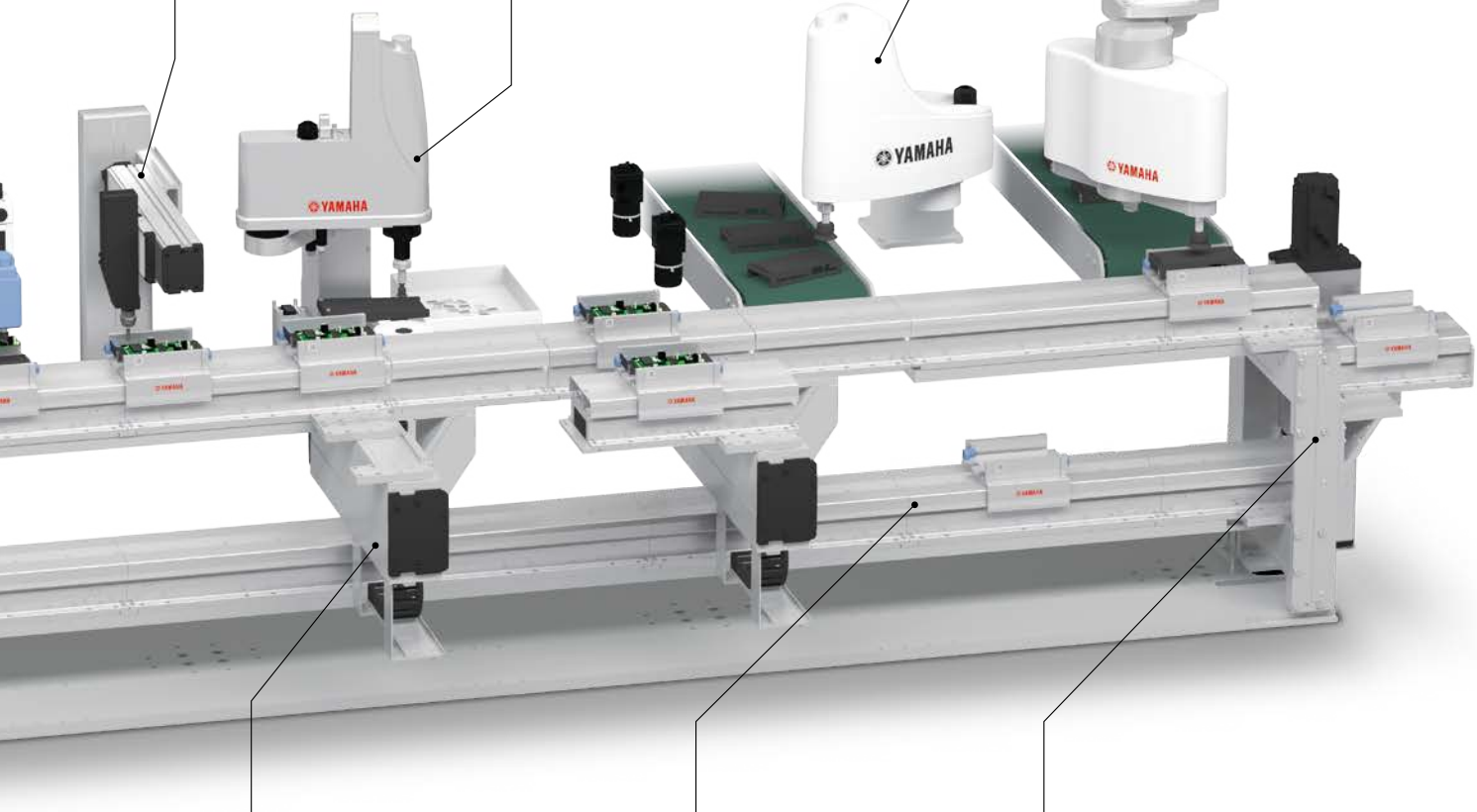
小型アクチュエータからリニア
多様な自動化へのベストソリュー



ROBOT BEST SOLUTION

システムサプライヤー

コンベアモジュールまでメーカー統一できるのはヤマハだけ。
ションをご提案します。



モータレス単軸アクチュエータ
Robonity Series
ネジ締め工程
使い慣れたモータや
ドライバを取付可能

スカラロボット
YK-XG Series
移載工程
完全ベルトレス構造で、
高剛性・高精度

スカラロボット
YK-XE Series
シーリング工程
高い動作性能と低価格を両立

トラバースユニット
JGX16-T
生産ラインの分岐・工程の追い越し
生産ラインの能力UP・高効率化

リニアコンベアモジュール
LCMR200
複数工程の生産ライン
搬送時間短縮・省スペース

循環ユニット
JGX16-H/V
スライダの「挿入」「排出」
生産ラインの安定稼働を実現

単軸ロボット
GX Series
LCMR200との併用に最適なモデル

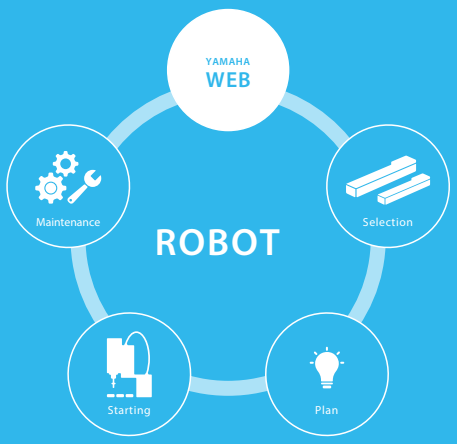
ステッピングモータ単軸ロボット
TRANSERVO Series
低コストな位置決め装置に

ACサーボモータ単軸ロボット
FLIP-X Series
豊富なバリエーションの汎用ロボット

リニアモータ単軸ロボット
PHASER Series
長距離・重量物搬送工程に

直交ロボット（2軸～6軸）
XY-X Series
高剛性ガイド採用で長寿命

電動グリッパ
YRG Series
豊富なバリエーション



YAMAHA ROBOT

WEB MEMBER SITE

ヤマハロボットメンバーサイトでは、ロボットを導入する際、
選定や設計のタイミングでご活用いただける情報を
ご提供しています。また、立ち上げやメンテナンス時に
お役立ていただけるコンテンツもご用意しています。

Selection

Before

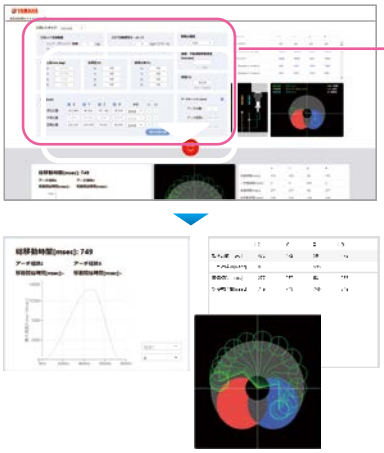
Plan

選　定

設　計

サイクルタイムシミュレーション

機種選定時のタクト計算に



簡単な
パラメータを入力

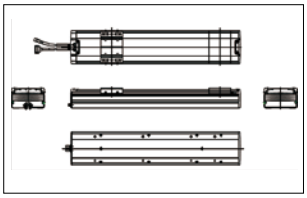
自動計算
- 総移動時間
- 加減速時間
- 加減速距離
- 等速時間
- 等速距離

CADデータのダウンロード

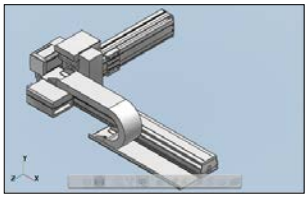
生産ライン設計・装置設計、レイアウト・動作範囲の確認に

ヤマハロボット及びコントローラの 2D / 3D の CAD データを
ダウンロードできます。

■ 2D CAD データのダウンロード



■ 3D CAD データのダウンロード

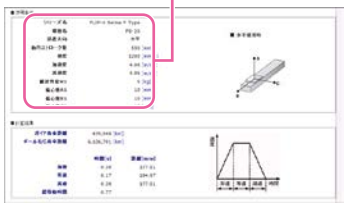


寿命計算システム

機種選定や搬送物形状設計に

簡単なパラメータを入力

ロボット型式・設置方向・動作ストローク・
速度設定・搬送質量・偏心量などを入力。



自動計算
- ガイド寿命距離
- ボールネジ移動距離
- 総移動時間
- 加減速時間
- 等速時間
- 等速距離

他社機器との接続もサポート

プラグイン情報も掲載中

- Asycube プラグイン（手順書含む）
- RCX3 鈴野製作所製ビジョンピッキングフィーダ運用手順書
- RCX3 高速ピック＆プレイス機能セットアッププログラム（手順書含む）
- キーエンス製画像センサ接続プラグイン（手順書含む）
- Cognex製画像センサ接続プラグイン（手順書含む）

＼ WEBサイトから登録受付中！ ／

選定から設計、立ち上げ、メンテナンスまでお役立ちコンテンツが満載。

メンバーサイト新規登録は

TOPページから新規登録画面へ

https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/



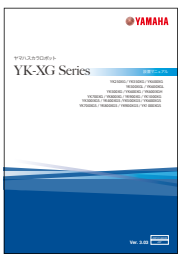
Starting After Maintenance

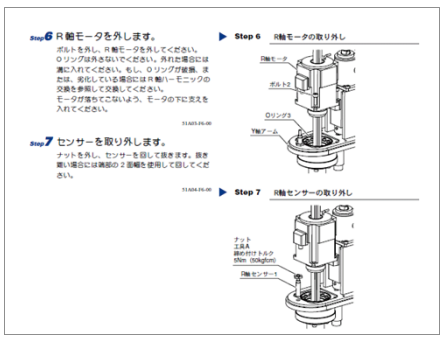
立ち上げ

取扱説明書のダウンロード

ユーザーマニュアル | 設置マニュアル | メンテナンスマニュアル

操作方法や設定方法だけでなく、ロボットの設置方法やコントローラの外部配線例などが記載されているため、セットアップ前の作業にお役立ていただけます。また、部品交換方法も掲載しておりますので、パーツリストと併用しながら保全活動にもご活用ください。





各種ソフトウェアダウンロード

- TS-Manager
- EP-Manager
- RCX-Studio 2020
- RCXiVY2+ Studio / RCXiVY2+ PCVison
- iVY2+Studio
- YHXコントローラ関連
  - YHX Studio for Standard Profile
  - YHX ドライバファームウェア
  - YHX Project スタンダードプロファイル
  - YHXデバイスファイル
- PBX更新用データ
- 通信ケーブルUSBドライバ
- VIP+

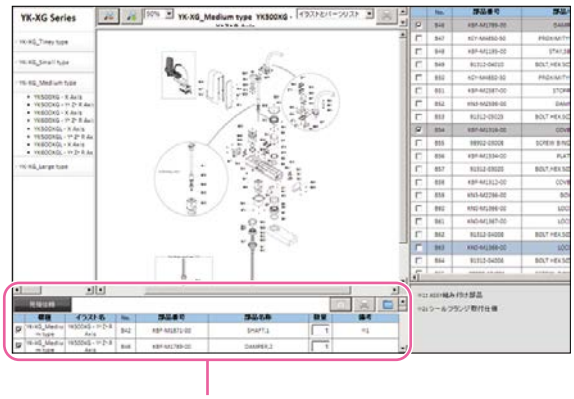
メンテナンス

パーツカタログシステム

パーツリスト閲覧・見積依頼も可能

ヤマハロボットのパーツリストを公開しています。
部品によっては、選択された部品に付随して交換が必須な部品や推奨交換部品が表示されるため、保全活動にご活用いただけます。

細部にわたって部品展開 ▶ 修理作業に大変便利



選択した部品をそのまま見積依頼していただくことも可能。

グローバルなサービス、安心のサポート体制

日本、中国、東南アジアに加え、アメリカとヨーロッパにも、営業・サービス拠点を有しています。
これらの拠点と、ワールドワイドな代理店ネットワークにより、世界各地において、
お客様に密着したサービスを可能としております。
今後も更なるサービス向上に努め、万全の体制でお客様をサポート致します。



ヤマハ発動機株式会社

〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
0120-808-693

ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部
TEL 053-525-8350(営業)　FAX 053-525-8378
9:00～17:00　月～金曜日(祝日、弊社所定の休日等を除く)

ロボティクス事業部 CS部 FAグループ
TEL 053-525-8160(直通)　FAX 053-525-6105
受付時間 8:45～19:45 月～金曜日 / 9:00～17:00 土曜日
(祝日、弊社所定の休日等を除く)
※コールセンターの日曜対応は暫定的に休業とさせていただきます。
ご迷惑をおかけしますが、何卒ご理解のほど、宜しくお願い申し上げます。

ヤマハ発動機
産業用ロボット
Webサイト

問い合わせ先

YouTube
サイト

導入事例



国内：営業・サービス拠点

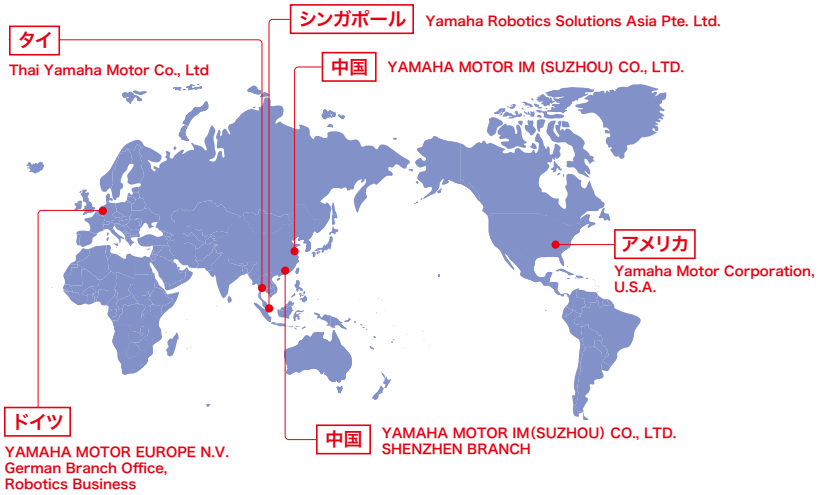
- **FA東日本営業所**
  〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7東通ビル1F
  TEL 048-657-3281
- **FA中部営業所**
  〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
  TEL 053-525-8325
- **FA西日本営業所**
  〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9新大阪MTビル1号館5F
  TEL 06-6305-0830
- **FA九州営業所**
  〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11
  TEL 092-432-8106

海外：営業・サービス拠点

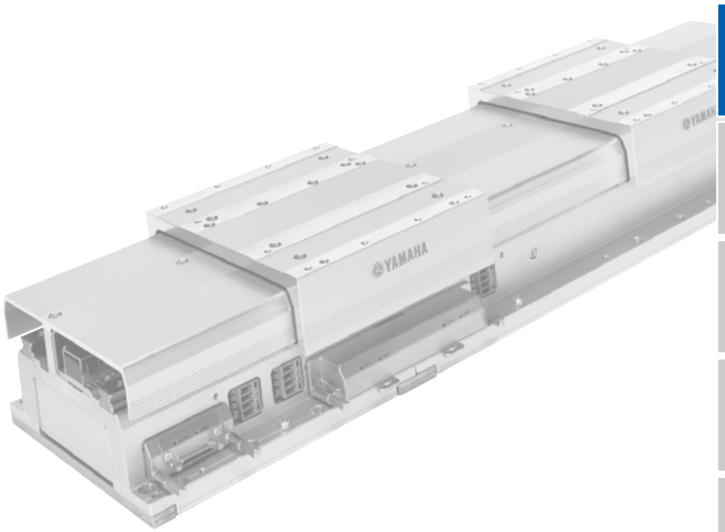
- **YAMAHA MOTOR IM (SUZHOU) CO., LTD.**
  #8 Building No.17 East Suhong Road, Suzhou Industrial Park,
  China 215026
  TEL +86-512-6831-7091
- **YAMAHA MOTOR IM（SUZHOU） CO., LTD. SHENZHEN BRANCH**
  1/F, Bd. 1, Yesun Intelligent Community I,Guanguang Rd.
  1301-70,Guanlan St,Longhua District Shenzhen ,Guangdong,P.R.C.
  TEL +86-755-2393-9910
- **Yamaha Motor Corporation, U.S.A.**
  3065 Chastain Meadows Pkwy NW #100, Marietta, GA 30066
  TEL +1-750-420-5825
- **YAMAHA MOTOR EUROPE N.V. German Branch Office, Robotics Business**
  Hansemannstrasse 12, 41468 Neuss, Germany
  TEL +49-(0)2131-2013 (Ext520)
- **Thai Yamaha Motor Co., Ltd**
  64 Moo 1, Debaratna Road, Tambol Srira Jorrake Yai, Amphur
  Bangsaothong, Samutprakarn 10570, Thailand
  TEL +66-96-779-7680
- **Yamaha Robotics Solutions Asia Pte. Ltd.**
  Address: 3 Ang Mo Kio Street 62 #01-40, Singapore 569139
  TEL +65-6028-3540

販売ネットワーク





MEMO



リニアコンベアモジュール

LCMR200

CONTENTS

■ LCMR200基本仕様……12
■ 許容荷重……12
■ 構成部品……13
■ 外観図……14
■ 循環ユニット 注文型式……18
■ 循環ユニット 基本仕様……19
■ 循環ユニット オプション品…21
■ 循環ユニット 外観図……22
■ トラバースユニット 注文型式…34
■ トラバースユニット 基本仕様…35
■ 固定モジュール設置位置
選択可能な組合せ……35
■ トラバースユニット 外観図…36

LCMR200基本仕様

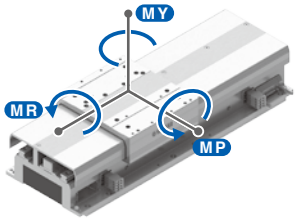
LCMR200　基本仕様

駆動方式		ムービングマグネット式コア付リニアモータ
位置検出		磁気式アブソリュート位置センサ
最大可搬質量		15kg
最高速度		2,500mm/sec※1
繰り返し位置決め精度		±5μm
ロボットスライダ間機差		±30μm （ノック穴基準）
最大連結ストローク		25.5m※2
最大ロボットスライダ数		64台※2
ロボットスライダ間最小ピッチ		210mm※3
本体外形	本体断面最大外形	W175×H109mm（ロボットスライダ込み）
	リニアモジュール長	200/300/500/1000
	ロボットスライダ長	198mm
本体質量	リニアモジュール	約20kg（リニアモジュール1mあたり）
	ロボットスライダ	2.4kg
電源	制御電源	DC48V 所要電力[W] = 75[W/m] x モジュール全長[m]※4
	モータ電源	DC48V 当社指定機種※5
使用環境	使用温度	0℃～40℃※6
	保存温度	-10℃～65℃
	使用湿度	35%～85%RH (結露なきこと)
コントローラ		YHXコントローラ

※1. 搬送重量が10kgを超える場合は、質量に応じて1,000mm/secまで下がります。
※2. システム構成により異なる場合があります。
※3. ロボットスライダに搭載する治具パレットの方が長い場合は、治具パレット長+10mmとなります。
※4. オプションの600W電源で8m、1000W電源で13.3mまでのリニアモジュールに供給可能です。
※5. オプションの電源で2台までのロボットスライダに供給可能です（AC200-240V入力時）。
※6. LCMR200の運転は、設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。
※7. YHXコントローラ用に別途電源が必要です。

許容モーメント

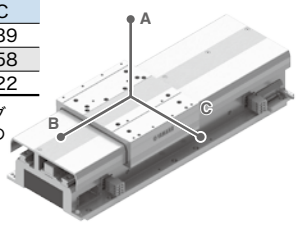
許容モーメント [Nm]		
MP	MY	MR
47.0	35.7	31.4



許容オーバーハング量

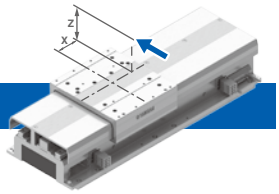
搬送質量 [kg]	許容オーバーハング量[mm]		
	A	B	C
5	760	405	239
10	762	231	158
15	700	173	122

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送物重心までの距離です。



許容荷重

※ 搬送物の重心がスライダセンター時の値となります。
※ スライダ進行方向の許容荷重は荷重位置によらず28Nとなります。

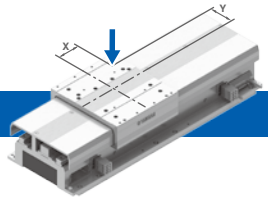


横方向荷重

■ **搬送質量：15kgまで共通**

荷重位置 X [mm]	荷重位置 Z [mm]					
	0	20	40	60	80	100
0	611	514	443	390	348	314
20	517	445	391	349	315	287
40	447	393	350	316	288	264
60	394	352	317	289	265	245
80	353	318	289	266	245	228
100	319	290	266	246	229	214

単位　[N]



垂直方向荷重

■ **搬送質量：5kg**

荷重位置 X [mm]	荷重位置 Y [mm]					
	0	20	40	60	80	100
0	924	687	546	453	387	339
20	760	593	485	411	356	314
40	647	521	436	375	328	293
60	562	465	396	345	305	274
80	498	420	362	319	285	258
100	446	382	335	297	268	243

■ **搬送質量：10kg**

荷重位置 X [mm]	荷重位置 Y [mm]					
	0	20	40	60	80	100
0	874	650	517	429	367	320
20	721	561	459	389	337	297
40	613	493	413	355	311	277
60	533	440	375	327	289	260
80	471	397	343	303	270	244
100	423	362	317	282	254	231

■ **搬送質量：15kg**

荷重位置 X [mm]	荷重位置 Y [mm]					
	0	20	40	60	80	100
0	826	614	488	406	347	303
20	680	529	433	367	318	281
40	578	466	390	335	294	261
60	503	416	354	309	273	245
80	445	375	324	285	255	231
100	399	342	299	266	239	217

単位　[N]

構成部品

LCMR200　本体



リニアモジュール

長さ	正面※ケーブル取出し	背面※1ケーブル取出し
	型式	
200mm	LCMR200-F2	LCMR200-B2
300mm	LCMR200-F3	LCMR200-B3
500mm	LCMR200-F5	LCMR200-B5
1000mm	LCMR200-F10	LCMR200-B10

※ドライバ番号の並び順に対しての向きです。
モータ電源コネクタはモジュールに付属します。



ロボットスライダ

型式	LCMR200-XBOT-****
部品番号	KNA-M2264-**

ご注文の際は、型式の末尾4桁「****」部分に
スライダID番号1001～1139を指定してご注文ください。

ID・型式・部品番号　対応例		
ID	型式	部品番号※
1001	LCMR200-XBOT-1001	KNA-M2264-01
1002	LCMR200-XBOT-1002	KNA-M2264-02
1099	LCMR200-XBOT-1099	KNA-M2264-99
1100	LCMR200-XBOT-1100	KNA-M2264-A0
1112	LCMR200-XBOT-1112	KNA-M2264-B2

ID110*番台はA*
ID111*番台はB*
ID112*番台はC*
ID113*番台はD*

YQLinkケーブル

YQLink可動ケーブル



YHXコントローラとリニアコンベアモジュールを接続するケーブルです。接続例はシステム構成図を参照ください。

ケーブル長	型式	部品番号
0.3m	YHX-YQL-R0.3M	KFA-M5361-P1
3m	YHX-YQL-R3M	KFA-M5361-31
7m	YHX-YQL-R7M	KFA-M5361-71
10m	YHX-YQL-R10M-N	KFA-M5361-A1

YQLink固定ケーブル

長さ	型式	部品番号
15m	YHX-YQL-M15M	KNA-M5362-F0

YQLink終端コネクタ

型式	部品番号
YHX-YQL-TC	KFA-M5361-00

その他電源オプション

モジュール動力電源（DC48V出力）

モジュールの制御、モータ動力の双方に適用可能なピーク出力対応のユニット型汎用電源装置です。
各電源の用途毎の供給能力や外形寸法等を考慮の上、装置の所要電力、設置条件にあった電源を選定ください。



LCM-XCU-PS-1000W



PS-48V-600W

- 定格出力 600W/1000W, 効率＞80%, 力率＞90%
- AC200-240V 入力時 , ピーク最大出力 42A（5秒以内）

供給能力		型式	部品番号
制御電源［定格出力］	モータ電源［ピーク最大出力］		
クラスタ8m以内［600W］	スライダ2台以内［1992W］	PS-48V-600W	KNA-M6561-00
クラスタ13.3m以内［1000W］	スライダ2台以内［2016W］	LCM-XCU-PS-1000W	KFA-M6561-00

可動モジュール用耐屈曲電源ケーブル

型式	部品番号
LCMR200-PJ-R2M	KNA-M539H-21

LCMR200　連結部品

モジュール連結キット



型式	部品番号	構成部品
LCMR200-CKIT	KNA-M2043-C0	コネクションユニット コネクションプレート モーター電源ジャンパ 制御電源ジャンパ

モジュール終端キット※



型式	部品番号	構成部品
LCMR200-EKIT	KNA-M2043-E0	エンドユニット ×2 エンドプレート ×2 制御電源コネクタ

※ヤマハ製循環ユニットを使用しない場合、終端キットが1クラスタあたり、1つ必要となります。
ヤマハ製循環ユニットには、終端キット2つ分に相当する部品が組付け・同梱されています。

モジュール連結調整キット※



型式	部品番号	構成部品
LCMR200-AKIT	KNA-M2043-A0	コネクションユニット アジャスタプレート モーター電源ジャンパ 制御電源ジャンパ

戻りライン長さ	モジュール連結調整キットの数
3m以下	1
3mを超え、14m以下	2
14mを超え、25.5m以下	3

※戻りラインでは、戻りラインの長さに応じて、指定された数量のモジュール連結調整キットを使用してください。
使用箇所、使用方法については取扱説明書をご参照願います。

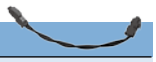
保守品※

制御電源コネクタ



型式	部品番号
LCMR200-CPC	KNA-M4431-00

制御電源ジャンパ



型式	部品番号
LCMR200-CPJ	KNA-M4421-10

モータ電源コネクタ



型式	部品番号
LCMR200-MPC	KNA-M4432-00

モータ電源ジャンパ



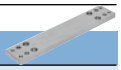
型式	部品番号
LCMR200-MPJ	KNA-M4422-10
LCMR200-MPJS　1000mmモジュール中継用	KNA-M4422-20

エンドプレート



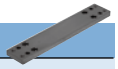
型式	部品番号
LCMR200-EP	KNA-M22GM-E0

コネクションプレート



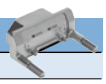
型式	部品番号
LCMR200-CP	KNA-M22GM-C0

アジャスタプレート



型式	部品番号
LCMR200-AP	KNA-M22GM-A0

エンドユニット



型式	部品番号
LCMR200-EU	KNA-M2040-E0

コネクションユニット



型式	部品番号
LCMR200-CU	KNA-M2040-C0

※これらはモジュール連結キット、モジュール連結調整キット、モジュール終端キット、循環ユニット及びモジュール本体のいずれかに付属している各部品の単体型式です。

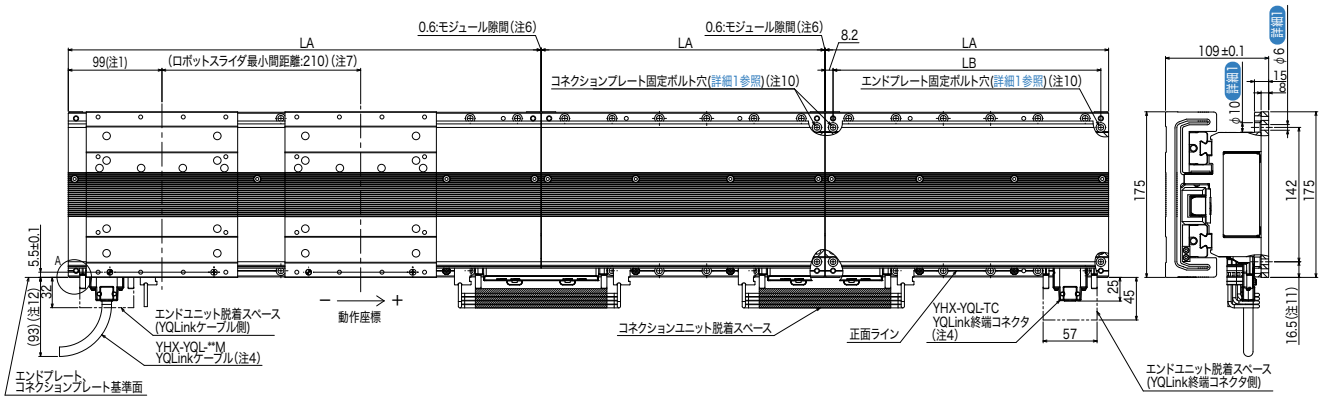
LCMR200

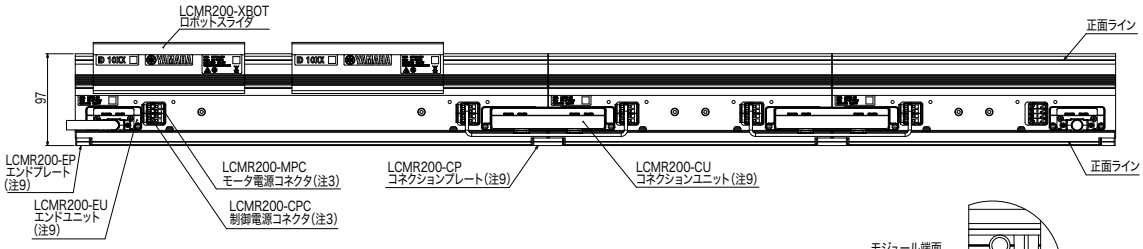
外観図

LCMR200 モジュール連結据え付け

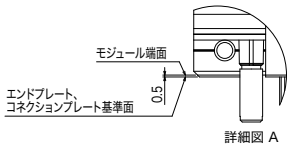
正面※ケーブル取出し

LCMR200-F**





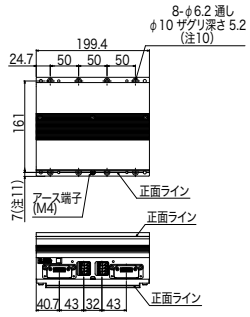
モジュールタイプ	LA	LB	モジュールタイプ	LA	LB
LCMR200-F2	199.4	183	LCMR200-F5	499.4	483
LCMR200-F3	299.4	283	LCMR200-F10	999.4	983



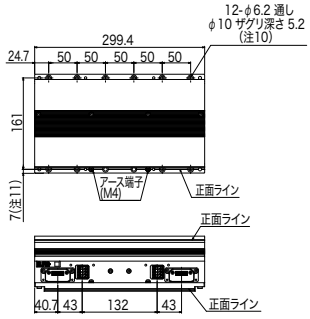
リニアモジュール

正面※ケーブル取出し

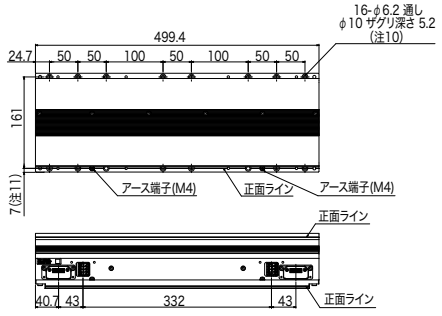
LCMR200-F2



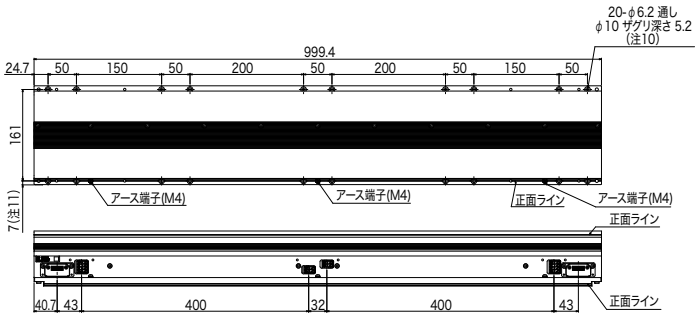
LCMR200-F3



LCMR200-F5



LCMR200-F10



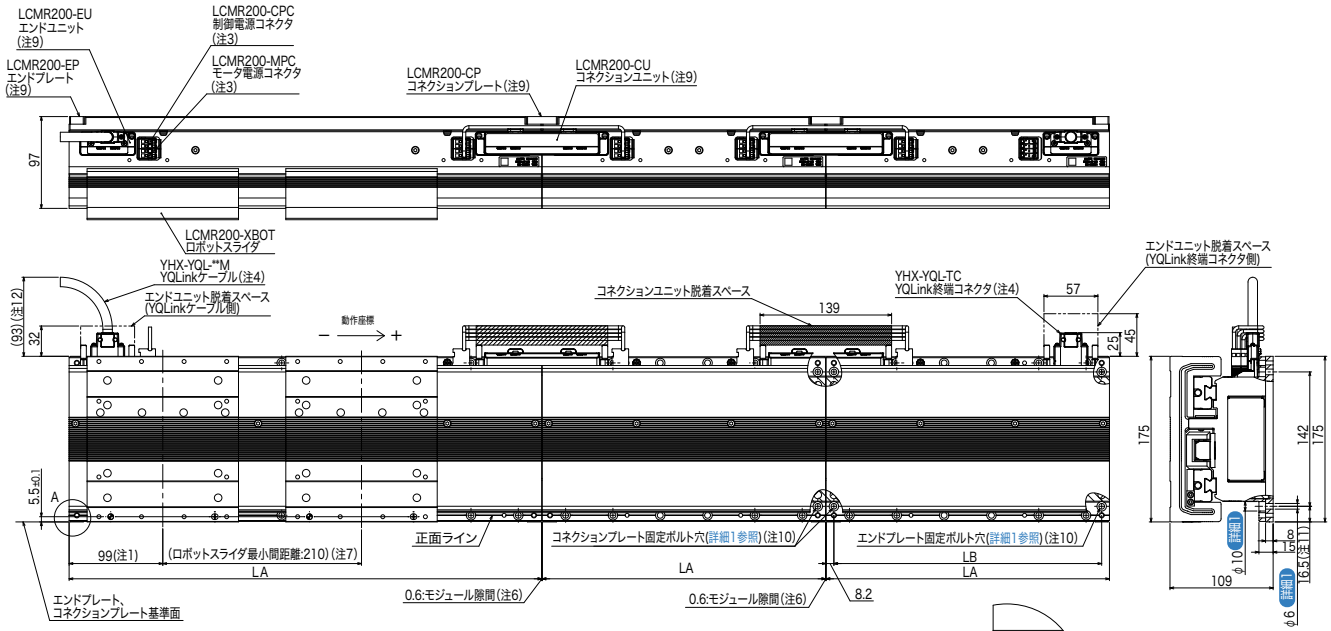
注1. クラスタ両端からのロボットスライダ停止不可範囲99mmは、パレット長さによって異なります。ただし、隣接するクラスタが無い場合は、パレット長さに関わらず90mmとなります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注2. 同一クラスタ内では、ケーブル取出し方向の正面／背面は揃えたうえで、モジュールタイプは自由に組合せ可能です。
注3. 制御電源及びモータ電源はジャンパにて受け渡し可能です。受け渡しの詳細はマニュアルを参照ください。
注4. YQLinkケーブル、YQLink終端コネクタの接続箇所はマニュアルを参照ください。
注5. YQLinkで接続されるシステム内で搭載可能なロボットスライダ数は最大64台です。*(同じコントローラで制御されるロボット数による)
注6. コネクションプレートでモジュールが連結される場合、隣り合うモジュールの隙間が0.6mmとなります。
注7. 停止した状態における各スライダの最小ピッチは210mmですが、これらが同時に発進する場合は、動作条件や上位PLCからの指令タイミング、YHXでのプログラミング等の条件によって、衝突してしまう場合があります。
この場合、スライダ間距離（ピッチ）を離す、あるいは発進タイミングをずらす（順次発進）等の調整が必要です。
注8. 製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。
注9. モジュール同士の連結にはコネクションプレートおよびコネクションユニットを、クラスタ端にはエンドプレートおよびエンドユニットをご使用ください。
注10. モジュール、エンドプレート、コネクションプレート、アジャスタプレートの架台への固定はM5六角穴付きボルトをご使用ください。
注11. エンドプレート基準面、コネクションプレート基準面、アジャスタプレート基準面からモジュール固定ボルト用ザグリ穴までの距離です。
注12. YQLink可動ケーブルの場合です。YQLink固定ケーブルを使用した場合、104mmとなります。

＊システム構成により異なる場合があります。
※ドライバ番号の並び順に対しての向きです。

LCMR200 モジュール連結据え付け

背面※ケーブル取出し

LCMR200-B**

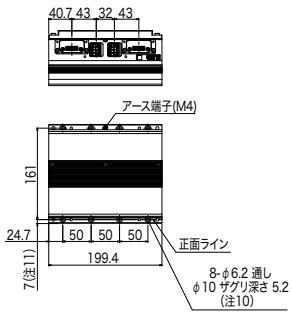


モジュールタイプ	LA	LB	モジュールタイプ	LA	LB
LCMR200-B2	199.4	183	LCMR200-B5	499.4	483
LCMR200-B3	299.4	283	LCMR200-B10	999.4	983

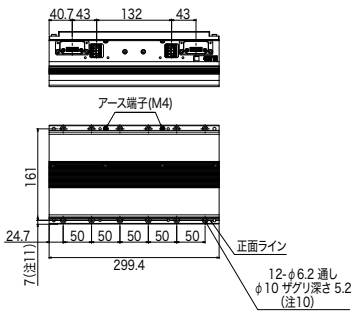
リニアモジュール

背面※ケーブル取出し

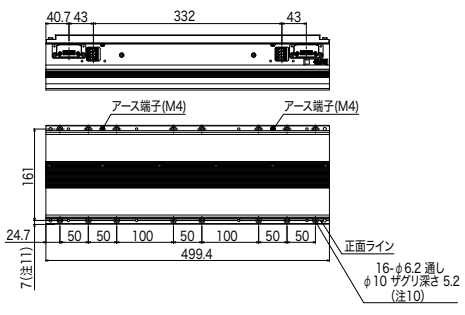
LCMR200-B2



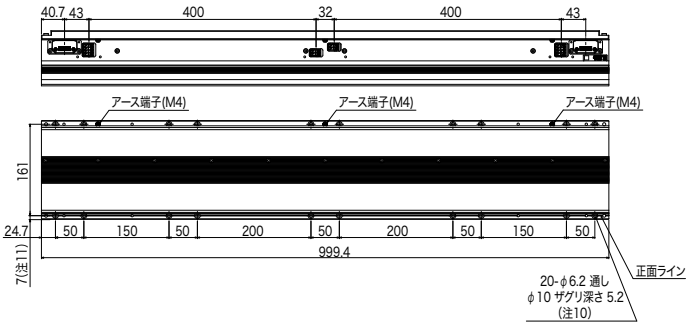
LCMR200-B3



LCMR200-B5



LCMR200-B10



注1. クラスタ両端からのロボットスライダ停止不可範囲99mmは、パレット長さによって異なります。ただし、隣接するクラスタが無い場合は、パレット長さに関わらず90mmとなります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注2. 同一クラスタ内では、ケーブル取出し方向の正面／背面は揃えたうえで、モジュールタイプは自由に組合せ可能です。
注3. 制御電源及びモータ電源はジャンパにて受け渡し可能です。受け渡しの詳細はマニュアルを参照ください。
注4. YQLinkケーブル、YQLink終端コネクタの接続箇所はマニュアルを参照ください。
注5. YQLinkで接続されるシステム内で搭載可能なロボットスライダ数は最大64台です。*(同じコントローラで制御されるロボット数による)
注6. コネクションプレートでモジュールが連結される場合、隣り合うモジュールの隙間が0.6mmとなります。
注7. 停止した状態における各スライダの最小ピッチは210mmですが、これらが同時に発進する場合は、動作条件や上位PLCからの指令タイミング、YHXでのプログラミング等の条件によって、衝突してしまう場合があります。
この場合、スライダ間距離（ピッチ）を離す、あるいは発進タイミングをずらす（順次発進）等の調整が必要です。
注8. 製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。
注9. モジュール同士の連結にはコネクションプレートおよびコネクションユニットを、クラスタ端にはエンドプレートおよびエンドユニットをご使用ください。
注10. モジュール、エンドプレート、コネクションプレート、アジャスタプレートの架台への固定はM5六角穴付きボルトをご使用ください。
注11. エンドプレート基準面、コネクションプレート基準面、アジャスタプレート基準面からモジュール固定ボルト用ザグリ穴までの距離です。
注12. YQLink可動ケーブルの場合です。YQLink固定ケーブルを使用した場合、104mmとなります。

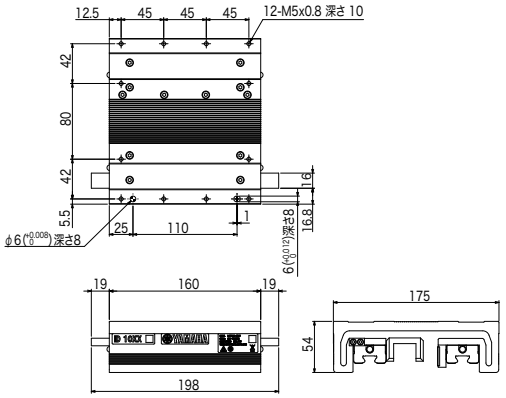
＊システム構成により異なる場合があります。
※ドライバ番号の並び順に対しての向きです。

LCMR200

外観図

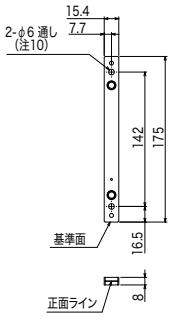
ロボットスライダ

LCMR200-XBOT



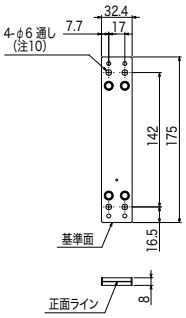
エンドプレート

LCMR200-EP



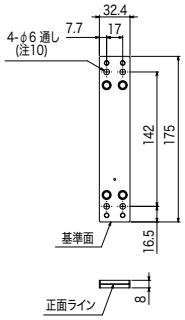
コネクションプレート

LCMR200-CP



アジャスタプレート (注13)

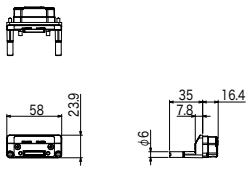
LCMR200-AP



注13. アジャスタプレートにてモジュール連結後のライン全長を調整することができます。詳細はマニュアルを参照ください。

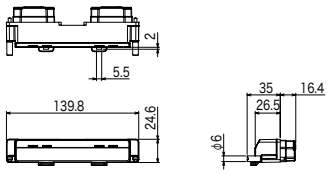
エンドユニット

LCMR200-EU



コネクションユニット

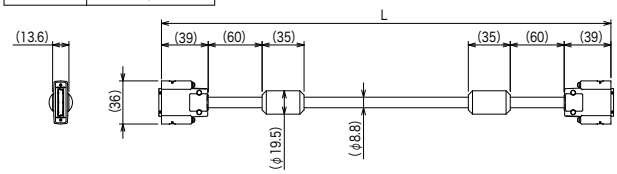
LCMR200-CU



YQLink可動ケーブル

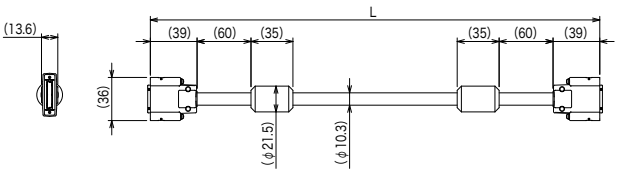
YHX-YQL-R□M (10mのみR10M-N)

□内	ケーブル長
0.3	0.3m
3	3m
7	7m
10	10m



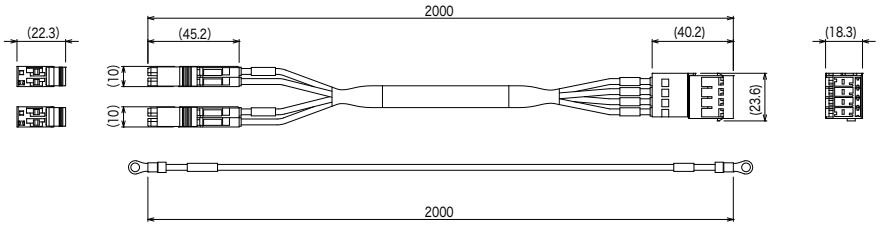
YQLink固定ケーブル

YHX-YQL-M15M



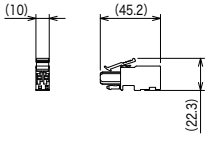
可動モジュール用耐屈曲電源ケーブル

LCMR200-PJ-R2M



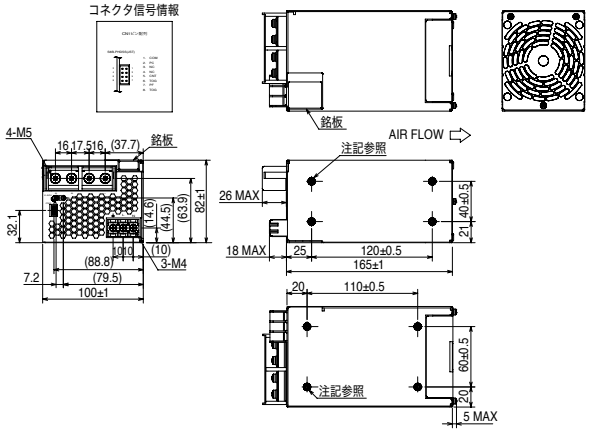
制御電源コネクタ/モータ電源コネクタ

LCMR200-CPC/LCMR200-MPC



モジュール動力電源（DC48V-600W）

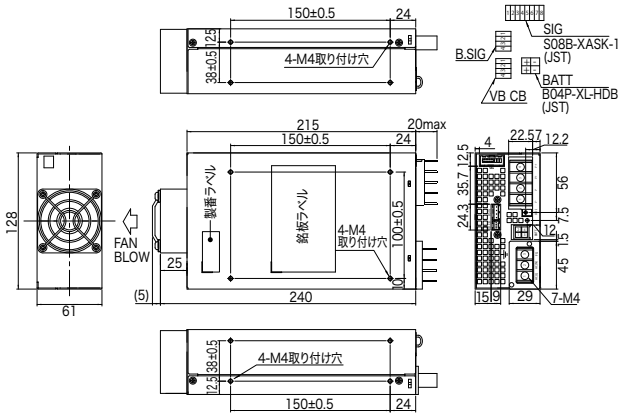
PS-48V-600W



注. お客様シャーシ取付用M4タップ穴（8箇所）
（ネジ深さ6mm MAX.）

モジュール動力電源（DC48V-1000W）

LCM-XCU-PS-1000W



LCMR200

循環ユニット 注文型式

水平循環

JGX16							
軸本体	組合せ ❶	循環取付位置 ❷	リード指定	単軸モータ仕様	循環ピッチ※1	ロボットケーブル長さ	ロボットケーブル取出方向
	H1：モータ正面 H2：モータ背面	L：左取付 R：右取付	40：40mm 20：20mm	無記入：バッテリーレス S：標準仕様	20～80cm	R3：3m R5：5m R10：10m	F：モータ前方 R：モータ後方

LCMR200				A30	N	
LCM本体	バリエーション	YQLinkケーブル長(in側) ❸	YQLinkケーブル長(out側) ❸	ドライバ	ブレーキユニット	バッテリ※3
	F2：200mm (正面ケーブル取出し) F3：300mm (正面ケーブル取出し) F5：500mm (正面ケーブル取出し) B2：200mm (背面ケーブル取出し) B3：300mm (背面ケーブル取出し) B5：500mm (背面ケーブル取出し)	3：3m 7：7m A：10m	3：3m 7：7m A：10m T：終端コネクタ※2	A30：YHX-A30-SET	N：なし	B：あり N：なし

垂直循環

JGX16							
軸本体	組合せ ❹	循環取付位置 ❷	リード指定	単軸モータ仕様	循環ピッチ※1	ロボットケーブル長さ	ロボットケーブル取出方向
	V1：軸背面/モータ上 V2：軸背面/モータ下 V3：軸背面/モータ上/折り曲げ V4：軸正面/モータ上 V5：軸正面/モータ下 V6：軸正面/モータ上/折り曲げ	L：左取付 R：右取付	20：20mm 10：10mm	無記入：バッテリーレス S：標準仕様	30～60cm	R3：3m R5：5m R10：10m	F：モータ前方 R：モータ後方

LCMR200				A30	V	
LCM本体	バリエーション	YQLinkケーブル長(in側) ❸	YQLinkケーブル長(out側) ❸	ドライバ	ブレーキユニット	バッテリ※3
	F2：200mm (正面ケーブル取出し) F3：300mm (正面ケーブル取出し) F5：500mm (正面ケーブル取出し) B2：200mm (背面ケーブル取出し) B3：300mm (背面ケーブル取出し) B5：500mm (背面ケーブル取出し)	3：3m 7：7m A：10m	3：3m 7：7m A：10m T：終端コネクタ※2	A30：YHX-A30-SET	V：あり	B：あり N：なし

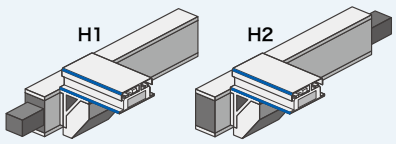
※1 循環ピッチに関するご注意
- 循環ピッチは、装置の往路と復路の間の距離と同一の距離を指定してください。
- 指定された循環ピッチ以外の場所で乗継停止することはできません。
- 納入後にお客様による作業で循環ピッチを調整することはできません。
- 循環ピッチは5㎝刻みでの選択となります。

※2 終端コネクタは循環取付位置R（右取付）時のみ選択可能です。

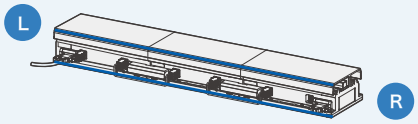
※3 バッテリレスモータを選択した場合は、バッテリは不要です。

■ 左右はモジュールの正面ラインを手前に置いたときが基準 ■ 正面/背面はモジュールの正面ライン基準 —— 正面ライン

❶ 組合せ

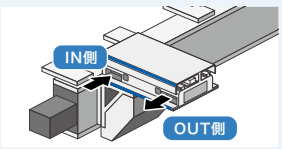


❷ 循環取付位置



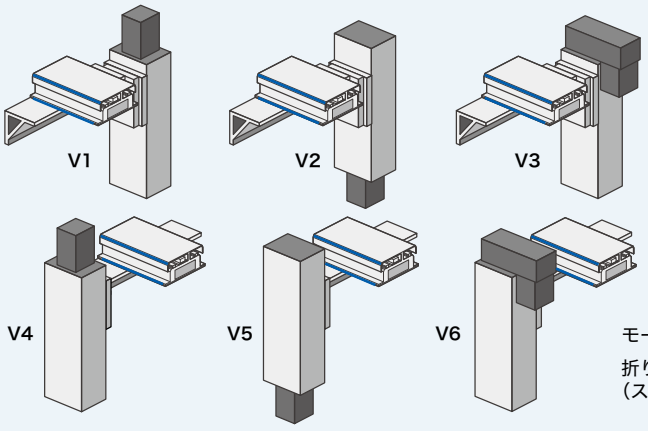
正面ラインを手前に置いて
本線の左側がL、右側がRとなります。

❸ YQLinkケーブルの長さ



正面ラインを手前に置いて
左がIN側、右がOUT側となります。

❹ 組合せ



モータ折り曲げは上側のみ

折り曲げ方向はケーブルベアのある側のみ
（スライダの排出されない側）

※これらのイラストは全て循環取付位置R（右取付）です。

循環ユニット 基本仕様

JGX16-H　基本仕様

■ JGX16-H　基本仕様

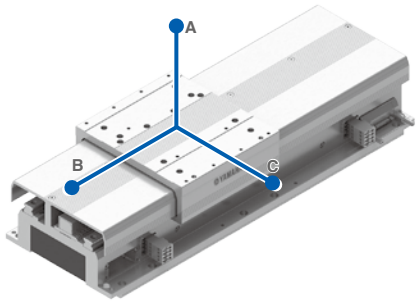
軸構成	ジャンクション軸		LCMR200※1
モータ出力	80□ / 750W		-
繰り返し位置決め精度	±0.005		±0.005
減速機構/駆動方式	研削ボールネジΦ20 (C5級)		ムービングマグネット式コア付きリニアモータ
ボールネジリード	40mm	20mm	-
最高速度※2	2400mm/sec	1200mm/sec	2500mm/sec
循環ピッチ/リニアモジュール長さ	200～800mm (50㎜ピッチ)		200, 300, 500
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ※3		磁気式アブソリュート位置センサ
使用温度	0℃～40℃※4		
コントローラ	YHXコントローラ		

※1. 詳細スペックはP.12をご参照ください。
※2. 動作範囲によっては、最高速度に到達しない場合があります。
※3. 循環乗り継ぎ位置のみ
※4. 運転は設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。

■ JGX16-H　ロボットスライダ1台あたりの最大搬送質量

リニアモジュール長さ		200	300	500	
ロボットスライダ同時循環数		1	1	1	2
ボールネジリード※1	40mm	15	15	15	12
	20mm	15	15	15	15

※1 最適なリード長は動作環境により異なりますのでご注意ください。



■ JGX16-H　許容オーバーハング量※1

オーバーハング方向		A方向	B方向	C方向※2
ロボットスライダ同時循環数		1 or 2	1 or 2	1 or 2
搬送質量	5kg	760	405	239
	10kg	762	231	158
	15kg	700	173	122

※1 ロボットスライダ上面中心より搬送物重心までの距離です。
※2 本線ライン間でロボットスライダが干渉しないようにご注意ください。

JGX16-V　基本仕様

■ JGX16-V　基本仕様

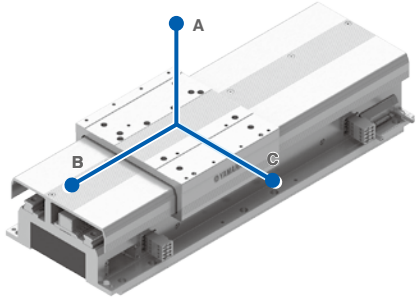
軸構成	ジャンクション軸		LCMR200※1
モータ出力	80□ / 750		
繰り返し位置決め精度	±0.005		±0.005
減速機構/駆動方式	研削ボールネジΦ20 (C5級)		ムービングマグネット式コア付きリニアモータ
ボールネジリード	20mm	10mm	-
最高速度※2	1200mm/sec	600mm/sec	2500mm/sec
循環ピッチ/リニアモジュール長	300～600mm (50㎜ピッチ)		200, 300, 500
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ※3		磁気式アブソリュート位置センサ
使用温度	0℃～40℃※4		
コントローラ	YHXコントローラ		

※1. 詳細スペックはP.12をご参照ください。
※2. 動作範囲によっては、最高速度に到達しない場合があります。
※3. 循環乗り継ぎ位置のみ
※4. 運転は設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。

■ JGX16-V　ロボットスライダ1台あたりの最大搬送質量

リニアモジュール長さ		200	300	500	
ロボットスライダ同時循環数		1	1	1	2
ボールネジリード※1	20mm	15	15	15	10
	10mm	15	15	15	15

※1 最適なリード長は動作環境により異なりますのでご注意ください。



■ JGX16-V　許容オーバーハング量※1

オーバーハング方向		A方向※2	B方向	C方向	
ロボットスライダ同時循環数		1 or 2	1 or 2	1	2
搬送質量	5kg	380	405	150	150
	10kg	380	231	150	100
	15kg	380	173	122	50

※1 ロボットスライダ上面中心より搬送物重心までの距離です。
※2 下段ラインへの挿入・排出時には、パレット高さ が循環ピッチ-220mm以下である必要があります。

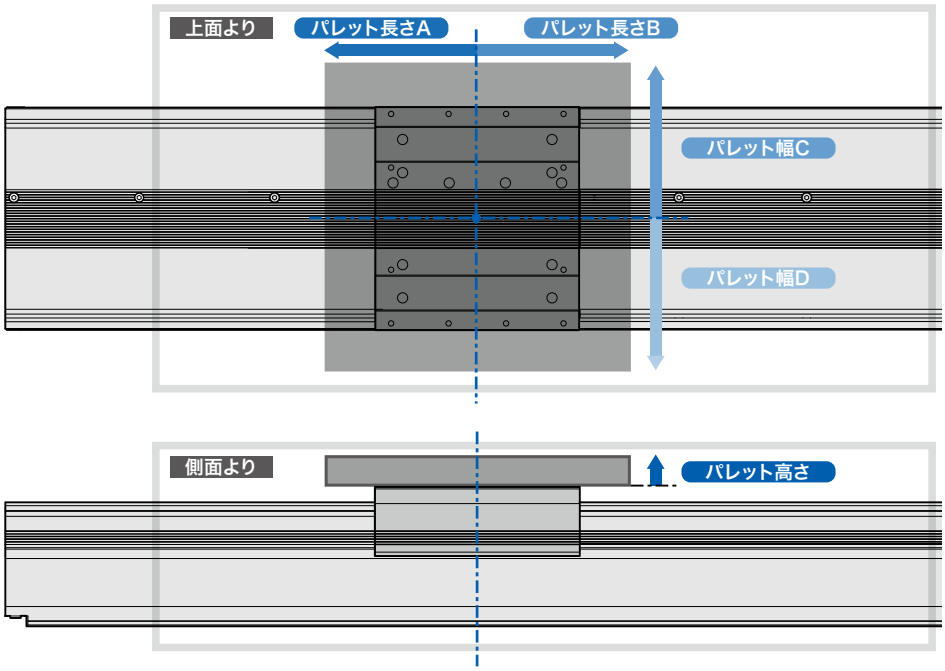
LCMR200

循環ユニット 基本仕様

搬送可能パレットサイズ表 (※1)

	循環ユニット	リニアモジュール長さ	パレット長さ [mm]			パレット幅 [mm]			パレット高さ [mm]
			A	B	A+B	C	D	C+D	
1スライダ循環時 推奨サイズ	JGX16-H	200	99	99	198	制限なし※2			制限なし※2
		300	199	199	298				
		500	399	399	498				
	JGX16-V	200	99	99	198	150	150	300	循環ピッチ-220mm
		300	199	199	298				
		500	399	399	498				
1スライダ循環時 最大サイズ	JGX16-H	200	99	99	198	制限なし※2			制限なし※2
		300	199	199	398				
		500	399	399	798				
	JGX16-V	200	99	99	198	150	150	300	循環ピッチ-220mm
		300	199	199	398				
		500	399	399	798				
2スライダ循環時 最大サイズ	JGX16-H	200	不可			不可			不可
		300							
		500	145※3	145※3	244※3	制限なし※2			制限なし※2
	JGX16-V	200	不可			不可			不可
		300							
		500	145※3	145※3	244※3	150	150	300	循環ピッチ-220mm

※1：パレットサイズはお客様のワークを含んだ、ロボットスライダ上の搬送物の合計サイズを指します。
また、ロボットスライダ上のパレットは、全て同じ形状であることを想定しています。
水平循環方式の場合は、往路と復路ですれ違うロボットスライダ上のパレットやワーク同士が衝突しないようにご注意ください。
※2：許容オーバーハング量を超過してはいけません。本線ライン間でロボットスライダ同士が干渉しないようにご注意ください。
※3：AとBのいずれかが122mm以上の場合、ロボットスライダの中央にパレットが配置できません。
ロボットスライダ上のパレットは、全て同じ形状であることを想定しています。



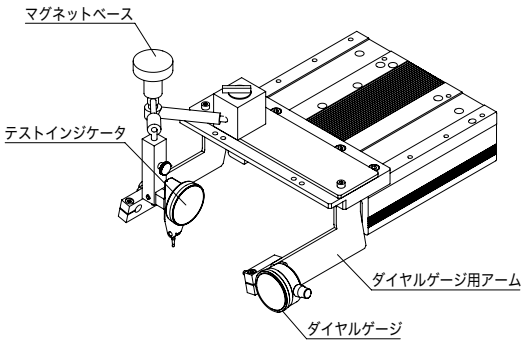
循環ユニット オプション品

JGX16循環精度測定治具

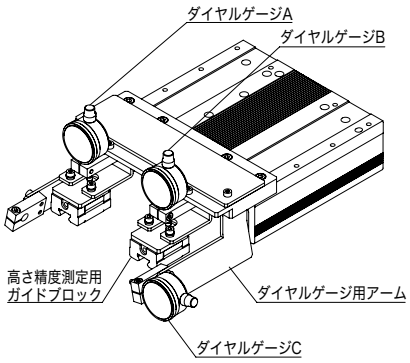
この治具を使うことで、下記を測定する際の作業性が向上します。
・ヤマハ純正循環ユニット使用時の乗継部ティーチング精度
・お客様設計による循環部使用時の乗継部精度
・アジャスタプレートを用いて連結されたリニアモジュール同士の据付け精度

	ヤマハ水平循環　JGX16-H用	ヤマハ垂直循環　JGX16-V用	お客様設計循環用
部品番号	S02J-M5360-201	S02J-M5360-102	S02J-M5360-004
外形寸法（本体、計測機器付属時）	W約250mm x D約300mm x H約150mm	W約250mm x D約300mm x H約130mm	W約250mm x D約300mm x H約150mm
本体質量（計測機器付属時）	約3.2kg	約3.4kg	約4.0kg

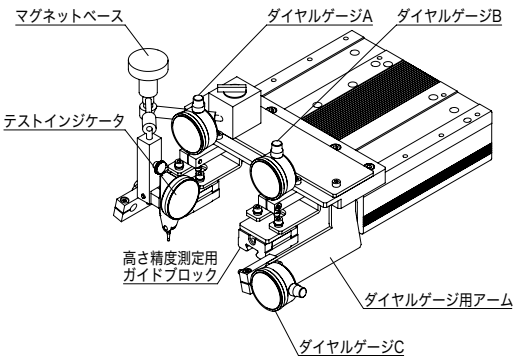
ヤマハ水平循環 JGX16-H用 (S02J-M5360-201)



ヤマハ垂直循環 JGX16-V用 (S02J-M5360-102)



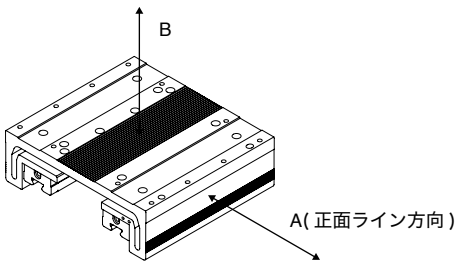
お客様設計循環用 (S02J-M5360-004)

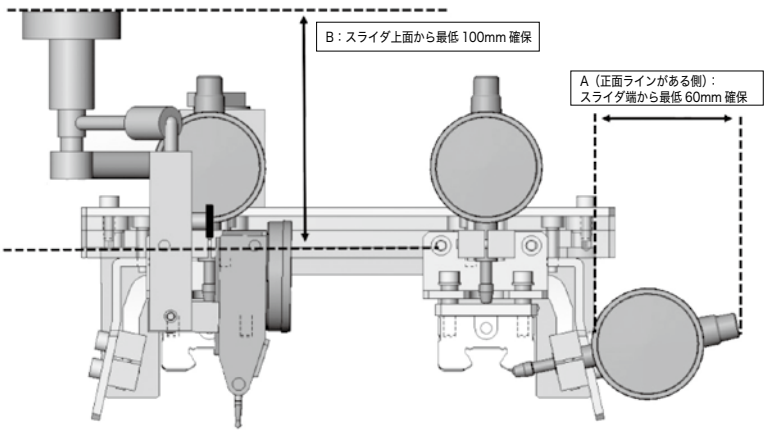


【注意事項】

・A（正面ラインがある側）：スライダ端から最低 60mm 確保してください。
・B：スライダ上面から最低 100mm 確保してください。
上記スペースを確保できない場合、測定治具の部品と装置側の周辺機器との干渉が生じるため、
測定治具をリニアモジュール上でご使用いただけません。

< 右図方向説明 >



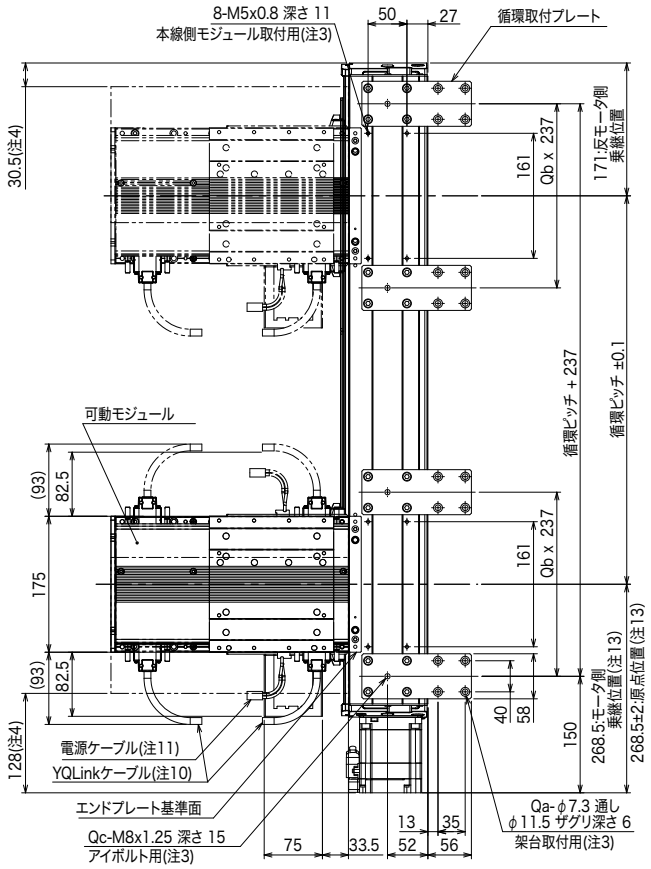


循環ユニット 外観図

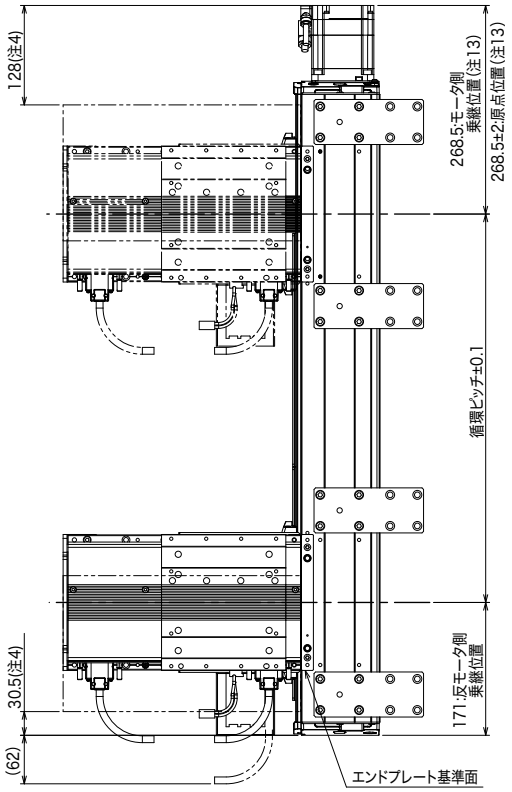
水平循環

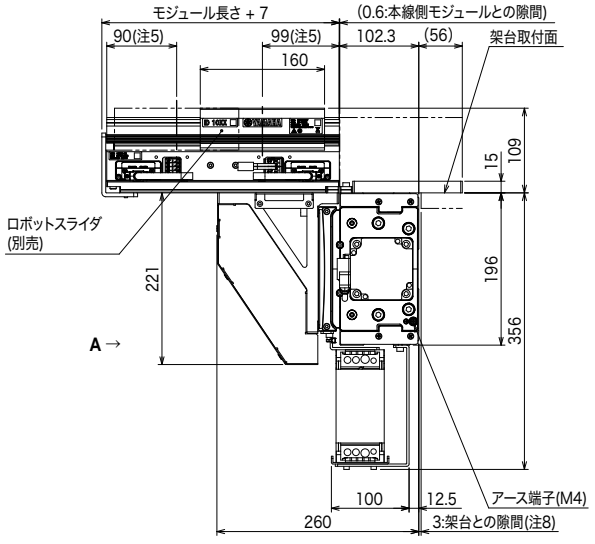
JGX16-H1L/H2L

JGX16-H1L

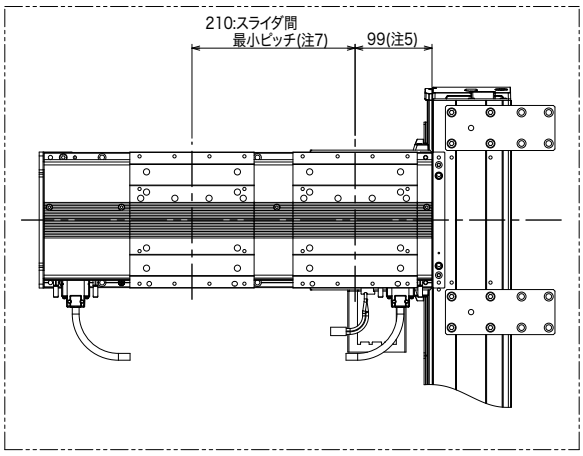


JGX16-H2L



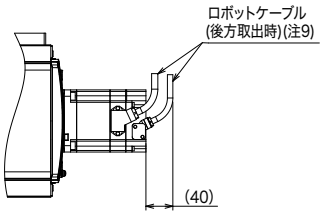


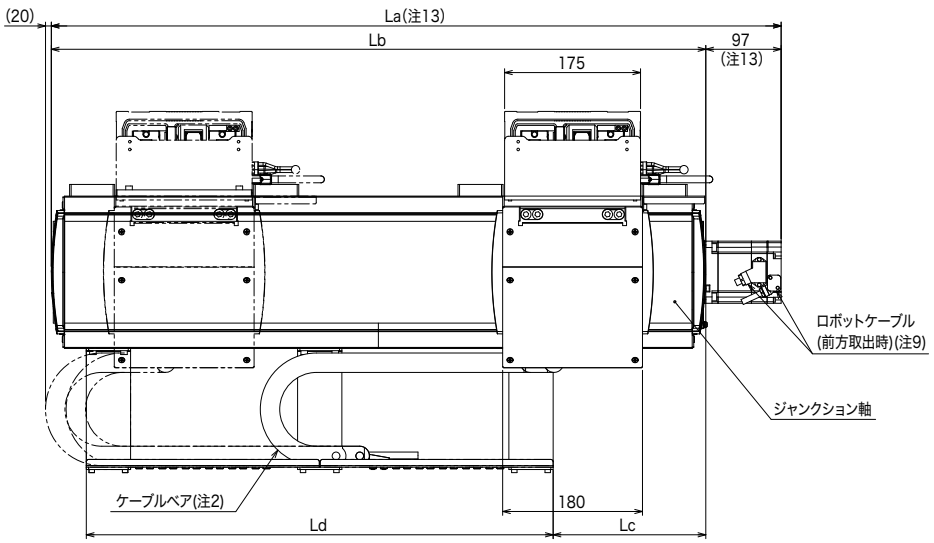
2スライダ循環時(注6)



注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時循環が可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. バッテリーアブソ時は+8mmとなります。

循環ピッチ	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc	196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld	300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa	8	8	8	8	16	16	16	16	16	16	16	16	16
Qb	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(Kg)(注12)	27.6	28.7	31.7	33.6	34.7	35.8	37	38.1	39.3	40.4	41.6	42.7	43.9





視図A

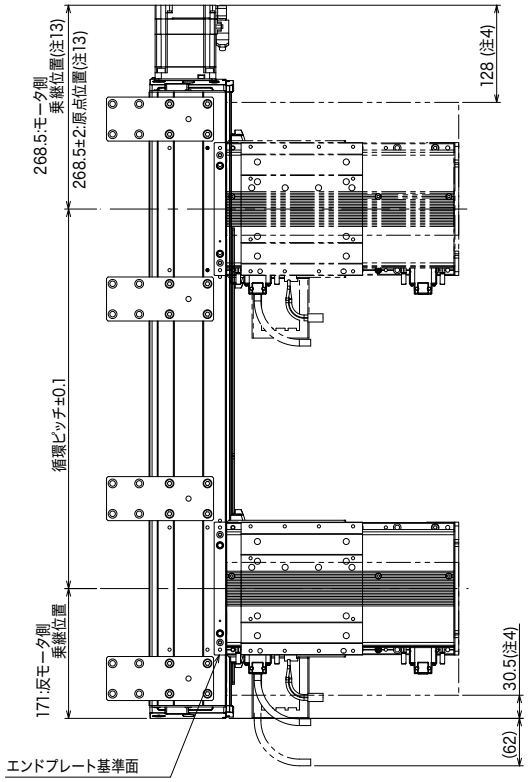
LCMR200

循環ユニット 外観図

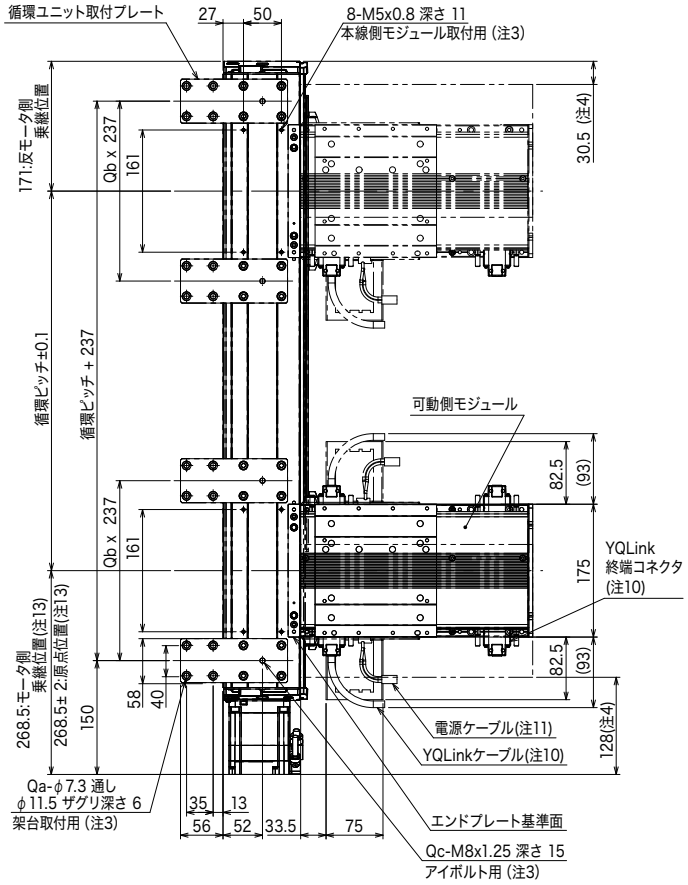
水平循環

JGX16-H1R/H2R

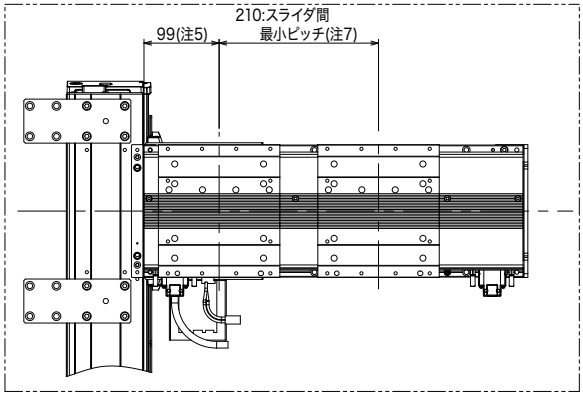
JGX16-H2R

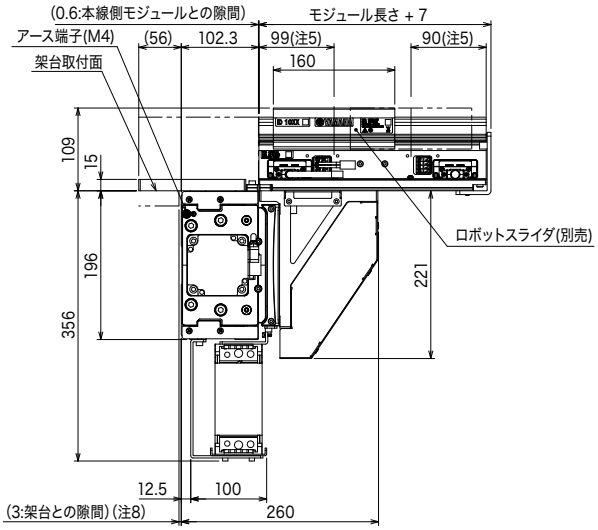


JGX16-H1R



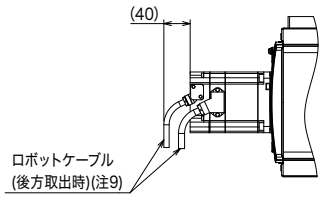
2スライダ循環時 (注6)

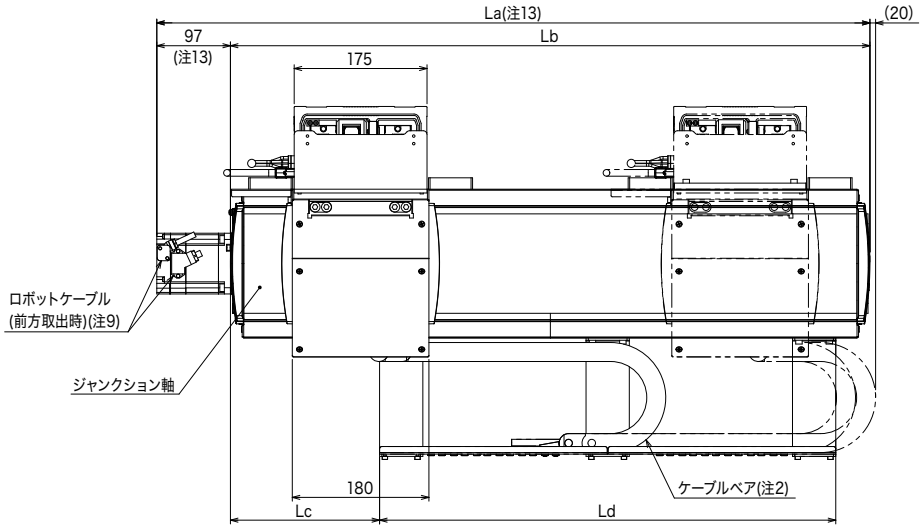




注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時循環が可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. バッテリーアブソ時は+8mmとなります。

循環ピッチ	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc	196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld	300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa	8	8	8	8	16	16	16	16	16	16	16	16	16
Qb	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc	2	2	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(Kg)(注12)	27.6	28.7	31.7	33.6	34.7	35.8	37	38.1	39.3	40.4	41.6	42.7	43.9



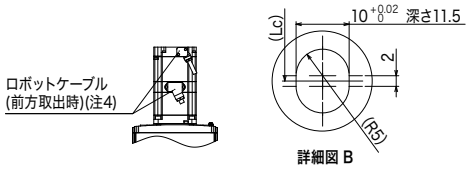


LCMR200

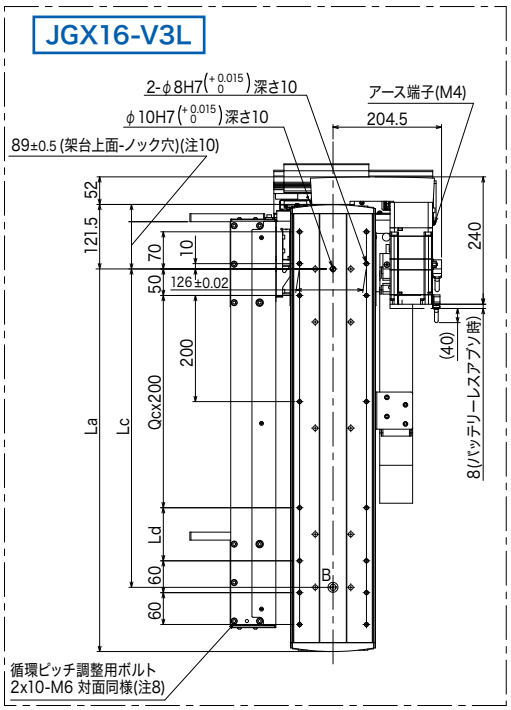
循環ユニット 外観図

垂直循環

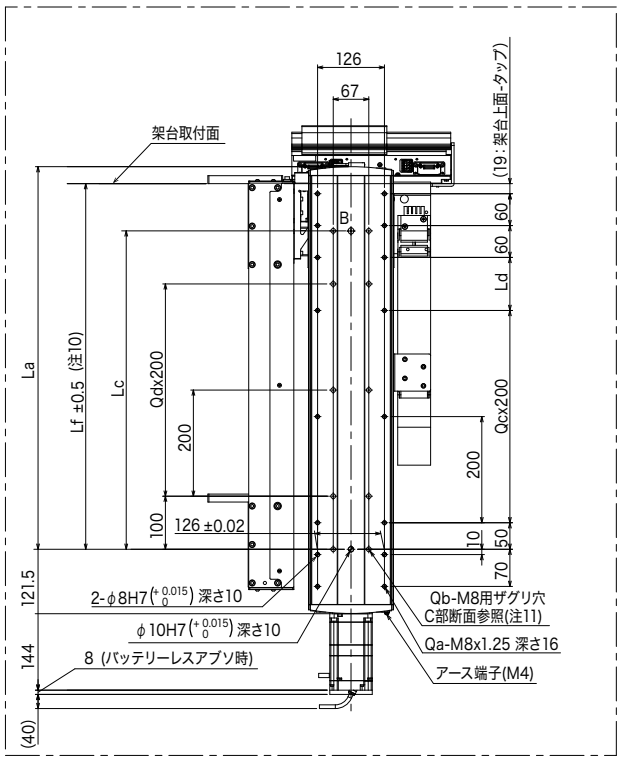
JGX16-V1L/V2L/V3L

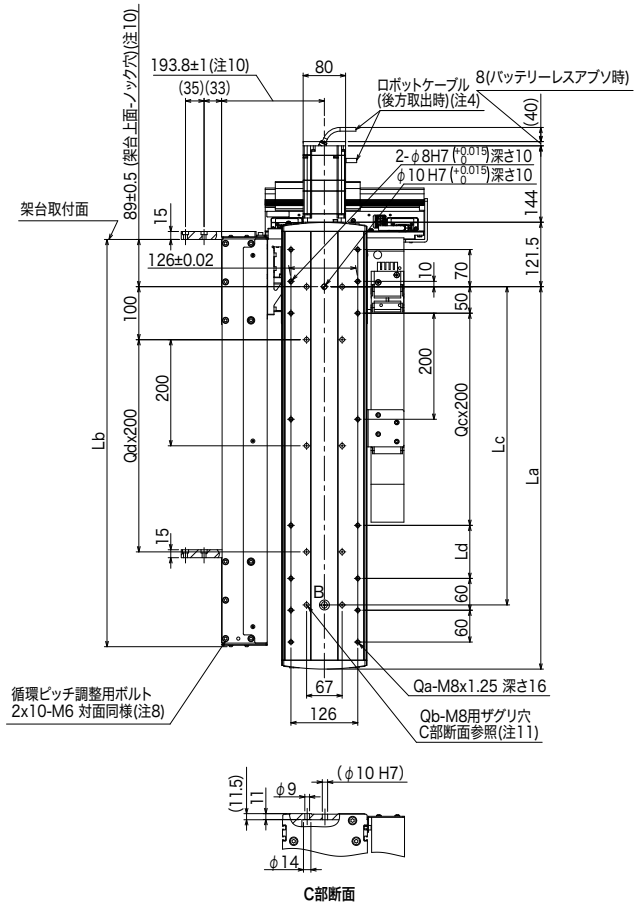


JGX16-V3L



JGX16-V2L

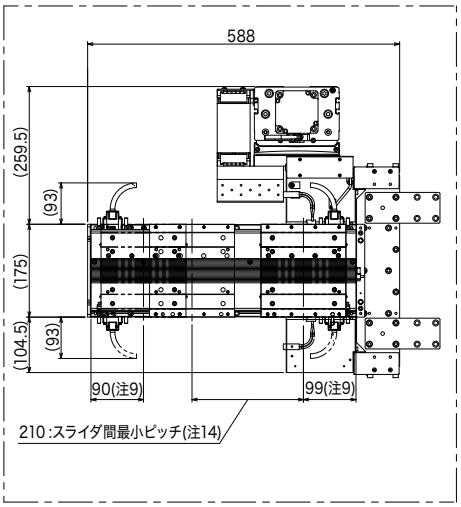




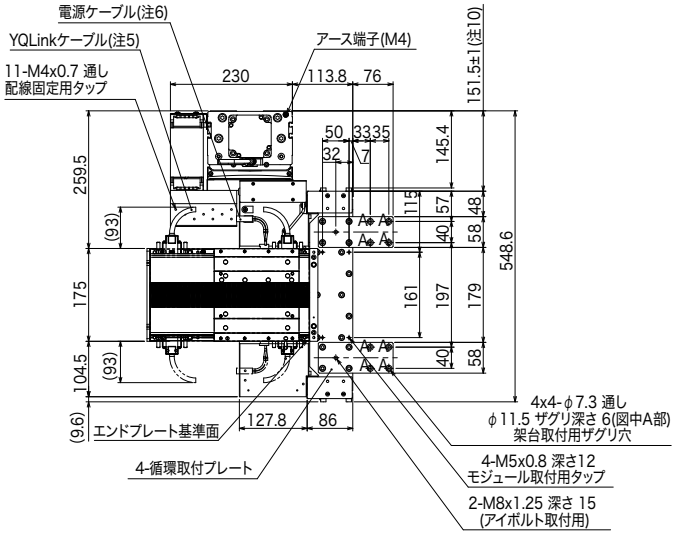
C部断面

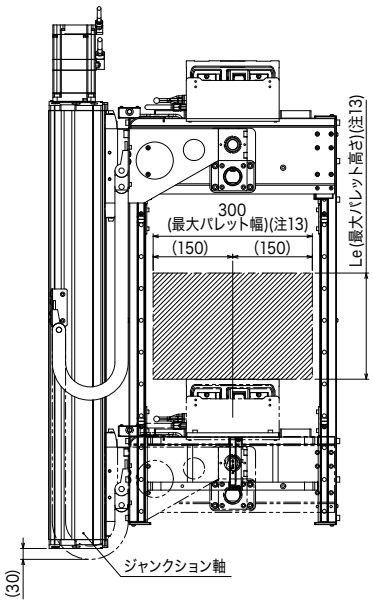
注1. 取付手順及び使用方法は取扱説明書をご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取出方向が異なります。
注5. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注6. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注7. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれません。
注8. 循環ピッチを微調整するための六角穴付ボルトです。
ボルトにアクセスできるよう作業スペースを確保してください。
注9. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注10. 記載している公差内に収まるよう、架台設計及び取付を行ってください。
注11. 取付ザグリ穴(C部断面)を利用して固定を行う際は、軸内部に貼られている防塵シールを剥がして取付を行ってください。

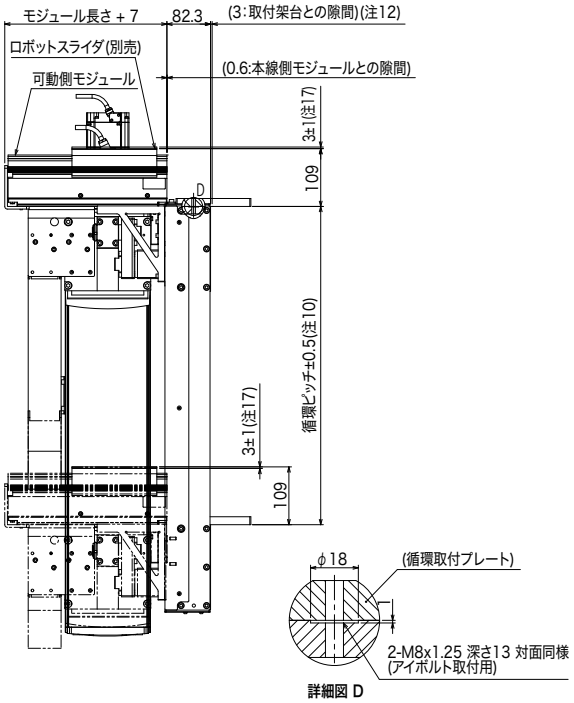
2スライダ循環時 (注15)



JGX16-V1L







循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量(kg)(注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4

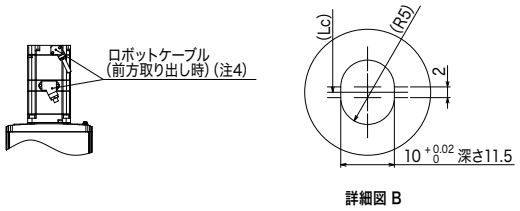
注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。
可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。
ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。
注14. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、
パレット長さ+50mmとしてください。
注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
注16. 原点位置はモータ側となります。
注17. ジャンクション軸メカストッパ停止時のスライダ上面位置です。

LCMR200

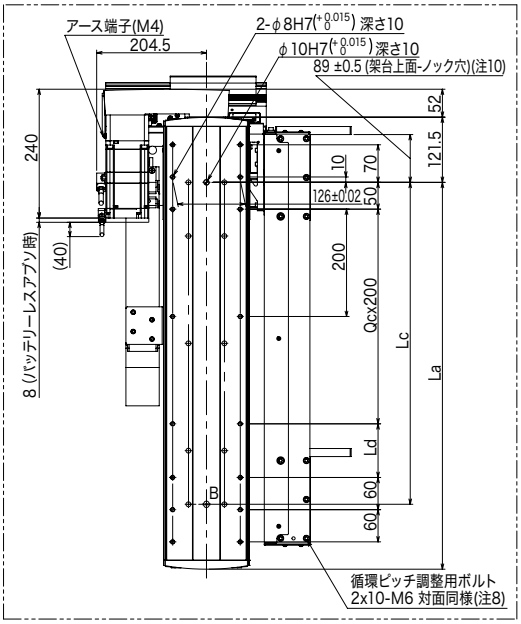
循環ユニット 外観図

垂直循環

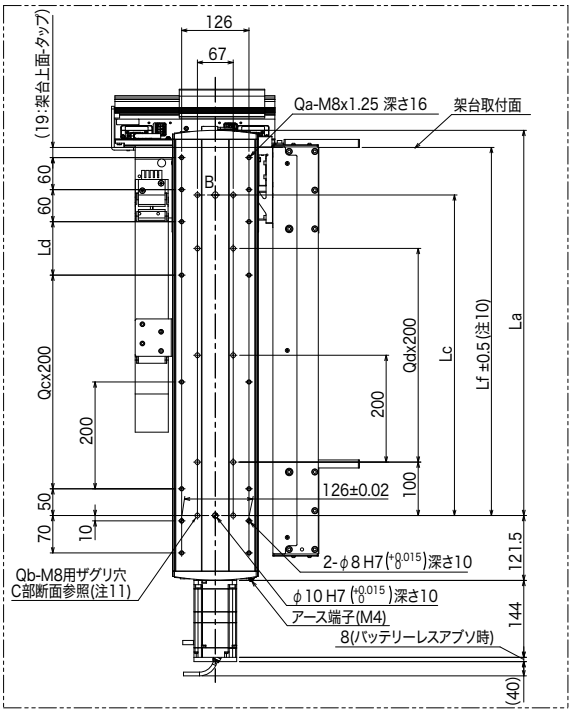
JGX16-V4L/V5L/V6L

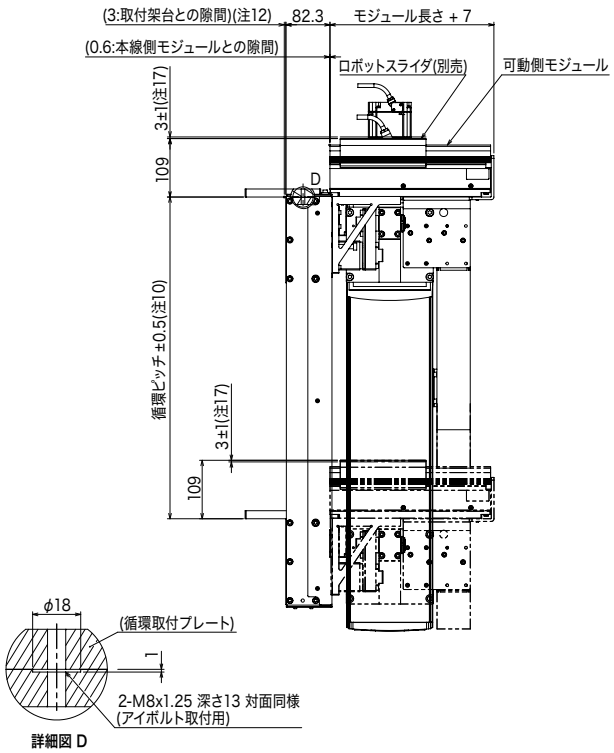


JGX16-V6L



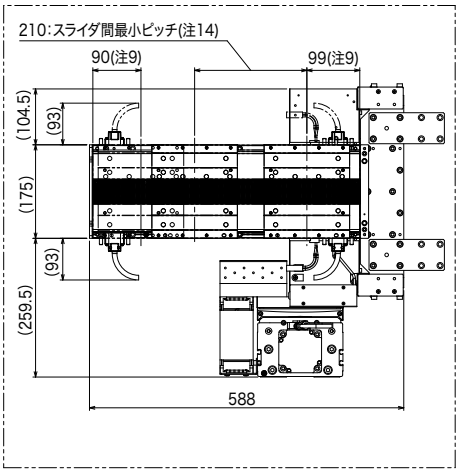
JGX16-V5L



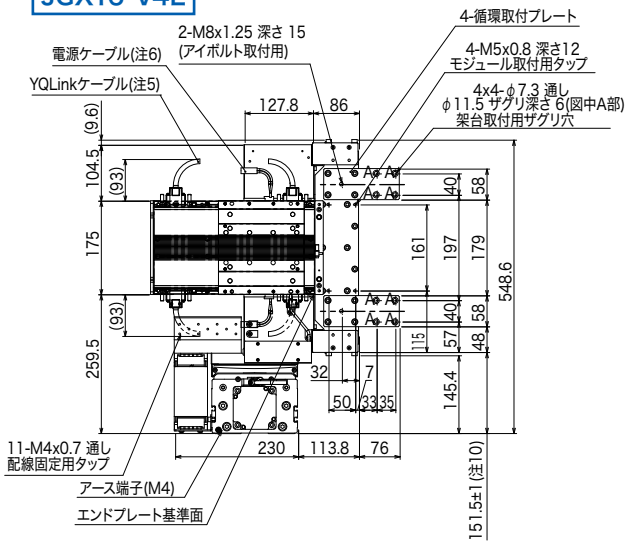


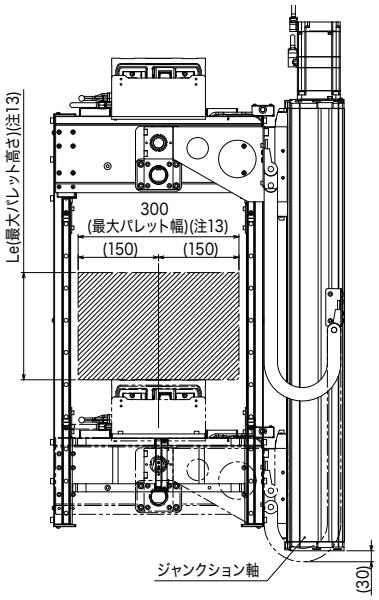
注1. 取付手順及び使用方法は取扱説明書をご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取出方向が異なります。
注5. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注6. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注7. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれません。
注8. 循環ピッチを微調整するための六角穴付ボルトです。
ボルトにアクセスできるよう作業スペースを確保してください。
注9. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注10. 記載している公差内に収まるよう、架台設計及び取付を行ってください。
注11. 取付ザグリ穴(C部断面)を利用して固定を行う際は、軸内部に貼られている防塵シールを剥がして取付を行ってください。
注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。
可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。
ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。
注14. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、
パレット長さ+50mmとしてください。
注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
注16. 原点位置はモータ側となります。
注17. ジャンクション軸メカストッパ停止時のスライダ上面位置です。

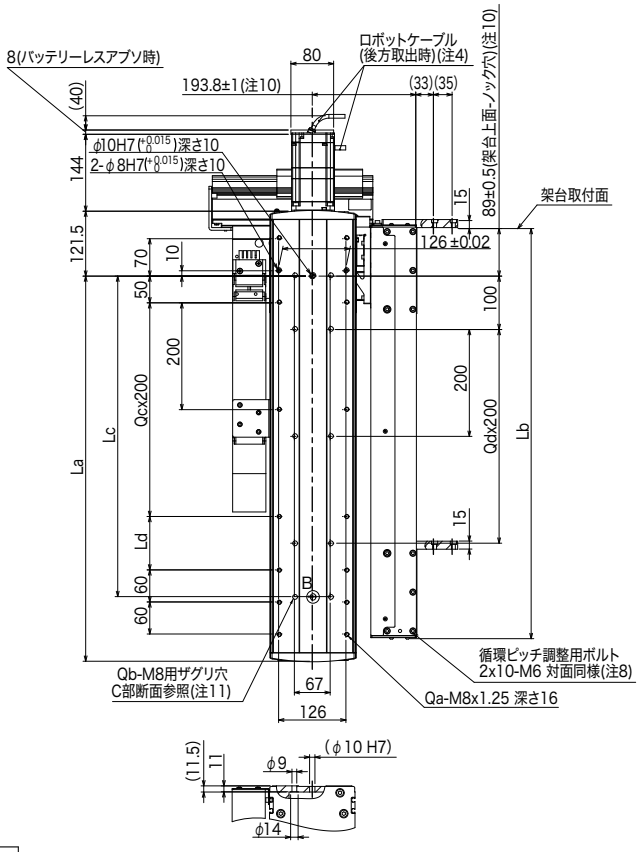
2スライダ循環時 (注15)



JGX16-V4L







C部断面

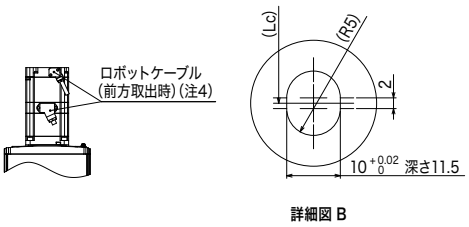
循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量(kg)(注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4

LCMR200

循環ユニット 外観図

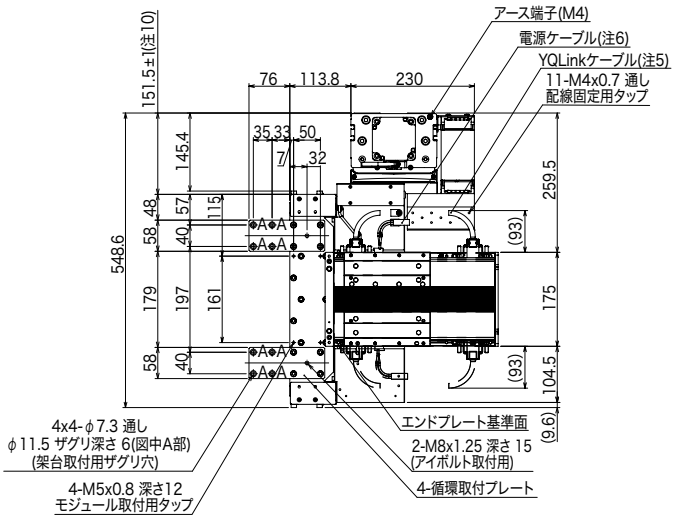
垂直循環

JGX16-V1R/V2R/V3R

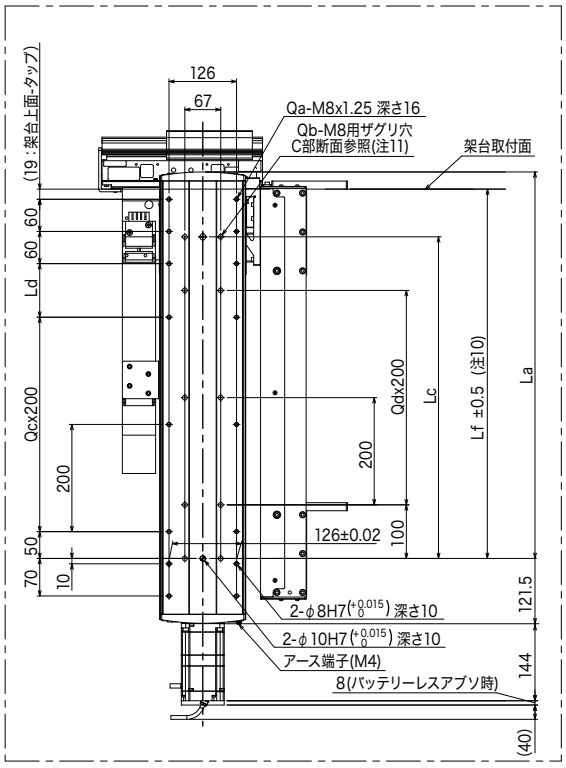


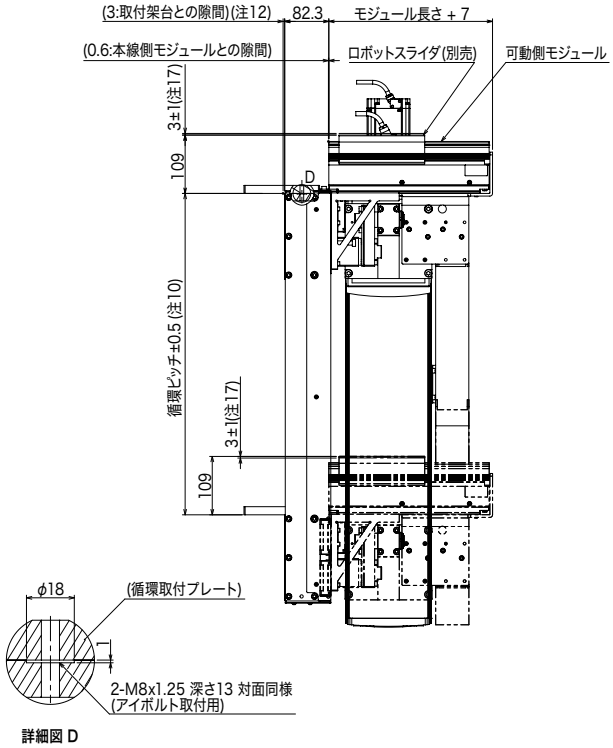
詳細図 B

JGX16-V1R



JGX16-V2R

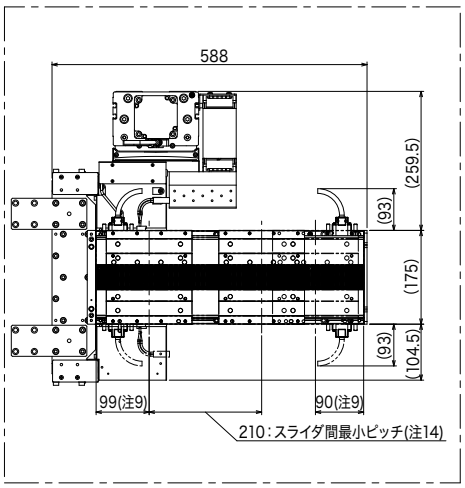




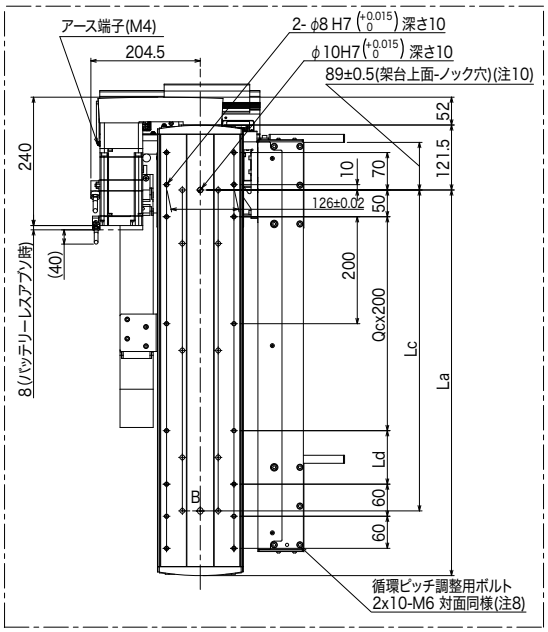
詳細図 D

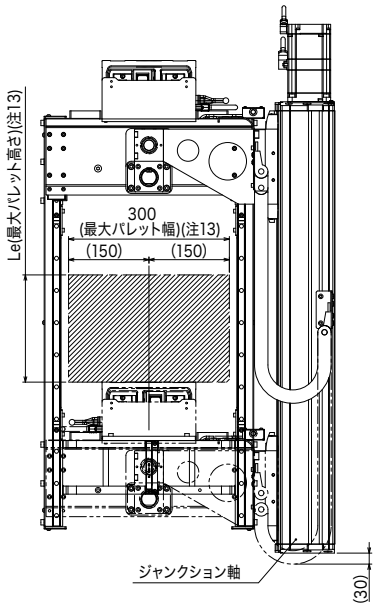
注1. 取付手順及び使用方法は取扱説明書をご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取出方向が異なります。
注5. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注6. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注7. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれません。
注8. 循環ピッチを微調整するための六角穴付ボルトです。
ボルトにアクセスできるよう作業スペースを確保してください。
注9. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注10. 記載している公差内に収まるよう、架台設計及び取付を行ってください。
注11. 取付ザグリ穴(C部断面)を利用して固定を行う際は、軸内部に貼られている防塵シールを剥がして取付を行ってください。
注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。
可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。
ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。
注14. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、
パレット長さ+50mmとしてください。
注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
注16. 原点位置はモータ側となります。
注17. ジャンクション軸メカストッパ停止時のスライダ上面位置です。

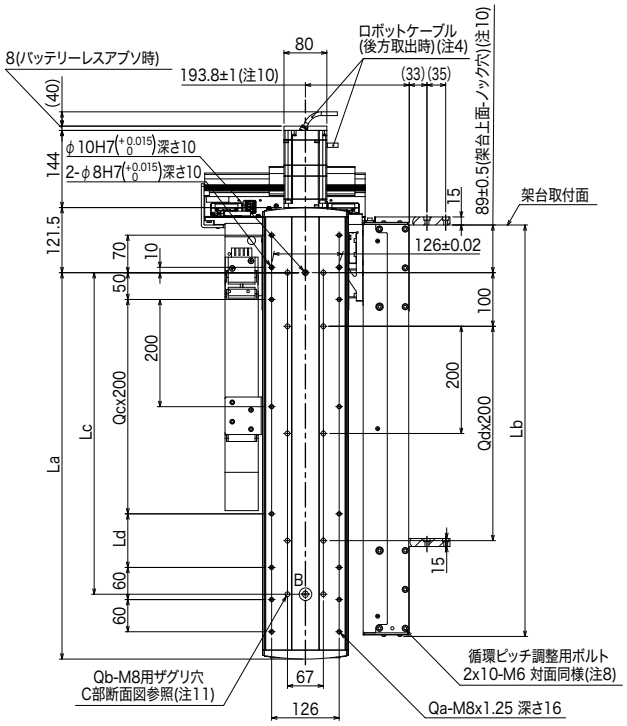
2スライダ循環時 (注15)

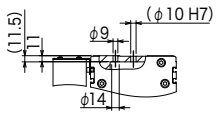


JGX16-V3R









C部断面

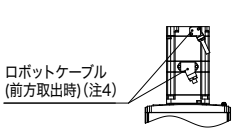
循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量(kg)(注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4

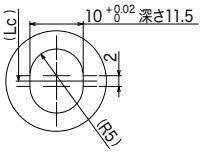
LCMR200

循環ユニット 外観図

垂直循環

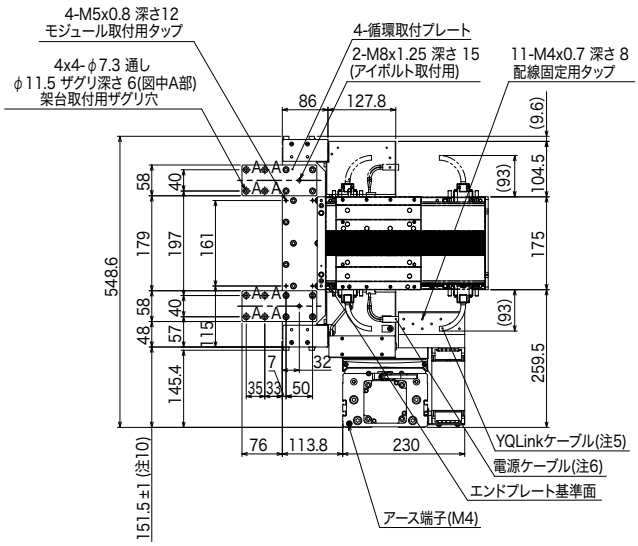
JGX16-V4R/V5R/V6R



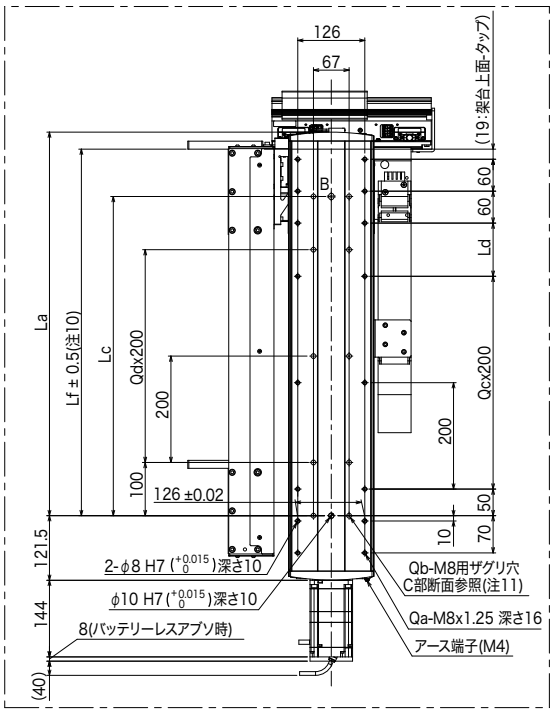


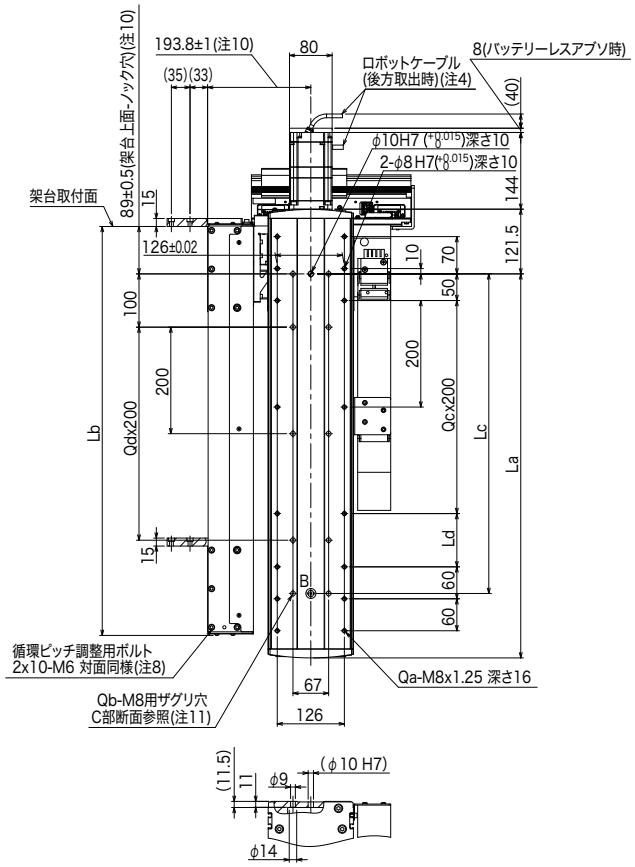
詳細図 B

JGX16-V4R



JGX16-V5R

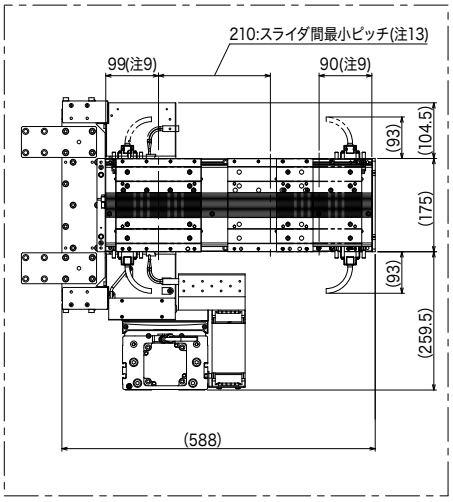




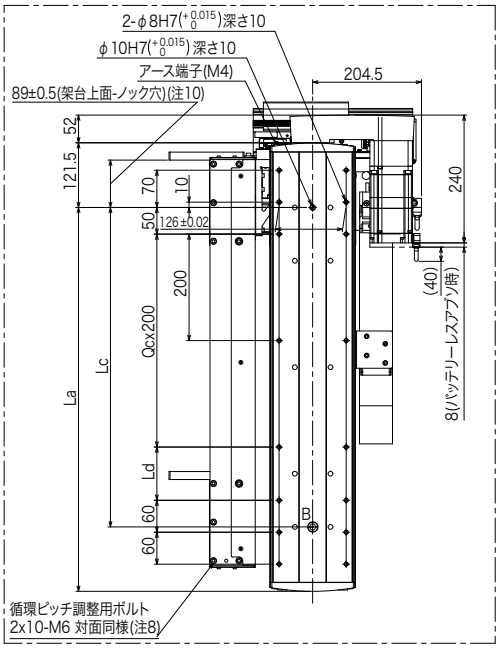
C部断面図

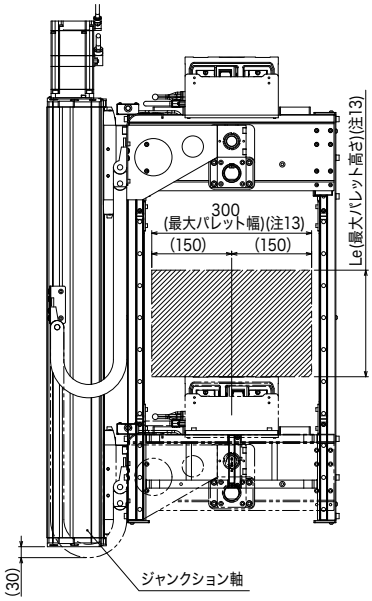
注1. 取付手順及び使用方法は取扱説明書をご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取出方向が異なります。
注5. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注6. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注7. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれません。
注8. 循環ピッチを微調整するための六角穴付ボルトです。
ボルトにアクセスできるよう作業スペースを確保してください。
注9. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
本線側の停止不可範囲99mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはマニュアルをご参照ください。
注10. 記載している公差内に収まるよう、架台設計及び取付を行ってください。
注11. 取付ザグリ穴(C部断面)を利用して固定を行う際は、軸内部に貼られている防塵シールを剥がして取付を行ってください。
注12. 架台取付時の参考値となります。循環ユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注13. ロボットスライダの許容オーバーハング量とは異なります。
可搬質量と許容オーバーハング量についてはLCMR200の仕様をご参照ください。
ワークを載せたまま循環動作を行う場合も同様の寸法制限となります。

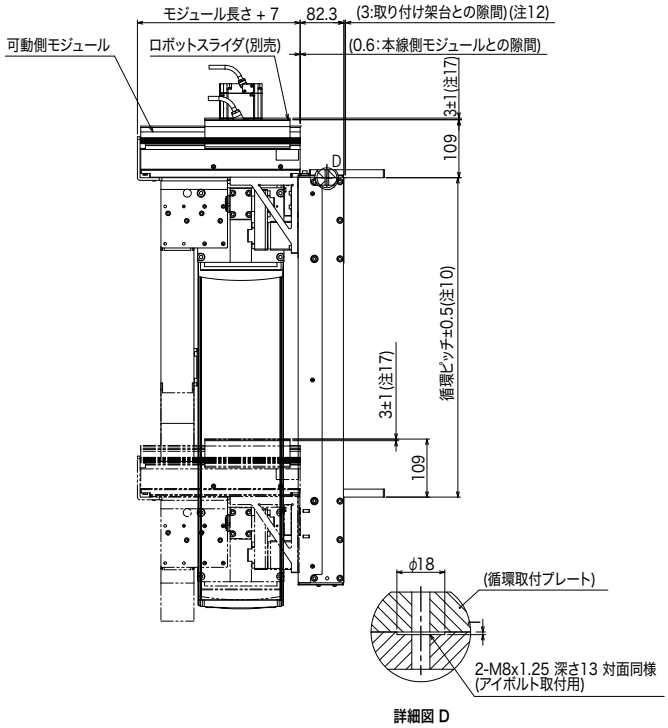
2スライダ循環時 (注15)



JGX16-V6R







詳細図 D

循環ピッチ	300mm	350mm	400mm	450mm	500mm	550mm	600mm
La	421	471	521	571	621	671	721
Lb	467.8	517.8	567.8	617.8	667.8	717.8	767.8
Lc	300	350	400	450	500	550	600
Ld	200	50	100	150	200	50	100
Le	80	130	180	230	280	330	380
Lf	389	439	489	539	589	639	689
Qa	10	12	12	12	12	14	14
Qb	6	8	8	8	8	10	10
Qc	0	1	1	1	1	2	2
Qd	0	1	1	1	1	2	2
本体重量(kg)(注7)	47.6	49.0	50.5	52.0	53.5	55.0	56.4

注14. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、
パレット長さ+50mmとしてください。
注15. 可動側モジュールが500mmの場合のみ、2スライダ循環が可能です。
注16. 原点位置はモータ側となります。
注17. ジャンクション軸メカストッパ停止時のスライダ上面位置です。

LCMR200

トラバースユニット 注文型式

トラバースユニット(Ⓐ2列分岐仕様 /Ⓑ3列分岐仕様)

JGX16

軸本体	組合せ ①	リード指定	単軸モータ仕様	トラバースピッチ ②※1	中間ピッチ ③※2
	H1T：ジャンクション軸左側/モータ正面 H2T：ジャンクション軸左側/モータ背面 H3T：ジャンクション軸右側/モータ正面 H4T：ジャンクション軸右側/モータ背面	40：リード40mm 20：リード20mm	無記入：バッテリーレスアブソ S：標準仕様	20~135cm (5cmピッチ)	25~110cm (5cmピッチ)

左側固定モジュール設置位置 - 右側固定モジュール設置位置 ④※3		ロボットケーブル長さ	ロボットケーブル取出方向
AC-D	ABC-D	R3：3m	F：モータ前方
AC-F	ABC-E	R5：5m	R：モータ後方
A-DF	ABC-F	R10：10m	
C-DF	A-DEF		
AC-E	B-DEF		
B-DF	C-DEF		

LCMR200

LCM本体	バリエーション	YQLinkケーブル長(in側) ⑤	YQLinkケーブル長(out側) ⑤
	F2/F3/F5 B2/B3/B5	3：3m 7：7m A：10m	3：3m 7：7m A：10m T：終端コネクタ

A30 **N**

ドライバ	ブレーキユニット	バッテリ※4
A30：YHX-A30-SET	N：なし	B：あり N：なし

※1 中間ピッチを使用する場合、トラバースピッチは50~135㎝となります。
※2 中間ピッチを使用する場合にのみ選択してください。
トラバースピッチ−中間ピッチ≧25㎝である必要があります。
※3 固定モジュールを設置する位置の組合せには制限があります。
選択した組合せ以外の位置に固定モジュールを取り付けることはできません。
詳細はP.45の「固定モジュール設置位置 選択可能な組合せ」をご確認ください。
※4 バッテリーレスアブソを選択した場合は、バッテリは不要です。

トラバースユニット(Ⓒ引き込み仕様＝固定モジュール設置位置「B-E」)

JGX16

軸本体	組合せ ①	リード指定	単軸モータ仕様	トラバースピッチ ②	中間ピッチ ③※1
	H1T：ジャンクション軸左側/モータ正面 H2T：ジャンクション軸左側/モータ背面 H3T：ジャンクション軸右側/モータ正面 H4T：ジャンクション軸右側/モータ背面	40：リード40mm 20：リード20mm	無記入：バッテリーレスアブソ S：標準仕様	50~130cm (10cmピッチ)	25~65cm (5cmピッチ)

左側固定モジュール設置位置 - 右側固定モジュール設置位置 ④※2	ロボットケーブル長さ	ロボットケーブル取出方向
B-E	R3：3m	F：モータ前方
	R5：5m	R：モータ後方
	R10：10m	

LCMR200

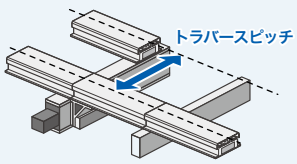
LCM本体	バリエーション	YQLinkケーブル長(in側) ⑤	2モジュール目バリエーション ⑥※3	YQLinkケーブル長(out側) ⑤
	F2/F3/F5 B2/B3/B5	3：3m 7：7m A：10m	F2/F3/F5 B2/B3/B5	3：3m 7：7m A：10m T：終端コネクタ

A30 **N**

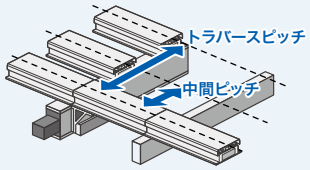
ドライバ	ブレーキユニット	バッテリ※4
A30：YHX-A30-SET	N：なし	B：あり N：なし

※1 トラバースピッチ＝中間ピッチｘ２である必要があります。
※2 詳細はP45の「固定モジュール設置位置 選択可能な組合せ」の引き込み仕様をご確認ください。
※3 2つのモジュールは同じ長さのものを指定してください。
※4 バッテリーレスアブソを選択した場合は、バッテリは不要です。

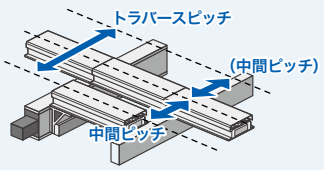
Ⓐ 2列分岐仕様



Ⓑ 3列分岐仕様



Ⓒ 引き込み仕様

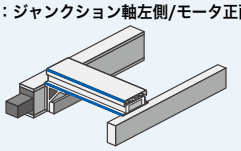


＊引き込み仕様の場合、中間ピッチは前後で同じになります。

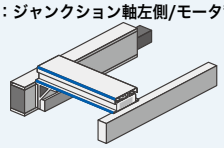
■ 左右、正面/背面はモジュールの正面ラインを手前に置いた時を基準とします。 ―― 正面ライン

❶ 組合せ

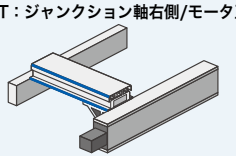
H1T：ジャンクション軸左側/モータ正面



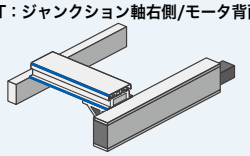
H2T：ジャンクション軸左側/モータ背面



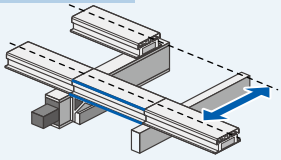
H3T：ジャンクション軸右側/モータ正面



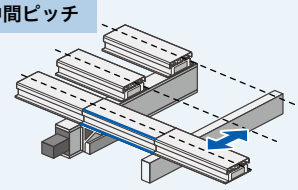
H4T：ジャンクション軸右側/モータ背面



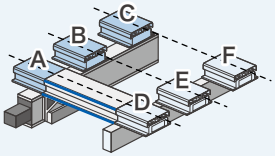
❷ トラバースピッチ



❸ 中間ピッチ

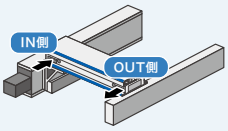


❹ 固定モジュール設置位置

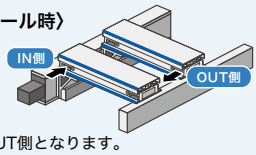


❺ YQLinkケーブルの長さ

〈1モジュール時〉

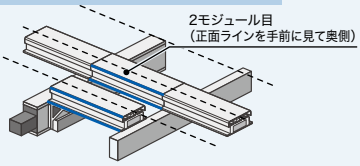


〈2モジュール時〉



正面ラインを手前に置いて左がIN側、右がOUT側となります。

❻ 2モジュール目バリエーション



トラバースユニット 基本仕様

JGX16-T　基本仕様

軸構成	ジャンクション軸		LCMR200※1
モータ出力	□80 / 750W		-
繰り返し位置決め精度	±5μm		±5μm
減速機構/駆動方式	研削ボールネジΦ20 (C5級)		ムービングマグネット式コア付きリニアモータ
ボールネジリード	40mm	20mm	-
最高速度※2	2400mm/sec	1200mm/sec	2500mm/sec
トラバースピッチ/リニアモジュール長	200～1350mm (50㎜ピッチ)		200, 300, 500
位置検出	磁気式アブソリュート位置センサ※3		磁気式アブソリュート位置センサ
使用温度	0℃～40℃※4		
コントローラ	YHXコントローラ		

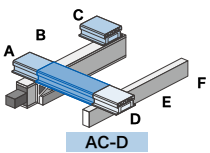
※1：詳細スペックはP.12をご参照ください。
※2：動作範囲によっては、最高速度に到達しない場合があります。
※3：スライダ乗り継ぎ位置のみ
※4：運転は設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。

固定モジュール設置位置　選択可能な組合せ

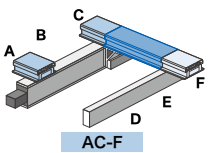
2列分岐仕様

選択可能な組合せ

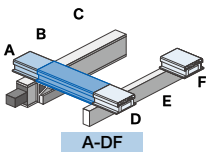
- AC-D
- AC-F
- A-DF
- C-DF



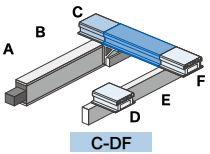
AC-D



AC-F



A-DF

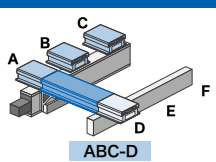


C-DF

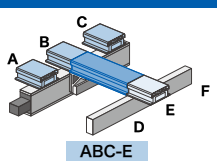
3列分岐仕様

選択可能な組合せ

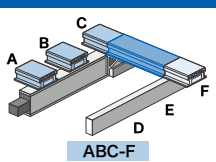
- ABC-D
- ABC-E
- ABC-F
- A-DEF
- B-DEF
- C-DEF
- AC-E
- B-DF



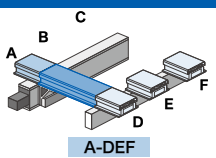
ABC-D



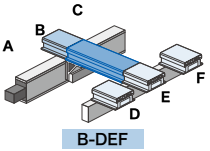
ABC-E



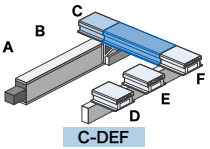
ABC-F



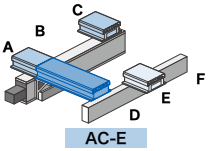
A-DEF



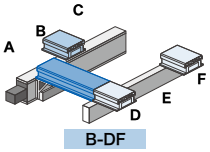
B-DEF



C-DEF



AC-E

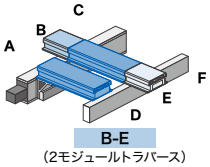


B-DF

引き込み仕様

選択可能な組合せ

- B-E



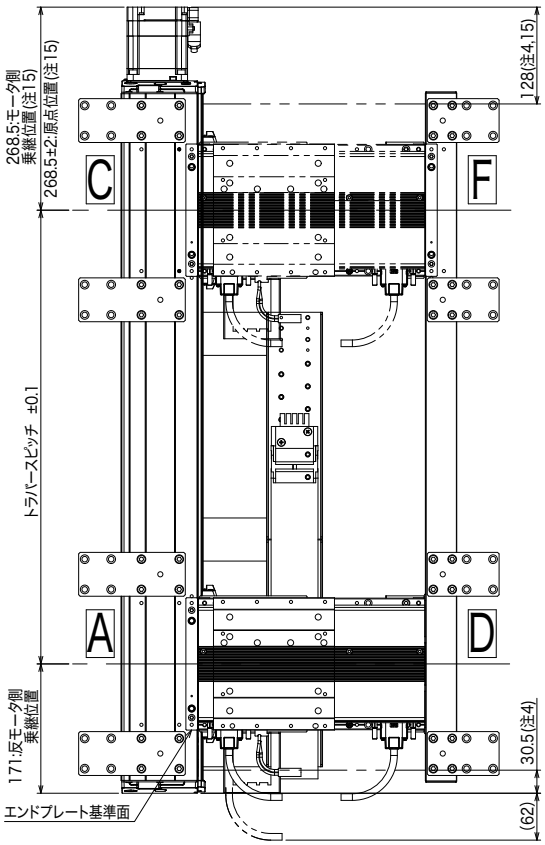
B-E
(2モジュールトラバース)

トラバースユニット 外観図

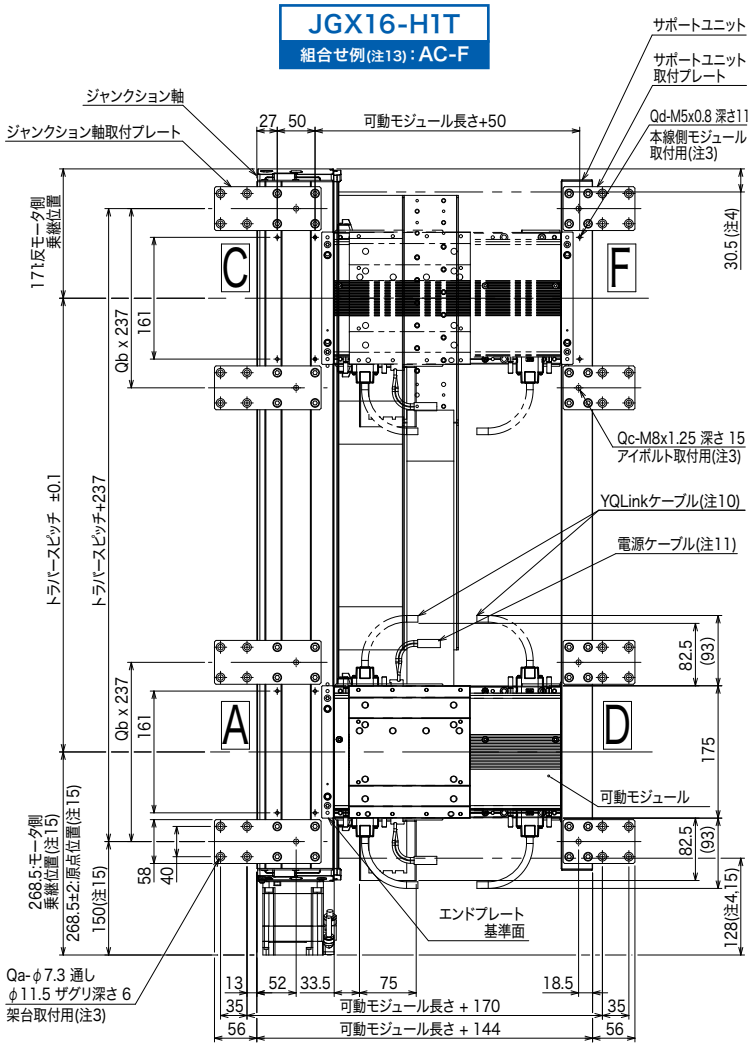
2列分岐仕様

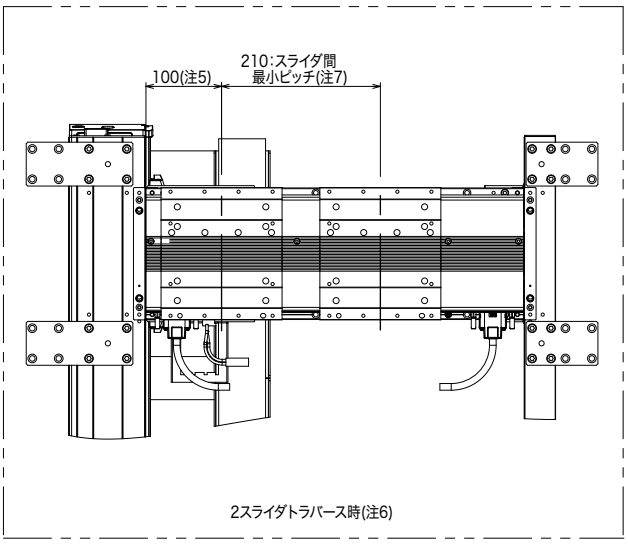
JGX16-H1T/H2T

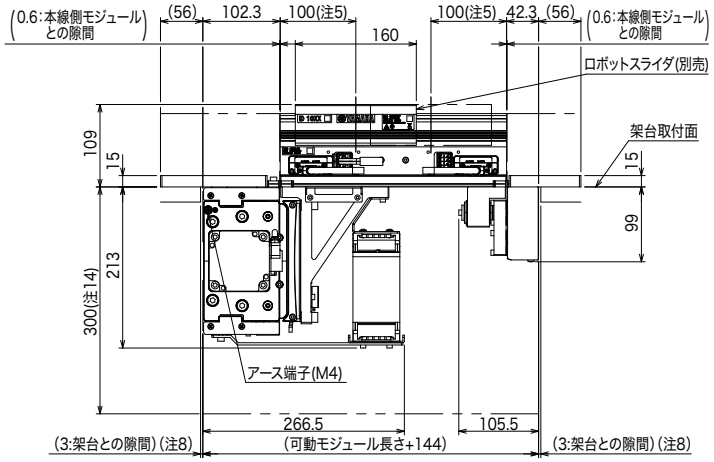
JGX16-H2T
組合せ例(注13):AC-F



JGX16-H1T
組合せ例(注13):AC-F





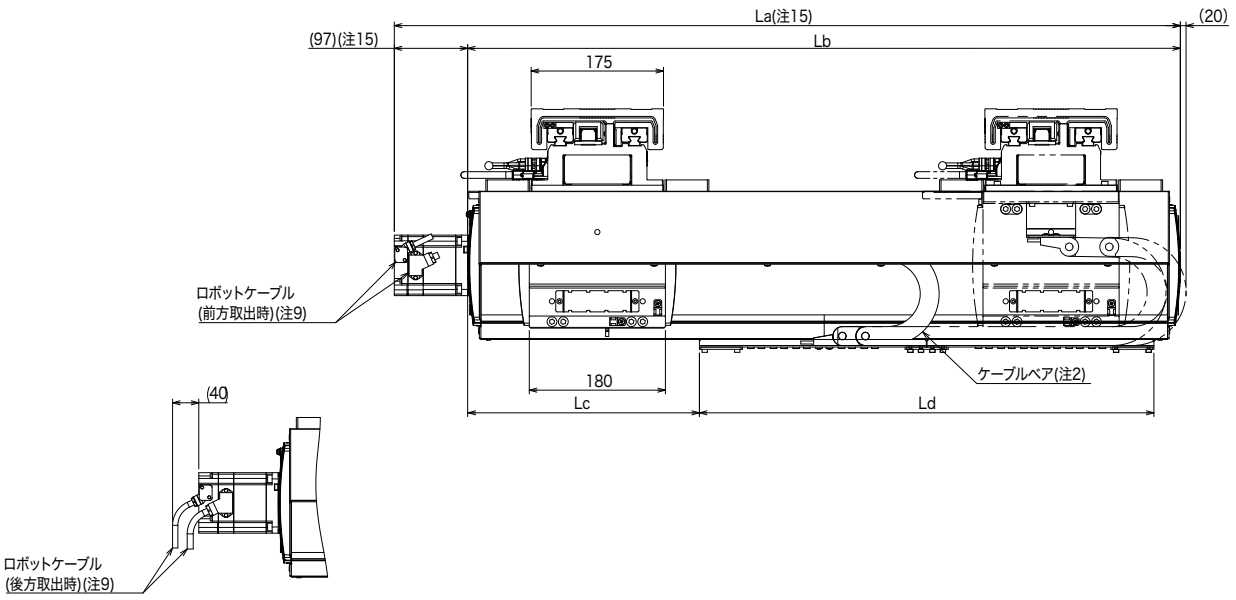


注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。
・AC-D　・A-DF
・AC-F　・C-DF
注14. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
注15. バッテリーレスアブソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb		542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc		196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld		300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa		16	16	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb		0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc		4	4	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量(kg)(注12)		37.0	38.5	41.8	44.1	45.5	46.9	48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400												
	リード20	1200												
	速度設定	-												

トラバースピッチ		850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
La		1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb		1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		553.5	607.5	360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld		601	601	902	902	902	902	902	902	902	902	902
Qa		32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc		8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量(kg)(注12)		58.9	60.4	62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度 (mm/sec)	リード40	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720
	リード20	1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360
	速度設定	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%

組合せ	・AC-D ・AC-F	・A-DF ・C-DF
Qd	10	8

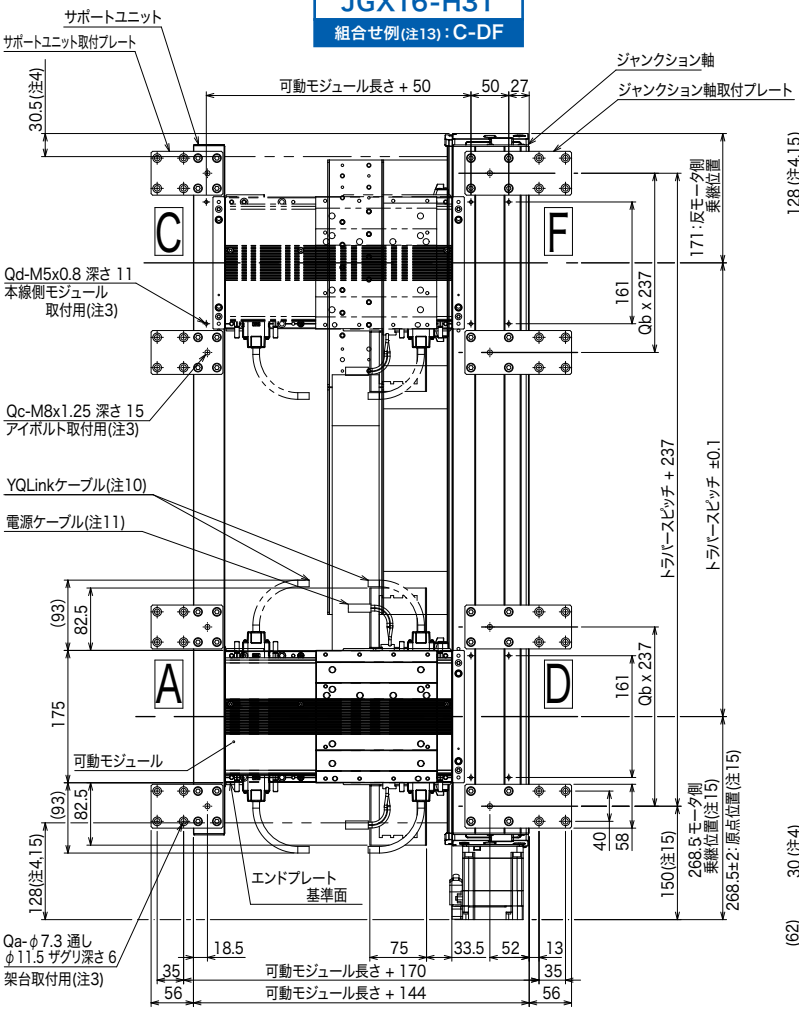


トラバースユニット 外観図

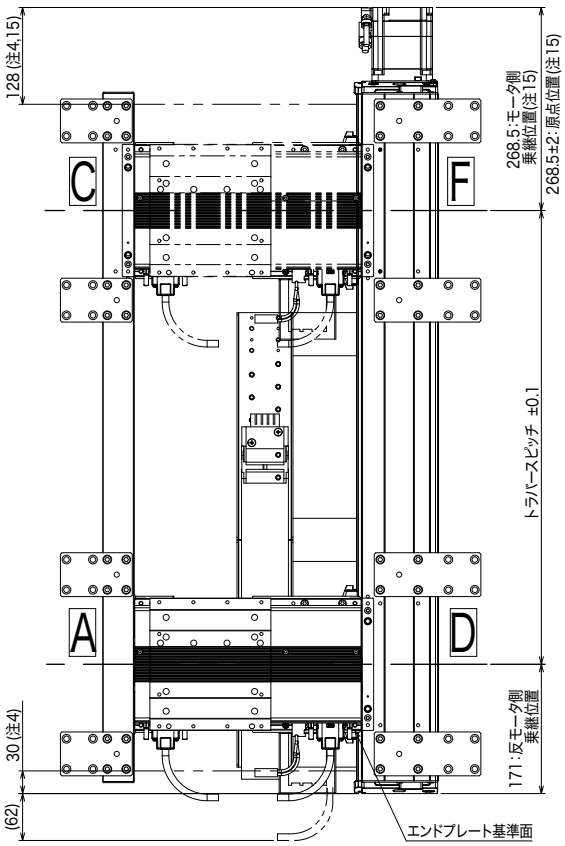
2列分岐仕様

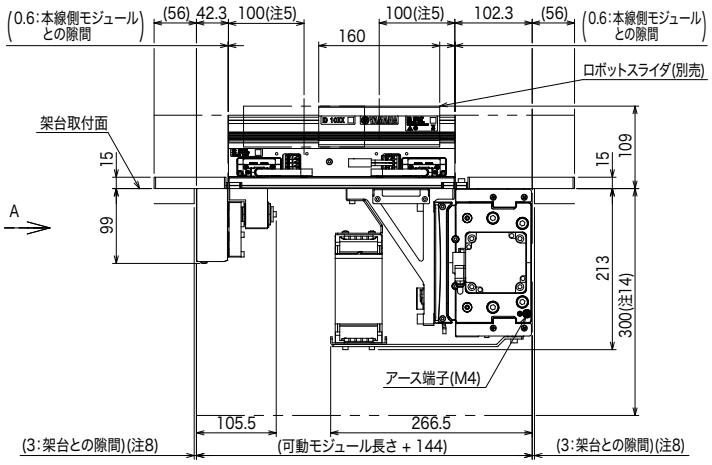
JGX16-H3T/H4T

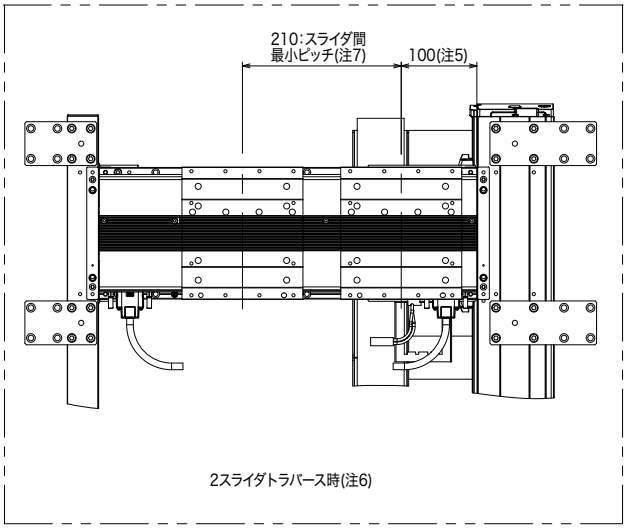
JGX16-H3T
組合せ例(注13):C-DF



JGX16-H4T
組合せ例(注13):C-DF





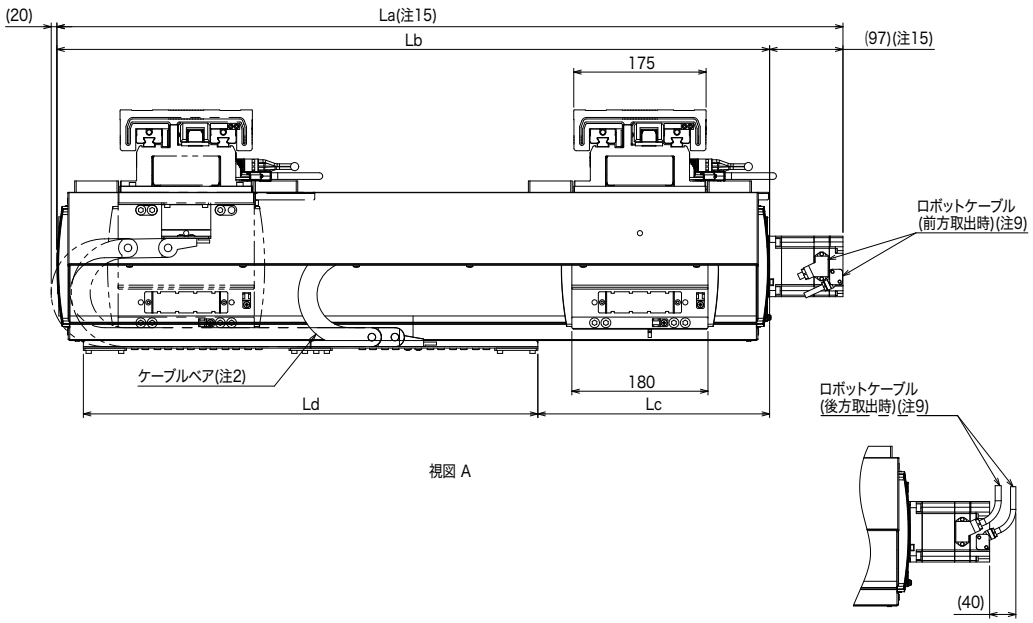


注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。
・AC-D　・A-DF
・AC-F　・C-DF
注14. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
注15. バッテリーレスアブソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5
Lb		542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
Lc		196.5	253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5
Ld		300	300	300	601	601	601	601	601	601	601	601	601	601
Qa		16	16	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb		0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc		4	4	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量(kg)(注12)		37.0	38.5	41.8	44.1	45.5	46.9	48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400												
	リード20	1200												
	速度設定	-												

トラバースピッチ		850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
La		1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb		1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		553.5	607.5	360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld		601	601	902	902	902	902	902	902	902	902	902
Qa		32	32	32	32	32	32	32	32	32	32	32
Qb		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Qc		8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
本体質量(kg)(注12)		58.9	60.4	62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度 (mm/sec)	リード40	2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720
	リード20	1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360
	速度設定	90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%

組合せ	・AC-D ・AC-F	・A-DF ・C-DF
Qd	8	10



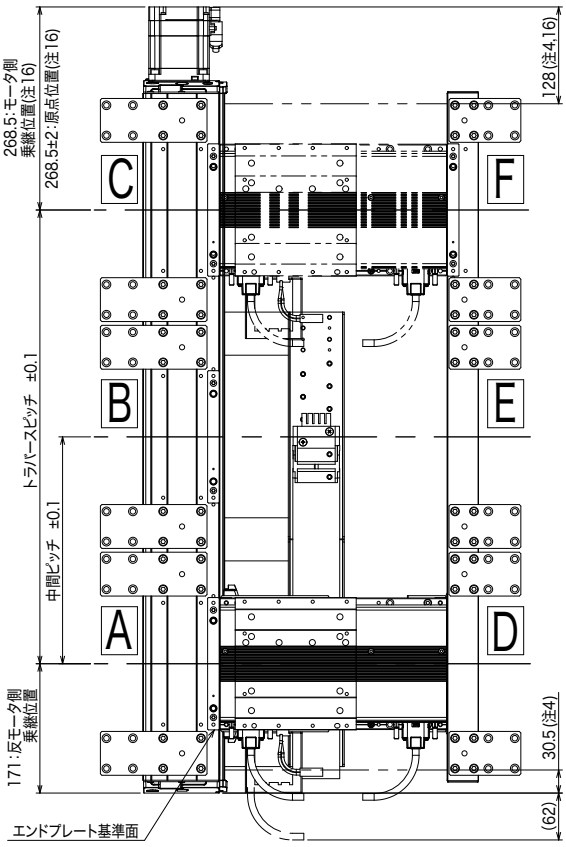
視図 A

トラバースユニット 外観図

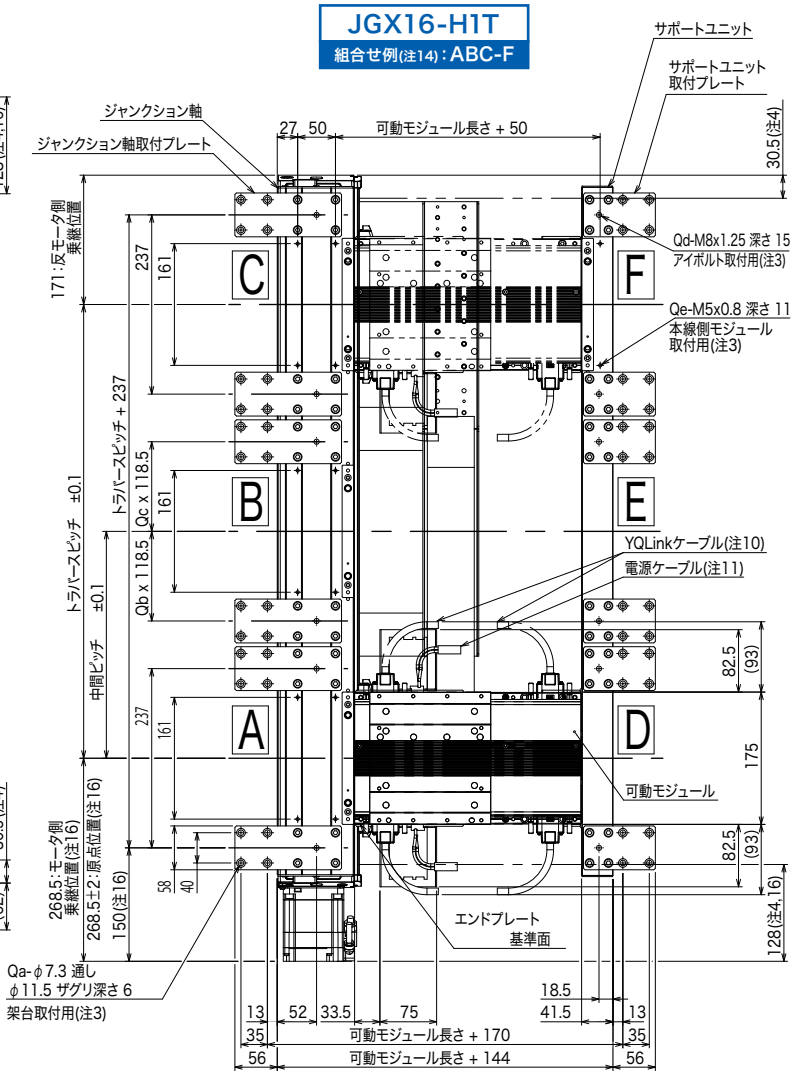
3列分岐仕様

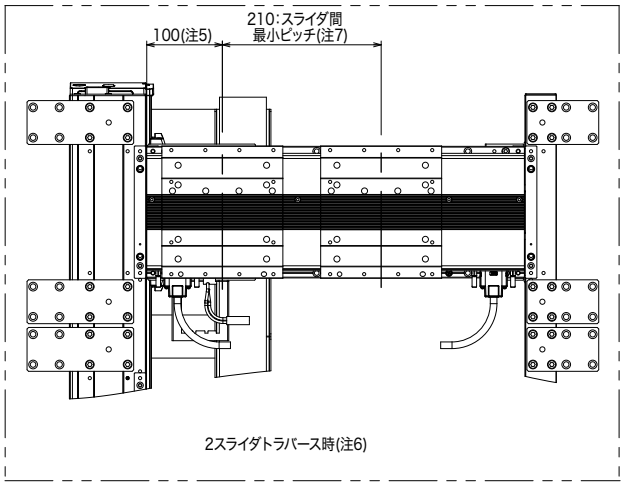
JGX16-H1T/H2T

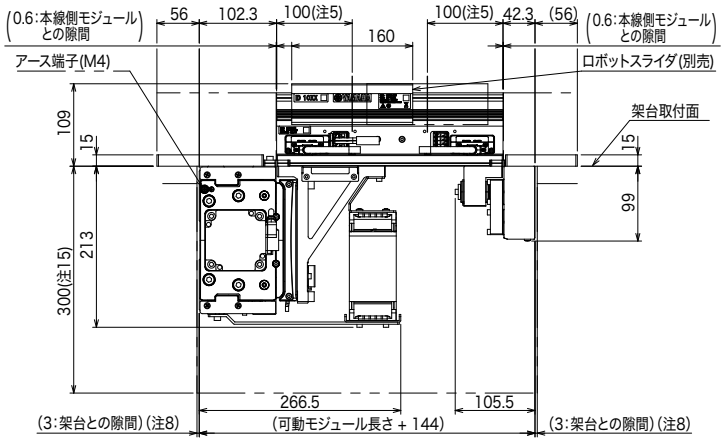
JGX16-H2T
組合せ例(注14):ABC-F



JGX16-H1T
組合せ例(注14):ABC-F







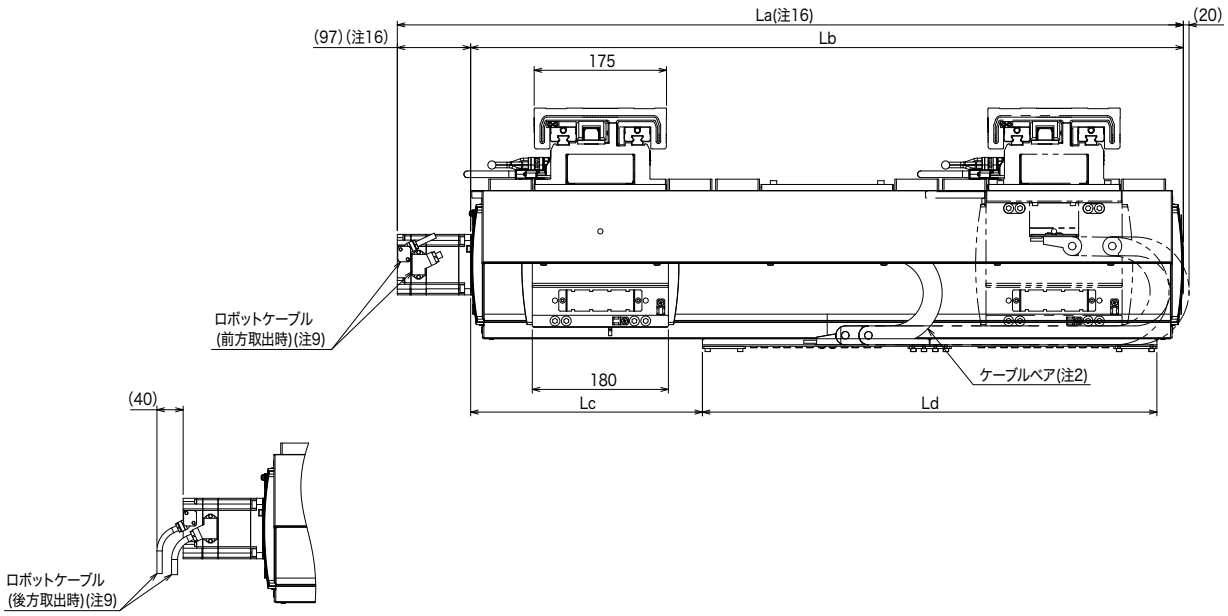
注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. 中間ピッチは50mm刻みで選択可能です。トラバースピッチによって選択可能な中間ピッチが異なります。
注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。
・ABC-D　・A-DEF　・AC-E
・ABC-E　・B-DEF　・B-DF
・ABC-F　・C-DEF
注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
注16. バッテリーレスアブソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ		500	550	600	650	700	750	800	850	900
中間ピッチ(注13)		250	250～300	250～350	250～400	250～450	250～500	250～550	250～600	250～650
La		939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5
Lb		842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5
Lc		196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5	553.5	607.5
Ld		601	601	601	601	601	601	601	601	601
本体質量(kg)(注12)		48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4	58.9	60.4
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400							2160	1920
	リード20	1200							1080	960
	速度設定	-							90%	80%

トラバースピッチ		950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
中間ピッチ(注13)		250～700	250～750	250～800	250～850	250～900	250～950	250～1000	250～1050	250～1100
La		1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb		1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld		902	902	902	902	902	902	902	902	902
本体質量(kg)(注12)		62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度 (mm/sec)	リード40	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720
	リード20	840	720	660	600	540	480		420	360
	速度設定	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%

	中間ピッチ = 250	(トラバースピッチ) - (中間ピッチ) = 250	トラバースピッチ =500 かつ 中間ピッチ = 250	その他
Qa	40	40	32	48
Qb	0	1	0	1
Qc	1	0	0	1
Qd	10	10	8	12

組合せ	・ABC-D ・ABC-E ・ABC-F	・A-DEF ・B-DEF ・C-DEF ・AC-E	・B-DF
Qe	14	10	8

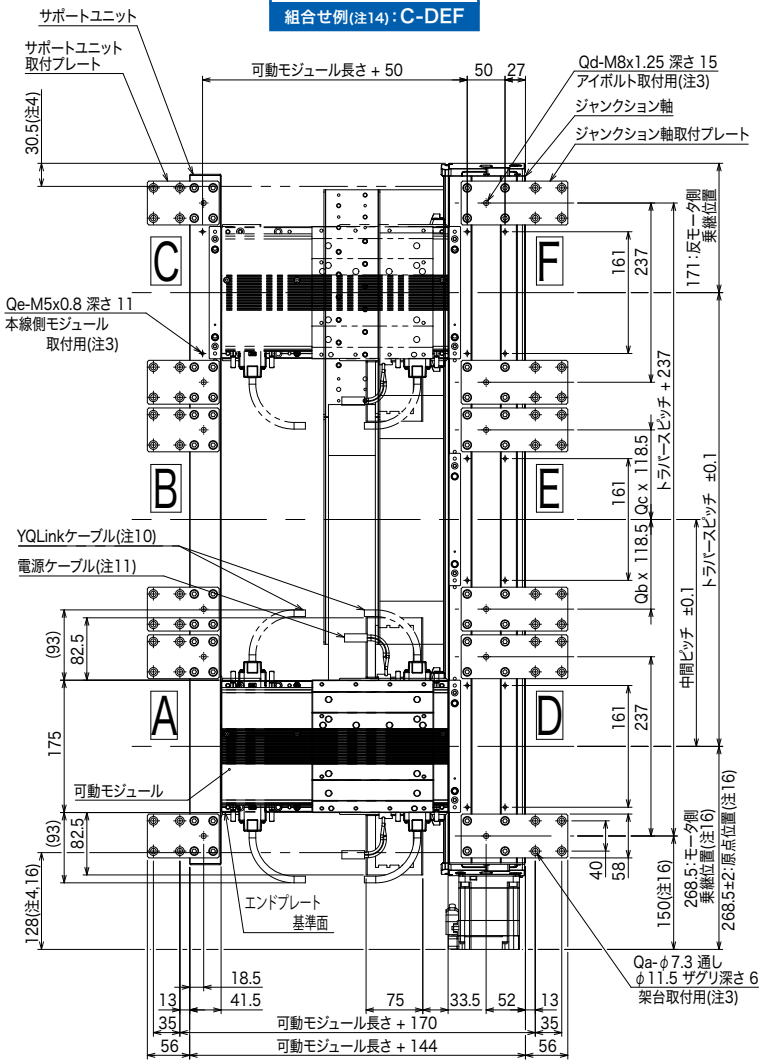


トラバースユニット 外観図

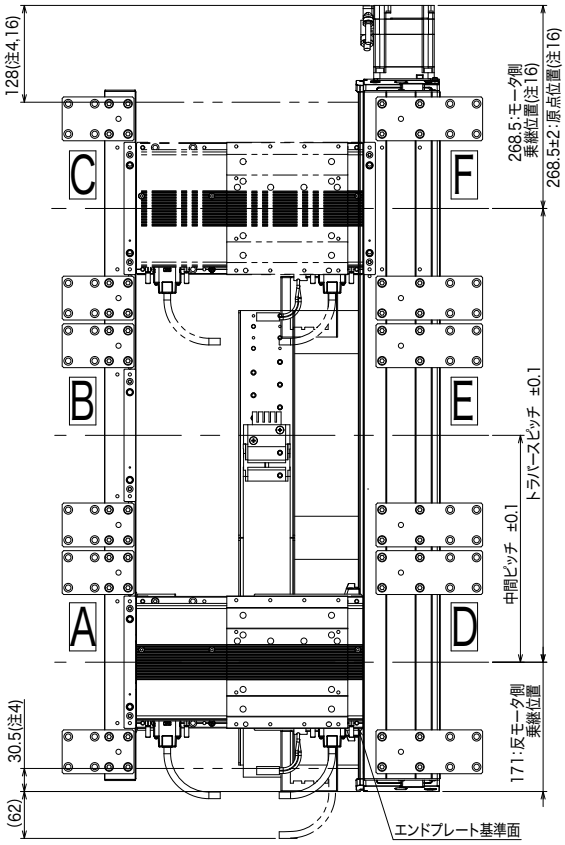
3列分岐仕様

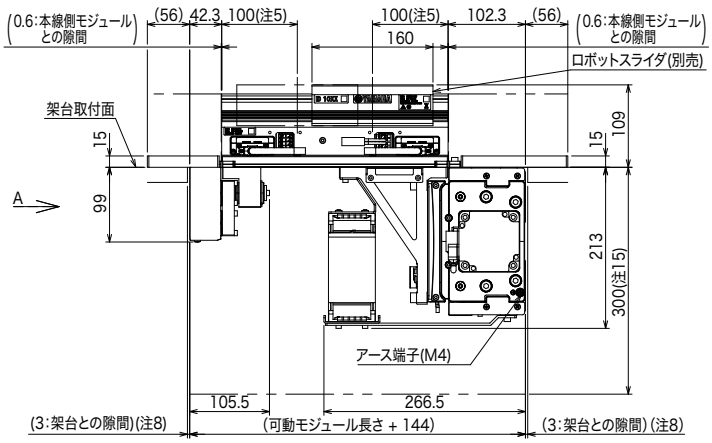
JGX16-H3T/H4T

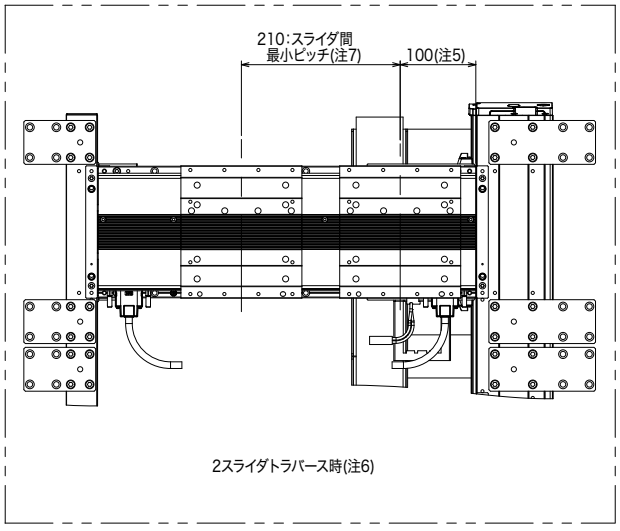
JGX16-H3T
組合せ例(注14):C-DEF



JGX16-H4T
組合せ例(注14):C-DEF







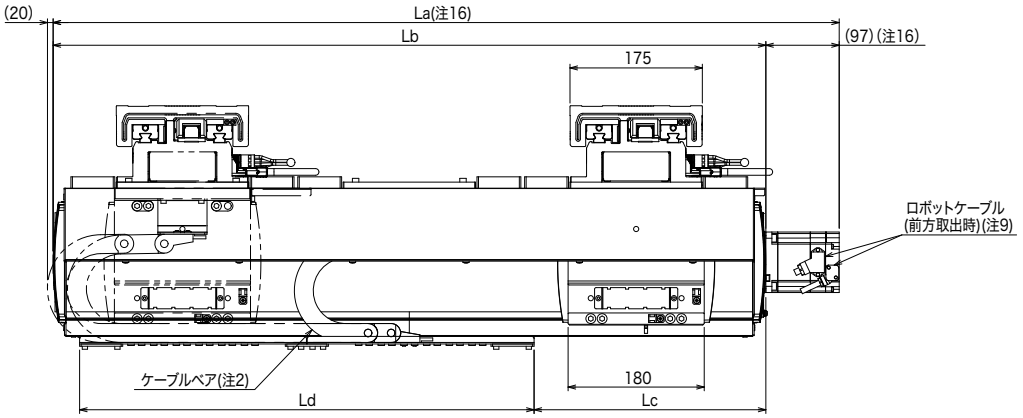
注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. 中間ピッチは50mm刻みで選択可能です。トラバースピッチによって選択可能な中間ピッチが異なります。
注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。
・ABC-D　・A-DEF　・AC-E
・ABC-E　・B-DEF　・B-DF
・ABC-F　・C-DEF
注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
注16. バッテリーレスアブソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ		500	550	600	650	700	750	800	850	900
中間ピッチ(注13)		250	250～300	250～350	250～400	250～450	250～500	250～550	250～600	250～650
La		939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5
Lb		842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5
Lc		196.5	251.5	306.5	361.5	416.5	471.5	496.5	553.5	607.5
Ld		601	601	601	601	601	601	601	601	601
本体質量(kg)(注12)		48.5	49.9	51.5	52.9	54.4	55.9	57.4	58.9	60.4
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400							2160	1920
	リード20	1200							1080	960
	速度設定	-							90%	80%

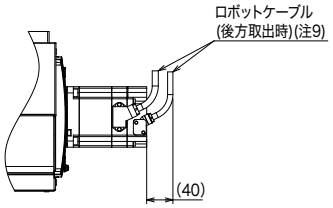
トラバースピッチ		950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
中間ピッチ(注13)		250～700	250～750	250～800	250～850	250～900	250～950	250～1000	250～1050	250～1100
La		1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb		1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		360.5	385.5	471.5	496.5	551.5	606.5	661.5	716.5	771.5
Ld		902	902	902	902	902	902	902	902	902
本体質量(kg)(注12)		62.6	64.2	65.6	67.2	68.6	70.1	71.6	73.1	74.6
最高速度 (mm/sec)	リード40	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720
	リード20	840	720	660	600	540	480		420	360
	速度設定	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%

	中間ピッチ = 250	(トラバースピッチ) - (中間ピッチ) = 250	トラバースピッチ =500 かつ 中間ピッチ = 250	その他
Qa	40	40	32	48
Qb	0	1	0	1
Qc	1	0	0	1
Qd	10	10	8	12

組合せ	・ABC-D ・ABC-E ・ABC-F ・B-DF	・A-DEF ・B-DEF ・C-DEF	・AC-E
Qe	10	14	8



視図 A

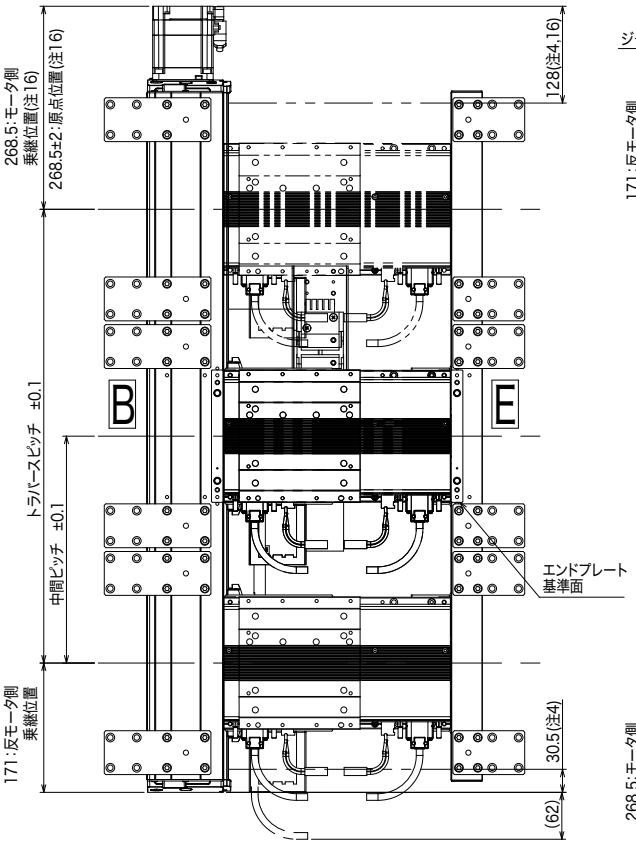


トラバースユニット 外観図

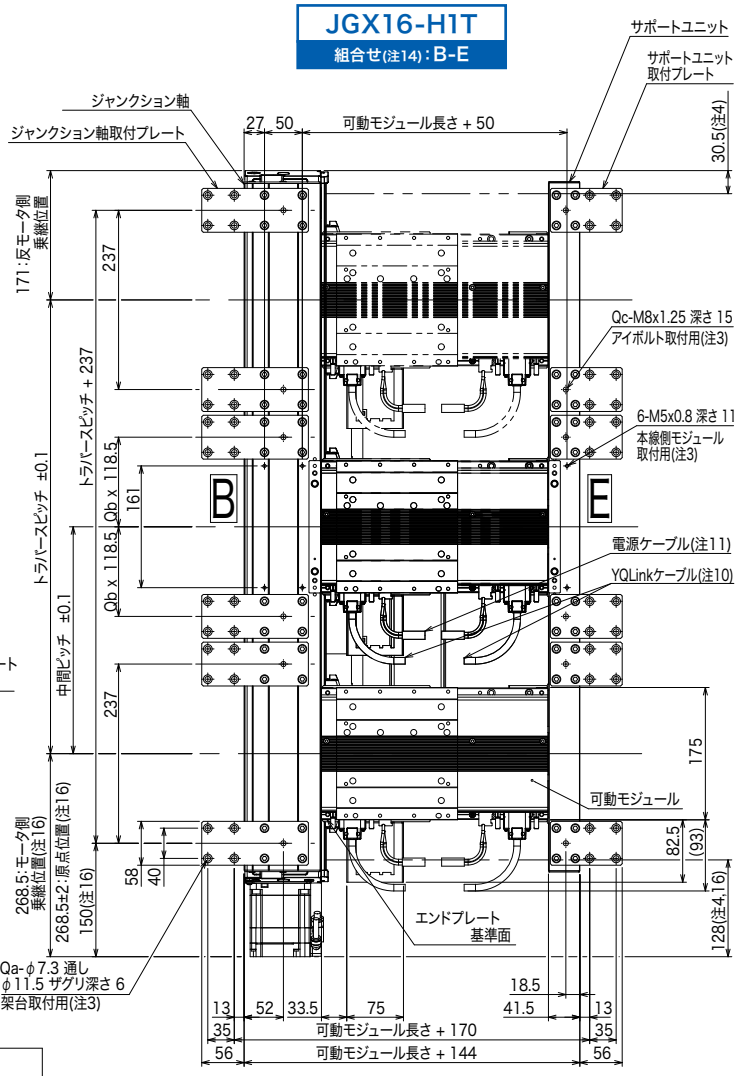
引き込み仕様

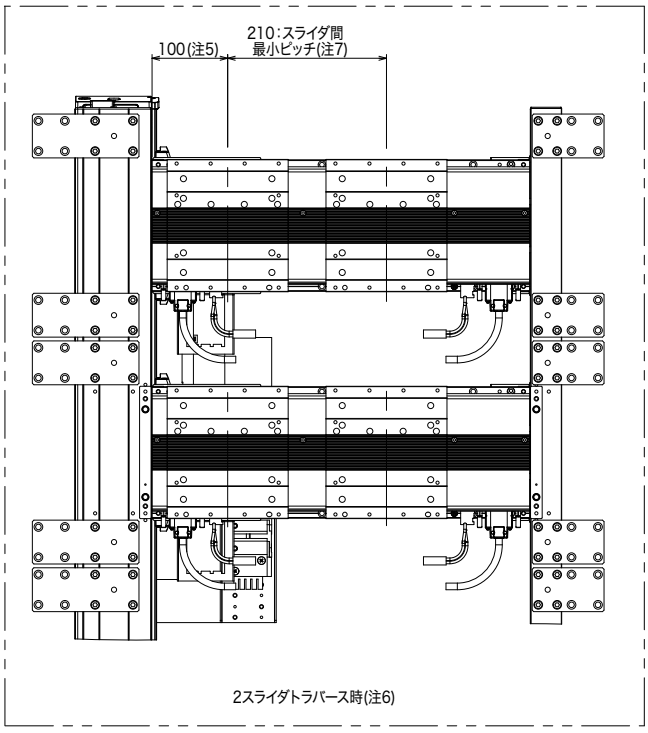
JGX16-H1T/H2T

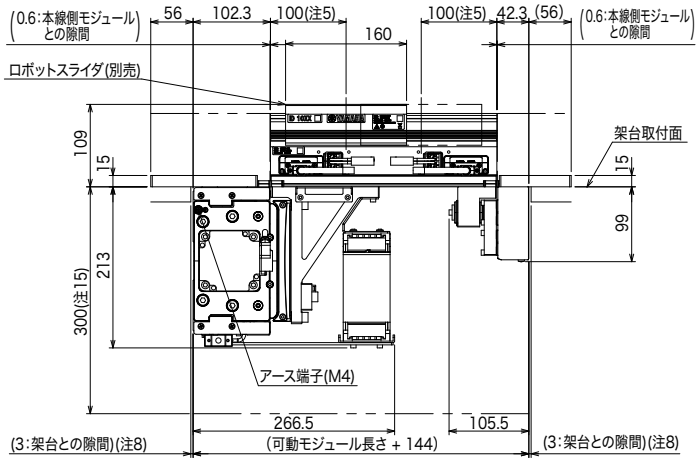
JGX16-H2T
組合せ(注14):B-E



JGX16-H1T
組合せ(注14):B-E



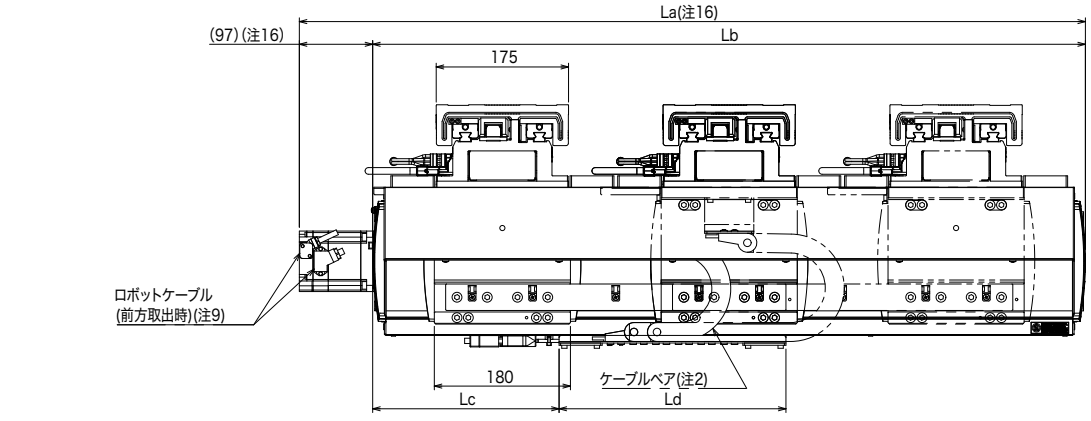


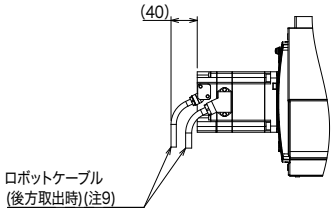


注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定Rは R30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定Rは R55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定Rは R55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. 中間ピッチはトラバースピッチの半分の値のみ選択可能です。
注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。
・B-E
注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
注16. バッテリーレスアブソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
中間ピッチ(注13)		250	300	350	400	450	500	550	600	650
La		939.5	1039.5	1139.5	1239.5	1339.5	1439.5	1539.5	1639.5	1739.5
Lb		842.5	942.5	1042.5	1142.5	1242.5	1342.5	1442.5	1542.5	1642.5
Lc		253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5
Ld		300	300	601	601	601	601	601	601	601
本体質量(kg)(注12)		58.0	61.2	64.3	67.5	70.7	74.7	77.9	81.0	84.2
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400				1920	1440	1200	960	840
	リード20	1200				960	720	600	480	420
	速度設定	-				80%	60%	50%	40%	35%

	トラバースピッチ=500 (中間ピッチ=250)	その他
Qa	32	48
Qb	0	1
Qc	8	12

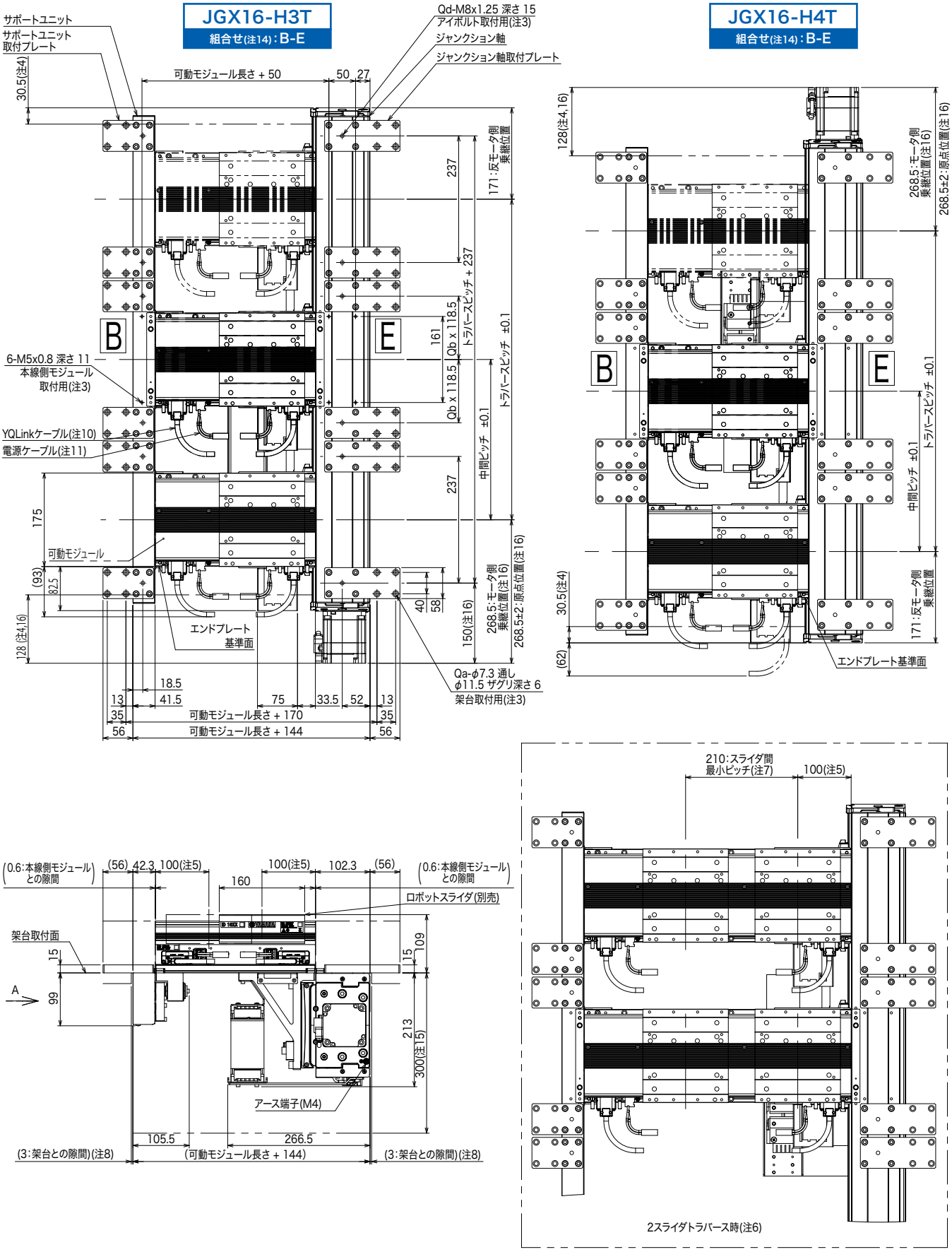




トラバースユニット 外観図

引き込み仕様

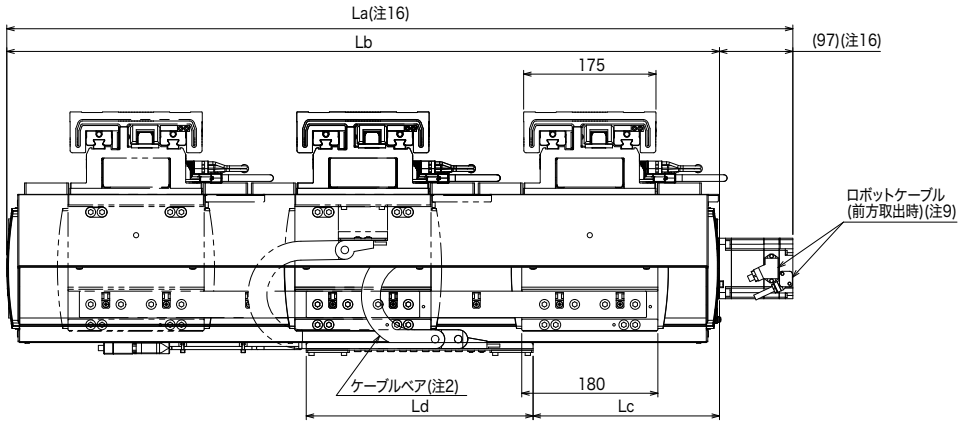
JGX16-H3T/H4T



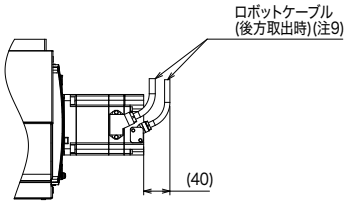
注1. 取付手順及び使用方法はユーザーズマニュアルをご参照ください。
注2. ケーブルベアにユーザ配線を通すことは出来ません。
注3. 各所取付穴は定められた用途以外に使用しないでください。
注4. ジャンクション軸メカストッパ停止時の可動モジュール位置です。
注5. モジュール端からのロボットスライダ停止不可範囲となります。
停止不可範囲100mmはパレット長さによって異なります。
詳しくはYHXユーザーズマニュアルをご参照ください。
注6. 可動モジュールが500mmモジュールの場合のみ、2スライダ同時トラバースが可能です。
注7. パレット長さが200mm以上の場合は、パレット長さ+10mmとなります。
ただし、2スライダが同時発進する場合は、最小ピッチ250mmまたは、パレット長さ+50mmとしてください。
注8. 架台取付時の参考値となります。ジャンクション軸及びサポートユニットが架台端面と接触しないよう取付を行ってください。
注9. ロボットケーブルの固定RはR30です。仕様により取り出し方向が異なります。
注10. YQLinkケーブルの固定RはR55です。仕様により終端コネクタとなります。
注11. 電源ケーブルの固定RはR55です。
注12. 本体質量は参考値となります。モジュール及びロボットスライダ質量は含まれておりません。
注13. 中間ピッチはトラバースピッチの半分の値のみ選択可能です。
注14. 本線側モジュールの取付位置は下記組合せより選択可能です。
選択した組合せの位置にのみ本線側モジュール位置決め用のエンドプレートが取付いています。
選択した組合せ以外の位置に本線側モジュールを取付けることはできません。
・B-E
注15. メンテナンスのため架台上面より下側に300mmのスペースを確保してください。
注16. バッテリーレスアブソ時は+8mmとなります。

トラバースピッチ		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300
中間ピッチ(注13)		250	300	350	400	450	500	550	600	650
La		939.5	1039.5	1139.5	1239.5	1339.5	1439.5	1539.5	1639.5	1739.5
Lb		842.5	942.5	1042.5	1142.5	1242.5	1342.5	1442.5	1542.5	1642.5
Lc		253.5	307.5	60.5	85.5	171.5	196.5	251.5	306.5	361.5
Ld		300	300	601	601	601	601	601	601	601
本体質量(kg)(注12)		58.0	61.2	64.3	67.5	70.7	74.7	77.9	81.0	84.2
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400				1920	1440	1200	960	840
	リード20	1200				960	720	600	480	420
	速度設定	-				80%	60%	50%	40%	35%

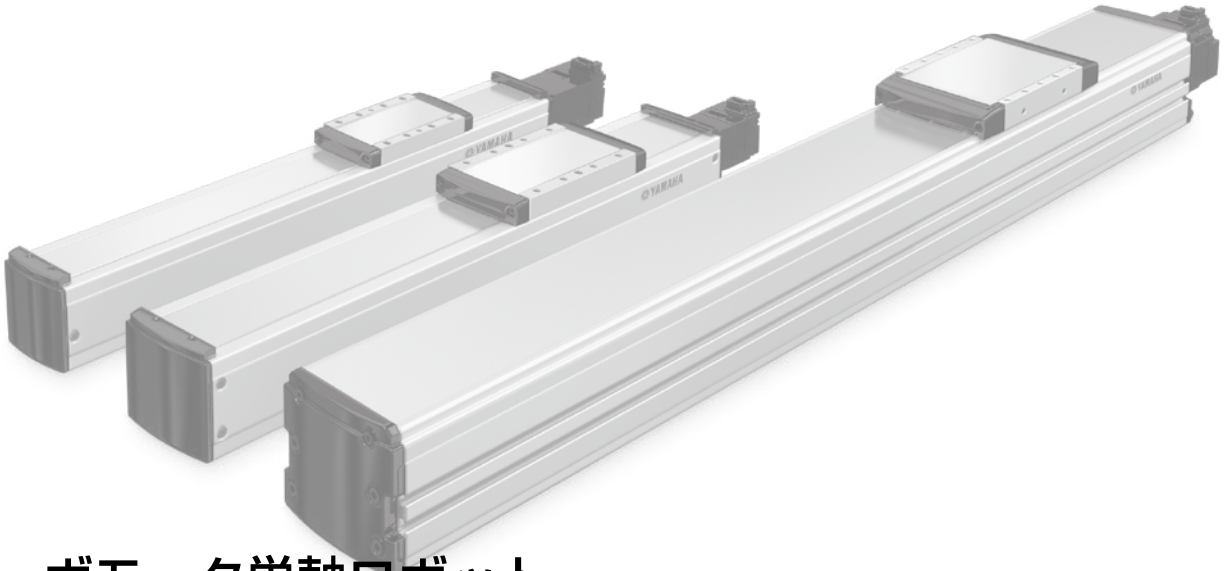
	トラバースピッチ=500 (中間ピッチ=250)	その他
Qa	32	48
Qb	0	1
Qc	8	12



視図 A



MEMO



ACサーボモータ単軸ロボット

GX SERIES

CONTENTS

■ ACサーボモータ単軸ロボット…50

GX05……50
GX05L……51
GX07……52
GX10……53
GX12……54
GX16……55
GX20……56

■ GX series 折曲げユニット取付
参考図（右取付例）……57

GX05

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX05	-			EU	-				-	A10		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様		モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向		ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ	
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	S40：標準 / ブレーキなし BK40：標準 / ブレーキ付き BL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			50～800 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方		A10:YHX-A10-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし	

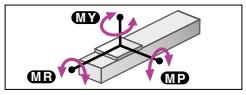
※1. RoHS2（EU）2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.684にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ		40 □ / 50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力		41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長（水平）		ST + 188 mm		
全長（垂直）		ST + 228.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
コントローラ		YHXシリーズ		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。
また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

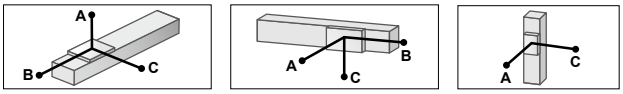
■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
24	27	23

■ 許容オーバーハング量※



GX05-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

GX05-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

GX05-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

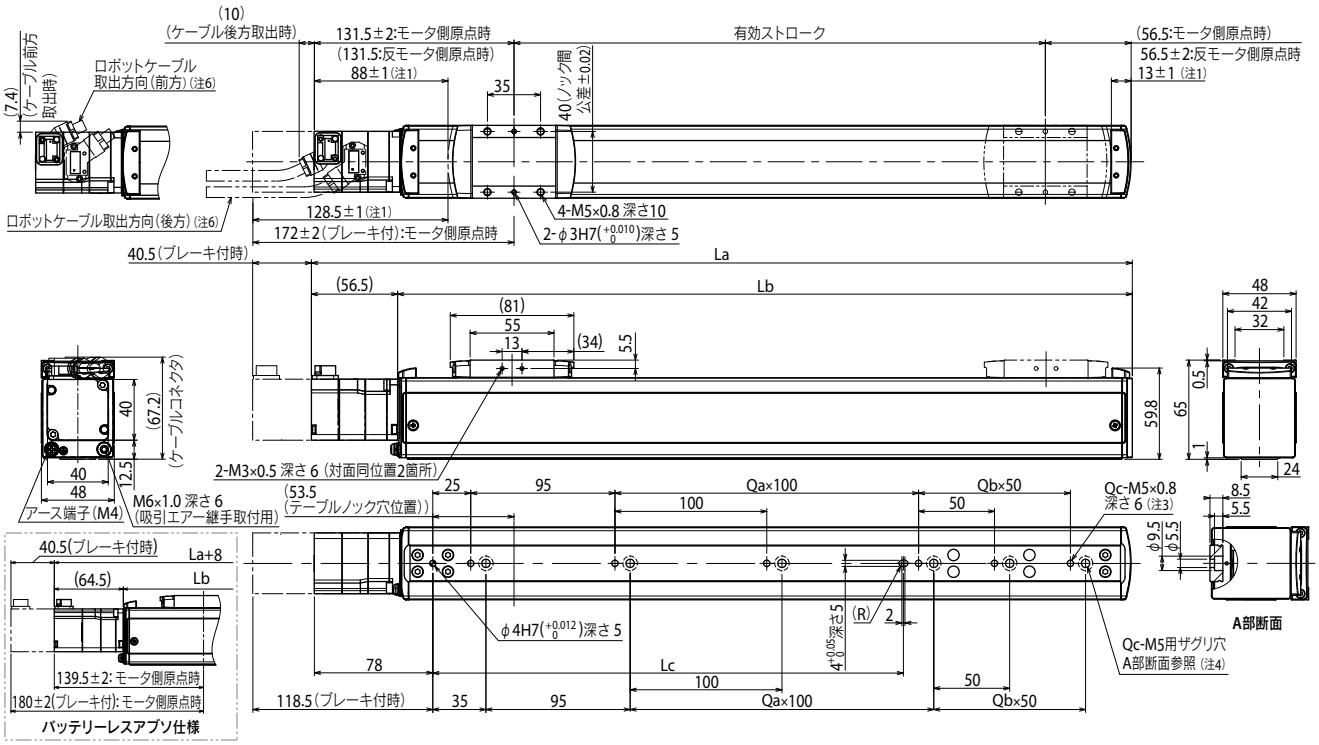
■ ロボットケーブル

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4710-30
R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4710-50
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4710-A0
R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4720-30
R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4720-50
R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4720-A0

■ 適用ドライバユニット

10A仕様	型式	YHX-A10-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

GX05



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。（標準はモータ側原点となります）

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		238	288	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)注5		1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード 5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴（A部断面）にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト（M5×0.8）は首下長さ15 mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

GX05L

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX05L	-			EU	-		-		-	A10		
ロボット本体	-	リード指定	モータ仕様	モータ種類※1	-	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	-	ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ
		20：20mm 10：10mm 5：5mm	S40：標準 / ブレーキなし BK40：標準 / ブレーキ付き BL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			50～800 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方		A10:YHX-A10-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし

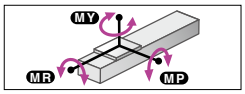
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.684にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ		40 □ / 100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長(水平)		ST + 230 mm		
全長(垂直)		ST + 270.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
コントローラ		YHXシリーズ		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。
また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

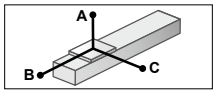
■ 静的許容モーメント

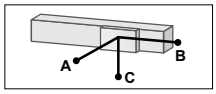


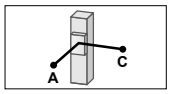
(単位：N・m)

MY	MP	MR
72	72	64

■ 許容オーバーハング量※







GX05L-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

GX05L-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

GX05L-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

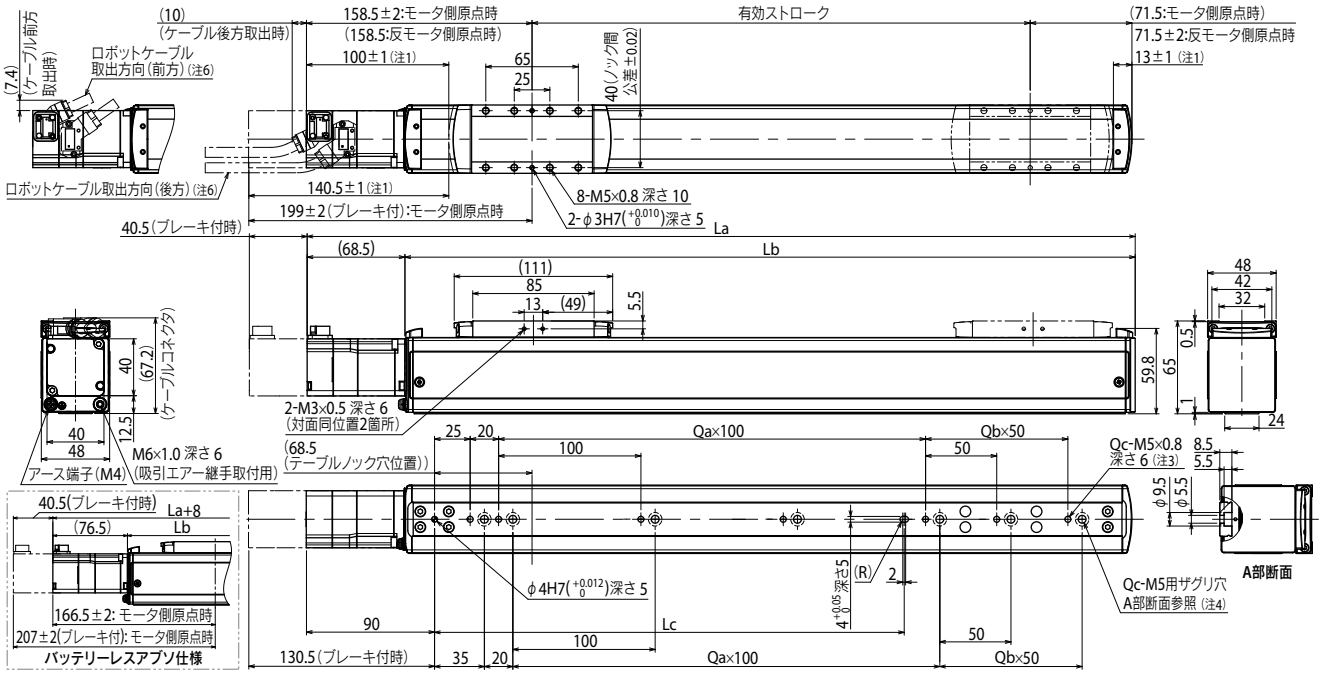
■ ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-30
R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-50
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4710-A0
R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-30
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-50
R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KES-M4720-A0

■ 適用ドライバユニット

10A仕様	型式	YHX-A10-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

GX05L



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15 mm以下としてください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)注5		1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード 5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

GX07

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX07	-			EU	-				-	A10		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様		モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向		ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ	
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	S40：標準 / ブレーキなし BK40：標準 / ブレーキ付き BL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL40：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			50～1100 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方		A10:YHX-A10-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし	

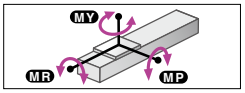
※1. RoHS2（EU）2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.684にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ		40 □ / 100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15（C5級）			
ストローク		50 mm～1100 mm（50 mmピッチ）			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 70 mm × H 76.5 mm			
全長（水平）		ST + 270.5 mm			
全長（垂直）		ST + 311 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ /min～115 Nℓ /min			
コントローラ		YHXシリーズ			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。
また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

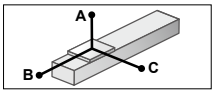
■ 静的許容モーメント

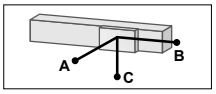


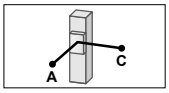
（単位：N・m）

MY	MP	MR
138	121	121

■ 許容オーバーハング量※







GX07-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

GX07-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

GX07-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

GX07-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

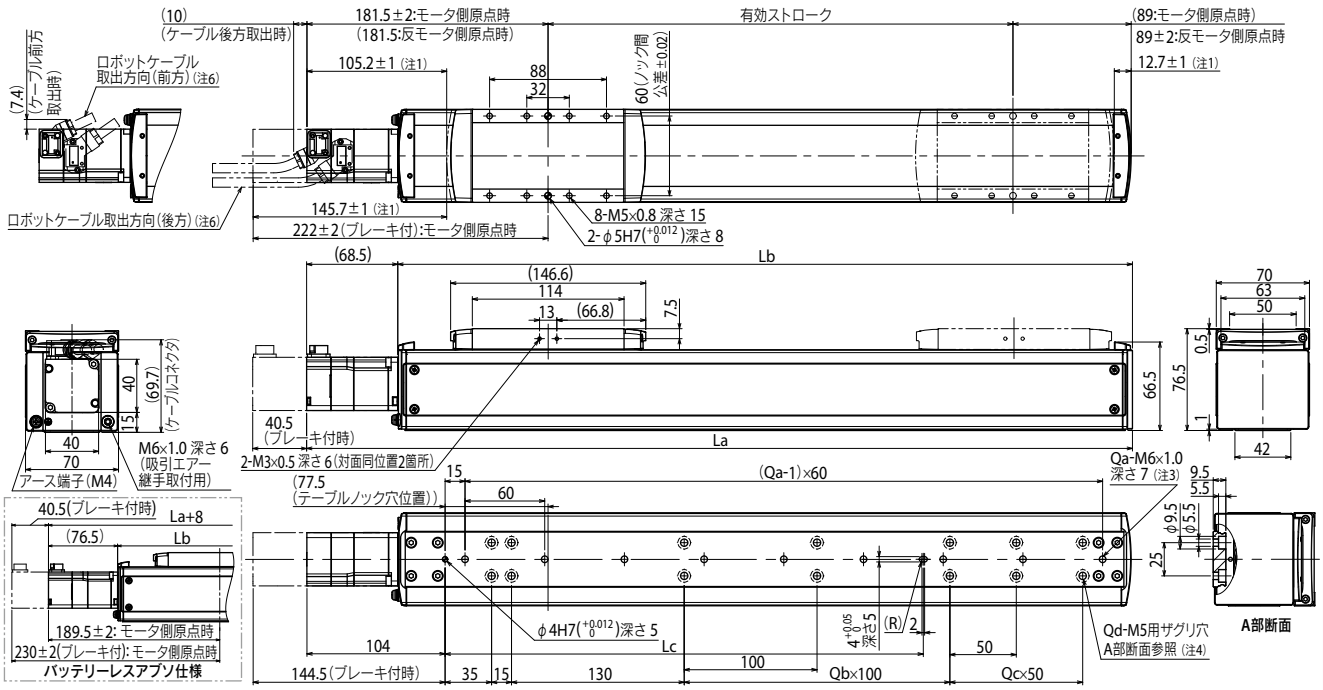
■ ロボットケーブル

R3R（3m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4710-30
R5R（5m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4710-50
R10R（10m/後方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4710-A0
R3F（3m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4720-30
R5F（5m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4720-50
R10F（10m/前方取出）	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KES-M4720-A0

■ 適用ドライバユニット

10A仕様	型式	YHX-A10-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

GX07



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5
Lb	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc	160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb	0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc	0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd	6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg) 注5	3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9	9.3
最高速度(mm/sec) リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
最高速度(mm/sec) リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
最高速度(mm/sec) リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
最高速度(mm/sec) リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
最高速度(mm/sec) 速度設定	—														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。（標準はモータ側原点となります）
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴（A部断面）にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

GX10

ACサーボモータ単軸ロボット



注文型式

GX10	-			EU	-		-		-	A10		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様		モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向		ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ	
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	S60：標準 / ブレーキなし BK60：標準 / ブレーキ付き BL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			100～1250 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方		A10:YHX-A10-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし	

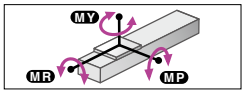
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.685にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

基本仕様

モータ	60 □ / 200 W			
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク	100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量 水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
最大可搬質量 垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力	113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形	W 100 mm × H 99.5 mm			
全長(水平)	ST + 245 mm			
全長(垂直)	ST + 285.5 mm			
クリーン度※3	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エアー※4	30 Nℓ /min～90 Nℓ /min			
コントローラ	YHXシリーズ			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

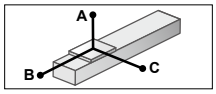
静的許容モーメント

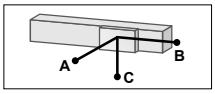


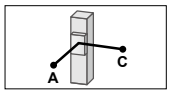
(単位：N・m)

MY	MP	MR
274	274	241

許容オーバーハング量※







GX10-30

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

GX10-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

GX10-10

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

GX10-5

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4710-30

R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4710-50

R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4710-A0

R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4720-30

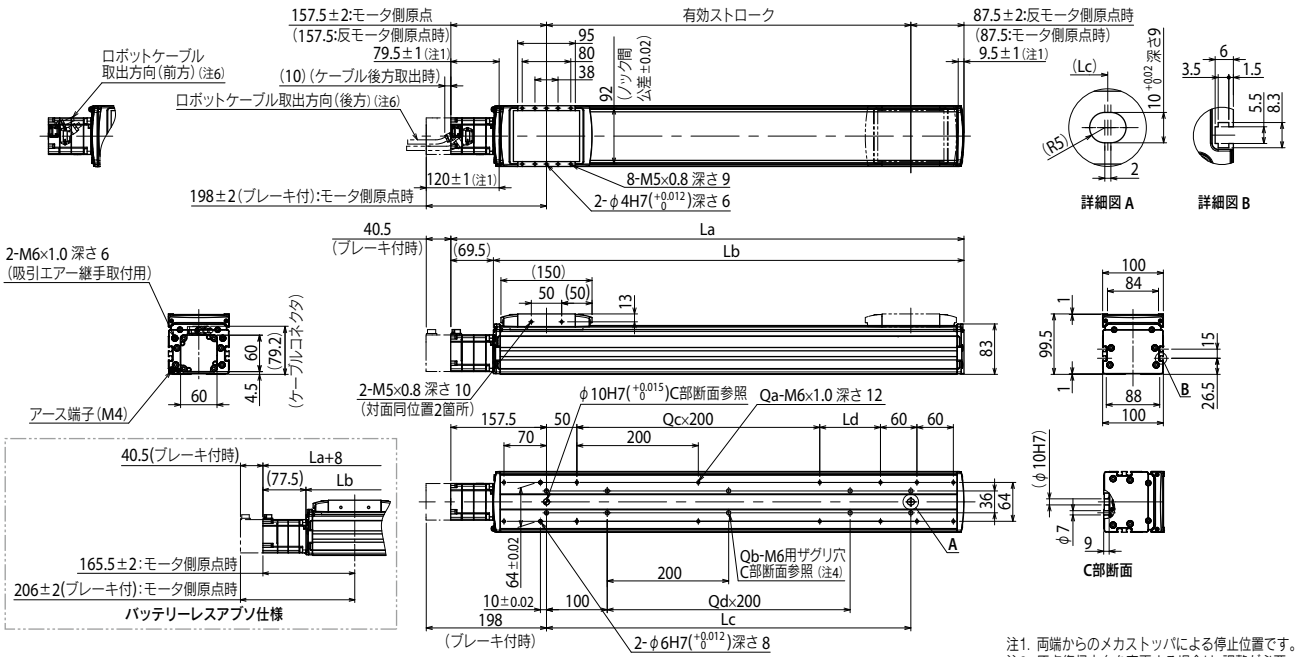
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4720-50

R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEV-M4720-A0

適用ドライバユニット

10A仕様	
型式	YHX-A10-SET
制御方法	スタンダードプロファイル

GX10



有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495
Lb	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※5	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9
最高速度(mm/sec) リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
最高速度(mm/sec) リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
最高速度(mm/sec) リード 5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
最高速度(mm/sec) 速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付サグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付サグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.5 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

GX12

● ACサーボモータ単軸ロボット



■ 注文型式

GX12	-		EU	-		-		-	A30		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	S60：標準 / ブレーキなし BK60：標準 / ブレーキ付き BL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL60：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き		100～1250 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方	A30:YHX-A30-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし

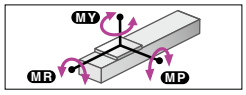
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.685にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

■ 基本仕様

モータ		60 □ / 400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形		W 125 mm × H 101 mm			
全長(水平)		ST + 297 mm			
全長(垂直)		ST + 337.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min			
コントローラ		YHXシリーズ			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。
また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

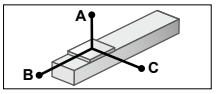
■ 静的許容モーメント

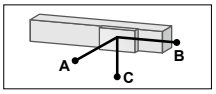


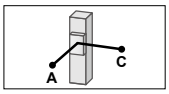
(単位：N・m)

MY	MP	MR
334	334	294

■ 許容オーバーハング量※







GX12-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

GX12-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

GX12-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

GX12-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

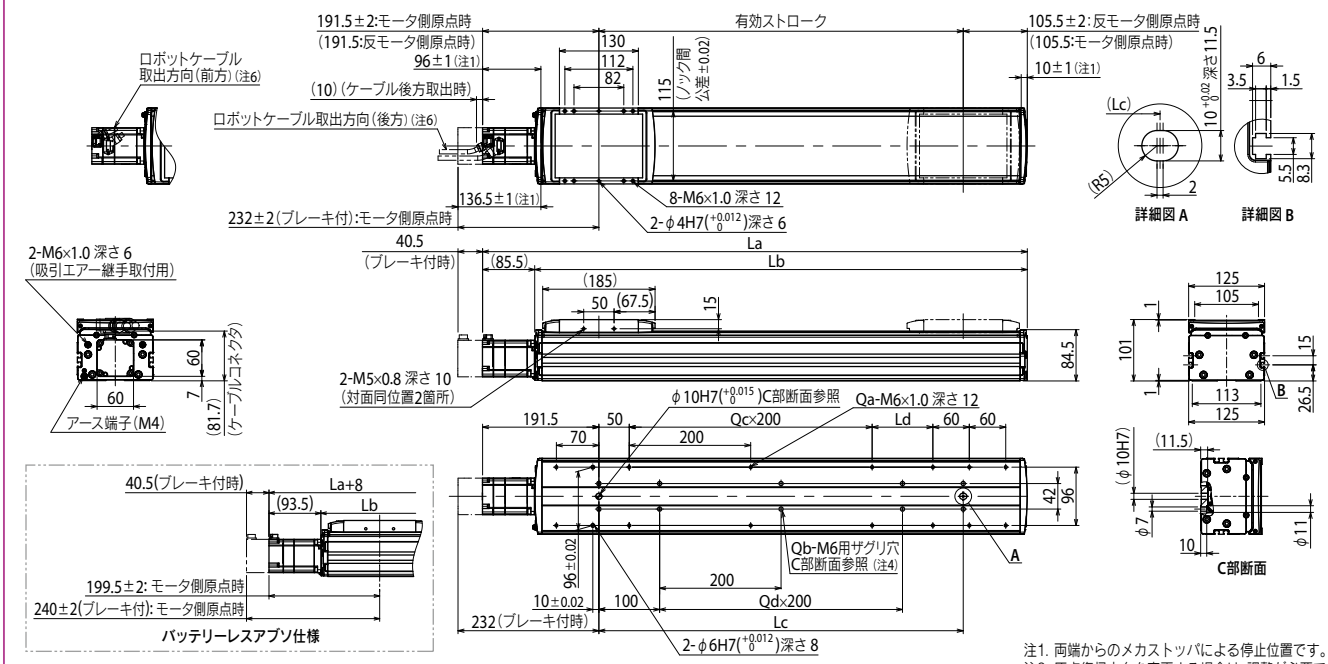
■ ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4710-30
R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4710-50
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4710-A0
R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4720-30
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4720-50
R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線＋動力線セット型式	KEV-M4720-A0

■ 適用ドライバユニット

30A仕様	型式	YHX-A30-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

GX12



有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
Lb	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)※5	7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15	15.6	16.3	17	17.6	18.3	19	19.7	20.3	21	21.7	22.4	23
最高速度(mm/sec) リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
最高速度(mm/sec) リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
最高速度(mm/sec) リード 5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
最高速度(mm/sec) 速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.5 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

GX16

ACサーボモータ単軸ロボット



注文型式

GX16	-			EU	-		-		-	A30		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様		モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向		ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ	
	40：40mm 20：20mm 10：10mm	S80：標準 / ブレーキなし BK80：標準 / ブレーキ付き BL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL80：バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き			100～1450 (50mmピッチ)	R3：3m R5：5m R10：10m	R：モータ後方 F：モータ前方		A30:YHX-A30-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし	

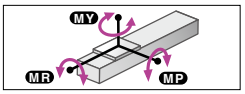
※1. RoHS2 (EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.685にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

基本仕様

モータ		80 □ / 750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm(50 mmピッチ)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 160 mm × H 130 mm		
全長(水平)		ST + 339.5 mm		
全長(垂直)		ST + 386.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
コントローラ		YHXシリーズ		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。
また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

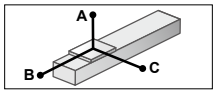
静的許容モーメント

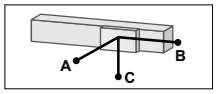


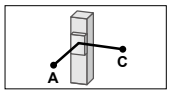
(単位：N・m)

MY	MP	MR
706	706	620

許容オーバーハング量※







GX16-40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

GX16-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

GX16-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-30

R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-50

R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-A0

R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-30

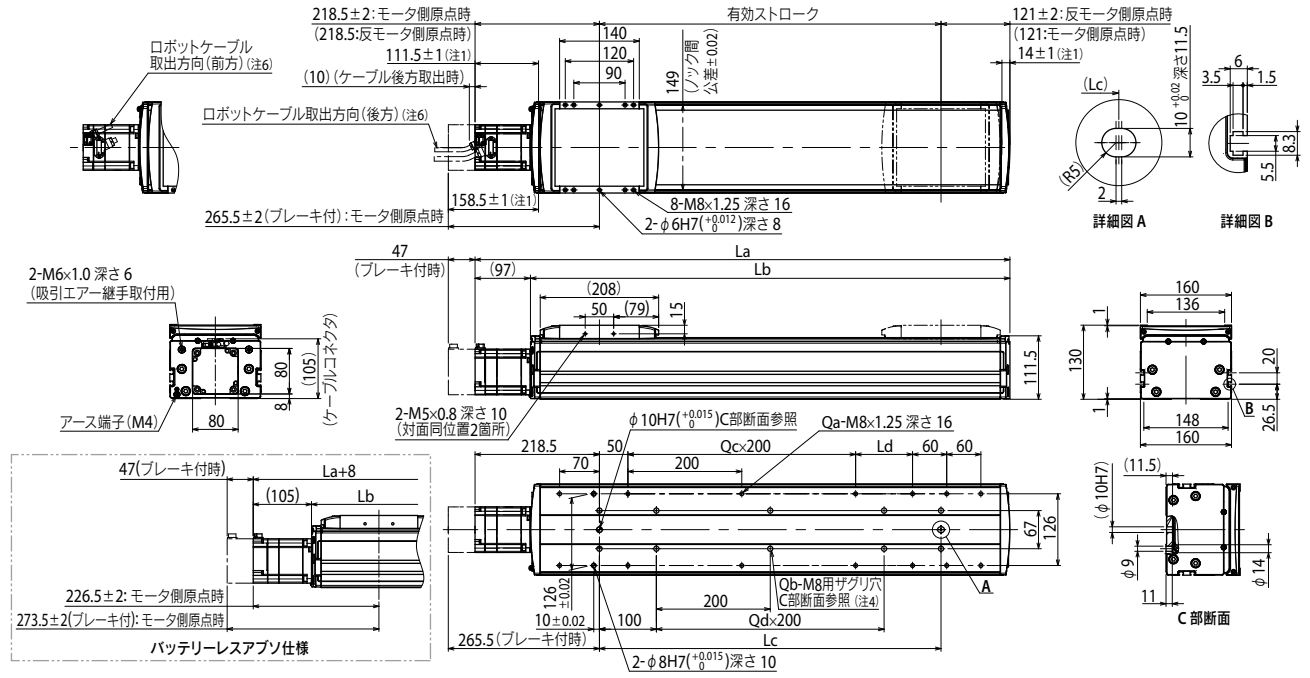
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-50

R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-A0

適用ドライバユニット

30A仕様	型式	YHX-A30-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

GX16



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	439.5	489.5	539.5	589.5	639.5	689.5	739.5	789.5	839.5	889.5	939.5	989.5	1039.5	1089.5	1139.5	1189.5	1239.5	1289.5	1339.5	1389.5	1439.5	1489.5	1539.5	1589.5	1639.5	1689.5	1739.5	1789.5
Lb	342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)注5	13.9	14.9	15.9	16.9	17.9	18.8	19.8	20.8	21.8	22.8	23.7	24.7	25.7	26.7	27.7	28.7	29.6	30.6	31.6	32.6	33.6	34.6	35.5	36.5	37.5	38.5	39.5	40.4
最高速度(mm/sec) リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
速度設定	—															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

GX20

ACサーボモータ単軸ロボット



注文型式

GX20 -			EU -				- A30		
ロボット本体	リード指定	モータ仕様	モータ種類※1	ストローク	ケーブル長※2	ケーブル取出方向	ドライバ	ブレーキユニット※3	ABSバッテリ
	40:40mm 20:20mm 10:10mm	S80:標準 / ブレーキなし BK80:標準 / ブレーキ付き BL80:バッテリーレスアブソ / ブレーキなし BKBL80:バッテリーレスアブソ / ブレーキ付き		100～1450 (50mmピッチ)	R3:3m R5:5m R10:10m	R:モータ後方 F:モータ前方	A30:YHX-A30-SET	V:有り N:なし	B:有り N:なし

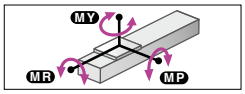
※1. RoHS2(EU) 2015/863対応モータ
※2. ロボットケーブルは全て耐屈曲ケーブルです。ロボットケーブルの外形寸法図はP.685にてご確認ください。
※3. 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可

基本仕様

モータ		80□ / 750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじφ20(C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm(50 mmピッチ)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全長(水平)		ST + 385.5 mm		
全長(垂直)		ST + 432.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3(ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
コントローラ		YHXシリーズ		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。
また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

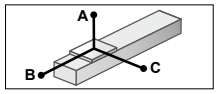
静的許容モーメント

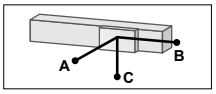


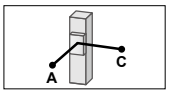
(単位:N・m)

MY	MP	MR
1423	1423	1251

許容オーバーハング量※







GX20-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

GX20-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

GX20-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mm。

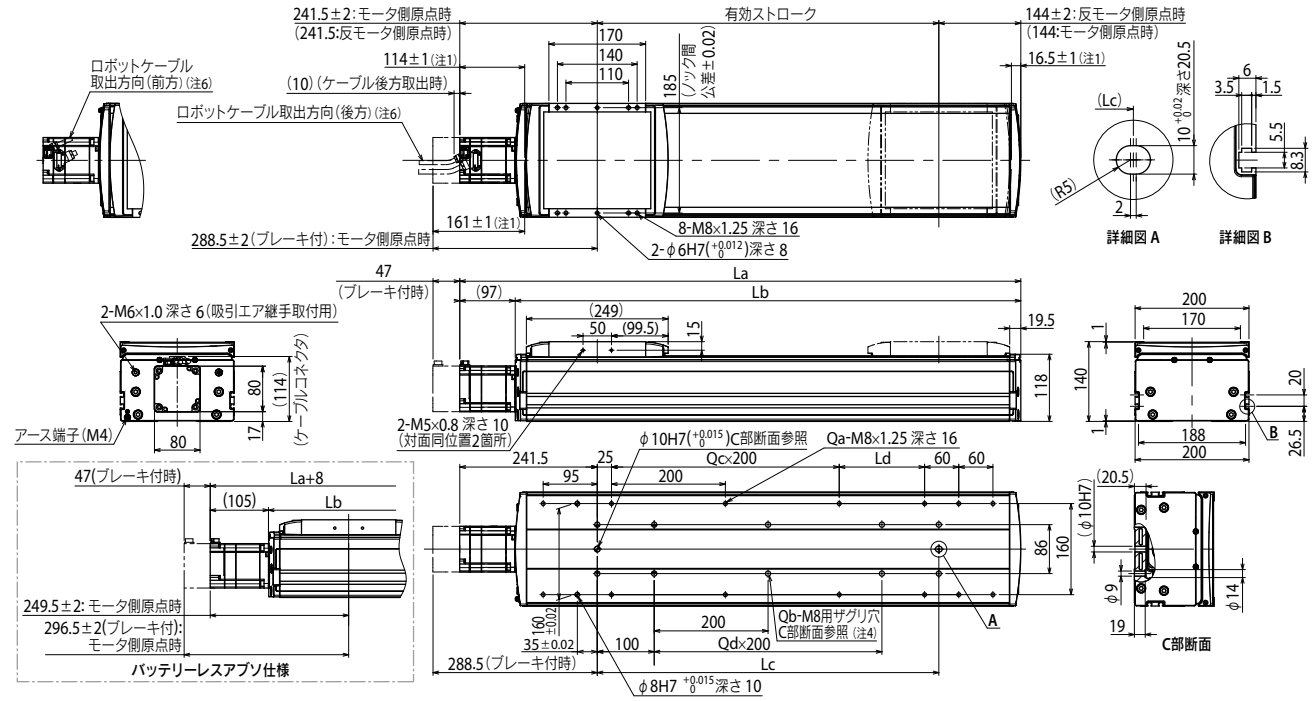
ロボットケーブル

R3R (3m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-30
R5R (5m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-50
R10R (10m/後方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4710-A0
R3F (3m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-30
R5F (5m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-50
R10F (10m/前方取出)	
エンコーダ線 + 動力線セット型式	KEX-M4720-A0

適用ドライバユニット

30A仕様	型式	YHX-A30-SET
	制御方法	スタンダードプロファイル

GX20

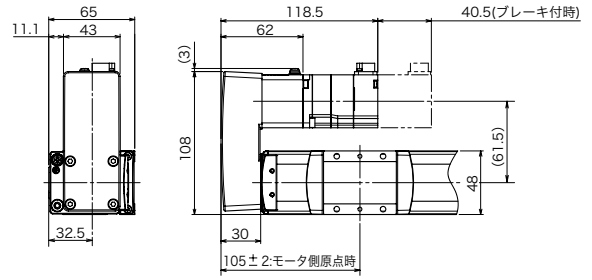


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25 mm以上≫としてください。取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1 kg重くなります。
注6. ロボットケーブルは取出方向により仕様が異なります。
注7. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。

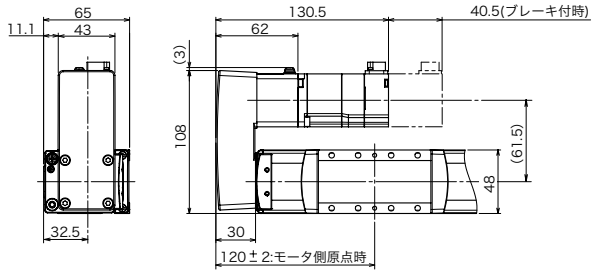
有効ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5	1585.5	1635.5	1685.5	1735.5	1785.5	1835.5
Lb	388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	3	3	3	3	3	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	6
Qd	0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)※5	19.4	20.7	22	23.3	24.6	25.9	27.2	28.5	29.8	31	32.3	33.6	34.9	36.2	37.5	38.8	40.1	41.4	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.2
最高速度(mm/sec) リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
最高速度(mm/sec) リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
最高速度(mm/sec) リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
速度設定	−															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

GX series 折曲げユニット取付参考図（右取付例）

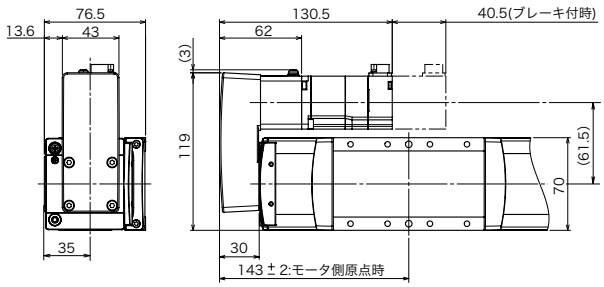
GX05



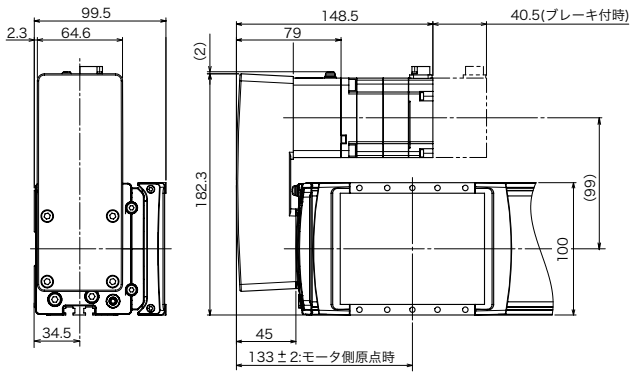
GX05L



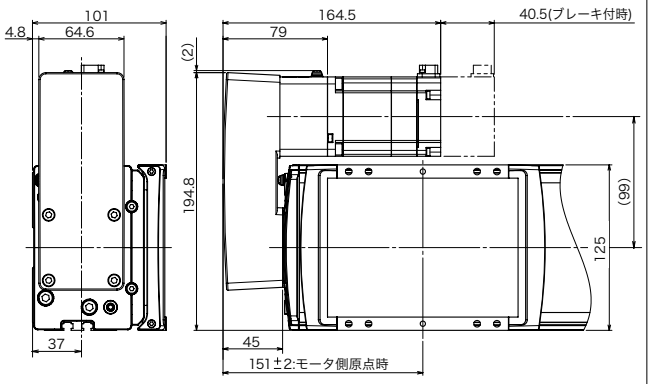
GX07



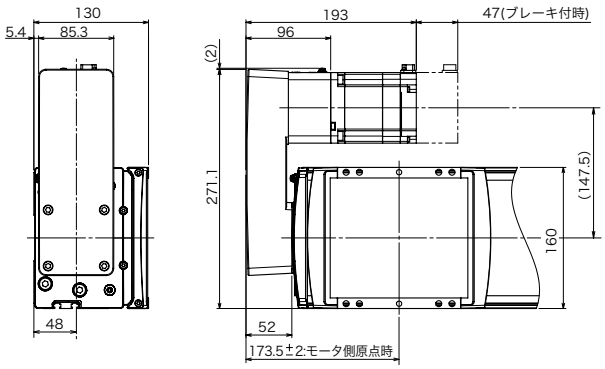
GX10



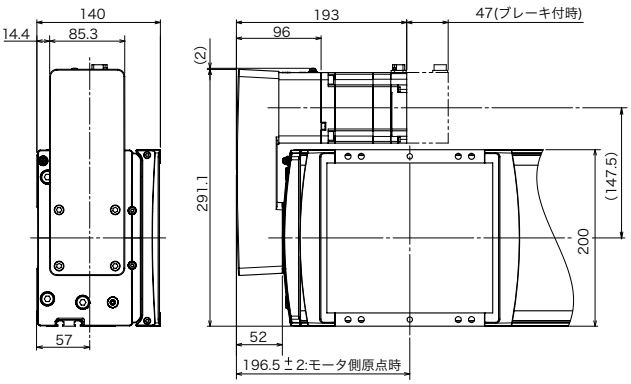
GX12



GX16



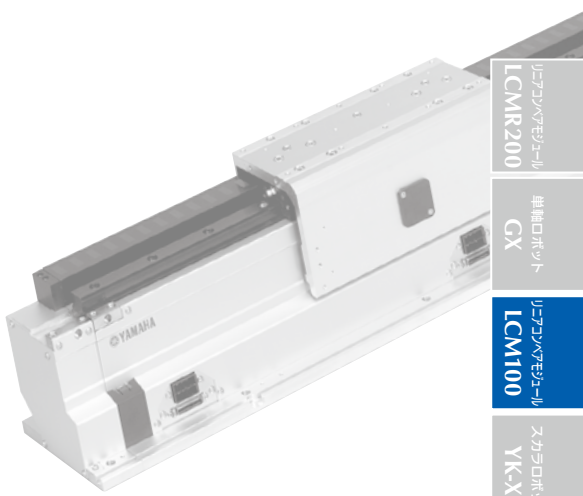
GX20

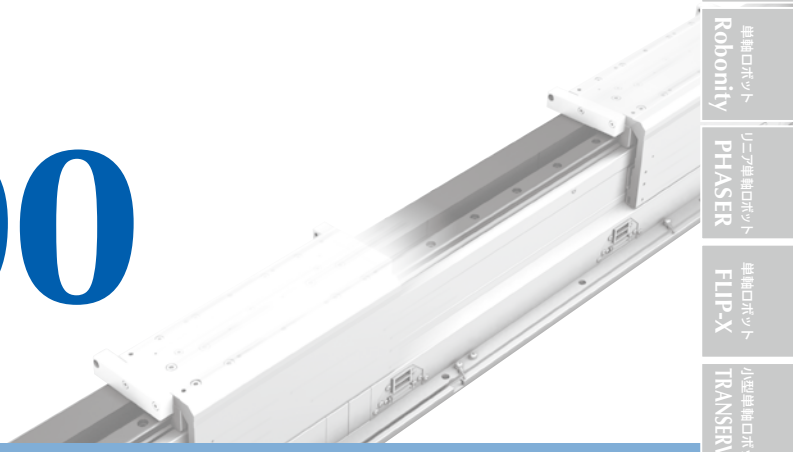


※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法は取扱説明書をご参照ください。
※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。ロボット本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号	重量
GX05, GX05L, GX07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4kg
GX10, GX12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2kg
GX16, GX20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7kg

MEMO





リニアコンベアモジュール

LCM100

CONTENTS

■ LCM100基本仕様……60
■ スライダの静的許容荷重 ……60
■ 許容オーバーハング量……60
■ 注文型式 ……60
■ LCM100外観図 ……61
● アクセサリーパーツ ……64
■ リニアモジュール用
コントローラLCC140基本仕様…66
■ LCC140外観図……66

LCM100基本仕様



■リニアモジュール基本仕様

機種	LCM100-4M / 3M / 2MT
駆動方式	ムービングマグネット式　フラットコア付きリニアモータ
繰返し位置決め精度	±0.015 mm（スライダ単体）※1 / 幅0.1 mm（全スライダ間相互差）※2
スケール	磁気式 / 分解能5 μm
最高速度	3000 mm/sec
最高加速度	2 G
最大可搬質量	15 kg ※3 ※4
定格推力	48 N
モジュール全長	640 mm（4M）/ 480 mm（3M）/ 400 mm（2MT循環用）
最大連結数	16　全長：10240 mm
最大スライダ数	16 台（16 モジュール連結時）
スライダ間最小距離	420 mm
スライダ間高さ相互差	0.08 mm
本体断面最大外形	W136.5 mm × H155 mm（スライダ込み）
軸受け方式	ガイドレール1 本・2 ブロック（リテーナ付）
モジュール質量	12.5 kg（4M）/ 9.4 kg（3M）/ 7.6 kg（2MT）
スライダ質量	2.4 kg / 3.4 kg（ベルトモジュール使用時）
ケーブル長	3 m / 5 m
コントローラ	LCC140

※1. 単一スライダによる同一方向から位置決め時（片振り）の繰返し位置決め精度です。
※2. RFIDによる位置補正機能使用時の片振りでの位置決め精度です。
※3. 1スライダあたりの質量です。
※4. ベルトモジュールと混在使用時は、スライダにベルト専用パーツが付くため14 kgとなります。
※ LCM100の運転は、設置・調整を実施した環境温度±5℃で行ってください。



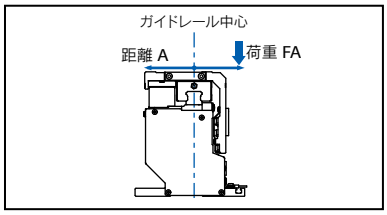
■ベルトモジュール基本仕様

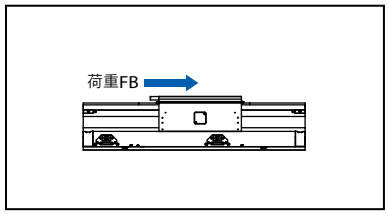
機種	LCM100-4B / 3B
駆動方式	ベルト背面押圧駆動※1
軸受け方式	ガイドレール1本 / 2ブロック（リテーナ付）
最高速度	560 mm/sec
最大可搬質量	14 kg
モジュール長	640 mm（4B）/ 480 mm（3B）
最大スライダ数	1台 / 1モジュール
本体断面最大外形	W173.8 mm × H155 mm（スライダ込み）
ケーブル長	無し
コントローラ	専用ドライバ（内蔵）
電源	DC24 V 5 A
通信I/F	専用入出力 16 点
モジュール質量	11.2kg（4B）/ 8.8kg（3B）

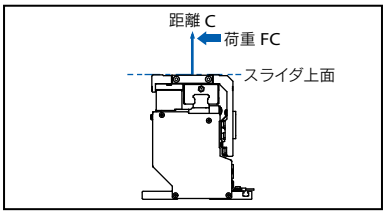
※1. ベルトモジュールはベルトの摩擦によりスライダを駆動する原理上、ベルトが磨耗・発塵するため、クリーン度が要求される環境での使用は適しません。

■スライダの静的許容荷重

スライダ上でネジ締め／部品組付け／軽圧入を行う場合の目安として、以下の静的荷重を許容可能です。







FA　（単位：N）

A（mm）	搬送質量		
	5 kg	10 kg	15 kg
0	2550	1560	1270
10	1790	1280	1170
20	1380	780	630
30	1130	520	420
40	900	390	310
50	720	310	250
60	600	260	210

※ガイドレール中心からAmm離れた場所での許容荷重です。

FB　（単位：N）

搬送質量		
5 kg	10 kg	15 kg
	38	

FC　（単位：N）

C（mm）	搬送質量		
	5 kg	10 kg	15 kg
0	1190	850	780
10	970	710	650
20	760	610	560
30	630	530	490
40	540	480	430
50	470	430	390
60	410	390	360

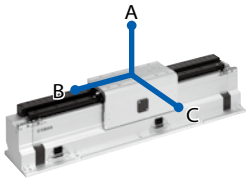
※スライダ上面からCmm離れた場所での許容荷重です。

■許容オーバーハング量

ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

（単位：mm）

	A	B	C
5kg	677	325	325
10kg	533	146	146
15kg	468	90	90



■注文型式

リニアモジュール

LCM100 - □ - □ - LCC140 - 10 - □

ロボット本体	ケーブル長 ※1	適用コントローラ	電流センサ	ネットワークオプション ※2
4M: 640mm 3M: 480mm 2MT: 循環部用モジュール	3L：3m 5L：5m 3K：3m（耐屈曲） 5K：5m（耐屈曲）	LCC140	10：10A	無記入：なし CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™

1モジュール＋1コントローラの注文型式です。
連結の場合は必要モジュール数を別途お知らせください。

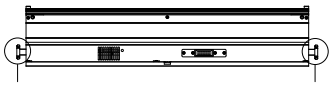
※1. 2MT用ケーブルは耐屈曲仕様です。
※2. 2MTの場合は必ずネットワークオプションを選択してください。

ベルトモジュール

LCM100 - □ - □

ロボット本体	ベルトモジュール用終端オプション ※1 ※2
4B: 640mm 3B: 480mm	無記入：なし R：右側にリニアモジュールを連結 L：左側にリニアモジュールを連結 RL：両側にリニアモジュールを連結

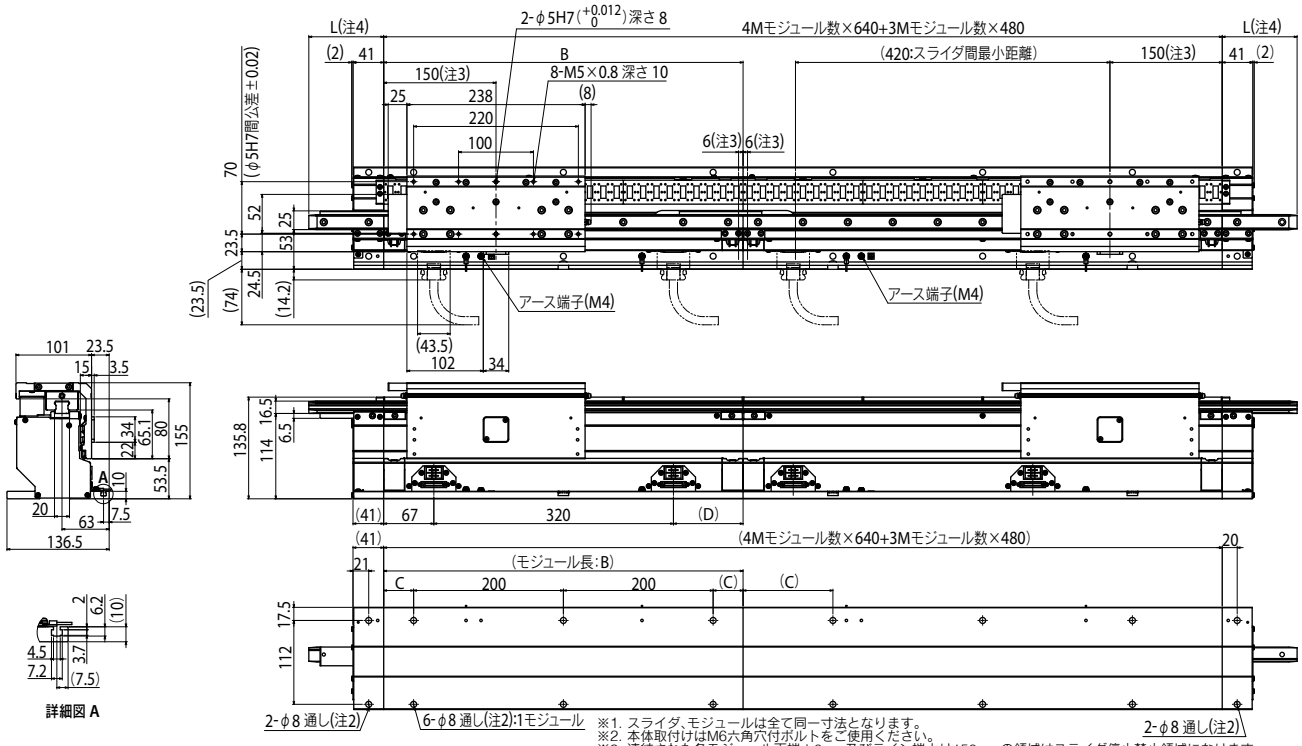
※1. ベルトモジュールとリニアモジュールを連結するときに必要な部品です。
　　ベルトモジュール側に組み込まれます。
※2. ベルトモジュールから出た連結ケーブルで結合します。



連結ケーブル
（ベルトモジュール用終端オプションL選択時）

連結ケーブル
（ベルトモジュール用終端オプションR選択時）

LCM100-4M/3M　リニアコンベアモジュール(640mm/480mm)



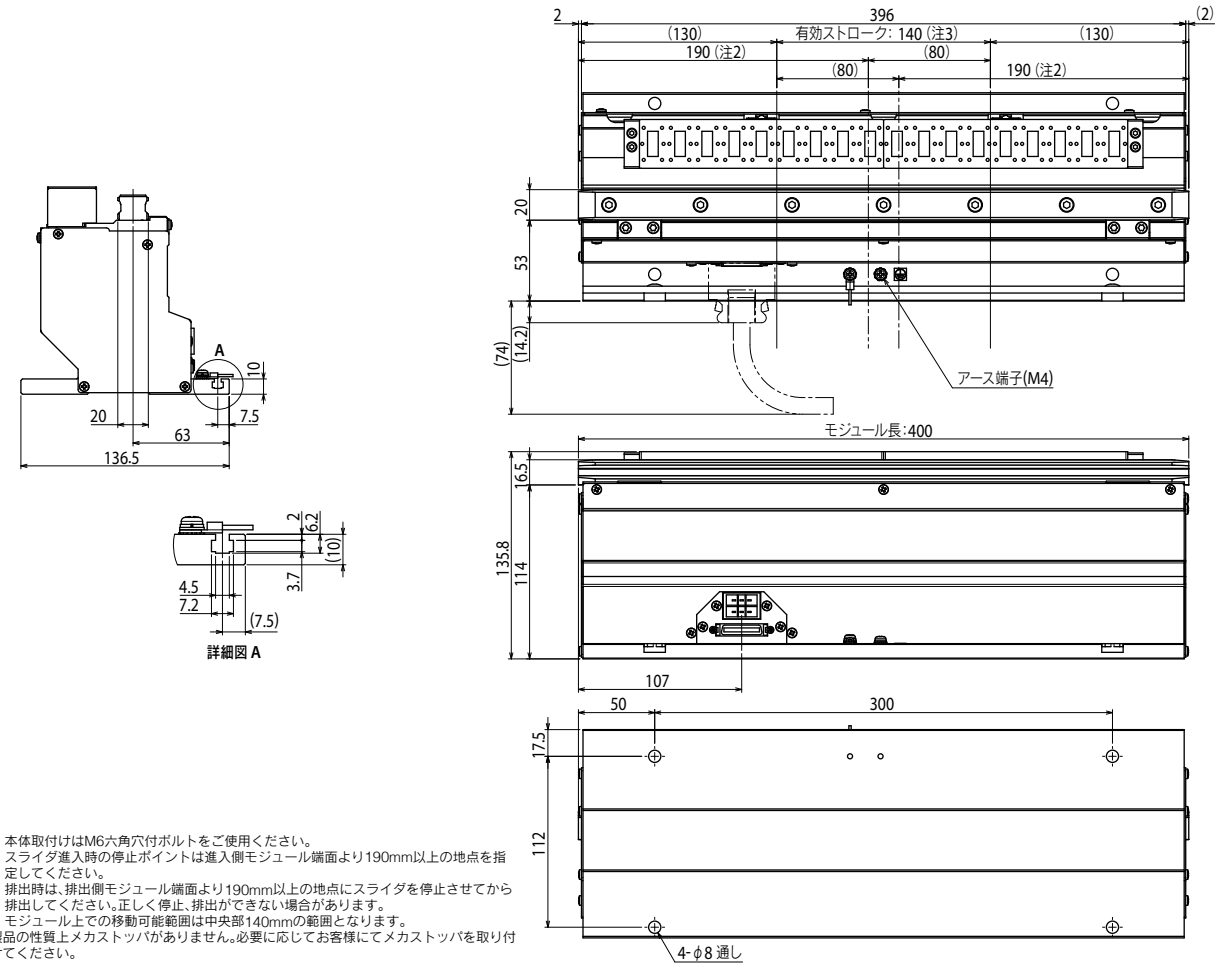
※1. スライダ、モジュールは全て同一寸法となります。
※2. 本体取付けはM6六角穴付ボルトをご使用ください。
※3. 連結された各モジュール両端±6mm及びライン端より150mmの領域はスライダ停止禁止領域になります。
(スライダ中心位置での寸法になります。)
※4. 挿入排出レールオプションのレール長さは左記の「挿入排出レール長選択表」より選択してください。
※5. LCM100の取付け方法は水平のみになります。
※6. モジュールバリエーションの同一ライン内組み合わせは自由にお選びいただけます。
(本図は左側3M、右側4Mの組み合わせです。)
※7. 挿入排出レールにはレールを支持する部品を取り付けることを推奨します。
支持部品がない場合、スライダ自重でレールがたわみ、レール精度の悪化やガイド寿命の低下につながる場合があります。
※ 製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。

ストロークバリエーション	B	C	D
4M	640	120	253
3M	480	40	93

挿入排出レール長選択表

	L
挿入排出レール(mm)	44
	100
	340

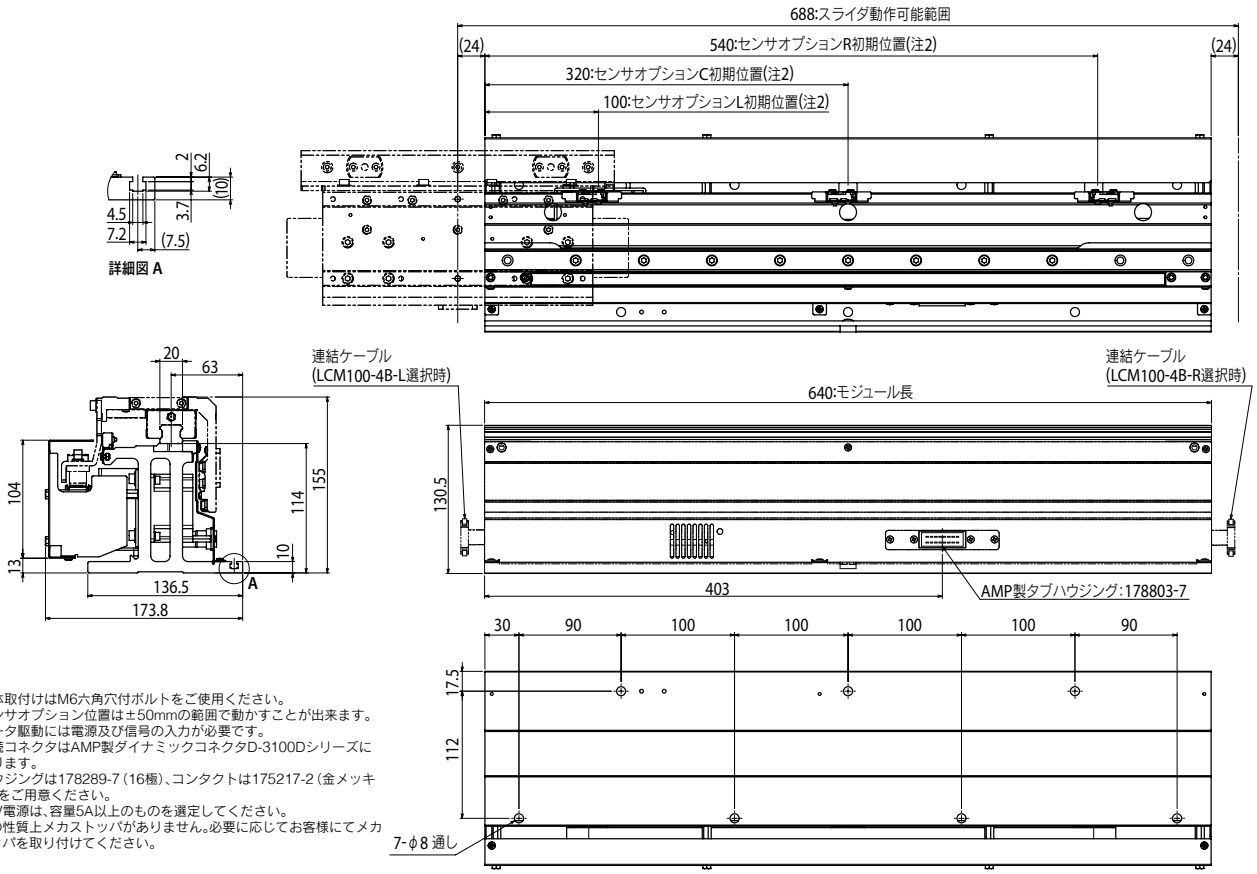
LCM100-2MT　循環部用モジュール



※1. 本体取付けはM6六角穴付ボルトをご使用ください。
※2. スライダ進入時の停止ポイントは進入側モジュール端面より190mm以上の地点を指定してください。
排出時は、排出側モジュール端面より190mm以上の地点にスライダを停止させてから排出してください。正しく停止、排出ができない場合があります。
※3. モジュール上での移動可能範囲は中央部140mmの範囲となります。
※ 製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。

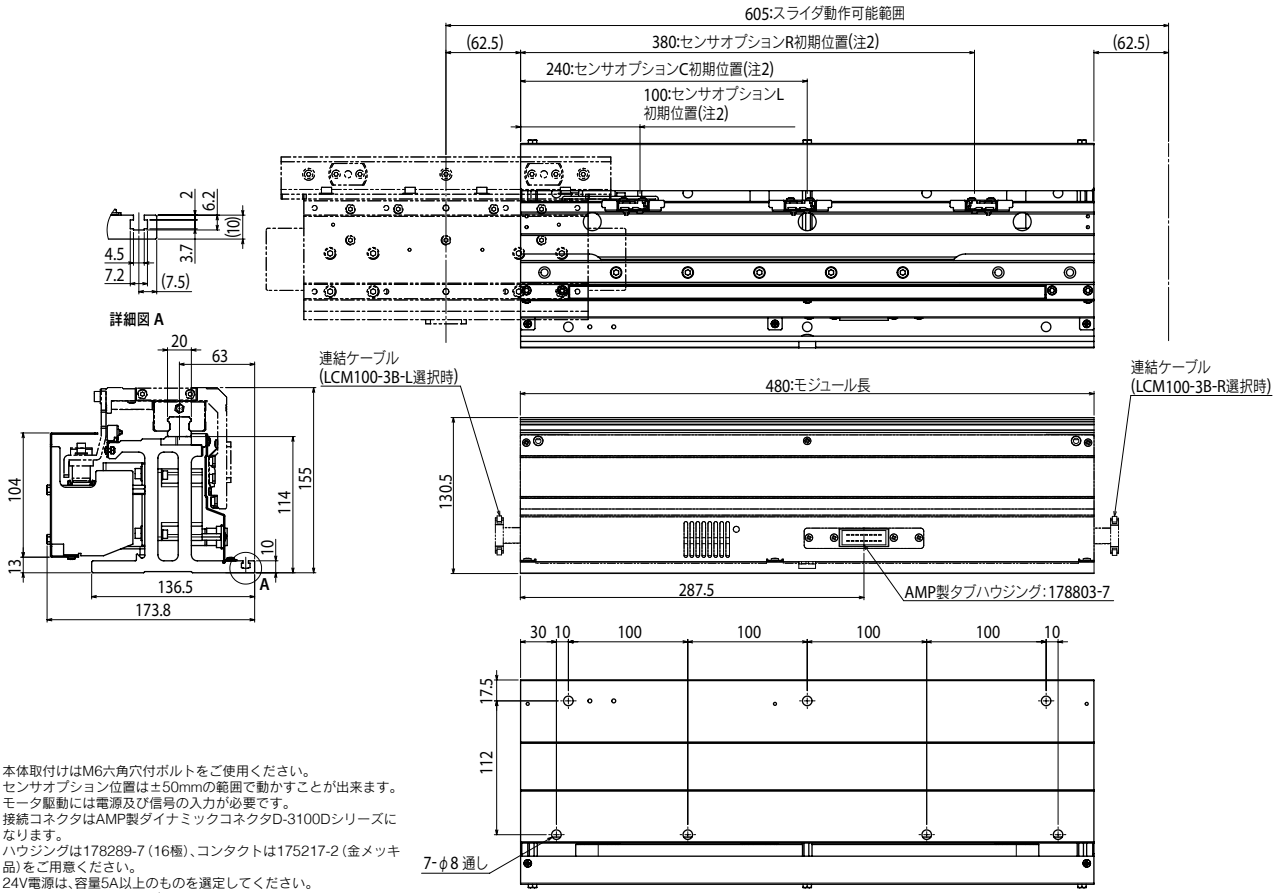
LCM100

LCM100-4B ベルトモジュール(640mm)



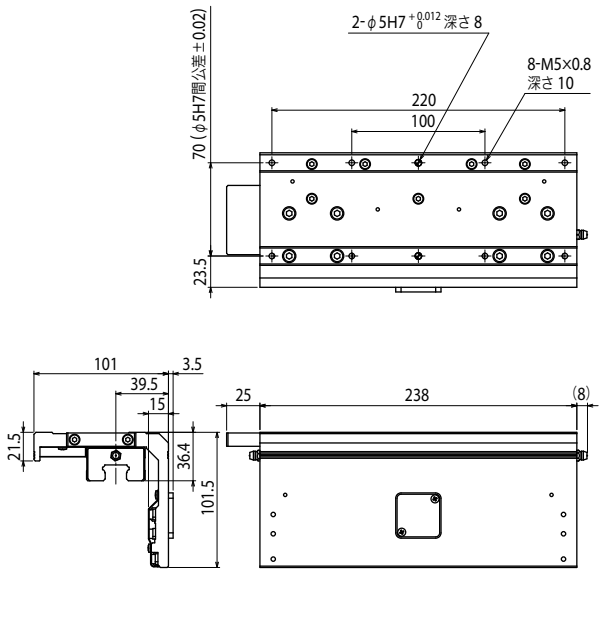
※1. 本体取付けはM6六角穴付ボルトをご使用ください。
※2. センサオプション位置は±50mmの範囲で動かすことが出来ます。
※3. モータ駆動には電源及び信号の入力が必要です。
接続コネクタはAMP製ダイナミックコネクタD-3100Dシリーズになります。
ハウジングは178289-7 (16極)、コンタクトは175217-2 (金メッキ品)をご用意ください。
※4. 24V電源は、容量5A以上のものを選定してください。
※ 製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。

LCM100-3B ベルトモジュール(480mm)

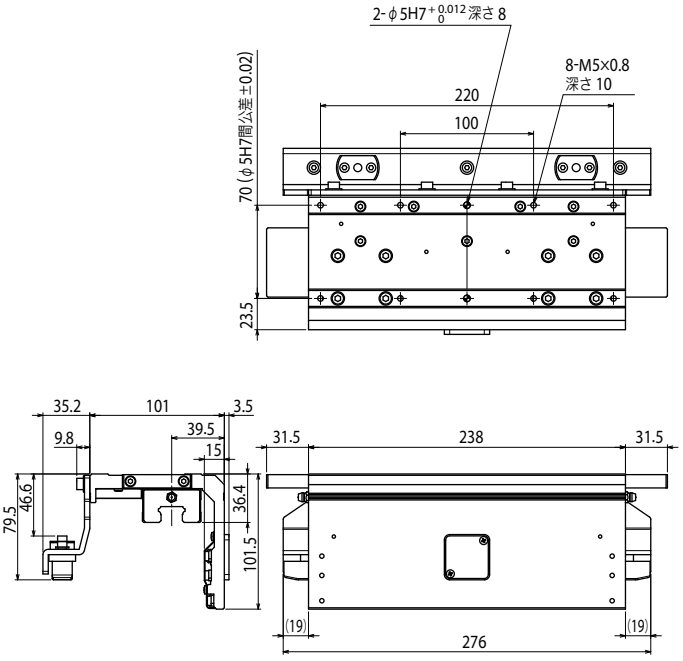


※1. 本体取付けはM6六角穴付ボルトをご使用ください。
※2. センサオプション位置は±50mmの範囲で動かすことが出来ます。
※3. モータ駆動には電源及び信号の入力が必要です。
接続コネクタはAMP製ダイナミックコネクタD-3100Dシリーズになります。
ハウジングは178289-7 (16極)、コンタクトは175217-2 (金メッキ品)をご用意ください。
※4. 24V電源は、容量5A以上のものを選定してください。
※ 製品の性質上メカストッパがありません。必要に応じてお客様にてメカストッパを取り付けてください。

リニアモジュールスライダ



ベルトモジュールスライダ



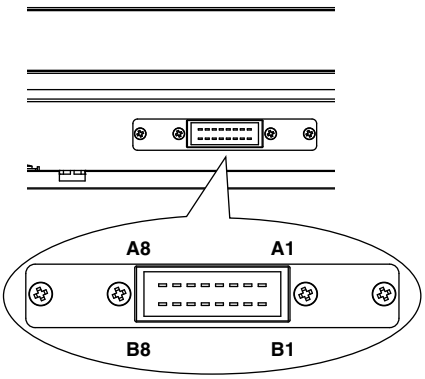
■ベルトモジュール入出力信号配線概略図

● フロントパネル側コネクタ

ピン番号	信号名称	役割
A1	+24V	電源接続 DC24V（±10%）
A2	GND	
A3	（空き）	
A4	オプションセンサ L	検出出力
A5	オプションセンサ C	検出出力
A6	オプションセンサ R	検出出力
A7	ALARM	アラーム出力
A8	SPEED	速度出力
B1	ALARM-RESET	アラームリセット入力 ON[L]：リセット　OFF[H]：通常
B2	INT.VR/EXT	速度設定器切替入力 ON[L]：内部　OFF[H]：外部
B3	CW/CCW	回転方向切替入力 ON[L]：CW　OFF[H]：CCW
B4	RUN/BRAKE	ブレーキ入力 ON[L]：ラン　OFF[H]：瞬時停止
B5	START/STOP	スタート / ストップ入力 ON[L]：スタート　OFF[H]：ストップ
B6	VRH	（専用速度設定器使用時）
B7	VRM	－側　速度設定用電源 ＋側　DC0 ～ 5V 1mA 以上
B8	VRL	

※各入力は外部スイッチによりGNDと接続する側がON（Lレベル）となります。
※START/STOP信号、RUN/BRAKE信号の両方をON（Lレベル）にするとモータは回転します。このとき、CW/CCW信号をON（Lレベル）にするとコネクタ側から見てスライダは左側へ、OFF（Hレベル）にすると右側へ動作します。
※RUN/BRAKE信号がON（Lレベル）のときにSTART/STOP信号をOFF（Hレベル）にすると、モータは自然停止します。動作速度により、数10 mm～数100 mmスライダがオーバーランする場合があります。
※START/STOP信号がON（Lレベル）のときにRUN/BRAKE信号をOFF（Hレベル）にすると、モータは瞬時停止し、スライダのオーバーランは極小に抑えられます。

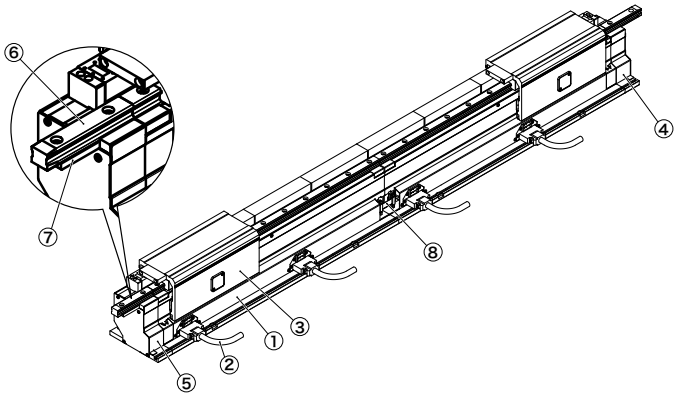
● ピン配列図



リニアコンベアモジュールLCM100 を具体的にご検討いただく際は、仕様・制限事項などの詳細な打合せが必要です。お客様のご要望をヒヤリングさせていただきますので、事前に弊社営業までご連絡ください。

LCM100

LCM100/LCC140アクセサリーパーツ



① モジュール
② ロボットケーブル
③ スライダ
④ 終端オプション(R側)
⑤ 終端オプション(L側)
⑥ 挿入排出レール
⑦ モジュール連結ブロック(締結ボルト付)
⑧ モジュール連結ケーブル

■LCM100本体

LCM100モジュール

リニアモジュール



①

ベルトモジュール

リニアモジュール

型式	
	LCM100-4M
	KDJ-M2020-40 (640mm)
	LCM100-3M
	KDJ-M2020-30 (480mm)
	LCM100-2MT (循環部用)
	KDJ-M2022-20 (400mm)

ベルトモジュール

型式	
	LCM100-4B
	KDJ-4K111-40 (640mm)
	LCM100-3B
	KDJ-4K111-30 (480mm)

リニアモジュール用ロボットケーブル

モジュールの台数分必要です。



②

型式	
	LCM100-4M/3M用
	KDJ-M4710-30 (3m×2本)
	KDJ-M4710-50 (5m×2本)
	LCM100-2MT用
	KDJ-M4721-30 (耐屈曲3m×1本)
	KDJ-M4721-50 (耐屈曲5m×1本)

スライダ

リニアモジュール用　　ベルトモジュール用



③

リニアモジュール

型式	
	KDJ-M2264-00

ベルトモジュール

型式	
	KDJ-M2264-10

■LCM100用パーツ

リニアモジュール用終端オプション(R側)

モジュールの右端に付ける部品です。
ライン※1につき1個必要です。
また、モジュールを連結せずにモジュール1台で使用する場合も1個必要です。



④

型式	
	KDJ-M2021-R0

リニアモジュール用終端オプション(L側)

モジュールの左端に付ける部品です。
ライン※1につき1個必要です。
また、モジュールを連結せずにモジュール1台で使用する場合も1個必要です。

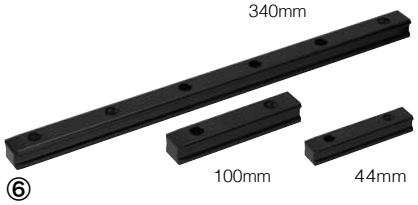


⑤

型式	
	KDJ-M2021-L0

挿入排出レール

テーパ付きLMレールです。
1ライン※1最大2本まで取り付け可能です。



⑥

型式	
	44mm : KDJ-M6200-00 (44mm専用連結ブロック付き)
	100mm : KDJ-M2222-10
	160mm : KDJ-M2222-20※
	220mm : KDJ-M2222-30※
	280mm : KDJ-M2222-40※
	340mm : KDJ-M2222-50

※在庫品でないため、多少納期がかかります。

モジュール連結ブロック(締結ボルト付)

モジュール同士を繋げるブロックです。
ライン※1を構成する([モジュール台数]－1)個必要です。また、挿入排出レールを取り付ける場合は1本につき1個必要です。



⑦

型式	
	KDJ-M6100-00 (44mm)
	KDJ-M6100-10 (100mm)※

※100mmの挿入排出レールをL側に取り付ける場合は、こちらをご使用ください。

モジュール連結ケーブル

モジュール同士を繋げるケーブルです。
1ライン※1につき([モジュール台数]－1)本必要です。



⑧

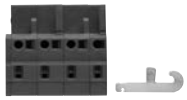
型式	
	KDJ-M4811-00

※1. 複数台のモジュールを連結した状態をラインと呼びます。

■LCC140コントローラ用パーツ

電源コネクタ＋結線レバー

LCC140 1台につき1個必要です。



型式	KAS-M5382-00

HPBダミーコネクタ

プログラミングボックスHPBを取り外した状態で運転する場合、HPBコネクタに接続します。
LCC140 1台につき1個必要です。



型式	KDK-M5163-00

SAFETYコネクタ

LCC140 1台につき1個必要です。



未配線（プラグ＋シェルキット）　配線済み※

型式	未配線　：KDK-M5370-10
	配線済み※：KDK-M5370-00

※配線済みコネクタは非常停止解除用の配線をコネクタ内部に施したものです。リニアコンベア単体での動作確認・デバック等を実施する場合にお選びください。

■ライン構成用パーツ

LINKケーブル

1ラインにつき（[モジュール台数]－1）本必要です。



型式	1m：KDK-M5361-10
	3m：KDK-M5361-30
	5m：KDK-M5361-50

終端抵抗コネクタ

モジュールを連結して使用する場合、1ラインにつき2個必要です。



型式	KDK-M5361-00

ダストカバー（LINKコネクタ用）

LINKケーブル終端抵抗コネクタを挿していない挿入口に取り付けるカバーです。
モジュールを連結せず1台で使用する場合、2個必要です。
※ 2MT では必須です。

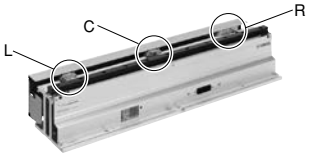


型式	KDK-M658K-00（MDR20ピン用）

■選択パーツ

ベルトモジュール用近接センサ

スライダの位置確認用のセンサです。スライダの衝突防止やスムーズな動作を行うために設置します。



型式	L（左）：KDJ-M2205-L0
	C（中）：KDJ-M2205-C0
	R（右）：KDJ-M2205-R0

プログラミングボックス HPB/HPB-D

ロボットの手動動作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方でも簡単に使い方をマスターすることができます。



HPB-D



HPB-D 裏面
（イネーブルスイッチ付き）

型式	HPB：　KBB-M5110-01
	HPB-D：KBB-M5110-21 (CE仕様 / 3ポジションイネーブルスイッチ付き)

サポートソフトPOPCOM+

●POPCOM+ソフトウェア



型式	KBG-M4966-00

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。
その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。
詳しくは弊社までお問い合わせください。

●POPCOM+動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V.2.1.1～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX～SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140※1

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

●POPCOM+用通信ケーブル(5m)

POPCOM+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



USB



D-Sub

型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCM100

■RFID

RFID（BALLUFF GmbH製）※

リーダライタ・ケーブル



※ 耐屈曲ケーブルです。

型式	3m： KDK-M6300-00
	5m： KDK-M6300-10
	10m：KDK-M6300-20

RFID（OMRON株式会社製）

アンテナ・アンプ・コントローラ・ケーブル



型式	0.5m+2m： KDK-M6300-A0

ダストカバー（RFID用）

RFIDを使用しない場合に挿入口に取り付けるカバーです。（標準付属品）



型式	KDK-M658K-10（MDR26ピン用）

RFIDシステムは仕向地（使用国）によって使用可否があります。選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

■保守用パーツ

LCM100用ロボットケーブル



型式	固定ケーブル
	KDJ-M4751-30（3m×1本） KDJ-M4751-50（5m×1本）
	耐屈曲ケーブル
	KDJ-M4755-30（3m×1本） KDJ-M4755-50（5m×1本）

システムバックアップ用リチウム電池



型式	KDK-M4252-00

LCC140用交換フィルター（5枚入り）



型式	KDK-M427G-00

リニアモジュール用コントローラ

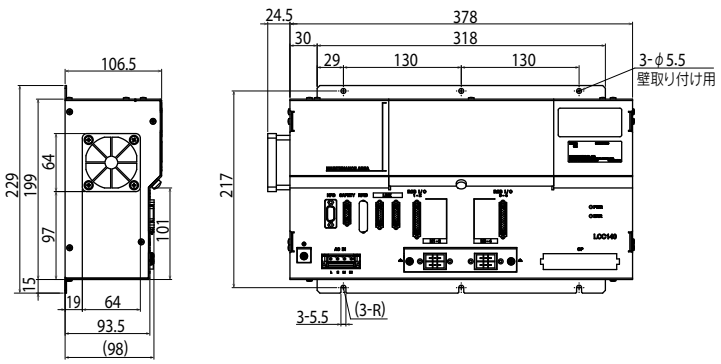
LCC140基本仕様

■LCC140コントローラ基本仕様



制御可能ロボット	リニアコンベアモジュール　LCMシリーズ
外径寸法	W402.5×H229×D106.5mm
本体質量	4.8kg
入力電源電圧	単相AC200～230V±10%以内（50/60Hz）
最大消費電力	350VA（LCM100-4M　スライダ1台駆動時）
外部入出力	SAFETY
	RS-232C（RFID専用）
	RS-232C（HPB用 / POPCOM+兼用）
ネットワークオプション	CC-Link Ver. 1.10対応　リモートデバイス局（2局）
	DeviceNet™　スレーブ 1ノード
	EtherNet/IP™　アダプタ 2ポート
プログラミングボックス	HPB、HPB-D（ソフトウェアバージョン24.01以降）

■LCC140コントローラ外観図





スカラ型ロボット

YK-X SERIES

CONTENTS

■ YK-X 仕様一覧表 ……68
■ 注文型式説明……69
■ 注文型式用語説明 ……69

全方位
YK350TW……70
YK500TW……72

タイニー（超小型）
YK120XG……74
YK150XG……75
YK180XG……76
YK180X……77
YK220X……78

小型
YK250XG……79
YK350XG……81
YK400XE-4……83
YK400XG……84

中型
YK500XGL……86
YK500XG……88
YK510XE-10……89
YK600XGL……90
YK600XG……92
YK610XE-10……93
YK600XGH……94

大型
YK700XGL……95
YK710XE-10……96
YK700XG……97
YK800XG……98
YK900XG……99
YK1000XG……100
YK1200X……101

壁取付け・天吊り・インバース
YK300XGS……102
YK400XGS……104
YK500XGS……106
YK600XGS……107
YK700XGS……108
YK800XGS……109
YK900XGS……110
YK1000XGS……111

防塵・防滴
YK250XGP……112
YK350XGP……114
YK400XGP……116
YK500XGLP……118
YK500XGP……120
YK600XGLP……121
YK600XGP……123
YK600XGHP……124
YK700XGP……125
YK800XGP……126
YK900XGP……127
YK1000XGP……128

YK-X 仕様一覧表

タイプ		モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s) 120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000	1200	標準サイクルタイム(sec)※1	最大可搬質量(kg)	R軸 許容慣性モーメント(kgm²)	完全ベルトレス構造※2	掲載ページ
全方位		YK350TW	5.6															0.32	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P.70
全方位		YK500TW	6.8															0.29	5.0	0.005 (定格) 0.05 (最大)		P.72
標準	タイニー(超小型)	YK120XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P.74
標準	タイニー(超小型)	YK150XG	3.4															0.33	1.0	0.01	●	P.75
標準	タイニー(超小型)	YK180XG	3.3															0.33	1.0	0.01	●	P.76
標準	タイニー(超小型)	YK180X	3.3															0.39	1.0	0.01	●	P.77
標準	タイニー(超小型)	YK220X	3.4															0.42	1.0	0.01	●	P.78
標準	小型	YK250XG	4.5															0.43	5.0	0.05	●	P.79
標準	小型	YK350XG	5.6															0.44	5.0	0.05	●	P.81
標準	小型	YK400XE-4	6.0															0.41	4.0	0.05		P.83
標準	小型	YK400XG	6.1															0.45	5.0	0.05	●	P.84
標準	中型	YK500XGL	5.1															0.48	5.0	0.05	●	P.86
標準	中型	YK500XG	7.6															0.42	10.0	0.30	●	P.88
標準	中型	YK510XE-10	7.8															0.38	10.0	0.30		P.89
標準	中型	YK600XGL	4.9															0.54	5.0	0.05	●	P.90
標準	中型	YK600XG	8.4															0.43	10.0	0.30	●	P.92
標準	中型	YK610XE-10	8.6															0.39	10.0	0.30		P.93
標準	中型	YK600XGH	7.7															0.47	20.0	1.0	●	P.94
標準	大型	YK700XGL	9.2															0.50	10.0	0.30	●	P.95
標準	大型	YK710XE-10	9.5															0.42	10.0	0.30		P.96
標準	大型	YK700XG	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P.97
標準	大型	YK800XG	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P.98
標準	大型	YK900XG	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P.99
標準	大型	YK1000XG	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P.100
標準	大型	YK1200X	7.4															0.91	50.0	2.45		P.101
壁掛け・天吊り・インバース		YK300XGS	4.4															0.49	5.0	0.05	●	P.102
壁掛け・天吊り・インバース		YK400XGS	6.1															0.49	5.0	0.05	●	P.104
壁掛け・天吊り・インバース		YK500XGS	7.6															0.45	10.0	0.3	●	P.106
壁掛け・天吊り・インバース		YK600XGS	8.4															0.46	10.0	0.3	●	P.107
壁掛け・天吊り・インバース		YK700XGS	8.4															0.42	20.0	1.0	●	P.108
壁掛け・天吊り・インバース		YK800XGS	9.2															0.48	20.0	1.0	●	P.109
壁掛け・天吊り・インバース		YK900XGS	9.9															0.49	20.0	1.0	●	P.110
壁掛け・天吊り・インバース		YK1000XGS	10.6															0.49	20.0	1.0	●	P.111
防塵・防滴		YK250XGP	4.5															0.50	4.0	0.05	●	P.112
防塵・防滴		YK350XGP	5.6															0.52	4.0	0.05	●	P.114
防塵・防滴		YK400XGP	6.1															0.50	4.0	0.05	●	P.116
防塵・防滴		YK500XGLP	5.1															0.66	4.0	0.05	●	P.118
防塵・防滴		YK500XGP	7.6															0.55	10.0	0.3	●	P.120
防塵・防滴		YK600XGLP	4.9															0.71	4.0	0.05	●	P.121
防塵・防滴		YK600XGP	8.4															0.56	10.0	0.3	●	P.123
防塵・防滴		YK600XGHP	7.7															0.57	18.0	1.0	●	P.124
防塵・防滴		YK700XGP	8.4															0.52	20.0	1.0	●	P.125
防塵・防滴		YK800XGP	9.2															0.58	20.0	1.0	●	P.126
防塵・防滴		YK900XGP	9.9															0.59	20.0	1.0	●	P.127
防塵・防滴		YK1000XGP	10.6															0.59	20.0	1.0	●	P.128

※1. 標準サイクルタイムは以下の条件での測定です。
・垂直方向 25mm・水平方向100mmの往復動作時(タイニー)
・垂直方向 25mm・水平方向 300mmの往復動作時(小型・中型・大型)
※2. ベルトレス構造によりロストモーションを大幅に削減できるため、長期間高精度を維持できます。
また、ベルトの破断、伸び、経年変化の心配をすることなく、長期間メンテナンスフリーで快適にお使いいただけます。

注文型式説明

ヤマハスカラロボットYK-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〉

● メカ ▶ **YK250XG**
- Z軸ストローク ▷ 150mm
- ツールフランジ ▷ あり
- 中通しシャフト ▷ あり
- ケーブル長 ▷ 3.5m

● コントローラ ▶ **RCX340**

● 注文型式

YK250XG-150-F-S-3L-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.632**

①ロボット本体	②Z軸ストローク		③ツールフランジ	④中通しシャフト	⑤ケーブル長		⑥適用コントローラ
YK***	50	50mm	無記入：なし	無記入：なし	2L	2m	RCX340
	100	100mm	F：あり	S：あり	3L	3.5m	
	150	150mm			5L	5m	
	200	200mm			10L	10m	
	300	300mm					
	400	400mm					

※1. マスターのみで対応可能です。

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。
②Z軸ストローク	Z軸ストロークを選択してください。 機種により選択できるストロークが異なるため、各機種ページでご確認ください。
③ツールフランジ	先端へのツール取付けが容易なツールフランジオプションです。 **無記入**：なし　　F：あり
④中通しシャフト	エアーや配線の取り回しに便利な中空中通しオプションです。 **無記入**：なし　　S：あり
⑤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。 2L：2m(※1)　3L：3.5m　5L：5m　10L：10m ※1. YK120XG、YK150XG、YK180XGのみ選択できます。
⑥適用コントローラ	RCX340をご選択ください。

YK350TW

全方位タイプ

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 5kg



注文型式

YK350TW	- 130	-	-	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中通し 無記入:なし S:あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	175 mm	175 mm	130 mm	—
	回転範囲	± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		± 0.01 mm		± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度		5.6 m/sec		1.5 m/sec	3000 °/sec
最大可搬質量※2		5 kg			
標準サイクルタイム:1kg 可搬時※3		0.32 sec			
R軸許容慣性モーメント※4	定格	0.005 kgm²			
	最大	0.05 kgm²			
ユーザ配線		0.15 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)		φ6 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

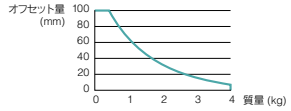
※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様(オプション)は4kgとなります。
※3. 水平方向300mm、垂直方向25mm 往復、1kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	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

R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係

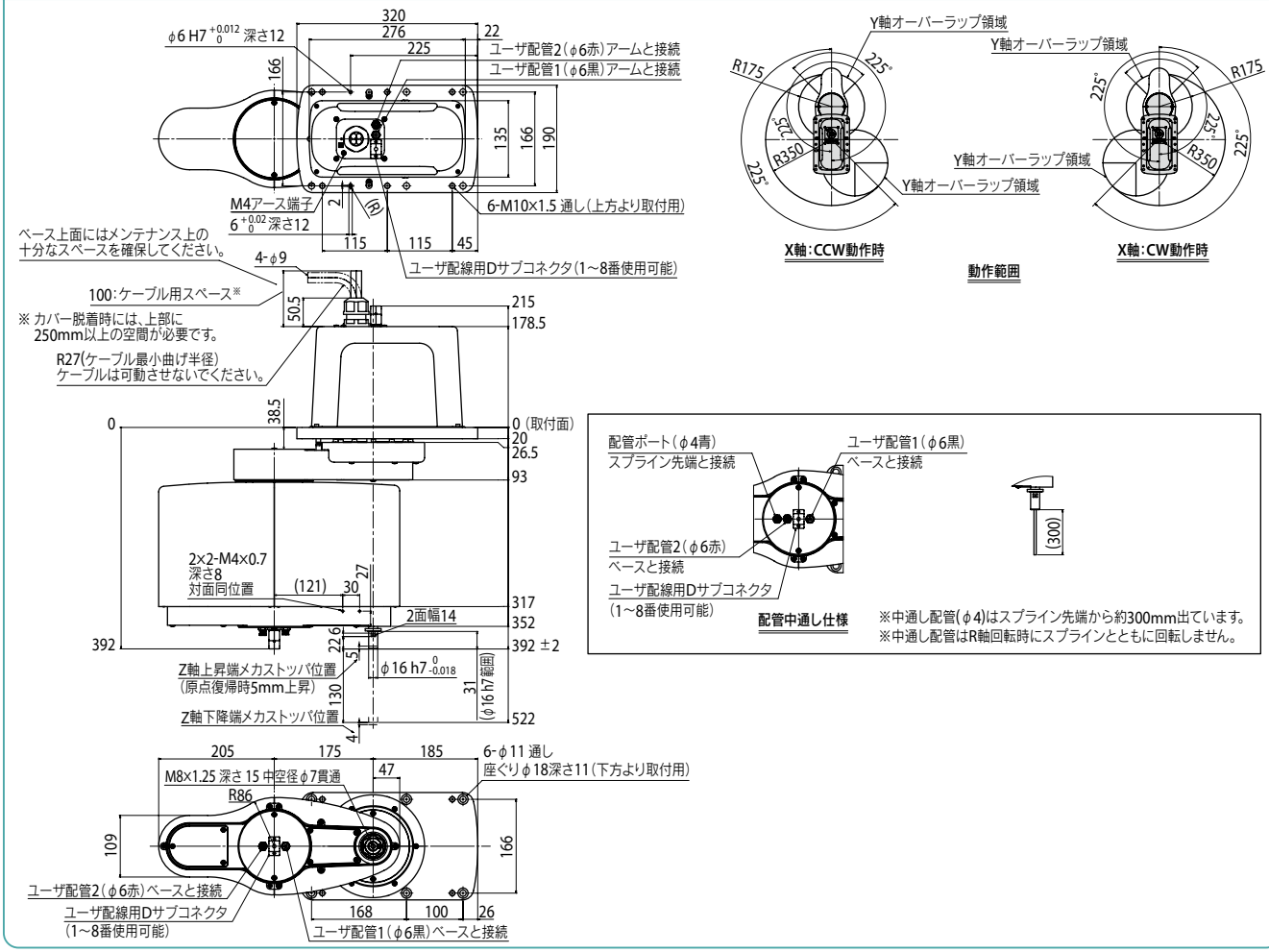


※ 4kgを超える搬送質量の場合、R軸慣性モーメントが定格値を超えることが予想されるため適切なパラメータ設定をしてください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

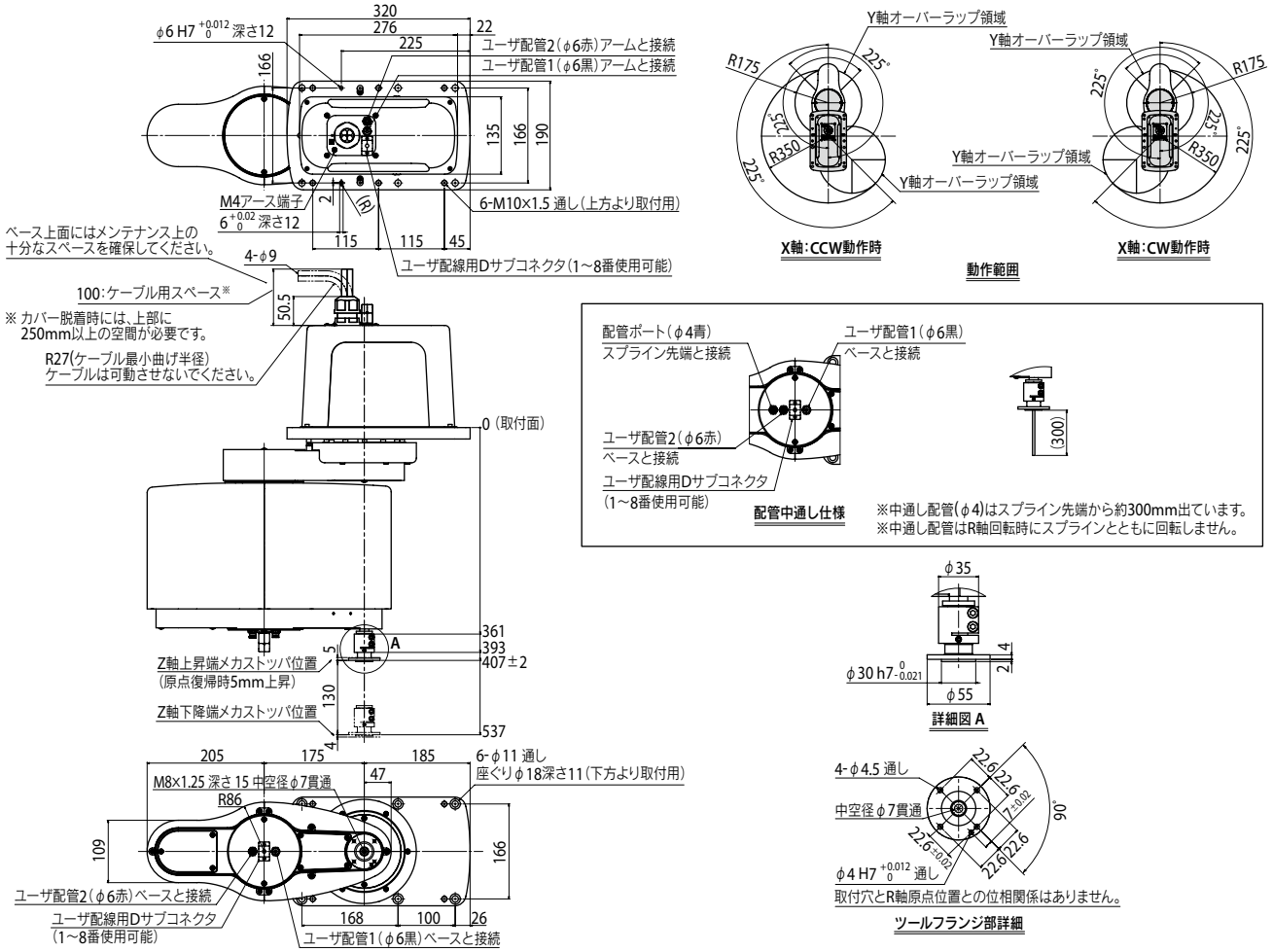
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350TW



適用コントローラ RCX340▶ 632

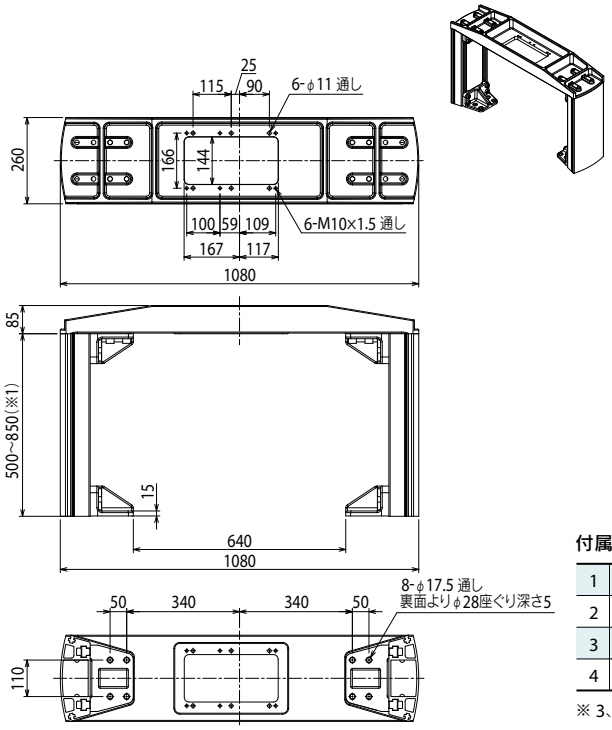
YK350TW　ツールフランジ取付仕様



■YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

●YK350TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同一です。
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-S0	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。
※天板のみの重量は19kgです。

付属ボルト

1	M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト]	8本(架台固定用)
2	M16×ボルト用ワッシャ　[板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×ピッチ1.5×L寸30	6本(スカラ本体を下面より固定する際のボルト)
4	M10×ピッチ1.5×L寸40	6本(スカラ本体を上面より固定する際のボルト)

※ 3、4どちらかのみ使用

YK500TW

全方位タイプ

● アーム長 500mm　● 最大可搬質量 5kg



■注文型式

YK500TW	130				RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 130:130mm	ツールフランジ 無記入:なし F:あり	配管中通し 無記入:なし S:あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		250 mm	250 mm	130 mm	—
	回転範囲		± 225 °	± 225 °	—	± 720 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	200 W	105 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	タイミングベルト	直結	タイミングベルト	タイミングベルト
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			± 0.015 mm		± 0.01 mm	± 0.01 °
最高速度			6.8 m/sec		1.5 m/sec	3000 °/sec
最大可搬質量※2			5 kg			
標準サイクルタイム:1kg 可搬時※3			0.29 sec			
R軸許容慣性モーメント※4		定格	0.005 kgm²			
		最大	0.05 kgm²			
ユーザ配線			0.15 sq × 8 本			
ユーザ配管(外径)			φ6 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m			
本体質量			27 kg			

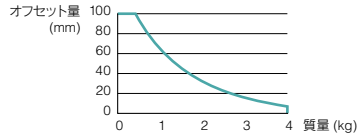
※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. ツールフランジ仕様は4 kgとなります。
※3. 水平方向300 mm、垂直方向25 mm 往復、1 kg 搬送、粗位置決めアーチ動作時。
※4. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	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

R軸慣性モーメント(負荷イナーシャ)

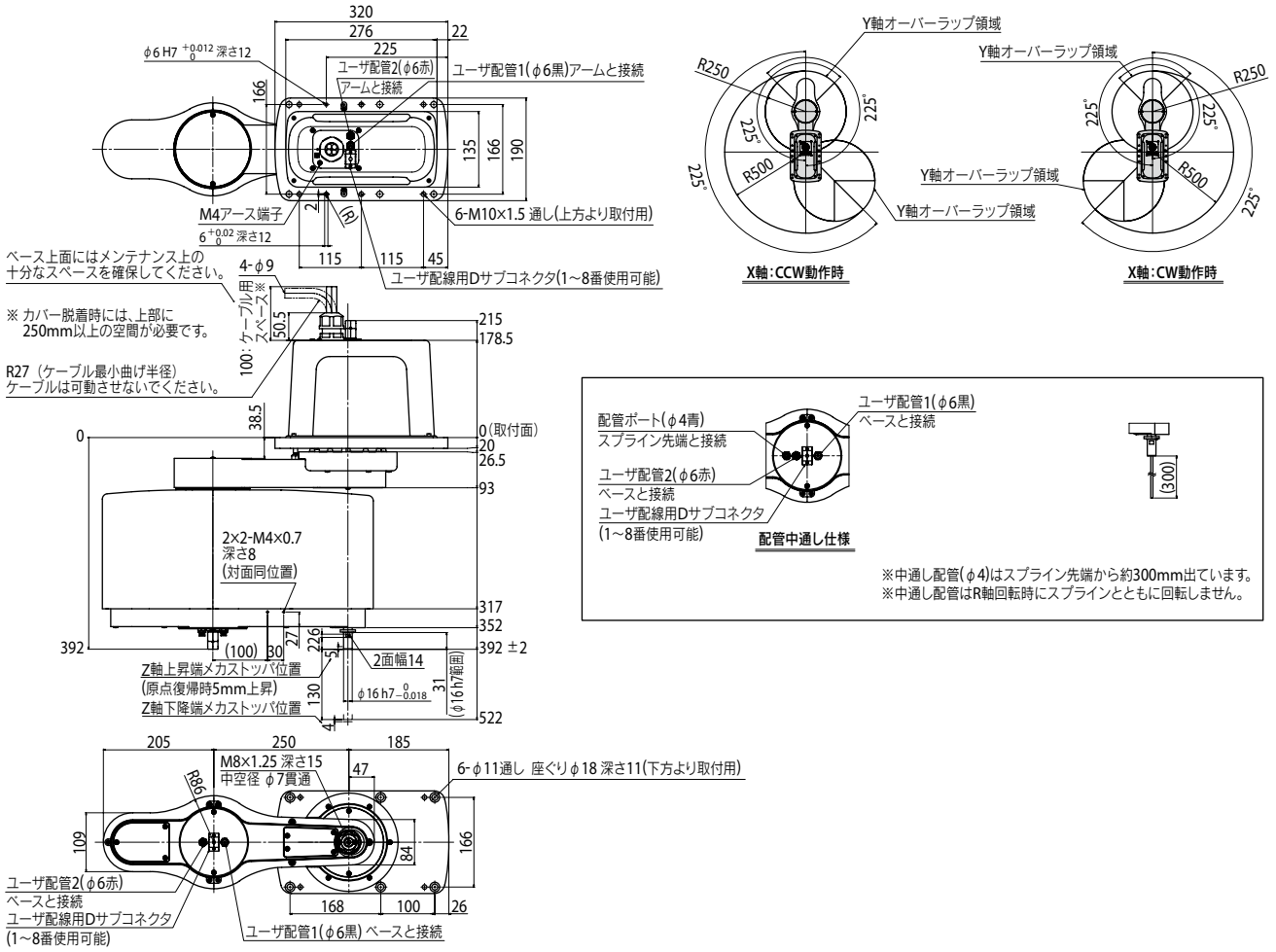
負荷質量とR軸中心からのオフセット量(重心位置)の推奨位置関係



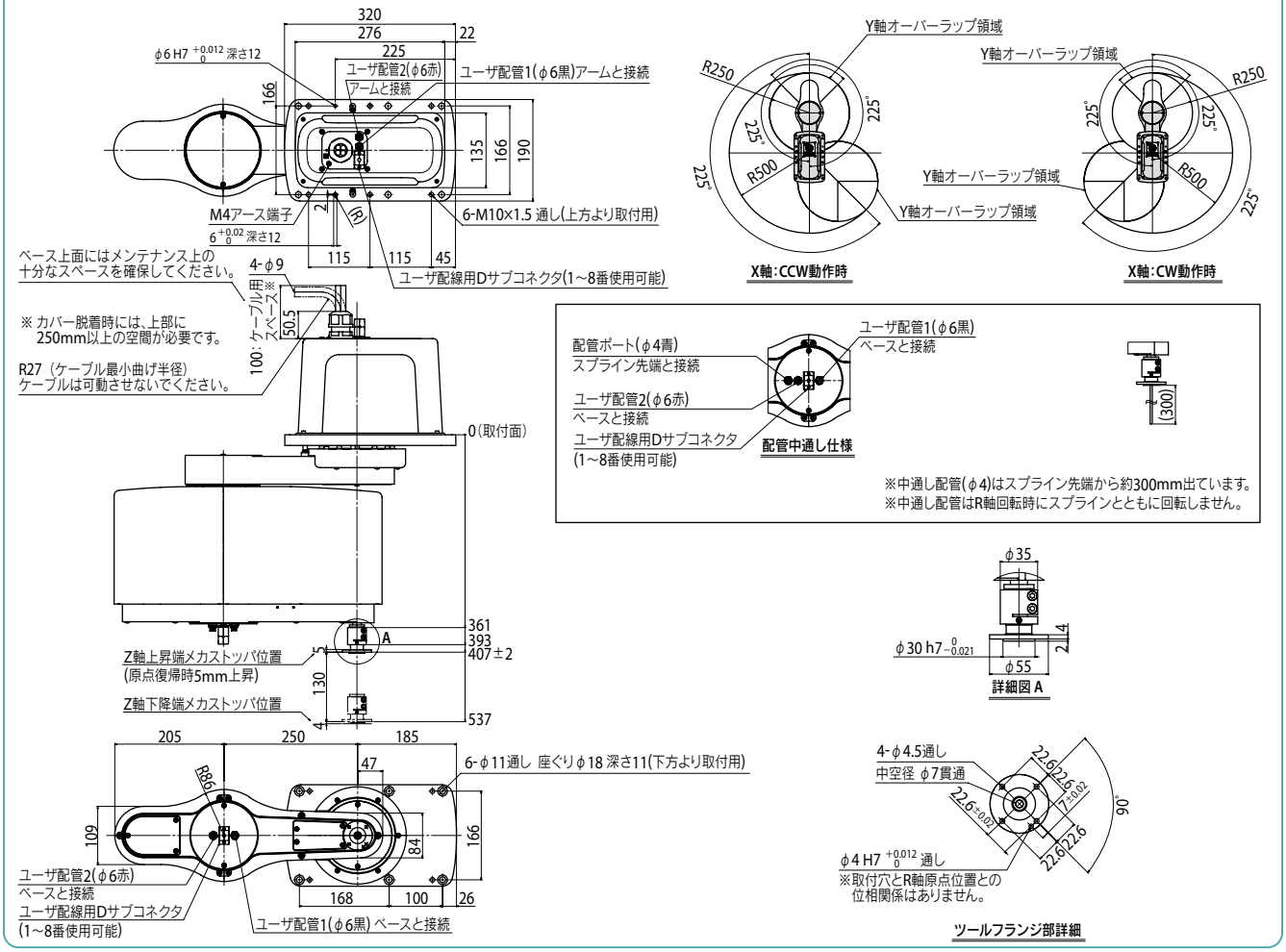
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500TW



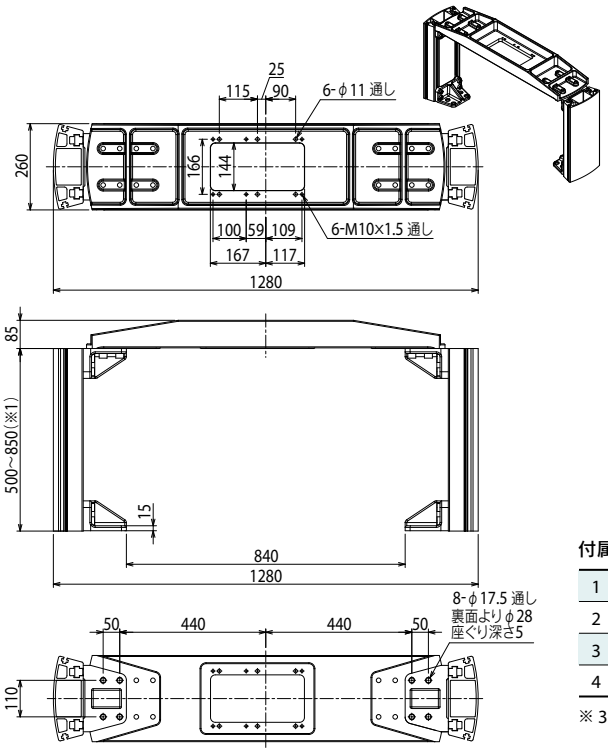
YK500TW　ツールフランジ取付仕様



■YK-TW専用マウントブラケット《BASE POST ASSY.》

お客様がご用意された架台の上に取り付けることにより、簡単にYK-TWを設置することができます。

●YK500TW用 外観図



マウントブラケットはお客様組立て製品です。
添付の説明書をご確認の上、組立てをお願いいたします。

※1. ロボット取り付け面の高さと同一です。
架台高さは50mmピッチでの選択となります。

高さ (mm)	型式	本体重量 (kg)
500	KDU-M6100-P0	46
550	KDU-M6100-50	48
600	KDU-M6100-R0	50
650	KDU-M6100-60	51
700	KDU-M6100-S0	54
750	KDU-M6100-70	55
800	KDU-M6100-T0	57
850	KDU-M6100-80	59

※YK350TWとYK500TWは共通部品です。
※天板のみの重量は19kgです。

付属ボルト

1	M16×ピッチ2.0×L寸45 [六角穴付きボルト]	8本（架台固定用）
2	M16×ボルト用ワッシャ [板厚3mm、外径φ26、内径φ16]	8枚
3	M10×ピッチ1.5×L寸30	6本（スカラ本体を下面より固定する際のボルト）
4	M10×ピッチ1.5×L寸40	6本（スカラ本体を上面より固定する際のボルト）

※ 3、4どちらかのみ使用

YK120XG

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 120mm ● 最大可搬質量 1kg

注文型式

YK120XG	50		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 50：50mm	ケーブル長 2L：2m 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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		45 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲		±125 °	±145 °	—	±360 °
モータ出力 AC			30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2			0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.01 kgm²			
ユーザ配線			0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカリミット（X,Y,Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：2 m　オプション：3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4			3.9 kg			
ロボットケーブル質量			0.9 kg (2 m)　1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

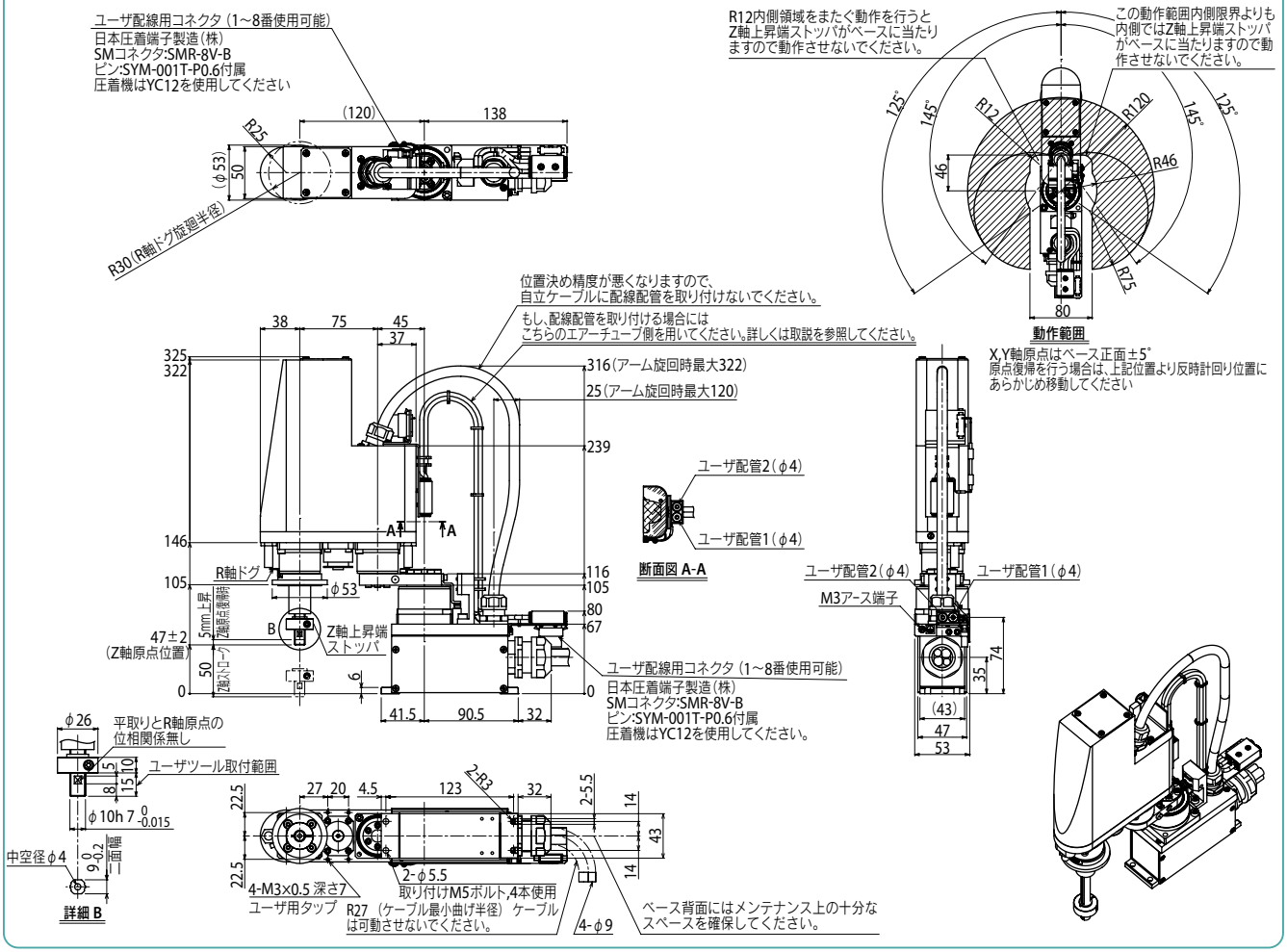
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	300	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK120XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 632

YK150XG

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 150mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK150XG - 50 - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	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	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)	アブソバッテリ
	50：50mm	2L：2m 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.632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	75 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲	±125 °	±145 °	—	±360 °
モータ出力 AC		30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		
		減速機 ～ 出力	直結		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		3.4 m/sec		0.9 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2		0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.01 kgm^2			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：2 m　オプション：3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4		4.0 kg			
ロボットケーブル質量		0.9 kg (2 m)　1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

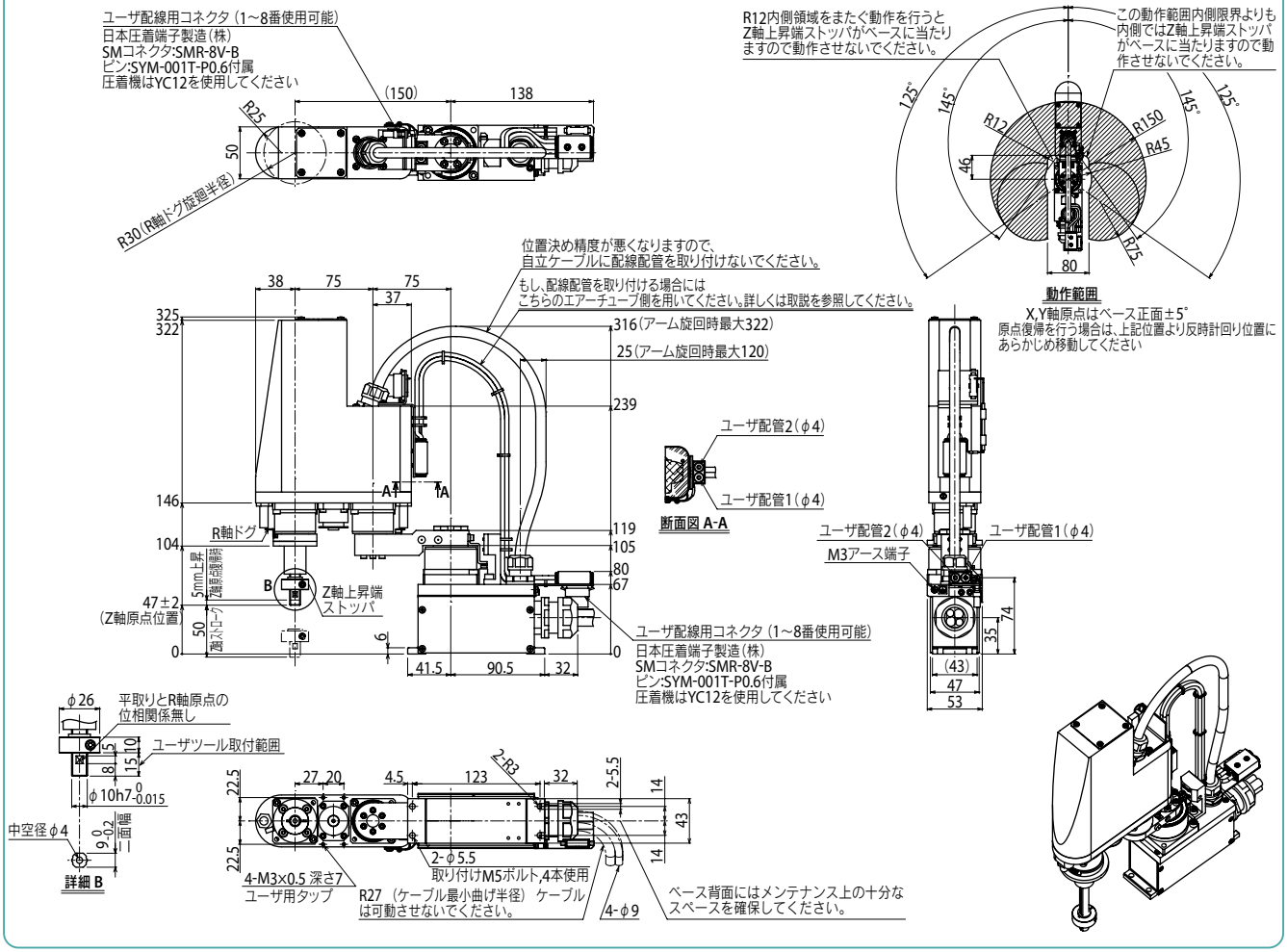
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	300	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

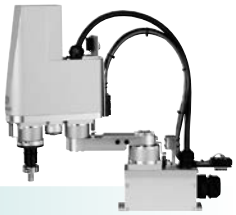
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK150XG



YK180XG

標準仕様：タイニー（超小型）



● アーム長 180mm　● 最大可搬質量 1kg

■注文型式

YK180XG	- 50	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 50：50mm	ケーブル長 2L：2m 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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340**▶ **P.632**

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		105 mm	75 mm	50 mm	—
	回転範囲		±125 °	±145 °	—	±360 °
モータ出力 AC			30 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			3.3 m/sec		0.9 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2			0.33 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.01 kgm^2			
ユーザ配線			0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカリミット（X,Y,Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：2 m　オプション：3.5 m, 5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4			4.1 kg			
ロボットケーブル質量			0.9 kg (2 m)　1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25mm、水平移動100mmの往復動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

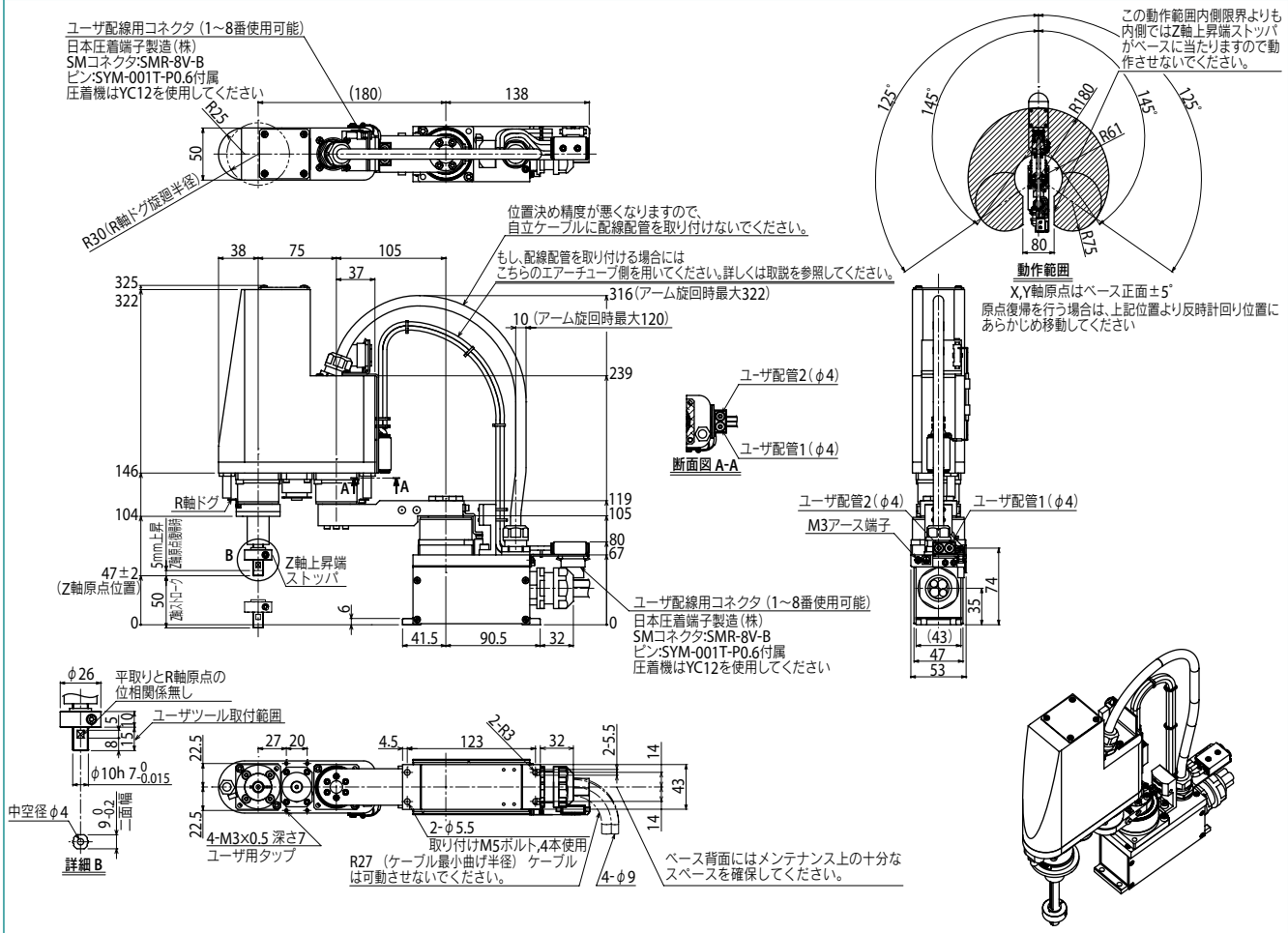
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK180XG



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK180X

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 180mm　● 最大可搬質量 1kg



■ 注文型式

YK180X	- 100	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 100：100mm	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■ 基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		71 mm	109 mm	100 mm	—
	回転範囲		±120 °	±140 °	—	±360 °
モータ出力 AC			50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2			0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.01 kgm^2			
ユーザ配線			0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管（外径）			φ3 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4			5.5 kg			
ロボットケーブル質量			1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

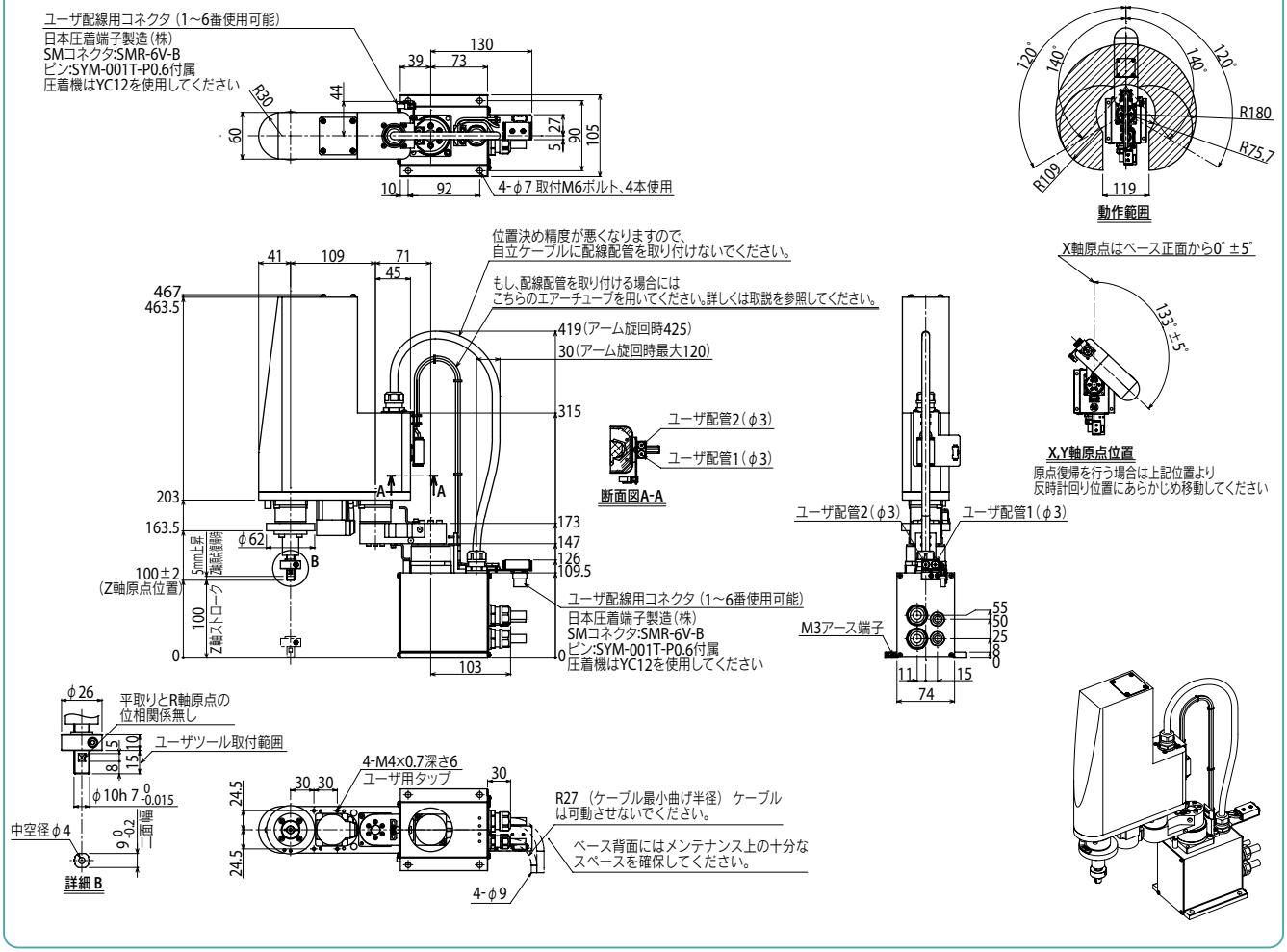
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK180X



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK220X

標準仕様：タイニー（超小型）

● アーム長 220mm　● 最大可搬質量 1kg



注文型式

YK220X	- 100	-	RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 100：100mm	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		111 mm	109 mm	100 mm	—
	回転範囲		±120 °	±140 °	—	±360 °
モータ出力 AC			50 W	30 W	30 W	30 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2			0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.01 kgm²			
ユーザ配線			0.1 sq × 6 本			
ユーザ配管（外径）			φ3 × 2			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4			5.5 kg			
ロボットケーブル質量			1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

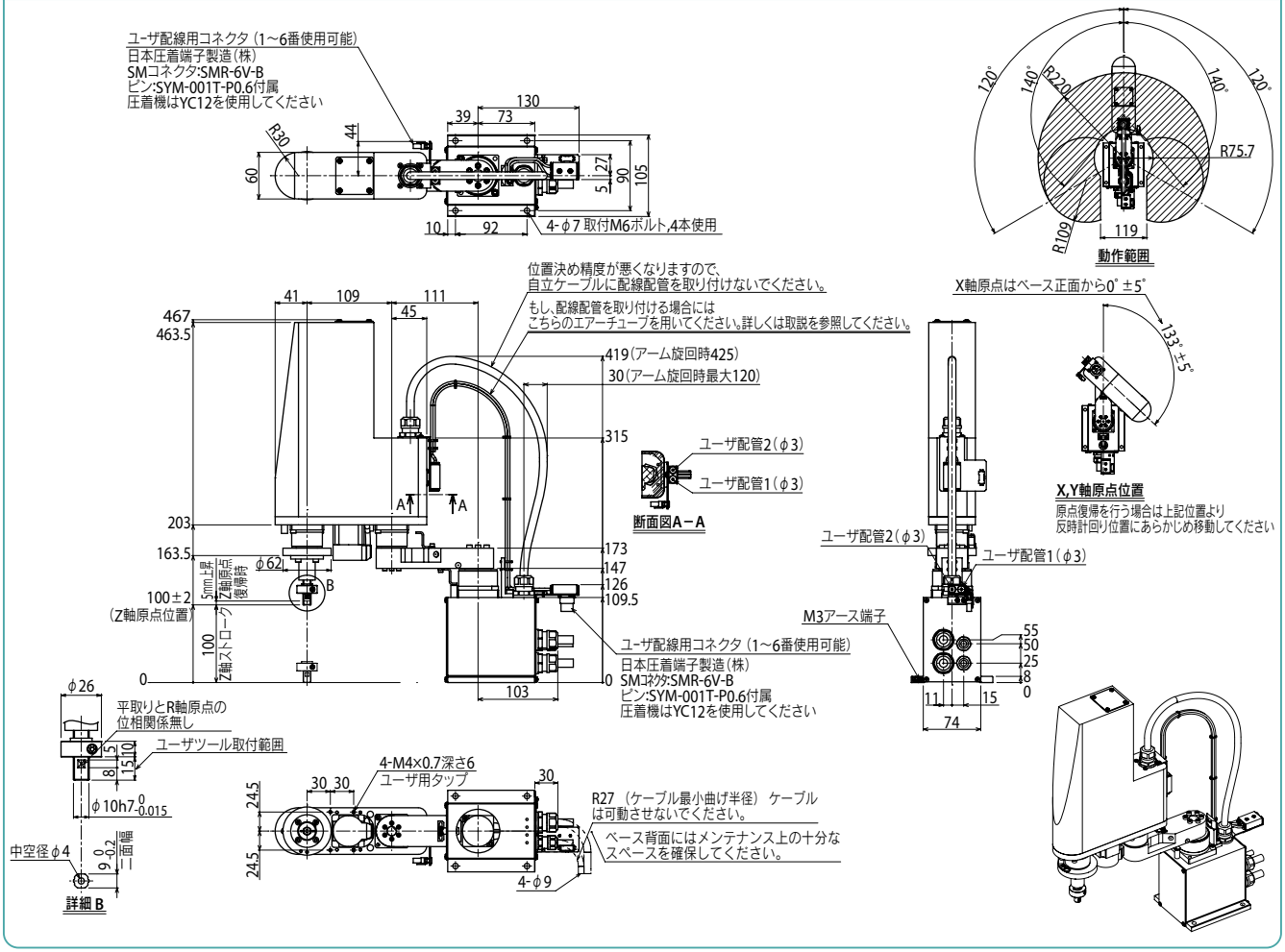
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK220X



YK250XG 標準仕様：小型

● アーム長 250mm　● 最大可搬質量 5kg

■ 注文型式

YK250XG - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	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.632

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.43 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		18.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

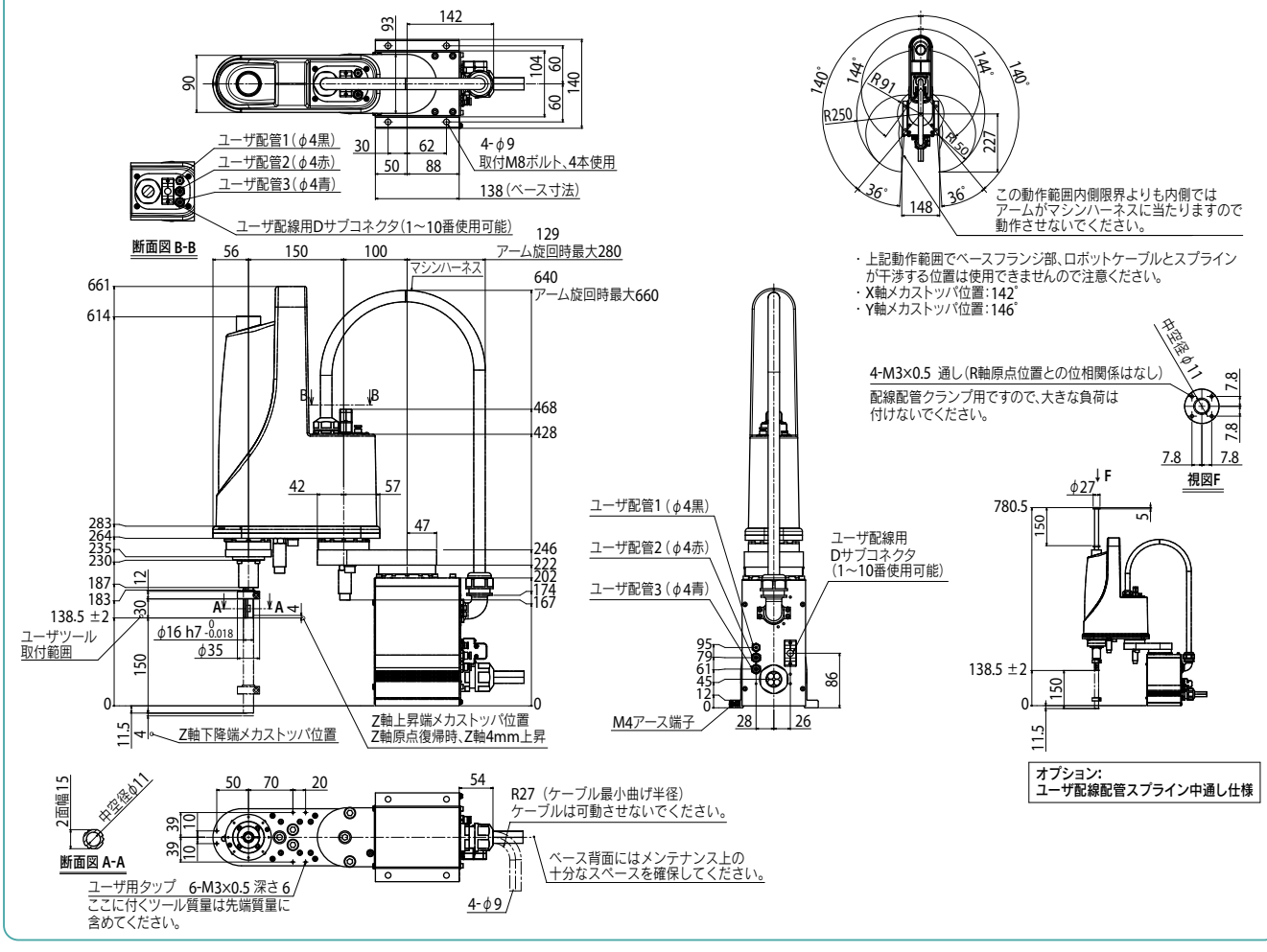
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

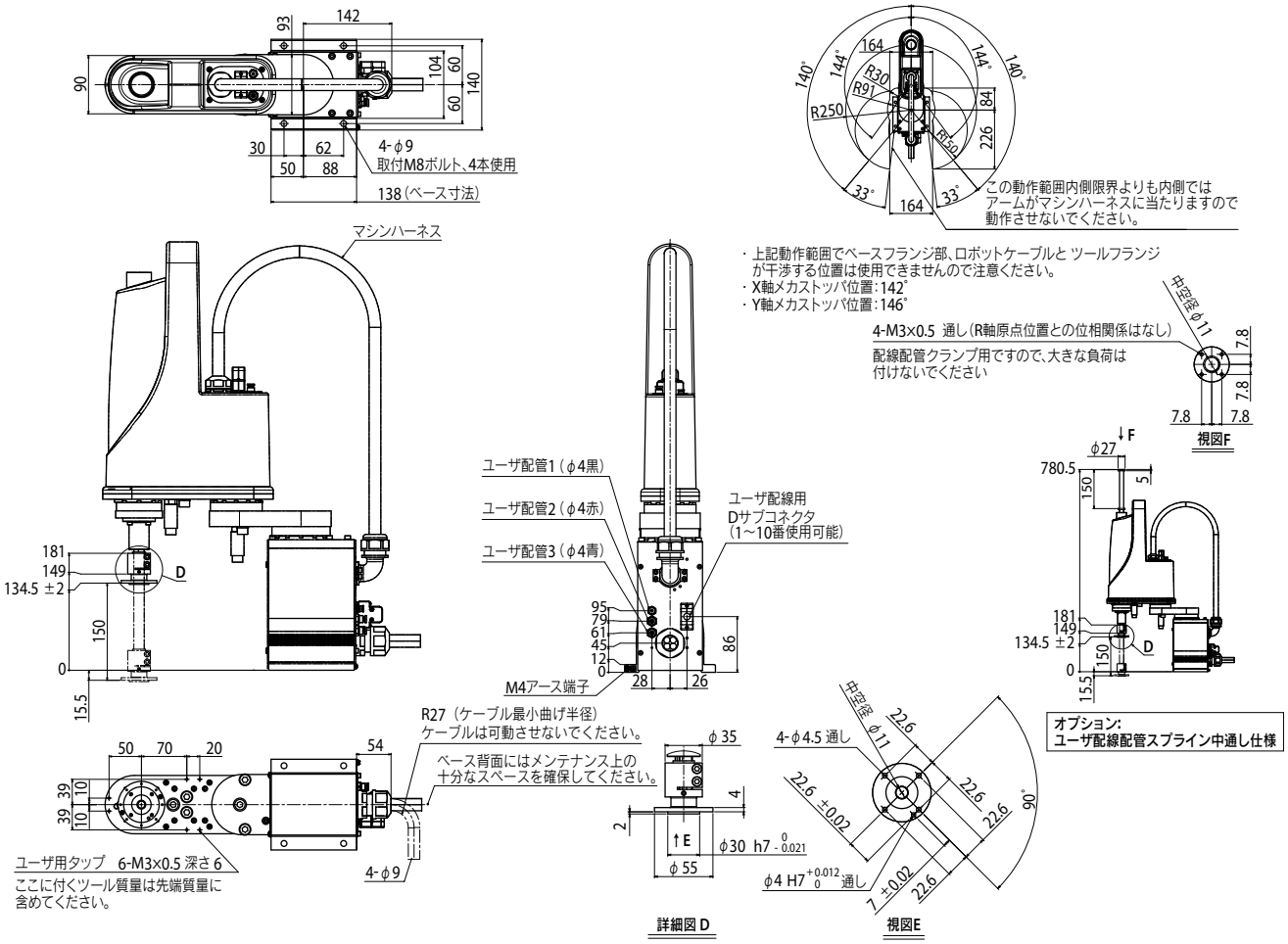
YK250XG



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK250XG

YK250XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK350XG 標準仕様：小型

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 5kg

■ 注文型式

YK350XG - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	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.632

■ 基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲		±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量			5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			19 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

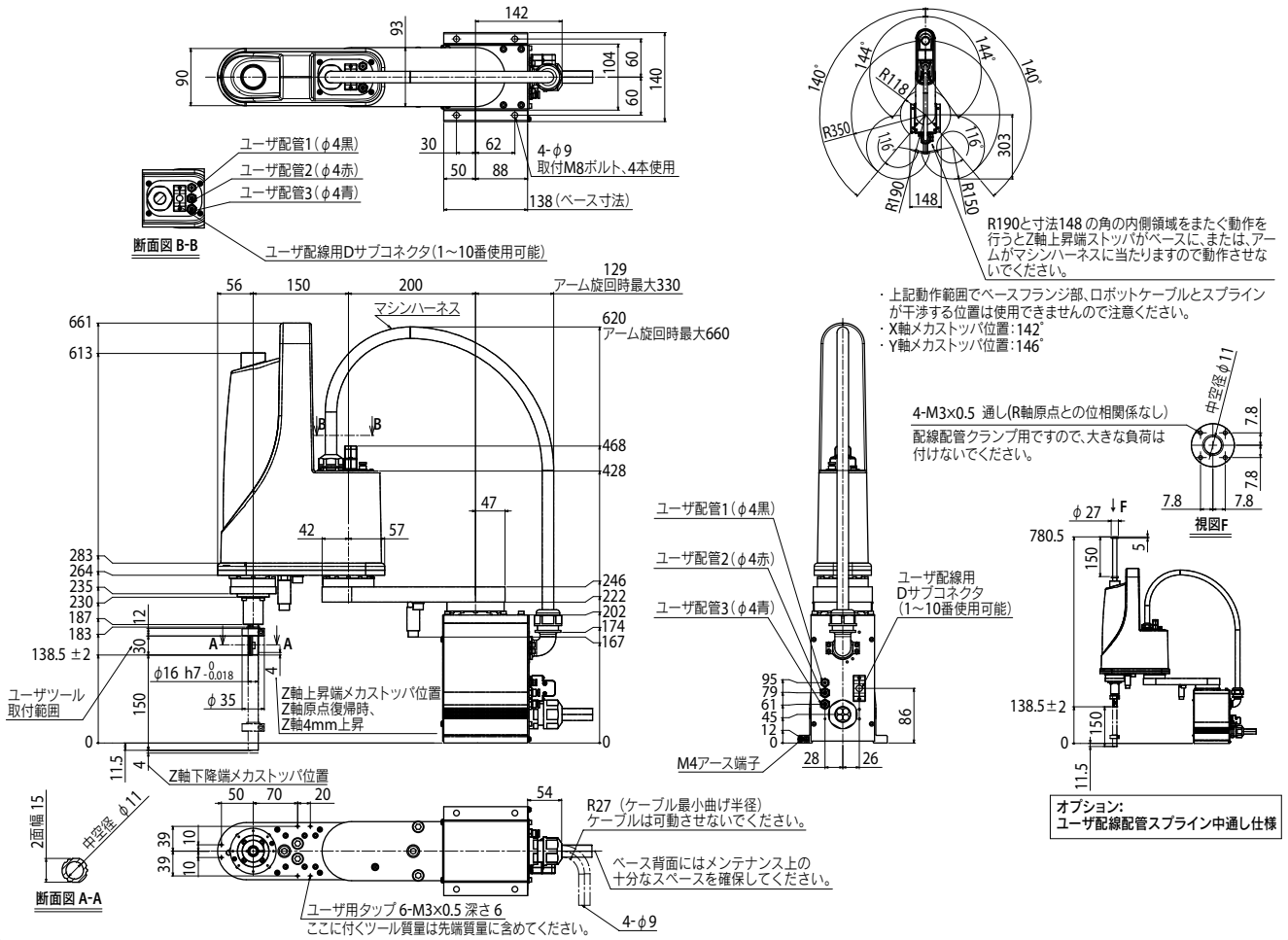
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

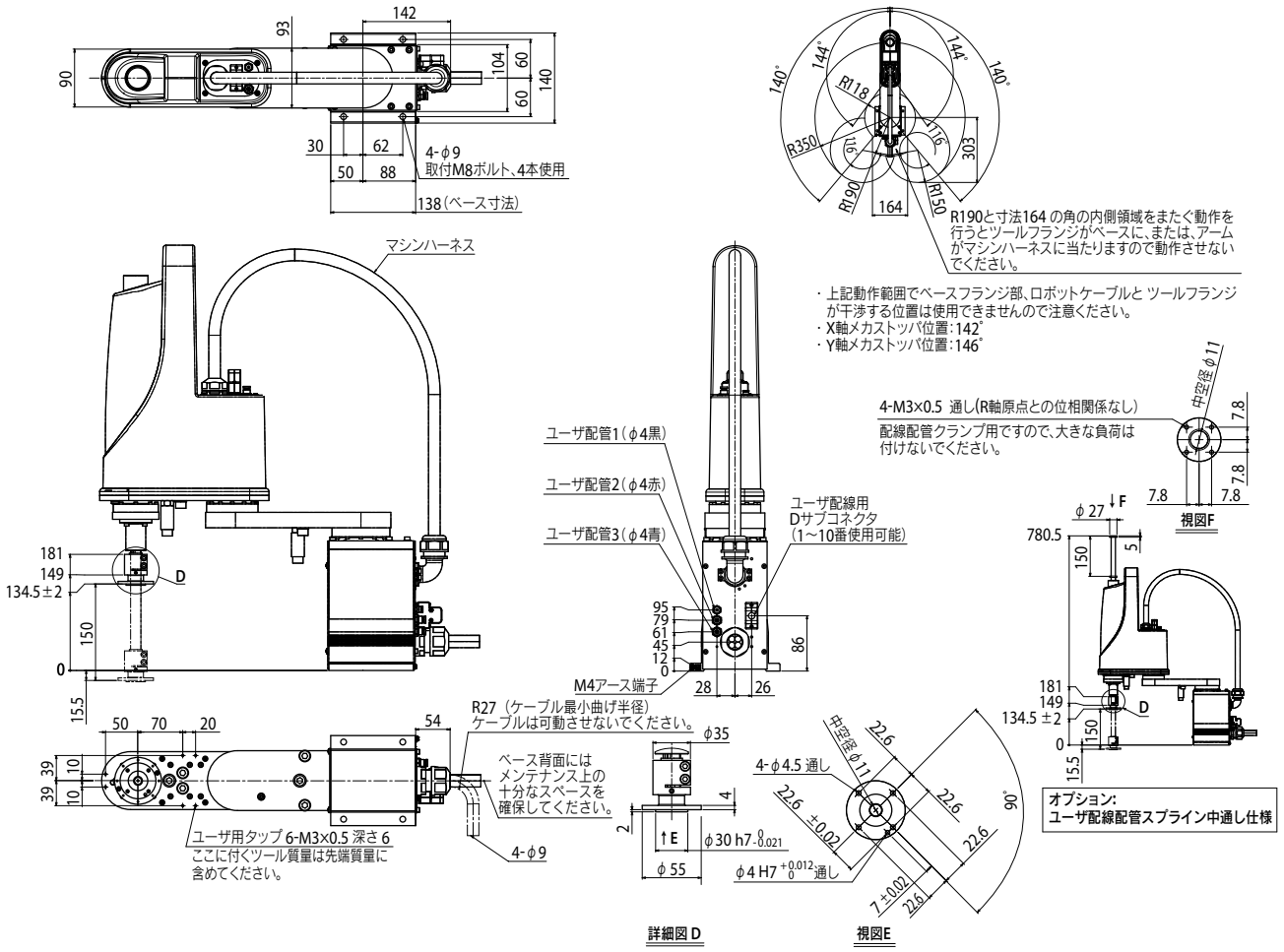
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XG



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK350XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK400XE-4

標準仕様：小型

●ハイコストパフォーマンスモデル

●アーム長 400mm　●最大可搬質量 4kg



■注文型式

YK400XE	-	4	-		-	150	-		-		-		-	RCX340-4			-		-	
ロボット本体		最大可搬質量		原点復帰方法 S：センサー仕様 T：突当て仕様		Z軸ストローク		中通しシャフト 無記入：なし S：中通しシャフト付き		ブレーキ解除スイッチ 無記入：なし BS：あり		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～E (OPA～E)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。

RCX340▶ P.632

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲		±132 °	±150 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			6 m/sec		1.1 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量			4 kg（標準仕様、オプション仕様※4）3 kg（オプション仕様※5）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.41 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm²			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			17 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. 標準仕様、オプション仕様（ブレーキ解除スイッチ仕様）の場合は最大可搬質量は4kgとなります。
※5. オプション仕様（ユーザ配線配管中通しシャフト仕様）の場合は最大可搬質量は3kgとなります。

■適用コントローラ

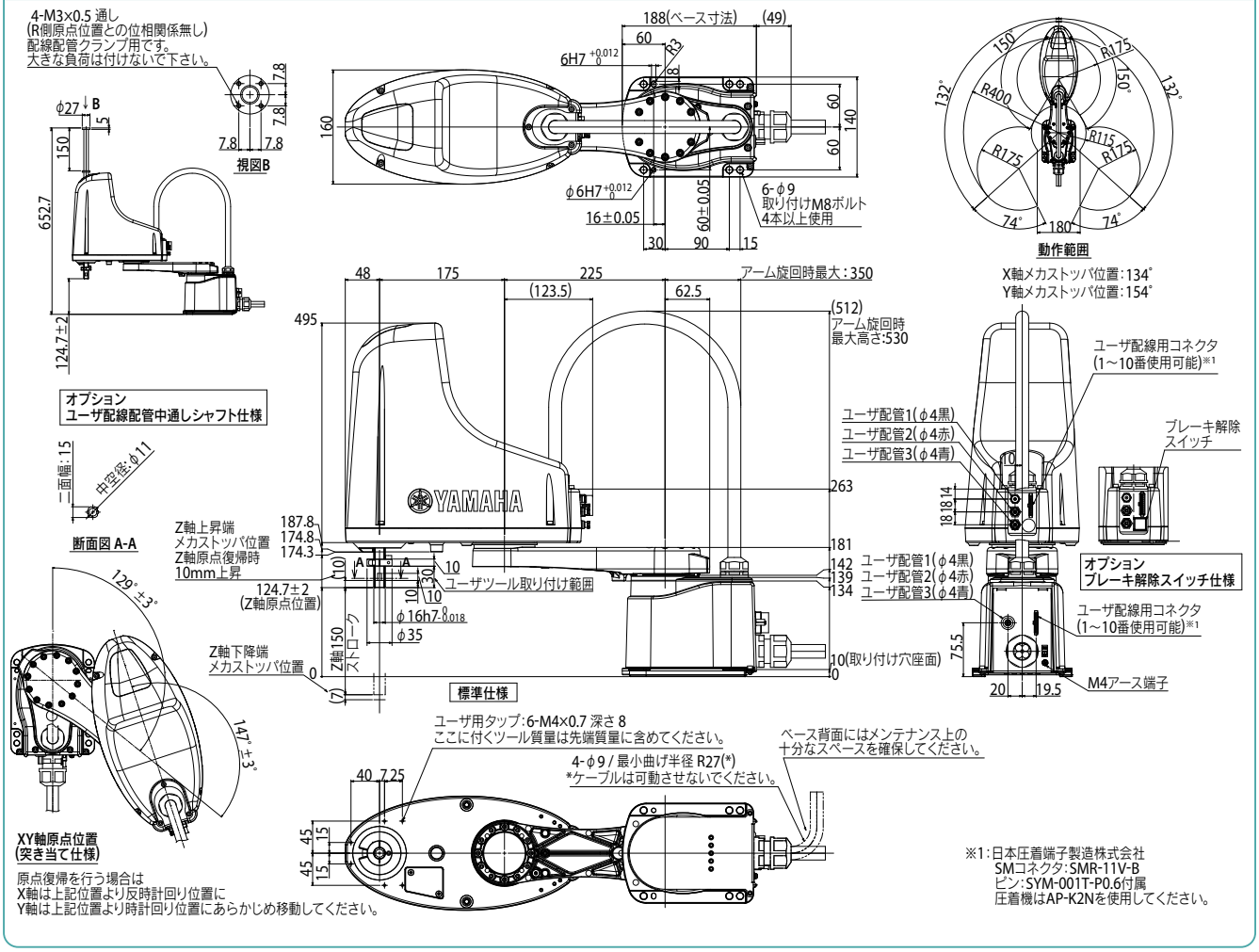
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XE-4



※1：日本圧着端子製造株式会社
SMコネクタ：SMR-11V-B
ピン：SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。

適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK400XG 標準仕様：小型

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 5kg

注文型式

YK400XG - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	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.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲		±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量			5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

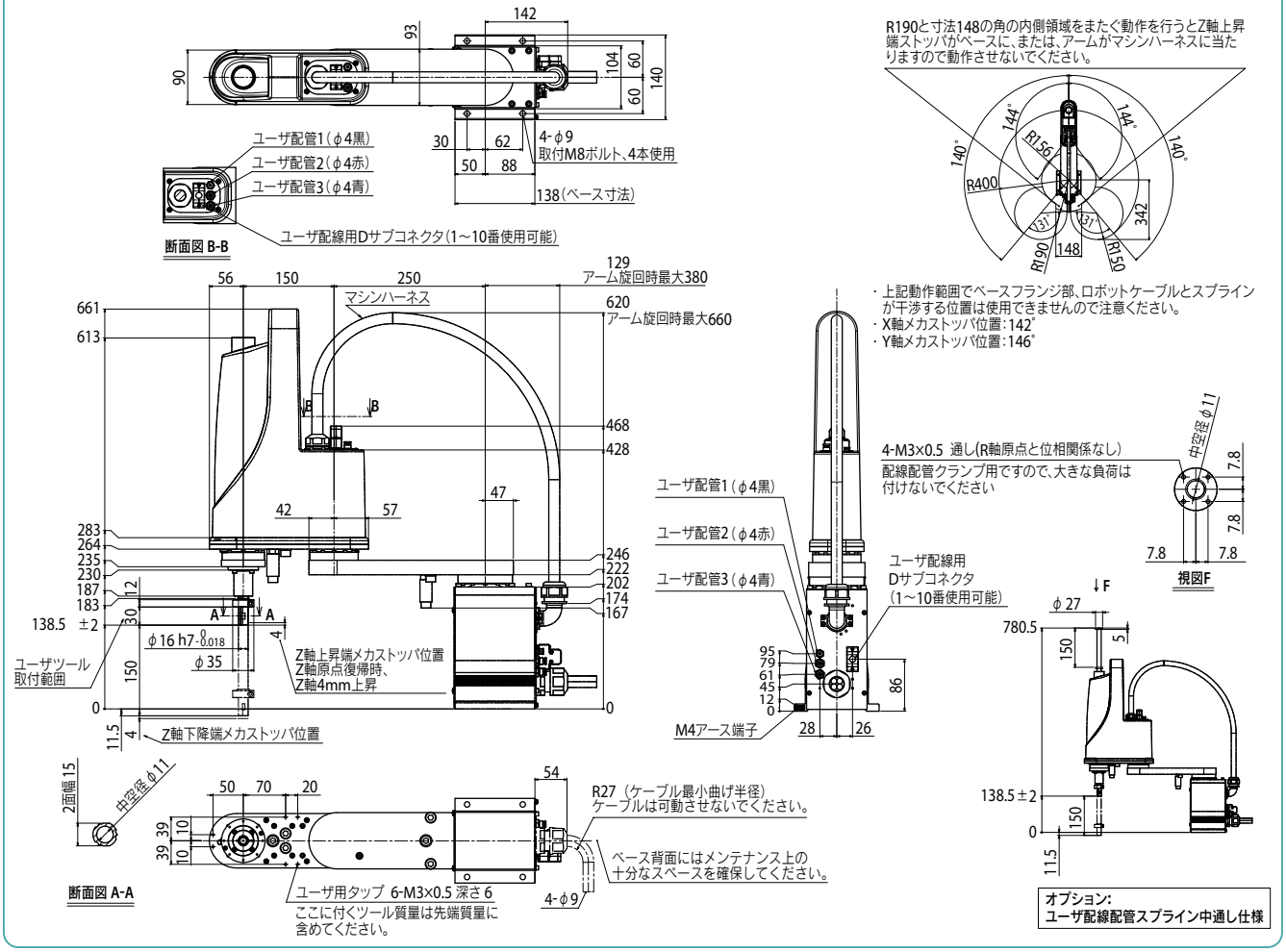
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

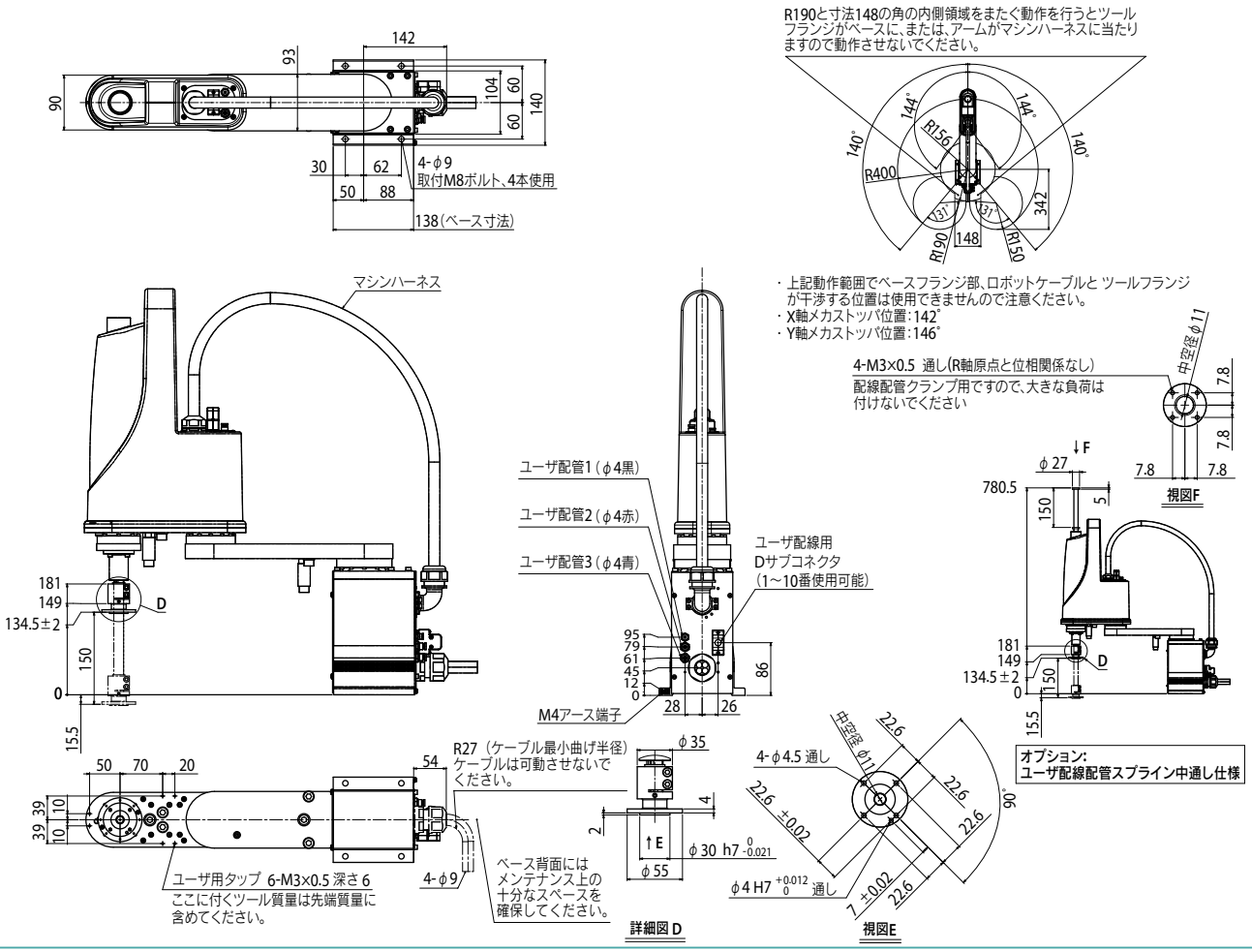
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XG



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK400XG　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK500XGL

標準仕様：中型

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 5kg



■注文型式

YK500XGL	- 150	-	-	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト 無記入：なし S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.632**

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲		±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量			5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.48 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			21 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

■適用コントローラ

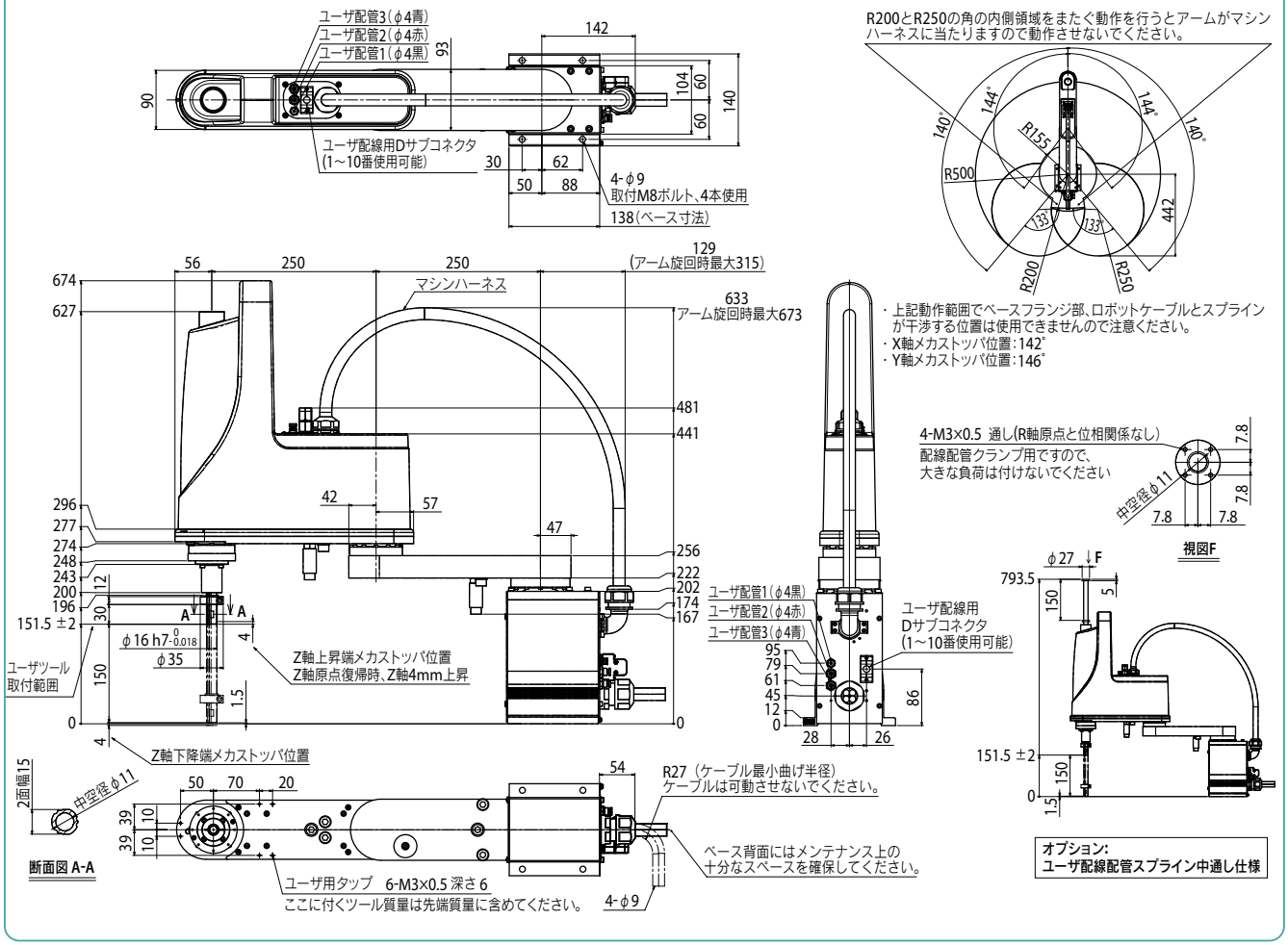
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

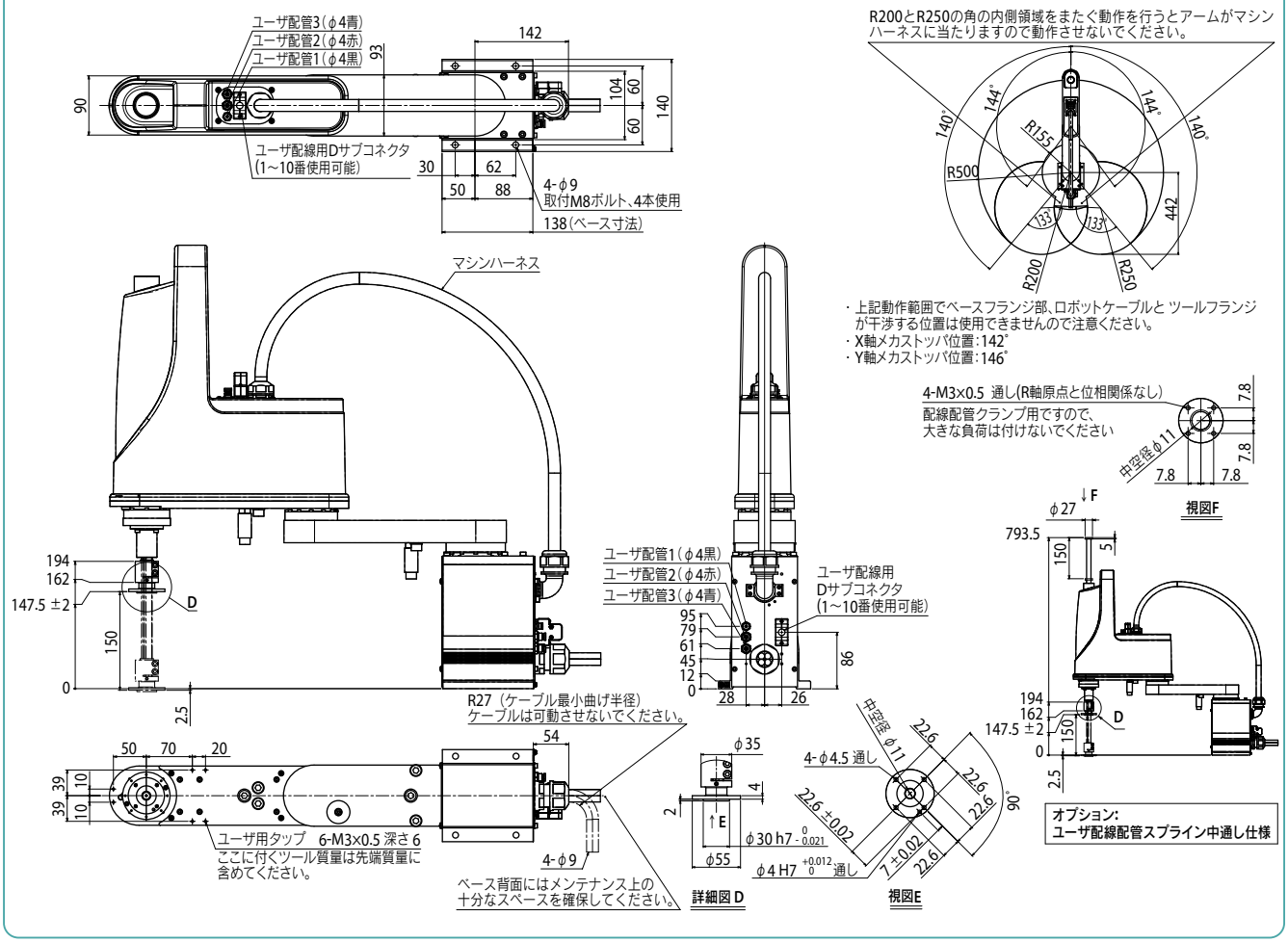
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGL



YK500XGL　ツールフランジ取付仕様



YK500XG 標準仕様：中型

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg



注文型式

YK500XG -		-		-	RCX340-4 -		-		-		-		-		-	
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			10 kg（標準仕様）、9 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.42 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.30 kgm^2				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			30 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

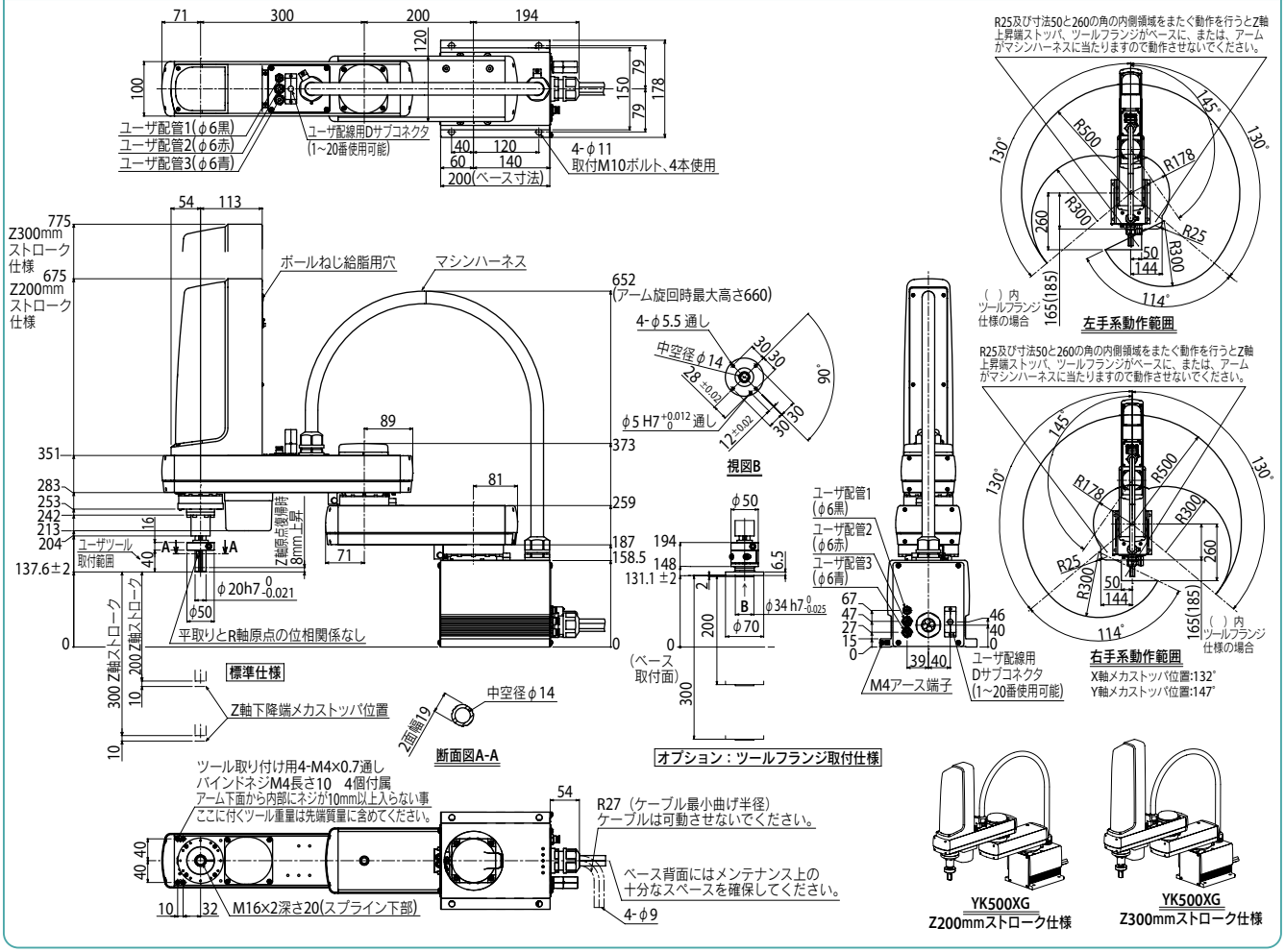
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XG



YK510XE-10

標準仕様：中型

ハイコストパフォーマンスモデル

アーム長 510mm　最大可搬質量 10kg



注文型式

YK510XE - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト / キャップ※1	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし S：中通しシャフト付き C：中通しキャップ付き	無記入：なし BS：あり	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.632

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134 °	±152 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		10 kg（標準仕様、オプション仕様※4）、9 kg（オプション仕様※5）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.38 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.3 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. 標準仕様、オプション仕様（ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様）の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
※5. オプション仕様（ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様）の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

適用コントローラ

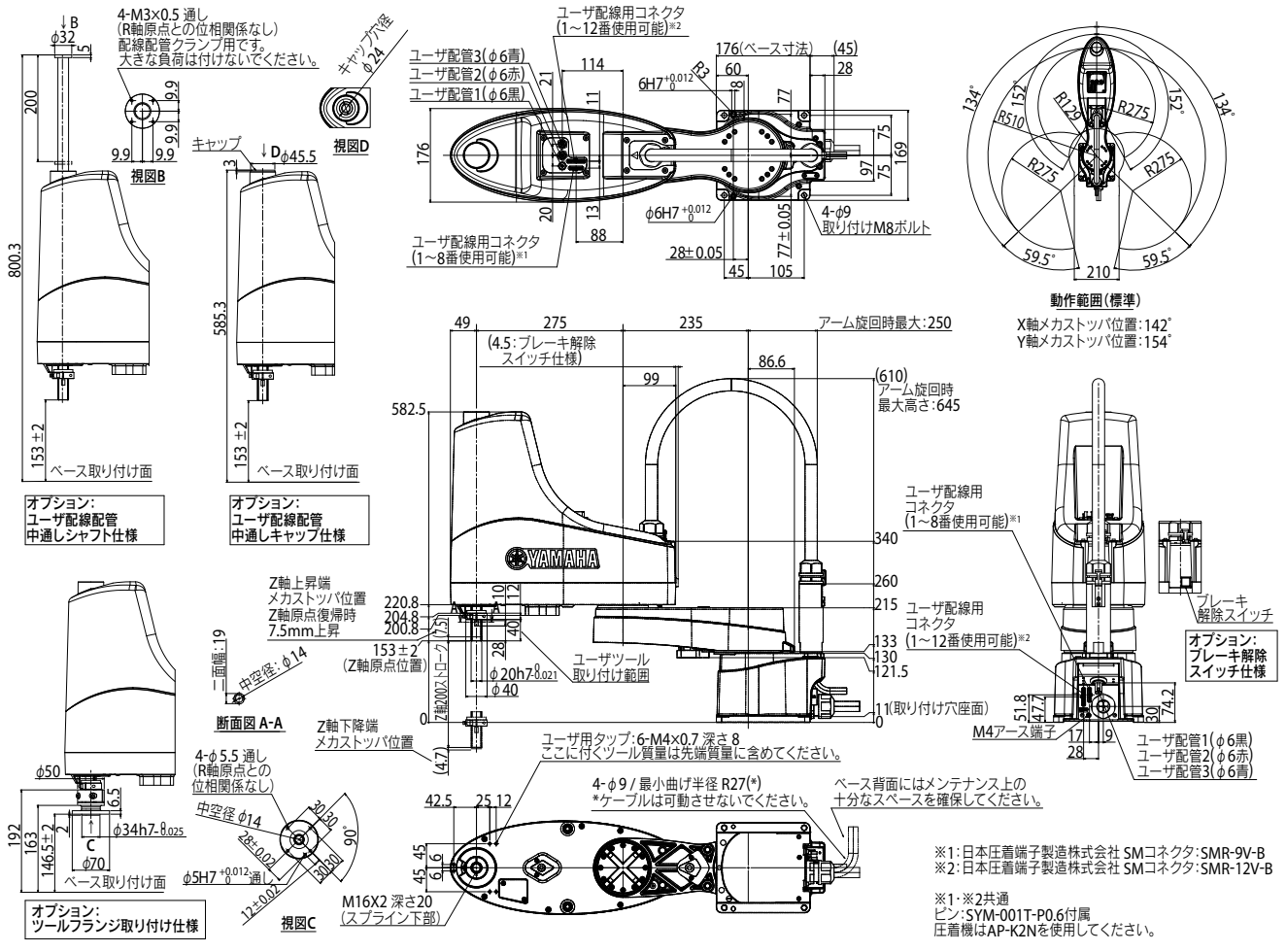
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK510XE-10



※1：日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ：SMR-9V-B
※2：日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ：SMR-12V-B

※1・※2共通
ピン：SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。

適用コントローラ RCX340▶ 632

YK600XGL

標準仕様：中型

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 5kg



注文型式

YK600XGL	- 150	-	-	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト 無記入：なし S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲		±140 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC			200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
		減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度			4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量			5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.54 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.05 kgm² (0.5 kgfcms²)			
ユーザ配線			0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）			φ4 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			22 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

適用コントローラ

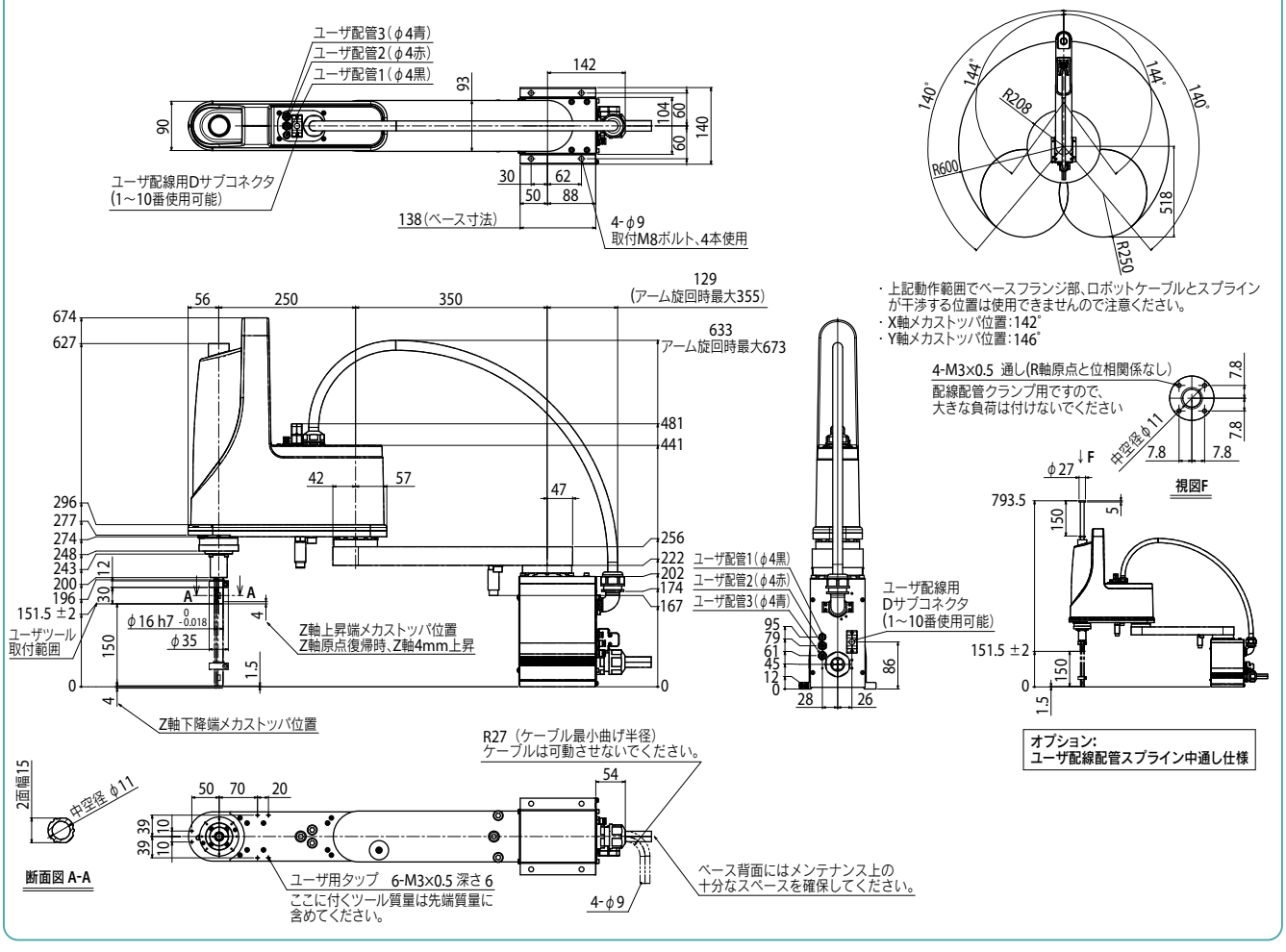
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

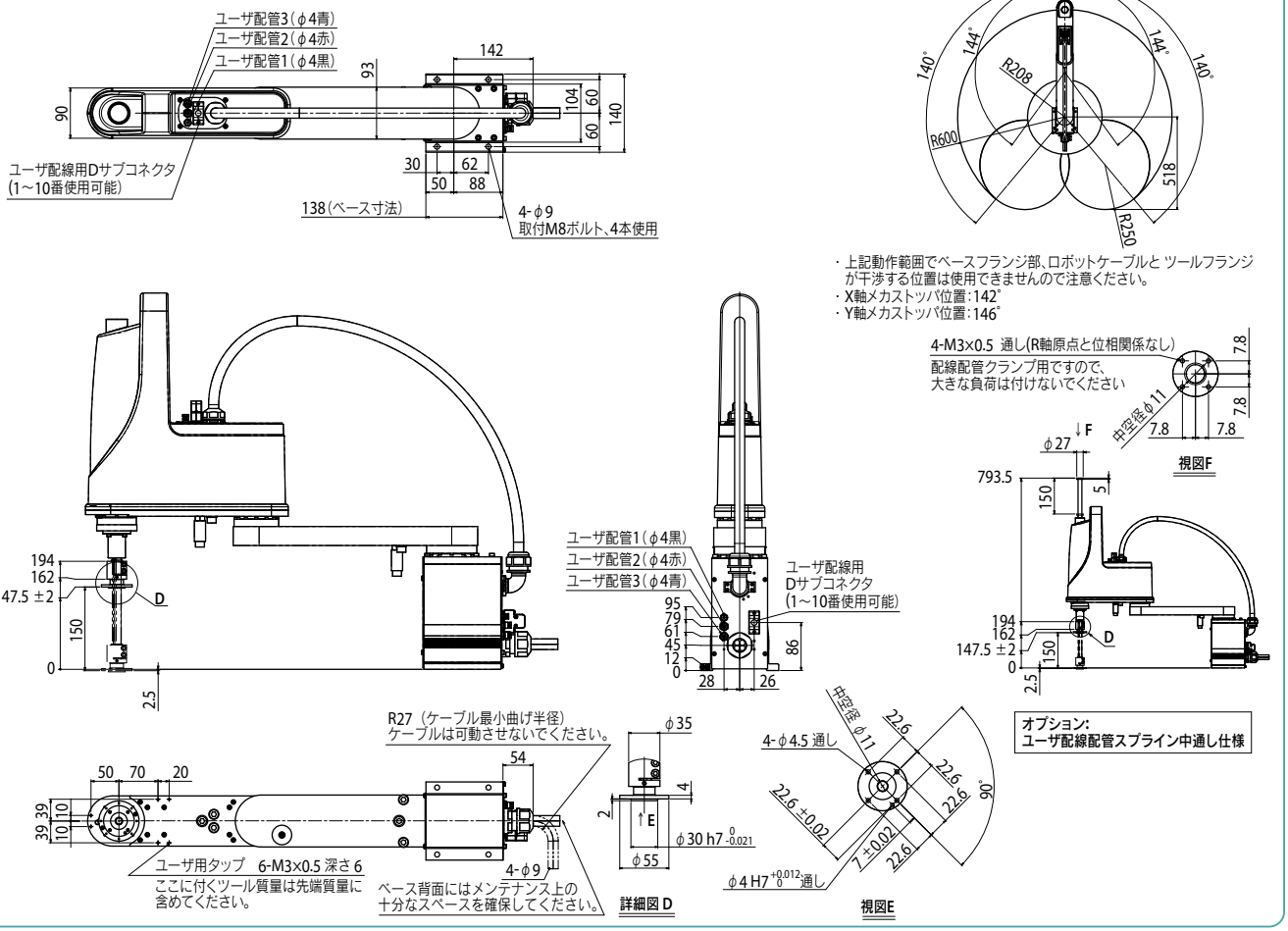
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGL



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK600XGL　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK600XG

標準仕様：中型

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 10kg



注文型式

YK600XG -		-		-	RCX340-4 -		-		-		-		-		-	
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)		アブソバッテリ	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		300 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			10 kg（標準仕様）、9 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.43 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.30 kgm²				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			31 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

適用コントローラ

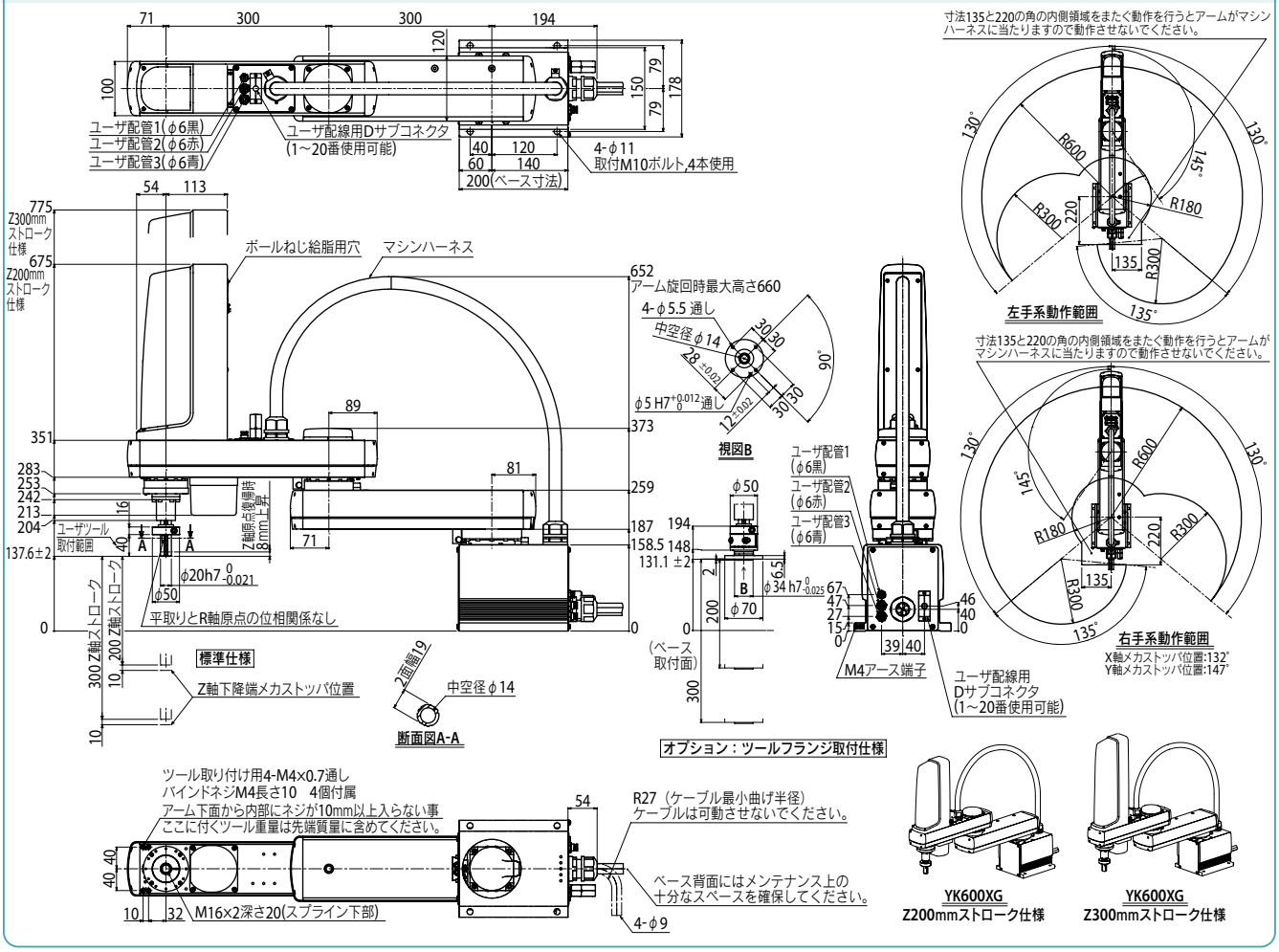
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XG



YK610XE-10

標準仕様：中型

ハイコストパフォーマンスモデル

アーム長 610mm **最大可搬質量 10kg**



注文型式

YK610XE	- 10	- 200	-	-	-	-	- RCX340-4	-	-	-
ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト / キャップ ※1	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OP.A～E)	アブソバッテリ

ツールフランジ：無記入：なし / F：あり

中通しシャフト / キャップ：無記入：なし / S：中通しシャフト付き / C：中通しキャップ付き

ブレーキ解除スイッチ：無記入：なし / BS：あり

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.632

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	335 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134 °	±152 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		8.6 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		10 kg（標準仕様、オプション仕様※4）、9 kg（オプション仕様※5）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.39 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.3 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. 標準仕様、オプション仕様（ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様）の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
※5. オプション仕様（ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様）の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

適用コントローラ

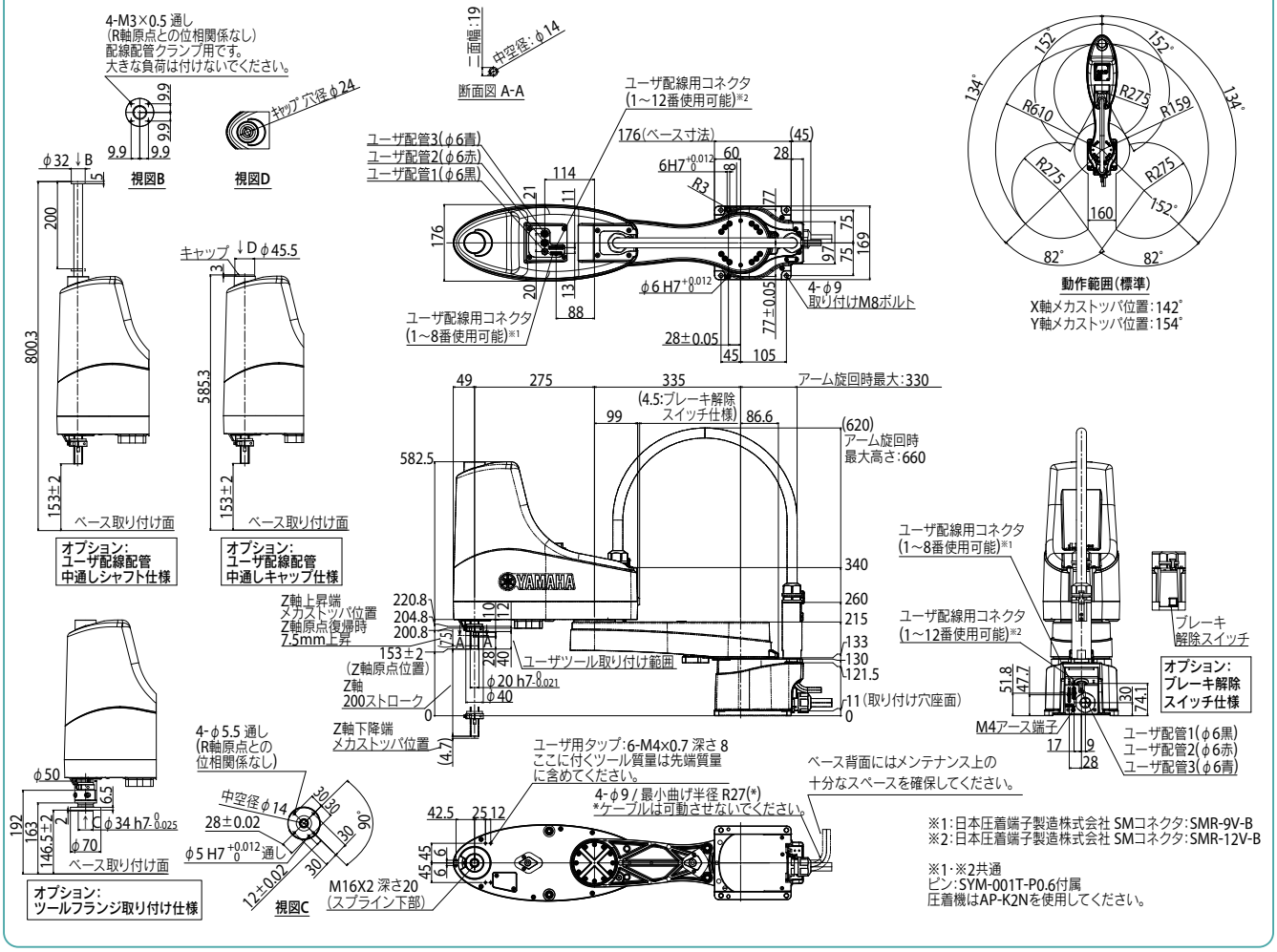
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK610XE-10



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK600XGH

標準仕様：中型

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK600XGH	-		-		-		RCX340-4								
ロボット本体		Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			7.7 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.47 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm^2				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：48 kg　Z軸 400 mm：50 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

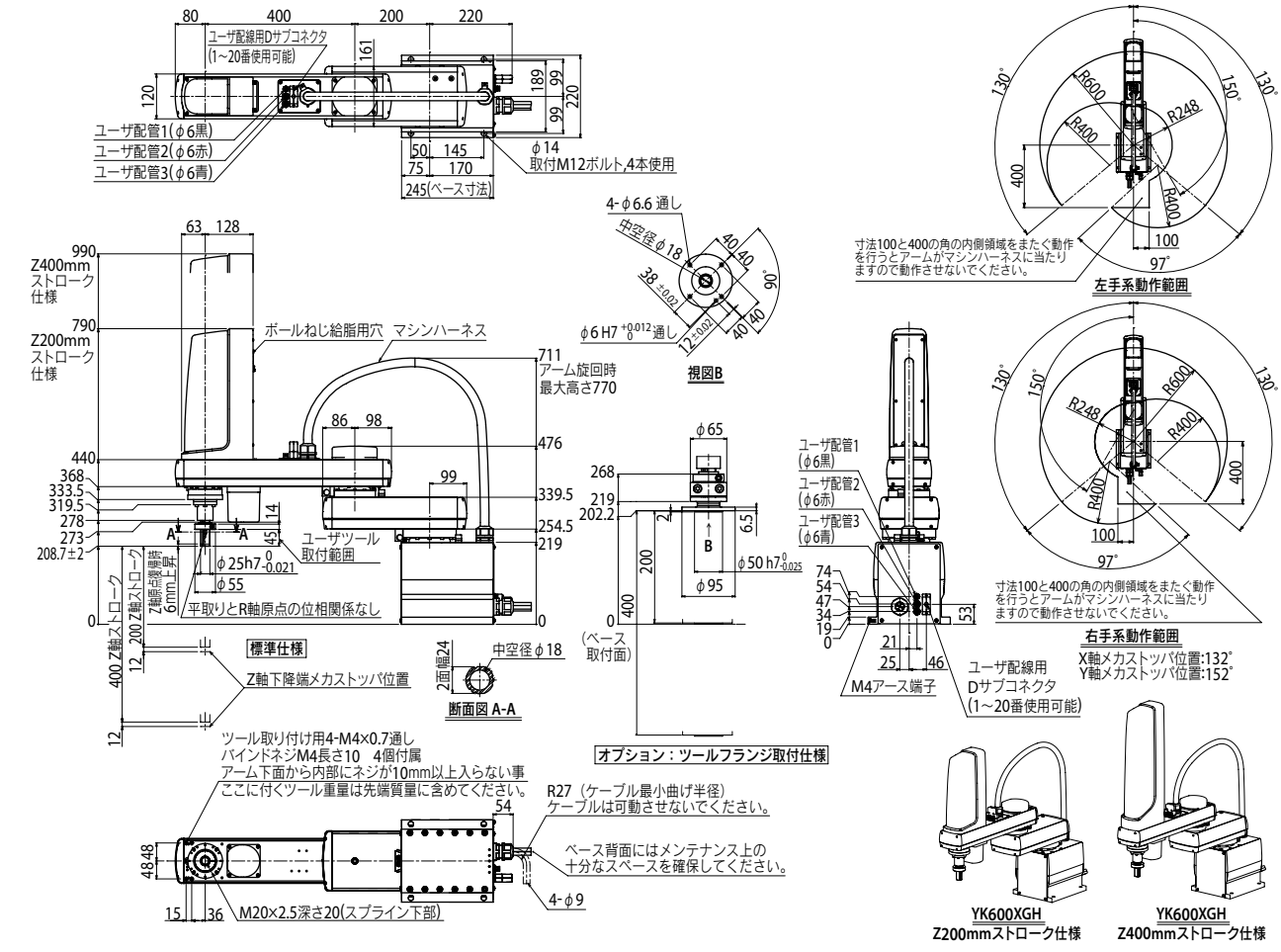
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGH



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK700XGL 標準仕様：大型

● アーム長 700mm　● 最大可搬質量 10kg　※ 特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

■注文型式

YK700XGL	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-	
ロボット本体	-	Z軸ストローク	-	ツールフランジ	-	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)	-	アブソバッテリ
		200：200mm 300：300mm		無記入：なし F：あり		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.632

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		400 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130°	±145°	—		±360°
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.005°
最高速度			9.2 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700°/sec
最大可搬質量			10 kg（標準仕様）、9 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.50 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.30 kgm²				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3 本				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			32 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

■適用コントローラ

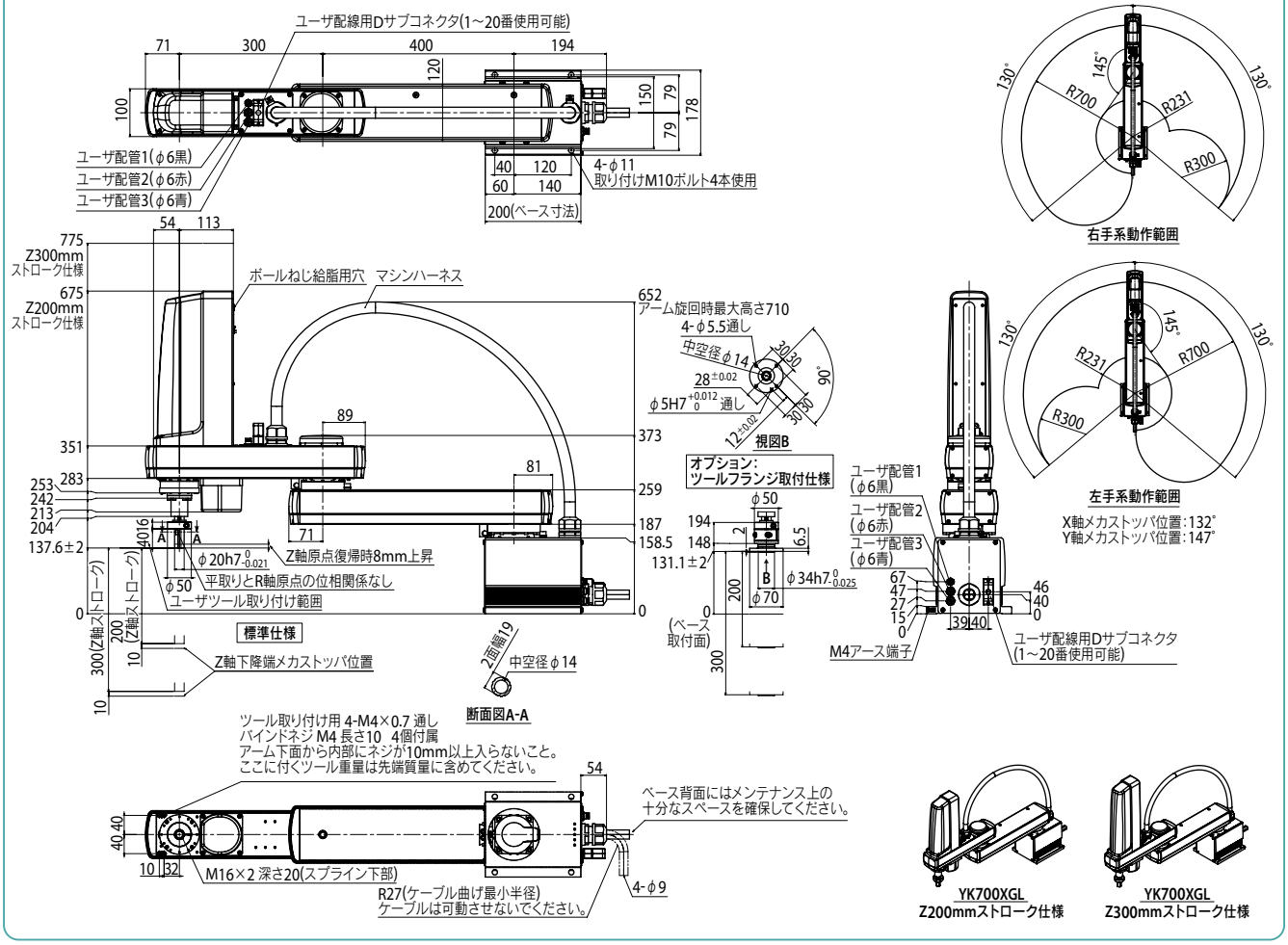
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGL



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK710XE-10

標準仕様：大型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 710mm　● 最大可搬質量 10kg



■注文型式

YK710XE - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト / キャップ※1	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし S：中通しシャフト付き C：中通しキャップ付き	無記入：なし BS：あり	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.632

※ 原点復帰方法は、センサー仕様のみで突当て仕様はありません。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134 °	±152 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		10 kg（標準仕様、オプション仕様※4）、9 kg（オプション仕様※5）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.3 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端重量、R軸慣性モーメントオフセット量の設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. 標準仕様、オプション仕様（ブレーキ解除スイッチ仕様、ユーザ配線配管中通しキャップ仕様）の場合は最大可搬質量は10kgとなります。
※5. オプション仕様（ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管中通しシャフト仕様）の場合は最大可搬質量は9kgとなります。

■適用コントローラ

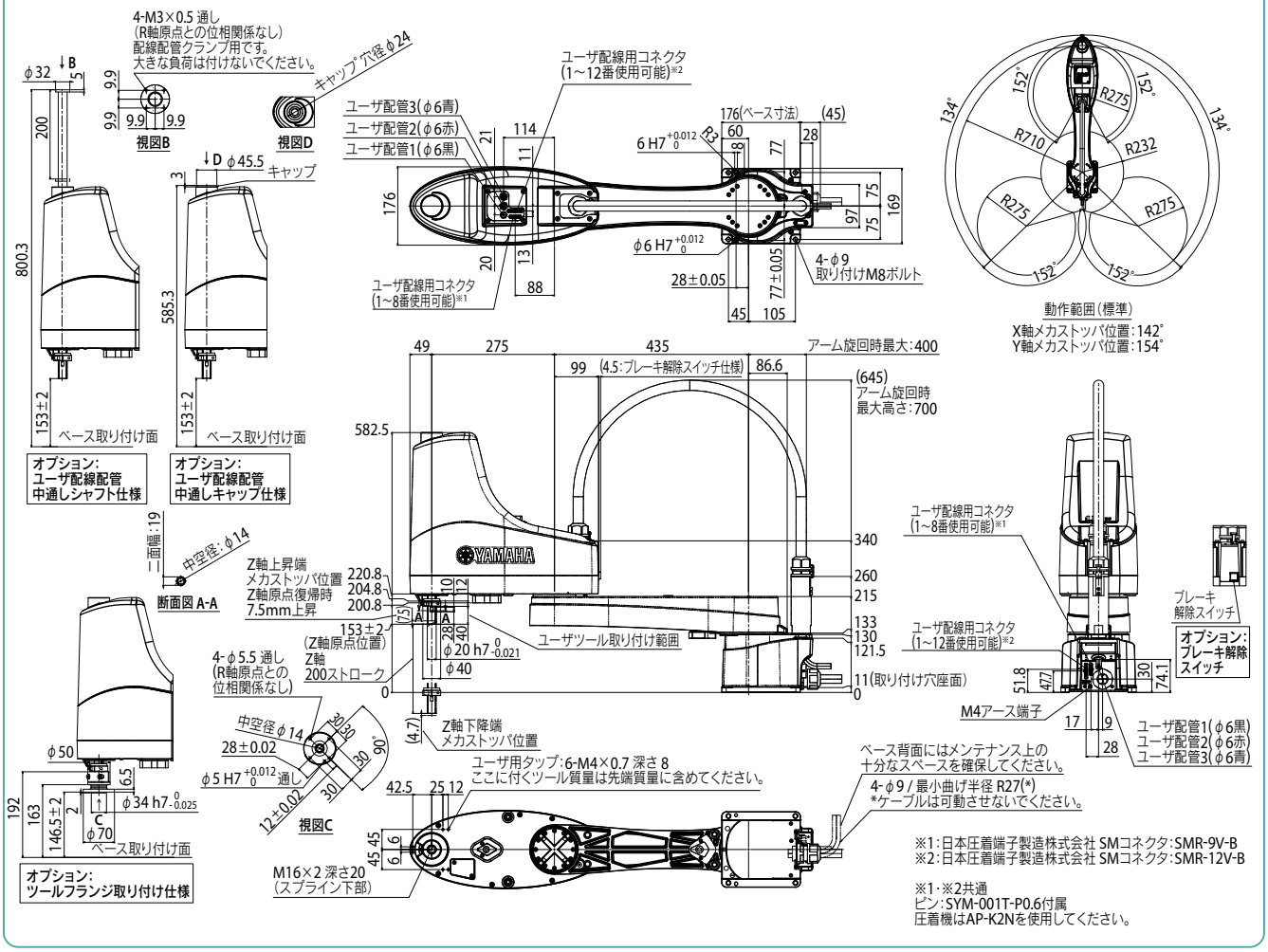
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK710XE-10



※1：日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ：SMR-9V-B
※2：日本圧着端子製造株式会社 SMコネクタ：SMR-12V-B

※1・※2共通
ピン：SYM-001T-P0.6付属
圧着機はAP-K2Nを使用してください。

YK700XG 標準仕様：大型



● アーム長 700mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK700XG	-	-	-	-	RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	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)	アブソバッテリ
	200:200mm 400:400mm	無記入:なし F:あり	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.632

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130°	±150°	—		±360°
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.42 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：50 kg　Z軸 400 mm：52 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

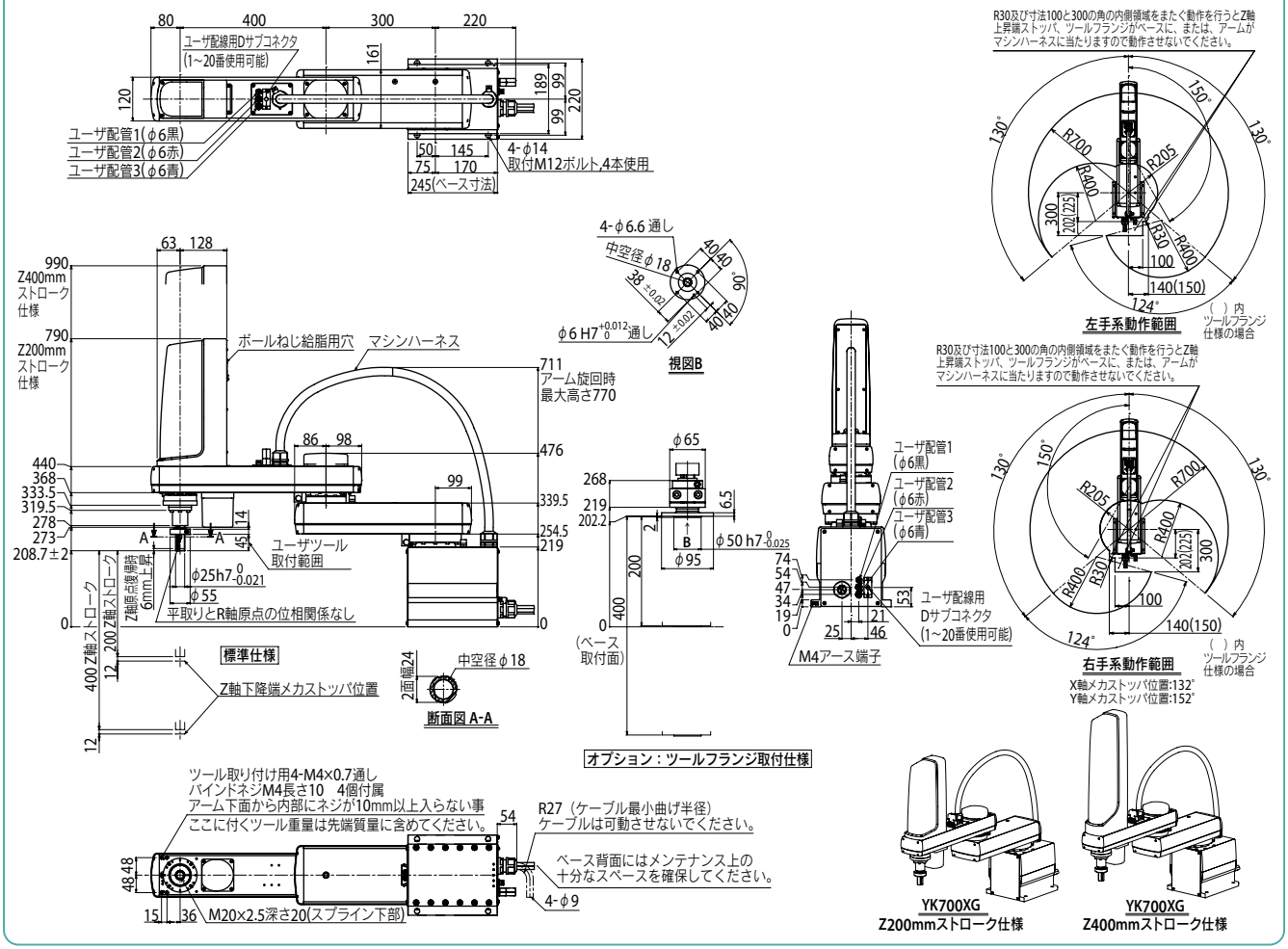
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XG



YK800XG

標準仕様：大型

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK800XG -		-		-	RCX340-4 -								
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		400 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			9.2 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.48 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：52 kg　Z軸 400 mm：54 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

適用コントローラ

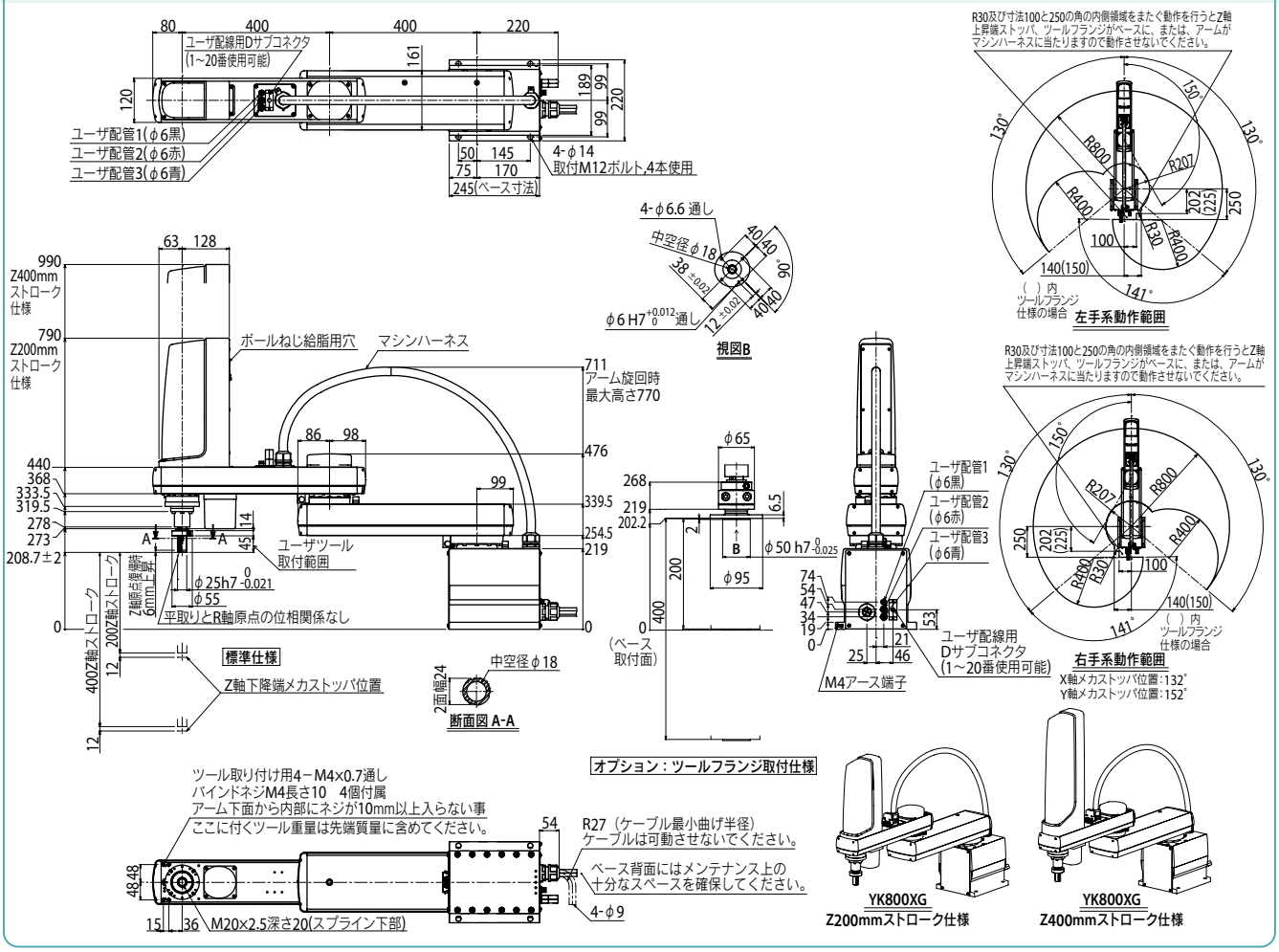
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XG



適用コントローラ RCX340 ▶ 632

YK900XG

標準仕様：大型

- アーム長 900mm
- 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK900XG -		-		-	RCX340-4 -		-		-		-		-		-	
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)		アブソバッテリ	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		500 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.49 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm^2				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：54 kg　Z軸 400 mm：56 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

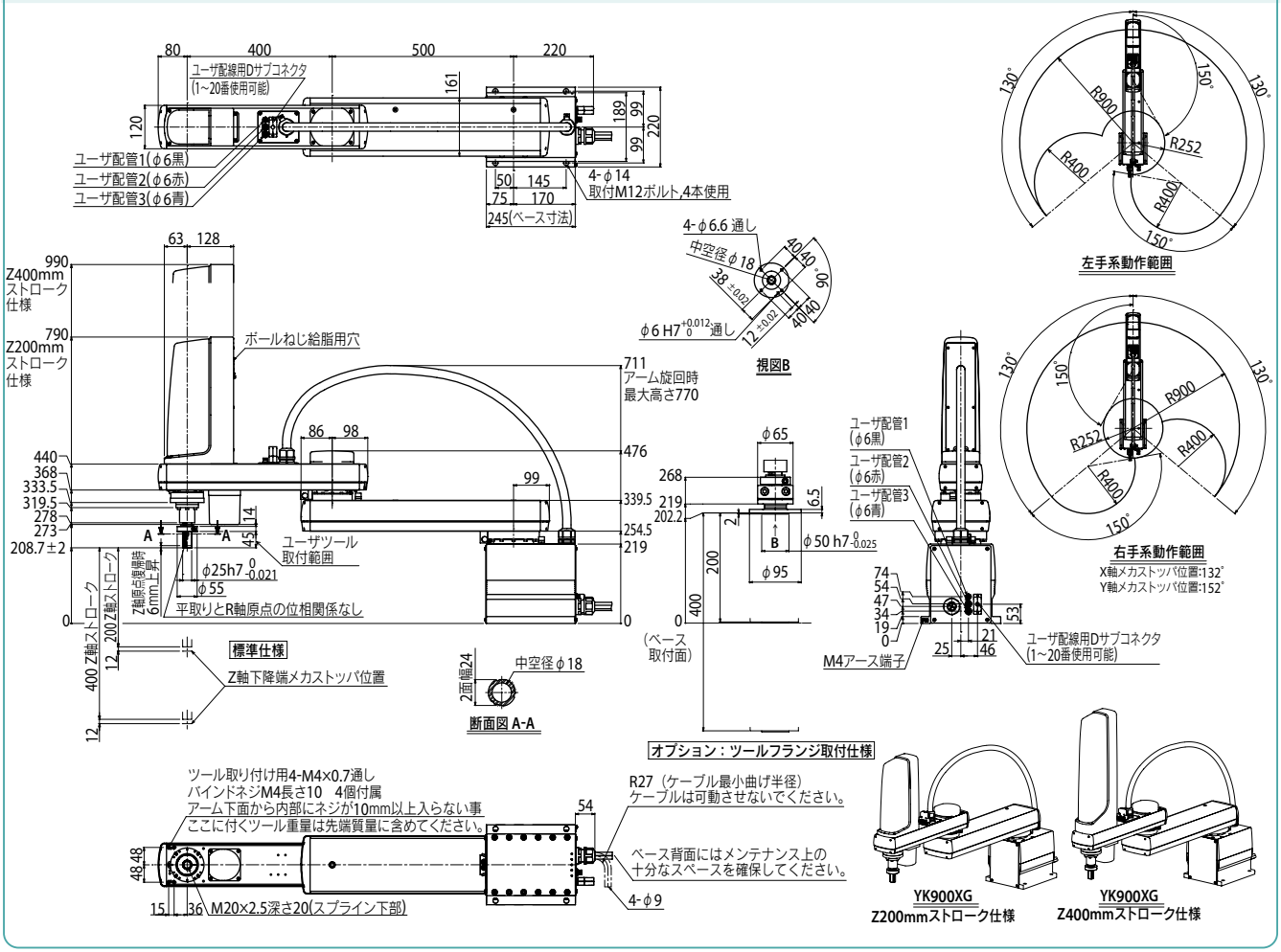
適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XG



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK1000XG

標準仕様：大型



● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XG	-	-	-	-	RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		600 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130°	±150°	—		±360°
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004°
最高速度			10.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920°/sec
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.49 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：56 kg　Z軸 400 mm：58 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

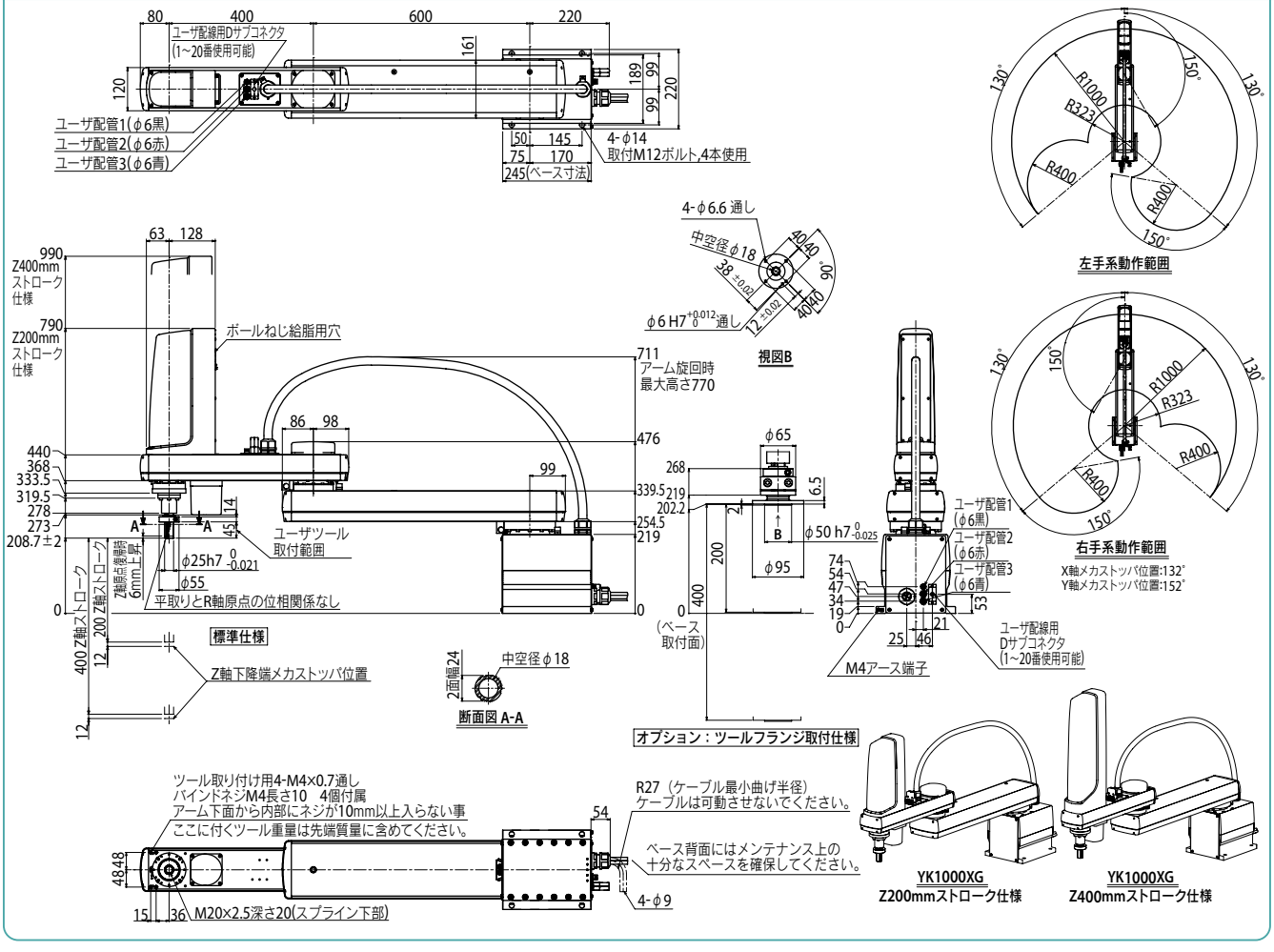
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XG



YK1200X

標準仕様：大型

- アーム長 1200mm
- 最大可搬質量 50kg



注文型式

YK1200X	- 400	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	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	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)	アブソバッテリ

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.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		600 mm	600 mm	400 mm	—
	回転範囲		±125 °	±150 °	—	±180 °
モータ出力 AC			900 W	800 W	600 W	400 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
		減速機 ～ 出力	直結		直結	直結
繰り返し位置決め精度※1			±0.05 mm		±0.02 mm	±0.005 °
最高速度			7.4 m/sec		0.75 m/sec	600 ° /sec
最大可搬質量			50 kg			
標準サイクルタイム：5kg 可搬時※2			0.91 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			2.45 kgm^2			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量			124 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。

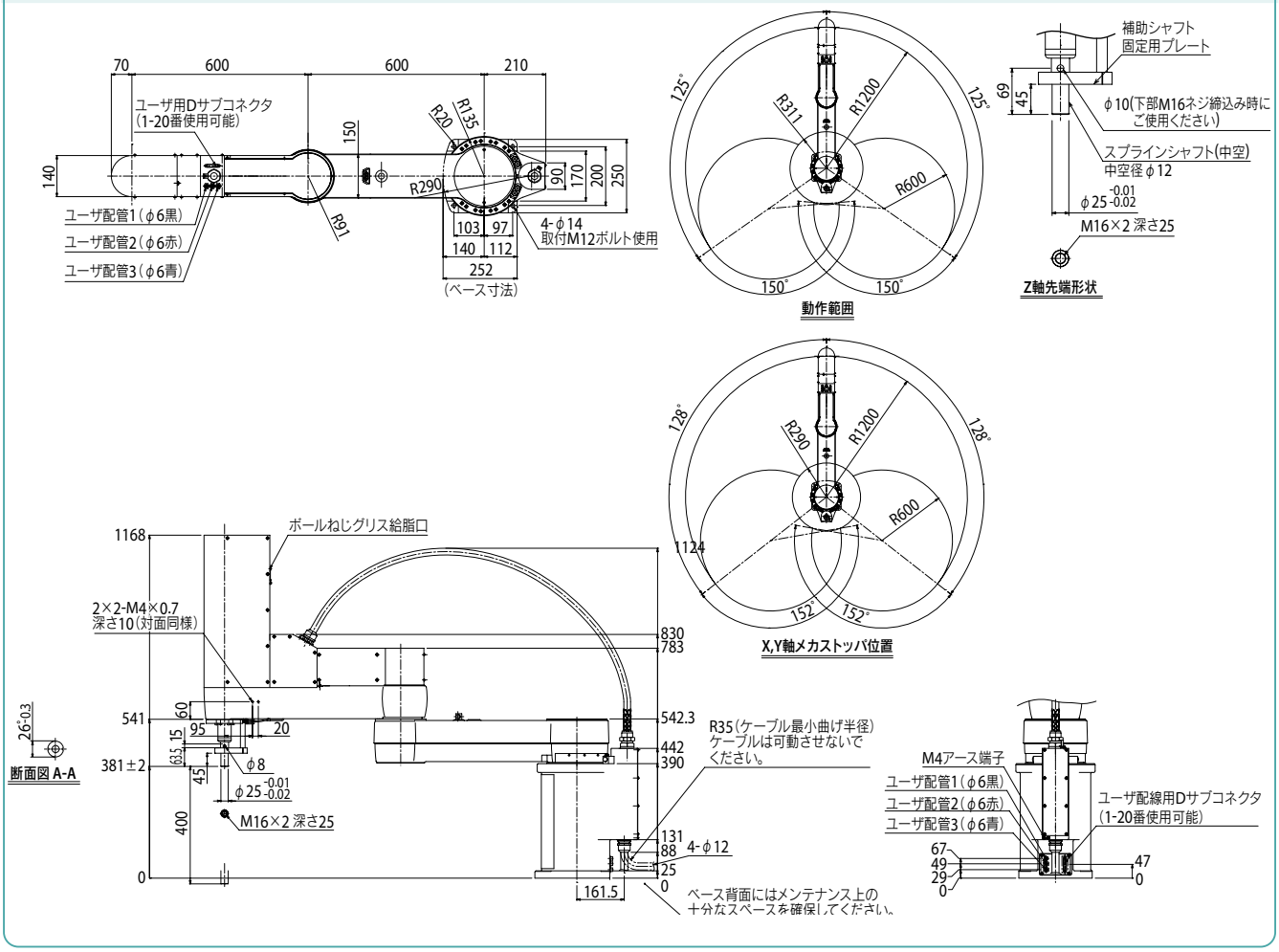
適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1200X



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK300XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 300mm ● 最大可搬質量 5kg ※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK300XGS - [ ] - 150 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	取付け方法※1	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	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)	アブソバッテリ
	W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	150：150mm	無記入：なし F：あり	無記入：なし S：あり	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▶ P632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	150 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±120 °	±130 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.4 m/sec		1.0 m/sec	1020 ° /sec（壁取付け） 720 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		19.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

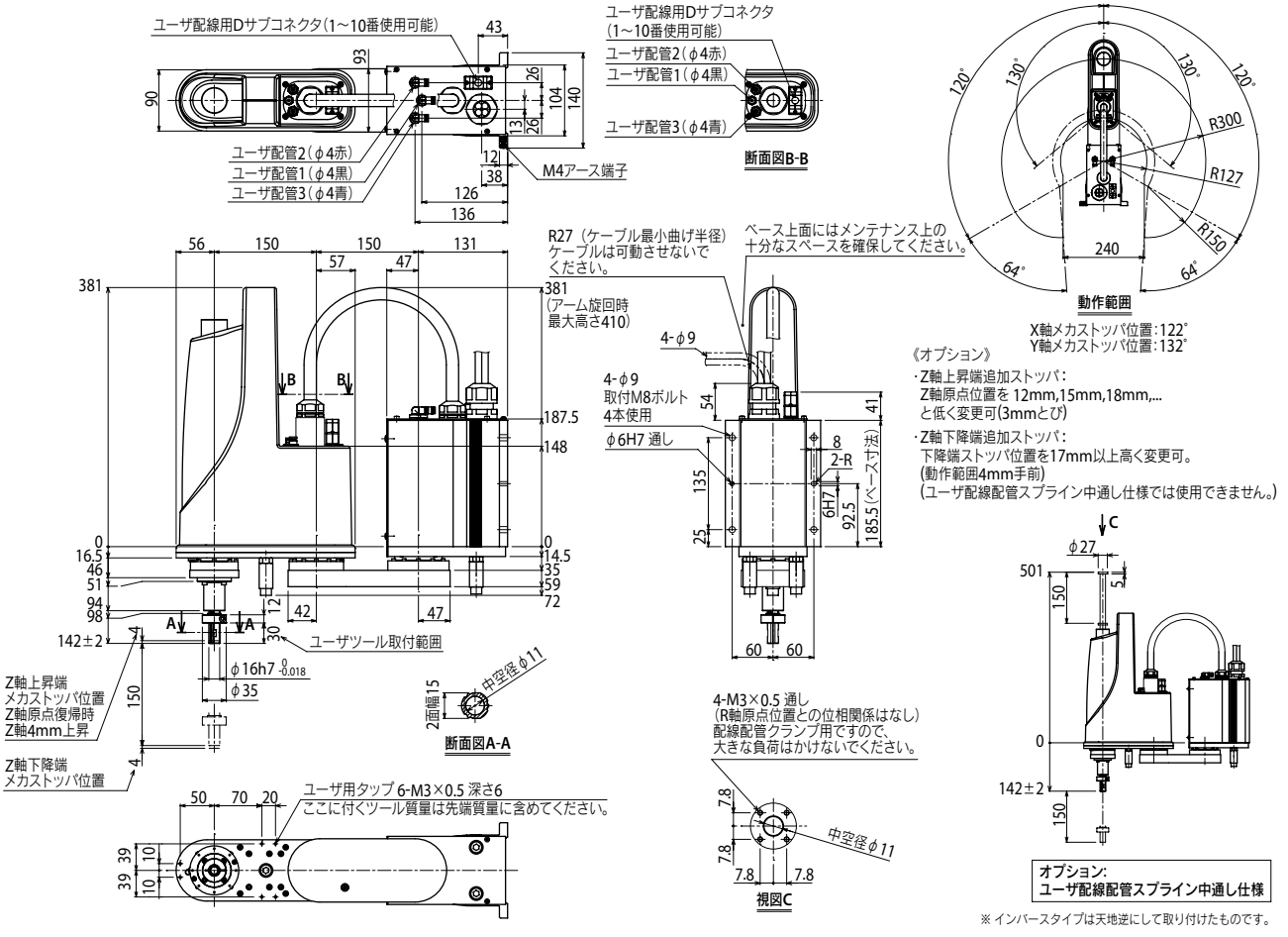
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

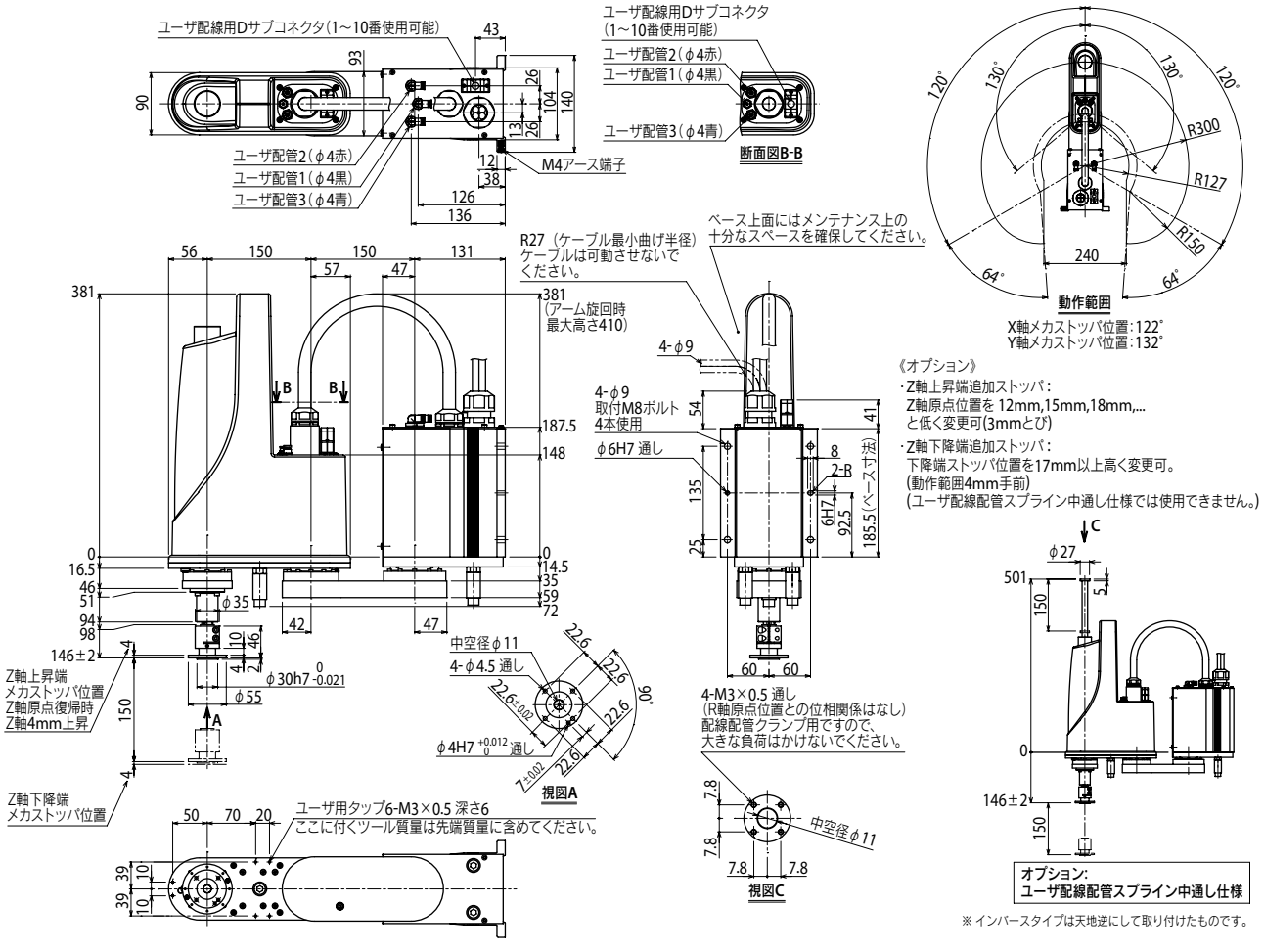
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK300XGS



※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK300XGS　ツールフランジ取付仕様



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK400XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 5kg ※ 受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK400XGS	-		-	150	-		-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）		Z軸ストローク 150：150mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		中通しシャフト 無記入：なし S：あり		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（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）		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±125 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec（壁取付け） 720 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		5 kg（標準仕様）、4 kg（オプション仕様※4）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		20 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション時)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. オプション仕様(ツールフランジ取付仕様、ユーザ配線配管スプライン中通し仕様)の場合は最大可搬質量は4kgとなります。

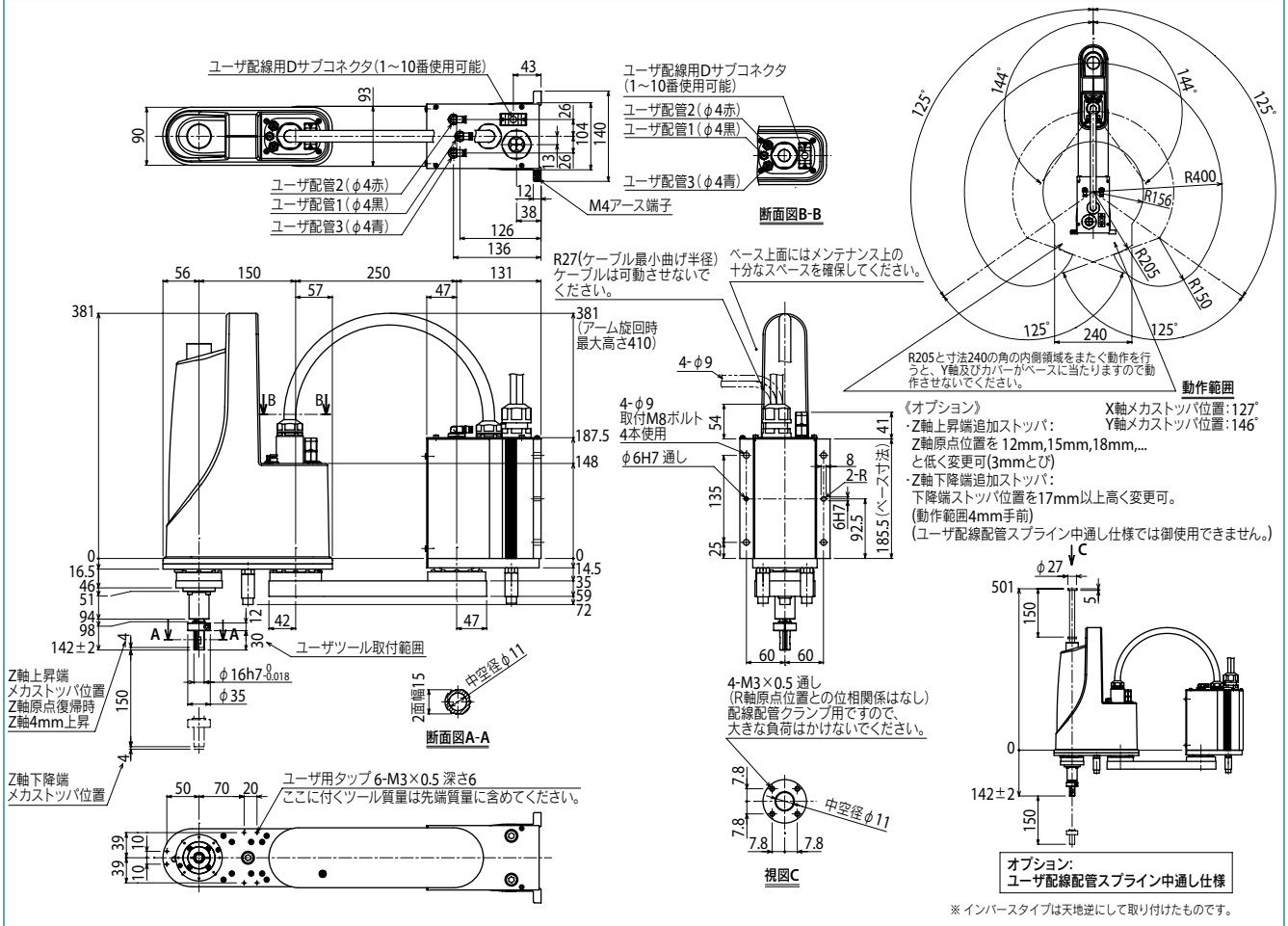
適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

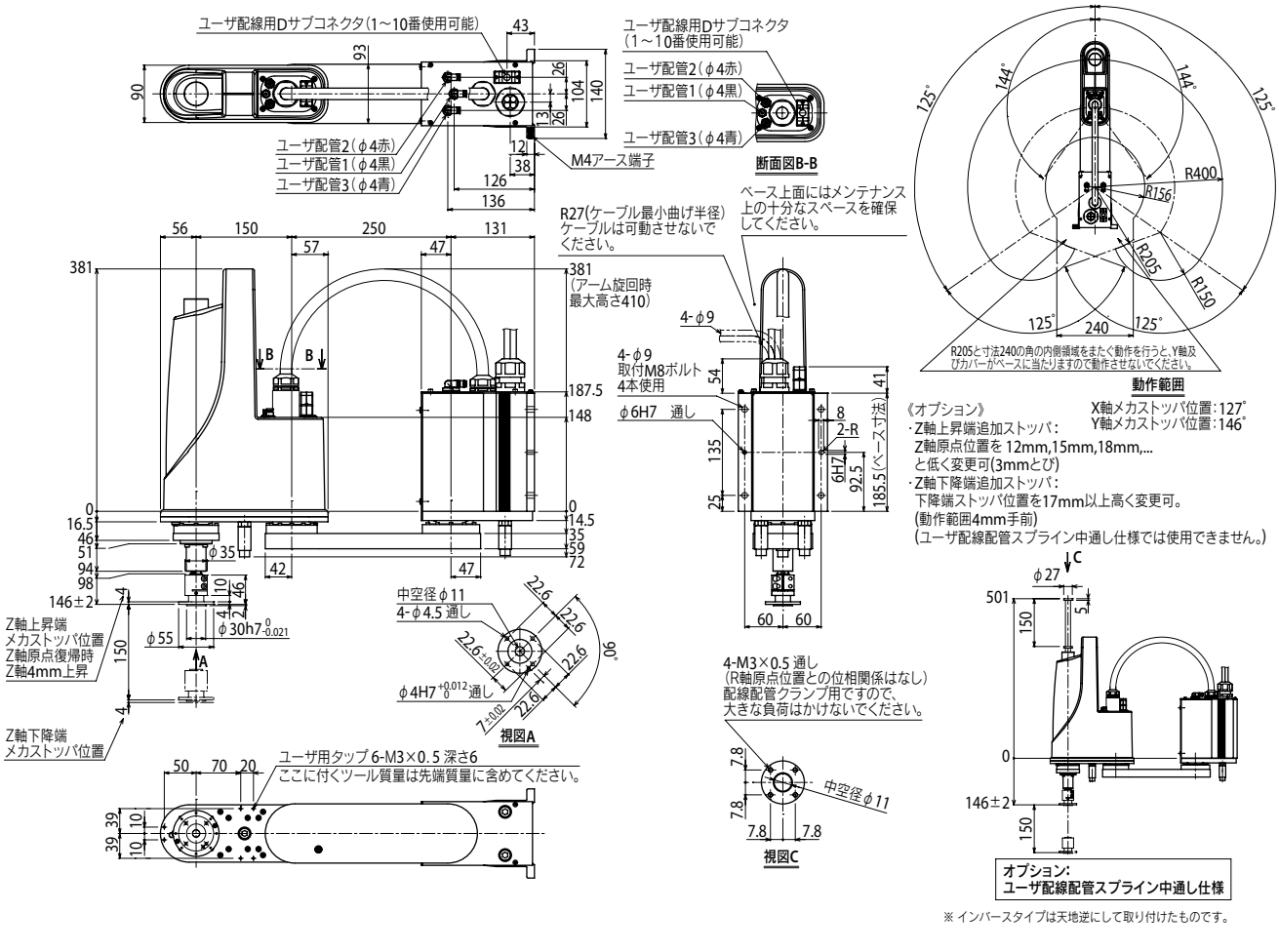
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGS



※インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK400XGS　ツールフランジ取付仕様



※ インバースタイプは天地逆にして取り付けたものです。

YK500XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK500XGS - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	取付け方法※1	Z軸ストローク	ツールフランジ	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)	アブソバッテリ
	W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	200：200mm 300：300mm	無記入：なし F：あり	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.632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲	±105 °	±125 °	—		±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度		7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec（壁取付け） 800 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		10 kg（標準仕様）、9 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.45 sec				
R軸許容慣性モーメント※3		0.30 kgm²				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		30 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

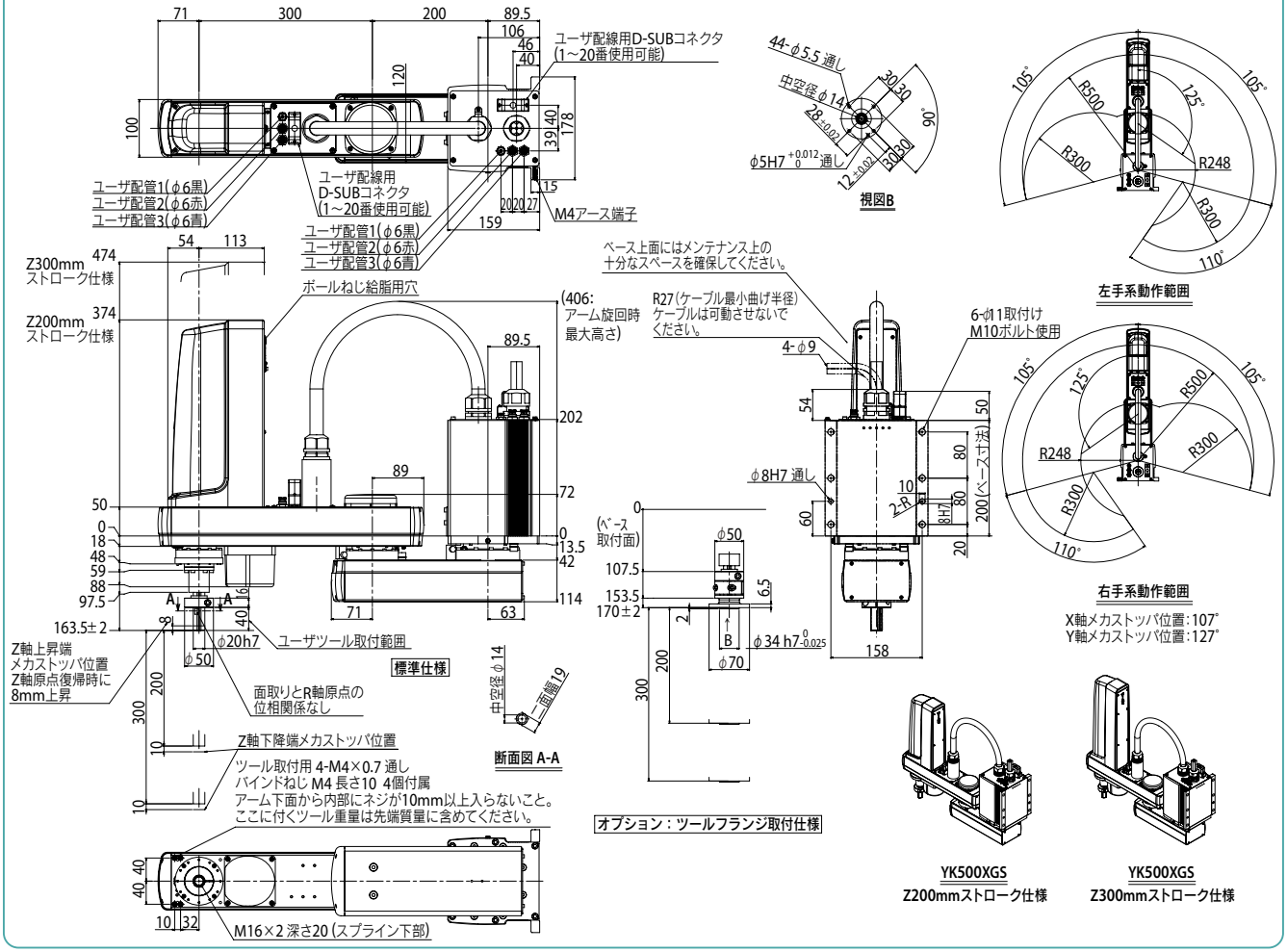
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGS



YK600XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 10kg

■注文型式

YK600XGS -		-		-		-	RCX340-4							
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）		Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲	±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec（壁取付け） 800 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		10 kg（標準仕様）、9 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.46 sec				
R軸許容慣性モーメント※3		0.30 kgm²				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		31 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

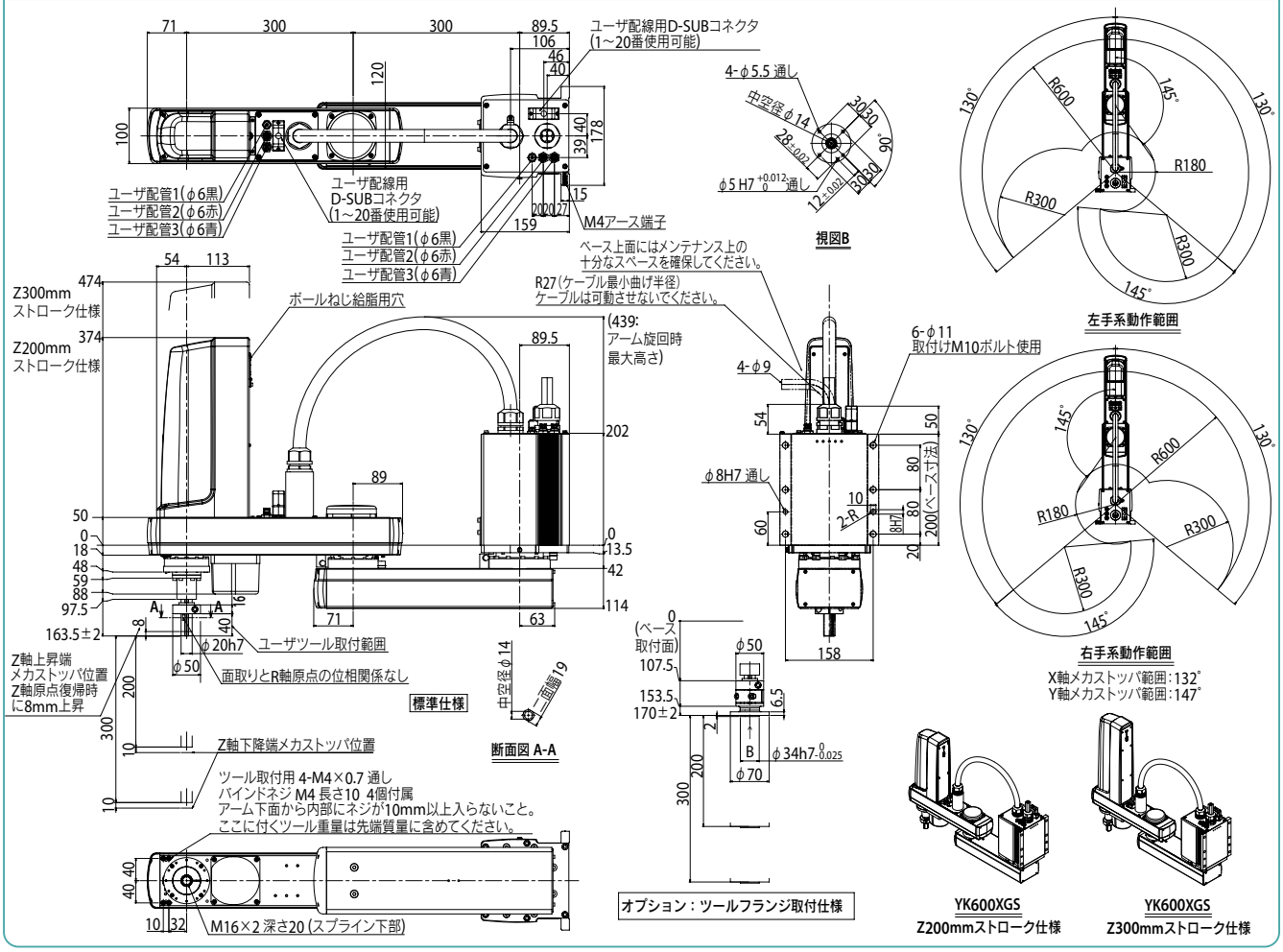
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGS



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK700XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 700mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK700XGS					RCX340-4							
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±130 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 °/sec（壁取付け） 480 °/sec（インバース）
最大可搬質量			20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.42 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：50 kg　Z軸 400 mm：52 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

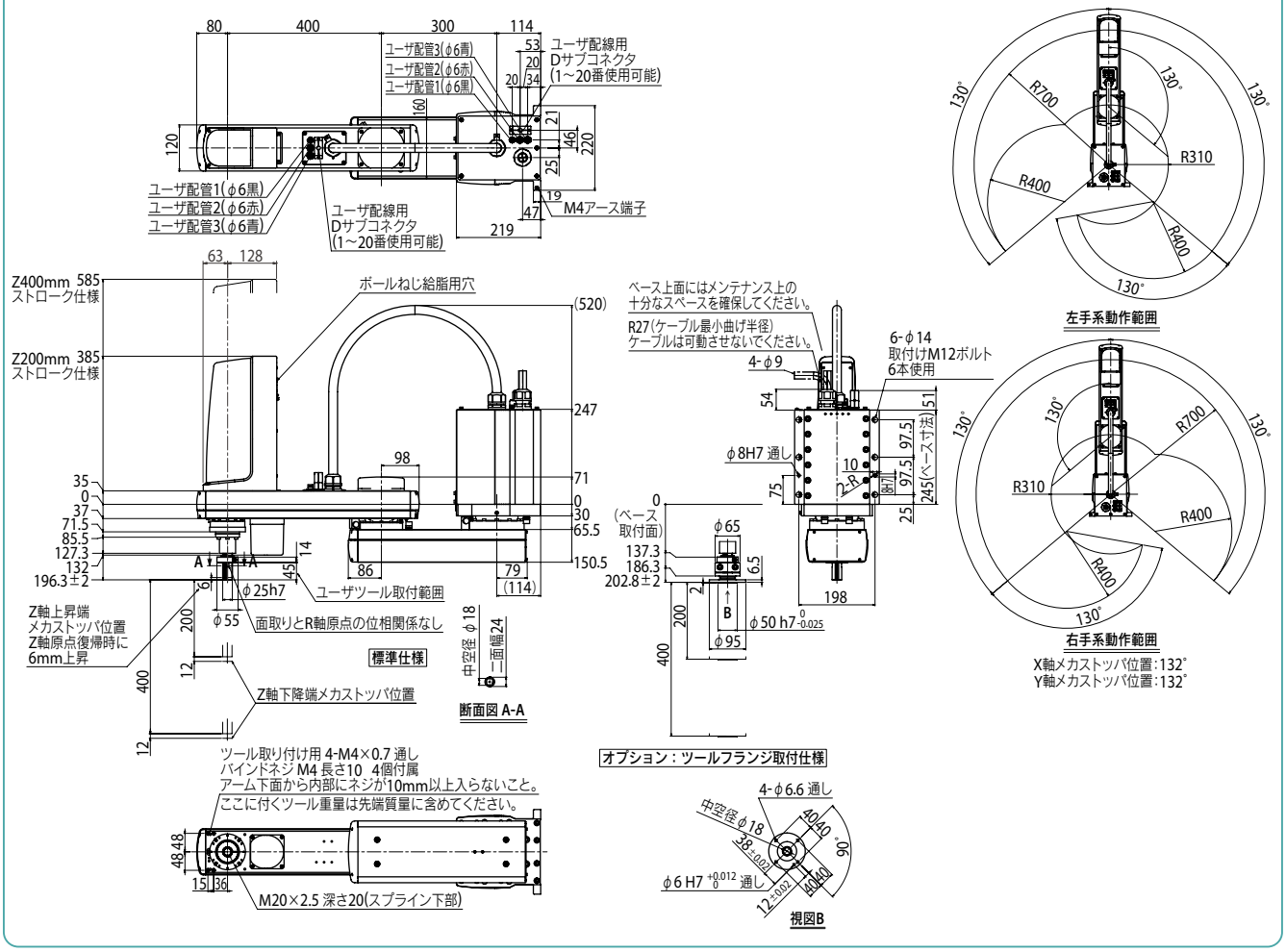
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGS



YK800XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK800XGS					RCX340-4							
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	400 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲	±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm	±0.01 mm			±0.004 °
最高速度		9.2 m/sec	2.3 m/sec	1.7 m/sec		920 ° /sec（壁取付け） 480 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.48 sec				
R軸許容慣性モーメント※3		1.0 kgm^2				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		Z軸 200 mm：52 kg　Z軸 400 mm：54 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

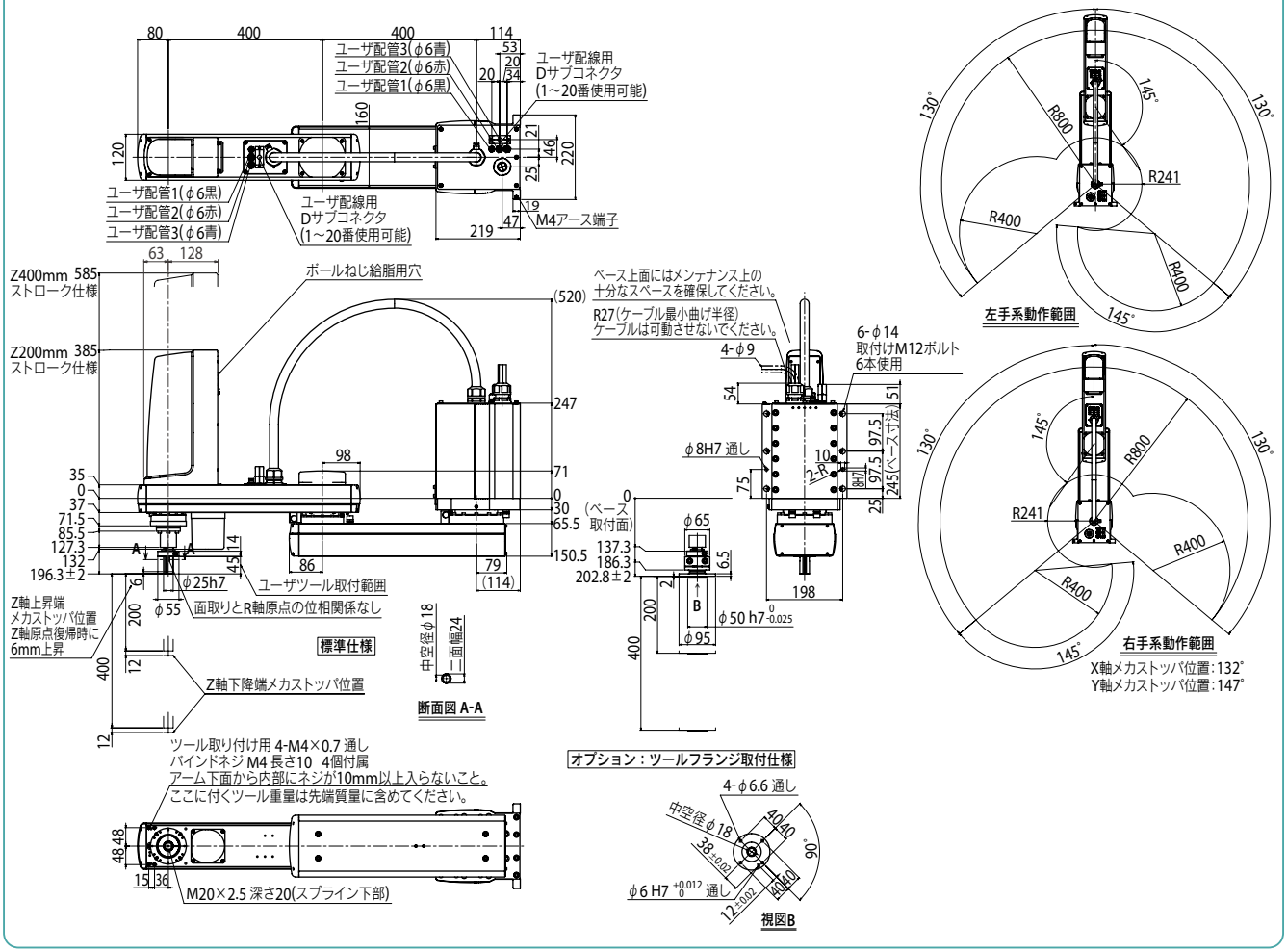
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XGS



YK900XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 900mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK900XGS					RCX340-4							
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	500 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲	±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構 伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
	減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度		9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec（壁取付け） 480 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.49 sec				
R軸許容慣性モーメント※3		1.0 kgm²				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		Z軸 200 mm：54 kg　Z軸 400 mm：56 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

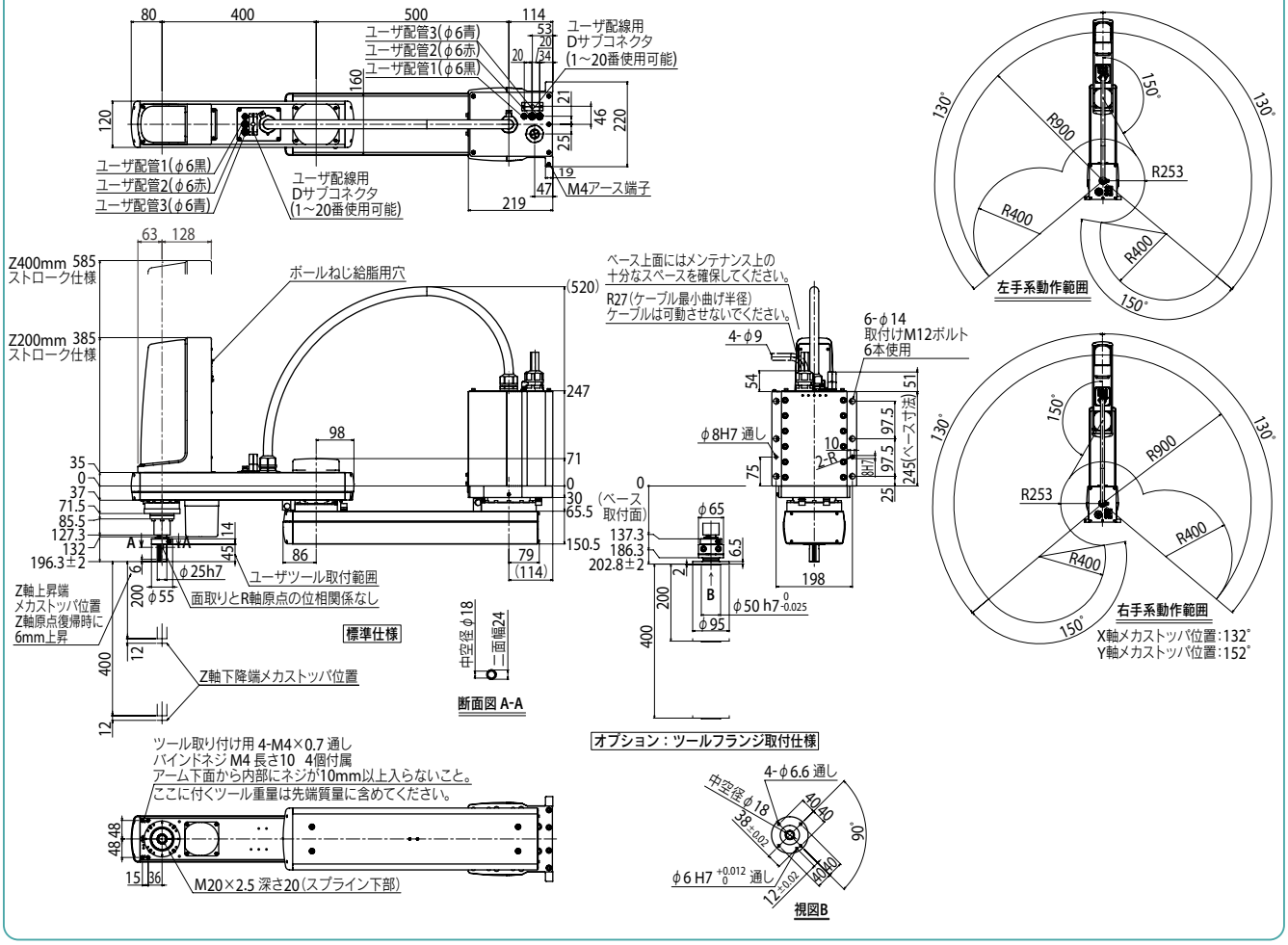
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK900XGS



YK1000XGS

壁取付け・インバース仕様

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XGS -		-		-		-	RCX340-4 -		-		-		-		-	
ロボット本体	取付け方法※1 W：壁取付け（外観図通り） U：壁取付けインバース（天地逆）		Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm		ツールフランジ 無記入：なし F：あり		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※1. 取付けは必ず仕様通りに行ってください。
壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。
誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	600 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲	±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度		10.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec（壁取付け） 480 ° /sec（インバース）
最大可搬質量		20 kg（標準仕様）、19 kg（ツールフランジ取付仕様）				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.49 sec				
R軸許容慣性モーメント※3		1.0 kgm^2				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		Z軸 200 mm：56 kg　Z軸 400 mm：58 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※ 自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。

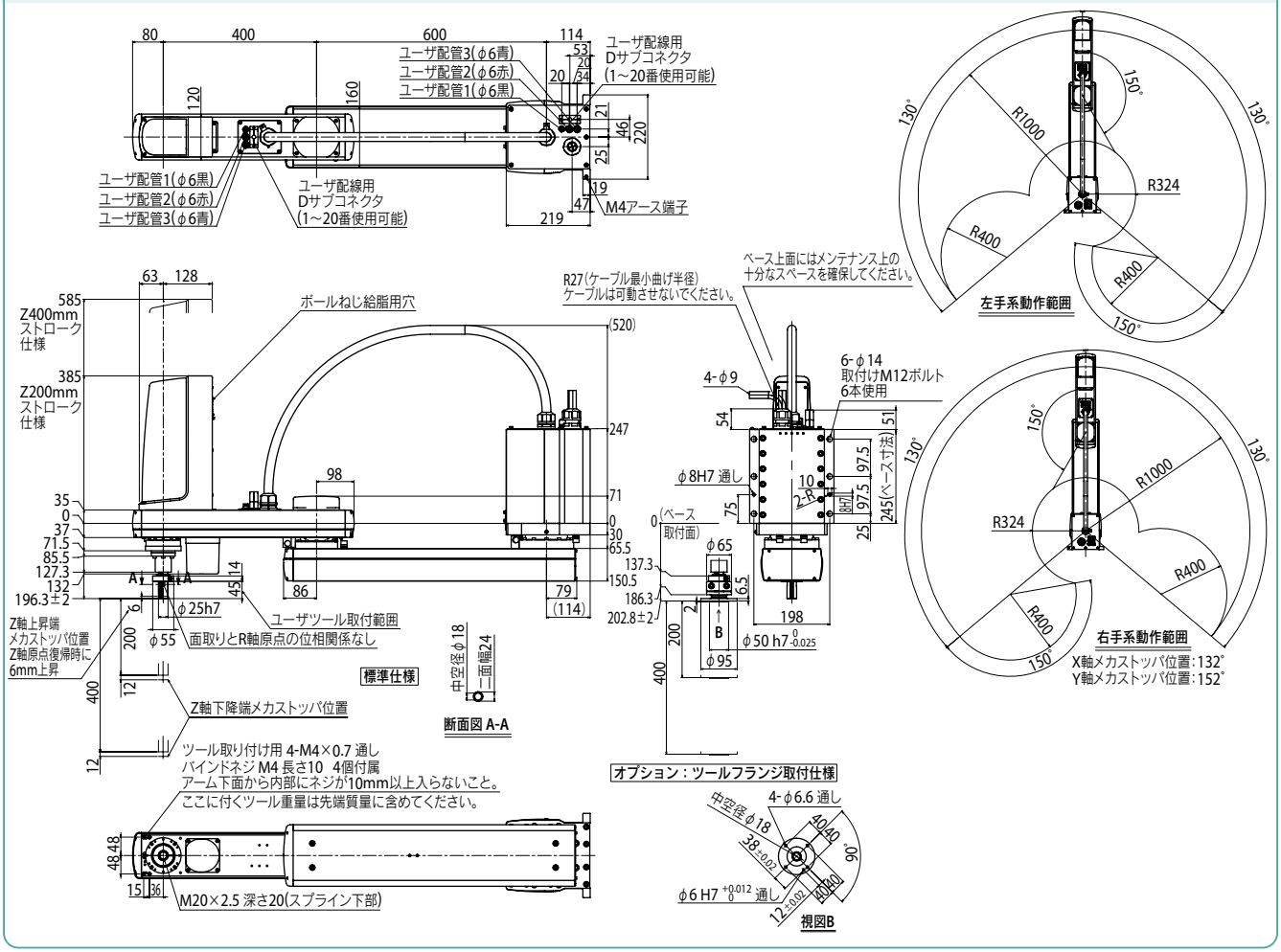
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGS



YK250XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 4kg



注文型式

YK250XGP	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±134 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量		21.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ

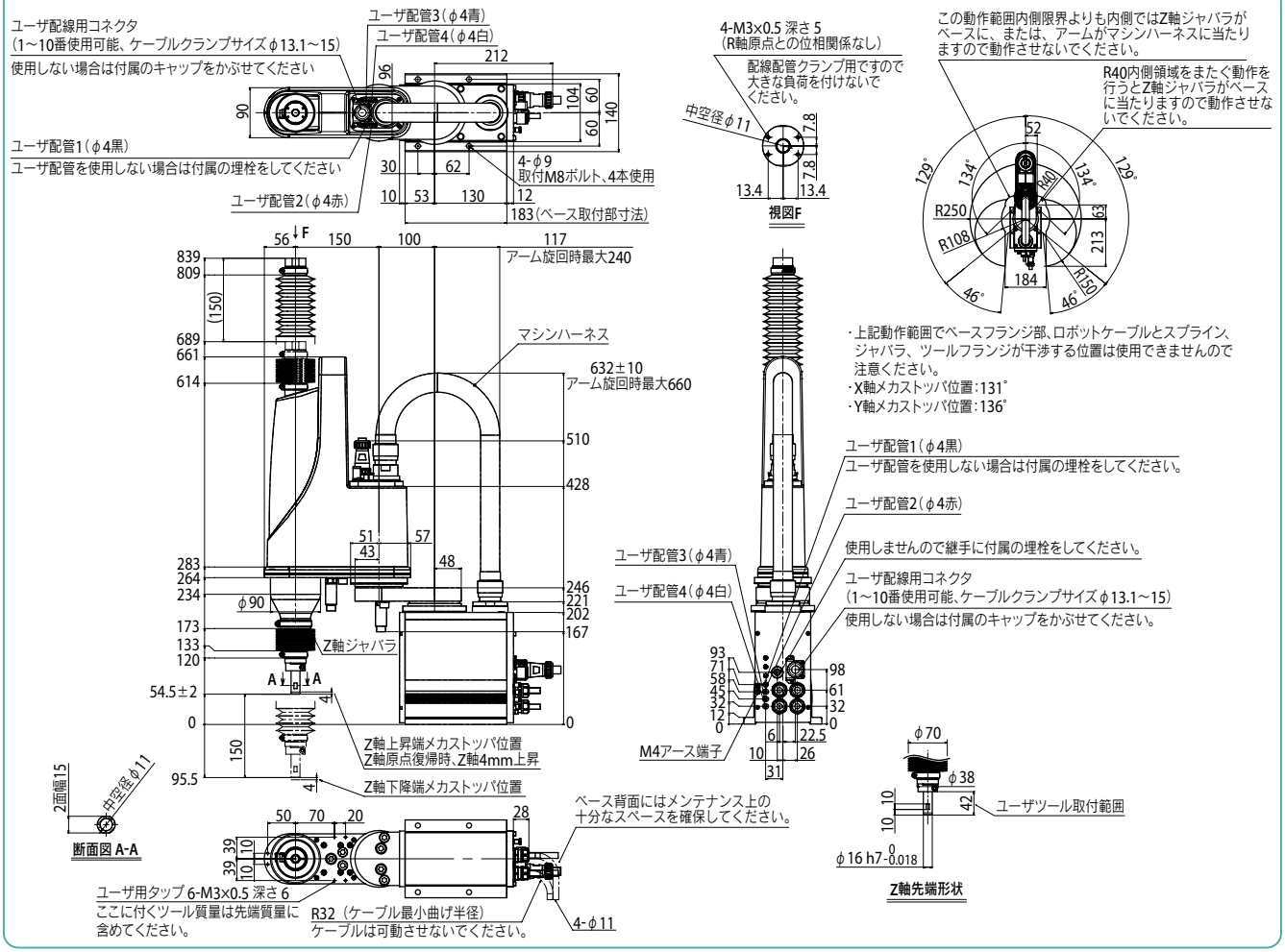
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

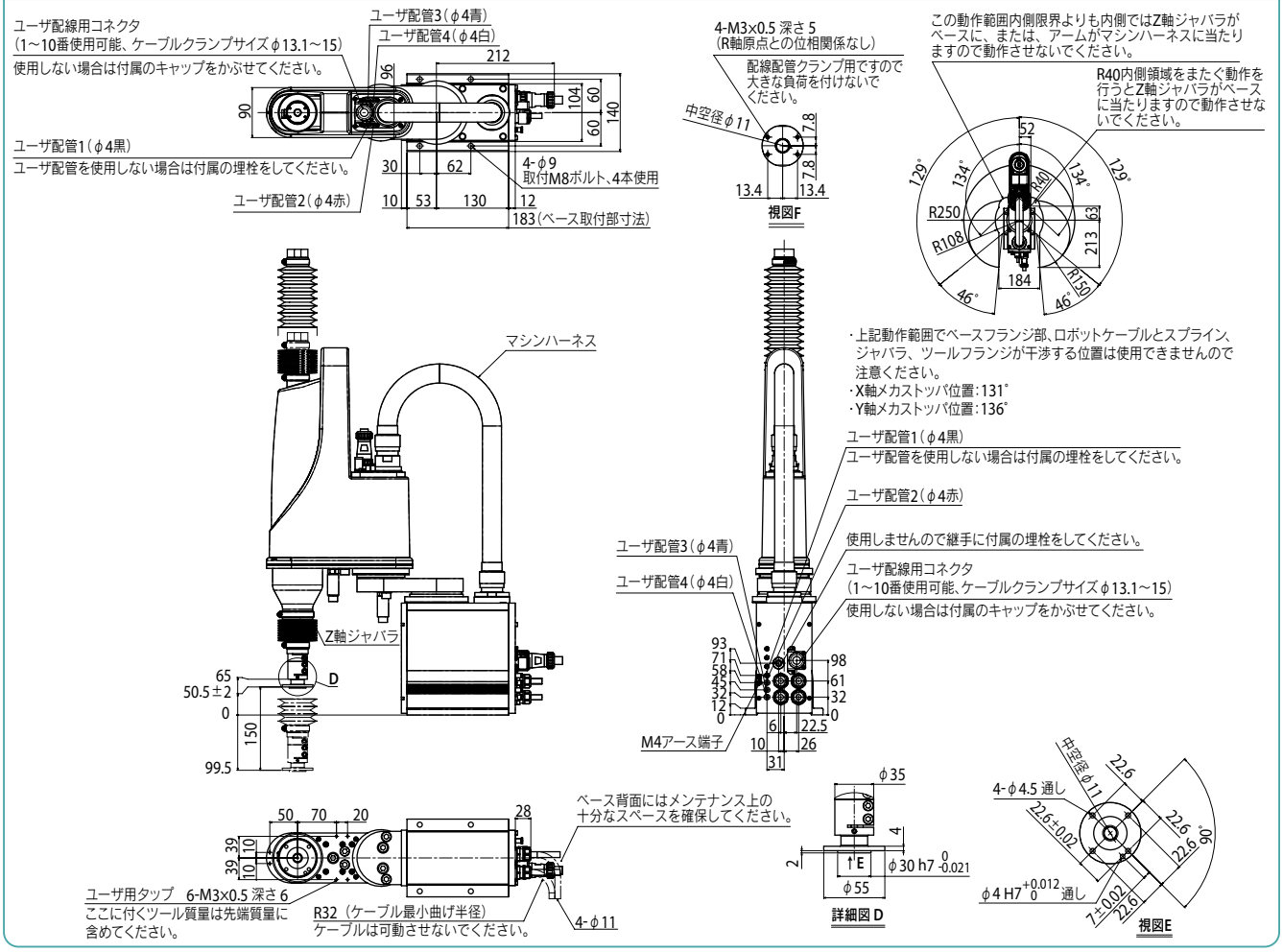
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XGP



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK250XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK350XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK350XGP	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±134 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量		22 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時 (粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

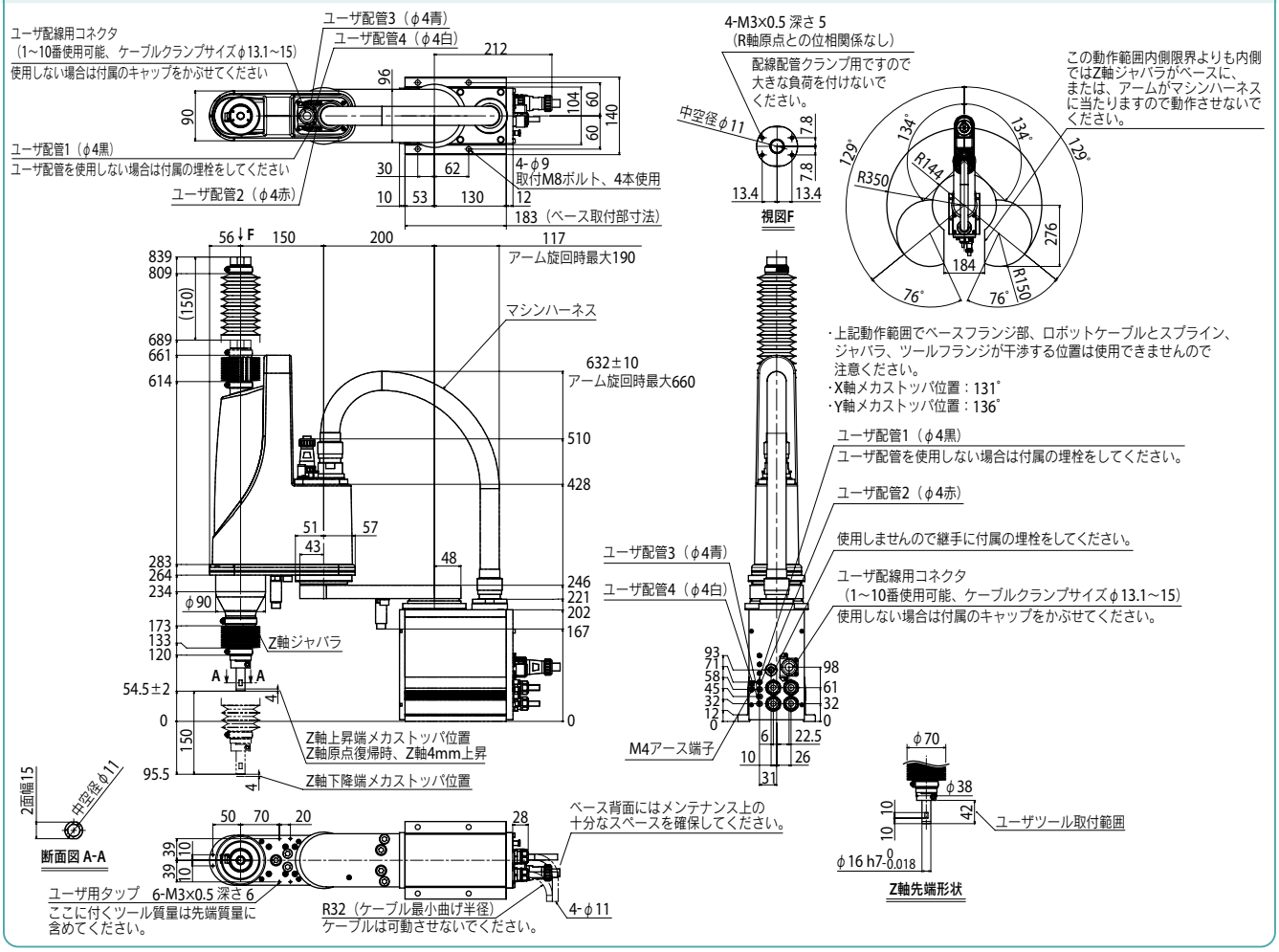
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

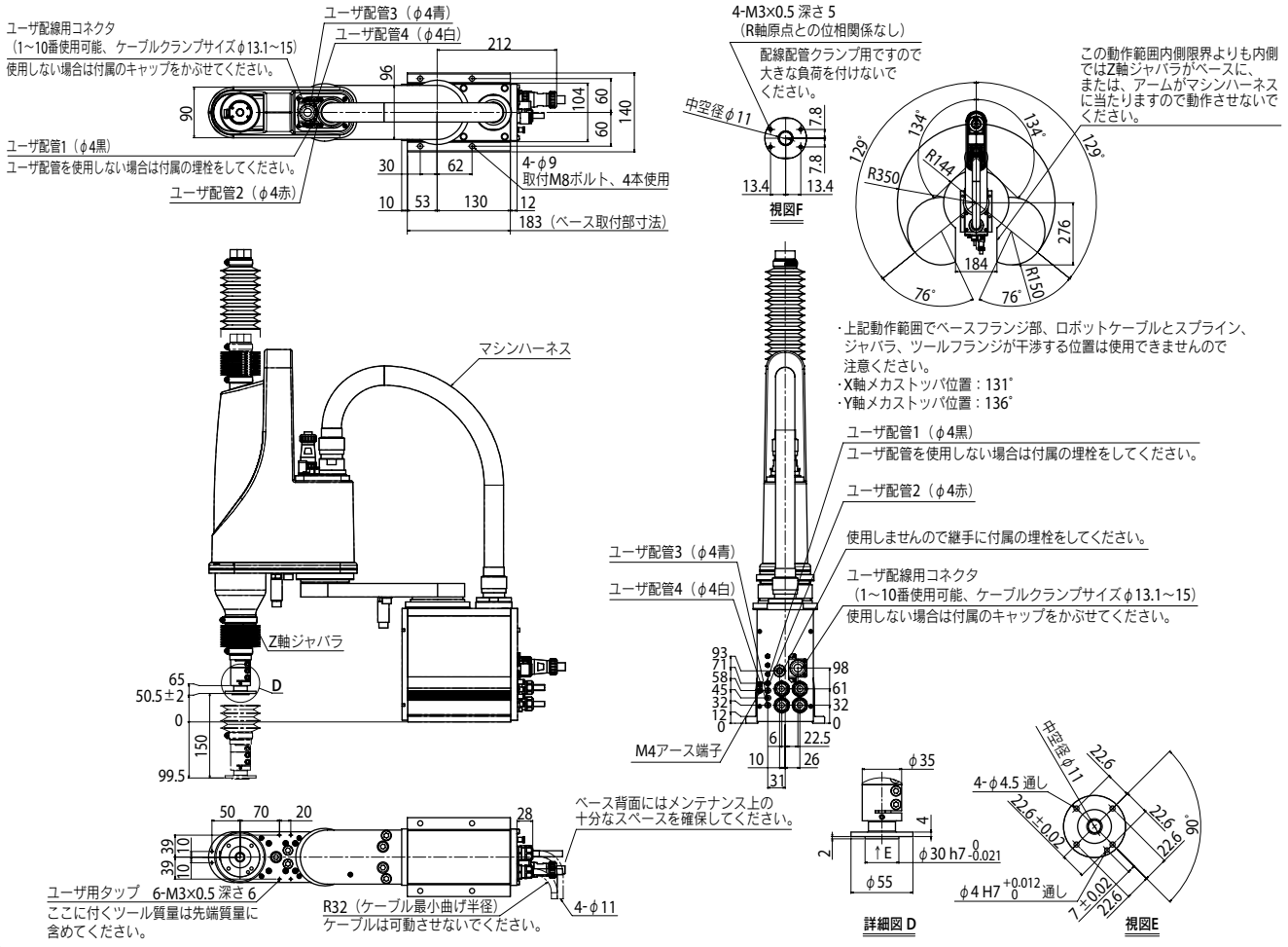
マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XGP



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK350XGP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK400XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg



注文型式

YK400XGP	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管 (外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ (X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量		22.5 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です (X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時 (粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

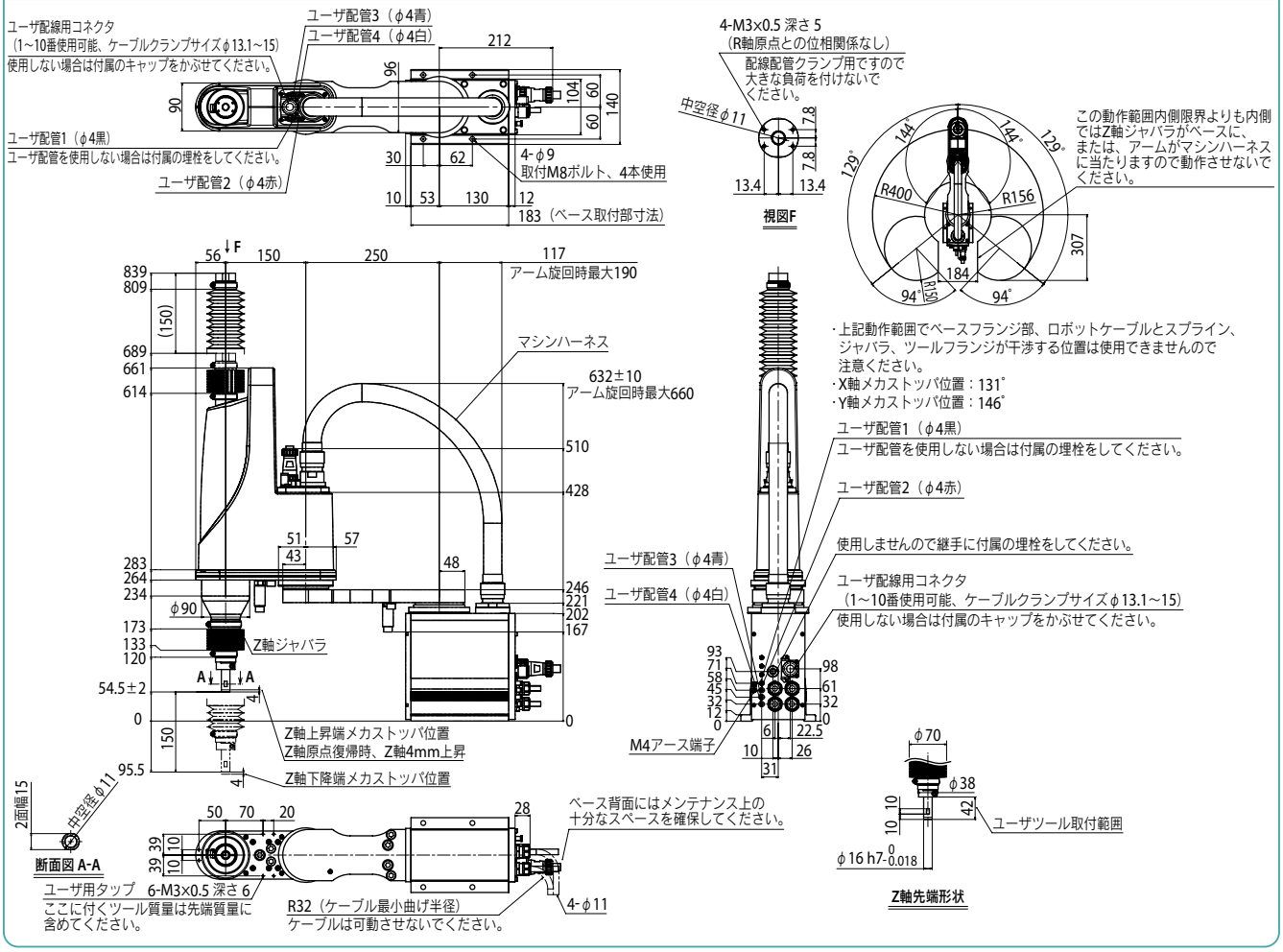
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

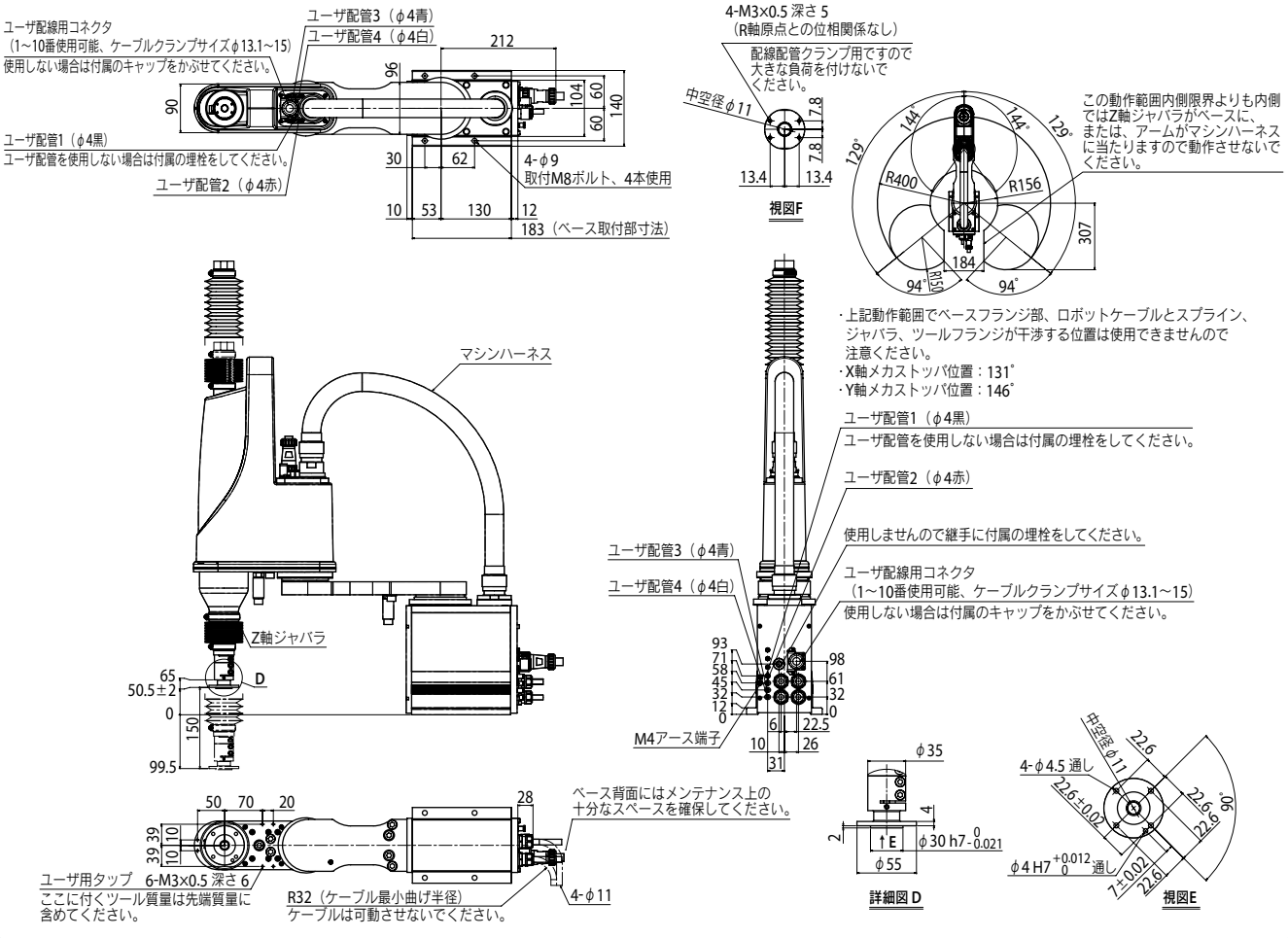
マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGP



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK400XGP　ツールフランジ取付仕様



YK500XGLP

防塵・防滴仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 4kg

注文型式

YK500XGLP	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結			
	減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

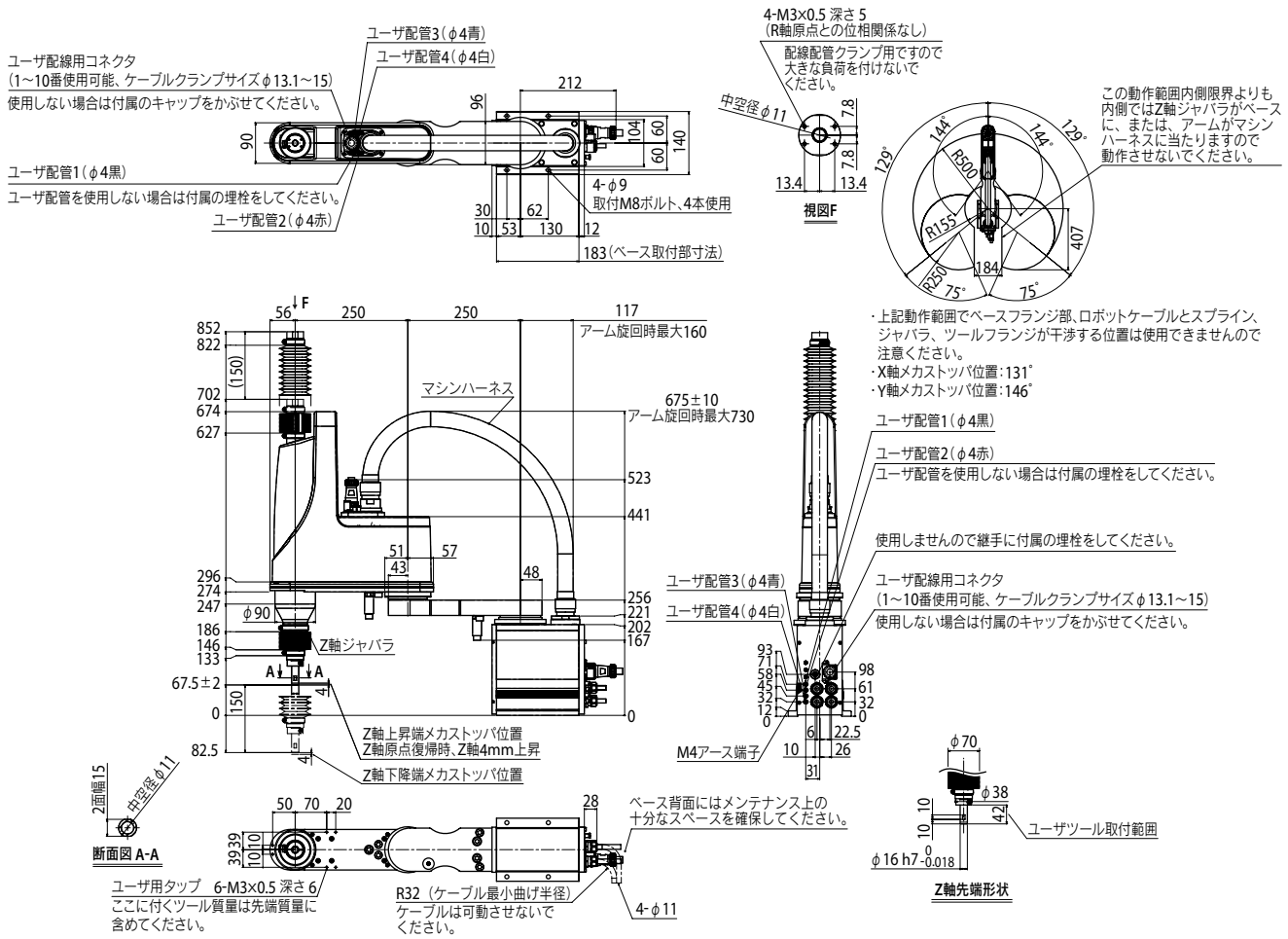
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

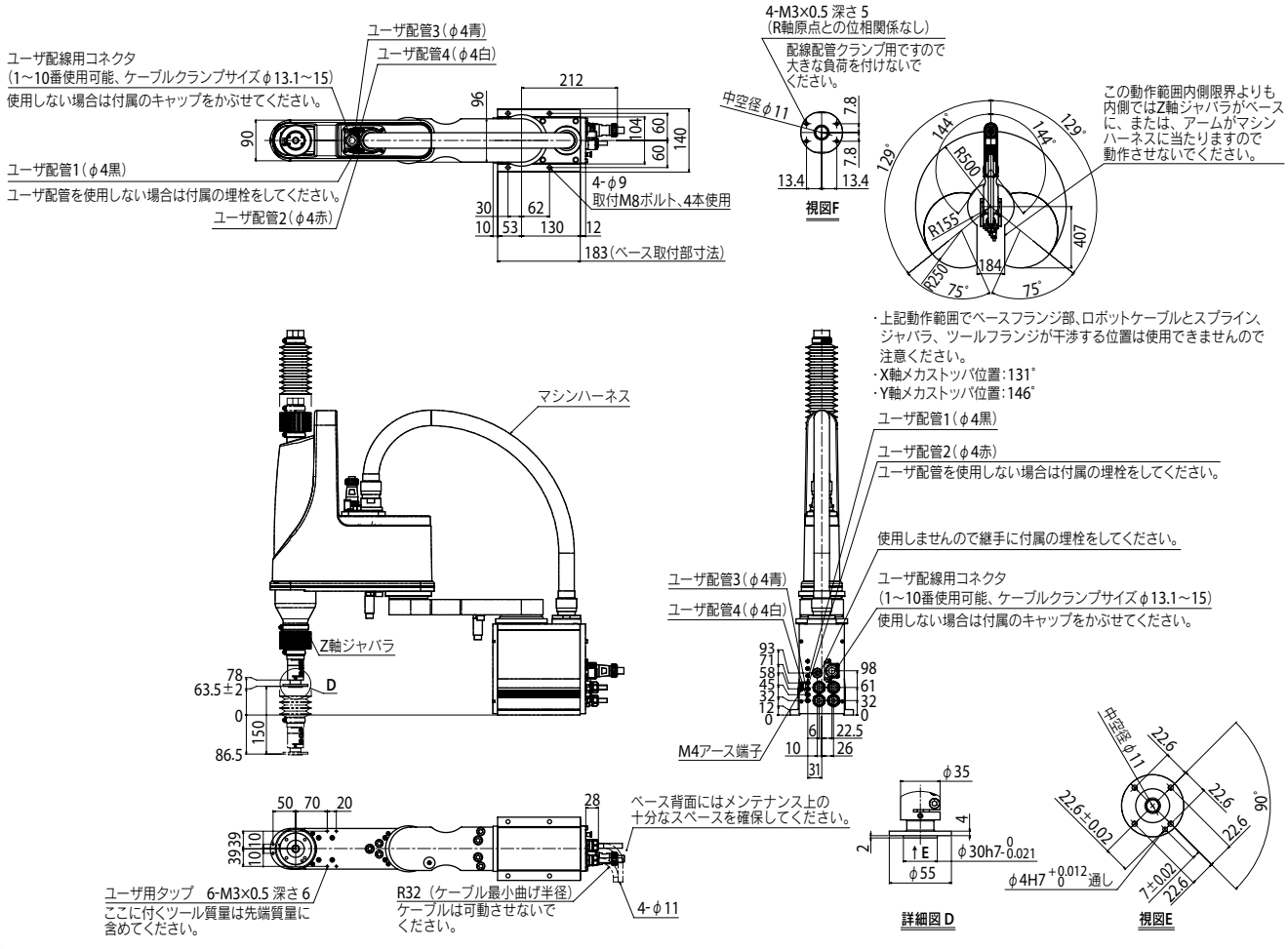
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGLP



YK500XGLP　ツールフランジ取付仕様



YK500XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 10kg

注文型式

YK500XGP -		- F -		- RCX340-4 -		-		-		-		-		-	
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		ツールフランジ F：あり		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	300 mm	200 mm	300 mm	—
	回転範囲		±130 °	±145 °	—		±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			7.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量			10 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.55 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm²				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管 (外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ (X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：32 kg　Z軸 300 mm：33 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です (X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時 (2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

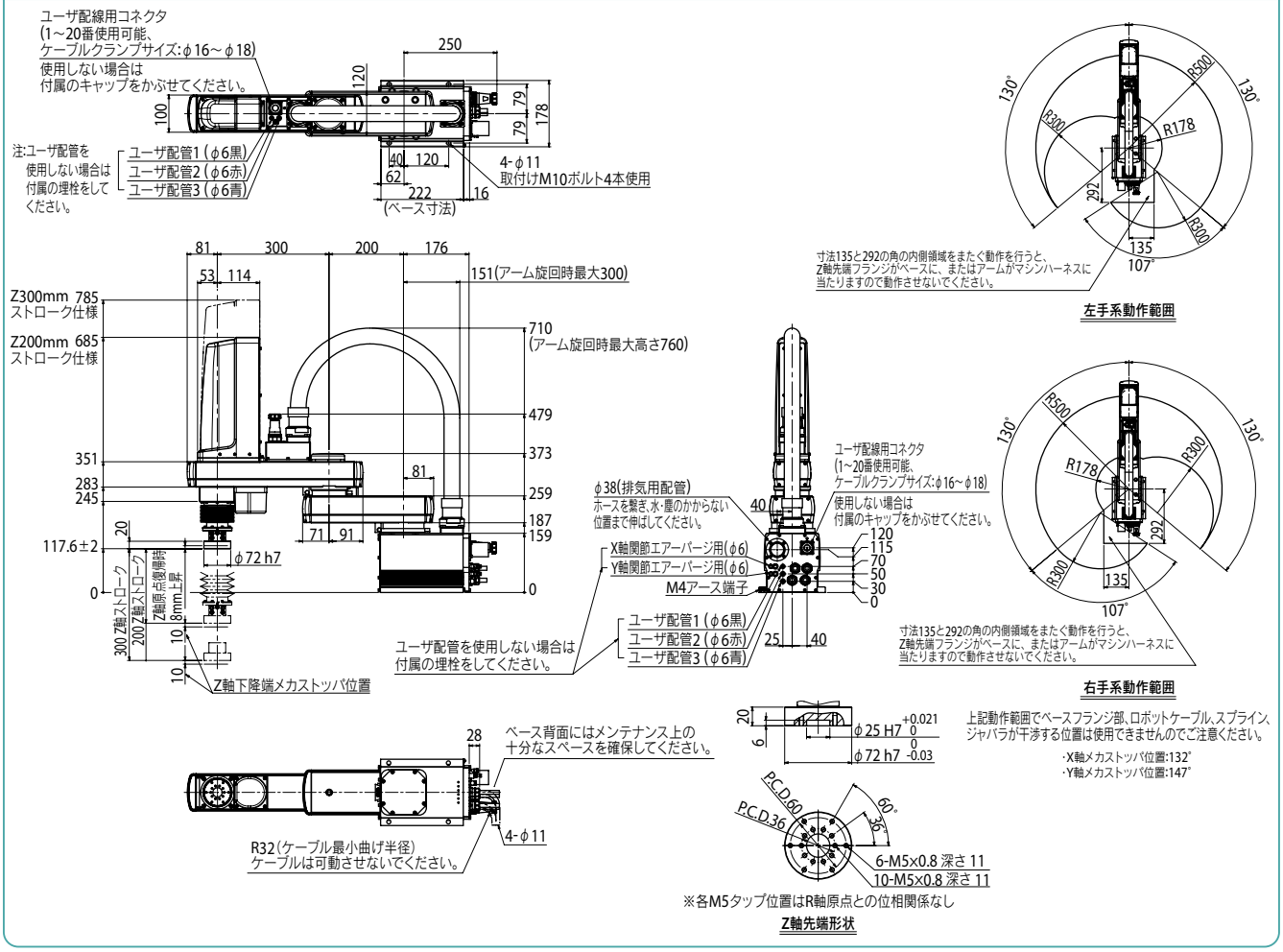
適用コントローラ

コントローラ	電源容量 (VA)	運転方法
RCX340	1700	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具 (オプション) を使用して行ないます。詳細はマニュアル (設置マニュアル) をご参照ください。

マニュアル (設置マニュアル) は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XGP



上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。
・X軸メカストッパ位置:132°
・Y軸メカストッパ位置:147°

YK600XGLP 防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 4kg

■ 注文型式

YK600XGLP - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	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)	アブソバッテリ
	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	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.632

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結			
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時（粗位置決めアーチモーション）。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■ 適用コントローラ

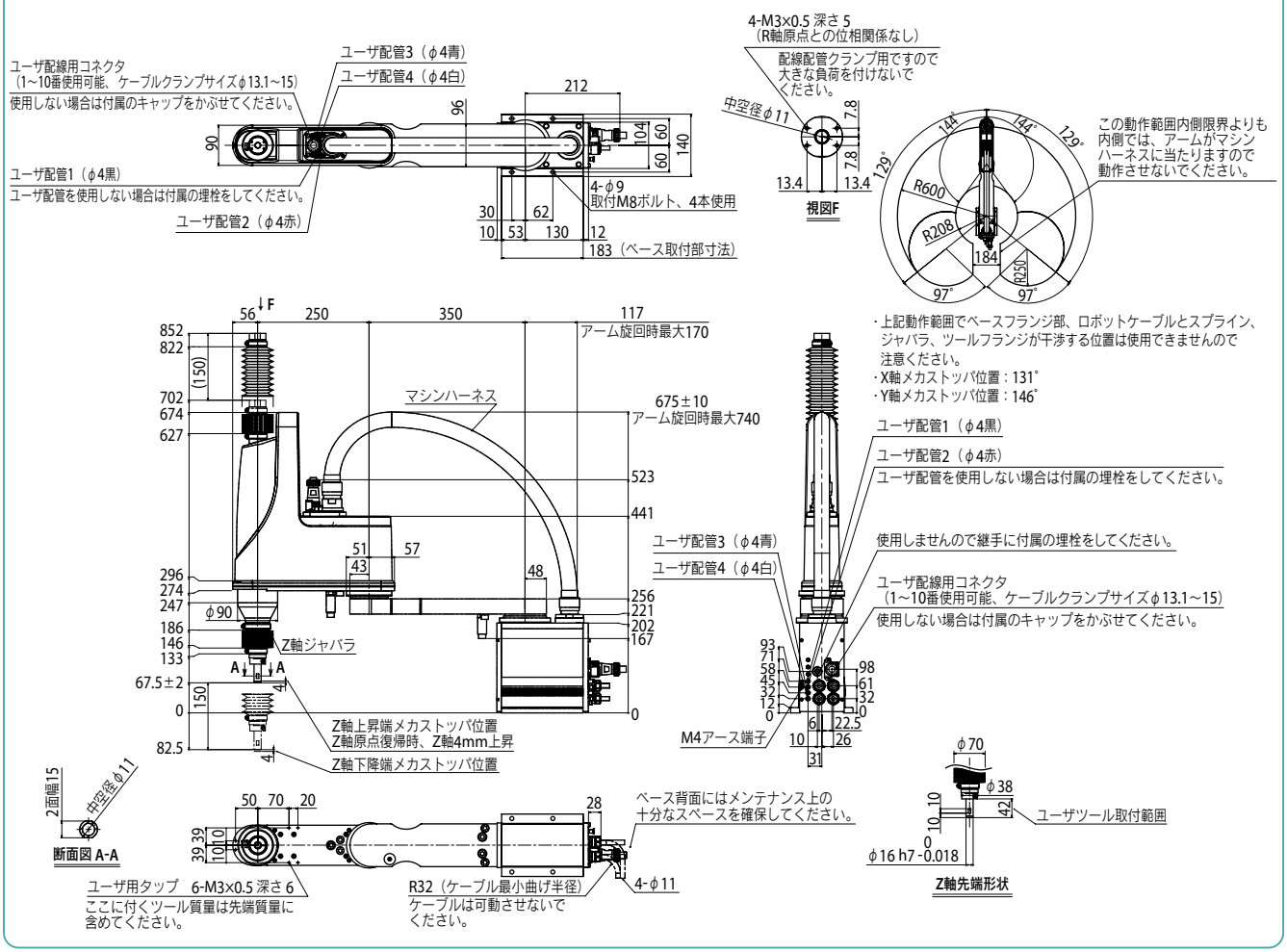
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

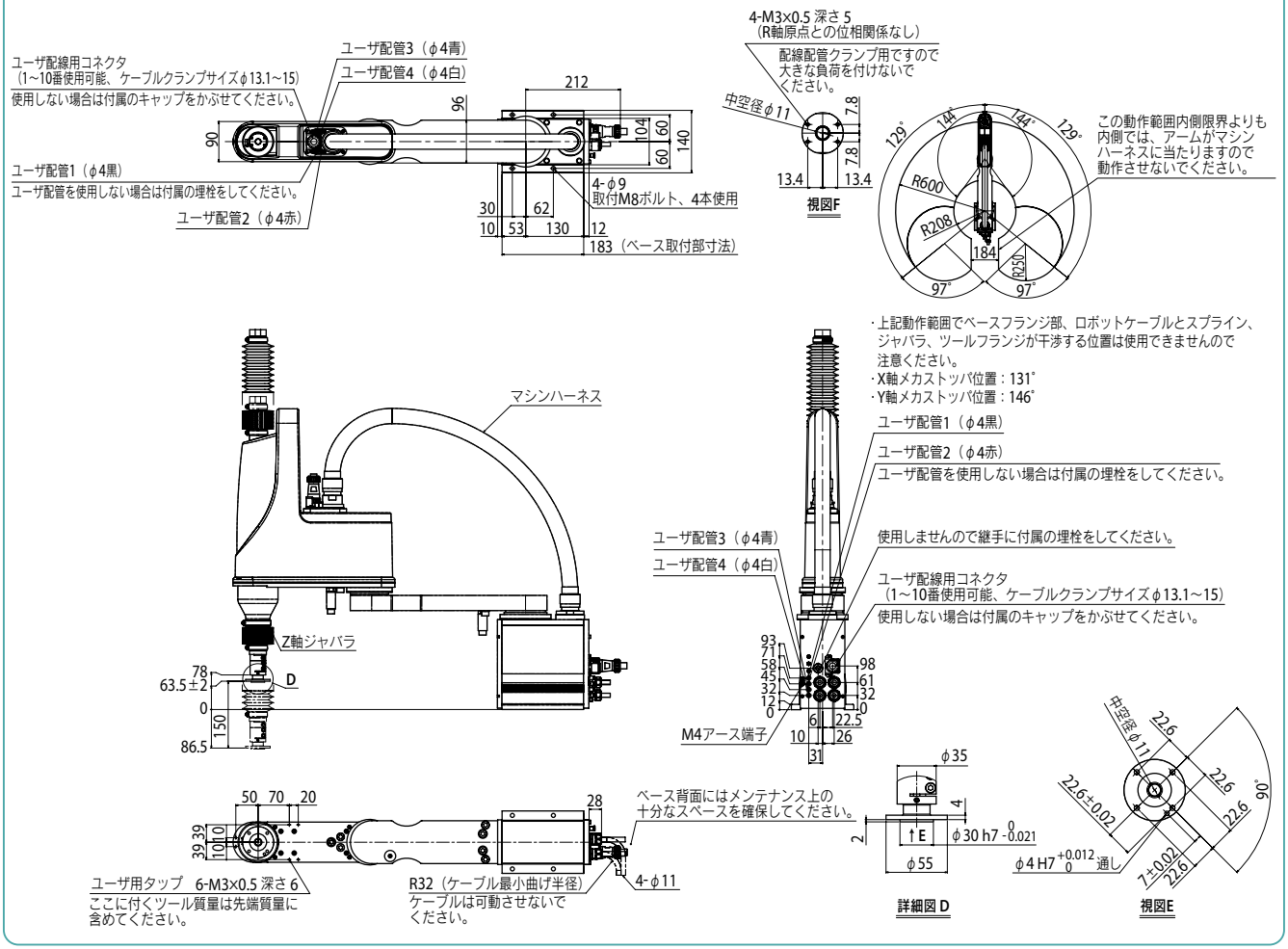
YK600XGLP



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK600XGLP

YK600XGLP　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK600XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg

■ 注文型式

YK600XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm	ツールフランジ F：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	300 mm	200 mm / 300 mm	—
	回転範囲	±130 °	±145 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		
		減速機 ～ 出力	直結		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec / 1.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.3 kgm²			
保護等級※4		IP65 (IEC60529) 相当			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		Z軸 200 mm：33 kg　Z軸 300 mm：34 kg			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時（2kg可搬、粗位置決めアーチモーション）。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■ 適用コントローラ

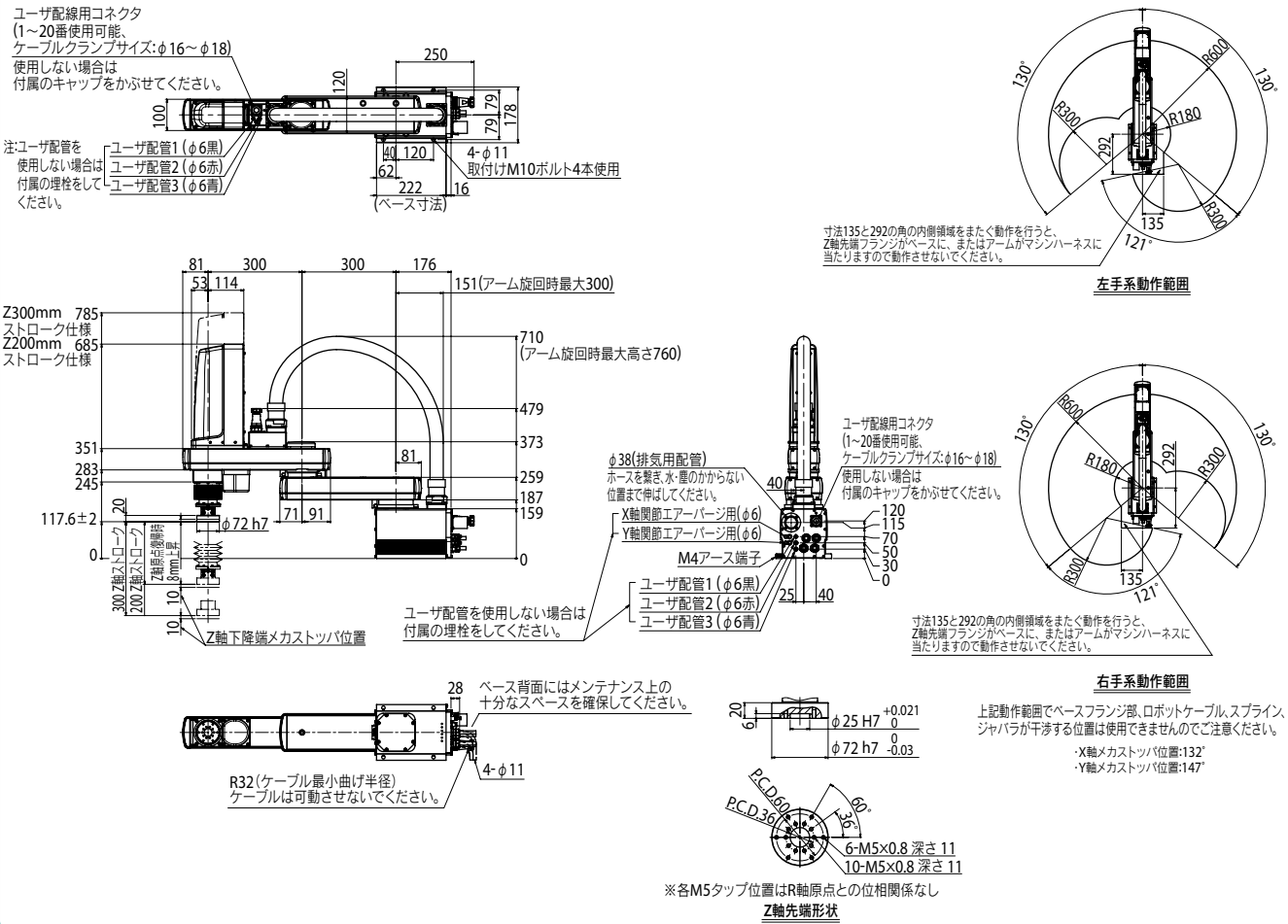
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGP



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK600XGHP 防塵・防滴仕様

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 18kg

注文型式

YK600XGHP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		200 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			7.7 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			18 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.57 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：52 kg Z軸 400 mm：54 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

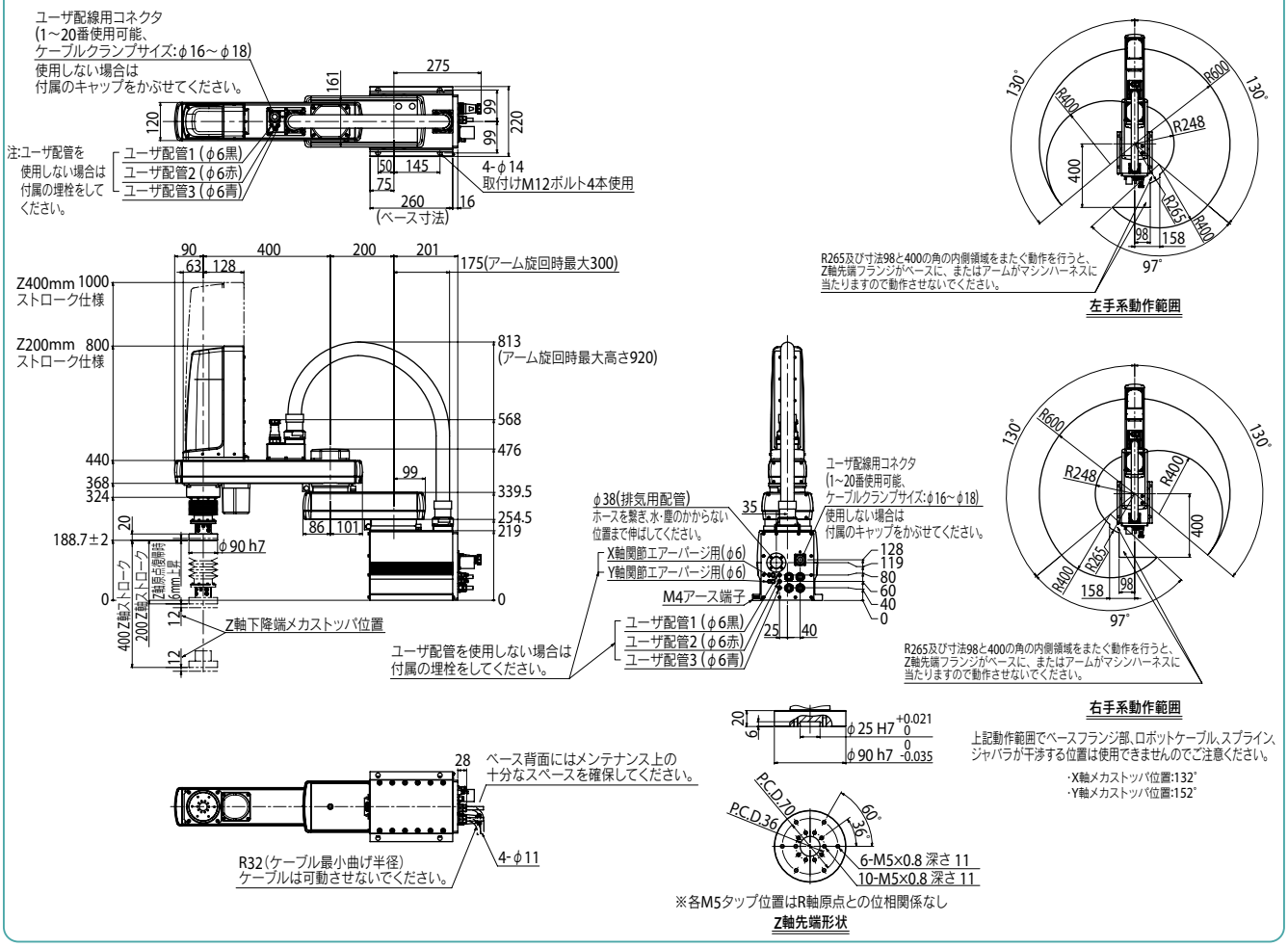
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK600XGHP



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK700XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 700mm ● 最大可搬質量 20kg



■注文型式

YK700XGP	-		-	F	-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm		ツールフランジ F:あり		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	300 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲	±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC		750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度		8.4 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量		20 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.52 sec				
R軸許容慣性モーメント※3		1.0 kgm^2				
保護等級※4		IP65 (IEC60529)相当				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		Z軸 200 mm：54 kg　Z軸 400 mm：56 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

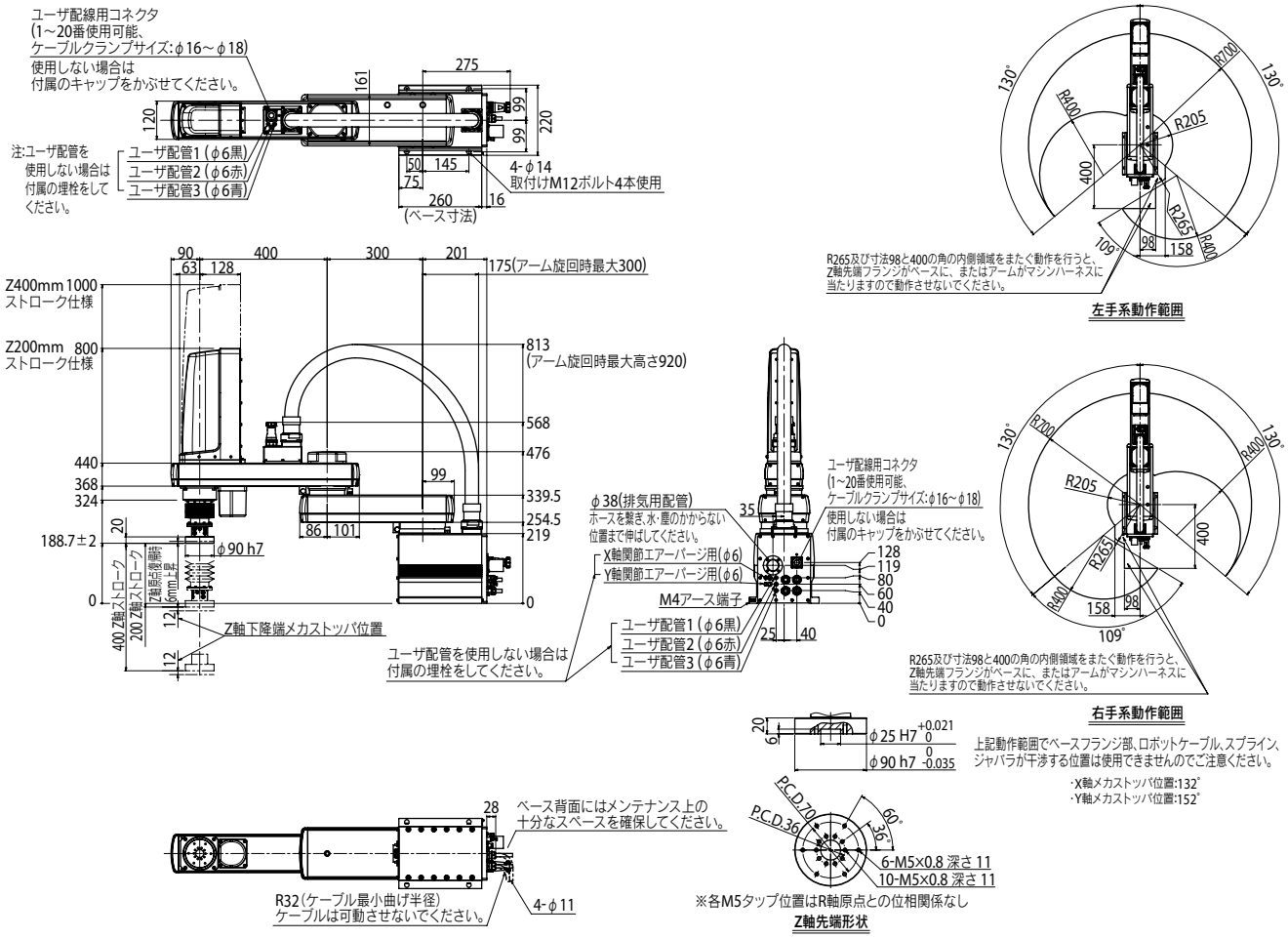
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XGP



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK800XGP 防塵・防滴仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

注文型式

YK800XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		400 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			9.2 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.58 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm²				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：56 kg Z軸 400 mm：58 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

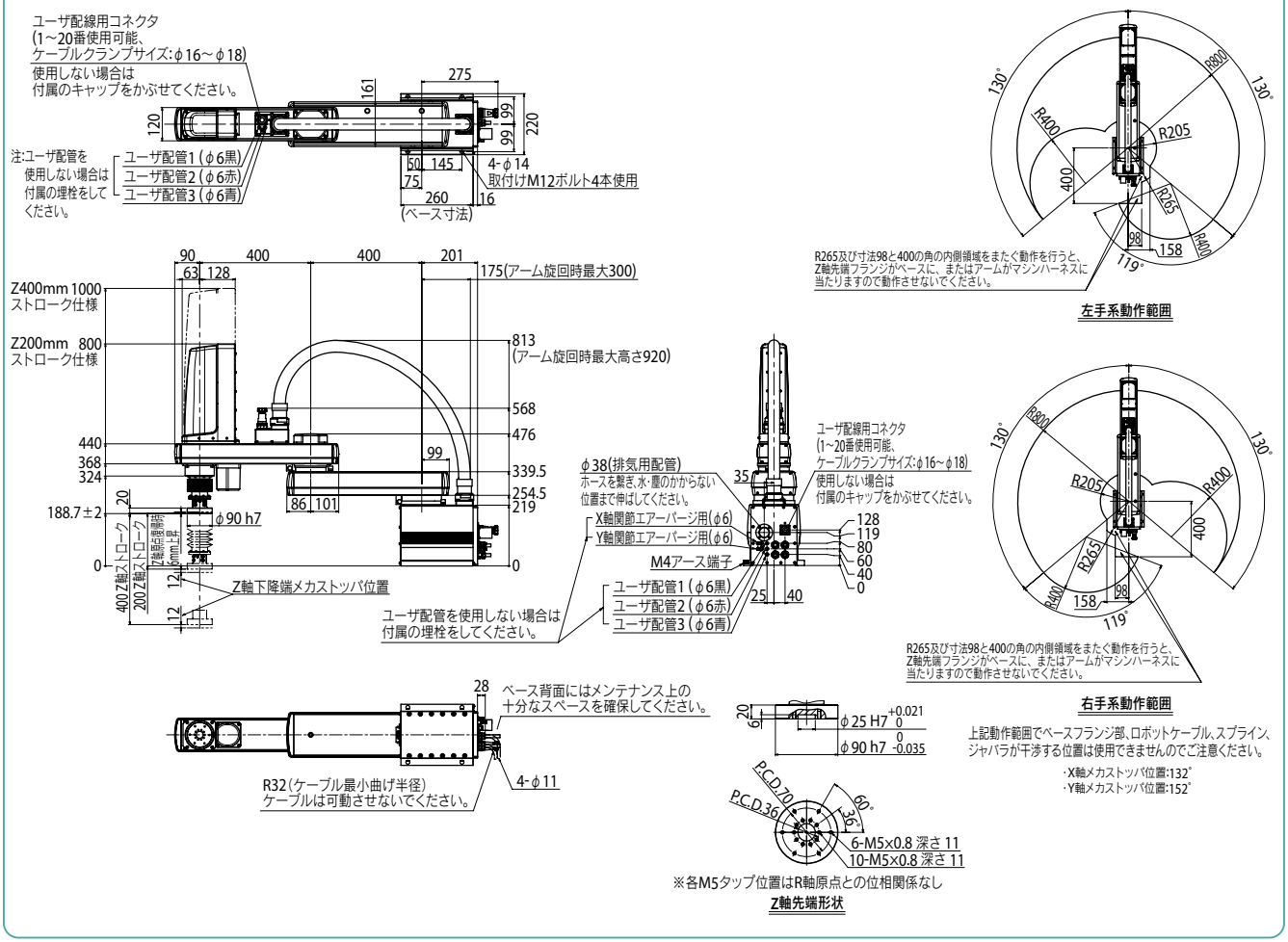
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XGP



YK900XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 900mm　● 最大可搬質量 20kg

■ 注文型式

YK900XGP - [ ] - F - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	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)	アブソバッテリ
YK900XGP	200:200mm 400:400mm	F:あり	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-4							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■ 基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		500 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			9.9 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.59 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm^2				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：58 kg　Z軸 400 mm：60 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■ 適用コントローラ

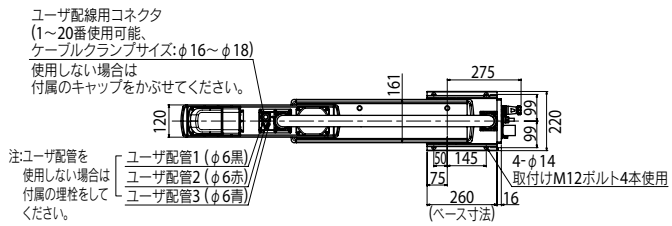
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

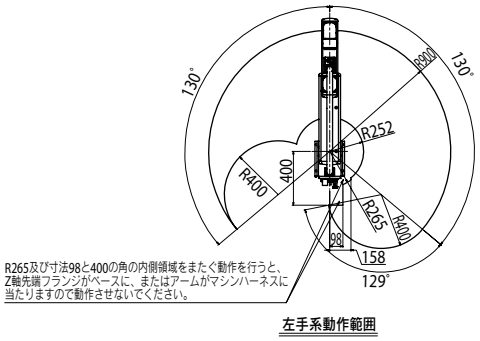
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

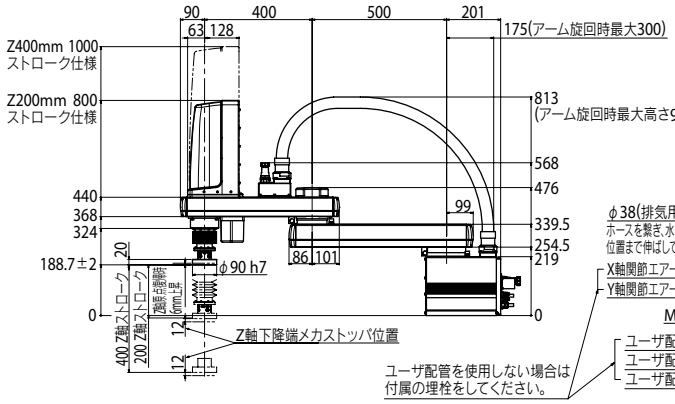
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

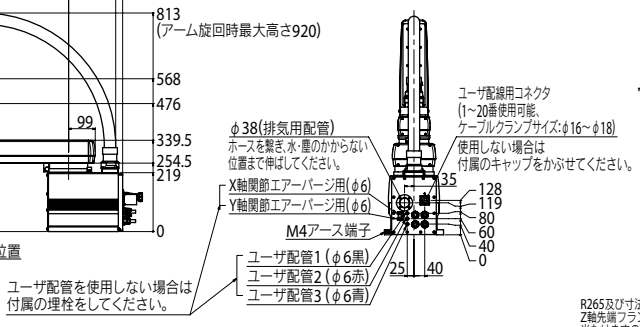
YK900XGP

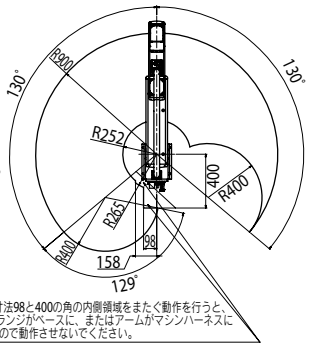




左手系動作範囲



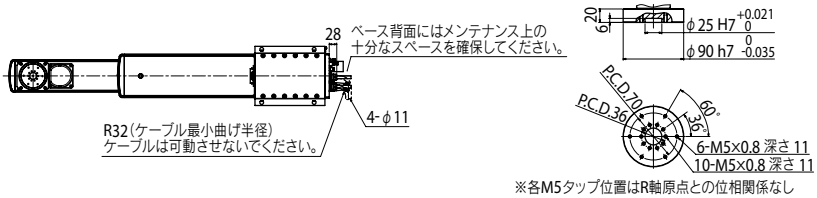




右手系動作範囲

上記動作範囲でベースフランジ部、ロボットケーブル、スプライン、ジャバラが干渉する位置は使用できませんのでご注意ください。

・X軸メカストッパ位置:132°
・Y軸メカストッパ位置:152°



※各M5タップ位置はR軸原点との位相関係なし

Z軸先端形状

適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK1000XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 1000mm ● 最大可搬質量 20kg

■注文型式

YK1000XGP		F		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm	ツールフランジ F:あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長		600 mm	400 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲		±130 °	±150 °	—		±360 °
モータ出力 AC			750 W	400 W	400 W		200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結				
		減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1			±0.02 mm		±0.01 mm		±0.004 °
最高速度			10.6 m/sec		2.3 m/sec	1.7 m/sec	920 ° /sec
最大可搬質量			20 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.59 sec				
R軸許容慣性モーメント※3			1.0 kgm^2				
保護等級※4			IP65 (IEC60529) 相当				
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管(外径)			φ6 × 3				
動作リミット設定			1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長			標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量			Z軸 200 mm：60 kg　Z軸 400 mm：62 kg				

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

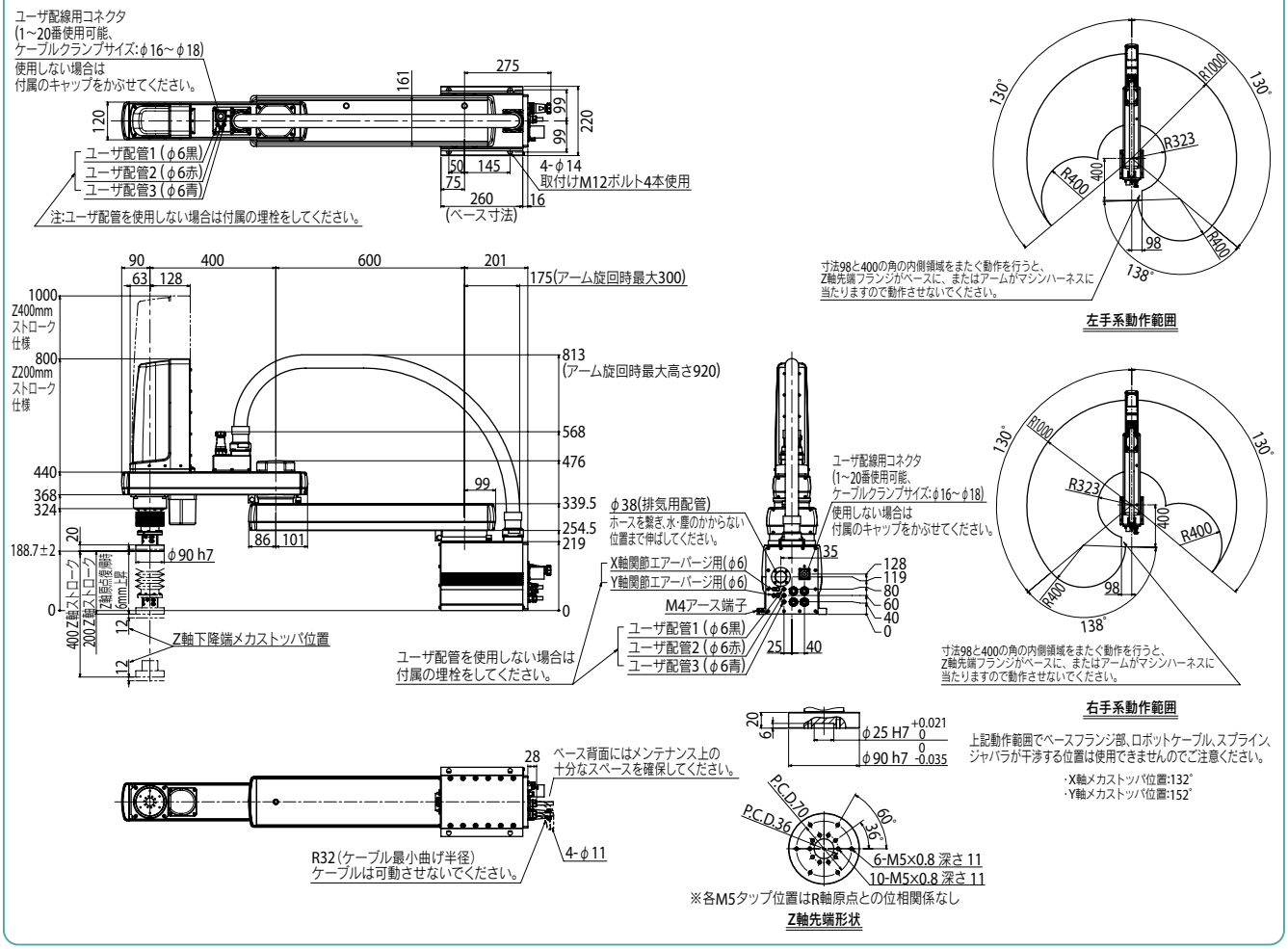
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	2500	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

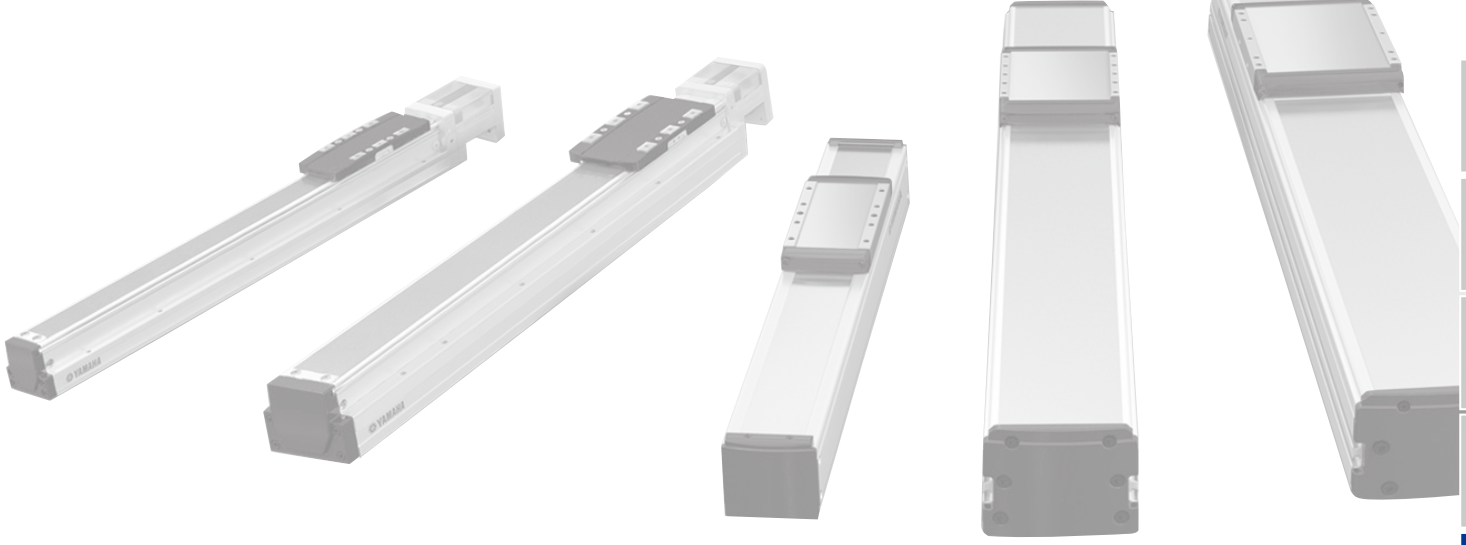
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XGP



適用コントローラ RCX340▶ 632



モータレス単軸アクチュエータ／単軸ロボット

Robonity SERIES

CONTENTS

■ Robonity 仕様一覧表……130
■ 注文型式用語説明……132

モータレス単軸アクチュエータ(スライダタイプ)

LBAS04……134
LBAS05……137
LBAS08……140
LBAS12……143
LGXS05……148
LGXS05L……150
LGXS07……152
LGXS10……154
LGXS12……156
LGXS16……158
LGXS20……160

モータレス単軸アクチュエータ(ロッドタイプ)

LBAR04……162
LBAR05……166
LBAR08……170

単軸ロボット(スライダタイプ)

ABAS04……174
ABAS05……177
ABAS08……180
ABAS12/ABAS12H……183
AGXS05……188
AGXS05L……191
AGXS07……194
AGXS10……197
AGXS12……200
AGXS16……203
AGXS20……206

単軸ロボット(ロッドタイプ)

ABAR04……210
ABAR05……214
ABAR08……218

●加速度/減速度・慣性モーメント……222
●近接センサオプション……256
●磁気センサオプション……259
●給脂用ノズル……259
●折曲げユニット取付参考図(右取付例)……260
●ロボットケーブル……261

Robonity 仕様一覧表

モータレスアクチュエータ（モータ無）

本製品はモータが取り付けられておりません。モータおよびドライバは、お客様にて準備・取り付け・調整を行ってください。

Basicモデル LBAS スライダタイプ

型式		LBAS04		LBAS05			LBAS08			LBAS12			
適合モータ（W）		50		100			200			200			
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.01		± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構		転造ボールねじ φ 10（C7 級）		転造ボールねじ φ 12（C7 級）			転造ボールねじ φ 16（C7 級）			転造ボールねじ φ 16（C7 級）			
ストローク（mm）		50 ～ 800（50 ピッチ）		50 ～ 800（50 ピッチ）			50 ～ 1100（50 ピッチ）			50 ～ 1250（50 ピッチ）			
最高速度（mm/sec）※2（相当）		800	400	1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
ボールネジリード（mm）		12	6	20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬質量※3（kg）（相当）	水平	12	20	12	24	40	40	80	100	20	40	80	100
	垂直	2	5	3	6	12	8	20	30	3	8	20	30
定格推力（N）※3（相当）		71	141	84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
本体最大断面外形（mm）		W 44 × H 52		W 54 × H 60			W 82 × H 78			W 120 × H 76			
全長（mm）	ストレート	ST+214		ST+220.5			ST+278			ST+294			
	折曲げ	ST+196		ST+200			ST+264.5			ST+270.5			
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）											
掲載ページ		P.134		P.137			P.140			P.143			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。

Advancedモデル LGXS スライダタイプ

型式		LGXS05			LGXS05L			LGXS07			
適合モータ（W）		50			100			100			
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.005			± 0.005			± 0.005			
減速機構		研削ボールねじ φ 12（C5 級）			研削ボールねじ φ 12（C5 級）			研削ボールねじ φ 15（C5 級）			
ストローク（mm）		50 ～ 800（50 ピッチ）			50 ～ 800（50 ピッチ）			50 ～ 1100（50 ピッチ）			
最高速度（mm/sec）※2（相当）		1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300
ボールネジリード（mm）		20	10	5	20	10	5	30	20	10	5
最大可搬質量※3（kg）（相当）	水平	5	8	13	12	24	32	10	25	45	85
	垂直	2	4	8	3	6	12	2	4	8	16
定格推力（N）※3（相当）		41	69	138	84	169	339	56	84	169	339
本体最大断面外形（mm）		W 48 × H 65			W 48 × H 65			W 70 × H 76.5			
全長（mm）		ST+131.5			ST+161.5			ST+202			
クリーン度※4		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当									
吸引量（N ℓ /min）エアー※5		30 ～ 100			30 ～ 100			30 ～ 115			
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）									
掲載ページ		P.148			P.150			P.152			

型式		LGXS10				LGXS12				LGXS16			LGXS20		
適合モータ（W）		200				400				750			750		
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.005				± 0.005				± 0.005			± 0.005		
減速機構		研削ボールねじ φ 15（C5 級）				研削ボールねじ φ 15（C5 級）				研削ボールねじ φ 20（C5 級）			研削ボールねじ φ 20（C5 級）		
ストローク（mm）		100 ～ 1250（50 ピッチ）				100 ～ 1250（50 ピッチ）				100 ～ 1450（50 ピッチ）			100 ～ 1450（50 ピッチ）		
最高速度（mm/sec）※2（相当）		1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600
ボールネジリード（mm）		30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10
最大可搬質量※3（kg）（相当）	水平	25	40	80	100	35	50	95	115	45	95	130	65	130	160
	垂直	4	8	20	30	8	15	25	45	12	28	55	15	35	65
定格推力（N）※3（相当）		113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280
本体最大断面外形（mm）		W 100 × H 99.5				W 125 × H 101				W 160 × H 130			W 200 × H 140		
全長（mm）		ST+175.5				ST+211.5				ST+242.5			ST+288.5		
クリーン度※4		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当													
吸引量（N ℓ /min）エアー※5		30 ～ 90													
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）													
掲載ページ		P.154				P.156				P.158			P.160		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

Basicモデル LBAR ロッドタイプ

型式		LBAR04		LBAR05			LBAR08		
適合モータ（W）		50		100			200		
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.01		± 0.01			± 0.01		
減速機構		転造ボールねじ φ 10（C7 級）		転造ボールねじ φ 12（C7 級）			転造ボールねじ φ 16（C7 級）		
ストローク（mm）		50 ～ 500（50 ピッチ）		50 ～ 600（50 ピッチ）			50 ～ 800（50 ピッチ）		
最高速度（mm/sec）※2※3		720	360	1200	600	300	1200	600	300
ボールネジリード（mm）		12	6	20	10	5	20	10	5
最大可搬質量※3（kg）	水平	15	25	15	25	50	30	60	80
	垂直	3	5	4	8	16	8	20	30
最大押付力（N）※3		83	167	100	200	400	201	402	804
ロッド不回転精度（°）		± 0							
本体最大断面外形（mm）		W 44 × H 46		W 54 × H 54.7			W 82 × H 73.5		
全長（mm）	ストレート	ST+263		ST+269.5			ST+326		
	折曲げ	ST+245		ST+249			ST+312.5		
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）							
掲載ページ		P.162		P.166			P.170		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。

単軸ロボット（モータ付き）

適用コントローラ:EP-01 P.578

Basicモデル ABAS スライダタイプ

型式		ABAS04		ABAS05			ABAS08			ABAS12/ABAS12H			
モータ出力 AC（W）		50		100			200			200			
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.01		± 0.01			± 0.01			± 0.01			
減速機構		転造ボールねじ φ 10（C7 級）		転造ボールねじ φ 12（C7 級）			転造ボールねじ φ 16（C7 級）			転造ボールねじ φ 16（C7 級）			
ストローク（mm）		50 ～ 800（50 ピッチ）		50 ～ 800（50 ピッチ）			50 ～ 1100（50 ピッチ）			50 ～ 1250（50 ピッチ）			
最高速度（mm/sec）※2		800	400	1333	666	333	1200	600	300	1800	1200	600	300
ボールネジリード（mm）		12	6	20	10	5	20	10	5	32	20	10	5
最大可搬質量（kg）	水平	12	20	12	24	40	40	80	100	20	40	80	100
	垂直	2	5	3	6	12	8	20	30	3	8	20	30
定格推力（N）		71	141	84	169	339	174	341	683	105	170	341	683
本体最大断面外形（mm）		W 44 × H 52		W 54 × H 60			W 82 × H 78			W120 × H 76			
全長（mm）	ストレート	ST+277.5		ST+295			ST+353			ST+369			
	折曲げ	ST+196		ST+200			ST+264.5			ST+270.5			
位置検出器		アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ											
分解能		23 ビット											
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）											
掲載ページ		P.174		P.177			P.180			P.183			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

Advancedモデル AGXS スライダタイプ

型式		AGXS05			AGXS05L			AGXS07			
モータ出力 AC（W）		50			100			100			
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.005			± 0.005			± 0.005			
減速機構		研削ボールねじ φ 12（C5 級）			研削ボールねじ φ 12（C5 級）			研削ボールねじ φ 15（C5 級）			
ストローク（mm）		50 ～ 800（50 ピッチ）			50 ～ 800（50 ピッチ）			50 ～ 1100（50 ピッチ）			
最高速度（mm/sec）※2		1333	666	333	1333	666	333	1800	1200	600	300
ボールネジリード（mm）		20	10	5	20	10	5	30	20	10	5
最大可搬質量（kg）	水平	5	8	13	12	24	32	10	25	45	85
	垂直	2	4	8	3	6	12	2	4	8	16
定格推力（N）		41	69	138	84	169	339	56	84	169	339
本体最大断面外形（mm）		W 48 × H 65			W 48 × H 65			W 70 × H 76.5			
全長（mm）	ストレート	ST+195			ST+236			ST+276.5			
	折曲げ	ST+161.5			ST+191.5			ST+232			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当									
吸引量（N ℓ /min）エアー※4		30 ～ 100						30 ～ 115			
位置検出器		アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ									
分解能		23 ビット									
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）									
掲載ページ		P.188			P.191			P.194			

型式		AGXS10				AGXS12				AGXS16			AGXS20		
モータ出力 AC（W）		200				400				750			750		
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.005				± 0.005				± 0.005			± 0.005		
減速機構		研削ボールねじ φ 15（C5 級）				研削ボールねじ φ 15（C5 級）				研削ボールねじ φ 20（C5 級）			研削ボールねじ φ 20（C5 級）		
ストローク（mm）		100 ～ 1250（50 ピッチ）				100 ～ 1250（50 ピッチ）				100 ～ 1450（50 ピッチ）			100 ～ 1450（50 ピッチ）		
最高速度（mm/sec）※2		1800	1200	600	300	1800	1200	600	300	2400	1200	600	2400	1200	600
ボールネジリード（mm）		30	20	10	5	30	20	10	5	40	20	10	40	20	10
最大可搬質量（kg）	水平	25	40	80	100	35	50	95	115	45	95	130	65	130	160
	垂直	4	8	20	30	8	15	25	45	12	28	55	15	35	65
定格推力（N）		113	170	341	683	225	339	678	1360	320	640	1280	320	640	1280
本体最大断面外形（mm）		W 100 × H 99.5				W 125 × H 101				W 160 × H 130			W 200 × H 140		
全長（mm）	ストレート	ST+250.5				ST+302.5				ST+344.8			ST+390.8		
	折曲げ	ST+220.5				ST+256.5				ST+294.5			ST+340.5		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当													
吸引量（N ℓ /min）エアー※4		30 ～ 90													
位置検出器		アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ													
分解能		23 ビット													
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）													
掲載ページ		P.197				P.200				P.203			P.206		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000ｍｍ/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。

Basicモデル ABAR ロッドタイプ

型式		ABAR04		ABAR05			ABAR08		
モータ出力 AC（W）		50		100			200		
繰返し位置決め精度（mm）※1		± 0.01		± 0.01			± 0.01		
減速機構		転造ボールねじ φ 10（C7 級）		転造ボールねじ φ 12（C7 級）			転造ボールねじ φ 16（C7 級）		
ストローク（mm）		50 ～ 500（50 ピッチ）		50 ～ 600（50 ピッチ）			50 ～ 800（50 ピッチ）		
最高速度（mm/sec）※2		720	360	1200	600	300	1200	600	300
ボールネジリード（mm）		12	6	20	10	5	20	10	5
最大可搬質量（kg）	水平	15	25	15	25	50	30	60	80
	垂直	3	5	4	8	16	8	20	30
最大押付力（N）		83	167	100	200	400	201	402	804
ロッド不回転精度		± 0							
本体最大断面外形（mm）		W 44 × H 46		W 54 × H 54.7			W 82 × H 73.5		
全長（mm）	ストレート	ST+326.5		ST+344			ST+401		
	折曲げ	ST+245		ST+249			ST+312.5		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ / バッテリーレスアブソリュートエンコーダ							
分解能		23 ビット							
使用環境温度、湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 80%RH（結露なきこと）							
掲載ページ		P.210		P.214			P.218		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。

注文型式用語説明

モータレスアクチュエータ/単軸ロボットは、各機種ページの注文型式に従って選定してください。

【Basicモデル LBAS/LBAR】

本体	モータレスアクチュエータ本体の型式をご記入ください。
リード指定	ボールネジリードを選択してください。
形状	アクチュエータの形状を選択してください。 **S**：ストレート **A**：折曲げ
モータ仕様	**【適合サーボモーター】** **Y**：株式会社安川電機 株式会社キーエンス 三菱電機株式会社 オムロン株式会社 パナソニック株式会社 山洋電気株式会社 多摩川電機株式会社 デルタ電子株式会社 ファナック株式会社 Siemens Schneider Beckhoff Allen-Brandley **P**：パナソニック株式会社 **【適合ステッピングモータ】** **A**：オリエンタルモータ株式会社 （AZM46 / ARM46 / RKS54） **S**：オリエンタルモータ株式会社 （AZM48） **N**：NEMA規格 （NEMA17/NEMA23）
ストローク	アクチュエータの動作範囲のストロークを選択してください。

【Advancedモデル LGXS】

本体	モータレスアクチュエータ本体の型式をご記入ください。
リード指定	ボールネジリードを選択してください。
側面カバー（LGXS05/LGXS05L/LGXS07のみ）	外付けセンサを取り付ける場合は選択してください。 **無記入**：標準 **W**：T溝有り(両側) **R**：T溝有り(右側) **L**：T溝有り(左側)
モータ仕様（LGXS10/LGXS12/LGXS16 / LGXS20のみ）	**【適合サーボモータ】** **無記入**：株式会社安川電機 株式会社キーエンス 三菱電機株式会社 **P**：オムロン株式会社 パナソニック株式会社
ストローク	アクチュエータの動作範囲のストロークを選択してください。

MEMO

LBAS04

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LBAS04 - [ ] [ ] [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	12：12 mm 6：6 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～800 (50 mmピッチ)

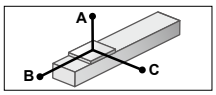
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

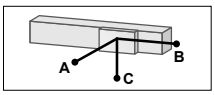
■ 基本仕様

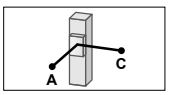
適合モータ		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2 (相当)		800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
定格推力※3 (相当)		71 N	141 N
本体最大断面外形		W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 214 mm	
	折曲げ	ST + 196 mm	
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが500mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.222をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LBAS04-12

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

LBAS04-6

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面取付使用時 (単位：mm)

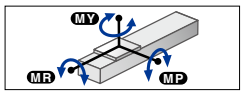
	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
54	54	75

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
	山洋電気(株)	R2□A04005
	多摩川精機(株)	TSM3102
	デルタ電子(株)	ECMA-C1040F
	ファナック(株)	βiS0.2/5000

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*
	Allen-Bradley	TLY-A120*
P	パナソニック(株)	MSMD5A
		MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付：ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

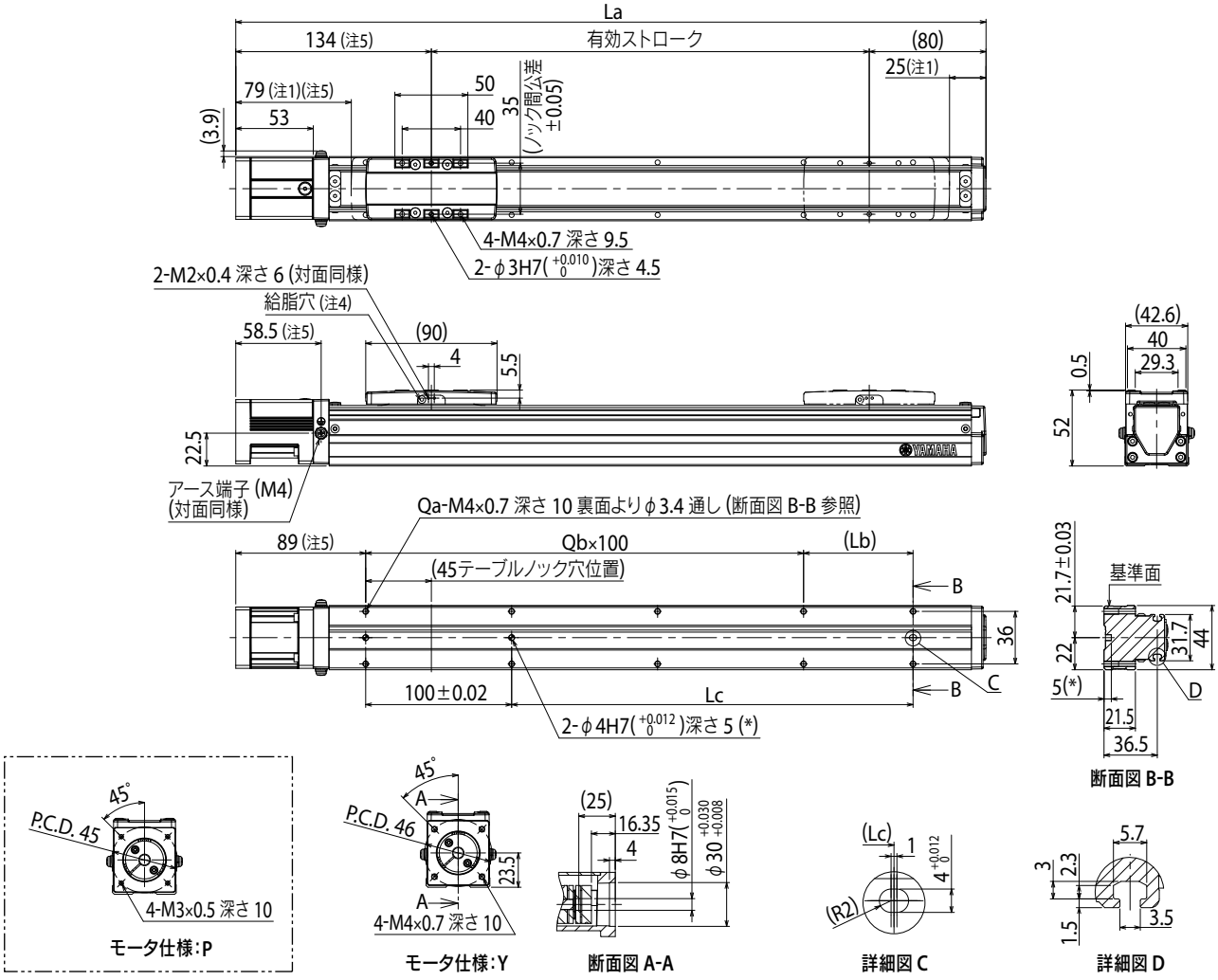
● モータ取付：折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

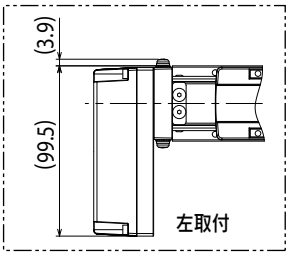
LBAS04　ストレートタイプ (S)

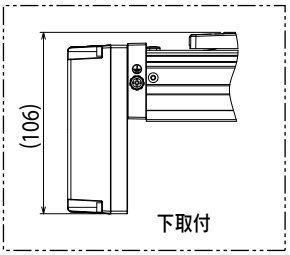


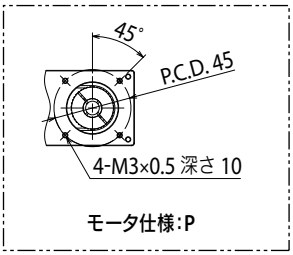
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル (推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号: KFU-M3861-00
注5. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の≪−3 mm≫となります。

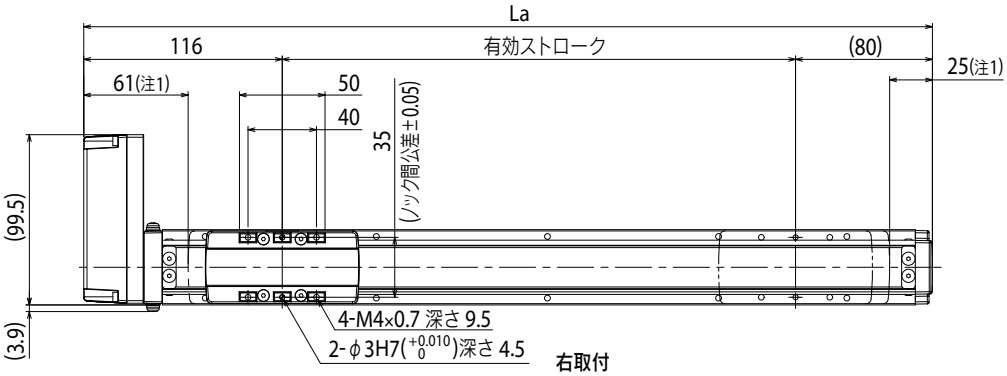
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量 (kg)		0.9	1.1	1.3	1.5	1.6	1.8	2	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	−										90%	75%	60%	50%	45%	40%

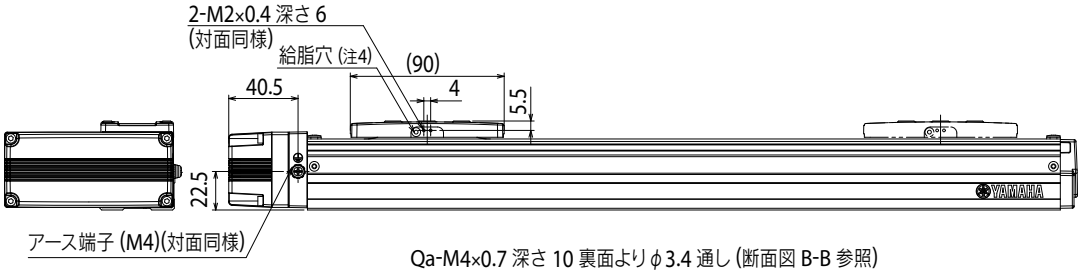
LBAS04　折曲げタイプ (A)

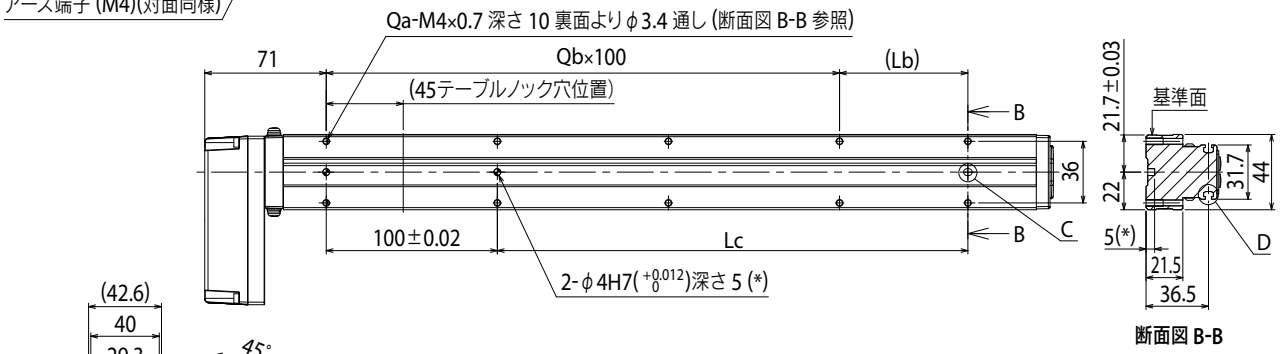


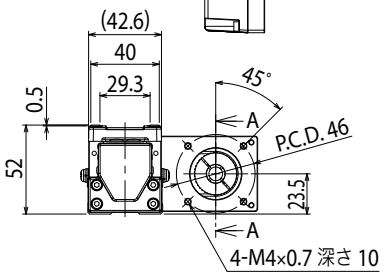


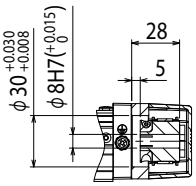


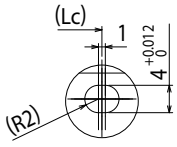


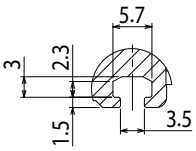










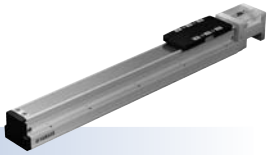


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
　　部品番号:KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.1	1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

LBAS05

Basicモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●スライダタイプ



■注文型式

LBAS05 - [　] [　] [　] - [　]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～800 (50 mmピッチ)

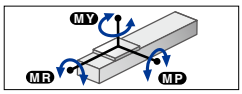
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

■基本仕様

適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ12 (C7級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	12 kg	24 kg	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3 (相当)		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 54 mm × H 60 mm		
全長	ストレート	ST + 220.5 mm		
	折曲げ	ST + 200 mm		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが550mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.223 をご参照ください。

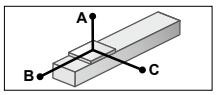
■静的許容モーメント

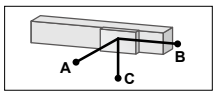


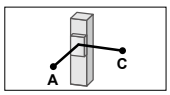
(単位：N・m)

MY	MP	MR
59	63	103

■許容オーバーハング量※







LBAS05-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	549	324	272
8kg	155	73	65
12kg	117	46	42

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	272	324	549
8kg	65	73	155
12kg	42	46	117

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

LBAS05-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	769	178	213
15kg	314	53	64
24kg	216	29	36

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	213	178	769
15kg	64	53	314
24kg	36	29	216

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

LBAS05-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	921	97	131
25kg	459	33	45
40kg	436	17	23

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	131	97	921
25kg	45	33	459
40kg	23	17	436

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

■適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
	デルタ電子(株)	ECMA-C10401
	ファナック(株)	βiS0.3/5000

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付：ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

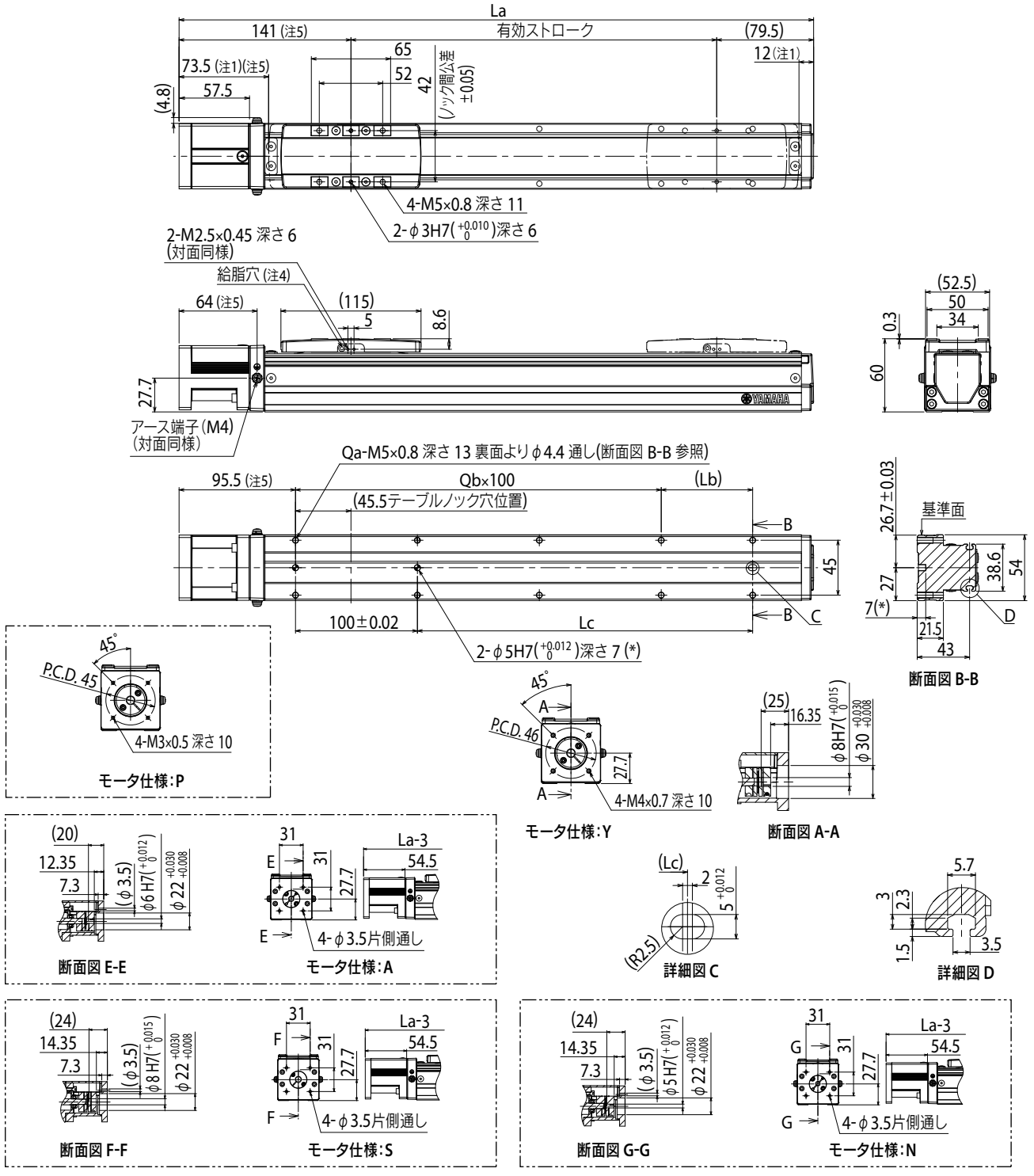
● モータ取付：折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

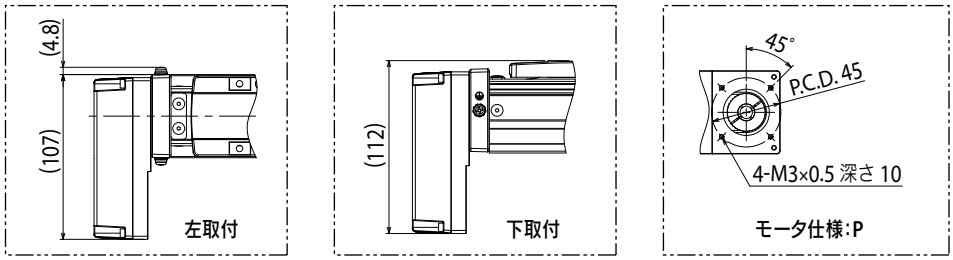
LBAS05　ストレートタイプ (S)

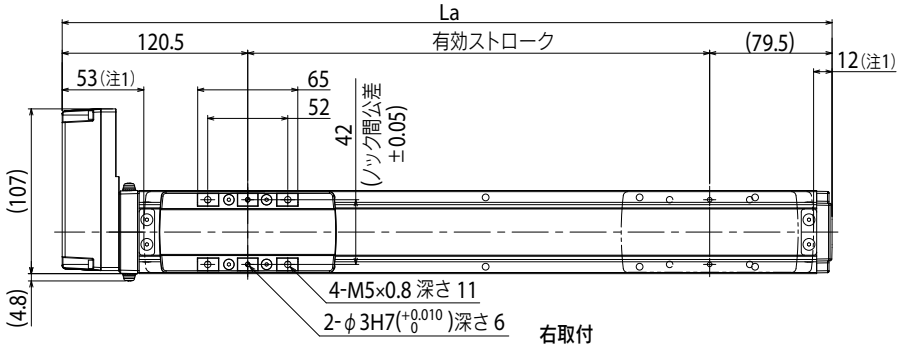


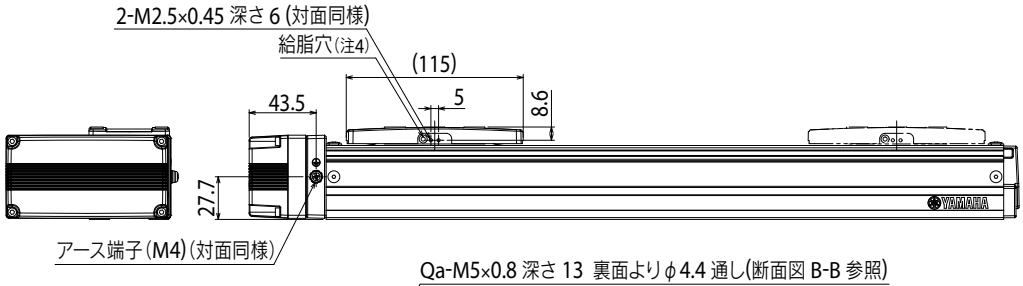
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号:KFU-M3861-00
注5. モータ仕様:A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。

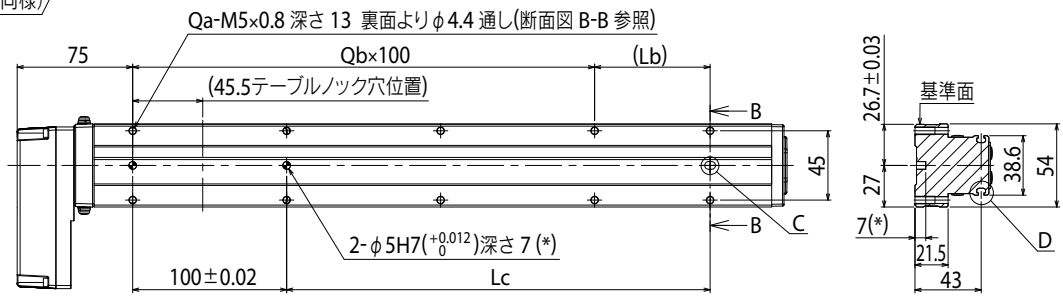
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.6	1.8	1.9	2.1	2.4	2.5	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	4.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

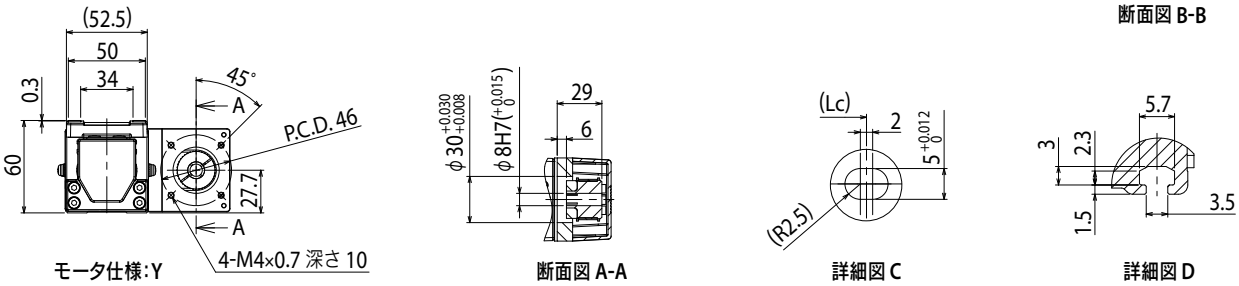
LBAS05　折曲げタイプ（A）









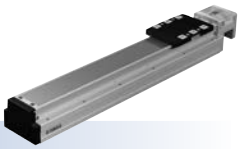


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		1.7	1.8	2	2.2	2.4	2.6	2.6	2.8	2.9	3	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	4.1
最高速度(mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

LBAS08

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LBAS08 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～1100 (50 mmピッチ)

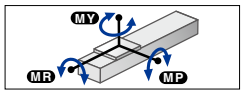
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

■ 基本仕様

適合モータ		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)		
ストローク		50 mm～1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		174 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 82 mm × H 78 mm		
全長	ストレート	ST + 278 mm		
	折曲げ	ST + 264.5 mm		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.225 をご参照ください。

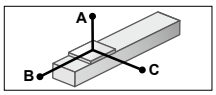
■ 静的許容モーメント

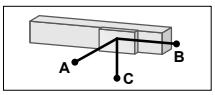


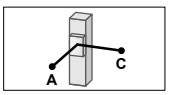
(単位：N・m)

MY	MP	MR
221	309	343

■ 許容オーバーハング量※







LBAS08-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	634	634
6kg	321	321
8kg	240	240

LBAS08-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	551	551
10kg	270	270
20kg	129	129

LBAS08-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	ワット数	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
		□ 56 (NEMA)

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付：ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

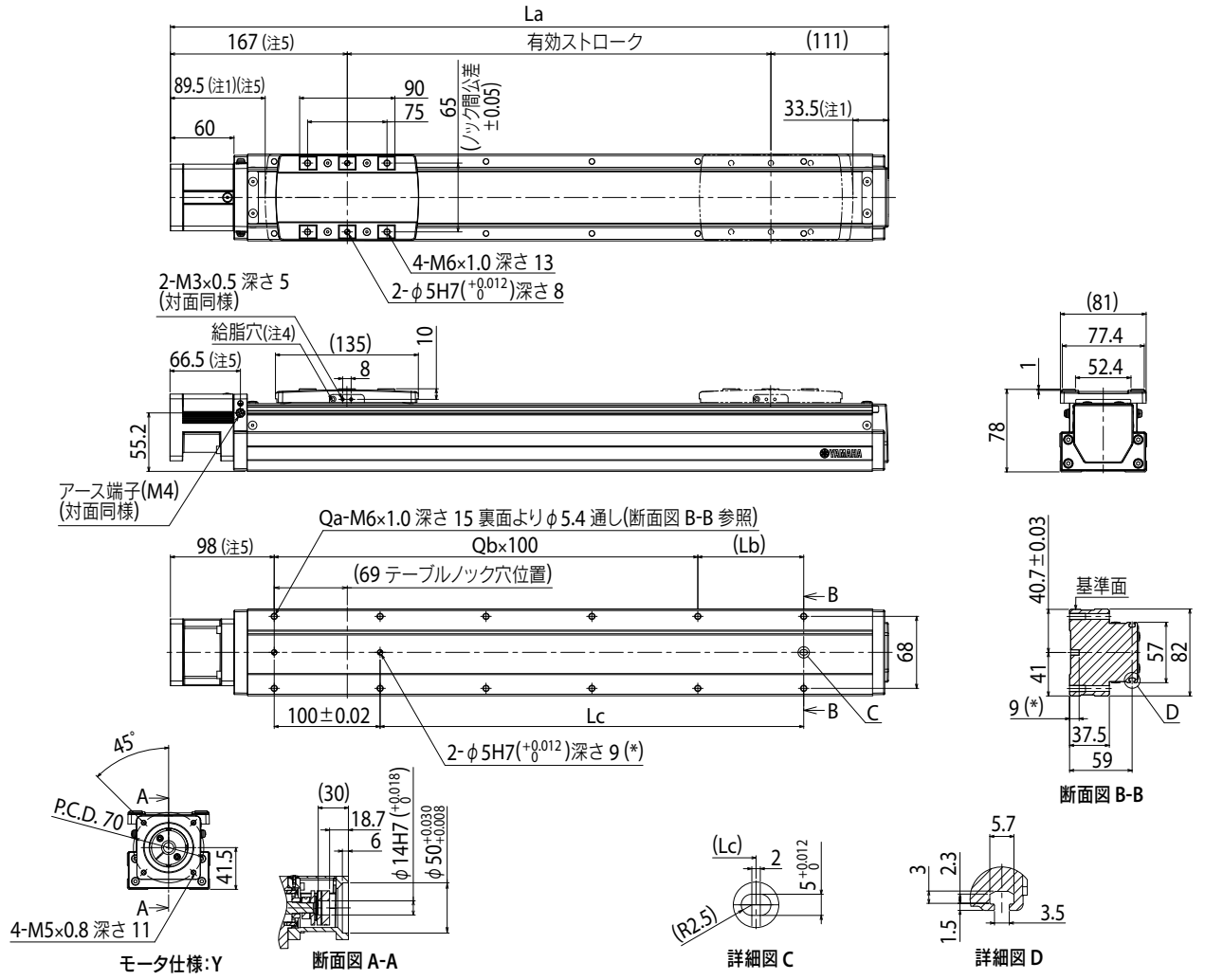
● モータ取付：折曲げ (A)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	600	-
100	-	650	-
150	-	700	-
200	-	750	-
250	-	800	-
300	-	850	-
350	-	900	-
400	-	950	-
450	-	1000	-
500	-	1050	-
550	-	1100	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

LBAS08　ストレートタイプ (S)

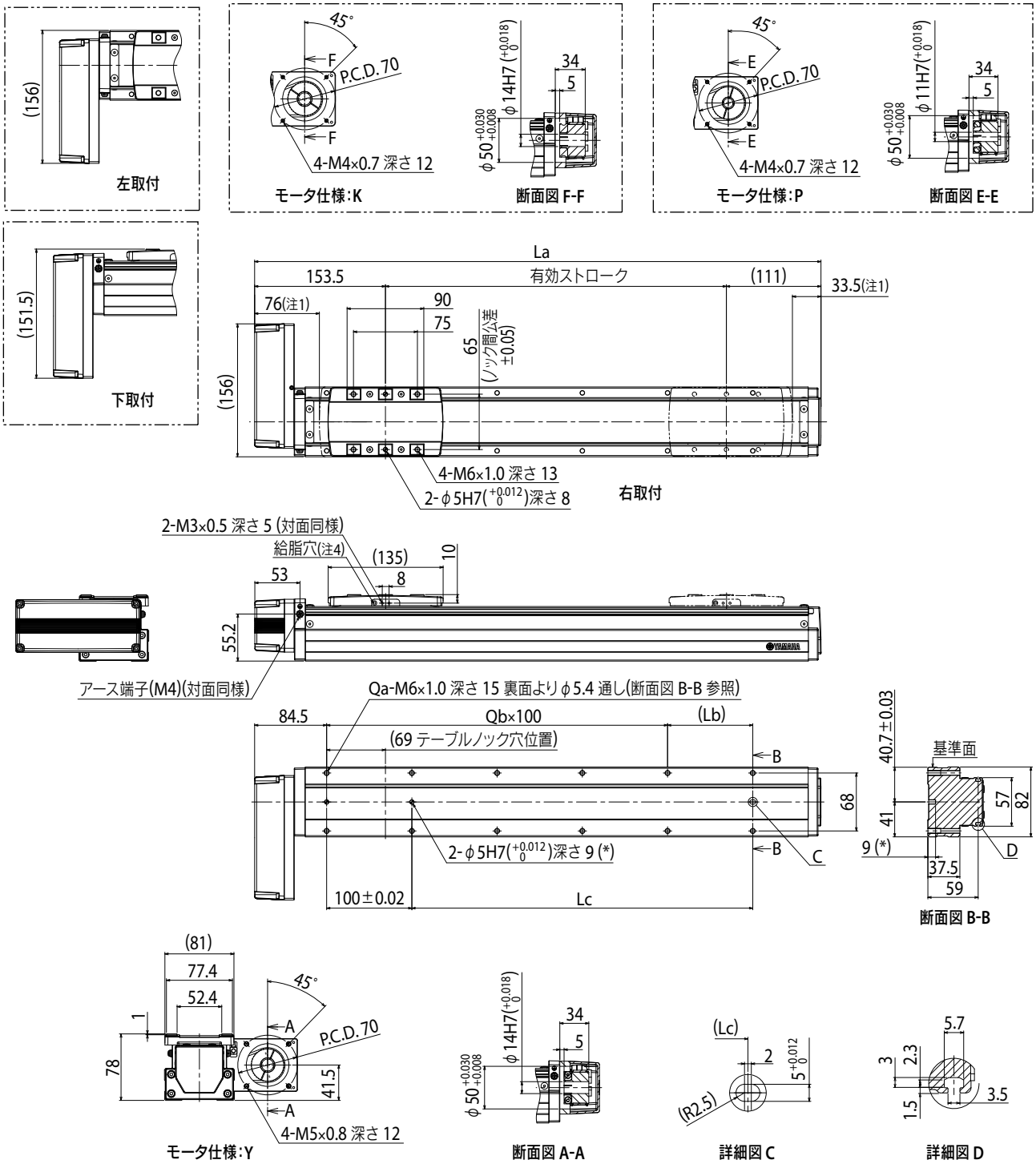


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号: KFU-M3861-00
注5. モータ仕様: A/Nの場合、表記寸法の≪−3 mm≫となります。
注6. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50注6	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)		3.7	4.1	4.5	4.8	5.2	5.5	5.8	6.2	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	−													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

LBAS08

LBAS08　折曲げタイプ（A）

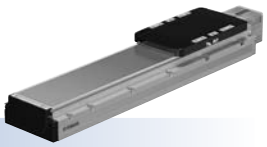


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00
注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注5]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)		4.1	4.5	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.6	7.9	8.3	8.6	8.9	9.2	9.6	9.8	10.2	10.5	10.9	11.3
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

LBAS12

Basicモデル　モータレス単軸アクチュエータ
スライダタイプ　薄　型



注文型式

LBAS12 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	32：32 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) K：K仕様(下記参照)	50～1250 (50 mmピッチ)

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

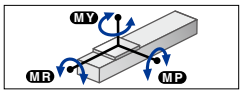
LBAS12 (200W)

基本仕様

適合モータ		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)			
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		105 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 120 mm × H 76 mm			
全長	ストレート	ST + 294 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.227 をご参照ください。

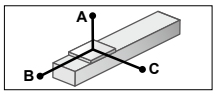
静的許容モーメント

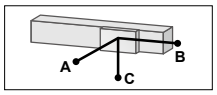


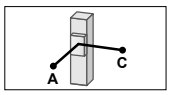
(単位：N・m)

MY	MP	MR
573	606	606

許容オーバーハング量※







LBAS12-32 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

LBAS12-20 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	442	206	182

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	206	442

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

LBAS12-10 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	788	207	223
80kg	1325	157	200

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	788
80kg	200	157	1325

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1934	1934
10kg	978	978
20kg	503	503

LBAS12-5 (200W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	2478	430	513
50kg	1820	258	320
80kg	1522	160	208
100kg	1443	127	168

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2478
50kg	320	258	1820
80kg	208	160	1522
100kg	168	127	1443

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	456	456

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

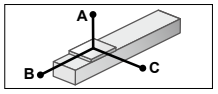
LBAS12 (400W)

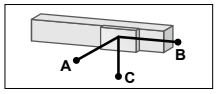
基本仕様

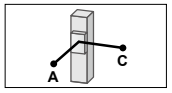
適合モータ		400 W			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※1 (相当)	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力※1 (相当)		218 N	339 N	678 N	1360 N

※1. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※ 加速度 / 減速度・慣性モーメントは P.229 をご参照ください。
※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はLBAS12 (200W) と共通となります。

許容オーバーハング量※







LBAS12-32 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1134	834	627
20kg	843	422	362
35kg	926	286	294

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	627	834	1134
20kg	362	422	843
35kg	294	286	926

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	762

LBAS12-20 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	522

LBAS12-10 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	667	171	185
95kg	1350	132	173

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	667
95kg	173	132	1350

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1934	1934
15kg	660	660
25kg	409	409

LBAS12-5 (400W)

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	2478	430	513
60kg	1668	215	270
90kg	1475	142	186
115kg	1384	109	146

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	513	430	2478
60kg	270	215	1668
90kg	186	142	1475
115kg	146	109	1384

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

LBAS12

■適合モータ (200W)

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	ワット数	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

■適合モータ (400W)

● 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□ 60
	ワット数	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-04
		SGM7J-04
	(株)キーエンス	SV-□040
		SV2-□040
	三菱電機(株)	HF-KP43
		HG-KR43
		HK-KT43
	山洋電気(株)	R2□A06040
	多摩川精機(株)	TSM3204
	デルタ電子(株)	ECMA-C10604
	Siemens	1FL6034-2AF
	Schneider	BCH2LD043
K	オムロン(株)	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	パナソニック(株)	MSMD04
		MSMF04
		MHMF04
	Kingservo	KSMA04LI
		KSMA04LG

● モータ取付: ストレート (S)

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-

ストローク	標準価格
700/750	-
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付: 折曲げ (A)

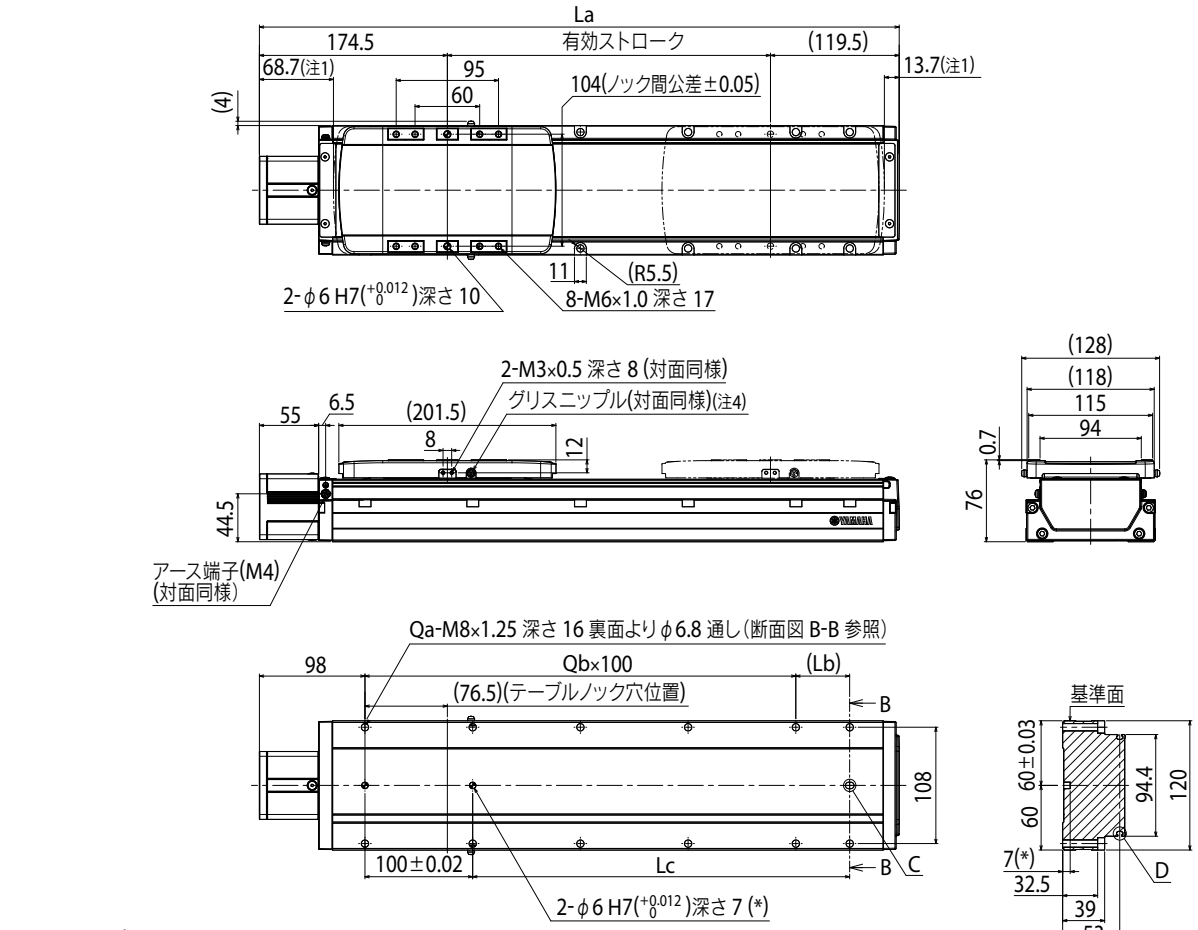
ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-

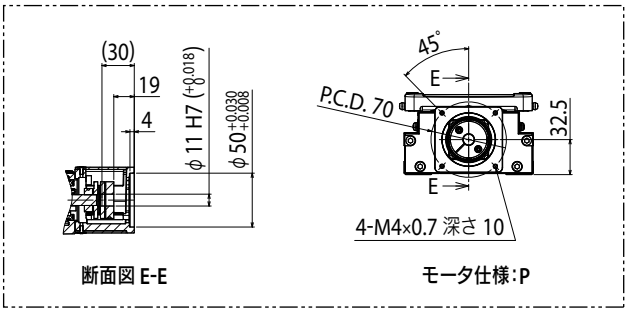
ストローク	標準価格
700/750	-
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-

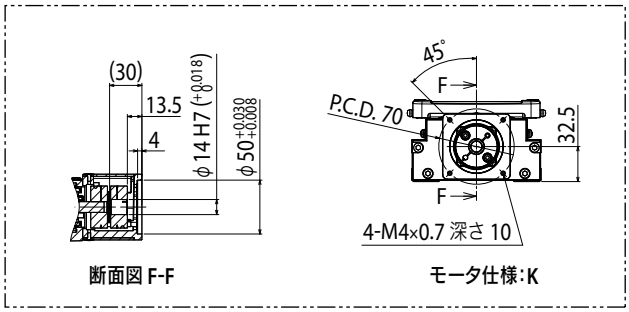
※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

LBAS12　ストレートタイプ (S)

※ LBAS12 (200W) とLBAS12 (400W) の外観図は同一です。







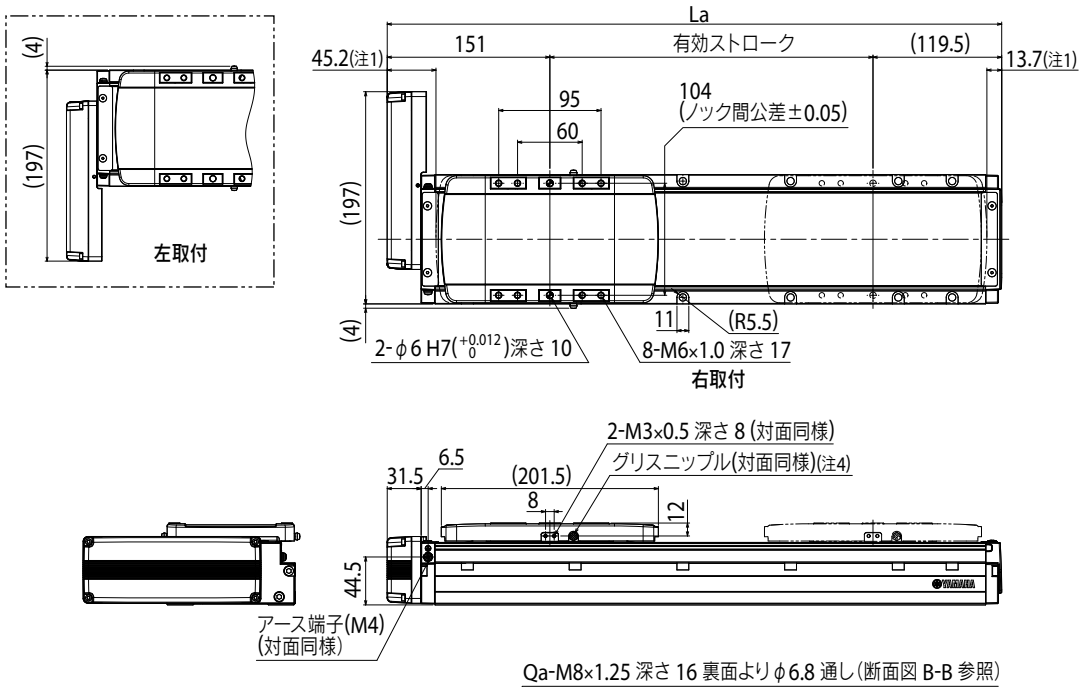
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

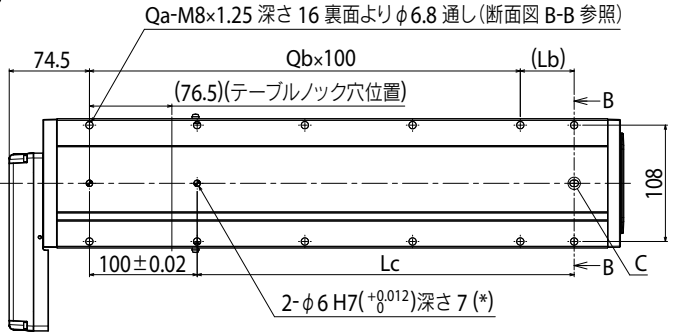
有効ストローク		50[注5]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa		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
Qb		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
本体質量(kg)		4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.6	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12.1	12.5	12.9	13.4	13.8	14.3	14.7
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

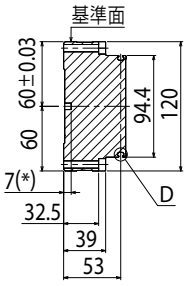
LBAS12

LBAS12　折曲げタイプ（A）

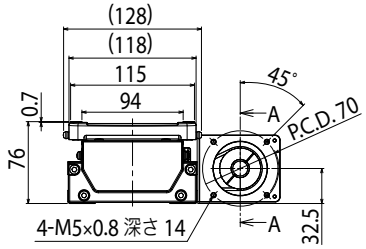
※ LBAS12（200W）とLBAS12（400W）の外観図は同一です。



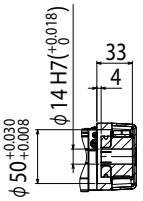




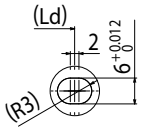
断面図 B-B



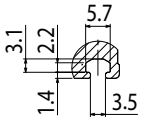
モータ仕様:Y



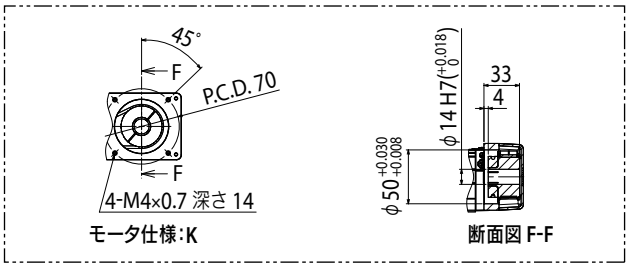
断面図 A-A



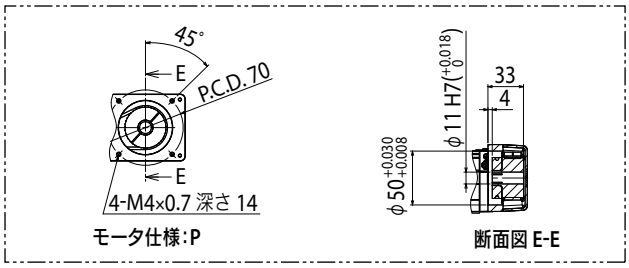
詳細図 C



詳細図 D



モータ仕様:K　　断面図 F-F



モータ仕様:P　　断面図 E-E

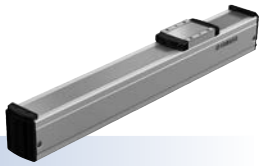
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.259参照）
注5. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50注5	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa		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
Qb		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
本体質量(kg)		4.5	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.2	8.6	9.1	9.5	9.9	10.4	10.8	11.2	11.7	12.1	12.6	13	13.4	13.9	14.3	14.8
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

MEMO

LGXS05

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS05 - □ - □ - □

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～800 （50 mmピッチ）

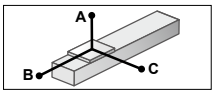
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

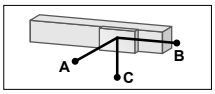
■ 基本仕様

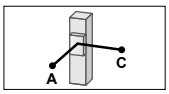
適合モータ		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3（相当）	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力※3（相当）		41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長		ST + 131.5 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.231をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LGXS05-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

LGXS05-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

LGXS05-5

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時 （単位：mm）

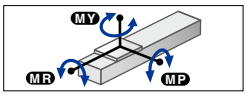
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
24	27	23

■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□40
	ワット数	50 W

メーカー名	型式
（株）安川電機	SGMJV-A5
	SGM7J-A5
（株）キーエンス	SV-□005
	SV2-□005
三菱電機（株）	HF-KP053※
	HG-KR053※
	HK-KT053※
オムロン（株）	R88M-K05030
	R88M-1M05030※
パナソニック（株）	MHMF5A

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

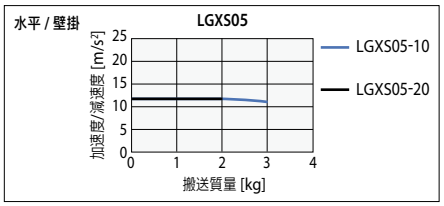
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

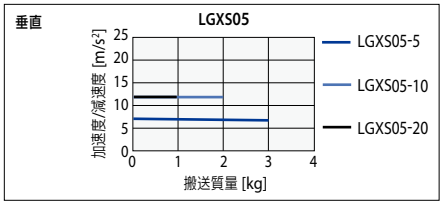
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	2 kg	3 kg	–
最高加速度	水平	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	7.17 m/s²（0.7 G）

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■ 許容オーバーハング量※

LGXS05-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	223	223

LGXS05-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

LGXS05-5

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度（mm/sec）	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

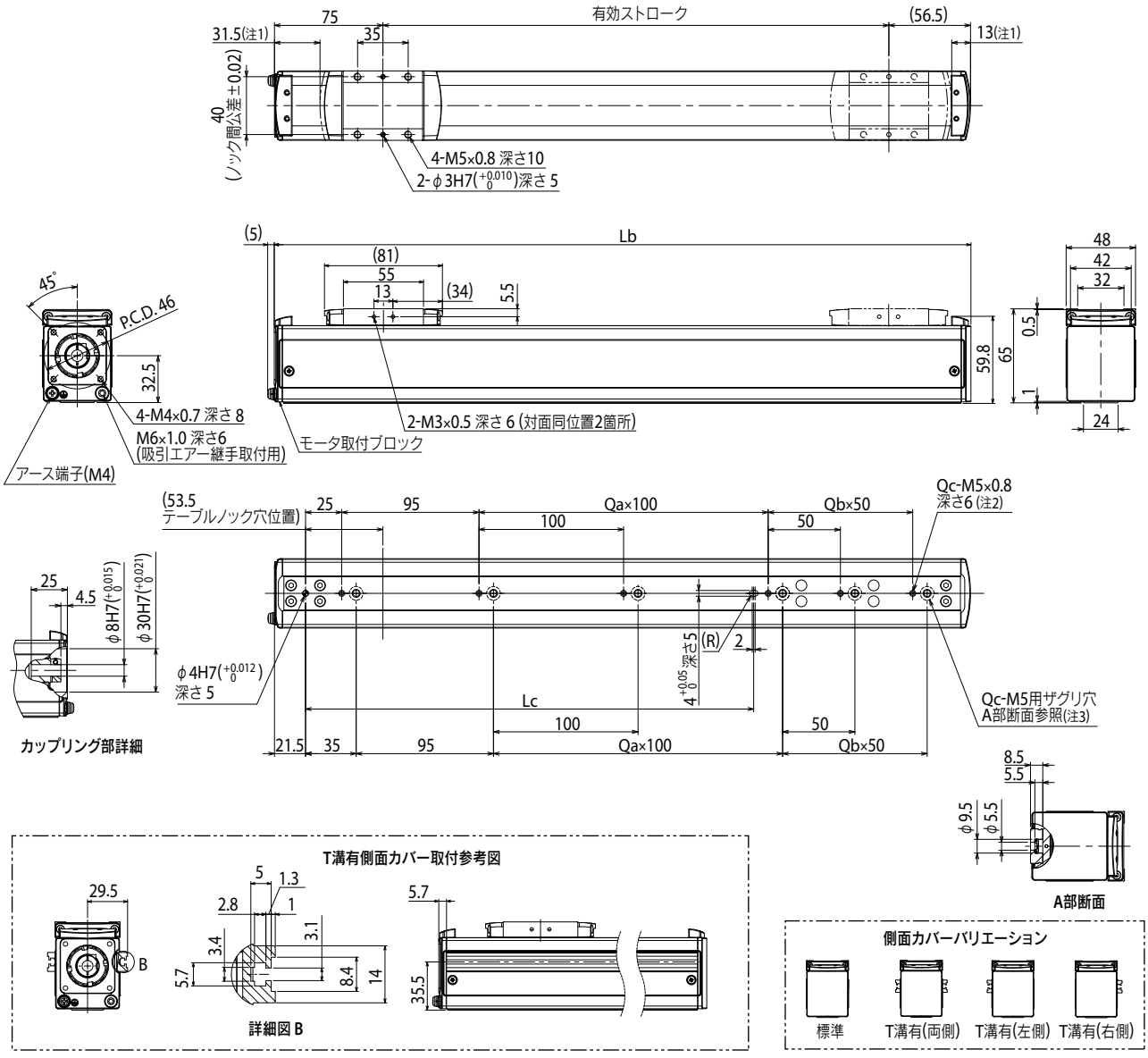
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.232をご参照ください。

YAMAHA
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-

ストローク	標準価格
500/550	-
600/650	-
700/750	-
800	-

LGXS05

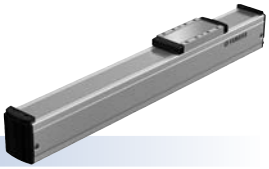


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15 mm以下としてください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)		1.2	1.4	1.5	1.7	1.9	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

LGXS05L

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS05L-□-□-□

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～800 （50 mmピッチ）

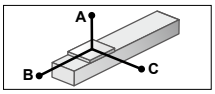
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

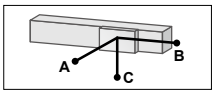
■ 基本仕様

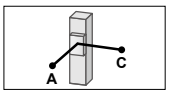
適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2（相当）		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3（相当）	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力※3（相当）		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長		ST + 161.5 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.233 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LGXS05L-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

LGXS05L-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

LGXS05L-5

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時 （単位：mm）

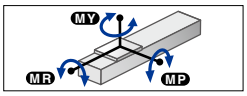
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
72	72	64

■ 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□40
	ワット数	100 W

メーカー名	型式
（株）安川電機	SGMJV-01
	SGM7J-01
（株）キーエンス	SV-□010
	SV2-□010
三菱電機（株）	HF-KP13※
	HG-KR13※
	HK-KT13※
オムロン（株）	R88M-K10030
	R88M-1M10030※
パナソニック（株）	MHMF01

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

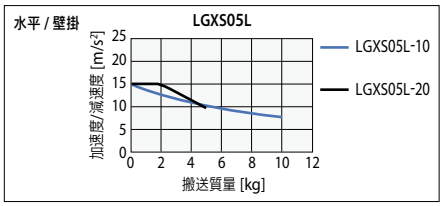
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

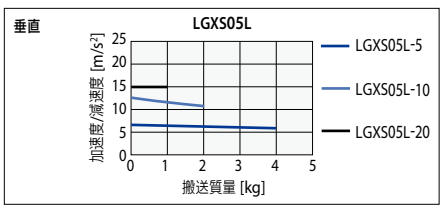
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	–
最高加速度		14.72 m/s²（1.5 G）	14.72 m/s²（1.5 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg
最高加速度		14.72 m/s²（1.5 G）	12.68 m/s²（1.3 G）	6.65 m/s²（0.7 G）

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■ 許容オーバーハング量※

LGXS05L-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	728	728

LGXS05L-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	331	396	1144
6kg	131	155	580
10kg	49	58	315

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

LGXS05L-5

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度（mm/sec）	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

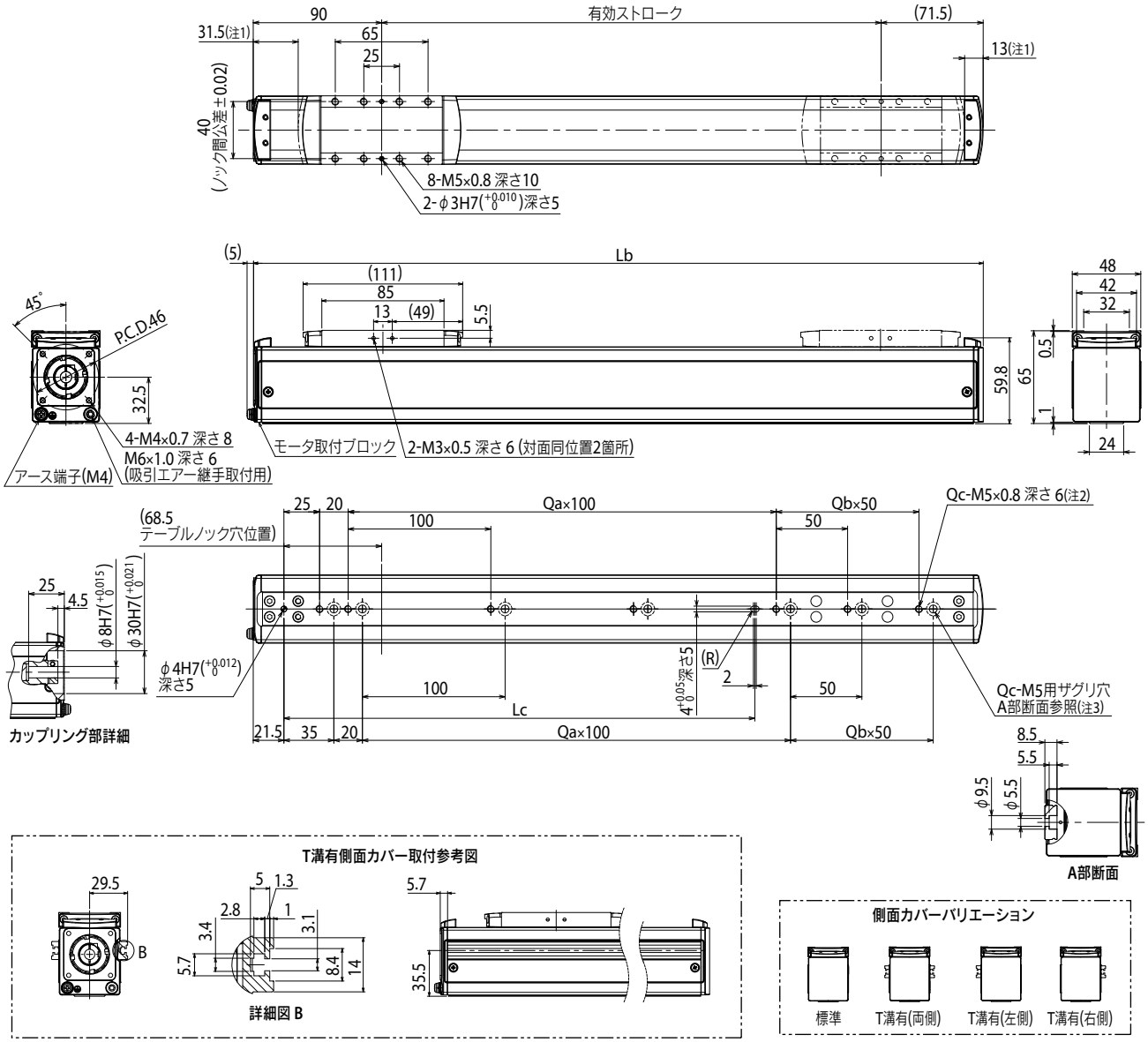
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.234をご参照ください。

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-

ストローク	標準価格
500/550	-
600/650	-
700/750	-
800	-

LGXS05L

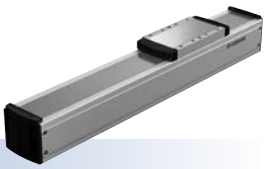


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15 mm以下としてください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)		1.4	1.5	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

LGXS07

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS07 - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	側面カバー	ストローク
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～1100 （50 mmピッチ）

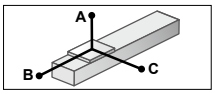
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

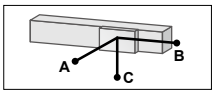
■ 基本仕様

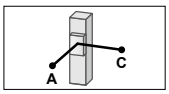
適合モータ	100 W			
繰り返し位置決め精度※1	±0.005 mm			
減速機構	研削ボールねじ φ15（C5級）			
ストローク	50 mm～1100 mm（50 mmピッチ）			
最高速度※2（相当）	1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード	30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3（相当） 水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
最大可搬質量※3（相当） 垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力※3（相当）	56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形	W 70 mm × H 76.5 mm			
全長	ST + 202 mm			
クリーン度※4	ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当			
吸引量エアー※5	30 Nℓ/min～115 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度	0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.235 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LGXS07-30

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

LGXS07-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

LGXS07-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

LGXS07-5

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面取付使用時 （単位：mm）

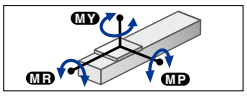
	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
138	121	121

■ 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□40
	ワット数	100 W

メーカー名	型式
（株）安川電機	SGMJV-01
	SGM7J-01
（株）キーエンス	SV-□010
	SV2-□010
三菱電機（株）	HF-KP13※
	HG-KR13※
	HK-KT13※
オムロン（株）	R88M-K10030
	R88M-1M10030※
パナソニック（株）	MHMF01

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-40	KES-M2295-00

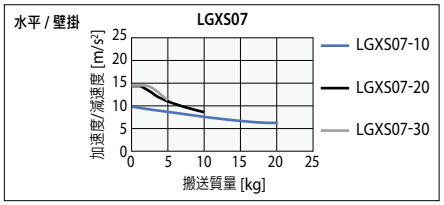
※ 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。

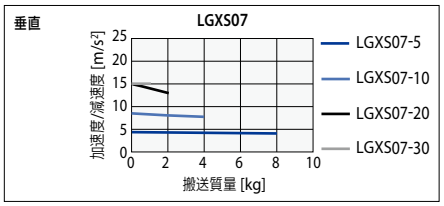
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～650 mm（50 mmピッチ）			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	20 kg	–
最高加速度	水平	14.72 m/s²（1.5 G）	14.72 m/s²（1.5 G）	9.64 m/s²（1 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直	14.72 m/s²（1.5 G）	14.72 m/s²（1.5 G）	8.44 m/s²（0.9 G）	4.32 m/s²（0.4 G）

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■ 許容オーバーハング量※

LGXS07-30

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	1165	1165

LGXS07-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

LGXS07-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

LGXS07-5

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度（mm/sec）	リード30	1800												
	リード20	1200												
	リード10	600												
	リード5	300												

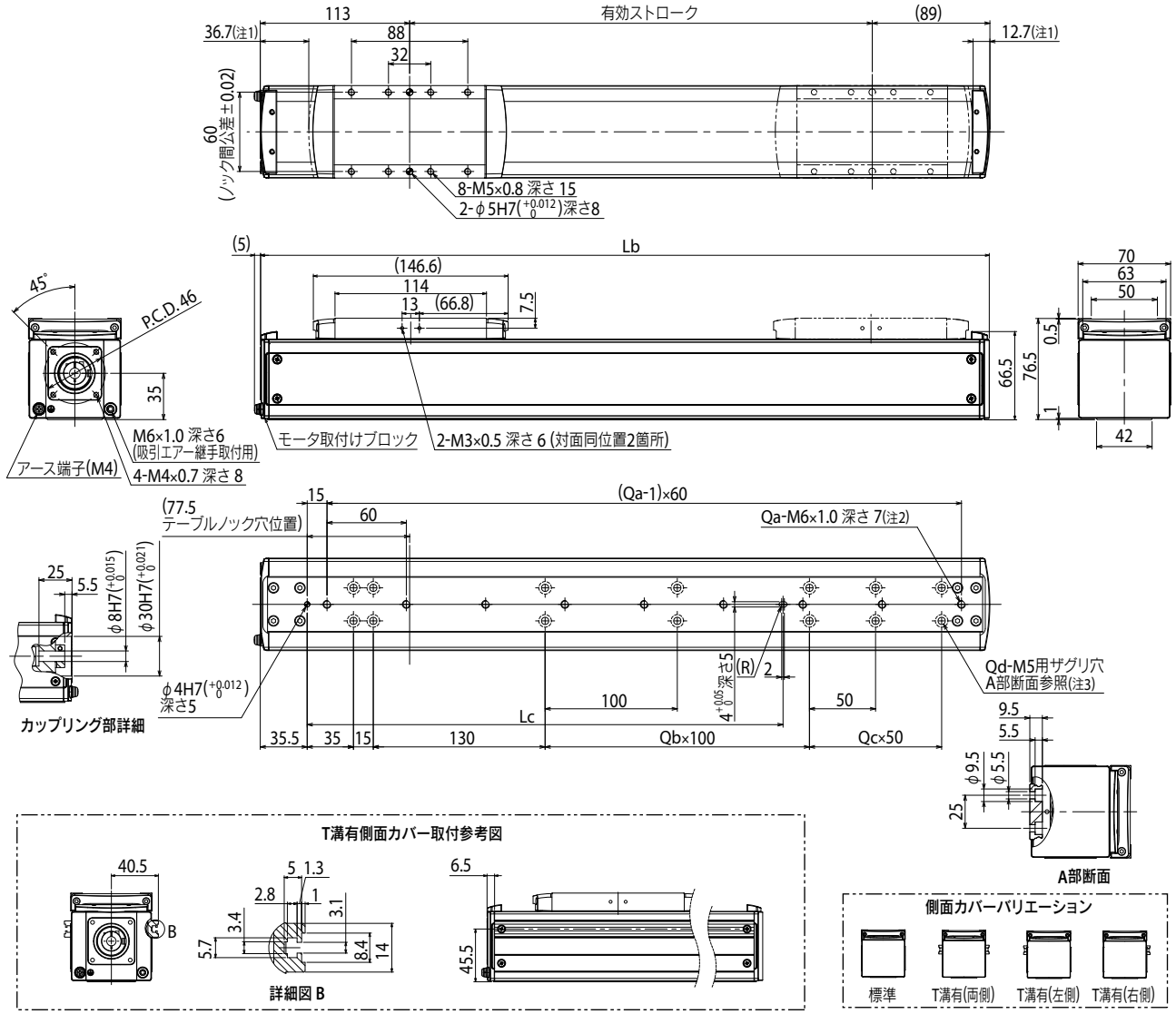
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～650（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.237をご参照ください。

YAMAHA
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
50	-
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-

ストローク	標準価格
600/650	-
700/750	-
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100	-

LGXS07

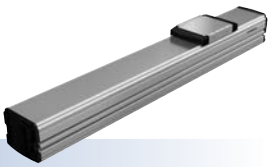


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注3. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
注4. T溝有り側面カバーはセンサ取付用です。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc		160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa		4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd		6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg)		3.2	3.4	3.7	4.0	4.3	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.1	8.3	8.6	8.9
最高速度(mm/sec)	リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

LGXS10

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



注文型式

LGXS10 - [ ] [ ] - [ ]

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 P：P仕様(下記参照)	100～1250 (50 mmピッチ)

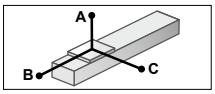
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

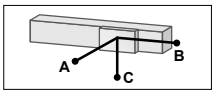
基本仕様

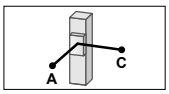
適合モータ		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2 (相当)		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力※3 (相当)		113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 100 mm × H 99.5 mm			
全長		ST + 175.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当			
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.238 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







LGXS10-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

LGXS10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

LGXS10-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

LGXS10-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位：mm)

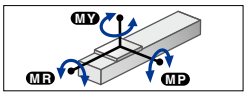
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
274	274	241

適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□60
	ワット数	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23※1
		HK-KT23※1
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

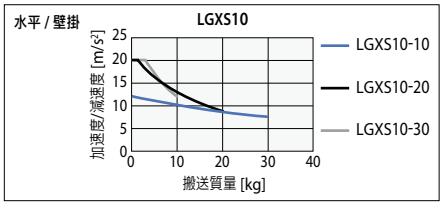
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

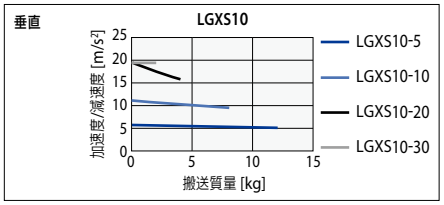
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	20 kg	30 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (0.6 G)

搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





許容オーバーハング量※

LGXS10-30

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

LGXS10-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

LGXS10-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

LGXS10-5

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

高加減速時の有効ストロークと最高速度

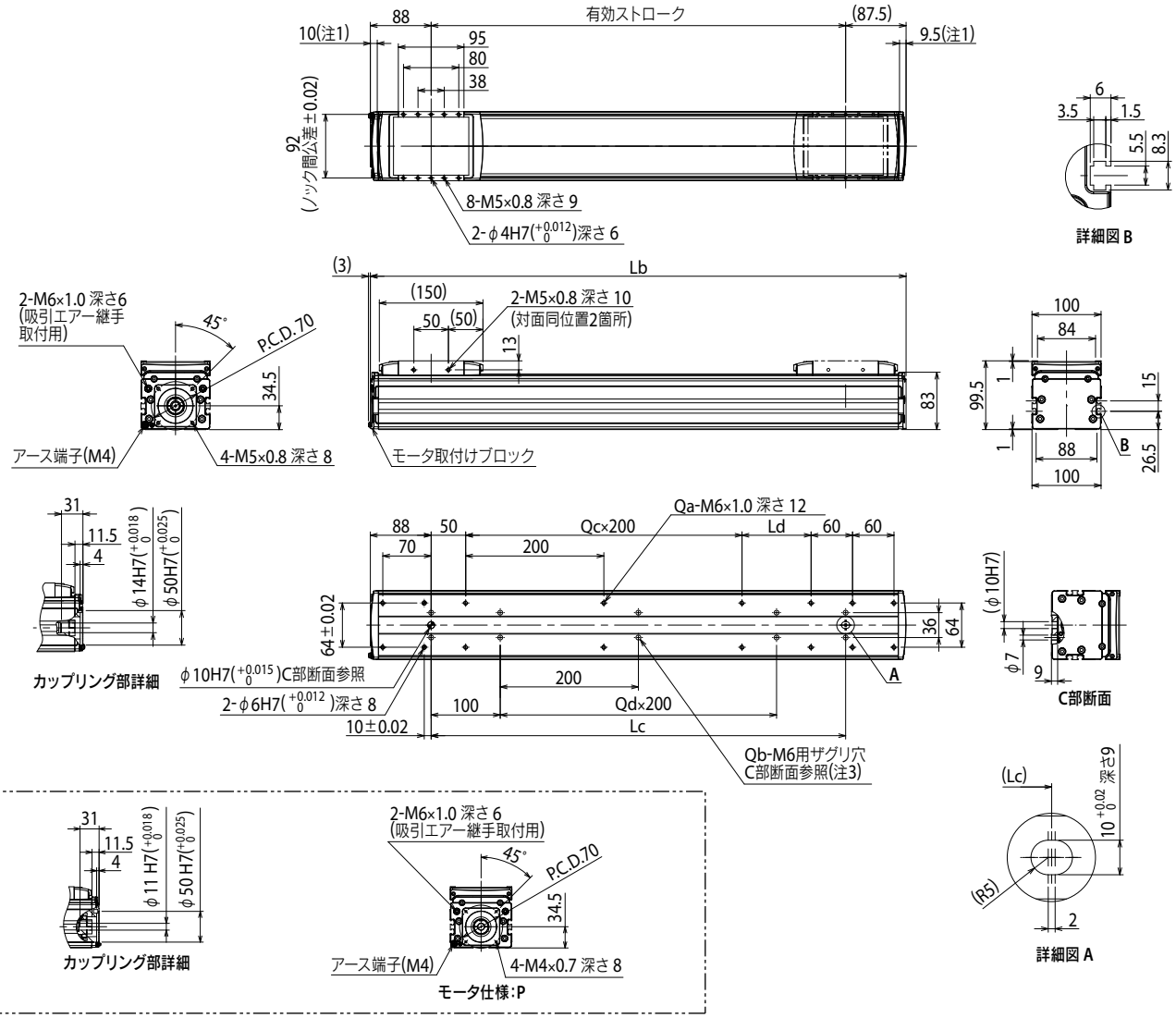
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.240をご参照ください。

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
100/150	-	700/750	-
200/250	-	800/850	-
300/350	-	900/950	-
400/450	-	1000/1050	-
500/550	-	1100/1150	-
600/650	-	1200/1250	-

LGXS10

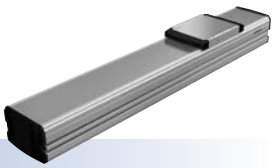


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 ㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 ㎜以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)		4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

LGXS12

Advancedモデル　●モータレス単軸アクチュエータ　●スライダタイプ



■注文型式

LGXS12-□-□-□

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	30：30 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	無記入：標準 P：P仕様（下記参照）	100～1250 （50 mmピッチ）

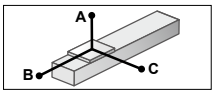
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

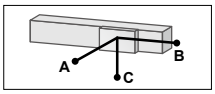
■基本仕様

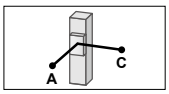
適合モータ		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15（C5級）			
ストローク		100 mm～1250 mm（50 mmピッチ）			
最高速度※2（相当）		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3（相当）	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力※3（相当）		225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形		W 125 mm × H 101 mm			
全長		ST + 211.5 mm			
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当			
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.242 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







LGXS12-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

LGXS12-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

LGXS12-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

LGXS12-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面取付使用時（単位：mm）

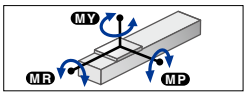
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
334	334	294

■適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□60
	ワット数	400 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	（株）安川電機	SGMJV-04
		SGM7J-04
	（株）キーエンス	SV-□040
		SV2-□040
	三菱電機（株）	HF-KP43
		HG-KR43※1
		HK-KT43※1
P	オムロン（株）	R88M-K40030
		R88M-1M40030
	パナソニック（株）	MSMD04
		MSMF04
		MHMF04

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-60※2	KEV-M2295-00

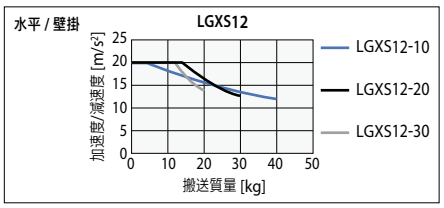
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

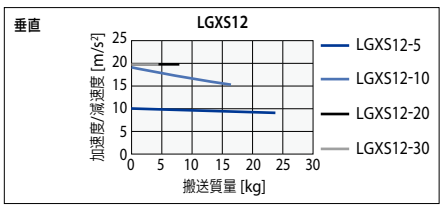
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm（50 mmピッチ）			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	20 kg	30 kg	40 kg	–
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	–
最大可搬質量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度		19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	19.62 m/s²（2 G）	9.85 m/s²（1 G）

■搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■許容オーバーハング量※

LGXS12-30

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

LGXS12-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

LGXS12-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

LGXS12-5

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度（mm/sec）	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

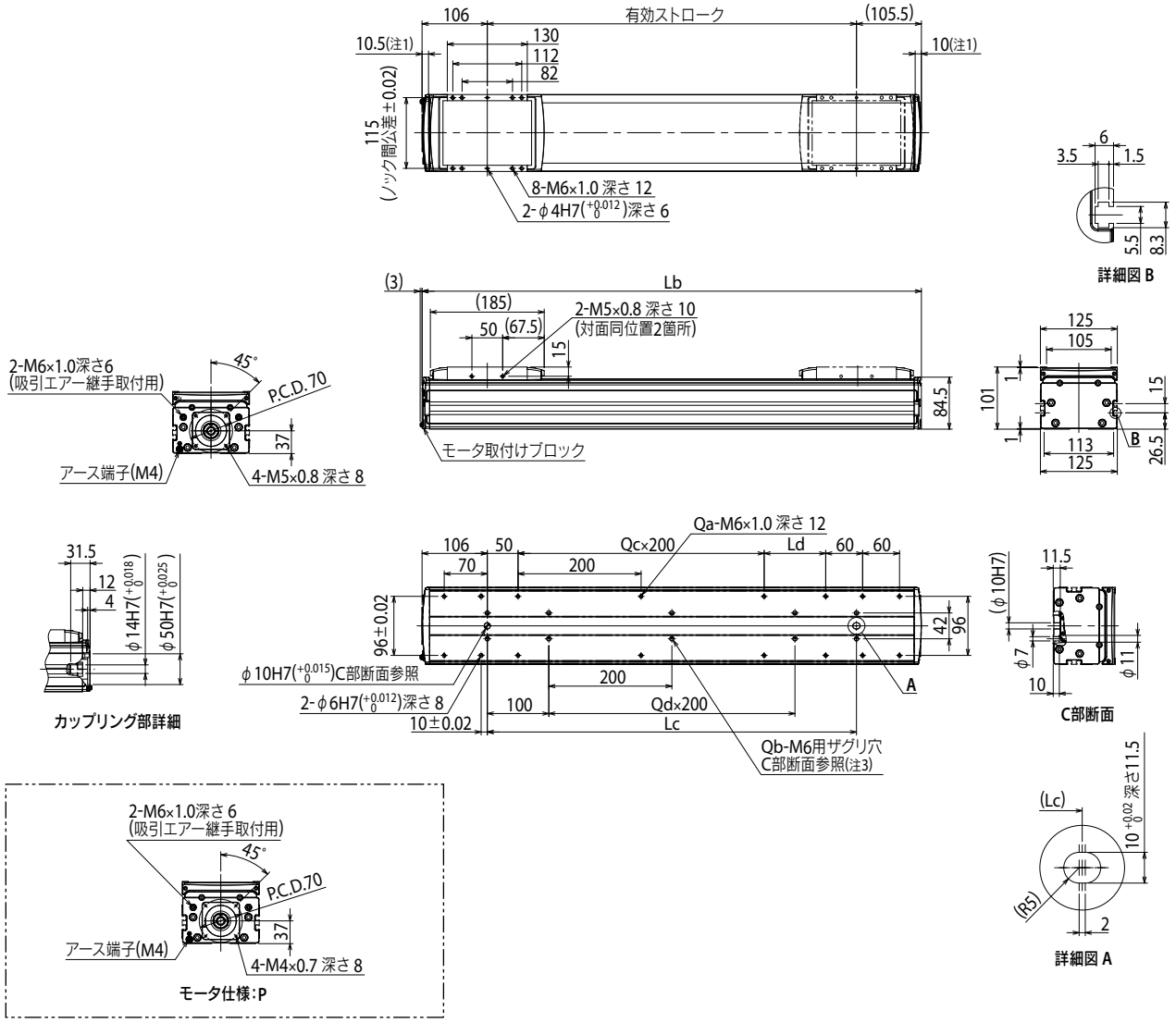
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.244をご参照ください。

YAMAHA
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-

ストローク	標準価格
700/750	-
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-

LGXS12

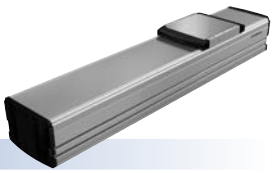


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20 ㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10 ㎜以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(kg)		6.5	7.1	7.8	8.5	9.1	9.8	10.5	11.2	11.8	12.5	13.2	13.9	14.5	15.2	15.9	16.5	17.2	17.9	18.6	19.2	19.9	20.6	21.3	21.9
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

LGXS16

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS16-□-□-□

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40：40 mm 20：20 mm 10：10 mm	無記入：標準 P：P仕様(下記参照)	100～1450 (50 mmピッチ)

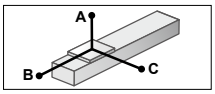
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。

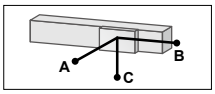
■ 基本仕様

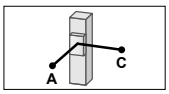
適合モータ		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 (相当)		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量※3 (相当)	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力※3 (相当)		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 160 mm × H 130 mm		
全長		ST + 242.5 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.246 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LGXS16-40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

LGXS16-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

LGXS16-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時 (単位：mm)

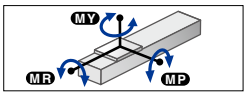
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
706	706	620

■ 適合サーボモータ

仕様	フランジサイズ	□80
	ワット数	750 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	(株)安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	(株)キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
	三菱電機(株)	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	オムロン(株)	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	パナソニック(株)	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

折曲げユニット製品型式	シムプレート部品番号
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00

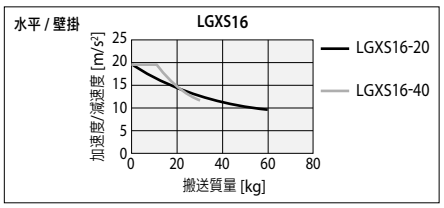
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

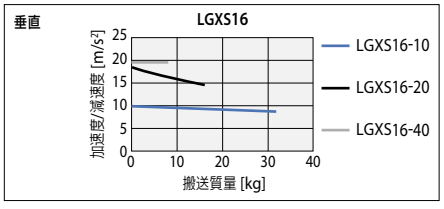
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		100 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.84 m/s² (2 G)	–
最大可搬質量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	18.43 m/s² (1.9 G)	11.17 m/s² (1.1 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

LGXS16-40

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

LGXS16-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

LGXS16-10

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400														
	リード20	1200														
	リード10	600														

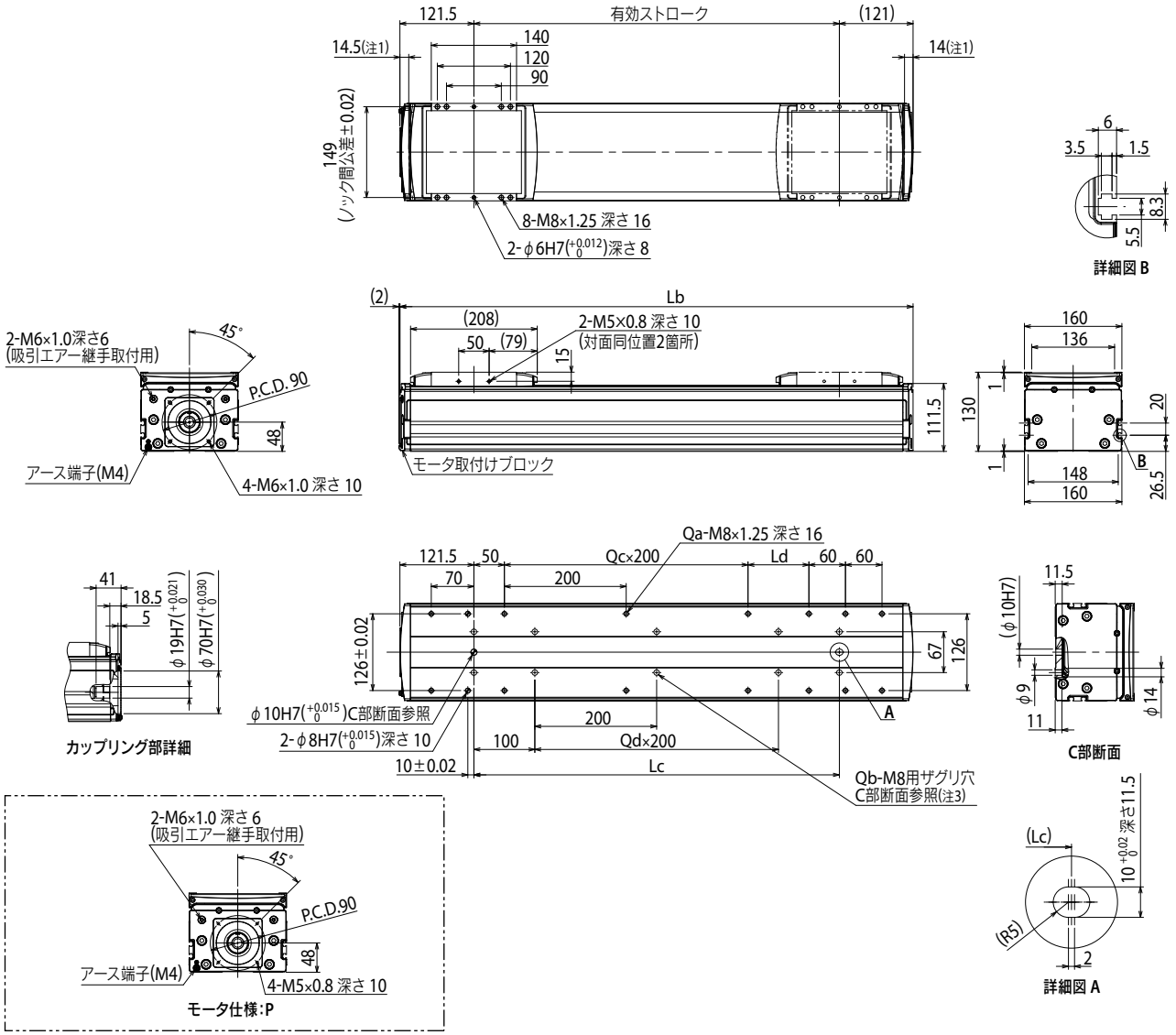
※ 高加減速仕様でお使いの場合、折曲げユニットのご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～800 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.248をご参照ください。

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-
700/750	-

ストローク	標準価格
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-
1300/1350	-
1400/1450	-

LGXS16



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25 mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 mm以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)		11.7	12.7	13.7	14.7	15.7	16.6	17.6	18.6	19.6	20.6	21.5	22.5	23.5	24.5	25.5	26.5	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.3	34.3	35.3	36.3	37.3	38.2
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

LGXS20

Advancedモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● スライダタイプ



■ 注文型式

LGXS20 - □ □ - □

本体	リード指定	モータ仕様	ストローク
	40：40 mm 20：20 mm 10：10 mm	無記入：標準 P：P仕様（下記参照）	100～1450 （50 mmピッチ）

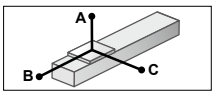
【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。

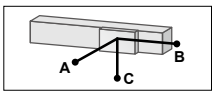
■ 基本仕様

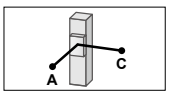
適合モータ		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20（C5級）		
ストローク		100 mm～1450 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2（相当）		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量※3（相当）	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力※3（相当）		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全長		ST + 288.5 mm		
クリーン度※4		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※5		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH（結露なきこと）		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 定格推力・最大可搬質量は取付けられたモータが定格のトルクを出力するものと想定した値です。
※4. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※5. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.249 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







LGXS20-40

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

LGXS20-20

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

LGXS20-10

水平使用時 （単位：mm）

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面取付使用時 （単位：mm）

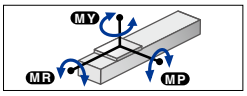
	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 （単位：mm）

	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
1423	1423	1251

■ 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 80
	ワット数	750 W

モータ仕様	メーカー名	型式
標準	（株）安川電機	SGMJV-08
		SGM7J-08
	（株）キーエンス	SV-□075
		SV2-□075
	三菱電機（株）	HF-KP73
		HG-KR73※1
		HK-KT7M3※1
P	オムロン（株）	R88M-K75030
		R88M-1M75030
	パナソニック（株）	MSMD08
		MSMF08
		MHMF08

折曲げユニット 製品型式	シムプレート 部品番号
GX-BEND-80※2	KEX-M2295-00

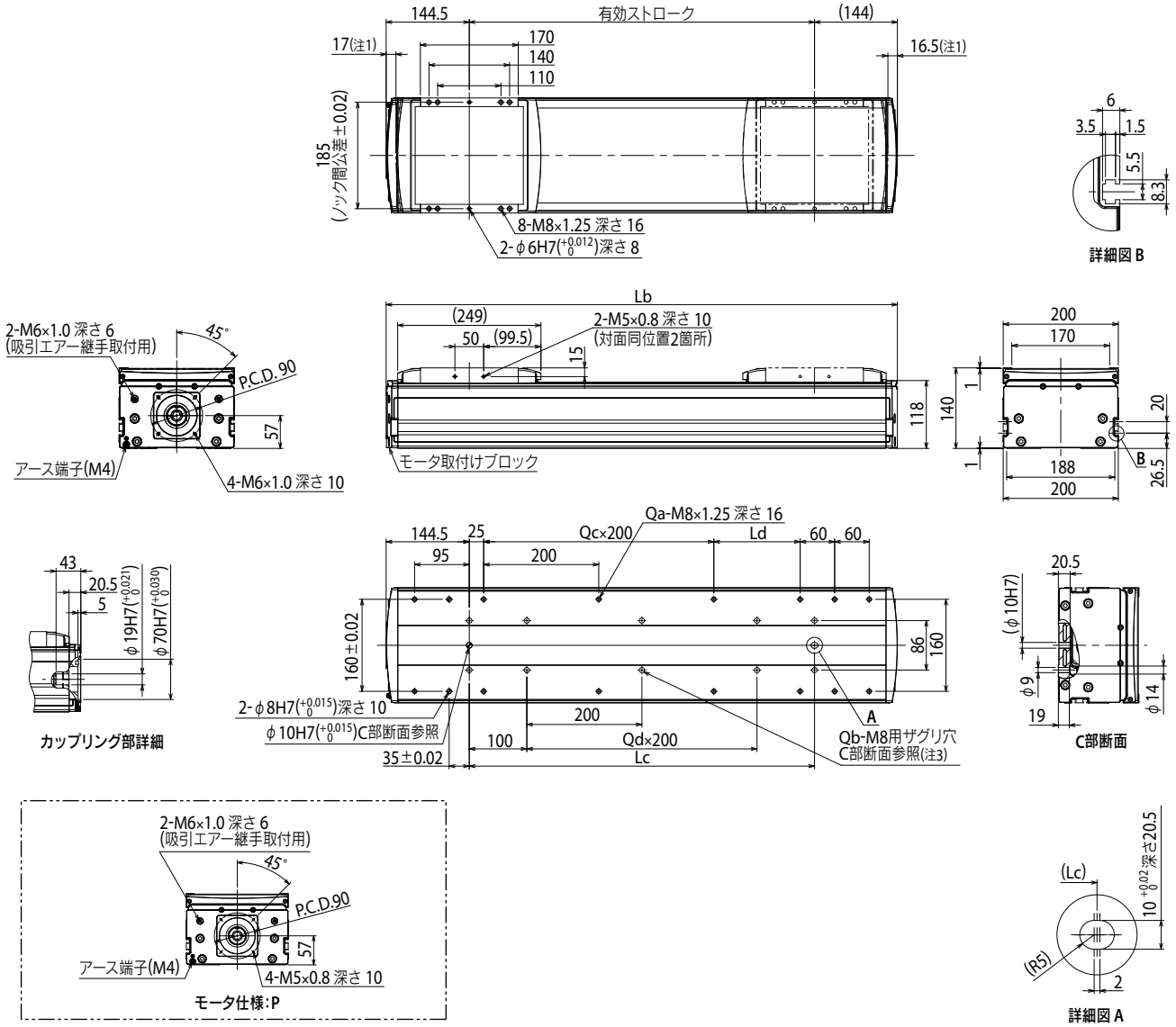
※1. 折曲げユニットとの組合せには、専用シムプレートが必要となります。
※2. 折曲げユニットは標準仕様のみ取り付け可能です。

▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

ストローク	標準価格
100/150	-
200/250	-
300/350	-
400/450	-
500/550	-
600/650	-
700/750	-

ストローク	標準価格
800/850	-
900/950	-
1000/1050	-
1100/1150	-
1200/1250	-
1300/1350	-
1400/1450	-

LGXS20

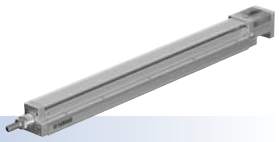


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25 mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15 mm以下≫を推奨します。
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(kg)		17.2	18.5	19.8	21.1	22.4	23.7	25.0	26.3	27.6	28.8	30.1	31.4	32.7	34.0	35.3	36.6	37.9	39.2	40.4	41.7	43.0	44.3	45.6	46.9	48.2	49.5	50.8	52.0
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

LBAR04

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● ロッドタイプ



注文型式

LBAR04 -				-	
本体	リード指定	形状	モータ仕様		ストローク
	12：12 mm 6：6 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)		50～500 (50 mmピッチ)

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2 ※3		720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最大可搬質量※3	水平	15 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大押付力※3		83 N	167 N
ロッド不回転精度		±0 °	
本体最大断面外形		W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 263 mm	
	折曲げ	ST + 245 mm	
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが300mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.251 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	50 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-A5
		SGM7J-A5
	(株)キーエンス	SV-□005
		SV2-□005
	三菱電機(株)	HF-KP053
		HG-KR053
		HK-KT053
	オムロン(株)	R88M-K05030
		R88M-1M05030
	パナソニック(株)	MHMF5A
	山洋電気(株)	R2□A04005
	多摩川精機(株)	TSM3102
	デルタ電子(株)	ECMA-C1040F
	ファナック(株)	βiS0.2/5000
	Siemens	1FK2102-0AG
		1FL6022-2AF
	Schneider	BCH2MBA53
	Beckhoff	AM3011B*
	Allen-Bradley	TLY-A120*
P	パナソニック(株)	MSMD5A
		MSMF5A

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付：ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付：折曲げ (A)

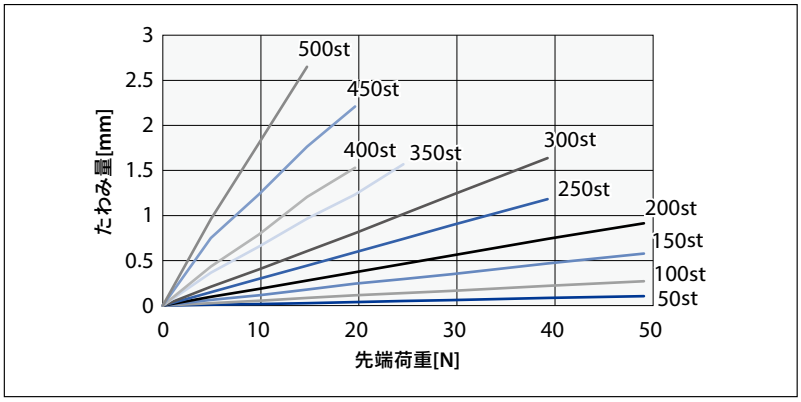
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	300	-
100	-	350	-
150	-	400	-
200	-	450	-
250	-	500	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

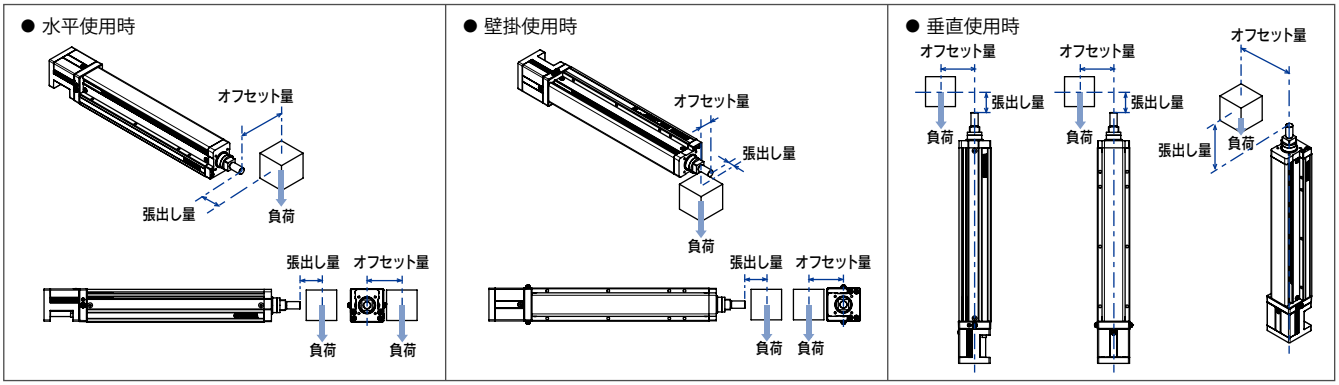
■ ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。

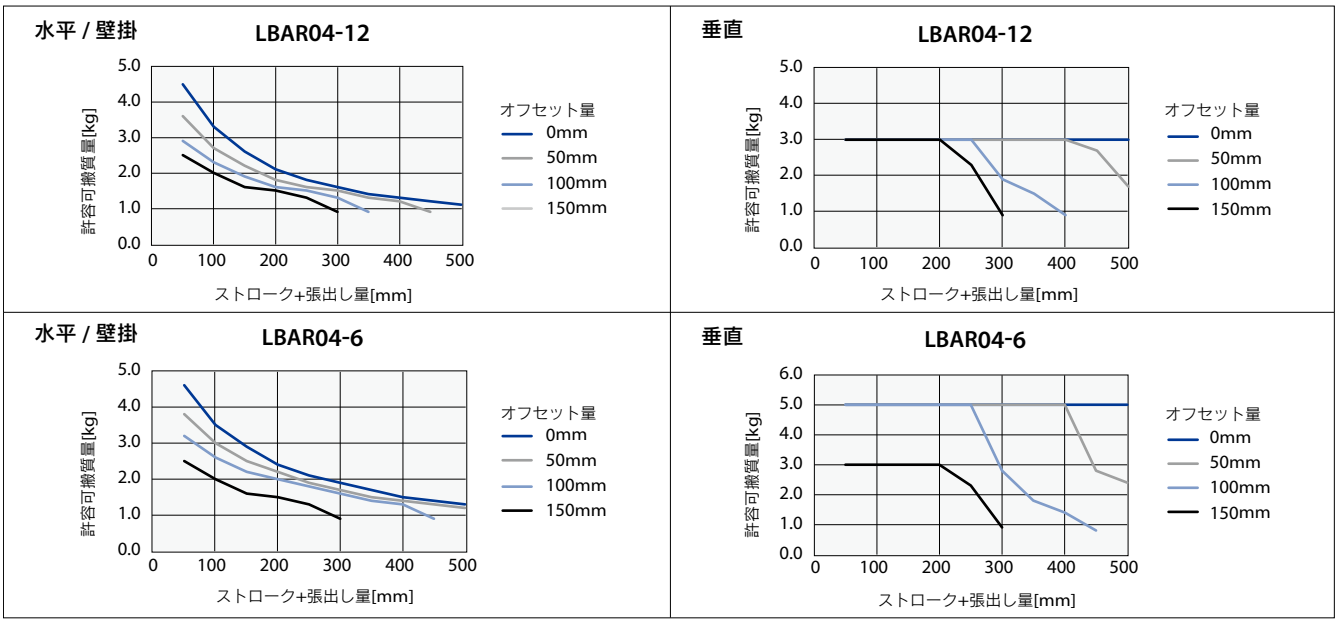


■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

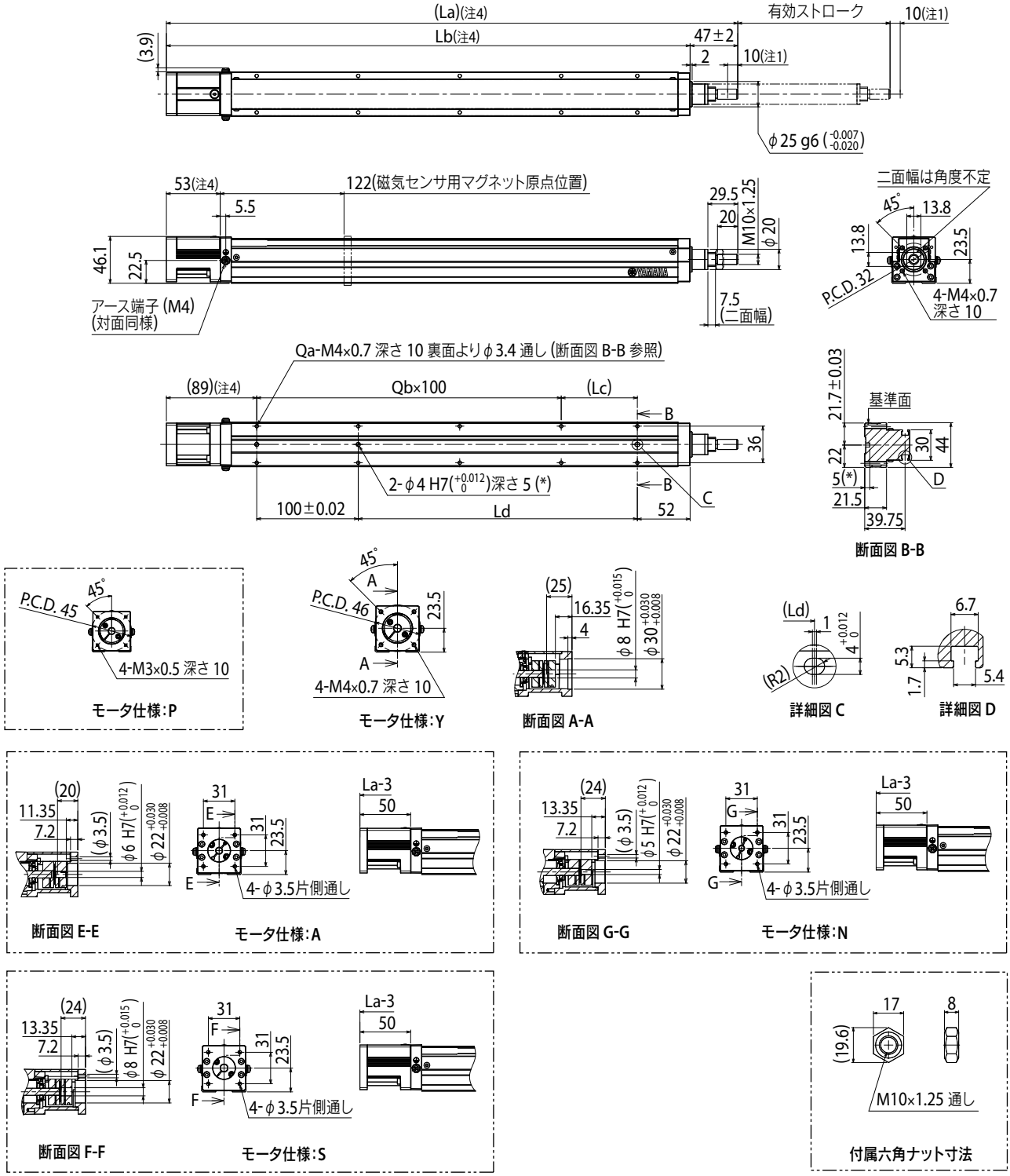


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。



LBAR04

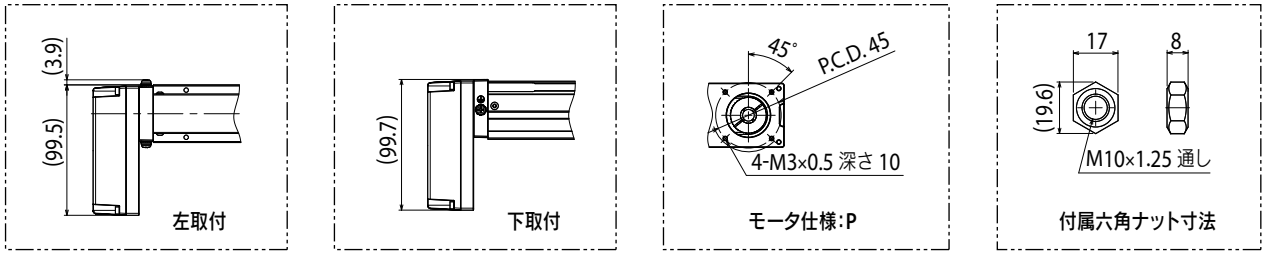
LBAR04　ストレートタイプ (S)

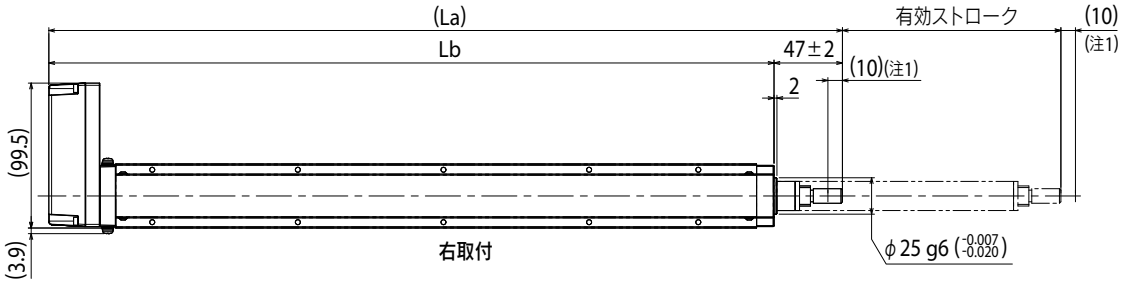


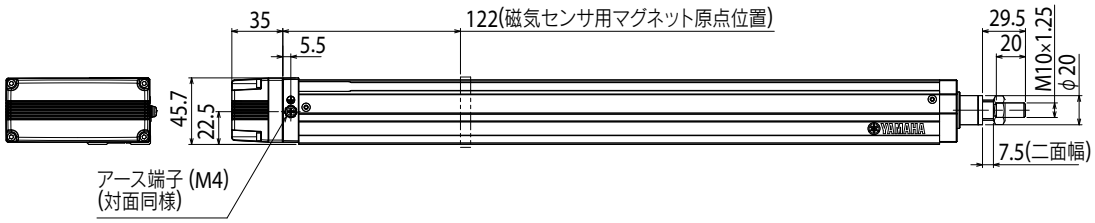
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. モータ仕様：A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。
注5. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

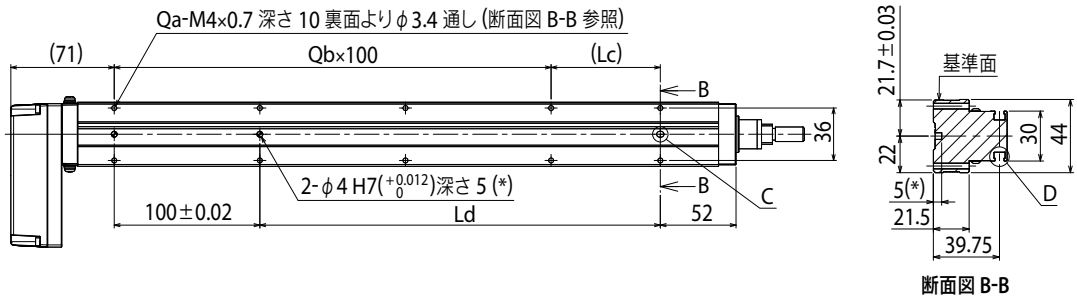
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		313	363	413	463	513	563	613	663	713	763
Lb		266	316	366	416	466	516	566	616	666	716
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)		0.9	1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

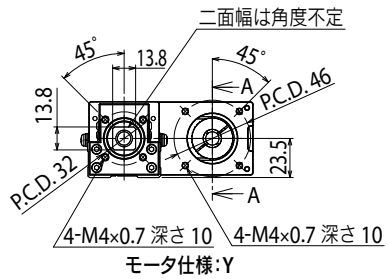
LBAR04　折曲げタイプ（A）

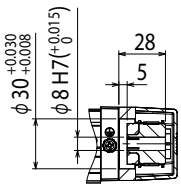


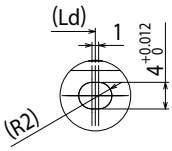


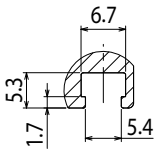










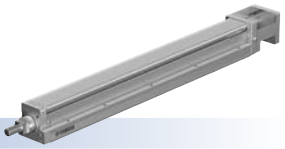


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.259参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
Lb		248	298	348	398	448	498	548	598	648	698
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg)		1	1.1	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

LBAR05

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● ロッドタイプ



注文型式

LBAR05 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート A：折曲げ	Y：Y仕様(下記参照) P：P仕様(下記参照) A：A仕様(下記参照) S：S仕様(下記参照) N：N仕様(下記参照)	50～600 (50 mmピッチ)

【ご注意】
本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ12 (C7級)		
ストローク		50 mm～600 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 ※3		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3	水平	15 kg	25 kg	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 kg
最大押付力※3		100 N	200 N	400 N
ロッド不回転精度		±0 °		
本体最大断面外形		W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 269.5 mm		
	折曲げ	ST + 249 mm		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが350mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.252 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 40
	ワット数	100 W

※ *マークの付いた型式についてはモータ出力が異なりますが、取り付けは可能です。

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-01
		SGM7J-01
	(株)キーエンス	SV-□010
		SV2-□010
	三菱電機(株)	HF-KP13
		HG-KR13
		HK-KT13
	オムロン(株)	R88M-K10030
		R88M-1M10030
	パナソニック(株)	MHMF01
	山洋電気(株)	R2□A04010
	多摩川精機(株)	TSM3104
	デルタ電子(株)	ECMA-C10401
	ファナック(株)	βiS0.3/5000
	Kingservo	KSMA01LI □ S
		KSMA01LG
	Siemens	1FK2102-1AG
		1FL6024-2AF
	Schneider	BCH2MB013
	Beckhoff	AM3012C*
	Allen-Bradley	TLY-A130*
P	パナソニック(株)	MSMD01
		MSMF01

● 適合ステッピングモータ

仕様	フランジサイズ	□ 42

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM46
		ARM46
		RKS54
S	オリエンタルモータ(株)	AZM48
N	NEMA規格	NEMA17

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/S/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付：ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付：折曲げ (A)

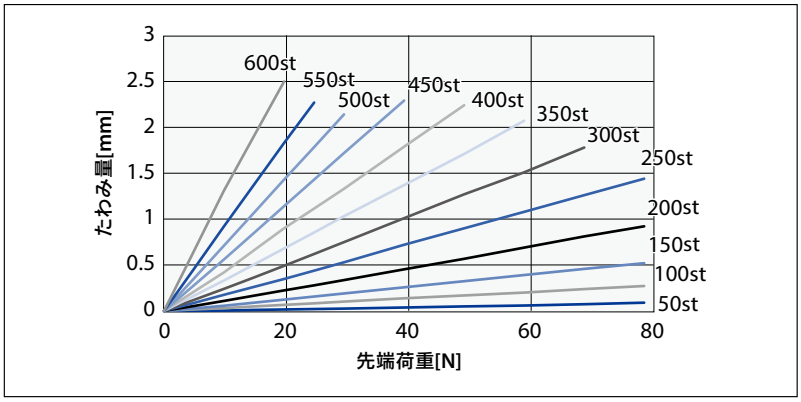
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	350	-
100	-	400	-
150	-	450	-
200	-	500	-
250	-	550	-
300	-	600	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

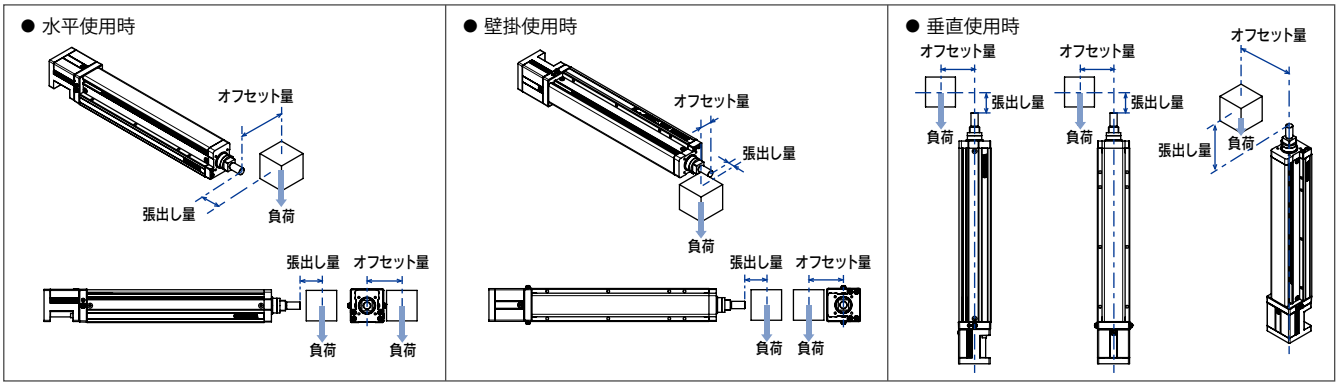
■ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



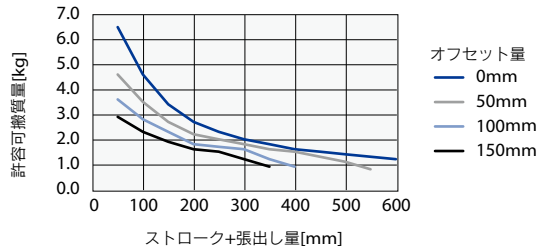
■許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

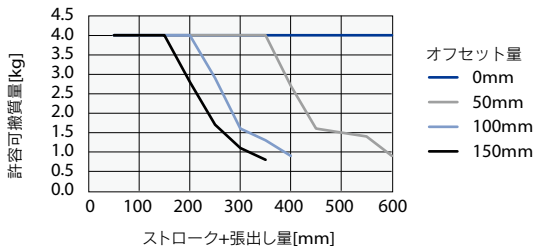


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

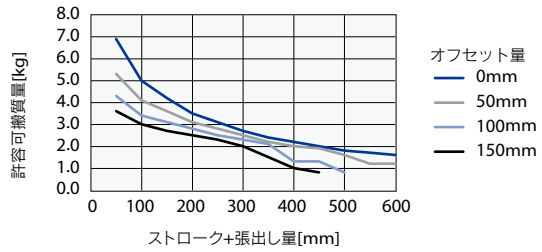
水平 / 壁掛 LBAR05-20



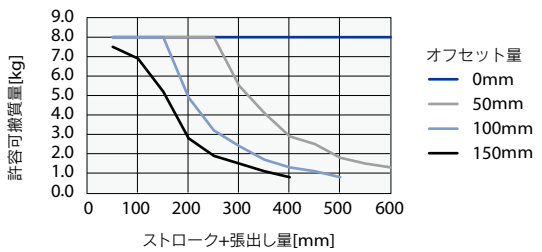
垂直 LBAR05-20



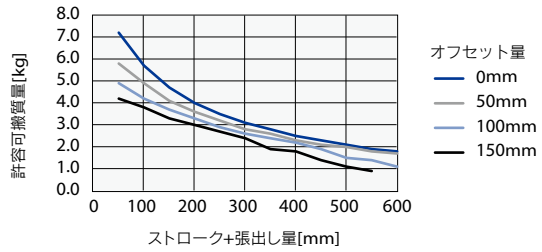
水平 / 壁掛 LBAR05-10



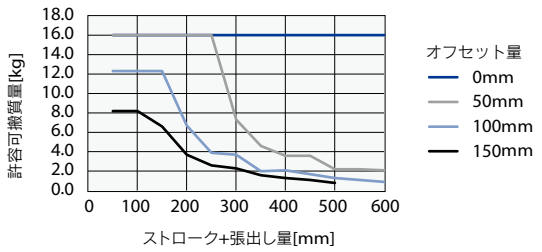
垂直 LBAR05-10



水平 / 壁掛 LBAR05-5

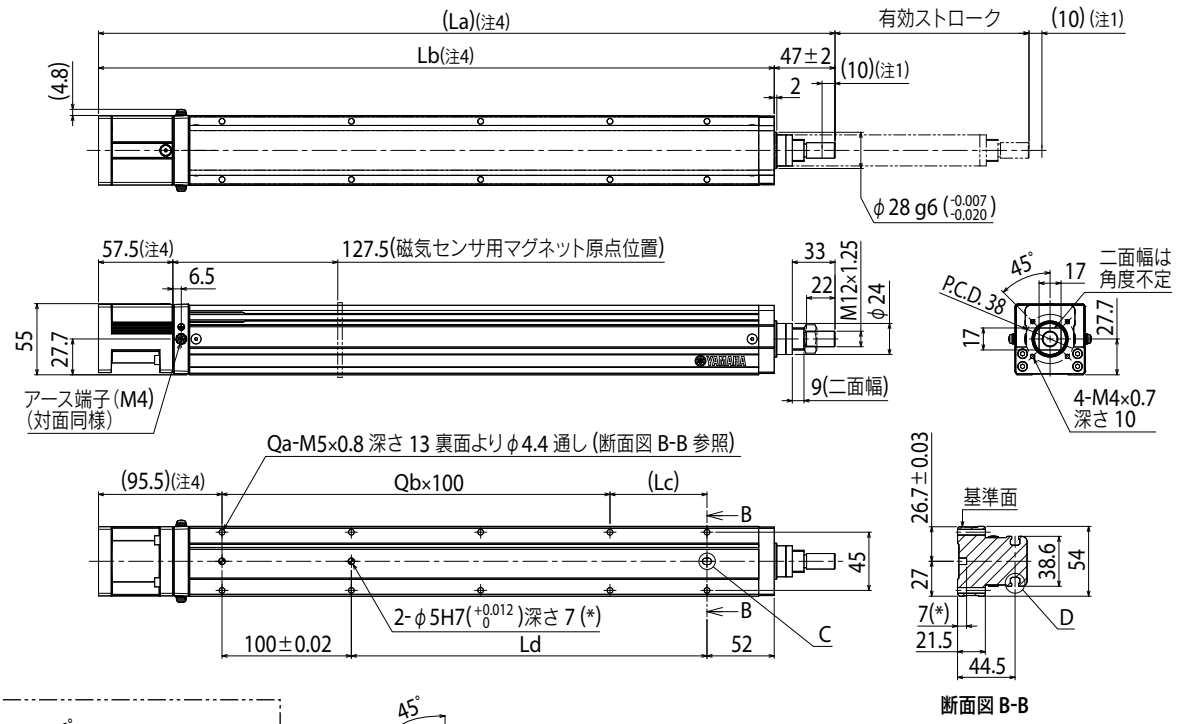


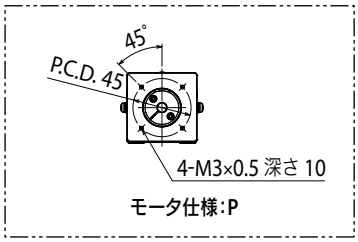
垂直 LBAR05-5

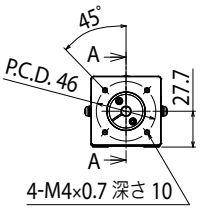


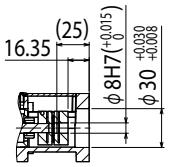
LBAR05

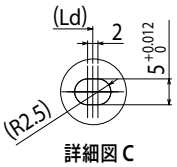
LBAR05　ストレートタイプ (S)

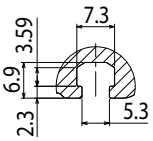


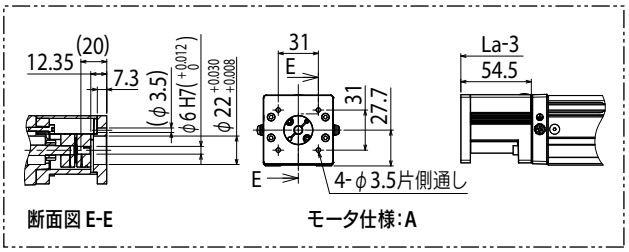


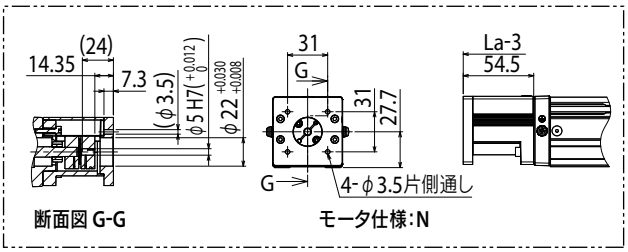


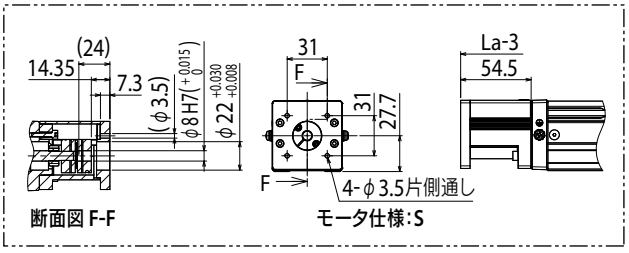


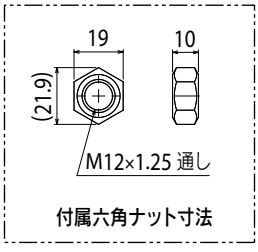








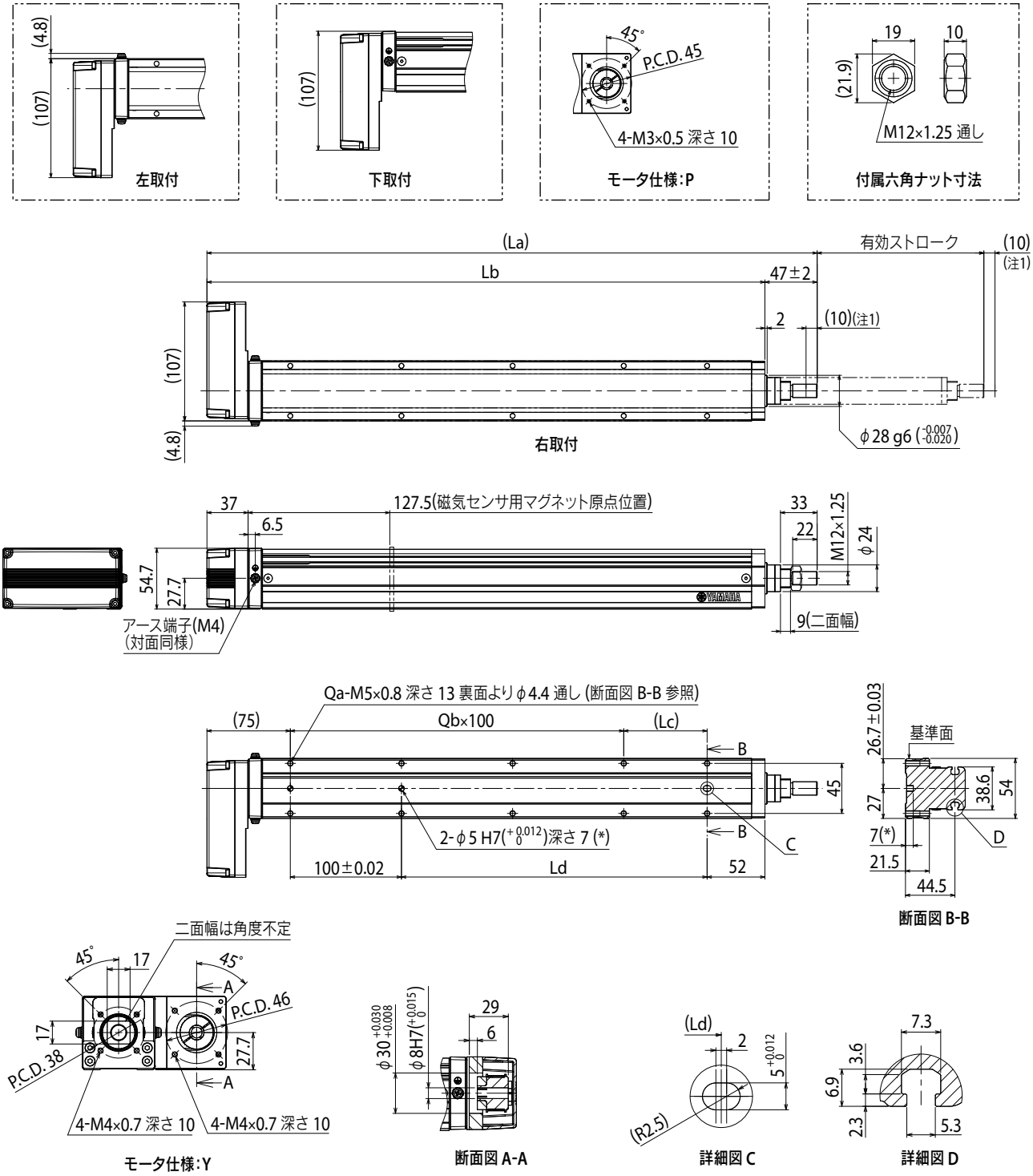




注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M4×0.7>は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M5×0.8>は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. モータ仕様: A/S/Nの場合、表記寸法の≪－3 mm≫となります。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
　　部品番号: KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5	719.5	769.5	819.5	869.5
Lb		272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5	672.5	722.5	772.5	822.5
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)		1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.2	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

LBAR05　折曲げタイプ（A）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.259参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)		1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.3	3.4
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

LBAR08

Basicモデル ● モータレス単軸アクチュエータ ● ロッドタイプ



注文型式

LBAR08 - [ ] [ ] [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク
	20：20 mm	S：ストレート	Y：Y仕様(下記参照)	50～800
	10：10 mm	A：折曲げ	P：P仕様(下記参照)	(50 mmピッチ)
	5：5 mm		K：K仕様(下記参照)	
			A：A仕様(下記参照)	
			N：N仕様(下記参照)	

【ご注意】

本製品はモータが取り付けられておりません。
モータおよびドライバは、お客さまにて準備、取り付け、調整を行ってください。
モータの取り付け方法は、ユーザーズマニュアルを参照し、適切に取り付けてください。
モータの調整は、お客さまにて準備されたモータのマニュアルなどをご確認ください。
振動・共振が発生する状態で運転をすると、製品寿命が低下する恐れがあります。
適合モータによっては製品性能を満たさないこともあります。
モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。

基本仕様

適合モータ		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじφ16 (C7級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2 ※3		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量※3	水平	30 kg	60 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
最大押付力※3		201 N	402 N	804 N
ロッド不回転精度		±0 °		
本体最大断面外形		W 82 mm × H 73.5 mm		
全長	ストレート	ST + 326 mm		
	折曲げ	ST + 312.5 mm		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが400mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. 取り付けられたモータによっては記載スペックに満たない場合があります。
※ 加速度/減速度・慣性モーメントはP.254 をご参照ください。

適合モータ

● 適合サーボモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 60
	ワット数	200 W

モータ仕様	メーカー名	型式
Y	(株)安川電機	SGMJV-02
		SGM7J-02
	(株)キーエンス	SV-□020
		SV2-□020
	三菱電機(株)	HF-KP23
		HG-KR23
		HK-KT23
	山洋電気(株)	R2□A06020
	多摩川精機(株)	TSM3202
	デルタ電子(株)	ECMA-C10602
	Siemens	1FL6032-2AF
	Schneider	BCH2LD023
P	オムロン(株)	R88M-K20030
		R88M-1M20030
	パナソニック(株)	MSMD02
		MSMF02
		MHMF02
K	Kingservo	KSMA02LI
		KSMA02LG

● 適合ステッピングモータ

仕様		
	フランジサイズ	□ 60
		□ 56 (NEMA)

モータ仕様	メーカー名	型式
A	オリエンタルモータ(株)	AZM66
		AZM69
		ARM66
		ARM69
		RKS56
N	NEMA規格	NEMA23

※ NEMA規格モータは、メーカーにより寸法が異なる場合があるためご注意ください。
※ モータ仕様：A/Nについては折曲げ専用部品の使用はできません。

● モータ取付：ストレート (S)

ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

● モータ取付：折曲げ (A)

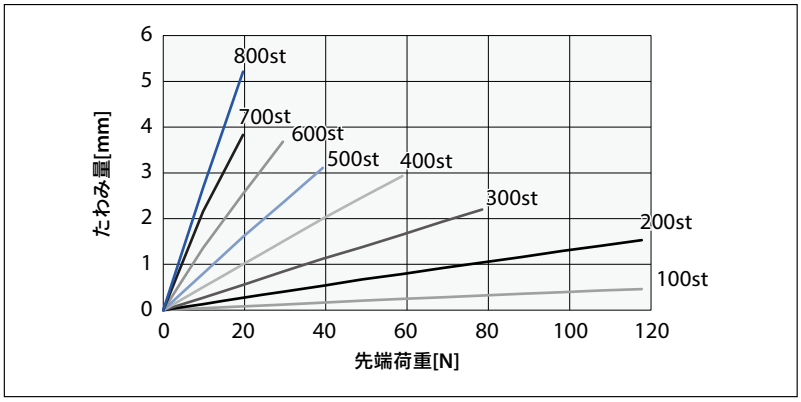
ストローク	標準価格	ストローク	標準価格
50	-	450	-
100	-	500	-
150	-	550	-
200	-	600	-
250	-	650	-
300	-	700	-
350	-	750	-
400	-	800	-

※ 在庫はWEBサイトにてご確認ください。

▶ サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

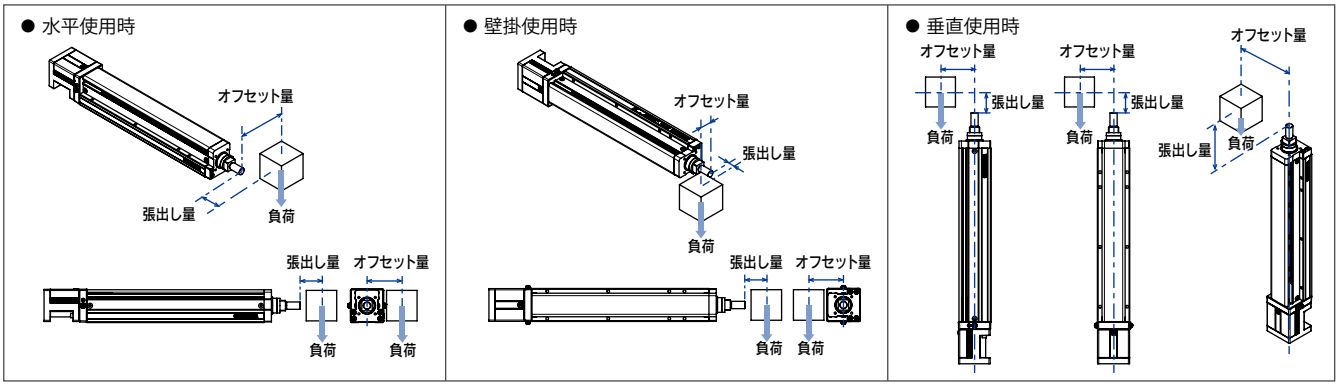
■ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



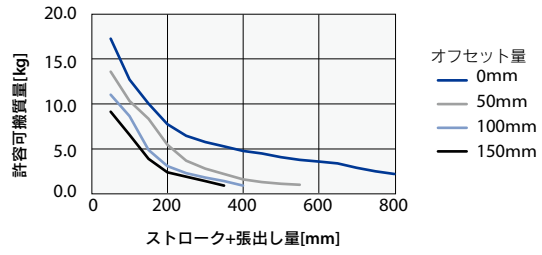
■許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

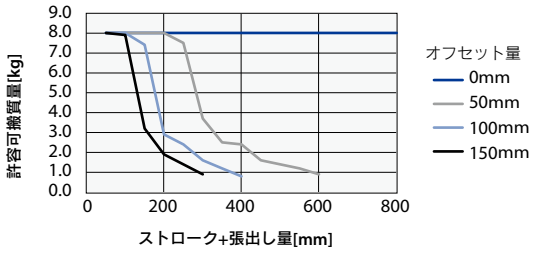


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

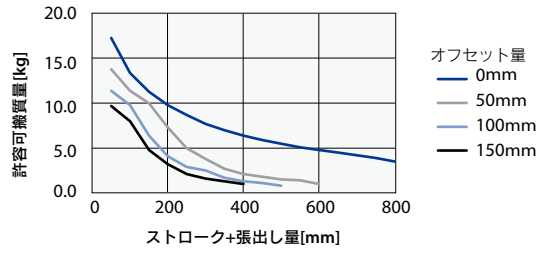
水平 / 壁掛　LBAR08-20



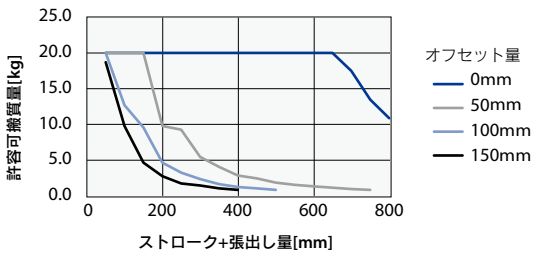
垂直　LBAR08-20



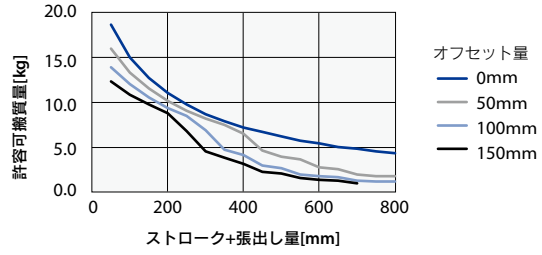
水平 / 壁掛　LBAR08-10



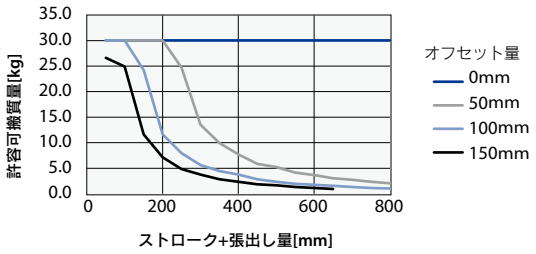
垂直　LBAR08-10



水平 / 壁掛　LBAR08-5

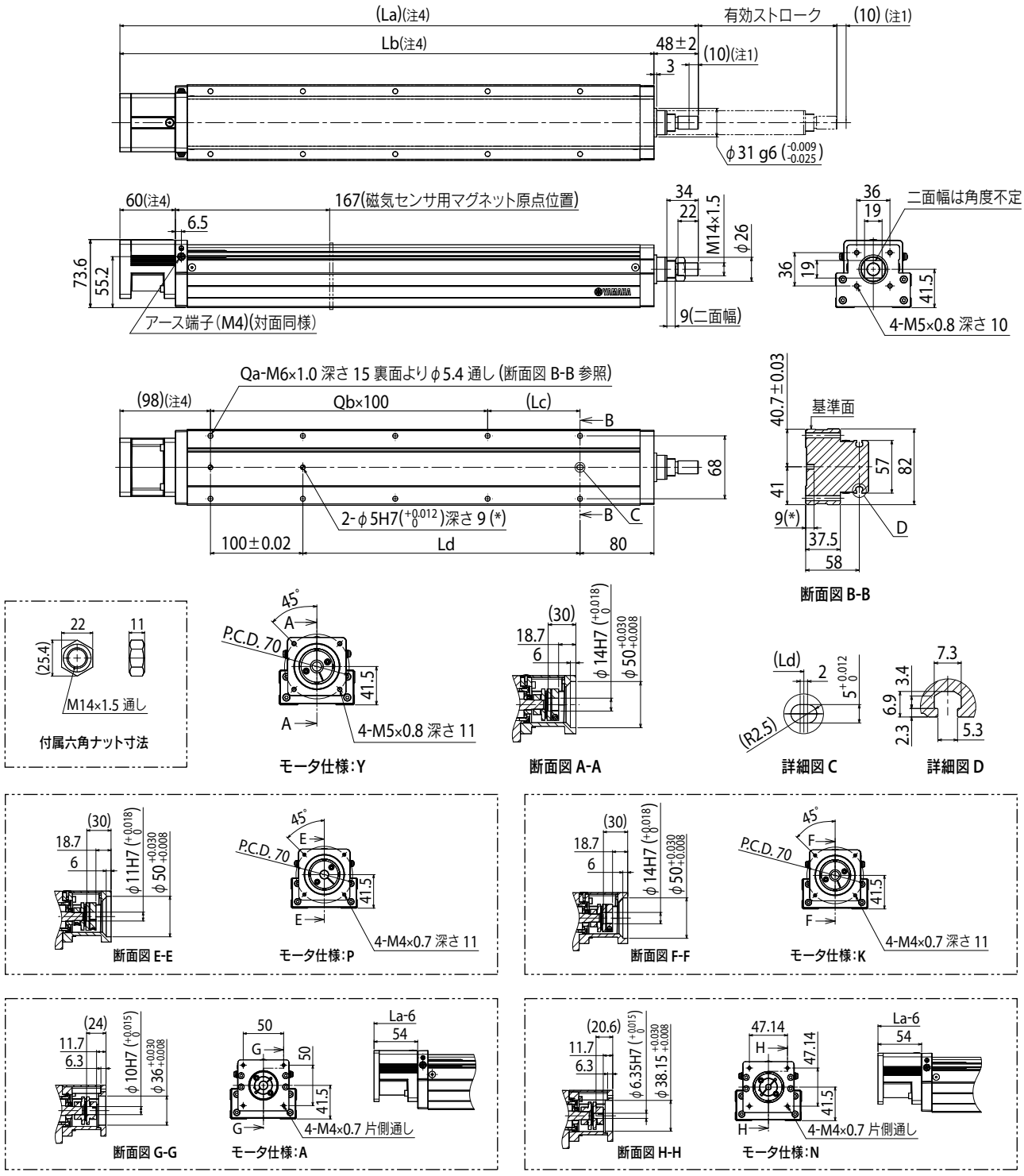


垂直　LBAR08-5



LBAR08

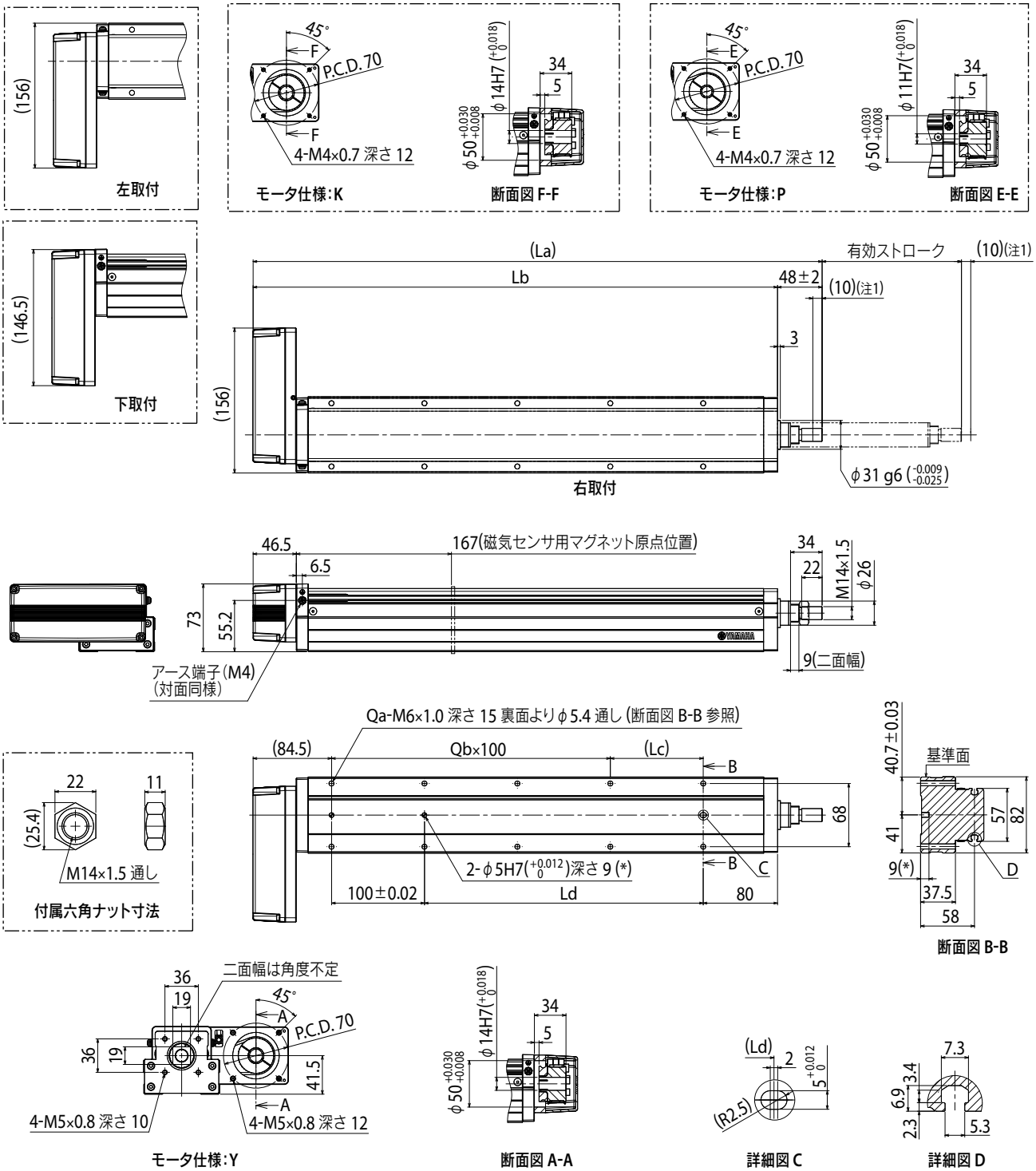
LBAR08　ストレートタイプ (S)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. モータ仕様：A/Nの場合、表記寸法の≪－6 mm≫となります。
注5. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126
Lb		328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		3.9	4.3	4.7	5	5.3	5.7	6	6.3	6.6	7	7.4	7.7	8.1	8.4	8.6	8.9
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

LBAR08　折曲げタイプ（A）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータ取付用専用部品は、お客様にて取付、調整を行ってください。詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15 mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル（推奨）（詳細P.259参照）
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
Lb		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)		4.3	4.7	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9	9.3
最高速度(mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

ABAS04

Basicモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■注文型式

ABAS04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ・モータ容量	入出力選択	バッテリ※2
	12：12 mm 6：6 mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	S：標準/ブレーキなし BK：標準/ブレーキ付き BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

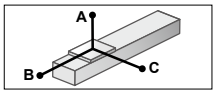
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

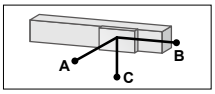
■基本仕様

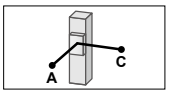
モータ出力 AC		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2		800 mm/sec	400 mm/sec
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	20 kg
	垂直	2 kg	5 kg
定格推力		71 N	141 N
本体最大断面外形		W 44 mm × H 52 mm	
全長	ストレート	ST + 277.5 mm	
	折曲げ	ST + 196 mm	
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
分解能		23ビット	
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが500mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.222 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







ABAS04-12

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	1187	271	325
8kg	473	62	77
12kg	431	41	53

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	325	271	1187
8kg	77	62	473
12kg	53	41	431

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	534	534
2kg	265	265

ABAS04-6

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	1808	155	217
12kg	801	47	65
20kg	546	25	35

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
4kg	217	155	1808
12kg	65	47	801
20kg	35	25	546

垂直使用時 (単位：mm)

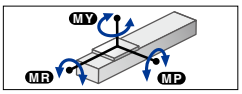
	A	C
1kg	639	639
3kg	208	208
5kg	122	122

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

■静的許容モーメント



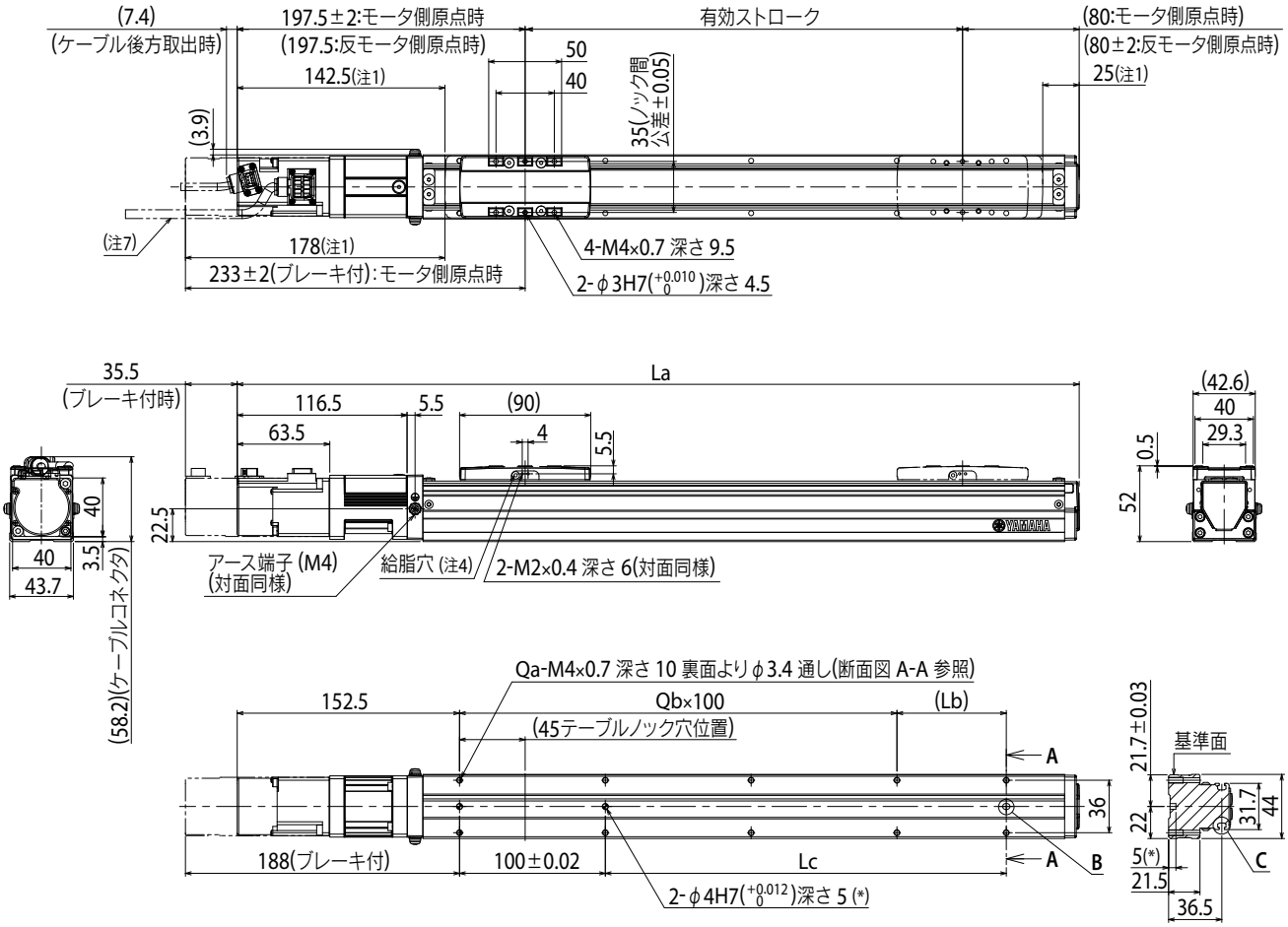
(単位：N・m)

MY	MP	MR
54	54	75

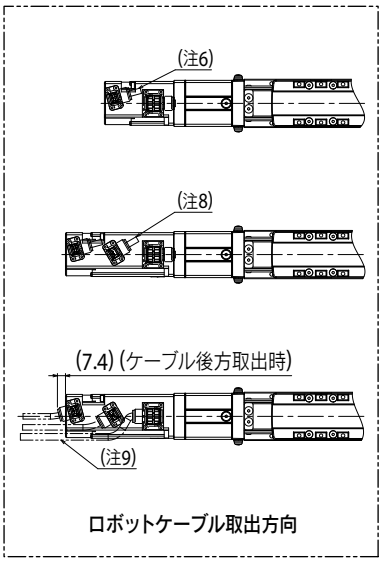
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

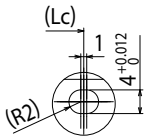
ABAS04　ストレート (S)



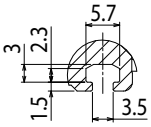
断面図 A-A



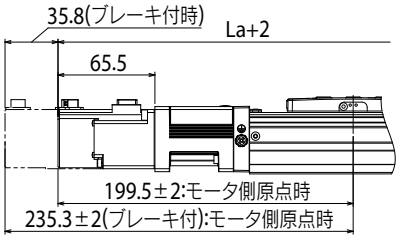
ロボットケーブル取出方向



詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアブソ仕様

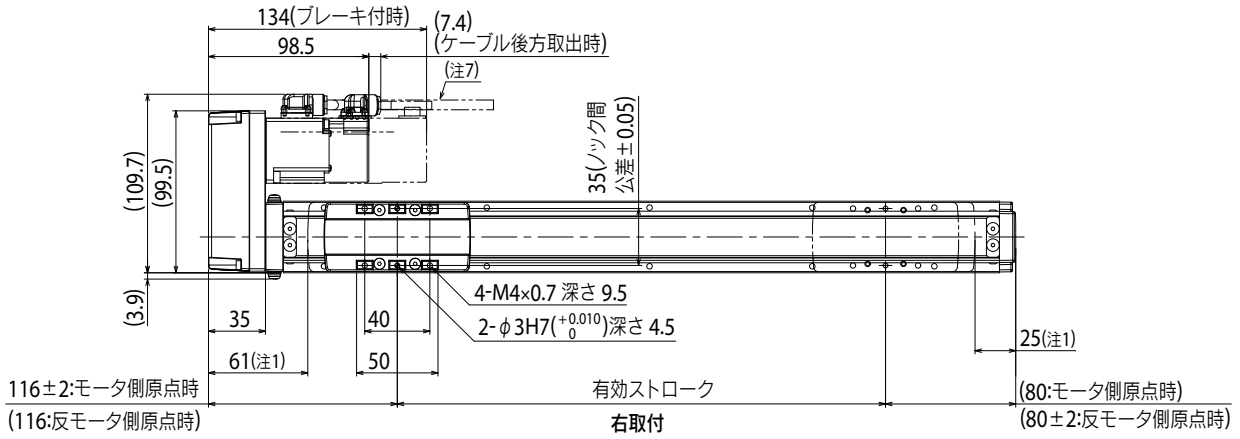
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

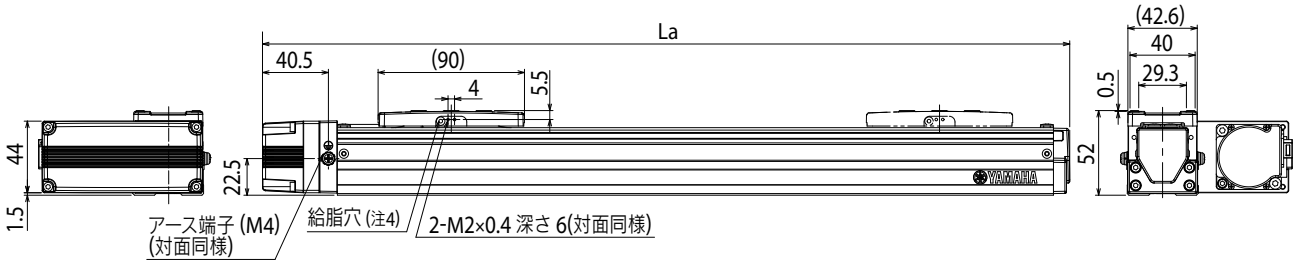
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		327.5	377.5	427.5	477.5	527.5	577.5	627.5	677.5	727.5	777.5	827.5	877.5	927.5	977.5	1027.5	1077.5
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		1.2	1.4	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3	3.2	3.4	3.6	3.7	3.9
最高速度 (mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

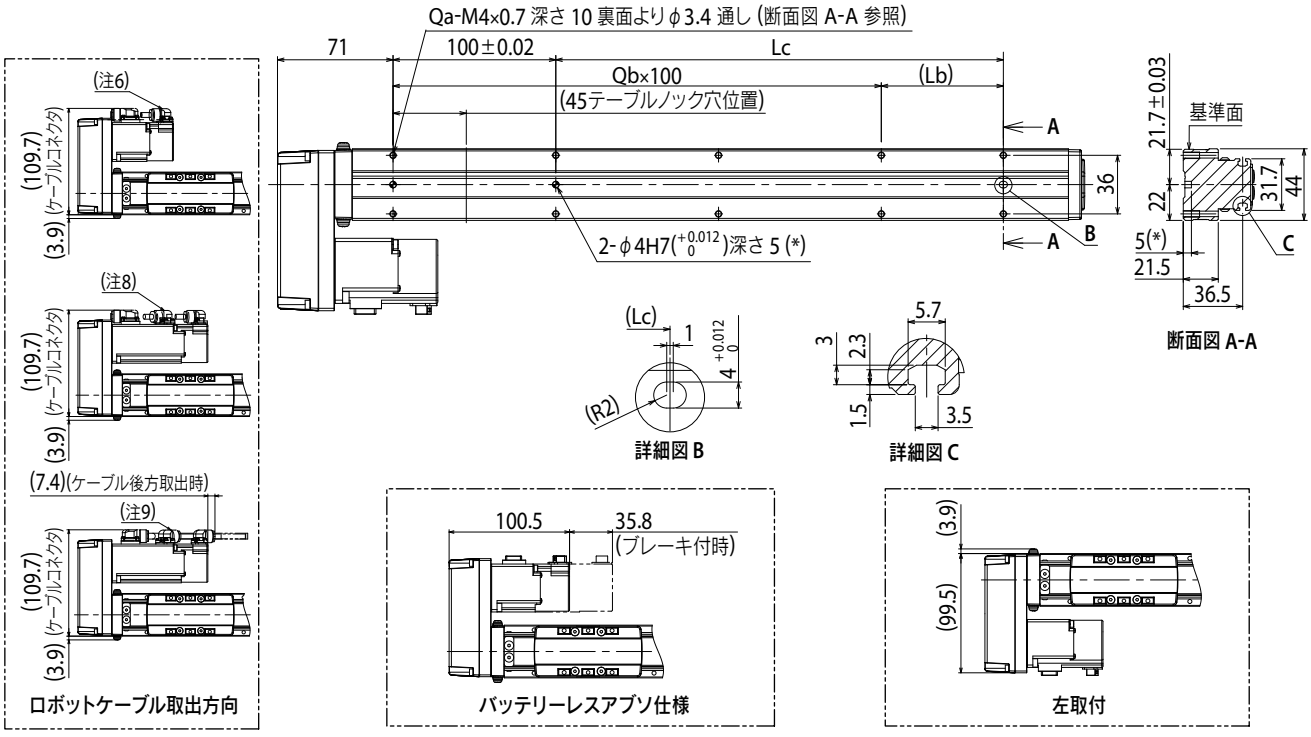
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAS04

ABAS04　折曲げ（R/L）







注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		1.4	1.5	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4
最高速度(mm/sec)	リード12	800										720	600	480	400	360	320
	リード6	400										360	300	240	200	180	160
	速度設定	–										90%	75%	60%	50%	45%	40%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAS05

Basicモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ



■注文型式

ABAS05 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **EP-01** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	S：標準/ブレーキなし BK：標準/ブレーキ付き BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～800 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

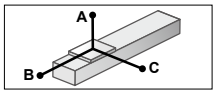
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード5、10の650mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

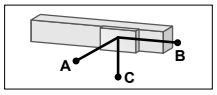
■基本仕様

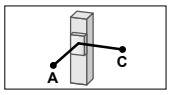
モータ出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ12 (C7級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg	40 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 54 mm × H 60 mm		
全長	ストレート	ST + 295 mm		
	折曲げ	ST + 200 mm		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが550mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.223 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







ABAS05-20

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	549	324	272
8kg	155	73	65
12kg	117	46	42

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
2kg	272	324	549
8kg	65	73	155
12kg	42	46	117

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
1kg	544	544
2kg	276	276
3kg	195	195

ABAS05-10

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	769	178	213
15kg	314	53	64
24kg	216	29	36

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	213	178	769
15kg	64	53	314
24kg	36	29	216

垂直使用時 (単位：mm)

	A	C
2kg	443	443
4kg	218	218
6kg	142	142

ABAS05-5

水平使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	921	97	131
25kg	459	33	45
40kg	436	17	23

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	131	97	921
25kg	45	33	459
40kg	23	17	436

垂直使用時 (単位：mm)

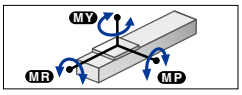
	A	C
3kg	345	345
8kg	124	124
12kg	79	79

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは500 mm。

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

■静的許容モーメント



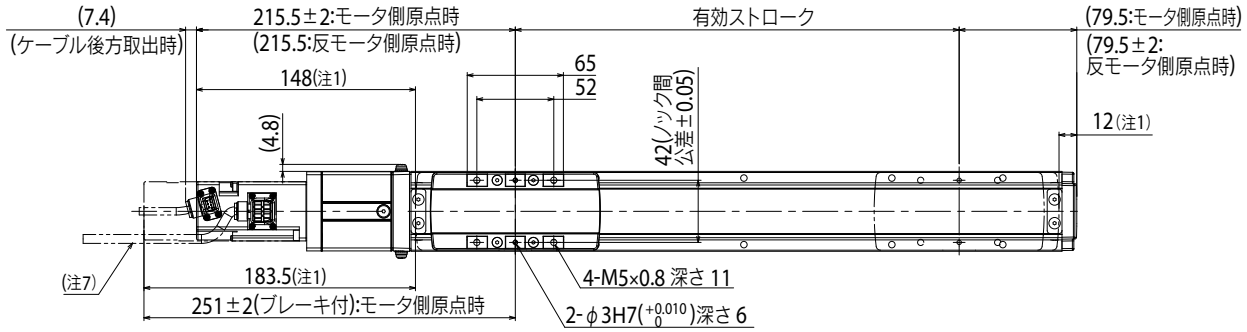
(単位：N・m)

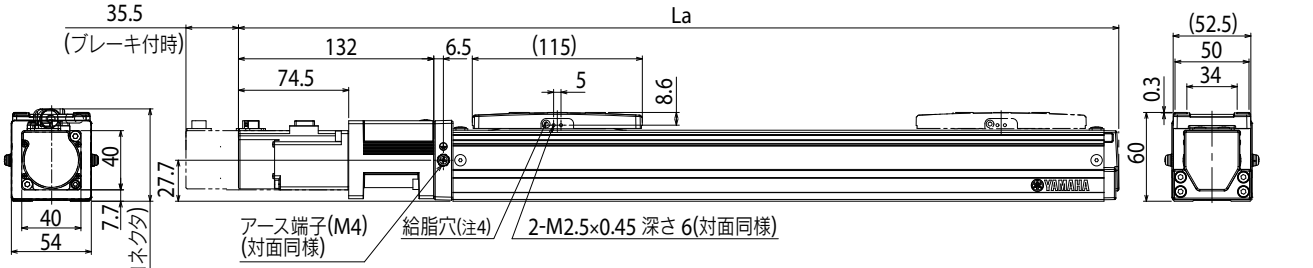
MY	MP	MR
59	63	103

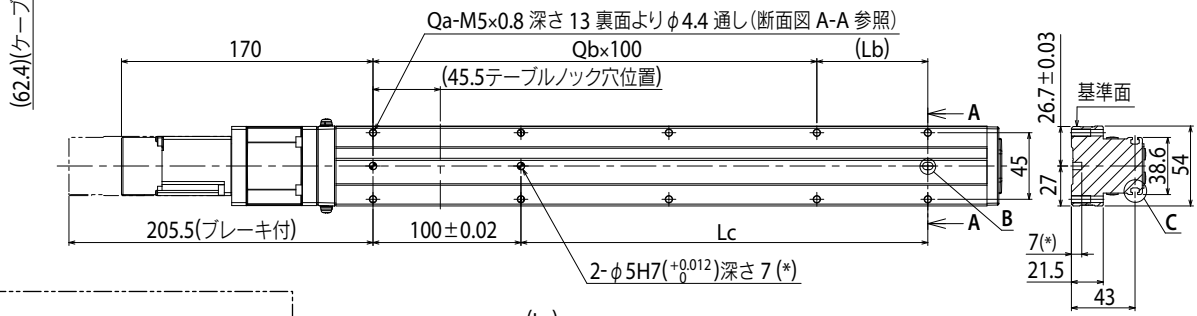
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

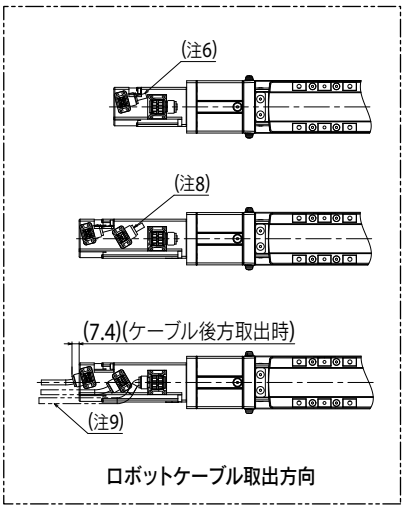
適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAS05　ストレート（S）

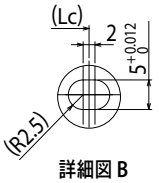




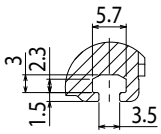




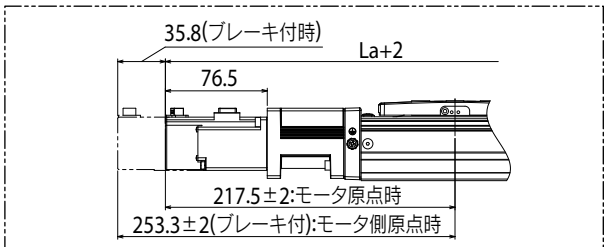
ロボットケーブル取出方向



詳細図 B



詳細図 C



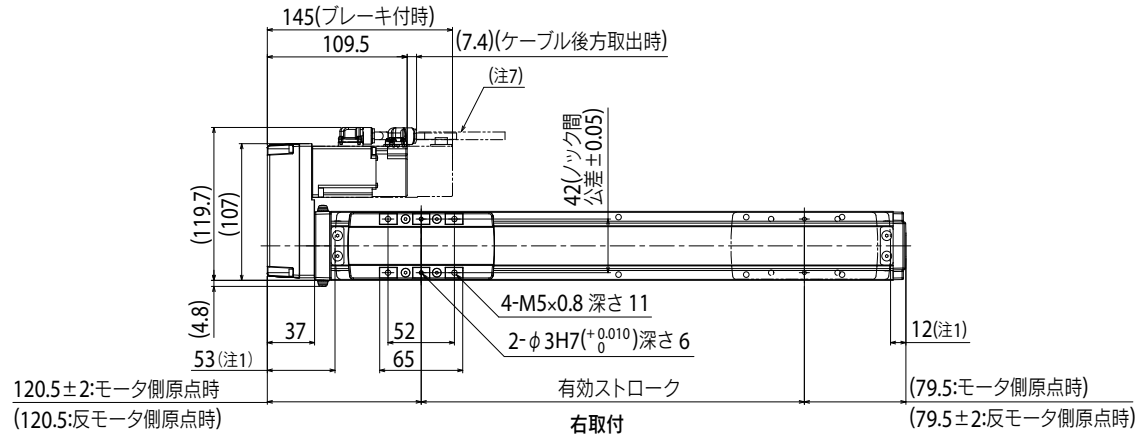
バッテリーレスアブソ仕様

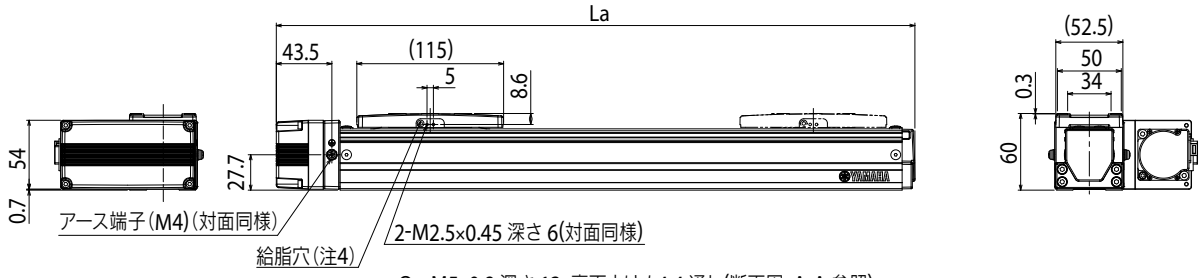
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

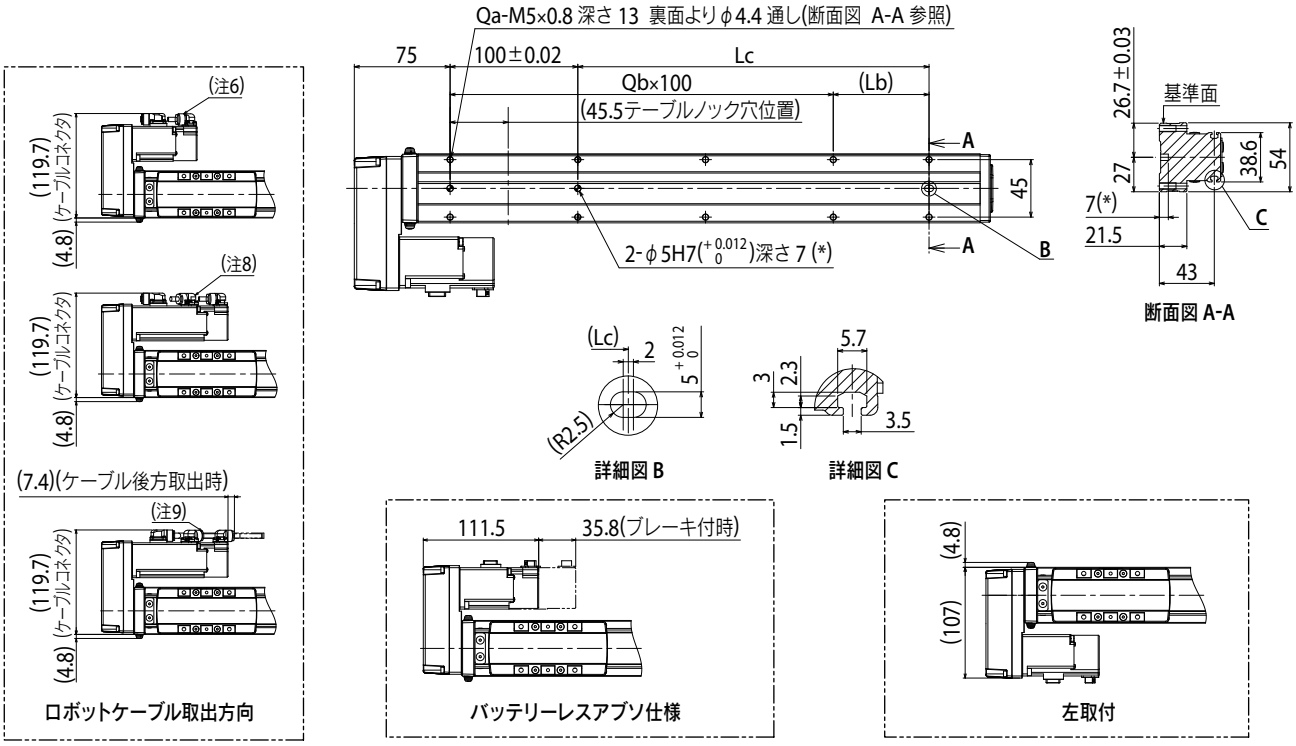
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		2	2.2	2.3	2.5	2.8	2.9	2.9	3.1	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4	4.1	4.5
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAS05　折曲げ（R/L）







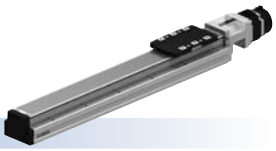
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Lb		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Lc		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注5		2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	3	3	3.2	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4	4.2	4.5
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333											1133	933	799	666	599
	リード10	666											566	466	399	333	299
	リード5	333											283	233	199	166	149
	速度設定	–											85%	70%	60%	50%	45%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAS08

Basicモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ



■注文型式

ABAS08 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - **EP-01** - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～1100 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

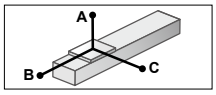
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時でリード5、20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の250～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

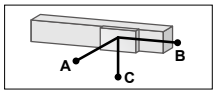
■基本仕様

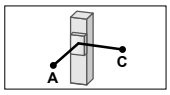
モータ出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)		
ストローク		50 mm～1100 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		174 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 82 mm × H 78 mm		
全長	ストレート	ST + 353 mm		
	折曲げ	ST + 264.5 mm		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.225 をご参照ください。

■許容オーバーハング量※







ABAS08-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	356	131	146
25kg	278	73	86
40kg	517	54	76

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
15kg	146	131	356
25kg	86	73	278
40kg	76	54	517

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
3kg	634	634
6kg	321	321
8kg	240	240

ABAS08-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	465	83	120
50kg	341	44	65
80kg	228	22	34

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	120	83	465
50kg	65	44	341
80kg	34	22	228

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	551	551
10kg	270	270
20kg	129	129

ABAS08-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	1604	95	153
50kg	1035	52	83
80kg	719	27	44
100kg	608	19	31

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
30kg	153	95	1604
50kg	83	52	1035
80kg	44	27	719
100kg	31	19	608

垂直使用時 (単位:mm)

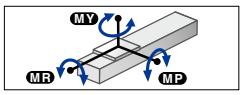
	A	C
10kg	312	312
20kg	149	149
30kg	95	95

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

■静的許容モーメント



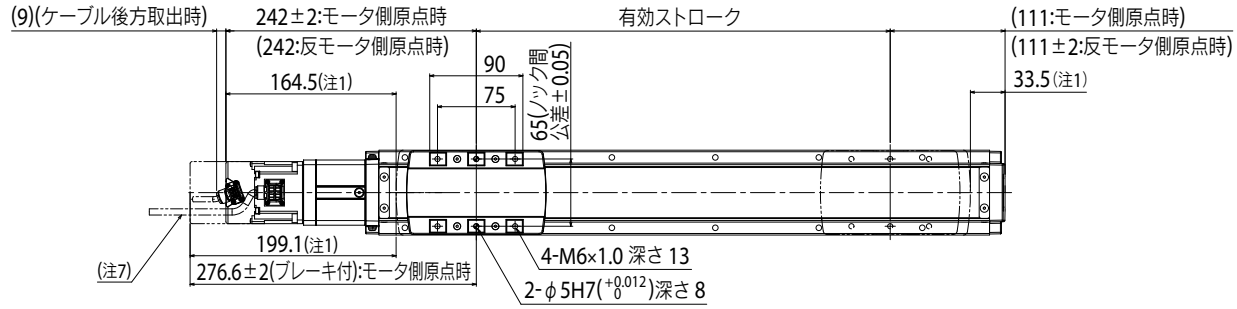
(単位:N・m)

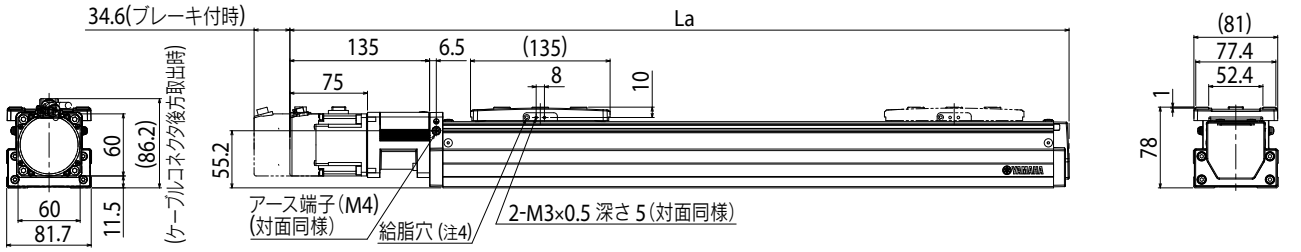
MY	MP	MR
221	309	343

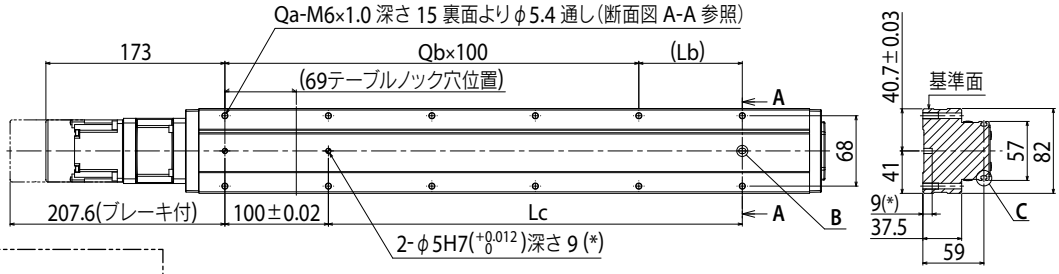
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

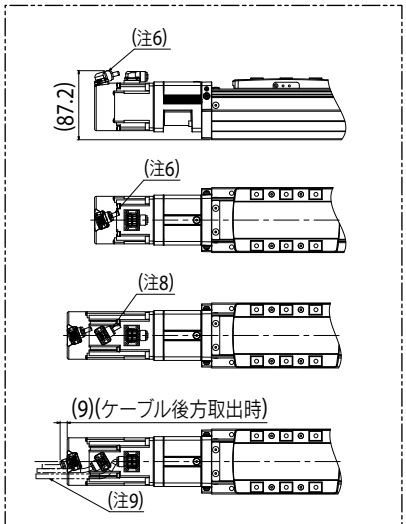
ABAS08　ストレート（S）



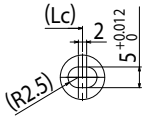




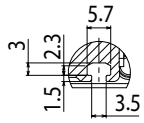
断面図 A-A



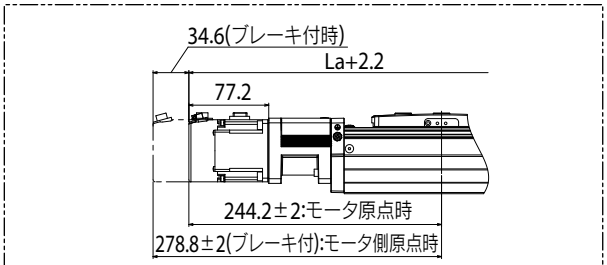
ロボットケーブル取付方向



詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアブソ仕様

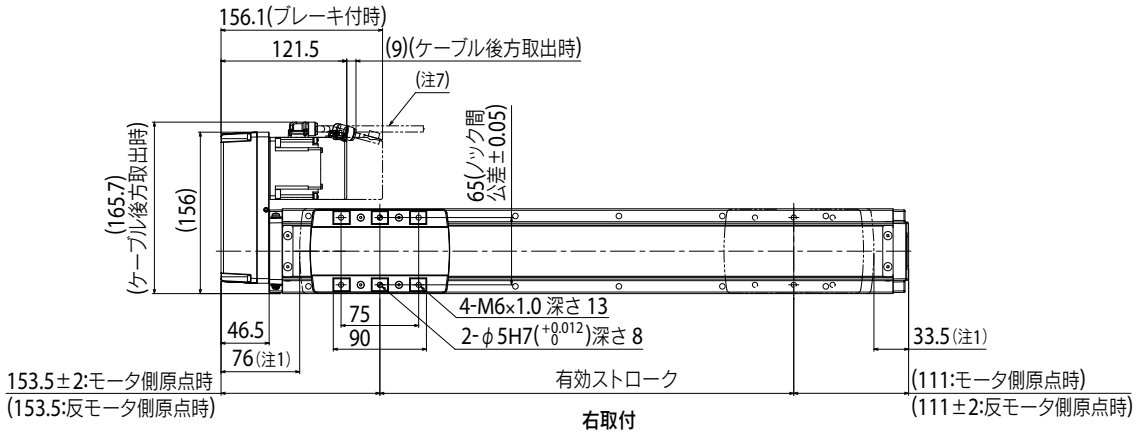
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注11]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)[注5]		4.5	4.9	5.3	5.6	6	6.3	6.6	7	7.3	7.6	8	8.3	8.7	9	9.3	9.6	10	10.2	10.6	10.9	11.3	11.7
最高速度(mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

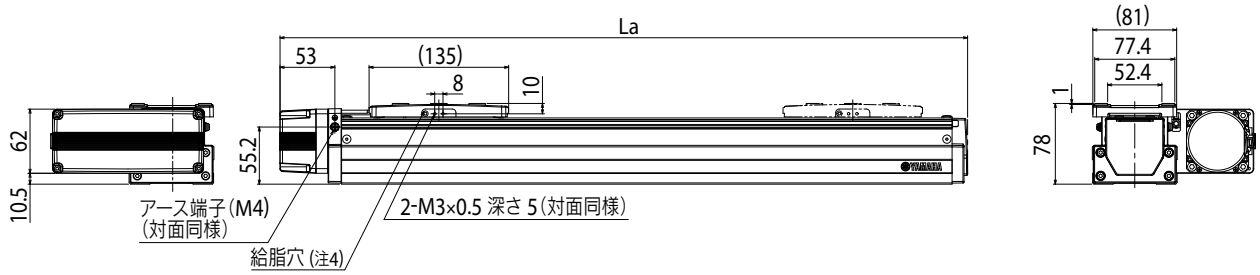
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

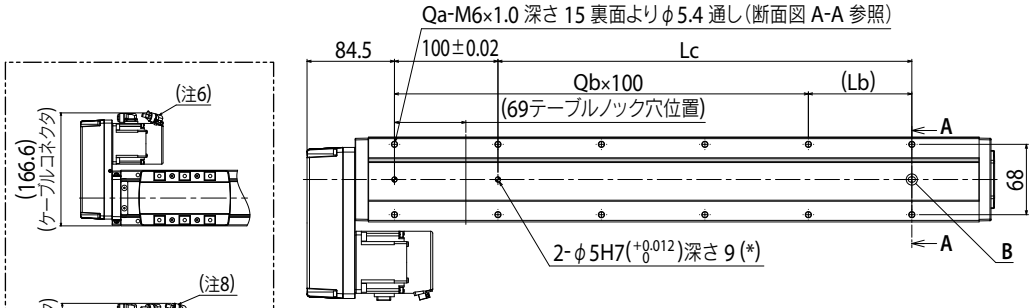
ABAS08

ABAS08　折曲げ（R/L）

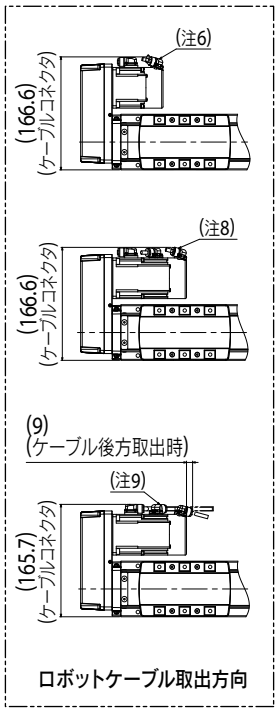


右取付

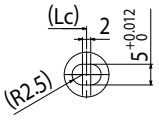




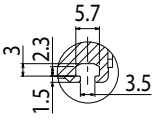
断面図 A-A



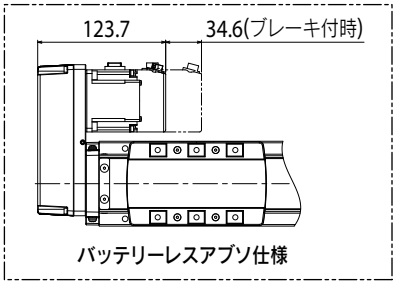
ロボットケーブル取出方向



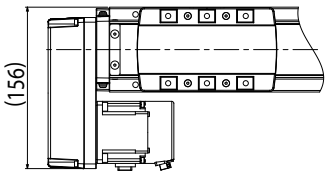
詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアブソ仕様



左取付

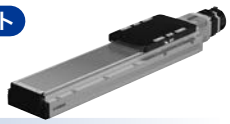
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
部品番号：KFU-M3861-00
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付時は本体質量表中の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。
可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50注11	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
Lb		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
本体質量(kg)注5		4.9	5.3	5.7	6	6.4	6.7	7	7.4	7.7	8	8.4	8.7	9.1	9.4	9.7	10	10.4	10.6	11	11.3	11.7	12.1
最高速度(mm/sec)	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAS12/ABAS12H

Basicモデル ● 単軸ロボット ● スライダタイプ ● 薄　型



注文型式

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ・モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
ABAS12：200W ABAS12H：400W	32：32 mm 20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	S：標準/ブレーキなし BK：標準/ブレーキ付き BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～1250 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下 A30：400W/750W	無記入：なし R：EP-RU付き	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2.【ABAS12の場合】
垂直使用時でリード5、10、20の150mmストローク以上及びリード32の300～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード10、20の250～750mmストローク及びリード32の400～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
【ABAS12Hの場合】
垂直使用時でリード5、10、20の300mmストローク以上及びリード32の300～750mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準（S、BK）の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

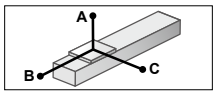
ABAS12 (200W)

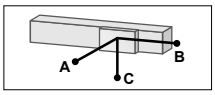
基本仕様

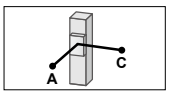
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)			
ストローク		50 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	20 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	3 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		105 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 120 mm × H 76 mm			
全長	ストレート	ST + 369 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ			
分解能		23ビット			
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.227 をご参照ください。

許容オーバーハング量※







ABAS12-32

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
5kg	2079	1694	1224
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
5kg	1224	1694	2079
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
1kg	6201	6201
3kg	2057	2057

ABAS12-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	946	548	445
25kg	591	321	266
40kg	441	205	182

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	445	548	946
25kg	266	321	591
40kg	182	205	441

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	2174	2174
5kg	1315	1315
8kg	833	833

ABAS12-10

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	729	299	278
50kg	786	207	223
80kg	1328	157	200

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	278	299	729
50kg	223	207	786
80kg	200	157	1328

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1933	1933
10kg	977	977
20kg	503	503

ABAS12-5

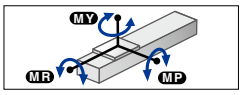
水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	2476	430	513
50kg	1817	258	320
80kg	1517	160	208
100kg	1436	127	168

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	513	430	2476
50kg	320	258	1817
80kg	208	160	1517
100kg	168	127	1436

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
10kg	1317	1317
20kg	670	670
30kg	455	455

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
573	606	606

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

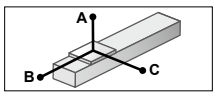
ABAS12H (400W)

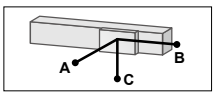
基本仕様

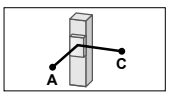
モータ出力 AC		400 W			
ボールネジリード		32 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	40 kg
定格推力		218 N	339 N	678 N	1360 N
全長	ストレート	ST + 385 mm			
	折曲げ	ST + 270.5 mm			

※ 加速度/減速度はP.229 をご参照ください。
※ 記載のない基本仕様、静的許容モーメント等はABAS12と共通となります。

許容オーバーハング量※







ABAS12H-32

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	1135	834	627
20kg	842	422	362
35kg	925	286	294

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
10kg	627	834	1135
20kg	362	422	842
35kg	294	286	925

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
3kg	2057	2057
5kg	1228	1228
8kg	762	833

ABAS12H-20

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	826	548	427
30kg	485	263	218
50kg	433	172	162

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
15kg	427	548	826
30kg	218	263	485
50kg	162	172	433

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1315	1315
10kg	672	672
15kg	522	660

ABAS12H-10

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	528	270	230
60kg	665	171	185
95kg	1347	132	173

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	230	270	528
60kg	185	171	665
95kg	173	132	1347

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
5kg	1933	1933
15kg	660	660
25kg	409	541

ABAS12H-5

水平使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	2476	430	513
60kg	1672	215	270
90kg	1474	141	186
115kg	1378	109	146

壁面取付使用時 (単位：mm)	A	B	C
30kg	513	430	2476
60kg	270	215	1672
90kg	186	141	1474
115kg	146	109	1378

垂直使用時 (単位：mm)	A	C
15kg	885	885
25kg	541	541
40kg	350	350

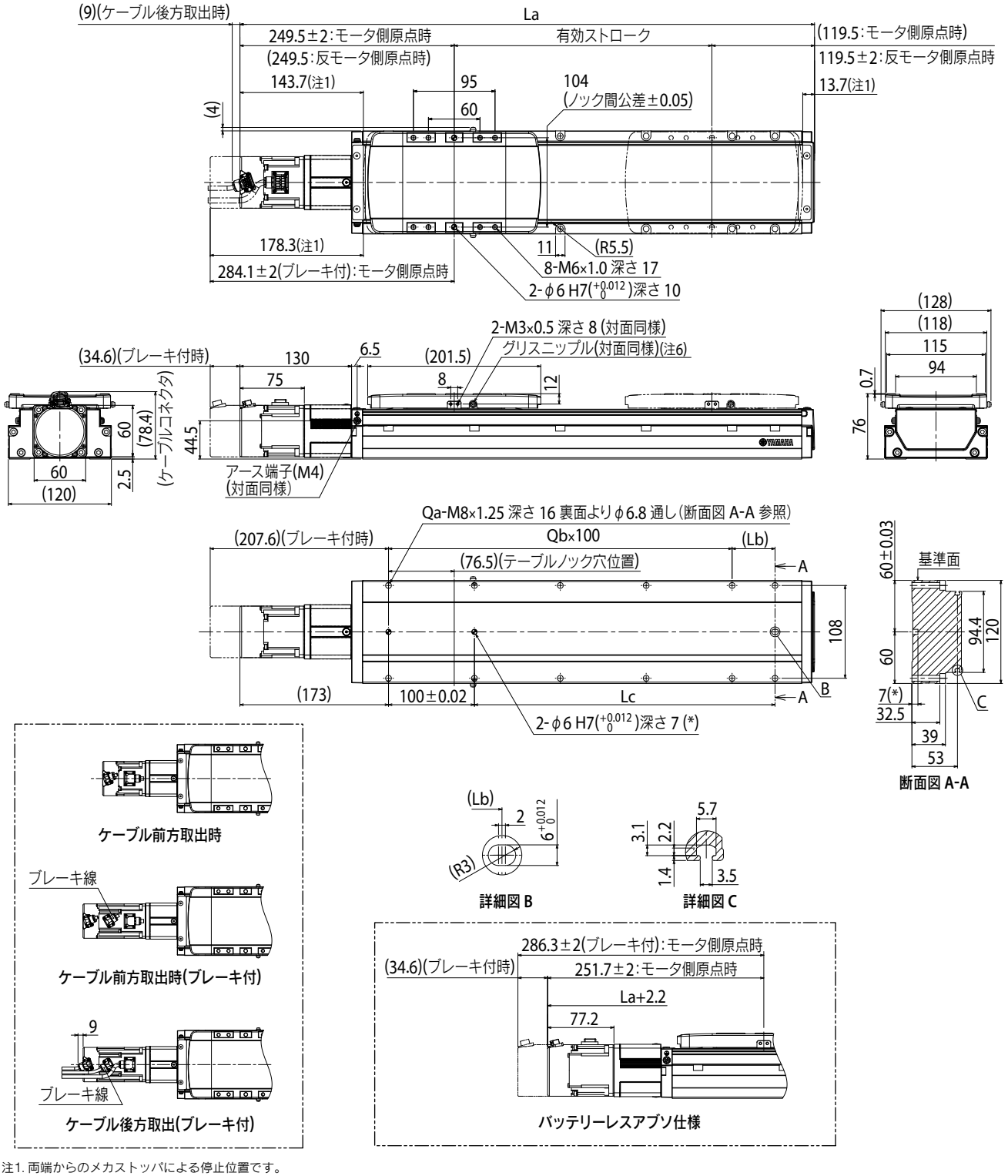
※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAS12

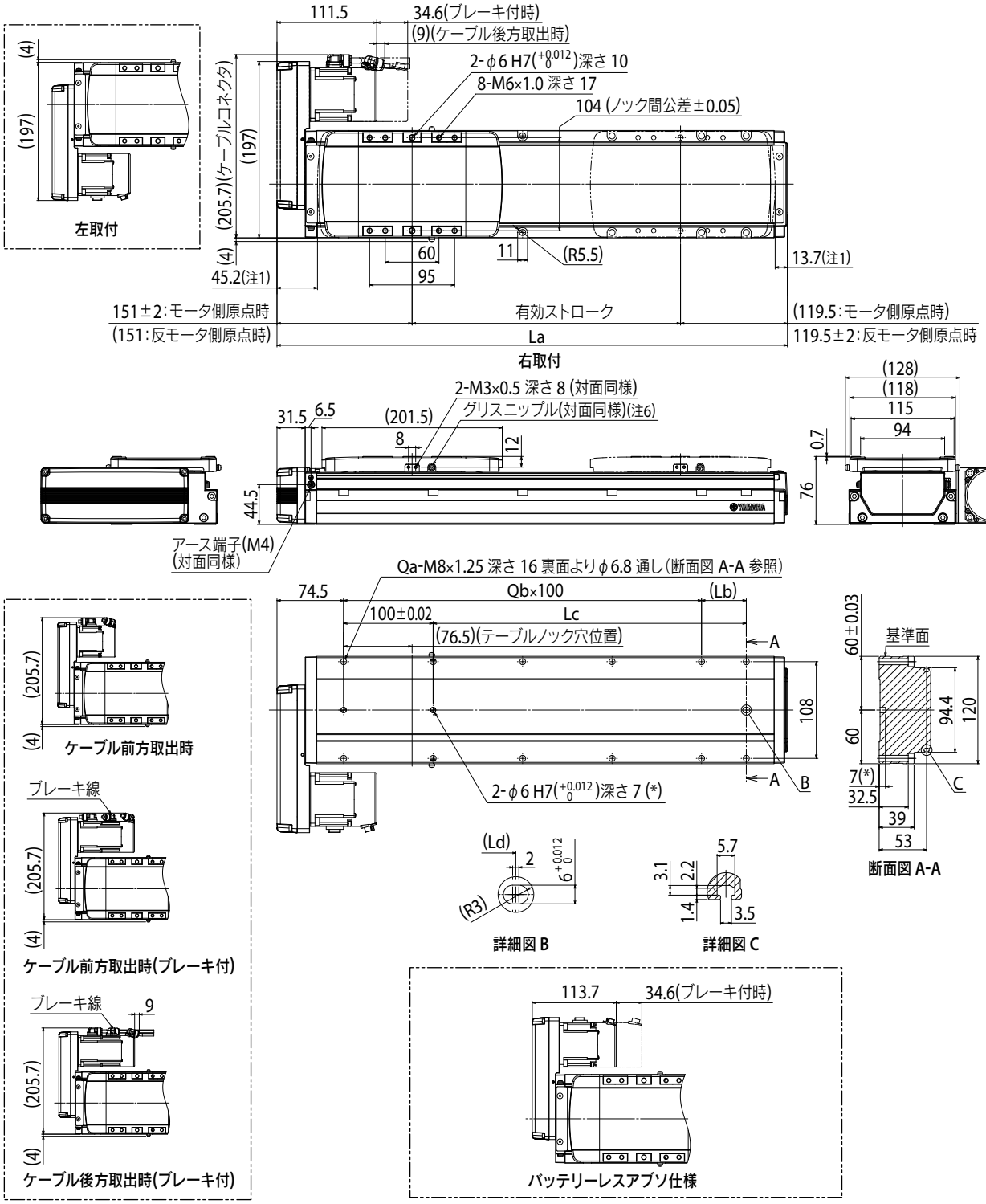
ABAS12　ストレート (S)



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注7]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa		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
Qb		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
本体質量(kg)[注4]		5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.9	9.4	9.8	10.2	10.7	11.1	11.5	12	12.4	12.9	13.3	13.7	14.2	14.6	15.1	15.5
最高速度 (mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

ABAS12　折曲げ（R/L）



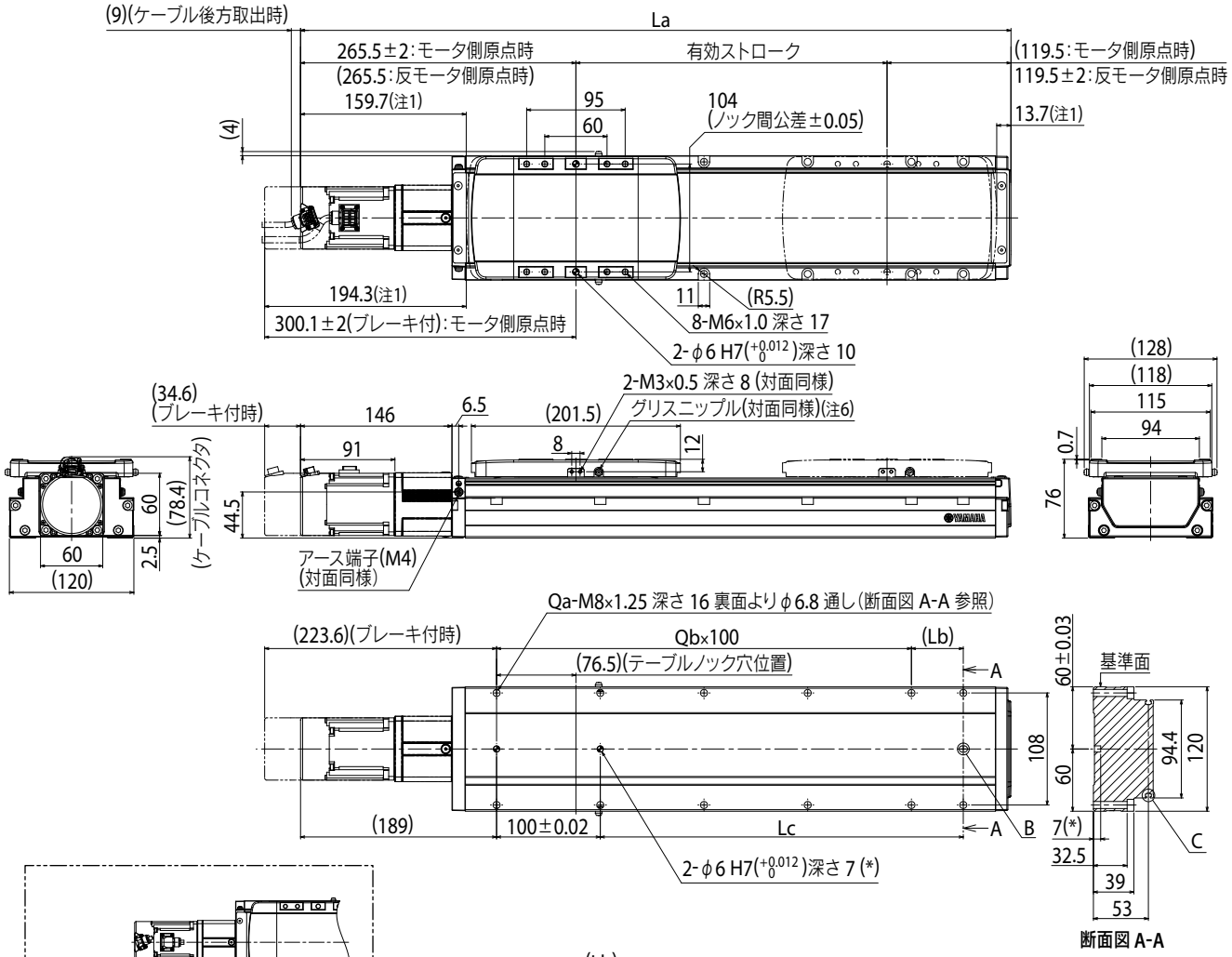
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

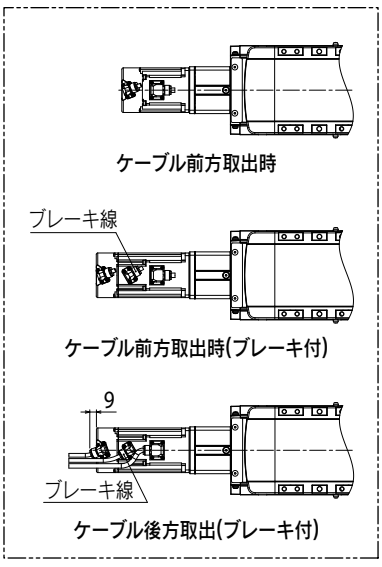
有効ストローク		50[注7]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa		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
Qb		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
本体質量(kg)[注4]		5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	9	9.4	9.9	10.3	10.7	11.2	11.6	12	12.5	12.9	13.4	13.8	14.2	14.7	15.1	15.6
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

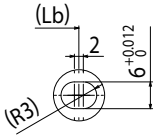
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAS12H

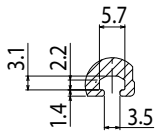
ABAS12H　ストレート (S)



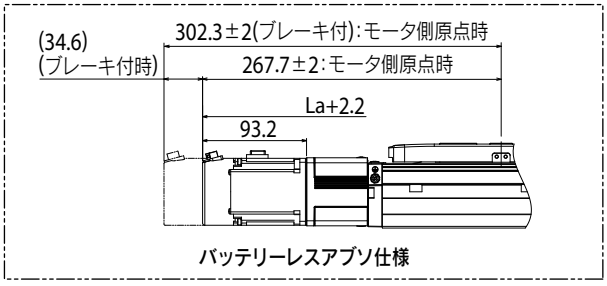




詳細図 B



詳細図 C



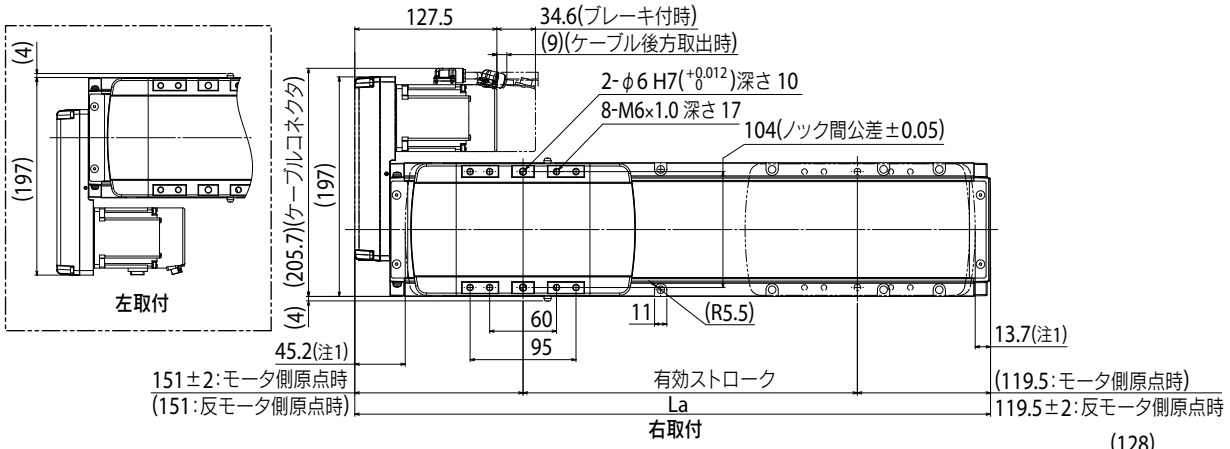
バッテリーレスアブソ仕様

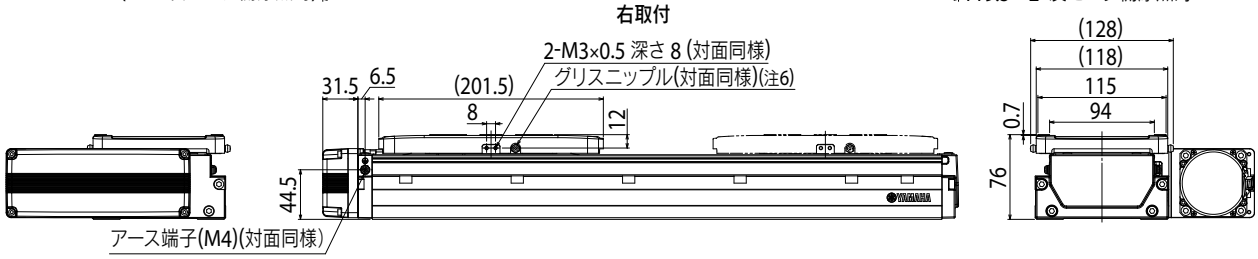
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

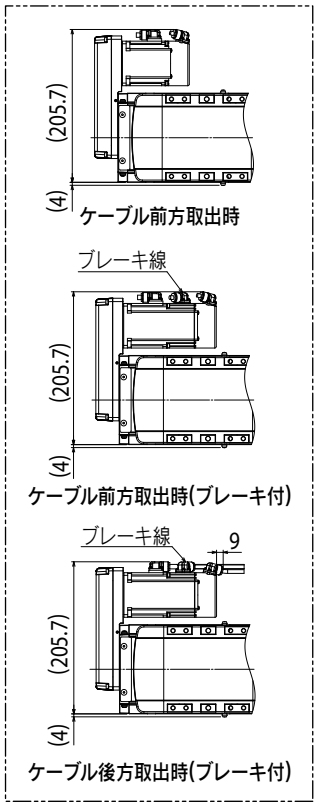
有効ストローク		50注7	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335	1385	1435	1485	1535	1585	1635
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa		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
Qb		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
本体質量(kg)注4		5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.7	10.1	10.5	11	11.4	11.8	12.3	12.7	13.2	13.6	14	14.5	14.9	15.4	15.8
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

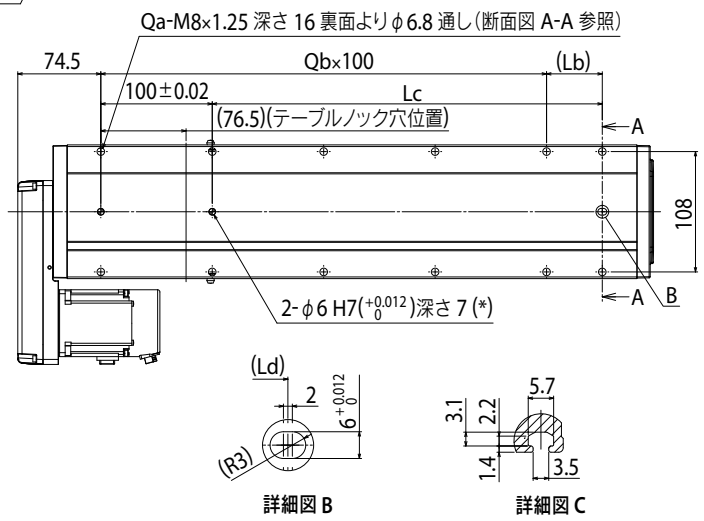
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAS12H　折曲げ（R/L）



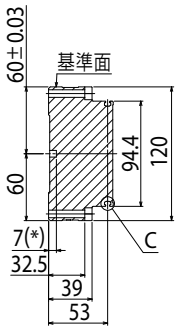




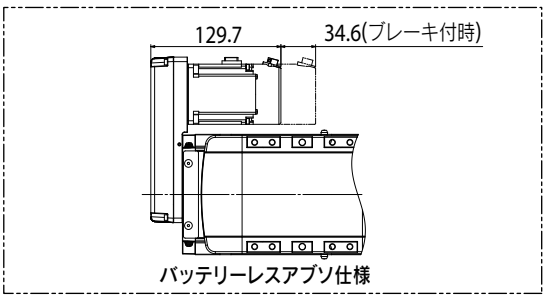


詳細図 B

詳細図 C



断面図 A-A



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪45 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M8×1.25＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋16 mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30/可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
注7. 50ストロークの場合、本体を上面から固定する取付通し穴(Qa)の一部がスライダで隠れるため、4か所のみ使用可能です。そのため下面からの固定を推奨します。

有効ストローク		50[注7]	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
Lb		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
Qa		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
Qb		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
本体質量(kg)[注4]		5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.3	9.7	10.2	10.6	11	11.5	11.9	12.3	12.8	13.2	13.7	14.1	14.5	15	15.4	15.9
最高速度(mm/sec)	リード32	1800												1620	1440	1260	1080	990	810	720	630	630	540	450	360	360
	リード20	1200												1080	960	840	720	660	540	480	420	420	360	300	240	240
	リード10	600												540	480	420	360	330	270	240	210	210	180	150	120	120
	リード5	300												270	240	210	180	165	135	120	105	105	90	75	60	60
	速度設定	–												90%	80%	70%	60%	55%	45%	40%	35%	35%	30%	25%	20%	20%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS05

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	入出力選択	バッテリ※4
	無記入：標準 H：高加減速仕様	20：20 mm 10：10 mm 5：5 mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	S：標準/ブレーキなし BK：標準/ブレーキ付き BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入：標準 W：T溝有り（両側） R：T溝有り（右側） L：T溝有り（左側）	50～800 （50 mmピッチ）	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10：200W以下	EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET ES：EtherCAT NS：NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

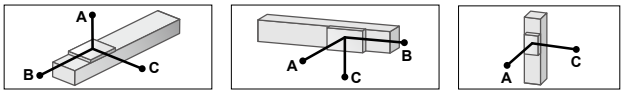
※1. 形状が折曲げ（R、L）の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. モータ仕様が標準（S、BK）の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。（標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください）

■ 基本仕様

モータ出力 AC		50 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12（C5級）		
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	8 kg	13 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg
定格推力		41 N	69 N	138 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート	ST + 195 mm		
	折曲げ	ST + 161.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH（結露なきこと）		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。（危険速度）その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.231をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



AGXS05-20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	898	269	350
5kg	583	112	159

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	323	234	809
5kg	119	76	427

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	452	452
2kg	217	217

AGXS05-10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	2505	382	625
5kg	1366	149	246
8kg	1036	90	150

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
2kg	585	346	2386
5kg	195	113	1164
8kg	95	54	745

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	732	732
2kg	351	351
4kg	160	160

AGXS05-5

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
3kg	4604	281	497
8kg	2197	101	179
13kg	1593	59	105

壁面取付使用時（単位：mm）

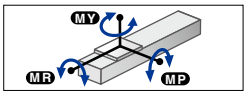
	A	B	C
3kg	439	245	4371
8kg	117	65	1812
13kg	42	24	1000

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
4kg	183	183
6kg	111	111
8kg	75	75

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
24	27	23

■ 適用コントローラ

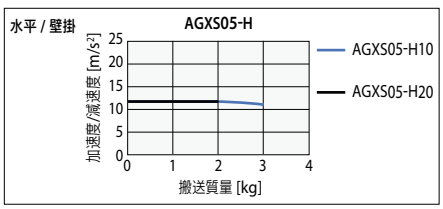
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

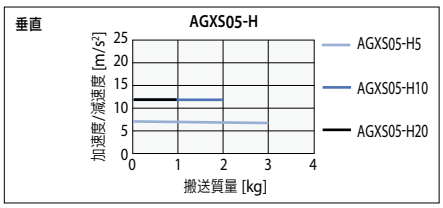
高加減速でご使用の場合（高加減速仕様）

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm（50 mmピッチ）		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	2 kg	3 kg	–
最高加速度	水平	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	3 kg
最高加速度	垂直	11.77 m/s²（1.2 G）	11.77 m/s²（1.2 G）	7.17 m/s²（0.7 G）

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ（目安）





■ 許容オーバーハング量※

AGXS05-H20

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	498	324	323
2kg	230	157	150

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	297	288	468
2kg	123	120	199

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	223	223

AGXS05-H5

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	478	478
3kg	138	138

AGXS05-H10

水平使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	1159	460	645
3kg	381	148	206

壁面取付使用時（単位：mm）

	A	B	C
1kg	606	424	1129
3kg	163	112	346

垂直使用時（単位：mm）

	A	C
1kg	396	396
2kg	182	182

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

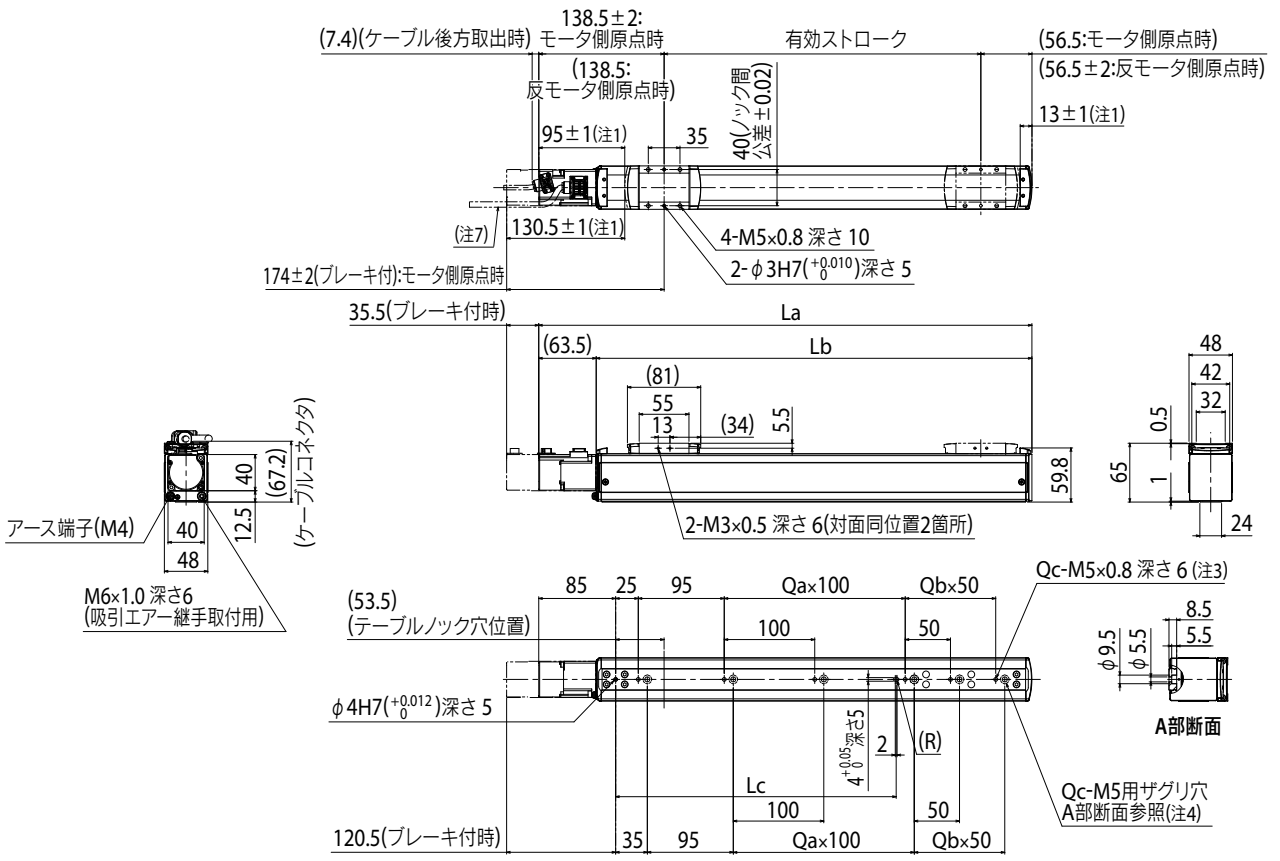
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度（mm/sec）	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

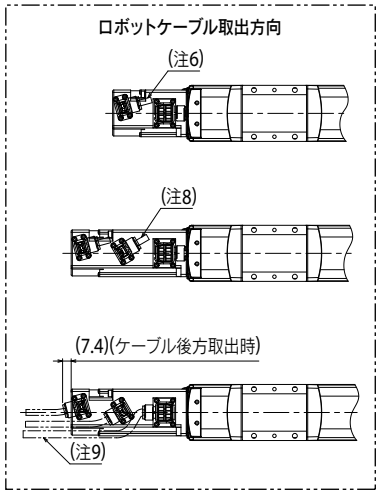
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550（50 mmピッチ）でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。（P.143参照）
※ 加速度/減速度はP.232をご参照ください。

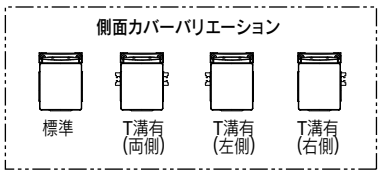
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

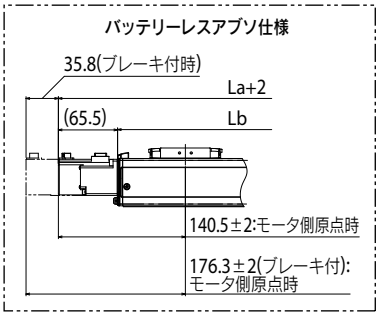
適用コントローラ EP-01 ▶ 578

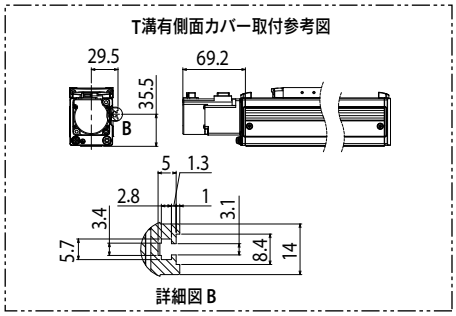
AGXS05　ストレート (S)











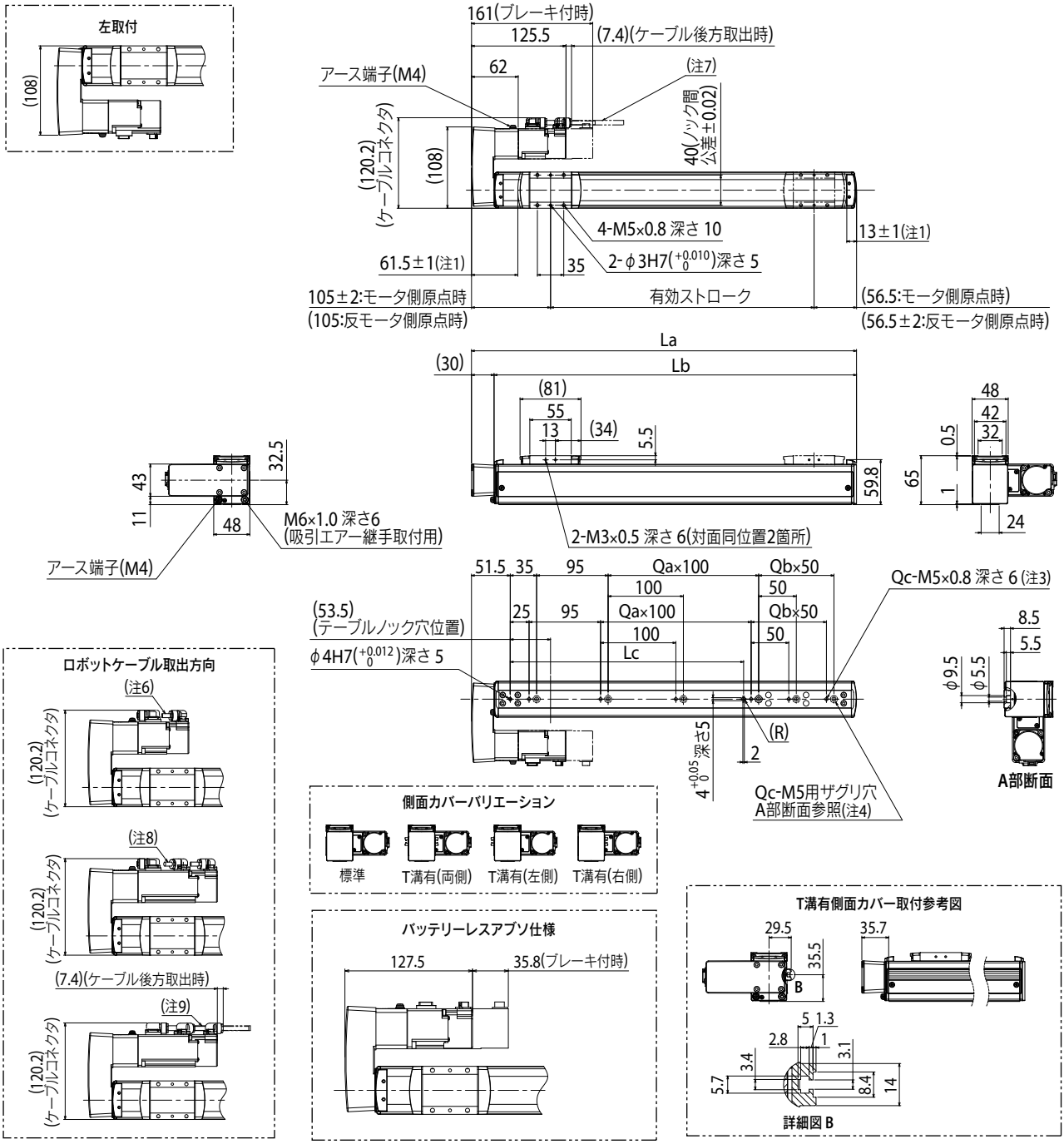
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)注5		1.5	1.7	1.8	2.0	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS05

AGXS05　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lb		181.5	231.5	281.5	331.5	381.5	431.5	481.5	531.5	581.5	631.5	681.5	731.5	781.5	831.5	881.5	931.5
Lc		110	110	110	110	310	310	310	310	310	310	610	610	610	610	610	610
Qa		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	5	5	5	5	5	5
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		2	3	4	5	4	5	6	7	8	9	7	8	9	10	11	12
本体質量(kg)注5		1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS05L

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS05L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ:モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入:標準 H:高加減速仕様	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入:標準 W:T溝有り(両側) R:T溝有り(右側) L:T溝有り(左側)	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10:200W以下	無記入:なし R:EP-RU付き	EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET ES:EtherCAT NS:NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

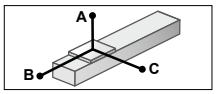
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～550(50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

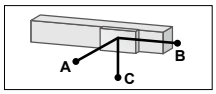
■ 基本仕様

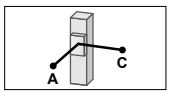
モータ出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ12 (C5級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1333 mm/sec	666 mm/sec	333 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	12 kg	24 kg	32 kg
	垂直	3 kg	6 kg	12 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 48 mm × H 65 mm		
全長	ストレート	ST + 236 mm		
	折曲げ	ST + 191.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～100 Nℓ/min		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH(結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.233をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS05L-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1755	559	426
8kg	737	200	153
12kg	608	133	104

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	396	486	1594
8kg	106	128	525
12kg	52	61	329

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	1486	1486
2kg	730	730
3kg	478	478

AGXS05L-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	2416	389	333
12kg	1397	187	161
24kg	875	87	74

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
6kg	277	316	2192
12kg	101	115	1084
24kg	12	14	276

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
4kg	555	555
6kg	360	360

AGXS05L-5

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
10kg	3127	254	225
20kg	1841	120	106
32kg	1554	70	62

壁面取付使用時 (単位:mm)

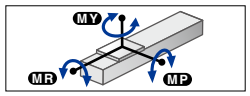
	A	B	C
10kg	162	181	2800
20kg	42	47	1273
32kg	0	0	0

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	501	501
10kg	235	235
12kg	190	190

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
72	72	64

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～550 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	–
最高加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg
最高加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	12.68 m/s² (1.3 G)	6.65 m/s² (0.7 G)

■ 許容オーバーハング量※

AGXS05L-H20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	675	501	332
5kg	330	191	131

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
2kg	294	428	626
5kg	87	118	251

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	728	728

AGXS05L-H10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1208	469	385
6kg	665	227	188
10kg	441	130	108

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	331	396	1144
6kg	131	155	580
10kg	49	58	315

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	1298	1298
2kg	636	636

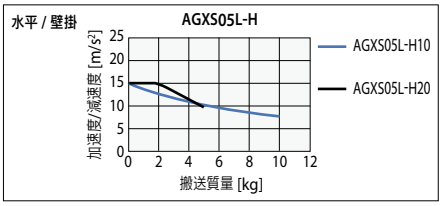
AGXS05L-H5

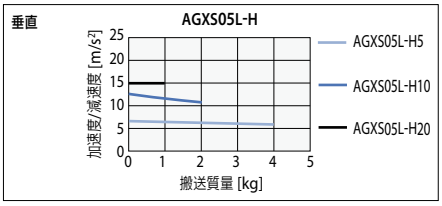
垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
1kg	1555	1555
2kg	762	762
4kg	365	365

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは550 mm。

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550
最高速度 (mm/sec)	リード20	1333										
	リード10	666										
	リード5	333										

※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～550 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
※ 加速度/減速度はP.234をご参照ください。

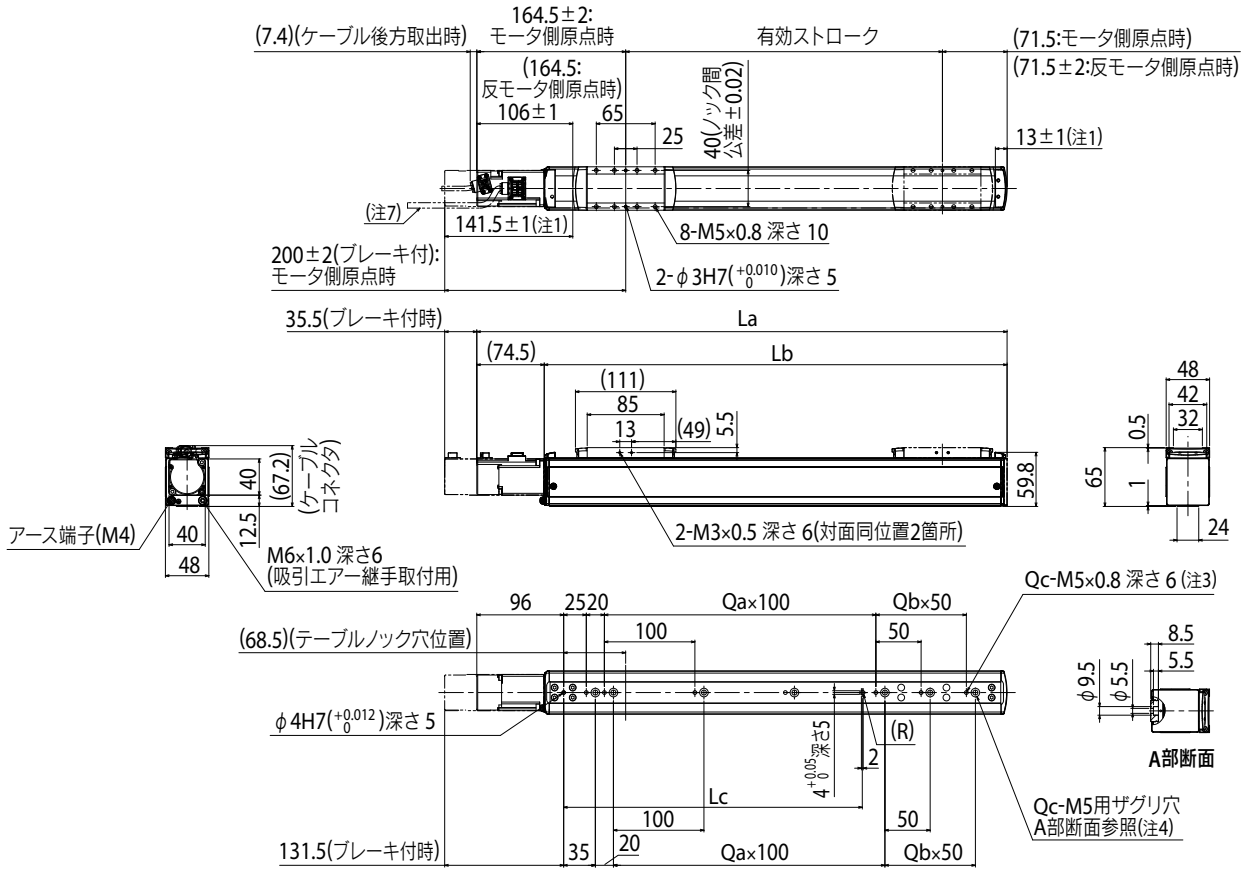


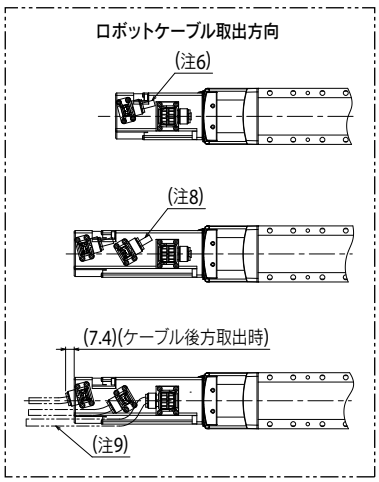
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

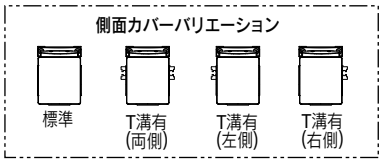
適用コントローラ EP-01 ▶ 578

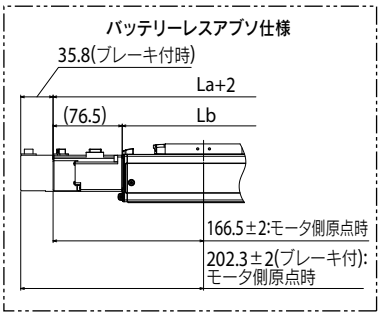
AGXS05L

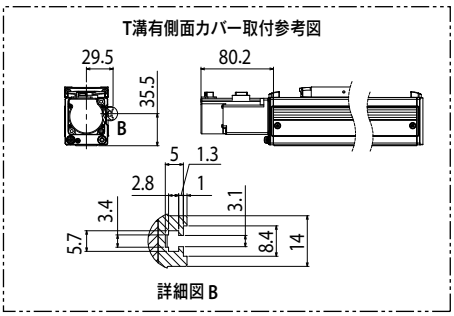
AGXS05L　ストレート（S）









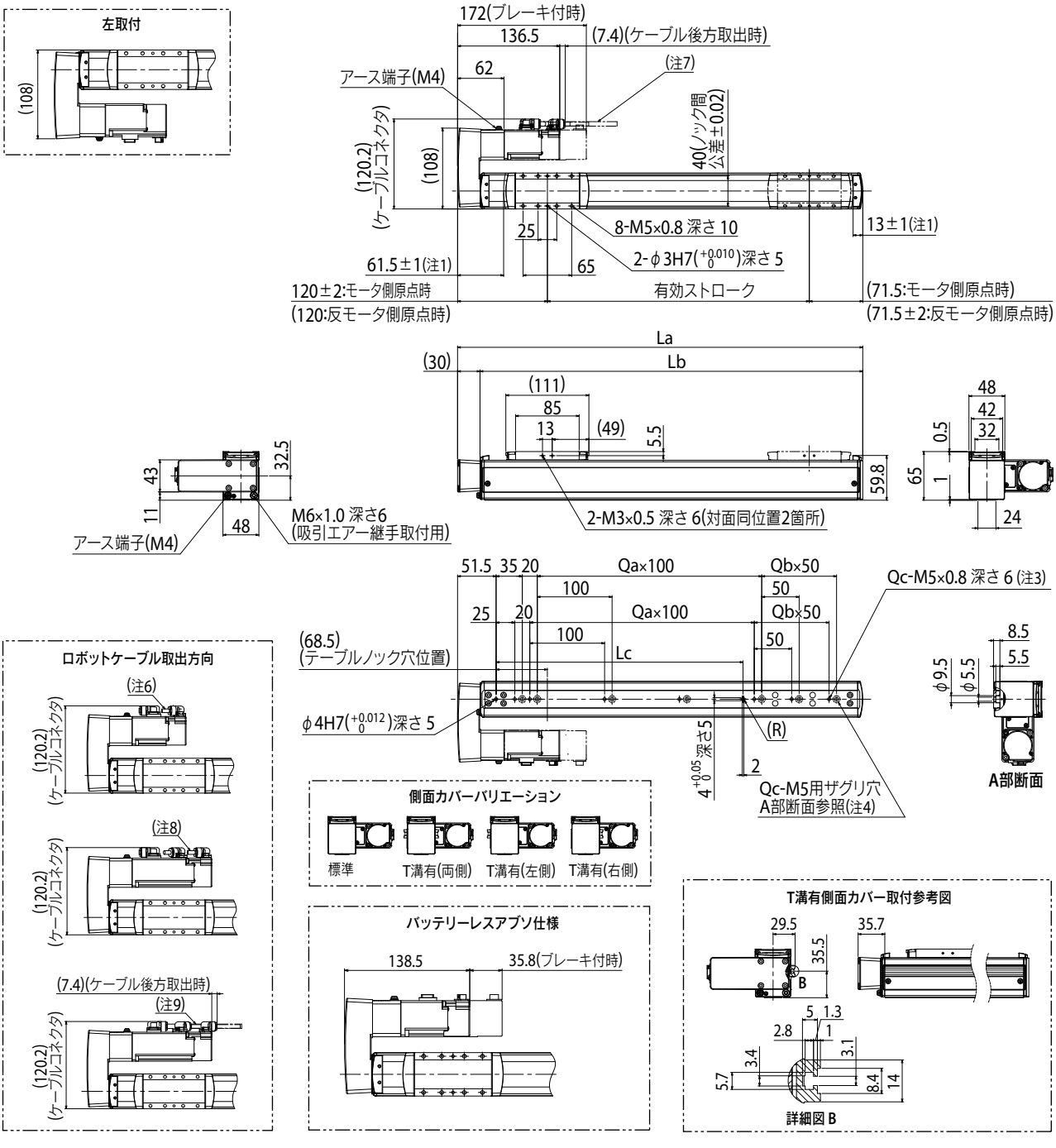


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		286	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)注5		1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2	3.3	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS05L　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		241.5	291.5	341.5	391.5	4415	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5
Lb		211.5	261.5	311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5
Lc		130	130	130	130	330	330	330	330	330	330	630	630	630	630	630	630
Qa		1	1	1	1	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
Qb		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5
Qc		3	4	5	6	5	6	7	8	9	10	8	9	10	11	12	13
本体質量(kg)注5		2.2	2.3	2.5	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.6	3.7	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5
最高速度(mm/sec)	リード20	1333												1066	933	800	666
	リード10	666												532	466	400	333
	リード5	333												266	233	200	166
	速度設定	–												80%	70%	60%	50%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS07

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS07 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] - [ ] [ ] [ ] - EP-01 - [ ] [ ] [ ] [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	側面カバー	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入: 標準 H: 高加減速仕様	30: 30 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	無記入: 標準 W: T溝有り(両側) R: T溝有り(右側) L: T溝有り(左側)	50～1100 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

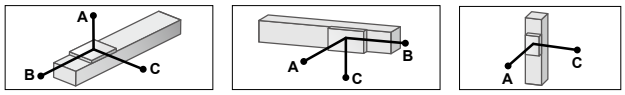
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は50～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時で500mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

■ 基本仕様

モータ出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		50 mm～1100 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	25 kg	45 kg	85 kg
	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
本体最大断面外形		W 70 mm × H 76.5 mm			
全長	ストレート	ST + 276.5 mm			
	折曲げ	ST + 232 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～115 Nℓ/min			
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ			
分解能		23ビット			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.235をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※



AGXS07-30

水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
2kg	3078	1509	1221
6kg	1191	501	418
10kg	957	317	282

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
2kg	1237	1442	2975
6kg	393	435	1062
10kg	244	251	793

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	2335	2335
2kg	1158	1158

AGXS07-20

水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
10kg	1327	370	358
20kg	1136	186	188
25kg	1509	163	173

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
10kg	313	304	1164
20kg	131	119	804
25kg	109	97	1010

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	3416	3416
2kg	1701	1701
4kg	841	841

AGXS07-10

水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
15kg	2420	338	372
30kg	1531	160	176
45kg	1181	101	111

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
15kg	306	271	2192
30kg	106	94	1155
45kg	39	34	623

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
3kg	1688	1688
6kg	827	827
8kg	612	612

AGXS07-5

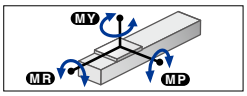
水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	2915	172	197
50kg	2535	96	110
85kg	2024	49	56

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
30kg	122	106	2458
50kg	34	30	1476
85kg	0	0	0

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
6kg	907	907
9kg	591	591
16kg	314	314

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	MP	MR
138	121	121

■ 適用コントローラ

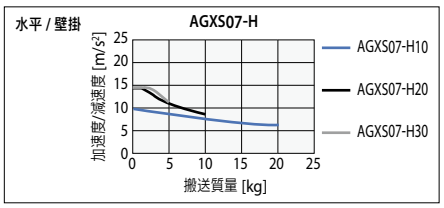
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

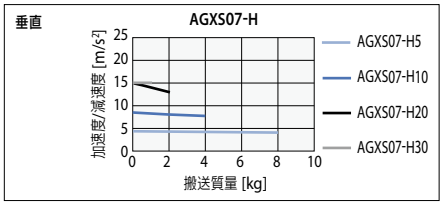
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		50 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	5 kg	10 kg	20 kg	–
最高加速度	水平	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	9.64 m/s² (1 G)	–
最大可搬質量	垂直	1 kg	2 kg	4 kg	8 kg
最高加速度	垂直	14.72 m/s² (1.5 G)	14.72 m/s² (1.5 G)	8.44 m/s² (0.9 G)	4.32 m/s² (0.4 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

AGXS07-H30

水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
2kg	1020	897	608
5kg	461	346	245

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
2kg	579	830	976
5kg	208	279	401

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	1165	1165

AGXS07-H20

水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
3kg	1224	758	640
6kg	684	369	321
10kg	459	214	190

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
3kg	600	692	1175
6kg	274	303	621
10kg	138	147	376

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	1793	1793
2kg	891	891

AGXS07-H10

水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
5kg	2208	622	665
12kg	991	249	266
20kg	637	142	152

壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
5kg	603	556	2129
12kg	200	182	890
20kg	83	75	497

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
1kg	3012	3012
2kg	1487	1487
4kg	725	725

AGXS07-H5

垂直使用時 (単位: mm)	A	C
3kg	1093	1093
5kg	639	639
8kg	384	384

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

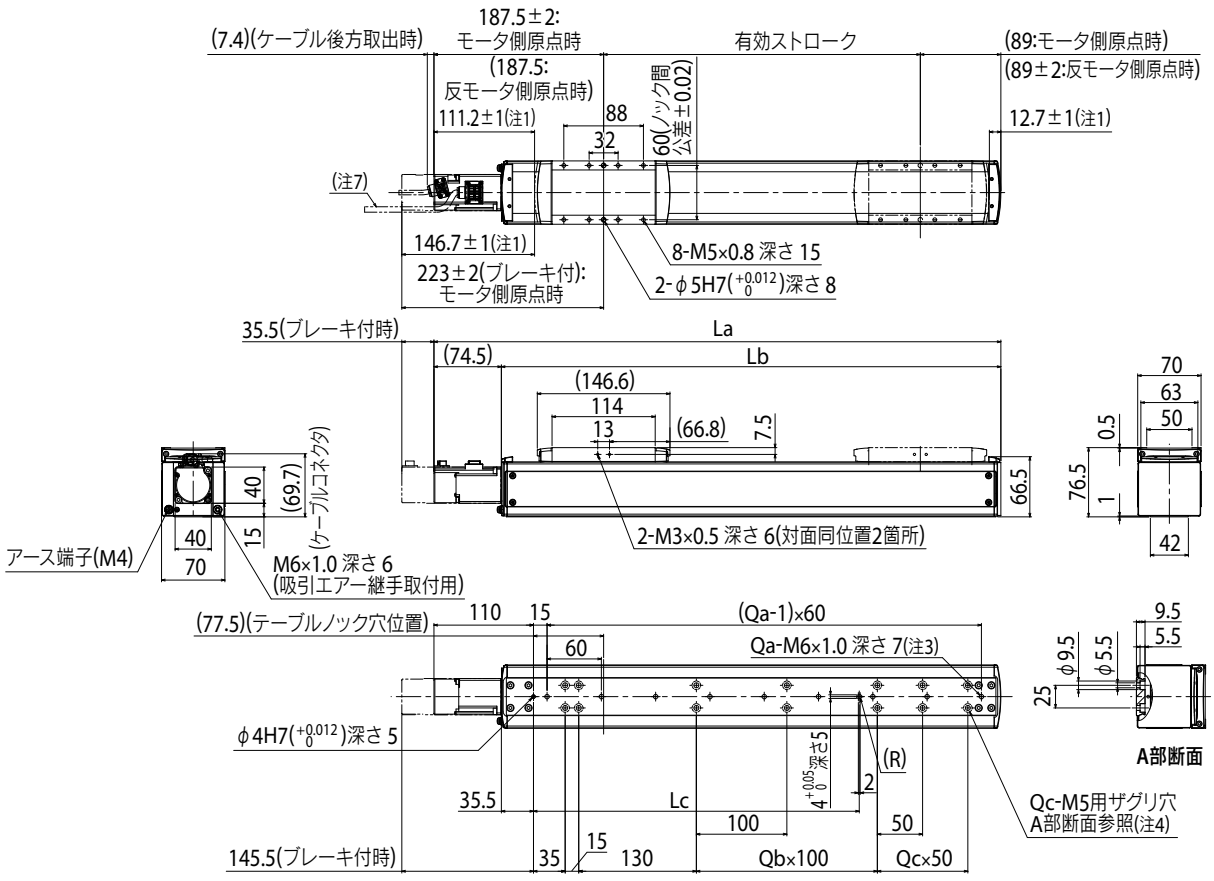
■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

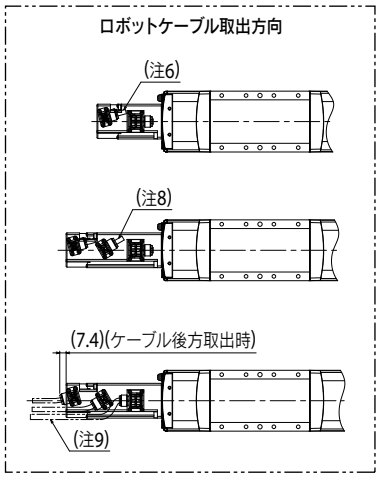
有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800												
	リード20	1200												
	リード10	600												
	リード5	300												

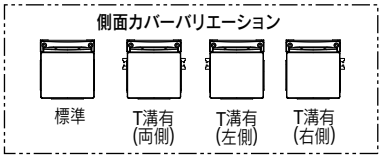
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は50～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
※ 加速度/減速度はP.237をご参照ください。

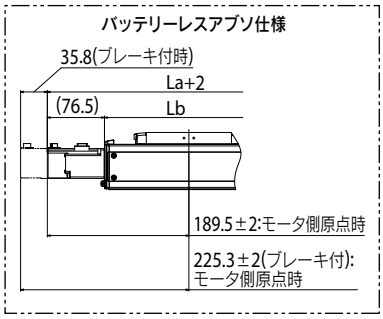
YAMAHA
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

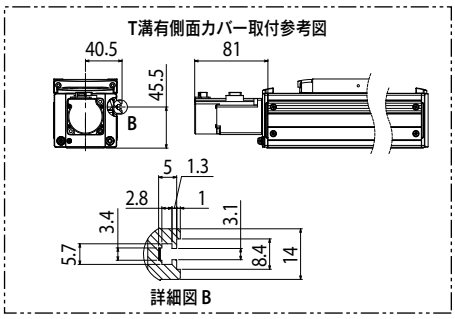
AGXS07　ストレート (S)











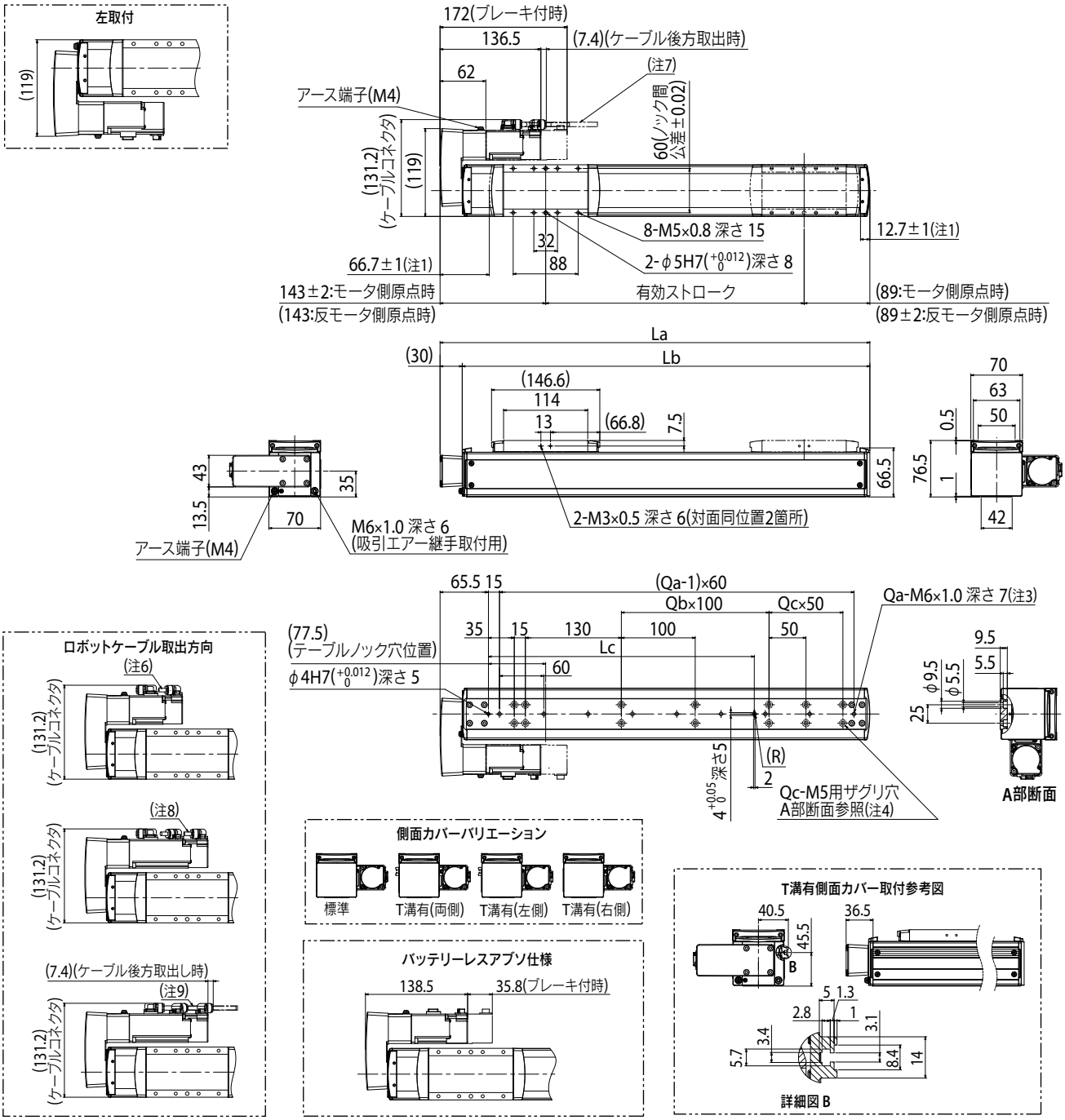
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		326.5	376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5	876.5	926.5	976.5	1026.5	1076.5	1126.5	1176.5	1226.5	1276.5	1326.5	1376.5
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc		160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa		4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd		6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg)注5		3.6	3.8	4.1	4.4	4.7	4.9	5.2	5.5	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8	7.1	7.4	7.6	7.9	8.2	8.5	8.7	9.0	9.3
最高速度(mm/sec)	リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS07

AGXS07　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. タップ穴にて本体取付する場合、セットスクリュを取外して固定してください。
注4. ザグリ穴(A部断面)にて本体取付する場合、内側よりキャップを取外して固定してください。
使用する六角穴付ボルト(M5×0.8)は首下長さ15mm以下としてください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. T溝有側面カバーはセンサ取付用です。
注12. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注13. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
La		282	332	382	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	3321
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302
Lc		160	160	160	160	360	360	360	360	360	360	360	360	760	760	760	760	760	760	760	760	760	760
Qa		4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
Qb		0	0	0	0	2	2	2	2	2	2	2	2	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
Qc		0	1	2	3	0	1	2	3	4	5	6	7	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
Qd		6	8	10	12	10	12	14	16	18	20	22	24	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
本体質量(kg)注5		4.0	4.2	4.5	4.8	5.1	5.3	5.6	5.9	6.1	6.4	6.7	7.0	7.2	7.5	7.8	8.0	8.3	8.6	8.9	9.1	9.4	9.7
最高速度(mm/sec)	リード30	1800														1530	1350	1170	990	900	810	720	630
	リード20	1200														1020	900	780	660	600	540	480	420
	リード10	600														510	450	390	330	300	270	240	210
	リード5	300														255	225	195	165	150	135	120	105
	速度設定	–														85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS10

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入: 標準 H: 高加減速仕様	30: 30 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1250 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

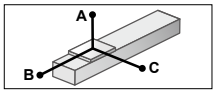
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード10、20、30の300～800mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

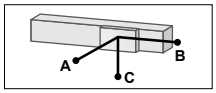
■ 基本仕様

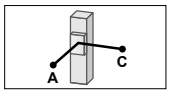
モータ出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直	4 kg	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
本体最大断面外形		W 100 mm × H 99.5 mm			
全長	ストレート	ST + 250.5 mm			
	折曲げ	ST + 220.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min			
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ			
分解能		23ビット			
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.238をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS10-30

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	878	537	292
20kg	609	256	146
25kg	608	211	124

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	271	473	803
20kg	118	192	481
25kg	93	147	454

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	4135	4135
4kg	985	985

AGXS10-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	1269	451	282
25kg	754	253	158
40kg	466	142	88

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	252	387	1159
25kg	123	189	629
40kg	51	78	311

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2062	2062
6kg	1012	1012
8kg	750	750

AGXS10-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	1794	298	203
50kg	1358	162	111
80kg	1266	86	59

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	162	234	1623
50kg	68	98	1060
80kg	16	22	552

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	1926	1926
10kg	931	931
20kg	434	434

AGXS10-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	5605	321	225
50kg	3694	177	124
80kg	2619	95	67
100kg	2224	68	48

壁面取付使用時 (単位: mm)

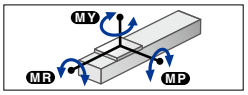
	A	B	C
30kg	181	258	5195
50kg	79	113	3111
80kg	22	31	1557
100kg	0	0	0

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	1018	1018
20kg	477	477
30kg	296	296

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	MP	MR
274	274	241

■ 適用コントローラ

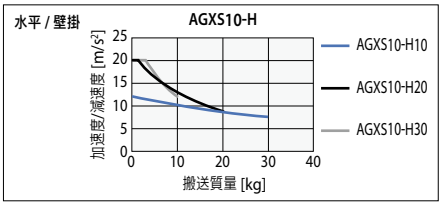
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

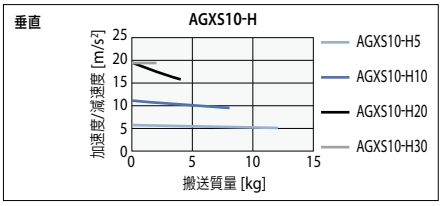
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	10 kg	20 kg	30 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	11.71 m/s² (1.2 G)	–
最大可搬質量	垂直	2 kg	4 kg	8 kg	12 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	10.84 m/s² (1.1 G)	5.53 m/s² (0.6 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

AGXS10-H30

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
3kg	1041	1117	541
6kg	581	534	266
10kg	384	300	153

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
3kg	521	1046	1009
6kg	241	466	539
10kg	125	235	327

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
1kg	2054	2054
2kg	994	994

AGXS10-H20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
5kg	1218	844	493
12kg	575	326	193
20kg	375	177	106

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
5kg	464	778	1177
12kg	159	261	516
20kg	70	113	290

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
2kg	1602	1602
4kg	788	788

AGXS10-H10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	1851	568	383
20kg	973	263	177
30kg	671	162	109

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	343	504	1784
20kg	136	199	885
30kg	67	98	552

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	1849	1849
5kg	1086	1086
8kg	656	656

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

AGXS10-H5

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
4kg	1550	1550
8kg	743	743
12kg	474	474

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

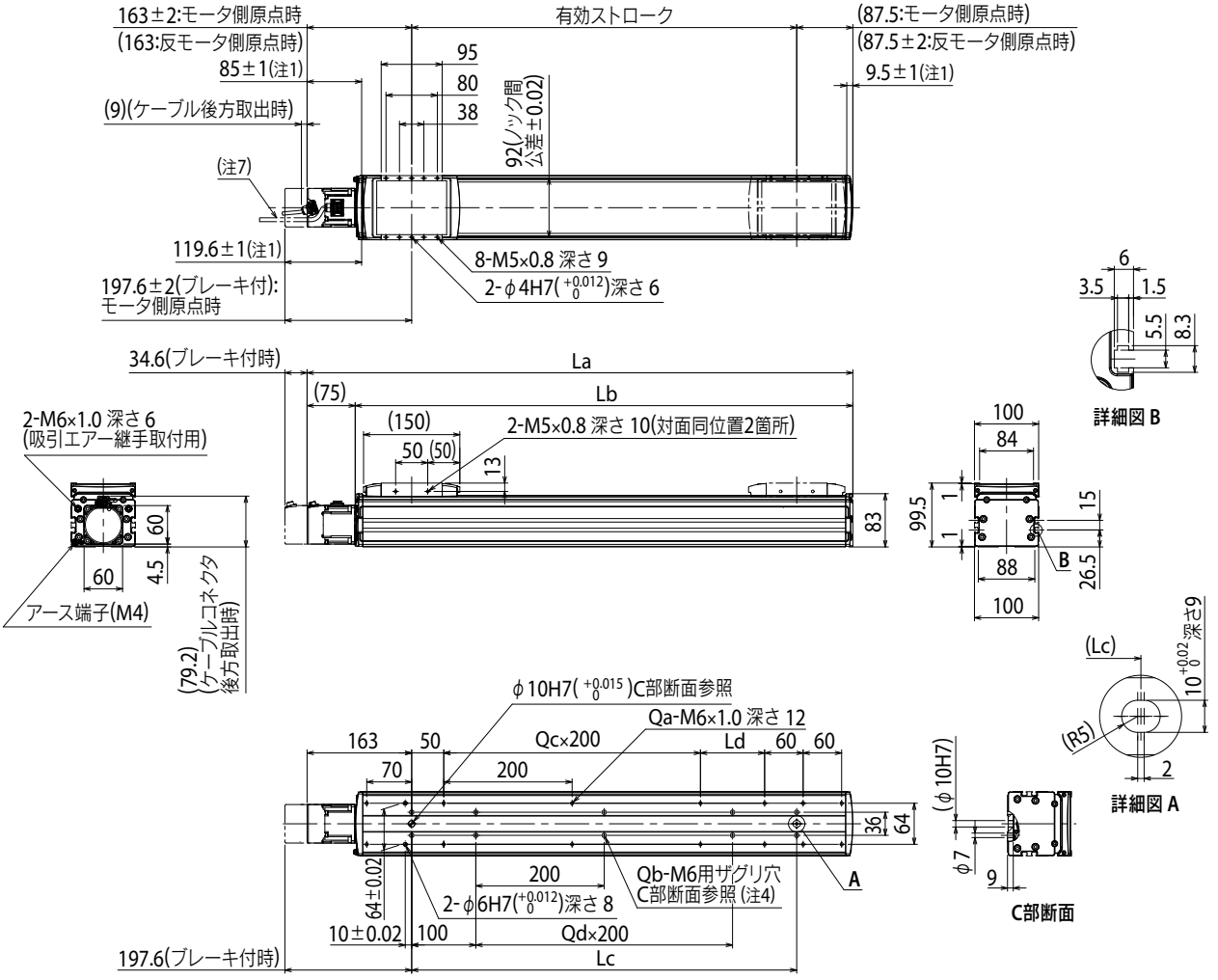
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
※ 加速度/減速度はP.240をご参照ください。

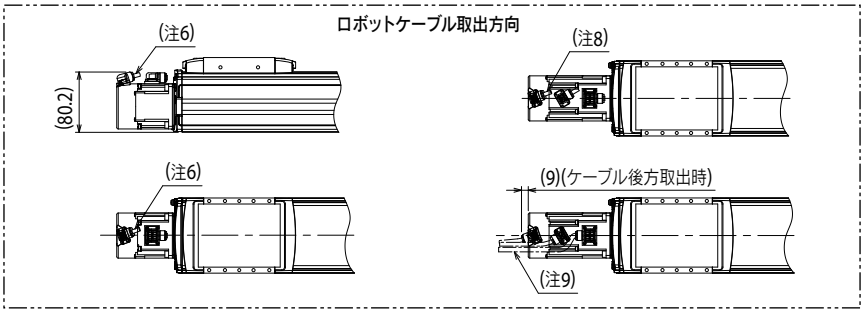
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

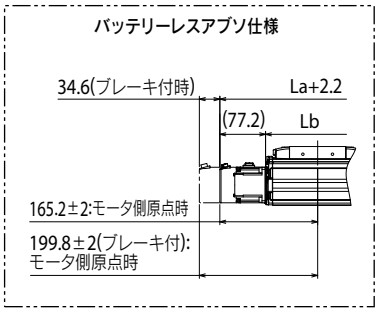
適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS10

AGXS10　ストレート (S)





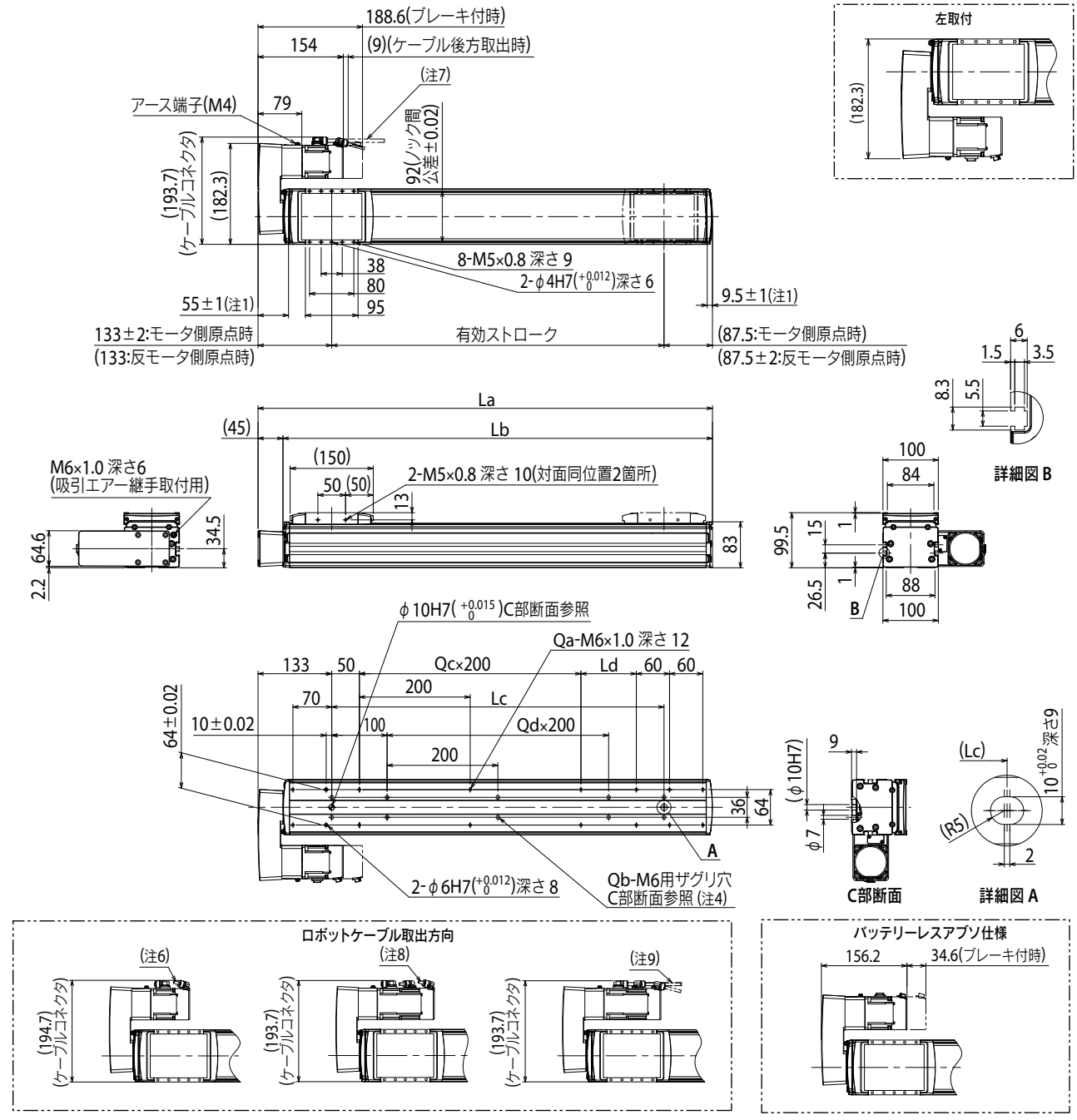


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5	1050.5	1100.5	1150.5	1200.5	1250.5	1300.5	1350.5	1400.5	1450.5	1500.5
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(Kg)注5		5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS10　折曲げ（R/L）



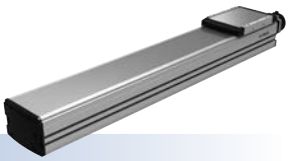
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5
Lb		275.5	325.5	375.5	425.5	475.5	525.5	575.5	625.5	675.5	725.5	775.5	825.5	875.5	925.5	975.5	1025.5	1075.5	1125.5	1175.5	1225.5	1275.5	1325.5	1375.5	1425.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(Kg)注5		6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6	13.1	13.6	14.1	14.6	15.1	15.6	16.1	16.6	17.1	17.6	18.1
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS12

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS12 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入: 標準 H: 高加減速仕様	30: 30 mm 20: 20 mm 10: 10 mm 5: 5 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1250 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

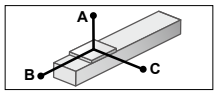
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直/水平使用時で400mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

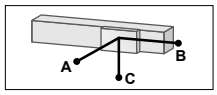
■ 基本仕様

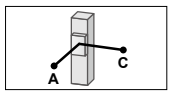
モータ出力 AC		400 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm			
減速機構		研削ボールねじ φ15 (C5級)			
ストローク		100 mm～1250 mm (50 mmピッチ)			
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	35 kg	50 kg	95 kg	115 kg
	垂直	8 kg	15 kg	25 kg	45 kg
定格推力		225 N	339 N	678 N	1360 N
本体最大断面外形		W 125 mm × H 101 mm			
全長	ストレート	ST + 302.5 mm			
	折曲げ	ST + 256.5 mm			
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当			
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min			
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ			
分解能		23ビット			
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH (結露なきこと)			

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.242をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS12-30

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	1796	1074	637
20kg	1300	531	332
35kg	1341	334	227

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	631	1009	1720
20kg	316	466	1171
35kg	197	269	1130

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2642	2642
6kg	1289	1289
8kg	951	951

AGXS12-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	2231	904	613
30kg	1290	428	293
50kg	882	237	164

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	591	839	2141
30kg	260	363	1167
50kg	126	172	710

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	2424	2424
10kg	1207	1207
15kg	803	803

AGXS12-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	3109	607	456
50kg	2421	345	260
80kg	2417	198	150
95kg	2559	159	121

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	413	542	2978
50kg	215	280	2208
80kg	103	133	1927
95kg	73	95	1830

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	1862	1862
15kg	1221	1221
25kg	708	708

AGXS12-5

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	11079	653	504
50kg	7434	373	288
80kg	5458	215	166
115kg	4364	136	105

壁面取付使用時 (単位: mm)

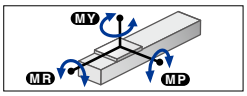
	A	B	C
30kg	456	588	10692
50kg	239	308	6935
80kg	117	150	4713
115kg	55	71	3221

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
15kg	1332	1332
30kg	634	634
45kg	402	402

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	MP	MR
334	334	294

■ 適用コントローラ

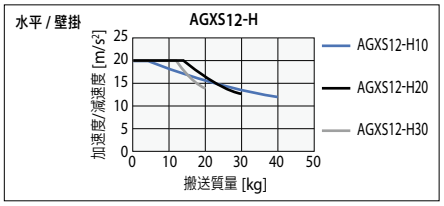
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

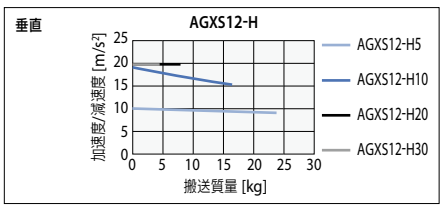
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		100 mm～650 mm (50 mmピッチ)			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	20 kg	30 kg	40 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	–
最大可搬質量	垂直	4 kg	8 kg	16 kg	24 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	19.62 m/s² (2 G)	9.85 m/s² (1 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

AGXS12-H30

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
5kg	1216	1297	669
12kg	461	506	252
20kg	316	280	147

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
5kg	648	1224	1183
12kg	226	436	427
20kg	117	213	266

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
2kg	1984	1984
4kg	960	960

AGXS12-H20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	999	807	489
20kg	521	378	231
30kg	382	234	146

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	458	740	966
20kg	196	311	479
30kg	109	168	325

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2031	2031
5kg	1193	1193
8kg	722	722

AGXS12-H10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	1668	737	535
25kg	1060	423	308
40kg	709	246	180

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	491	672	1628
25kg	263	358	1012
40kg	134	181	644

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	2071	2071
10kg	1011	1011
16kg	612	612

AGXS12-H5

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
8kg	1487	1487
16kg	712	712
24kg	454	454

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

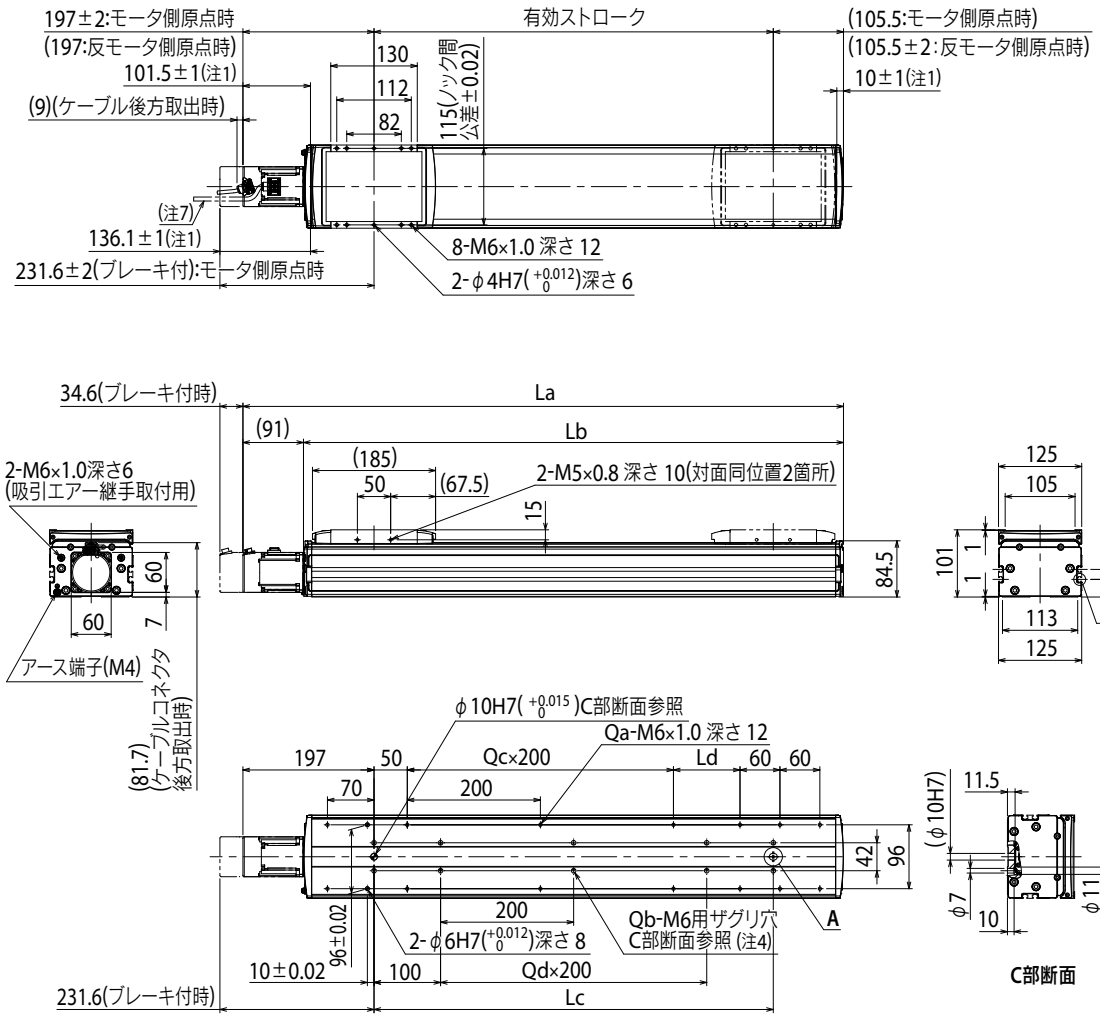
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650
最高速度 (mm/sec)	リード30	1800											
	リード20	1200											
	リード10	600											
	リード5	300											

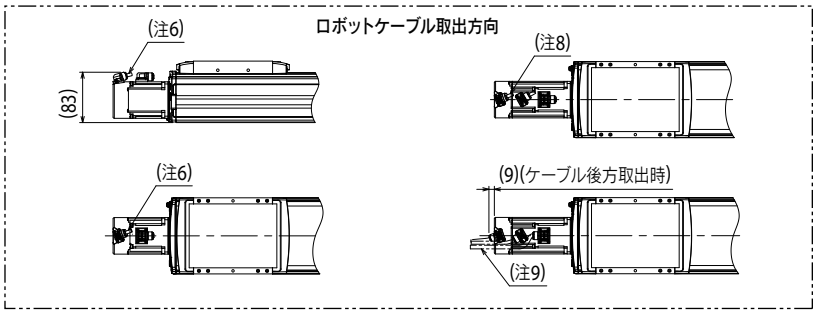
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～650 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
※ 加速度/減速度はP.244をご参照ください。

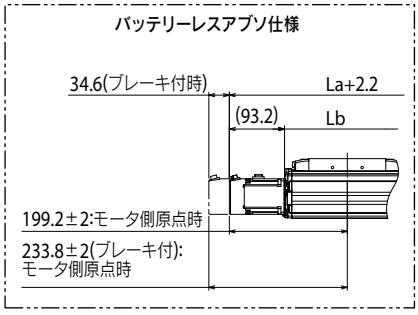
▶ サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS12　ストレート (S)







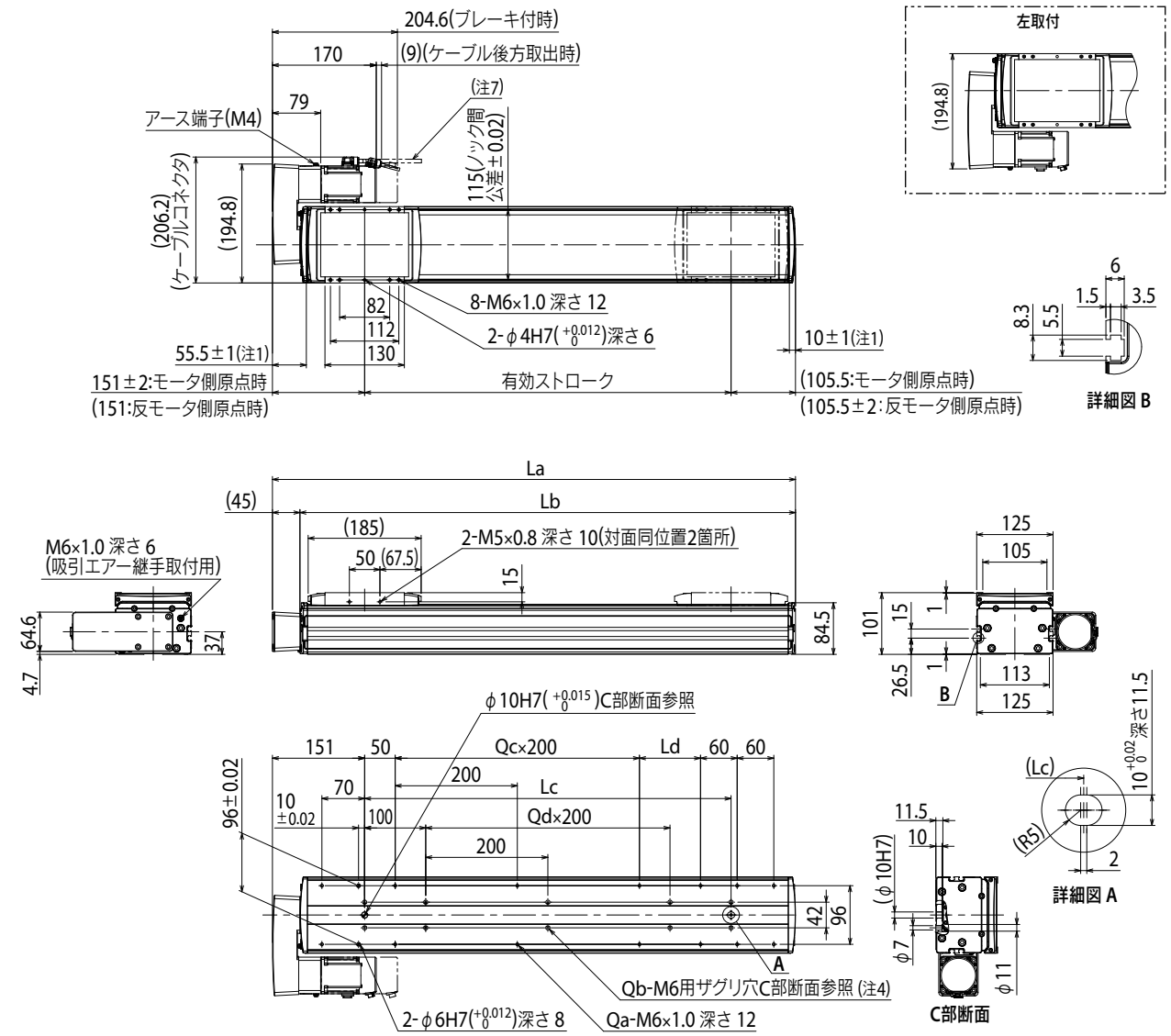
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20mm以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10mm以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

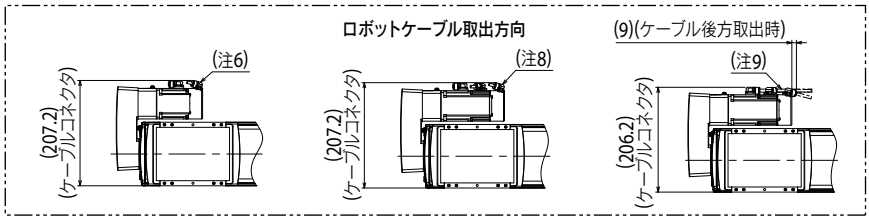
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		402.5	452.5	502.5	552.5	602.5	652.5	702.5	752.5	802.5	852.5	902.5	952.5	1002.5	1052.5	1102.5	1152.5	1202.5	1252.5	1302.5	1352.5	1402.5	1452.5	1502.5	1552.5
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(Kg)※5		7.6	8.2	8.9	9.6	10.2	10.9	11.6	12.3	12.9	13.6	14.3	15.0	15.6	16.3	17.0	17.6	18.3	19.0	19.7	20.3	21.0	21.7	22.4	23.0
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

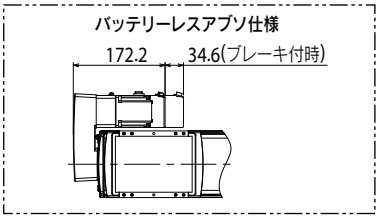
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS12

AGXS12　折曲げ（R/L）







注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪20㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M6×1.0>は、首下長さ≪架台の厚さ+10㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.4kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
La		356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	605.5	656.5	706.5	756.5	806.5	856.5	906.5	956.5	1006.5	1056.5	1106.5	1156.5	1206.5	1256.5	1306.5	1356.5	1406.5	1456.5	1506.5
Lb		311.5	361.5	411.5	461.5	511.5	561.5	611.5	661.5	711.5	761.5	811.5	861.5	911.5	961.5	1011.5	1061.5	1111.5	1161.5	1211.5	1261.5	1311.5	1361.5	1411.5	1461.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5
本体質量(Kg)※5		8.8	9.4	10.1	10.8	11.4	12.1	12.8	13.5	14.1	14.8	15.5	16.2	16.8	17.5	18.2	18.8	19.5	20.2	20.9	21.5	22.2	22.9	23.6	24.2
最高速度(mm/sec)	リード30	1800													1530	1350	1170	990	900	810	720	630	540		450
	リード20	1200													1020	900	780	660	600	540	480	420	360		300
	リード10	600													510	450	390	330	300	270	240	210	180		150
	リード5	300													255	225	195	165	150	135	120	105	90		75
	速度設定	–													85%	75%	65%	55%	50%	45%	40%	35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS16

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS16 - [ ] [ ] [ ] [ ] - [ ] - [ ] - EP-01 [ ] - [ ] - [ ] [ ]

本体	加減速仕様	リード指定	形状※1	モータ仕様	ストローク※2	ケーブル長※3	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※4	入出力選択	バッテリ※5
	無記入: 標準 H: 高加減速仕様	40: 40 mm 20: 20 mm 10: 10 mm	S: ストレート R: 右折曲げ L: 左折曲げ	S: 標準/ブレーキなし BK: 標準/ブレーキ付き BL: バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL: バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1450 (50 mmピッチ)	R3: 3 m R5: 5 m R10: 10 m	R: モータ後方 F: モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC: CC-Link	B: 有り N: なし

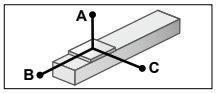
※1. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
※2. 高加減速仕様は100～800 (50 mmピッチ)になります。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※5. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取扱説を参照ください)

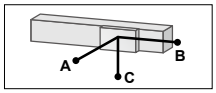
■ 基本仕様

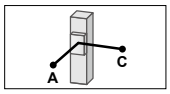
モータ出力 AC		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	45 kg	95 kg	130 kg
	垂直	12 kg	28 kg	55 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 160 mm × H 130 mm		
全長	ストレート	ST + 344.8 mm		
	折曲げ	ST + 294.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.246をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS16-40

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	2876	1866	1253
30kg	2385	997	776
45kg	2339	720	604

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
15kg	1273	1802	2797
30kg	782	935	2263
45kg	598	658	2174

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	6605	6605
6kg	3699	3699
12kg	2827	2827

AGXS16-20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	3862	1255	1106
50kg	2568	733	652
80kg	1798	440	394
95kg	1579	362	325

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
30kg	1102	1192	3742
50kg	630	671	2422
80kg	360	377	1612
95kg	288	300	1373

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	3404	3404
20kg	1740	1740
28kg	1504	1504

AGXS16-10

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
50kg	6253	1026	1024
80kg	4447	623	624
100kg	3957	489	490
130kg	3786	365	367

壁面取付使用時 (単位: mm)

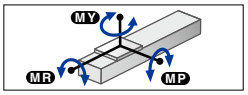
	A	B	C
50kg	980	964	6089
80kg	573	561	4240
100kg	437	426	3706
130kg	312	302	3422

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
15kg	3434	3434
30kg	1684	1684
55kg	889	889

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)

MY	MP	MR
706	706	620

■ 適用コントローラ

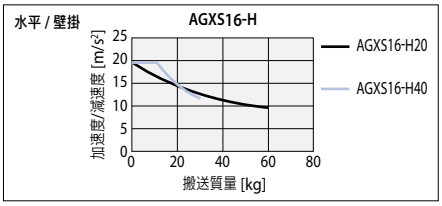
コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

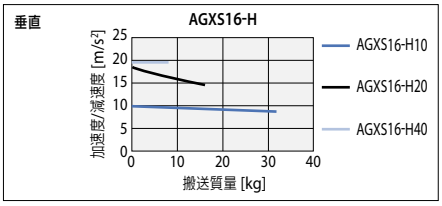
高加減速でご使用の場合(高加減速仕様)

■ 基本仕様

ストローク		100 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	–
最高加速度	水平	19.62 m/s² (2 G)	19.84 m/s² (2 G)	–
最大可搬質量	垂直	8 kg	16 kg	32 kg
最高加速度	垂直	19.62 m/s² (2 G)	18.43 m/s² (1.9 G)	11.17 m/s² (1.1 G)

■ 搬送質量–加速度/減速度グラフ(目安)





■ 許容オーバーハング量※

AGXS16-H40

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	1271	1669	836
20kg	725	803	429
30kg	534	514	287

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
10kg	816	1585	1240
20kg	404	725	683
30kg	259	441	480

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
3kg	2904	2904
5kg	1710	1710
8kg	1038	1038

AGXS16-H20

水平使用時 (単位: mm)

	A	B	C
20kg	1722	1123	875
40kg	952	535	428
60kg	682	339	276

壁面取付使用時 (単位: mm)

	A	B	C
20kg	842	1056	1679
40kg	388	470	895
60kg	232	275	611

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
5kg	3473	3473
10kg	1723	1723
16kg	1064	1064

AGXS16-H10

垂直使用時 (単位: mm)

	A	C
10kg	2951	2951
20kg	1438	1438
32kg	870	870

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 高加減速時の有効ストロークと最高速度

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400														
	リード20	1200														
	リード10	600														

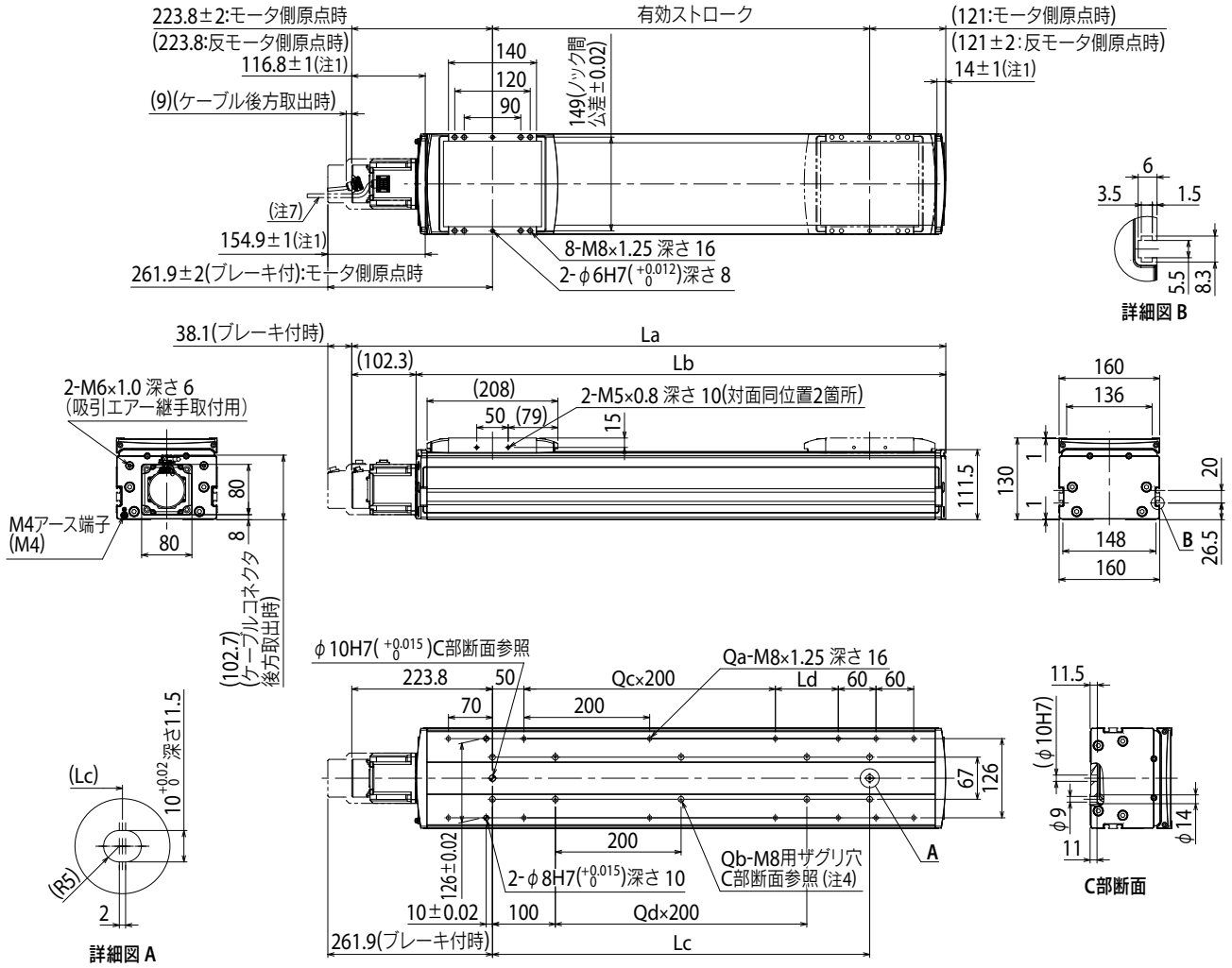
※ 高加減速仕様でご使用の場合、折曲げ仕様のご使用はできません。
※ 高加減速仕様は100～800 (50 mmピッチ)でご使用ください。
※ 危険速度の設定はありません。選択可能なストロークであれば最高速度設定が可能です。
移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
※ 高加減速仕様でご使用の場合、動作デューティとモータ負荷率を考慮する必要があります。(P.143参照)
※ 加速度/減速度はP.248をご参照ください。

▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS16

AGXS16　ストレート (S)

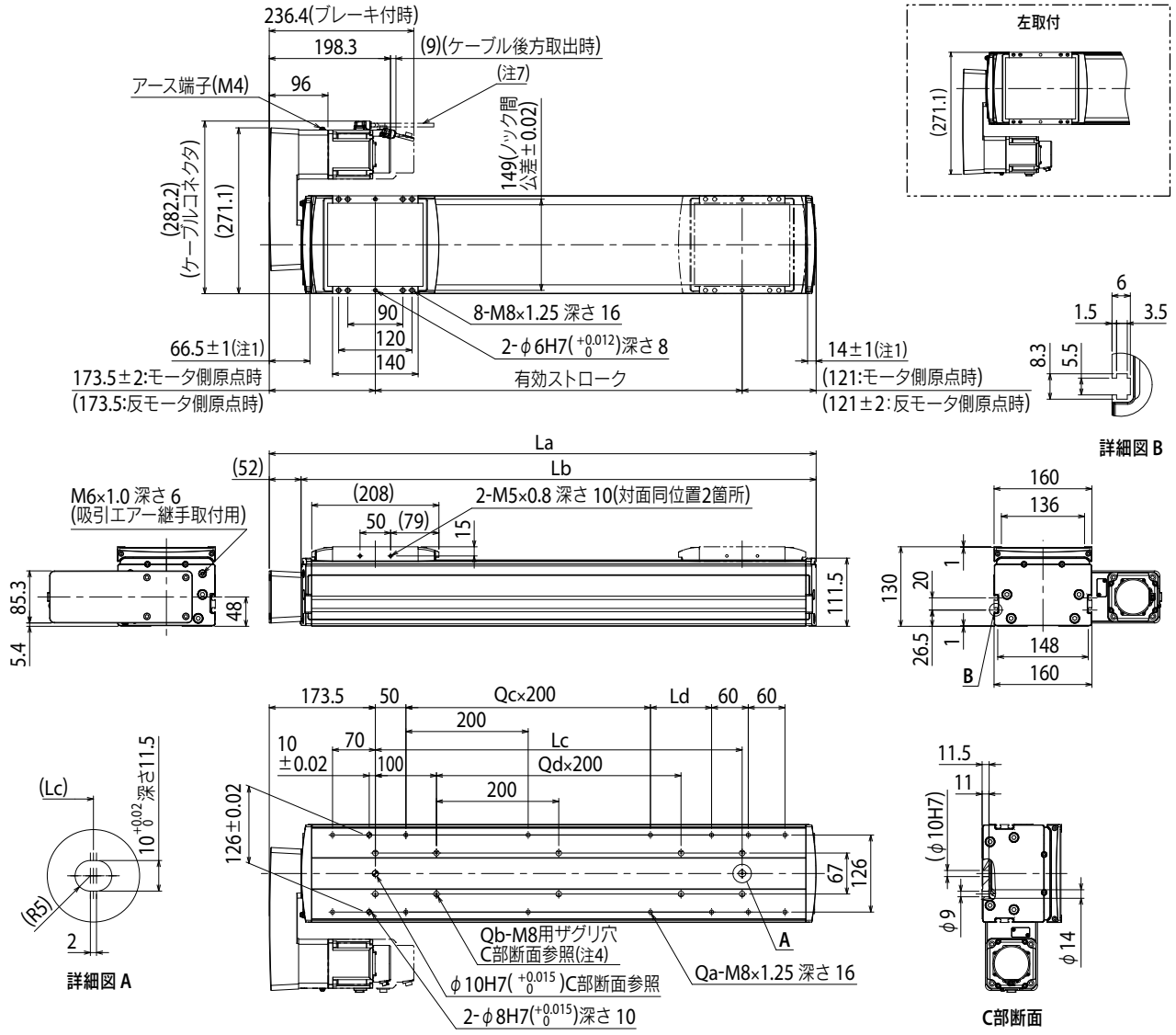


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		444.8	494.8	544.8	594.8	644.8	694.8	744.8	794.8	844.8	894.8	944.8	994.8	1044.8	1094.8	1144.8	1194.8	1244.8	1294.8	1344.8	1394.8	1444.8	1494.8	1544.8	1594.8	1644.8	1694.8	1744.8	1794.8
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		13.6	14.6	15.6	16.6	17.6	18.5	19.5	20.5	21.5	22.5	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.3	30.3	31.3	32.3	33.3	34.3	35.2	36.2	37.2	38.2	39.2	40.1
最高速度 (mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS16　折曲げ（R/L）



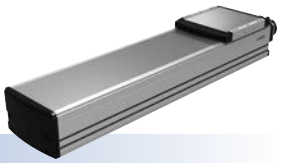
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より0.9kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 形状が折曲げ(R、L)の場合は、高加減速仕様の選択はできません。
注12. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		394.5	444.5	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5	1194.5	1244.5	1294.5	1344.5	1394.5	1444.5	1494.5	1544.5	1594.5	1644.5	1694.5	1744.5
Lb		342.5	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5	1192.5	1242.5	1292.5	1342.5	1392.5	1442.5	1492.5	1542.5	1592.5	1642.5	1692.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		0	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
Qa		8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		16.3	17.3	18.3	19.3	20.3	21.2	22.2	23.2	24.2	25.2	26.1	27.1	28.1	29.1	30.1	31.1	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	37.9	38.9	39.9	40.9	41.9	42.8
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS20

Advancedモデル ● 単軸ロボット
● スライダタイプ



■ 注文型式

AGXS20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - EP-01 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	40:40 mm 20:20 mm 10:10 mm	S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	100～1450 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A30: 400W/750W	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

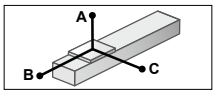
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S,BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

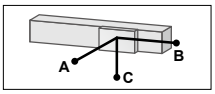
■ 基本仕様

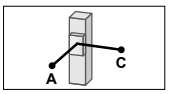
モータ出力 AC		750 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.005 mm		
減速機構		研削ボールねじ φ20 (C5級)		
ストローク		100 mm～1450 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		2400 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最大可搬質量	水平	65 kg	130 kg	160 kg
	垂直	15 kg	35 kg	65 kg
定格推力		320 N	640 N	1280 N
本体最大断面外形		W 200 mm × H 140 mm		
全長	ストレート	ST + 390.8 mm		
	折曲げ	ST + 340.5 mm		
クリーン度※3		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当		
吸引量エアー※4		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが800mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※3. クリーン環境でご使用の際は吸引エアー継手を取付けてご使用ください。また、クリーン度は1000 mm/sec以下でご使用された時の洗浄度です。
※4. 必要吸引量は使用条件、使用環境で異なります。
※ 加速度/減速度はP.249 をご参照ください。

■ 許容オーバーハング量※







AGXS20-40

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	5318	2821	2096
40kg	4836	1609	1369
65kg	4824	1088	1001

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	2171	2751	5211
40kg	1417	1539	4667
65kg	1013	1018	4575

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
5kg	8187	8187
10kg	5203	5203
15kg	4810	4810

AGXS20-20

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	5436	1493	1377
80kg	4417	911	854
100kg	4592	756	727
130kg	4338	596	584

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
50kg	1390	1423	5265
80kg	849	841	4153
100kg	708	686	4253
130kg	550	526	3933

垂直使用時 (単位:mm)

	A	C
20kg	3436	3436
30kg	2600	2600
35kg	3073	3073

AGXS20-10

水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	22519	2607	2713
80kg	16716	1274	1331
120kg	14066	830	868
160kg	12284	608	637

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
40kg	2704	2537	22210
80kg	1293	1204	16141
120kg	818	760	13223
160kg	580	538	11190

垂直使用時 (単位:mm)

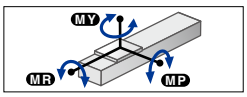
	A	C
20kg	5157	5157
40kg	2553	2553
65kg	1600	1600

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mm。

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

■ 静的許容モーメント



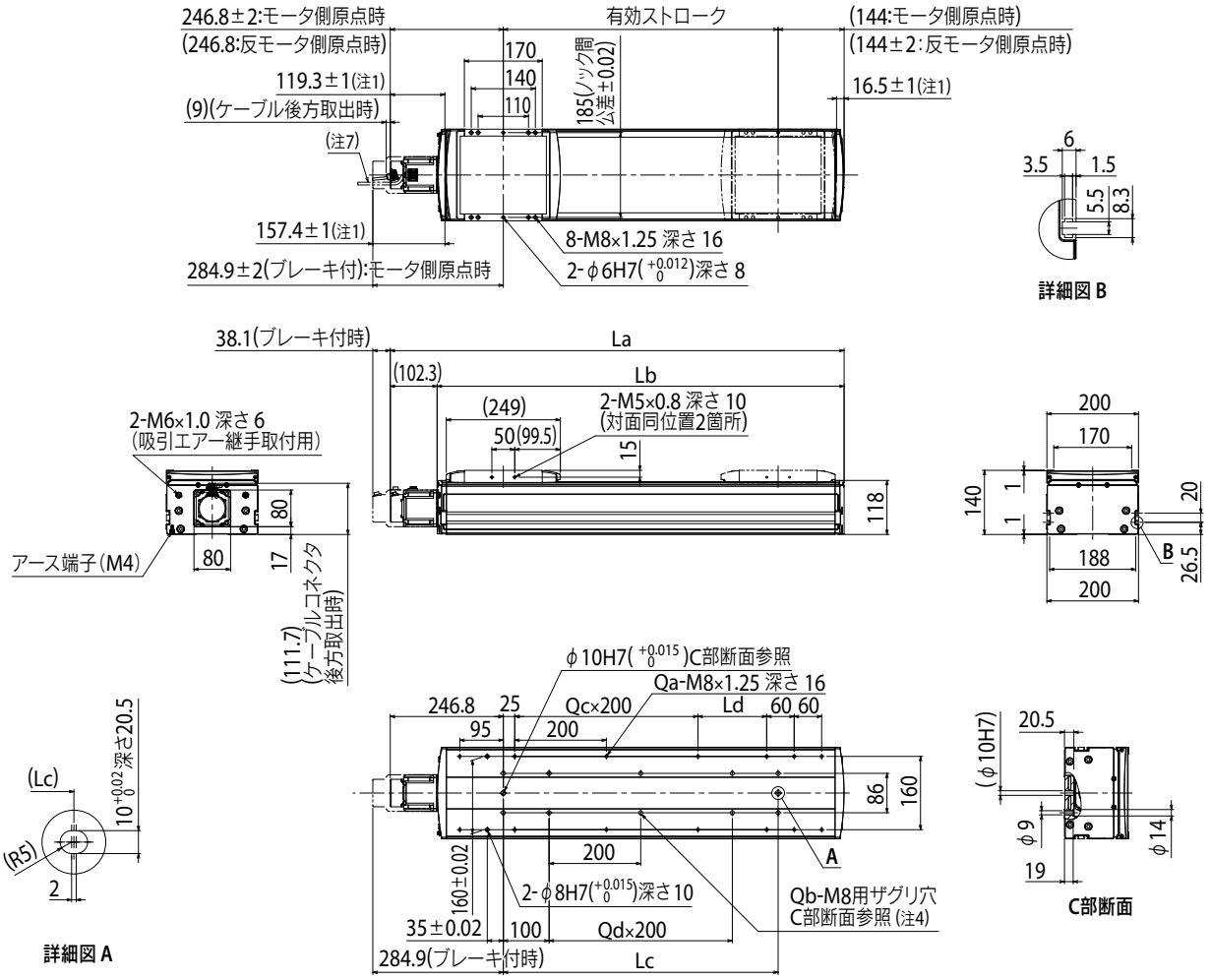
(単位:N・m)

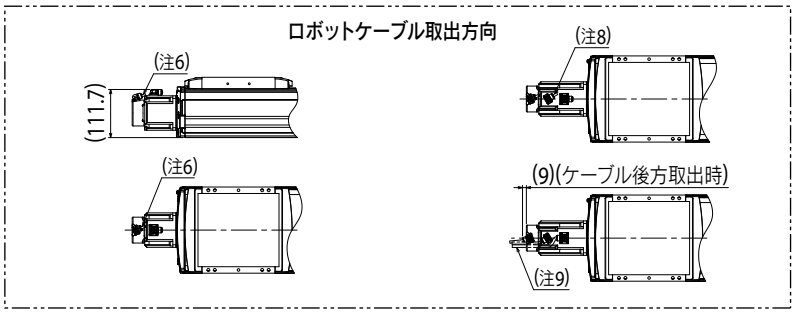
MY	MP	MR
1423	1423	1251

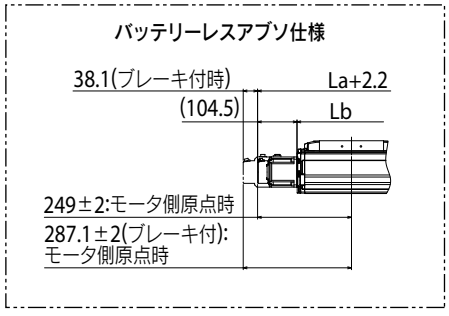
▶サイクルタイムシミュレーション・寿命計算は弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

AGXS20　ストレート (S)







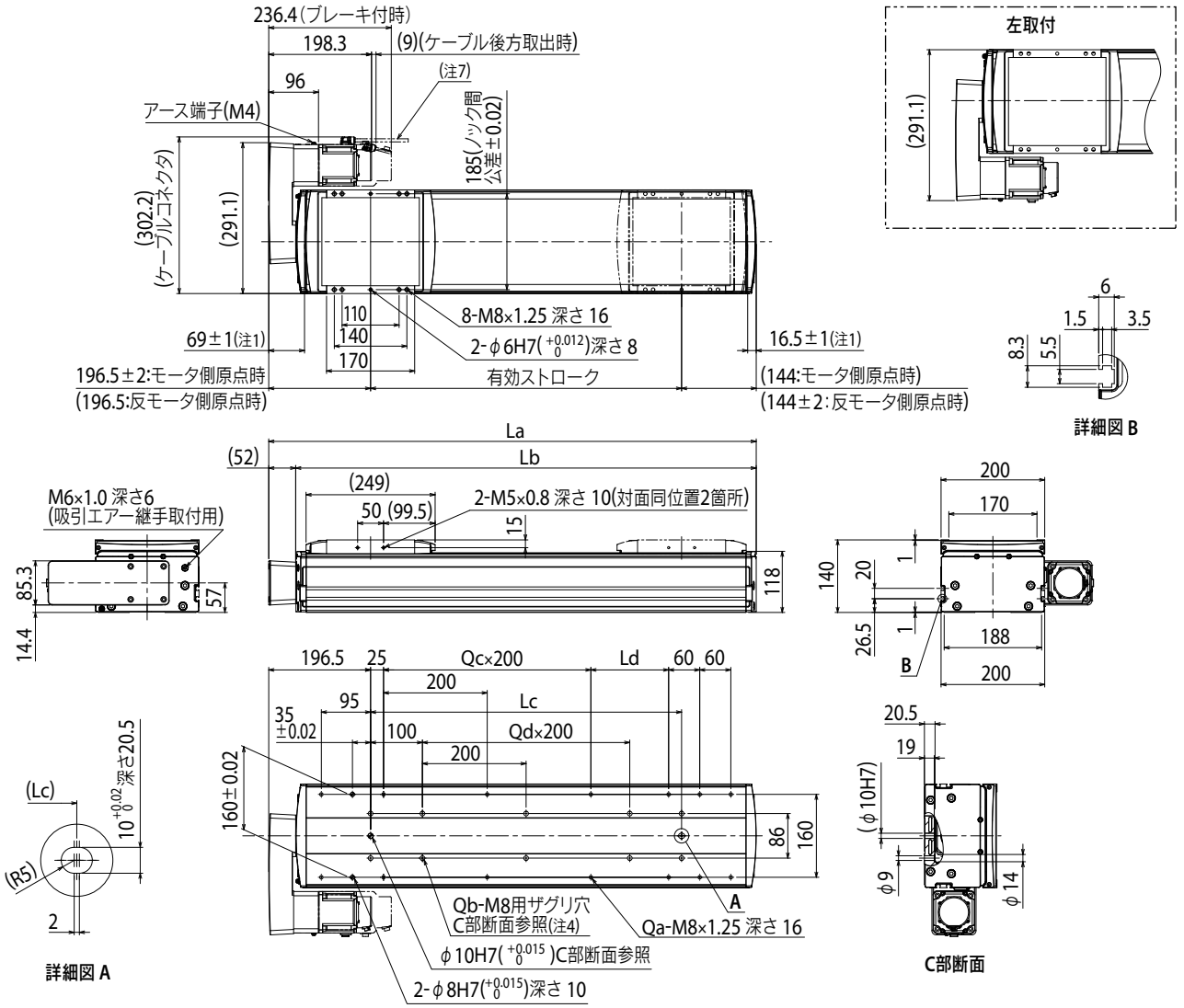
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

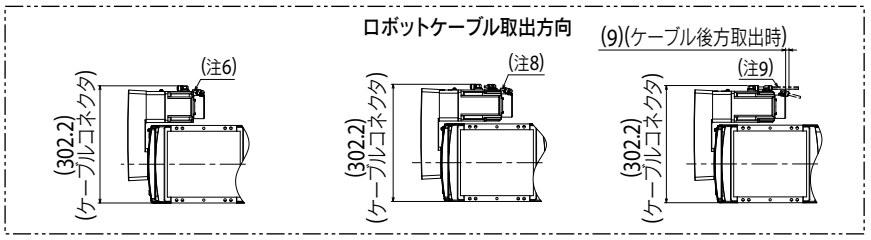
有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		490.8	540.8	590.8	640.8	690.8	740.8	790.8	840.8	890.8	940.8	990.8	1040.8	1090.8	1140.8	1190.8	1240.8	1290.8	1340.8	1390.8	1440.8	1490.8	1540.8	1590.8	1640.8	1690.8	1740.8	1790.8	1840.8
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		19.1	20.4	21.7	23.0	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.7	32.0	33.3	34.6	35.9	37.2	38.5	39.8	41.1	42.3	43.6	44.9	46.2	47.5	48.8	50.1	51.4	52.7	53.9
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

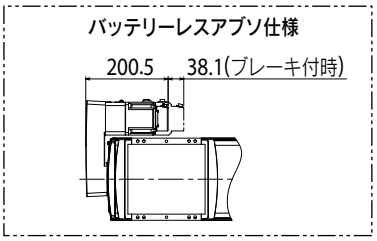
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

AGXS20

AGXS20　折曲げ（R/L）







注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付ザグリ穴(C部断面)で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪25㎜以上≫としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付に使用する六角穴付きボルト<M8×1.25>は、首下長さ≪架台の厚さ+15㎜以下≫を推奨します。
注4. 取付ザグリ穴(C部断面)にて本体取付する場合、シールをはがして固定してください。
注5. ブレーキ無の質量です。ブレーキ付は本体質量表の値より1.1kg重くなります。
注6. ロボットケーブル前方取出時です。
注7. ロボットケーブル後方取出時です。
注8. ロボットケーブル(ブレーキ付)前方取出時です。
注9. ロボットケーブル(ブレーキ付)後方取出時です。
注10. ロボットケーブル固定の最小曲げ半径はR30です。可動ケーブルとして使用の場合、最小曲げ半径はR50以上でご使用ください。
注11. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)

有効ストローク		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
La		440.5	490.5	540.5	590.5	640.5	690.5	740.5	790.5	840.5	890.5	940.5	990.5	1040.5	1090.5	1140.5	1190.5	1240.5	1290.5	1340.5	1390.5	1440.5	1490.5	1540.5	1590.5	1640.5	1690.5	1740.5	1790.5
Lb		388.5	438.5	488.5	538.5	588.5	638.5	688.5	738.5	788.5	838.5	888.5	938.5	988.5	1038.5	1088.5	1138.5	1188.5	1238.5	1288.5	1338.5	1388.5	1438.5	1488.5	1538.5	1588.5	1638.5	1688.5	1738.5
Lc		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
Ld		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
Qa		10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22
Qb		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
Qc		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
Qd		0	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
本体質量(Kg)注5		21.8	23.1	24.4	25.7	27.0	28.3	29.6	30.9	32.2	33.4	34.7	36.0	37.3	38.6	39.9	41.2	42.5	43.8	45.0	46.3	47.6	48.9	50.2	51.5	52.8	54.1	55.4	56.6
最高速度(mm/sec)	リード40	2400															2160	1920	1680	1440	1320	1200	1080	960		840	720		600
	リード20	1200															1080	960	840	720	660	600	540	480		420	360		300
	リード10	600															540	480	420	360	330	300	270	240		210	180		150
	速度設定	–															90%	80%	70%	60%	55%	50%	45%	40%		35%	30%		25%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

動作デューティとモータ負荷率

■高加減速仕様の場合

使用可能な動作デューティは搬送質量や加速度の動作条件によって変化しますので確認してご使用ください。
動作デューティ比と連続運転可能な時間の関係のグラフは目安としてください。
グラフに記載のない機種については標準と同様、動作デューティ50%以内を目安としてご検討ください。

実際の動作にはバラつきがあります。
コントローラのモータ負荷率を確認しながら動作条件を調整してください。
ロボットの動作デューティが高いと“オーバーロード”などのエラーが発生することがあります。
そのような場合は、モータ負荷率を下げるために、加減速を落とすか、休止時間を増やすなどをしてください。

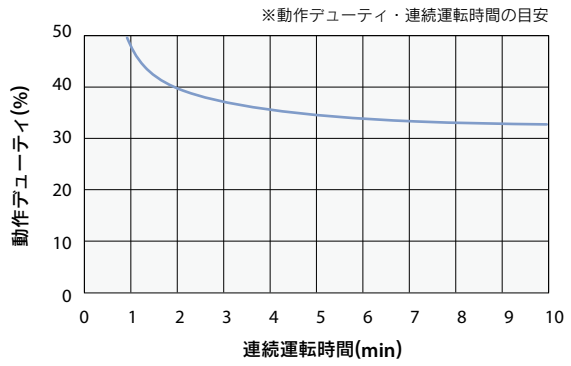
モータ負荷率の確認方法はコントローラのマニュアルをご参照ください。
また、EP-Managerの情報モニタ画面などをご活用ください。

※動作デューティ

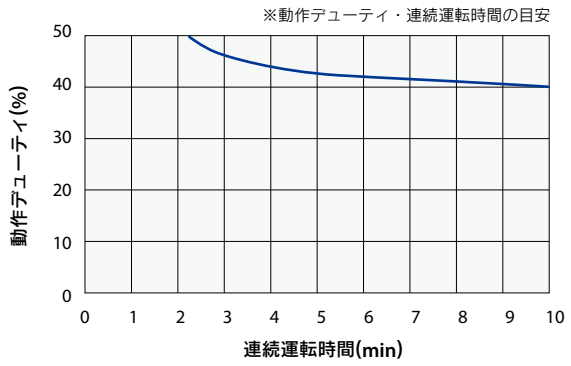
動作デューティ＝{単軸動作時間 / (単軸動作時間 + 単軸休止時間) } * 100 [%]

■動作デューティ・連続運転時間(目安)

AGXS07-H [高加減速仕様]



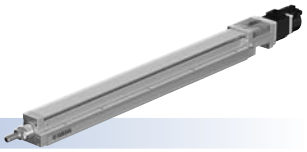
AGXS16-H [高加減速仕様]



適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAR04

Basicモデル ● 単軸ロボット ● ロッドタイプ



注文型式

ABAR04 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **EP-01** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	12：12 mm 6：6 mm	S：ストレート R：右折曲げ L：左折曲げ	S：標準/ブレーキなし BK：標準/ブレーキ付き BL：バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL：バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～500 (50 mmピッチ)	R3：3 m R5：5 m R10：10 m	R：モータ後方 F：モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC：CC-Link	B：有り N：なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時で250mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

基本仕様

モータ出力 AC		50 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		転造ボールねじ φ10 (C7級)	
ストローク		50 mm～500 mm (50 mmピッチ)	
最高速度※2		720 mm/sec	360 mm/sec
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最大可搬質量	水平	15 kg	25 kg
	垂直	3 kg	5 kg
最大押付力		83 N	167 N
ロッド不回転精度		±0 °	
本体最大断面外形		W 44 mm × H 46 mm	
全長	ストレート	ST + 326.5 mm	
	折曲げ	ST + 245 mm	
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ	
分解能		23ビット	
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが300mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.251 をご参照ください。

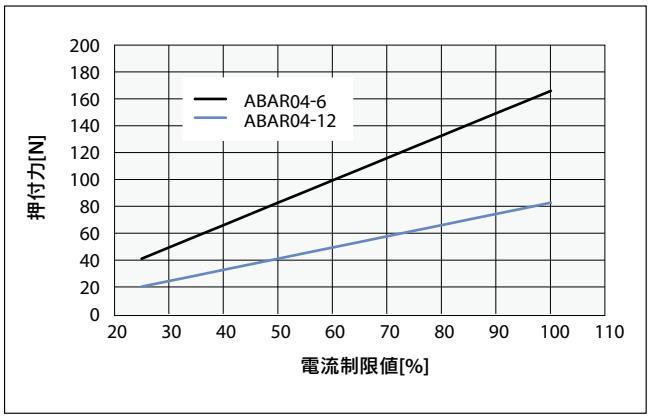
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

押付力(参考値)

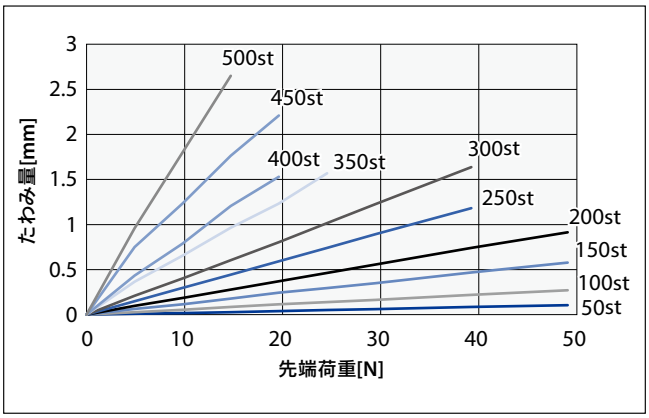
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



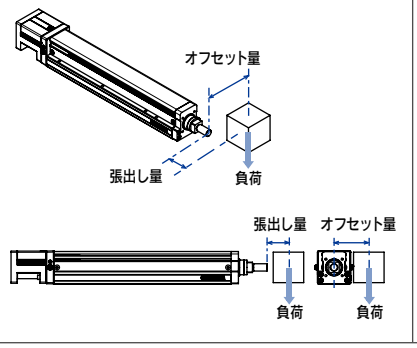
▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

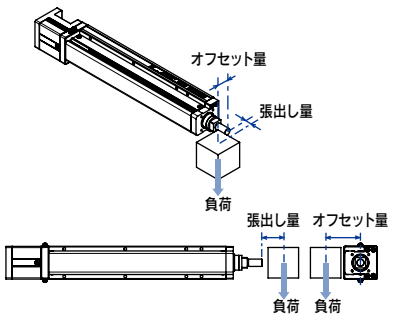
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

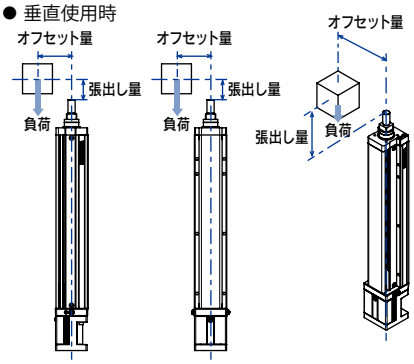
● 水平使用時



● 壁掛使用時

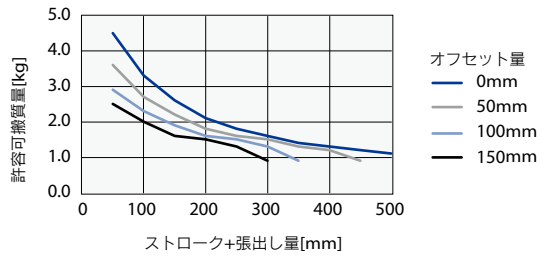


● 垂直使用時

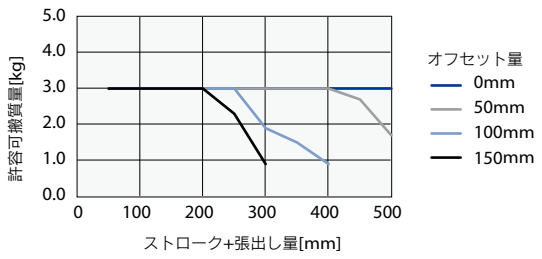


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

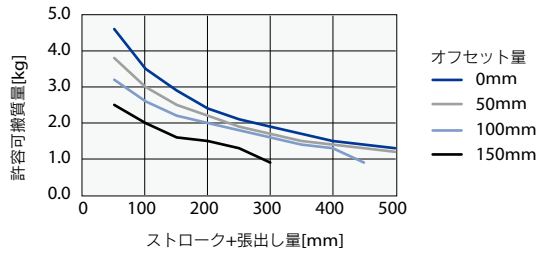
水平 / 壁掛　ABAR04-12



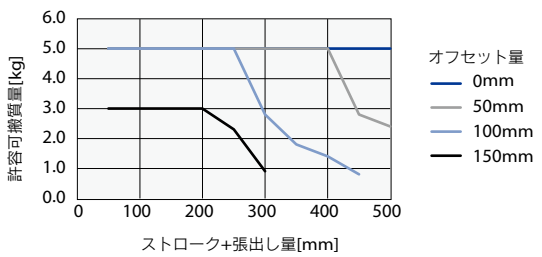
垂直　ABAR04-12



水平 / 壁掛　ABAR04-6



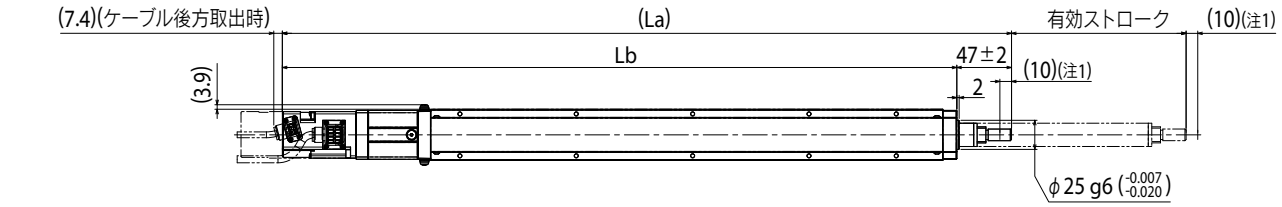
垂直　ABAR04-6



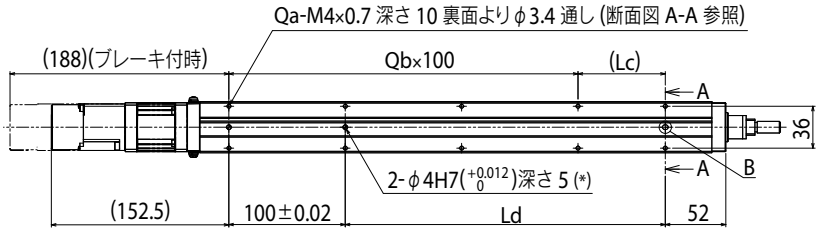
適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

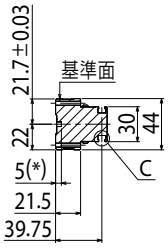
ABAR04

ABAR04　ストレート (S)

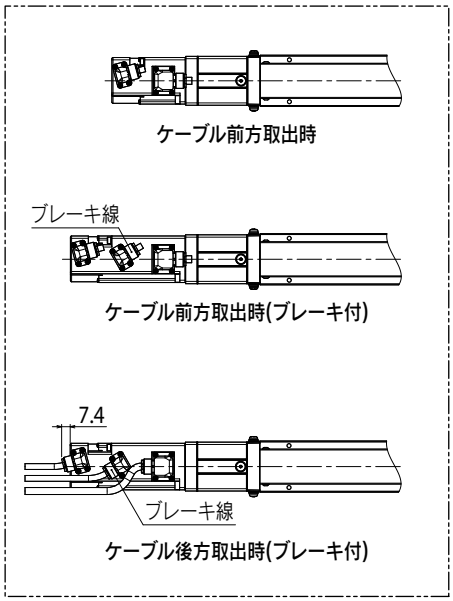


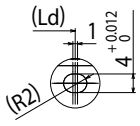




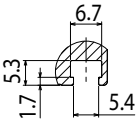


断面図 A-A

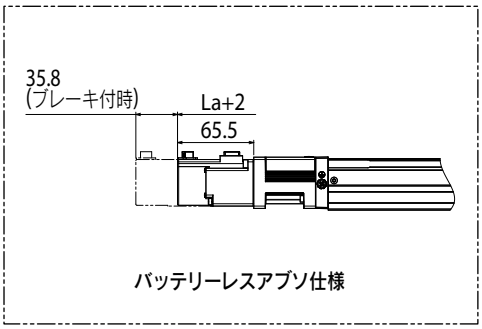




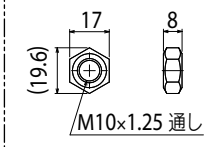
詳細図 B



詳細図 C



バッテリーレスアブソ仕様



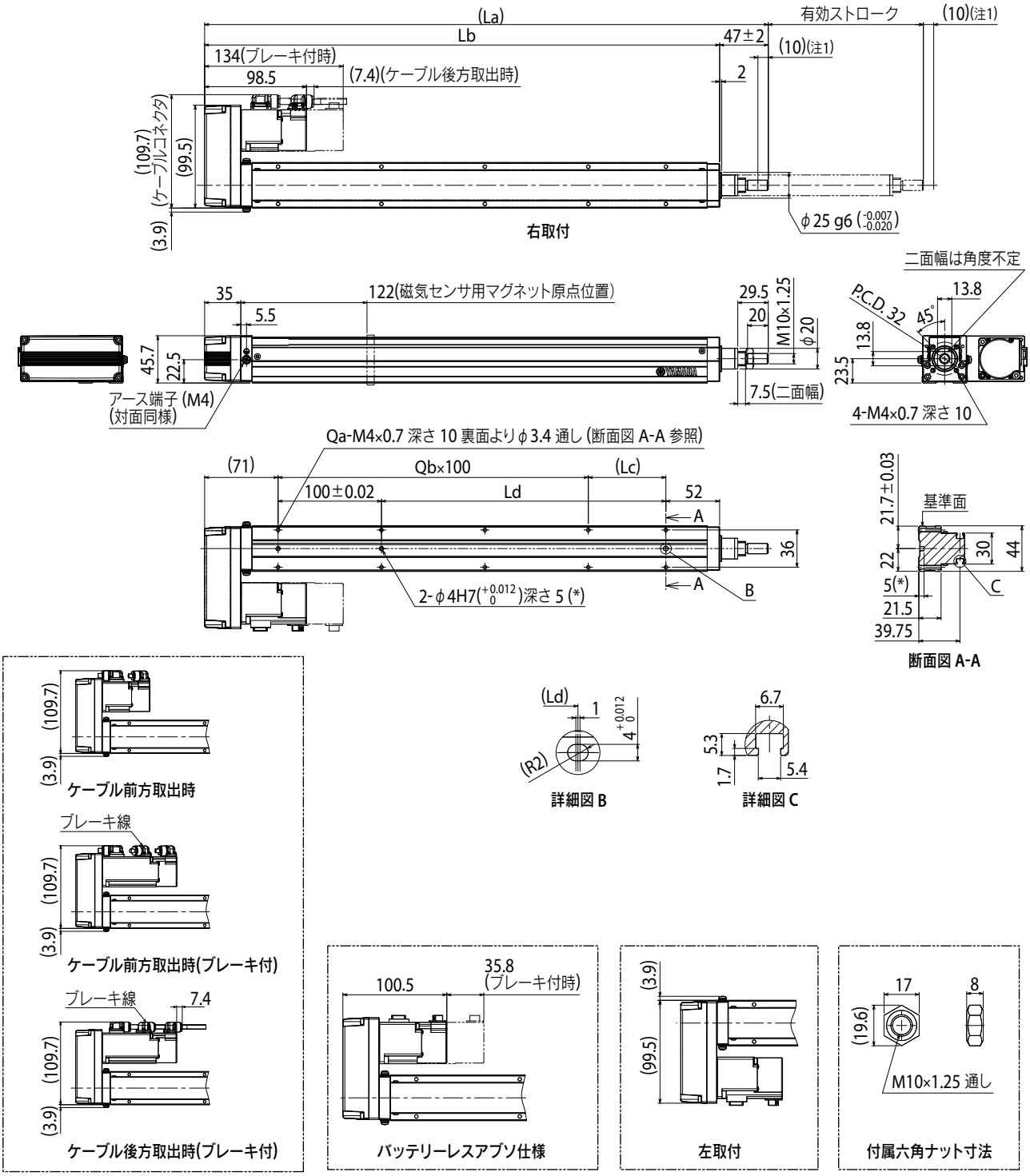
付属六角ナット寸法

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30 mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		376.5	426.5	476.5	526.5	576.5	626.5	676.5	726.5	776.5	826.5
Lb		329.5	379.5	429.5	479.5	529.5	579.5	629.5	679.5	729.5	779.5
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg) (注4)		1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2	2.2	2.4	2.6	2.8
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAR04　折曲げ（R/L）



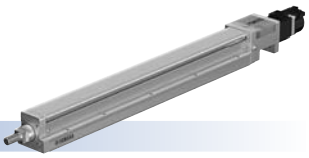
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
La		295	345	395	445	495	545	595	645	695	745
Lb		248	298	348	398	448	498	548	598	648	698
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
本体質量(kg) (注4)		1.3	1.4	1.6	1.8	2	2.2	2.3	2.5	2.7	2.9
最高速度 (mm/sec)	リード12	720						648	504	396	324
	リード6	360						324	252	198	162
	速度設定	–						90%	70%	55%	45%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAR05

Basicモデル ●単軸ロボット ●ロッドタイプ



注文型式

ABAR05	-				-		-		-	EP-01	-		-		-		-	
本体	-	リード指定	形状	モータ仕様	-	ストローク	-	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	-	ドライバ:モータ容量	-	回生装置※2	-	入出力選択	-	バッテリ※3
		20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き		50～600 (50 mmピッチ)		R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01		A10: 200W以下		無記入: なし R: EP-RU付き		EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link		B:有り N:なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時で150mmストローク以上の場合は回生装置が必要です。
水平使用時でリード20の300～400mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

基本仕様

モータ出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじφ12(C7級)		
ストローク		50 mm～600 mm(50 mmピッチ)		
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	15 kg	25 kg	50 kg
	垂直	4 kg	8 kg	16 kg
最大押付力		100 N	200 N	400 N
ロッド不回転精度		±0°		
本体最大断面外形		W 54 mm × H 54.7 mm		
全長	ストレート	ST + 344 mm		
	折曲げ	ST + 249 mm		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 ℃, 35～80 %RH(結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが350mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.252 をご参照ください。

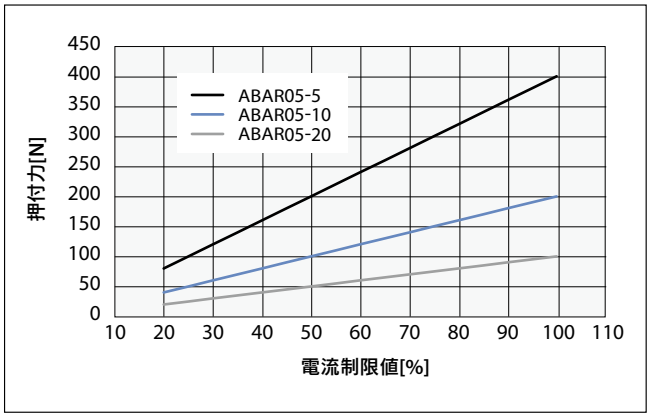
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

押付力(参考値)

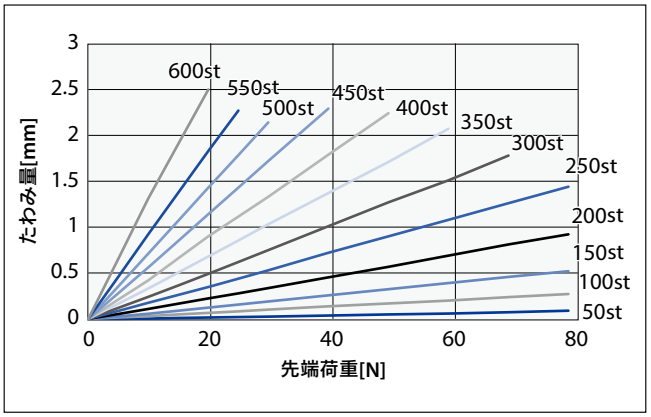
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



YAMAHA

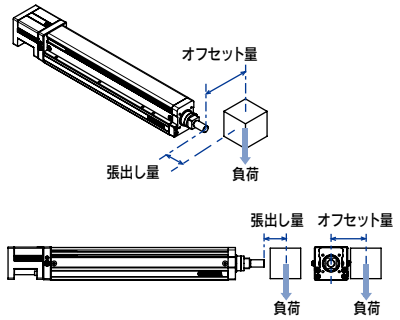
▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

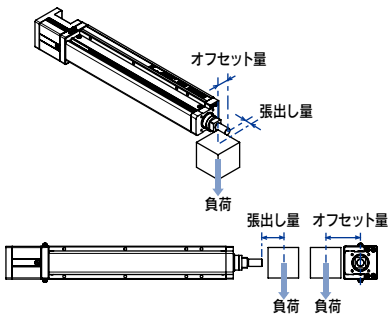
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

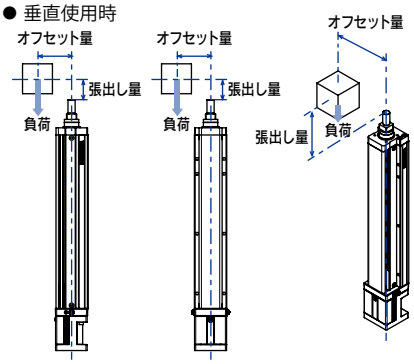
● 水平使用時



● 壁掛使用時

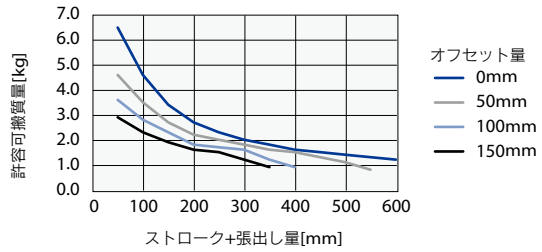


● 垂直使用時

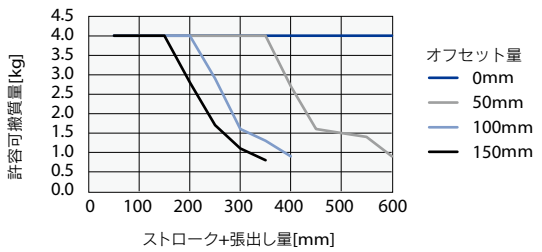


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

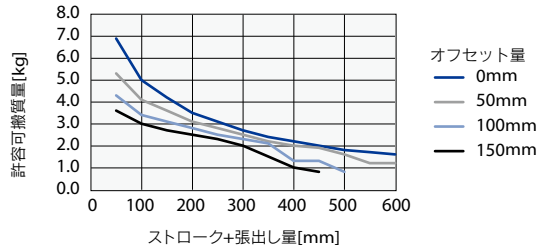
水平 / 壁掛　ABAR05-20



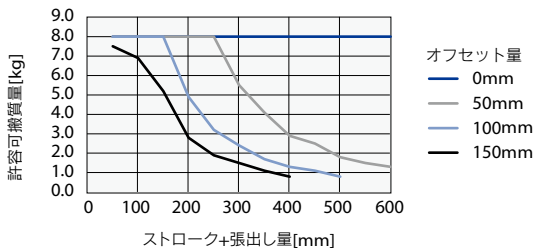
垂直　ABAR05-20



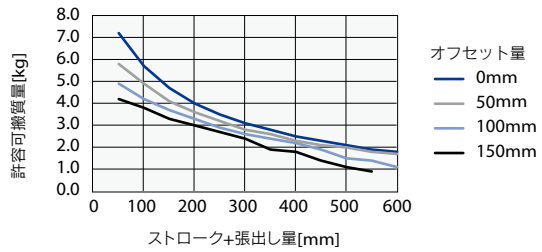
水平 / 壁掛　ABAR05-10



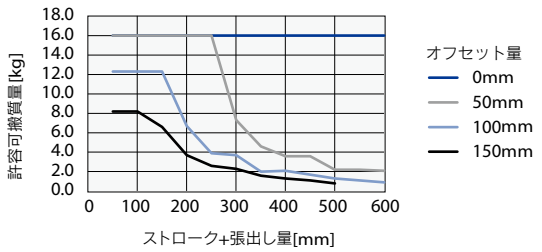
垂直　ABAR05-10



水平 / 壁掛　ABAR05-5



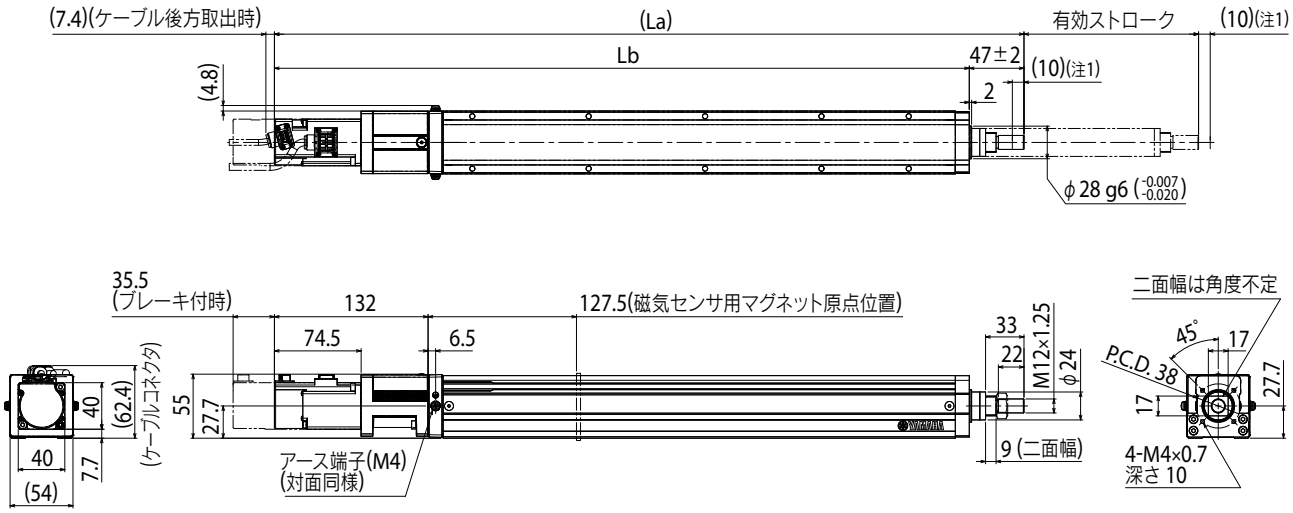
垂直　ABAR05-5

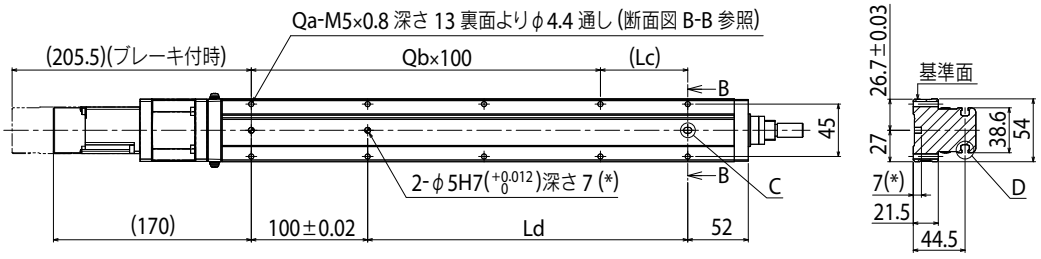


適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

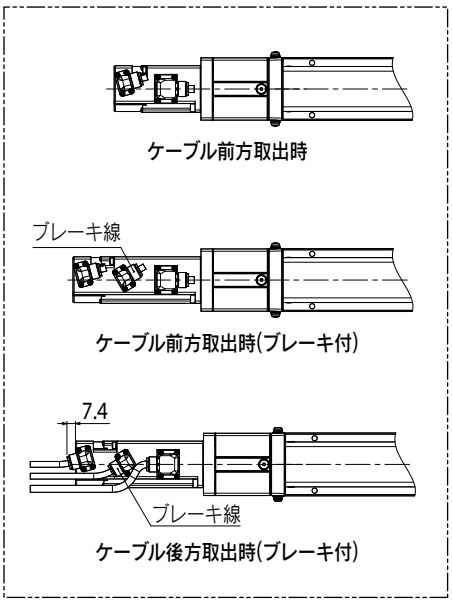
ABAR05

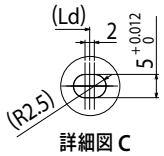
ABAR05　ストレート (S)



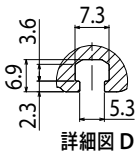


断面図 B-B

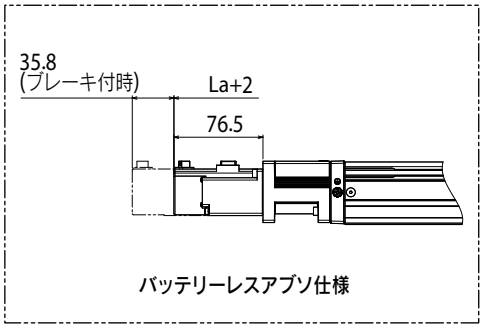




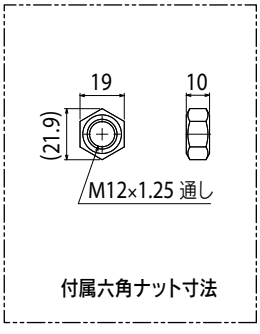
詳細図 C



詳細図 D



バッテリーレスアブソ仕様



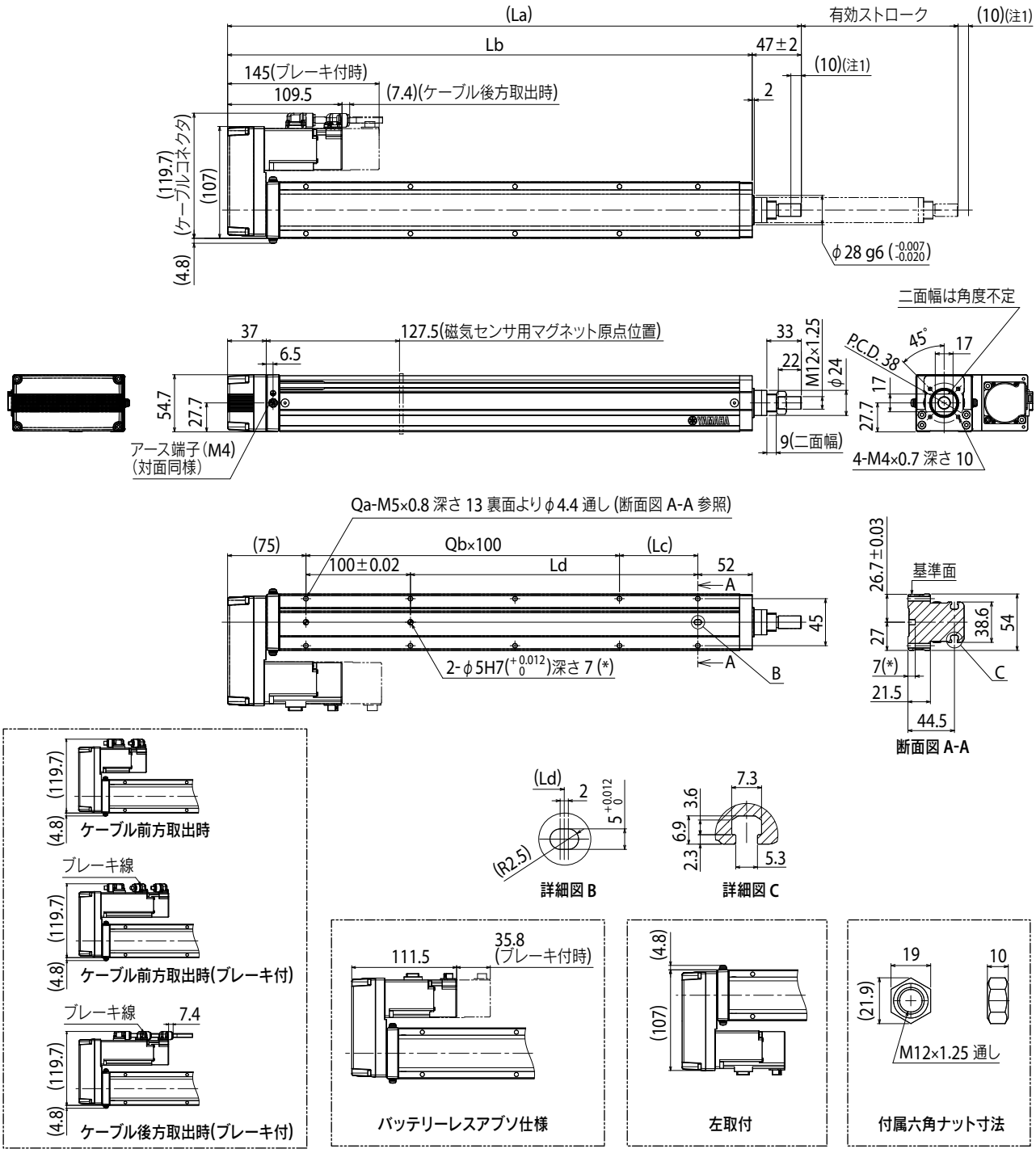
付属六角ナット寸法

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944
Lb		347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)注4		2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.6	3.8
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAR05　折曲げ（R/L）



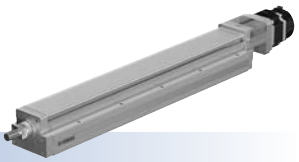
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M3×0.5＞は、首下長さ≪30mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M4×0.7＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋10mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.2kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
La		299	349	399	449	499	549	599	649	699	749	799	849
Lb		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802
Lc		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
Ld		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
本体質量(kg)注4		2.2	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8
最高速度(mm/sec)	リード20	1200							960	780	600	480	420
	リード10	600							480	390	300	240	210
	リード5	300							240	195	150	120	105
	速度設定	–							80%	65%	50%	40%	35%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAR08

Basicモデル ● 単軸ロボット ● ロッドタイプ



注文型式

ABAR08 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - EP-01 - □ - □ - □ - □

本体	リード指定	形状	モータ仕様	ストローク	ケーブル長※1	ケーブル取出方向	ポジショナ	ドライバ: モータ容量	回生装置※2	入出力選択	バッテリ※3
	20:20 mm 10:10 mm 5:5 mm	S:ストレート R:右折曲げ L:左折曲げ	S:標準/ブレーキなし BK:標準/ブレーキ付き BL:バッテリーレスアブソ/ブレーキなし BKBL:バッテリーレスアブソ/ブレーキ付き	50～800 (50 mmピッチ)	R3:3 m R5:5 m R10:10 m	R:モータ後方 F:モータ前方	EP-01	A10: 200W以下	無記入: なし R: EP-RU付き	EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET ES: EtherCAT NS: NPN CC:CC-Link	B:有り N:なし

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. 垂直使用時は回生装置が必要です。
水平使用時でリード10、20の150～500mmストロークの場合は回生装置が必要です。
※3. モータ仕様が標準(S、BK)の場合は、バッテリー有無の選択が必要になります。
※ 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)

基本仕様

モータ出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		転造ボールねじ φ16 (C7級)		
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最大可搬質量	水平	30 kg	60 kg	80 kg
	垂直	8 kg	20 kg	30 kg
最大押付力		201 N	402 N	804 N
ロッド不回転精度		±0 °		
本体最大断面外形		W 82 mm × H 73.5 mm		
全長	ストレート	ST + 401 mm		
	折曲げ	ST + 312.5 mm		
位置検出器		アブソリュートエンコーダ バッテリーレスアブソリュートエンコーダ		
分解能		23ビット		
使用環境温度、湿度		0～40 °C, 35～80 %RH (結露なきこと)		

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度
※2. 移動距離が短い場合や動作条件によっては最高速度に達しない時があります。
有効ストロークが400mmを超えるとき、動作領域によってはボールねじの共振が発生する場合があります。(危険速度)
その時は表に示す最高速度を目安として速度を下げる調整を行ってください。
※ 加速度/減速度はP.254 をご参照ください。

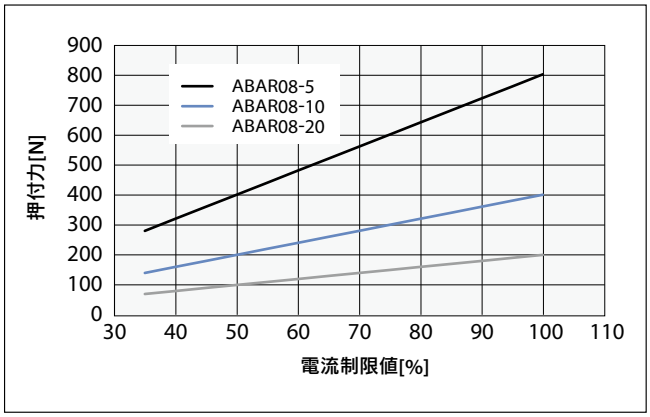
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
EP-01	ポイントトレース/リモートコマンド

押付力(参考値)

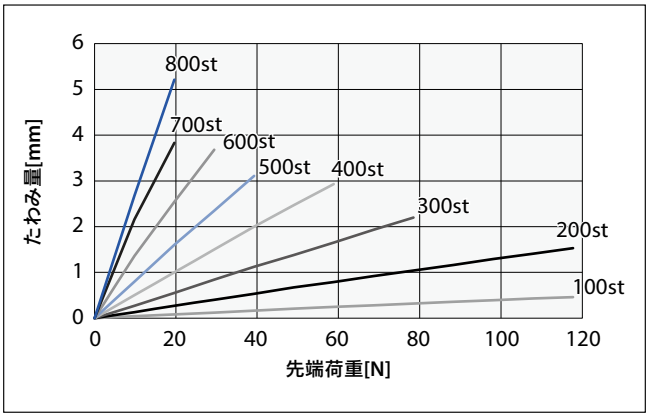
押付運転時の押付力は下記グラフをご参照ください。

※ 運転可能時間(押付判定時間)は電流制限値によります。過負荷エラーが発生しない条件にてご使用ください。



ロッドたわみ量(参考値)

ストロークごとのたわみ量は下記グラフをご参照ください。



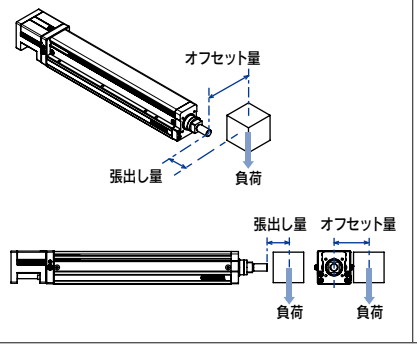
▶サイクルタイムシミュレーションは弊社メンバーサイトから簡単にできます。

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

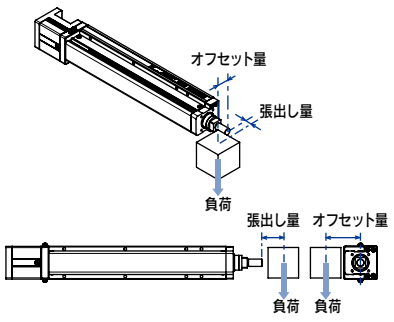
■ 許容可搬質量

オフセット量ごとの許容可搬質量は下記グラフをご参照ください。

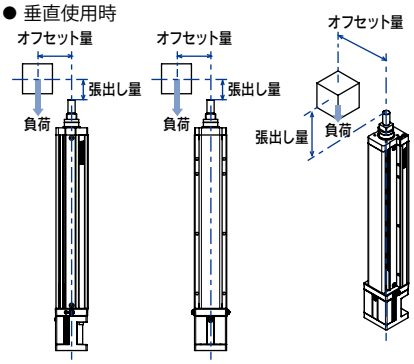
● 水平使用時



● 壁掛使用時

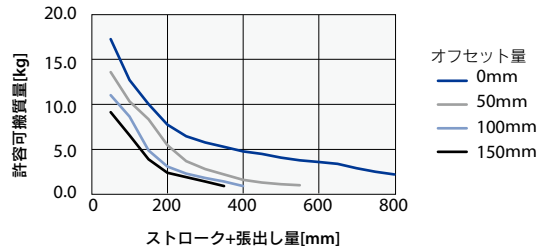


● 垂直使用時

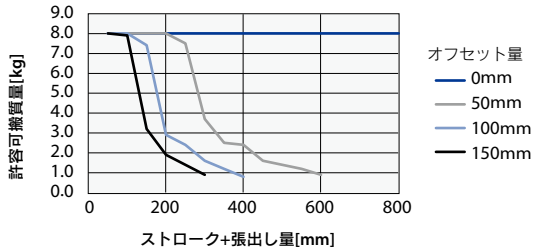


※1. 下記を超える質量の搬送物を可搬する際には外付けサポートガイドを適用ください。
ロッドに不必要な負荷が掛からないように、サポートガイドはフレキシブルな取り付けとしてください。
※2. ガイド寿命5000 km時の値です。

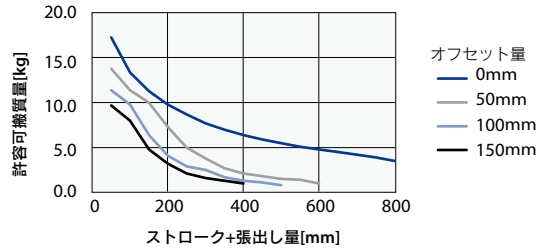
水平 / 壁掛　ABAR08-20



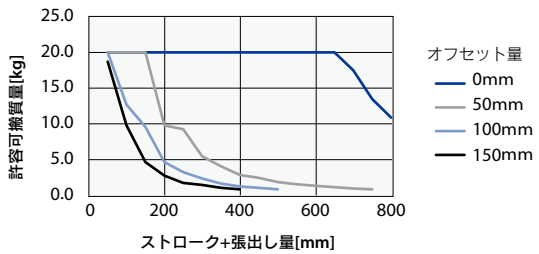
垂直　ABAR08-20



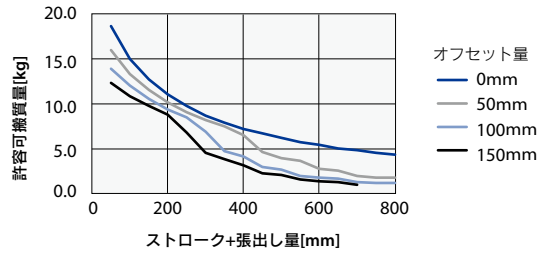
水平 / 壁掛　ABAR08-10



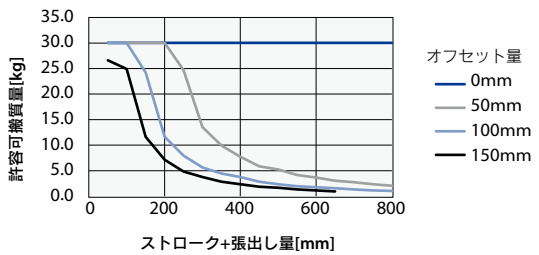
垂直　ABAR08-10



水平 / 壁掛　ABAR08-5



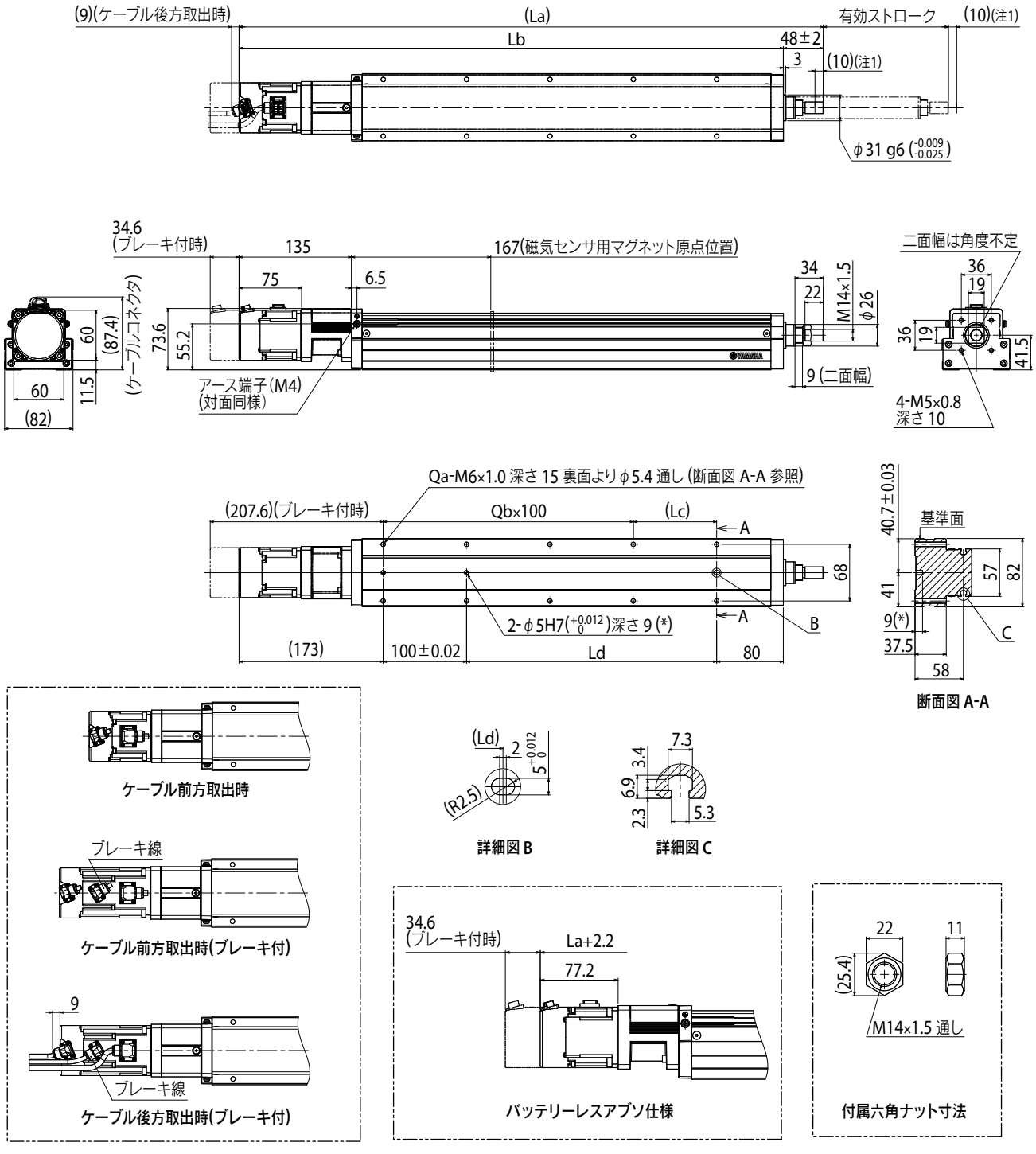
垂直　ABAR08-5



適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

ABAR08

ABAR08　ストレート (S)

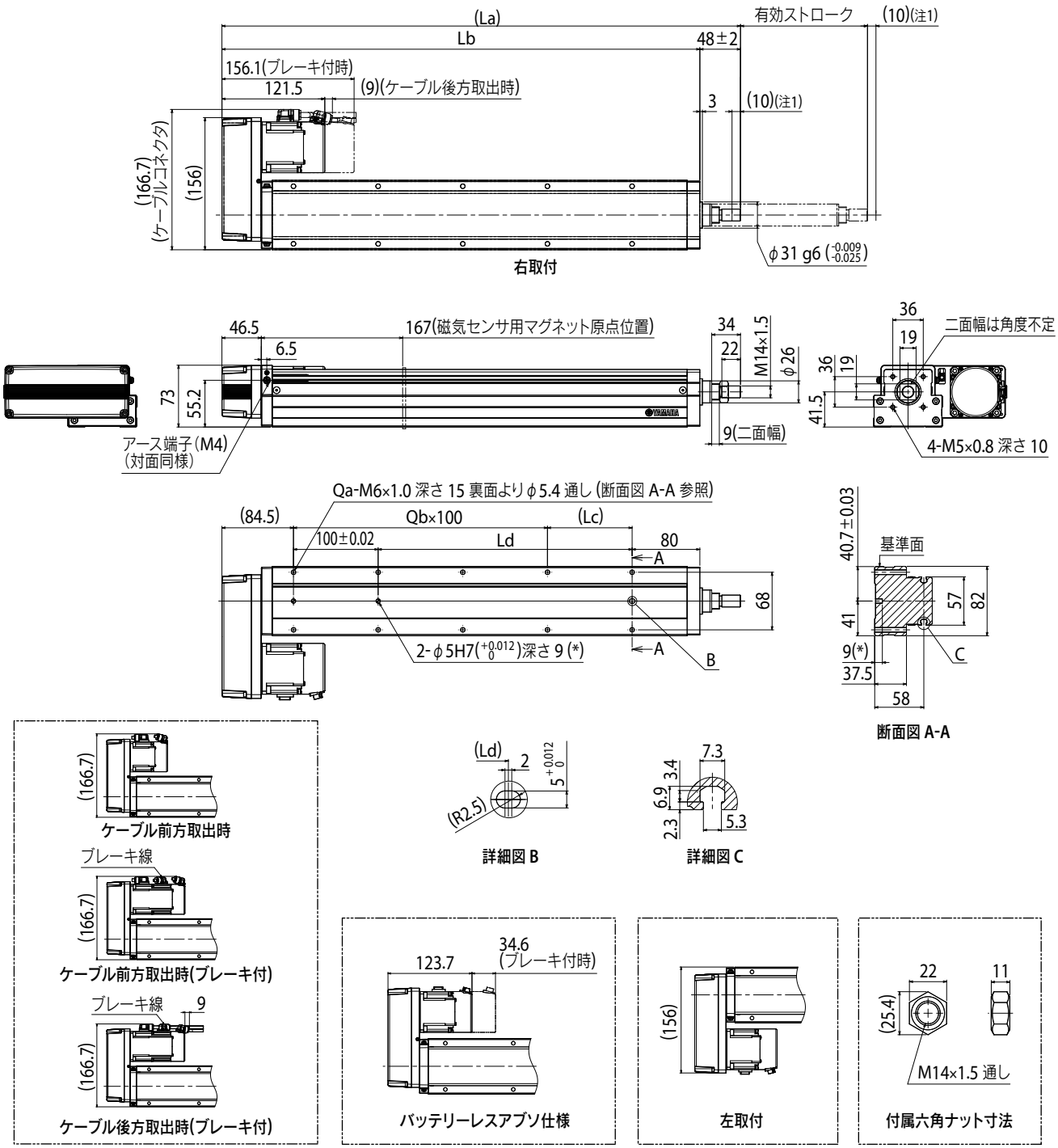


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨) (詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		451	501	551	601	651	701	751	801	851	901	951	1001	1051	1101	1151	1201
Lb		403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注4		4.7	5.1	5.5	5.8	6.1	6.5	6.8	7.1	7.4	7.8	8.2	8.5	8.9	9.2	9.4	9.7
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

適用コントローラ EP-01 ▶ 578

ABAR08　折曲げ（R/L）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合には、パラメータで変更可能です。(標準はモータ側原点となります。変更手順はEP-01の取説を参照ください)
注3. 取付通し穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M5×0.8＞は、首下長さ≪45mm以上≫を推奨します。
　　取付タップ穴で、本体取付に使用する六角穴付ボルト＜M6×1.0＞は、首下長さ≪架台の厚さ＋15mm以下≫を推奨します。
注4. ブレーキ付モータ時は、本体質量が0.4kg増加します。
注5. ロボットケーブルの最小曲げ半径は、固定:R30 / 可動:R50 です。仕様により取出方向が異なります。
注6. 給脂用ノズル(推奨)(詳細P.259参照)
　　部品番号：KFU-M3861-00

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
La		362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5
Lb		314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5
Lc		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Ld		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Qa		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
Qb		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
本体質量(kg)注4		5.1	5.5	5.9	6.2	6.5	6.9	7.2	7.5	7.8	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	9.8	10.1
最高速度 (mm/sec)	リード20	1200								900	720	600	480	420	360	300	240
	リード10	600								450	360	300	240	210	180	150	120
	リード5	300								225	180	150	120	105	90	75	60
	速度設定	–								75%	60%	50%	40%	35%	30%	25%	20%

適用コントローラ　EP-01 ▶ 578

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

LBAS04

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS04-6	0.060	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.090	0.094	0.098	0.102	0.106	0.110	0.114	0.117
LBAS04-12	0.069	0.072	0.076	0.080	0.084	0.088	0.092	0.096	0.099	0.103	0.107	0.111	0.115	0.119	0.123	0.126

LBAS04 **ABAS04**

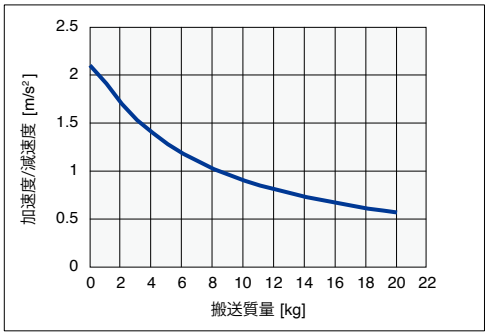
■ 加速度/減速度

機種	LBAS04-6/ABAS04-6		LBAS04-12/ABAS04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77			
14	0.73			
15	0.7			
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			

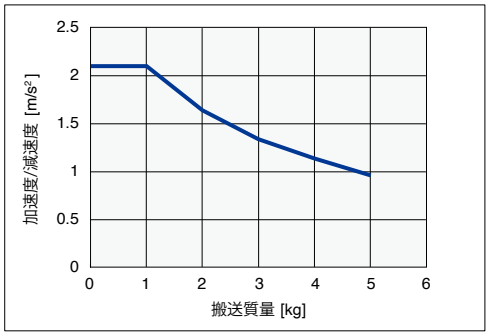
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS04-6 / ABAS04-6

水平 / 壁掛

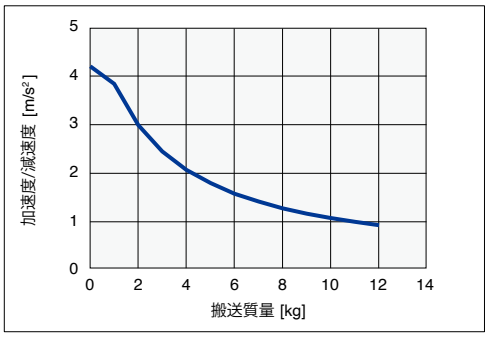


垂直

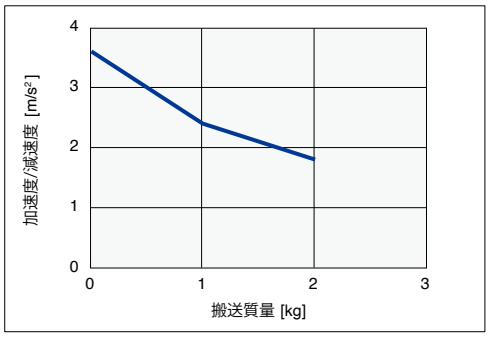


LBAS04-12 / ABAS04-12

水平 / 壁掛



垂直



LBAS05

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAS05-5	0.085	0.093	0.101	0.109	0.117	0.125	0.133	0.141	0.149	0.157	0.165	0.173	0.181	0.189	0.197	0.205
LBAS05-10	0.097	0.105	0.113	0.121	0.129	0.137	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217
LBAS05-20	0.145	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264

LBAS05 ABAS05

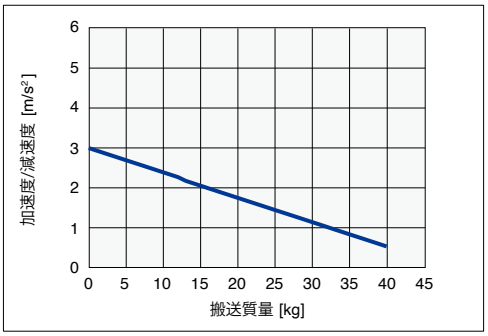
■加速度/減速度

機種	LBAS05-5/ABAS05-5		LBAS05-10/ABAS05-10		LBAS05-20/ABAS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.97	3.18	4.44	4.56	7.44	6.99
2	2.91	3.03	4.25	4.3	7.44	5.65
3	2.85	2.88	4.07	4.06	7.44	3.42
4	2.79	2.73	3.9	3.85	7.44	
5	2.73	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.67	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.61	2.28	3.41		6	
8	2.55	2.13	3.27		5.47	
9	2.49	1.98	3.12		5.02	
10	2.43	1.83	2.99		4.65	
11	2.37	1.68	2.86		4.32	
12	2.31	1.53	2.74		4.04	
13	2.24		2.62			
14	2.18		2.51			
15	2.12		2.41			
16	2.06		2.31			
17	2		2.22			
18	1.94		2.14			
19	1.88		2.06			
20	1.82		1.99			
21	1.76		1.93			
22	1.7		1.87			
23	1.64		1.82			
24	1.58		1.77			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					
33	1.03					
34	0.97					
35	0.91					
36	0.85					
37	0.79					
38	0.72					
39	0.66					
40	0.6					

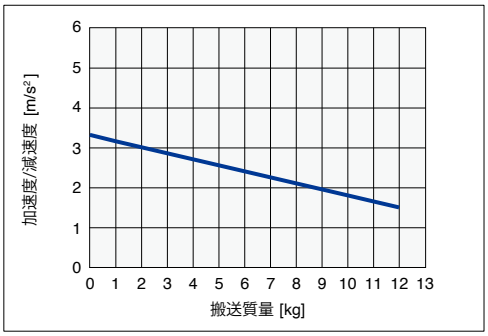
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS05-5 / ABAS05-5

水平 / 壁掛



垂直

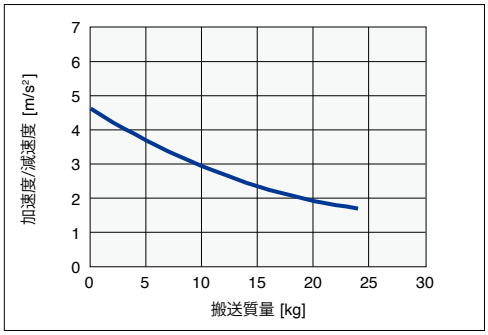


加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

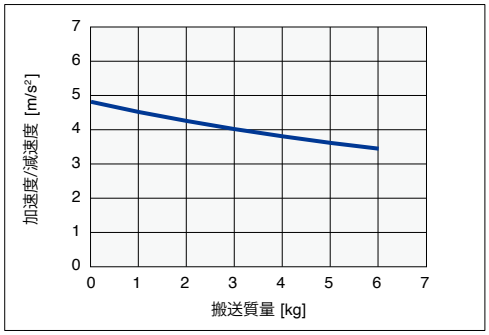
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS05-10 / ABAS05-10

水平 / 壁掛

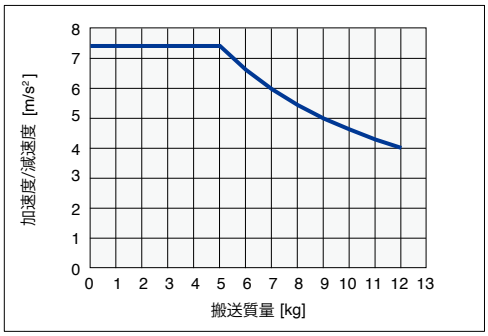


垂直

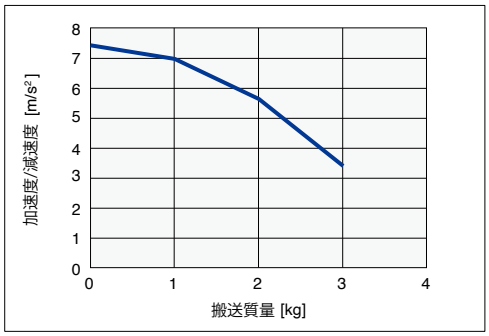


LBAS05-20 / ABAS05-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAS08

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																						
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LBAS08-5	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.263	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311	0.319	0.327
LBAS08-10	0.190	0.198	0.206	0.214	0.222	0.230	0.238	0.246	0.254	0.261	0.269	0.277	0.285	0.293	0.301	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357
LBAS08-20	0.309	0.317	0.325	0.333	0.341	0.349	0.357	0.365	0.373	0.381	0.389	0.397	0.405	0.413	0.421	0.429	0.437	0.445	0.453	0.461	0.469	0.477

LBAS08 ABAS08

■加速度/減速度

機種	LBAS08-5/ABAS08-5		LBAS08-10/ABAS08-10		LBAS08-20/ABAS08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2		1.87	
32	1.24		3.13		1.75	
33	1.23		3.06		1.64	
34	1.22		2.99		1.53	
35	1.21		2.93		1.43	
36	1.19		2.86		1.34	
37	1.18		2.8		1.25	
38	1.17		2.74		1.16	
39	1.16		2.68		1.09	
40	1.15		2.62		1.02	
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93		1.74			
62	0.92		1.72			
63	0.91		1.69			
64	0.9		1.67			
65	0.89		1.65			
66	0.88		1.63			
67	0.87		1.61			
68	0.86		1.59			
69	0.85		1.57			
70	0.84		1.56			
71	0.84		1.55			
72	0.83		1.54			
73	0.82		1.53			
74	0.81		1.52			
75	0.8		1.51			
76	0.79		1.51			
77	0.78		1.5			

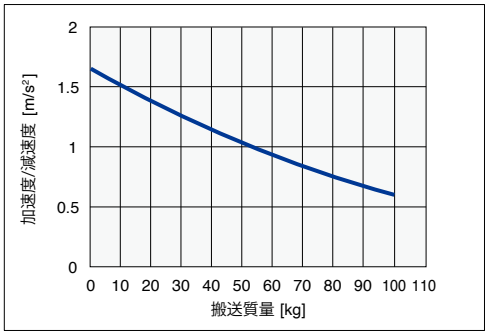
機種	LBAS08-5/ABAS08-5	LBAS08-10/ABAS08-10	LBAS08-20/ABAS08-20
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
78	0.77	1.5	
79	0.76	1.5	
80	0.76	1.5	
81	0.75		
82	0.74		
83	0.73		
84	0.72		
85	0.71		
86	0.71		
87	0.7		
88	0.69		
89	0.68		
90	0.67		
91	0.67		
92	0.66		
93	0.65		
94	0.64		
95	0.63		
96	0.63		
97	0.62		
98	0.61		
99	0.6		
100	0.6		

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

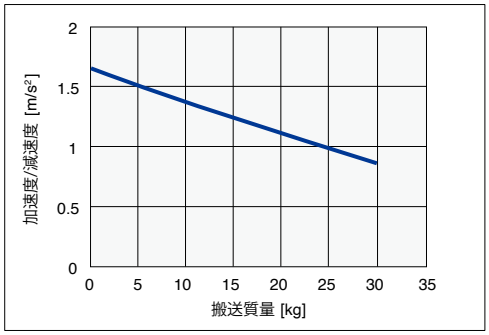
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS08-5 / ABAS08-5

水平 / 壁掛

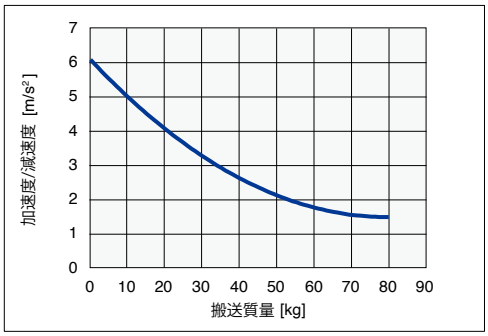


垂直

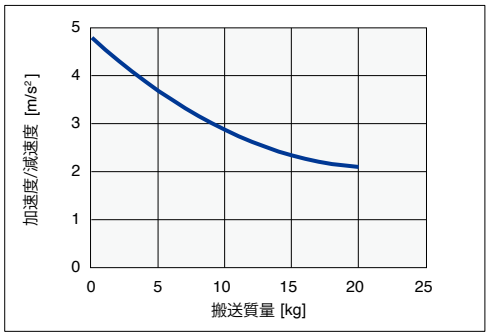


LBAS08-10 / ABAS08-10

水平 / 壁掛

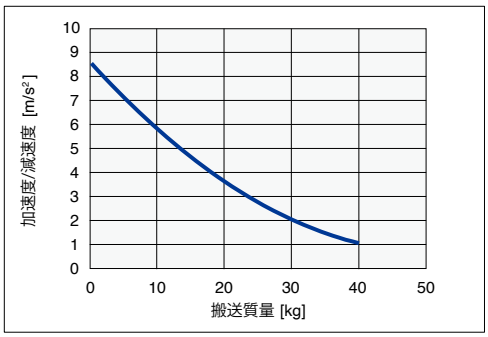


垂直

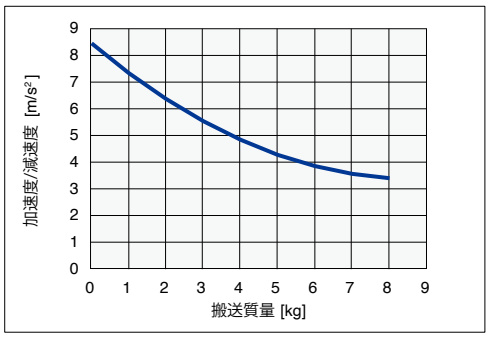


LBAS08-20 / ABAS08-20

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12

■慣性モーメント

[kg·m^2×10^{-4}]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LBAS12-5	0.396	0.422	0.447	0.472	0.497	0.523	0.548	0.573	0.598	0.624	0.649	0.674	0.699	0.725	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002
LBAS12-10	0.426	0.451	0.477	0.502	0.527	0.552	0.578	0.603	0.628	0.653	0.679	0.704	0.729	0.754	0.780	0.805	0.830	0.855	0.881	0.906	0.931	0.956	0.982	1.007	1.032
LBAS12-20	0.548	0.573	0.598	0.623	0.649	0.674	0.699	0.724	0.750	0.775	0.800	0.826	0.851	0.876	0.901	0.927	0.952	0.977	1.002	1.028	1.053	1.078	1.103	1.129	1.154
LBAS12-32	0.799	0.824	0.849	0.875	0.900	0.925	0.951	0.976	1.001	1.026	1.052	1.077	1.102	1.127	1.153	1.178	1.203	1.228	1.254	1.279	1.304	1.329	1.355	1.380	1.405

LBAS12 (200W) **ABAS12**

■加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s^2]		加速度/減速度 [m/s^2]		加速度/減速度 [m/s^2]		加速度/減速度 [m/s^2]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	6.78	3.26	6.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	6.67	3.24	6.48	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	6.56	3.22	6.43	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	6.45	3.19	6.38	7.09	9.75	
5	2.16	1.77	6.35	3.17	6.33	6.84	9.75	
6	2.14	1.74	6.24	3.15	6.28	6.58	9.75	
7	2.12	1.72	6.14	3.12	6.23	6.33	9.75	
8	2.1	1.69	6.03	3.1	6.18	6.07	9.75	
9	2.08	1.67	5.93	3.07	6.13		9.01	
10	2.06	1.64	5.83	3.05	6.08		8.37	
11	2.04	1.62	5.73	3.02	6.03		7.82	
12	2.02	1.59	5.63	3	5.98		7.34	
13	2	1.57	5.53	2.97	5.93		6.91	
14	1.98	1.54	5.44	2.94	5.88		6.53	
15	1.96	1.52	5.34	2.92	5.82		6.19	
16	1.95	1.49	5.24	2.89	5.77		5.88	
17	1.93	1.47	5.15	2.86	5.72		5.6	
18	1.91	1.44	5.06	2.83	5.67		5.35	
19	1.89	1.41	4.96	2.81	5.62		5.12	
20	1.87	1.39	4.87	2.78	5.57		4.91	
21	1.85	1.36	4.78		5.52			
22	1.84	1.34	4.69		5.47			
23	1.82	1.31	4.6		5.42			
24	1.8	1.29	4.52		5.37			
25	1.78	1.26	4.43		5.32			
26	1.76	1.24	4.34		5.27			
27	1.75	1.21	4.26		5.22			
28	1.73	1.19	4.18		5.17			
29	1.71	1.16	4.09		5.12			
30	1.7	1.14	4.01		5.06			
31	1.68		3.93		5.01			
32	1.66		3.85		4.96			
33	1.65		3.77		4.91			
34	1.63		3.69		4.86			
35	1.61		3.62		4.81			
36	1.6		3.54		4.76			
37	1.58		3.47		4.71			
38	1.57		3.39		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.53		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.5		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.47		2.97					
45	1.46		2.9					
46	1.44		2.83					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.7					
49	1.4		2.64					
50	1.39		2.58					
51	1.37		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.33		2.34					
55	1.32		2.28					
56	1.3		2.22					
57	1.29		2.17					
58	1.28		2.11					
59	1.27		2.06					
60	1.25		2.01					
61	1.24		1.95					
62	1.23		1.9					
63	1.22		1.85					
64	1.2		1.81					
65	1.19		1.76					
66	1.18		1.71					
67	1.17		1.66					
68	1.16		1.62					
69	1.14		1.57					
70	1.13		1.53					
71	1.12		1.49					
72	1.11		1.45					
73	1.1		1.41					

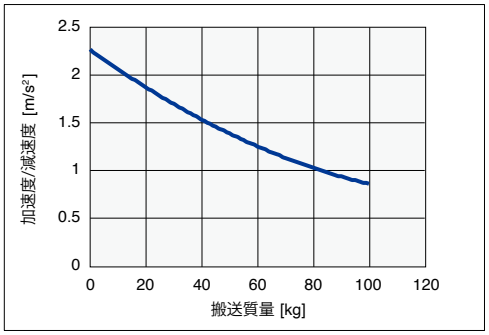
機種	LBAS12-5/ ABAS12-5		LBAS12-10/ ABAS12-10		LBAS12-20/ ABAS12-20		LBAS12-32/ ABAS12-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s^2]		加速度/減速度 [m/s^2]		加速度/減速度 [m/s^2]		加速度/減速度 [m/s^2]	
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					
76	1.07		1.29					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.22					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.15					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.98							
86	0.97							
87	0.96							
88	0.95							
89	0.94							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.91							
94	0.9							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

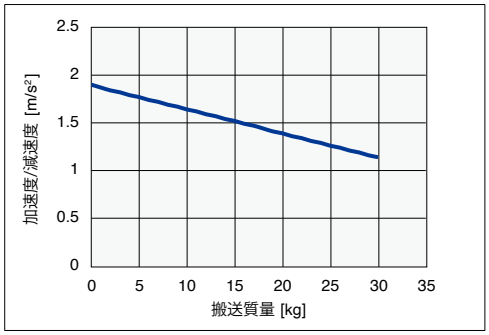
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS12-5 (200W) / ABAS12-5

水平 / 壁掛

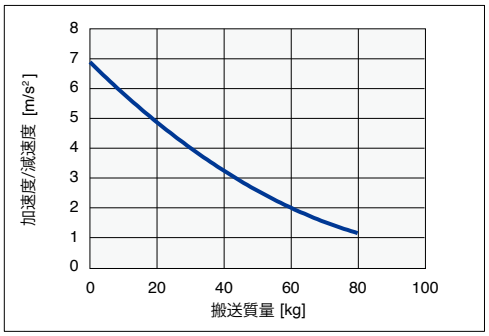


垂直

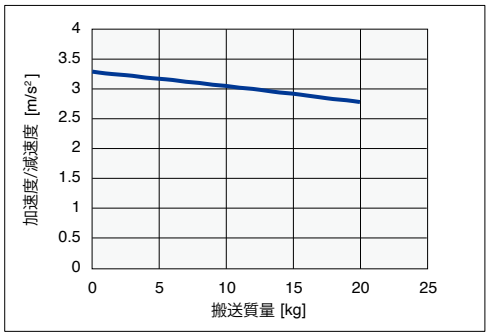


LBAS12-10 (200W) / ABAS12-10

水平 / 壁掛

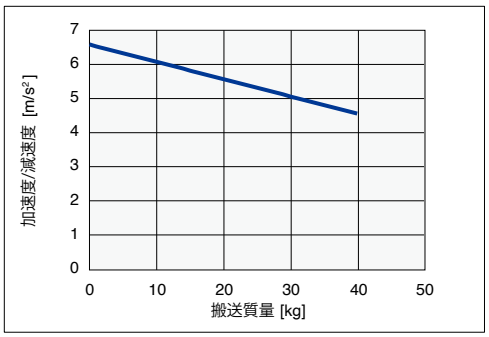


垂直

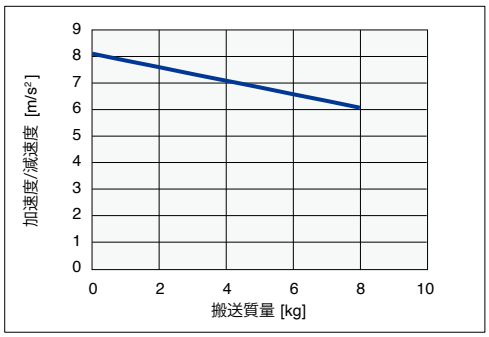


LBAS12-20 (200W) / ABAS12-20

水平 / 壁掛

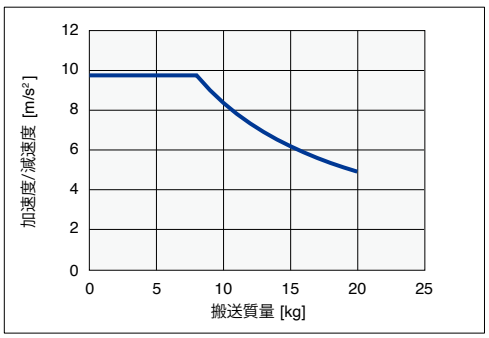


垂直

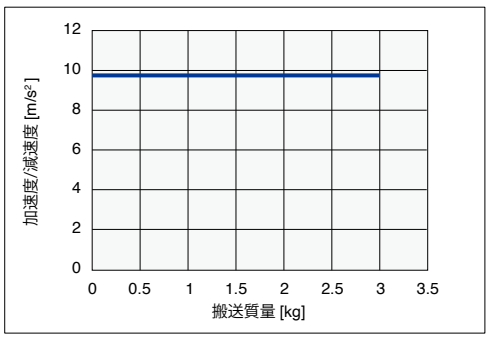


LBAS12-32 (200W) / ABAS12-32

水平 / 壁掛



垂直



LBAS12 (400W) **ABAS12H**

■ 加速度/減速度

機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5		LBAS12-10/ ABAS12H-10		LBAS12-20/ ABAS12H-20		LBAS12-32/ ABAS12H-32	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52		3.97		4.38			
42	1.5		3.88		4.31			
43	1.49		3.8		4.25			
44	1.47		3.71		4.19			
45	1.46		3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					

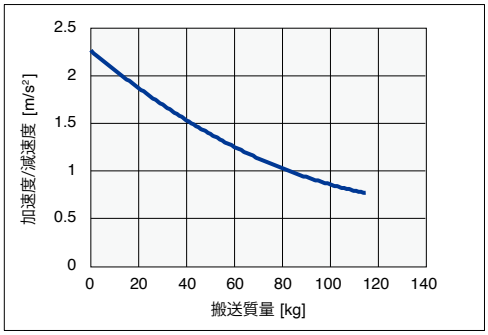
機種	LBAS12-5/ ABAS12H-5	LBAS12-10/ ABAS12H-10	LBAS12-20/ ABAS12H-20	LBAS12-32/ ABAS12H-32
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
90	0.94	1.09		
91	0.93	1.06		
92	0.92	1.03		
93	0.91	1.01		
94	0.9	0.98		
95	0.9	0.96		
96	0.89			
97	0.88			
98	0.87			
99	0.87			
100	0.86			
101	0.85			
102	0.84			
103	0.84			
104	0.83			
105	0.82			
106	0.82			
107	0.81			
108	0.81			
109	0.8			
110	0.79			
111	0.79			
112	0.78			
113	0.78			
114	0.77			
115	0.77			

加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル）

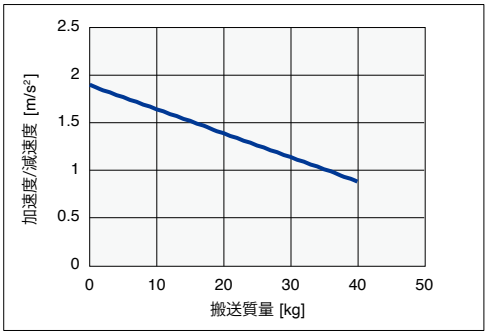
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAS12-5 (400W) / ABAS12H-5

水平 / 壁掛

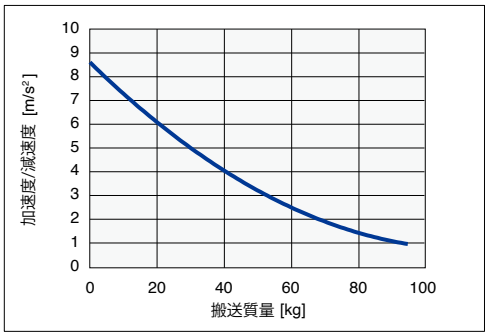


垂直

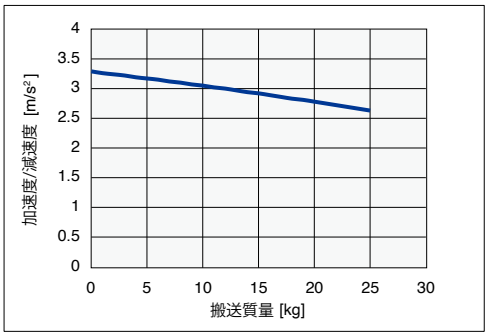


LBAS12-10 (400W) / ABAS12H-10

水平 / 壁掛

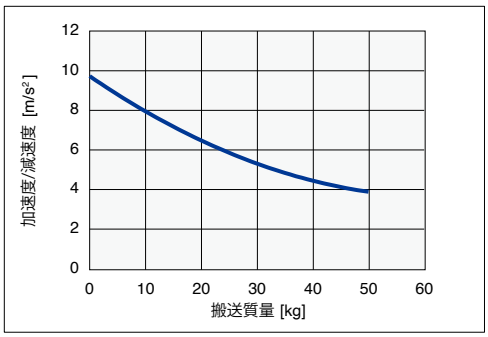


垂直

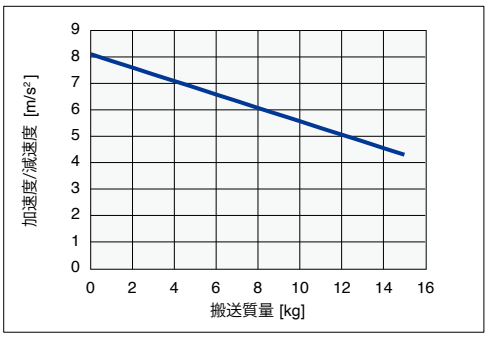


LBAS12-20 (400W) / ABAS12H-20

水平 / 壁掛

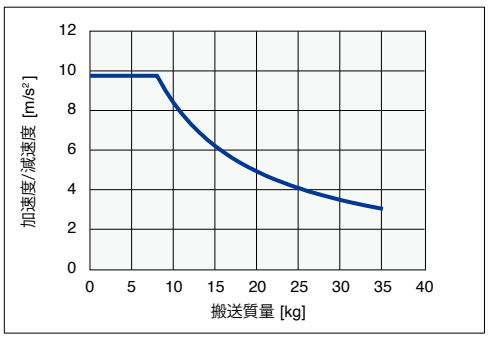


垂直

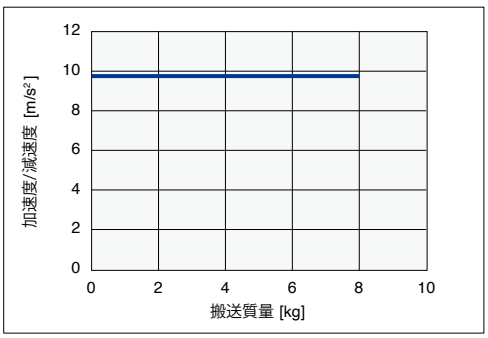


LBAS12-32 (400W) / ABAS12H-32

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05-5	0.139	0.147	0.155	0.163	0.171	0.179	0.187	0.195	0.203	0.211	0.219	0.227	0.235	0.243	0.251	0.259
LGXS05-10	0.146	0.154	0.162	0.170	0.178	0.186	0.194	0.202	0.210	0.218	0.226	0.234	0.242	0.250	0.258	0.266
LGXS05-20	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273	0.281	0.289	0.297

LGXS05 AGXS05

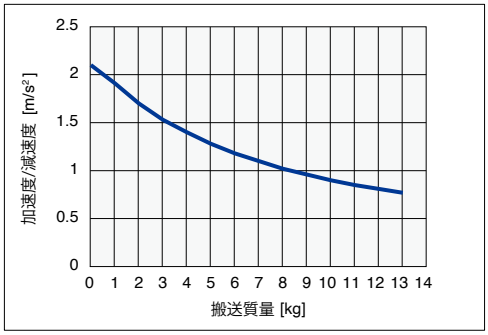
■加速度/減速度

機種	LGXS05-5/AGXS05-5		LGXS05-10/AGXS05-10		LGXS05-20/AGXS05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6	5.3	5.3
1	1.91	2.1	3.84	2.4	5.3	5.3
2	1.7	1.64	2.99	1.8	3.98	3.98
3	1.53	1.34	2.45	1.44	3.19	
4	1.4	1.14	2.07	1.2	2.66	
5	1.28	0.99	1.8		2.28	
6	1.18	0.87	1.58			
7	1.1	0.78	1.42			
8	1.02	0.7	1.28			
9	0.96					
10	0.9					
11	0.85					
12	0.81					
13	0.77					

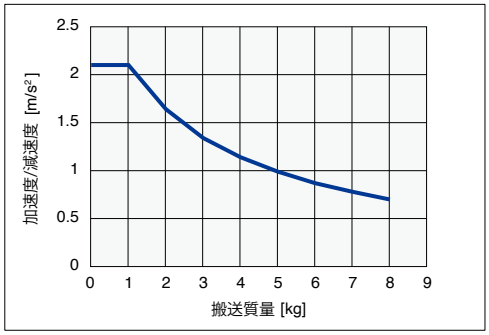
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS05-5 / AGXS05-5

水平 / 壁掛

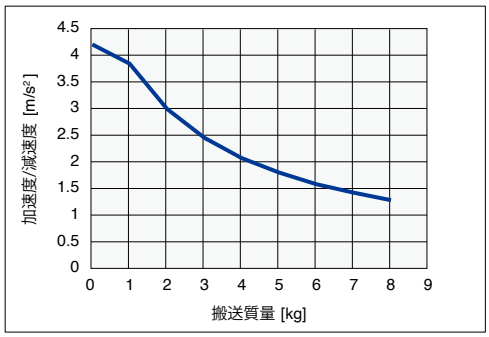


垂直

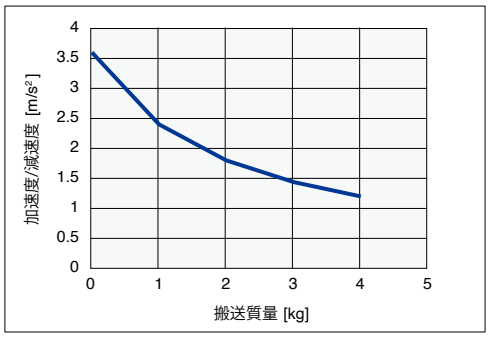


LGXS05-10 / AGXS05-10

水平 / 壁掛

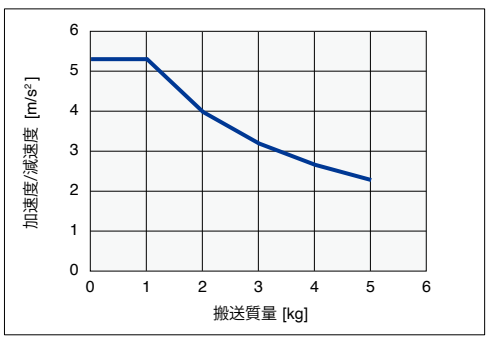


垂直

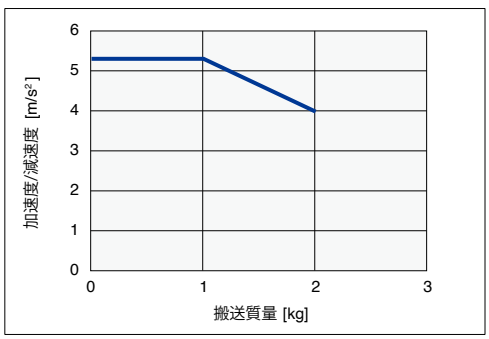


LGXS05-20 / AGXS05-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS05 AGXS05-H 高加減速仕様

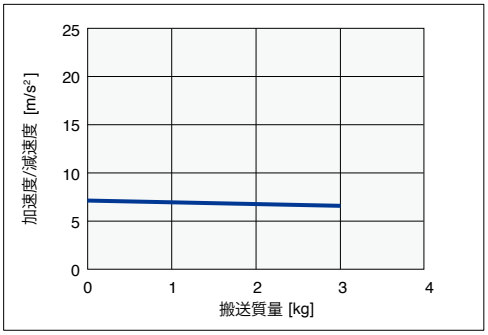
■ 加速度/減速度

機種	LGXS05-5/ AGXS05-H5	LGXS05-10/ AGXS05-H10		LGXS05-20/ AGXS05-H20	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	7.17	11.77	11.77	11.77	11.77
1	6.99	11.77	11.77	11.77	11.77
2	6.82	11.77	11.58	11.77	
3	6.66	10.91			

● 搬送質量ー加速度/減速度グラフ（目安）

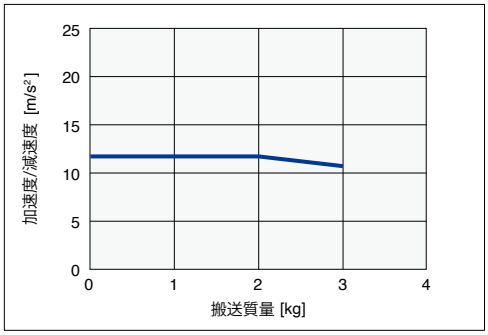
LGXS05-5 / AGXS05-H5

垂直

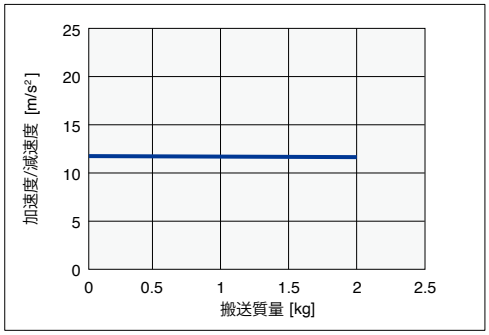


LGXS05-10 / AGXS05-H10

水平 / 壁掛

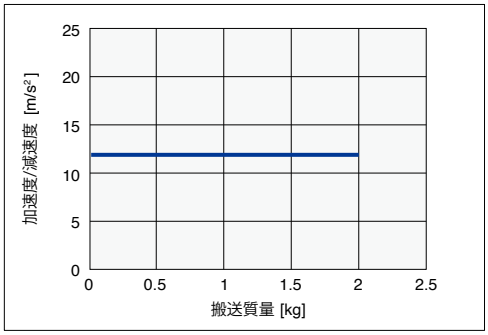


垂直

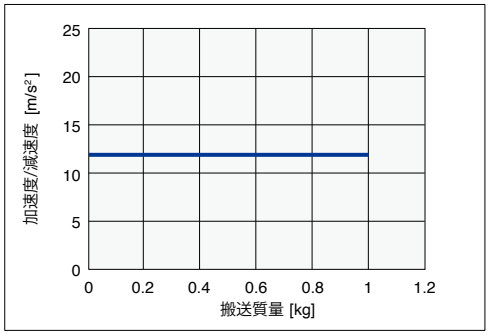


LGXS05-20 / AGXS05-H20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS05L

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LGXS05L-5	0.144	0.152	0.160	0.168	0.176	0.184	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264
LGXS05L-10	0.153	0.161	0.169	0.177	0.185	0.193	0.201	0.209	0.217	0.225	0.233	0.241	0.249	0.257	0.265	0.273
LGXS05L-20	0.192	0.200	0.208	0.216	0.224	0.232	0.240	0.248	0.256	0.264	0.271	0.279	0.287	0.295	0.303	0.311

LGXS05L AGXS05L

■加速度/減速度

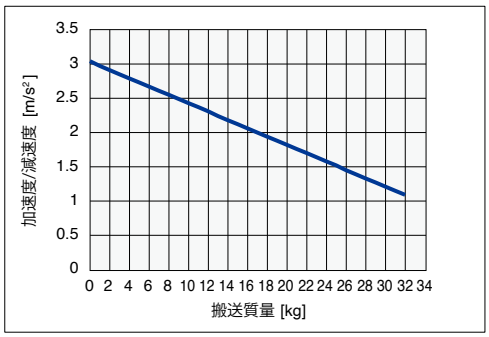
機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.26	4.86	5.07	5.07
1	2.97	3.18	4.08	4.56	4.86	4.86
2	2.91	3.03	3.9	4.3	4.66	4.66
3	2.85	2.88	3.74	4.06	4.46	4.46
4	2.79	2.73	3.58	3.85	4.25	
5	2.73	2.58	3.42	3.66	4.05	
6	2.67	2.43	3.28	3.49	3.85	
7	2.61	2.28	3.13		3.65	
8	2.55	2.13	3		3.44	
9	2.49	1.98	2.87		3.24	
10	2.43	1.83	2.74		3.04	
11	2.37	1.68	2.62		2.83	
12	2.31	1.53	2.51		2.63	
13	2.24		2.41			
14	2.18		2.3			
15	2.12		2.21			
16	2.06		2.12			
17	2		2.04			

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-5		LGXS05L-10/ AGXS05L-10		LGXS05L-20/ AGXS05L-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
18	1.94		1.96			
19	1.88		1.89			
20	1.82		1.83			
21	1.76		1.77			
22	1.7		1.72			
23	1.64		1.67			
24	1.58		1.63			
25	1.52					
26	1.45					
27	1.39					
28	1.33					
29	1.27					
30	1.21					
31	1.15					
32	1.09					

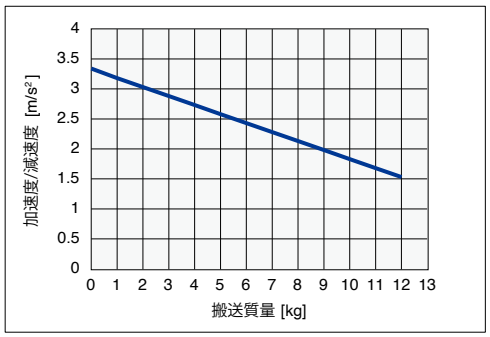
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS05L-5 / AGXS05L-5

水平 / 壁掛

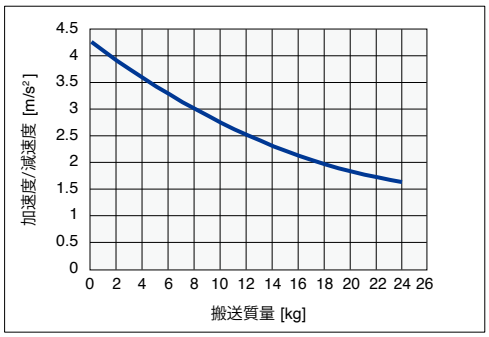


垂直

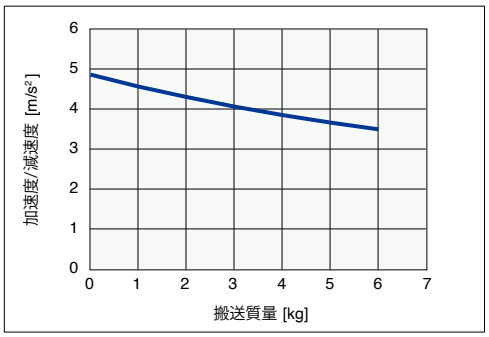


LGXS05L-10 / AGXS05L-10

水平 / 壁掛

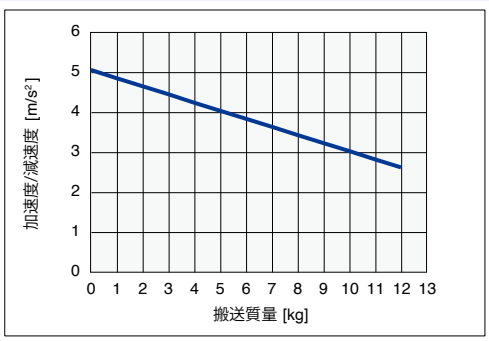


垂直

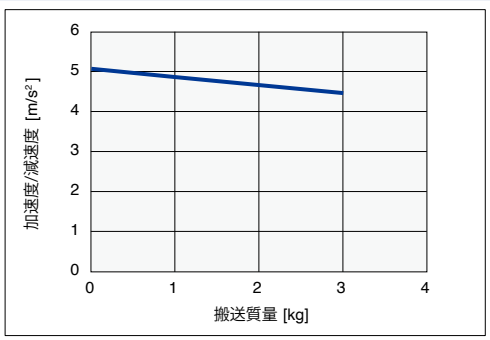


LGXS05L-20 / AGXS05L-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS05L　AGXS05L-H　高加減速仕様

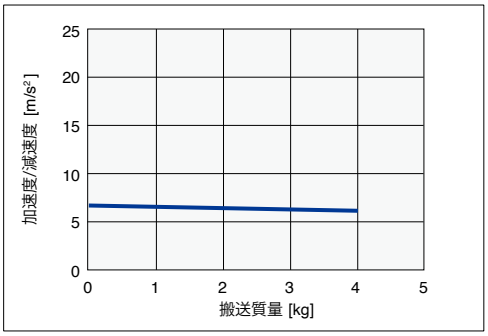
■加速度/減速度

機種	LGXS05L-5/ AGXS05L-H5	LGXS05L-10/ AGXS05L-H10		LGXS05L-20/ AGXS05L-H20	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	6.65	14.72	12.68	14.72	14.72
1	6.50	13.50	11.65	14.72	14.72
2	6.35	12.46	10.78	14.72	
3	6.22	11.58		12.93	
4	6.08	10.81		11.16	
5		10.13		9.81	
6		9.54			
7		9.01			
8		8.54			
9		8.11			
10		7.73			

●搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

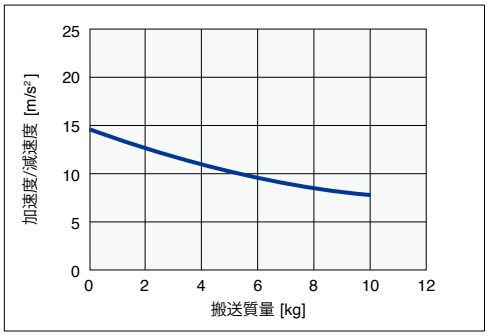
LGXS05L-5 / AGXS05L-H5

垂直

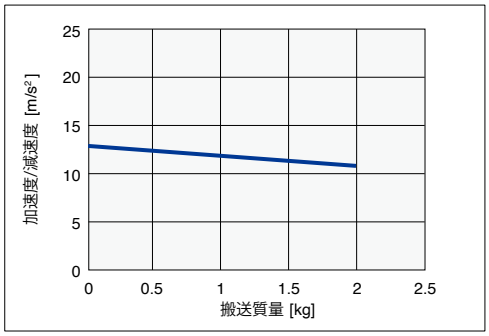


LGXS05L-10 / AGXS05L-H10

水平 / 壁掛

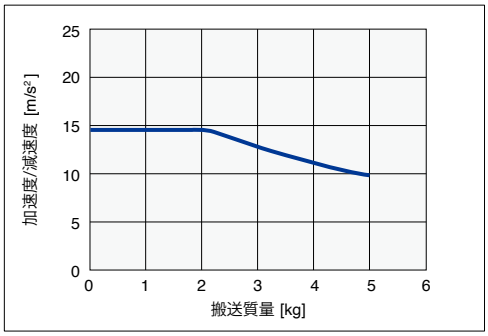


垂直

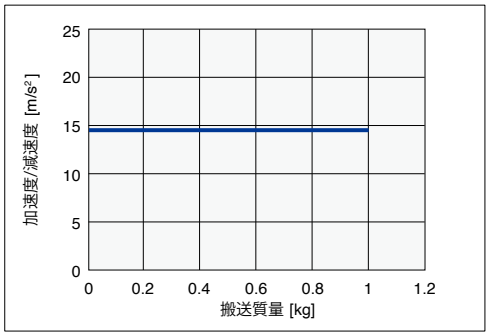


LGXS05L-20 / AGXS05L-H20

水平 / 壁掛



垂直



LGXS07

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																						
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
LGXS07-5	0.623	0.643	0.662	0.682	0.701	0.721	0.740	0.760	0.779	0.799	0.818	0.838	0.857	0.877	0.896	0.916	0.935	0.955	0.974	0.994	1.013	1.033
LGXS07-10	0.644	0.663	0.683	0.702	0.722	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053
LGXS07-20	0.728	0.747	0.767	0.787	0.806	0.826	0.845	0.865	0.884	0.904	0.923	0.943	0.962	0.982	1.001	1.021	1.040	1.060	1.079	1.099	1.118	1.138
LGXS07-30	0.885	0.905	0.924	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295

LGXS07 AGXS07

■加速度/減速度

機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	2.53	6.08	5.57	7.09	6.08	6.99	6.99
1	3.04	2.47	5.68	5.29	6.74	5.57	6.64	6.64
2	3.04	2.42	5.33	5.02	6.4	5.15	6.31	6.31
3	3.04	2.37	5.02	4.75	6.07	4.78	5.98	
4	3.04	2.32	4.75	4.5	5.75	4.47	5.67	
5	3.04	2.27	4.5	4.24	5.44		5.36	
6	3.04	2.22	4.28	3.99	5.14		5.06	
7	3.04	2.17	4.08	3.75	4.85		4.78	
8	3.04	2.12	3.89	3.52	4.57		4.5	
9	3.04	2.07	3.73		4.3		4.24	
10	3.04	2.02	3.57		4.04		3.98	
11	3.04	1.97	3.43		3.79			
12	3.04	1.92	3.3		3.55			
13	3.04	1.87	3.18		3.32			
14	3.04	1.82	3.07		3.09			
15	3.04	1.77	2.96		2.88			
16	3.04	1.72	2.86		2.68			
17	3.04		2.77		2.49			
18	3.04		2.69		2.31			
19	3.04		2.6		2.14			
20	3.04		2.53		1.98			
21	2.82		2.46		1.83			
22	2.64		2.39		1.69			
23	2.48		2.32		1.56			
24	2.33		2.26		1.44			
25	2.21		2.21		1.32			
26	2.09		2.15					
27	1.99		2.1					
28	1.9		2.05					
29	1.81		2					
30	1.73		1.96					
31	1.66		1.91					
32	1.6		1.87					
33	1.53		1.83					
34	1.48		1.79					
35	1.43		1.76					
36	1.38		1.72					
37	1.33		1.69					
38	1.29		1.66					
39	1.25		1.63					
40	1.21		1.6					
41	1.18		1.57					
42	1.14		1.54					
43	1.11		1.51					
44	1.08		1.49					
45	1.05		1.46					
46	1.03							
47	1							
48	0.98							
49	0.95							
50	0.93							
51	0.91							
52	0.89							
53	0.87							
54	0.85							
55	0.83							
56	0.82							
57	0.8							
58	0.78							
59	0.77							
60	0.76							
61	0.74							
62	0.73							
63	0.71							
64	0.7							
65	0.69							
66	0.68							
67	0.67							
68	0.66							
69	0.65							
70	0.64							
71	0.63							
72	0.62							
73	0.61							
74	0.6							
75	0.59							

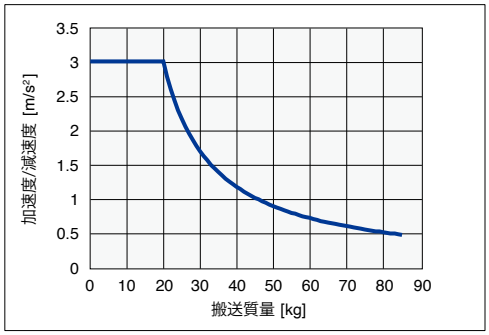
機種	LGXS07-5/ AGXS07-5		LGXS07-10/ AGXS07-10		LGXS07-20/ AGXS07-20		LGXS07-30/ AGXS07-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
76	0.58							
77	0.57							
78	0.56							
79	0.56							
80	0.55							
81	0.54							
82	0.53							
83	0.53							
84	0.52							
85	0.51							

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

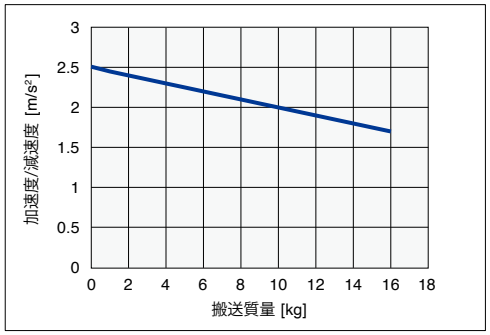
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS07-5 / AGXS07-5

水平 / 壁掛

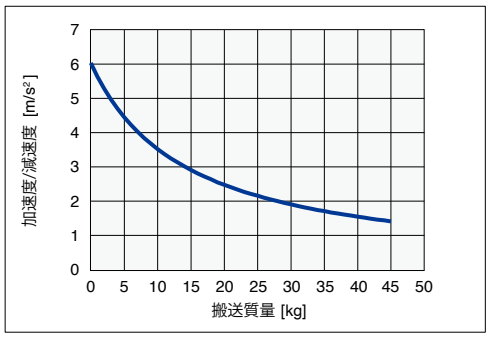


垂直

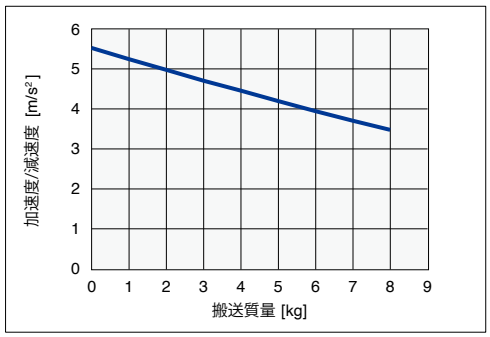


LGXS07-10 / AGXS07-10

水平 / 壁掛

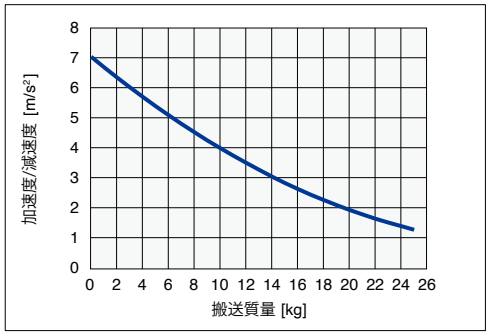


垂直

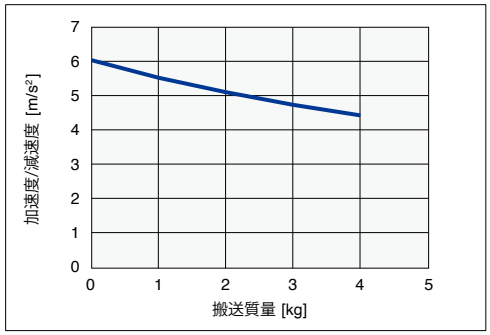


LGXS07-20 / AGXS07-20

水平 / 壁掛

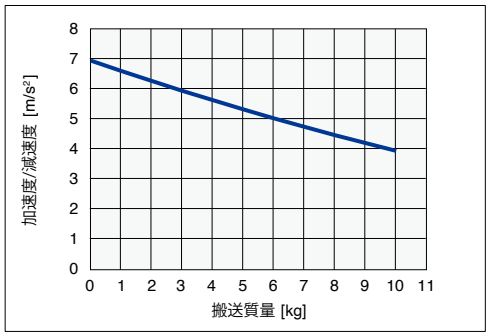


垂直

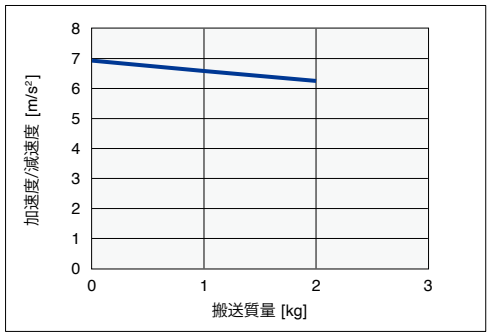


LGXS07-30 / AGXS07-30

水平 / 壁掛



垂直



LGXS07　AGXS07-H　高加減速仕様

■ 加速度/減速度

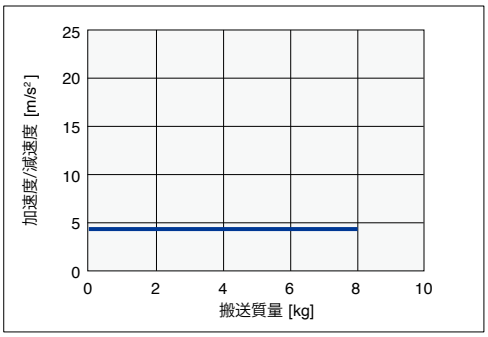
機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5	LGXS07-10/ AGXS07-H10		LGXS07-20/ AGXS07-H20		LGXS07-30/ AGXS07-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	4.32	9.64	8.44	14.72	14.72	14.72	14.72
1	4.29	9.36	8.20	14.72	13.96	14.72	14.72
2	4.26	9.10	7.97	14.47	12.71	14.72	
3	4.23	8.85	7.75	13.26		14.03	
4	4.20	8.61	7.54	12.23		12.39	
5	4.17	8.39		11.36		11.09	
6	4.14	8.17		10.59			
7	4.11	7.97		9.93			
8	4.08	7.78		9.34			
9		7.59		8.82			
10		7.42		8.36			

機種	LGXS07-5/ AGXS07-H5	LGXS07-10/ AGXS07-H10	LGXS07-20/ AGXS07-H20	LGXS07-30/ AGXS07-H30
	(垂直)	(水平/壁掛) (垂直)	(水平/壁掛) (垂直)	(水平/壁掛) (垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
11		7.25		
12		7.09		
13		6.94		
14		6.79		
15		6.65		
16		6.52		
17		6.39		
18		6.26		
19		6.14		
20		6.03		

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

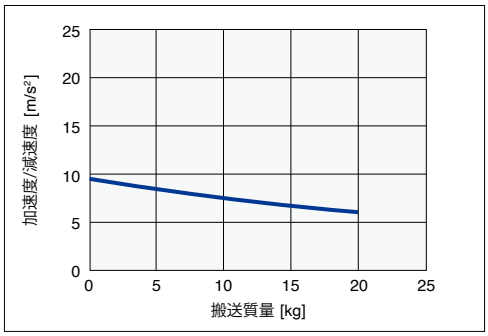
LGXS07-5 / AGXS07-H5

垂直

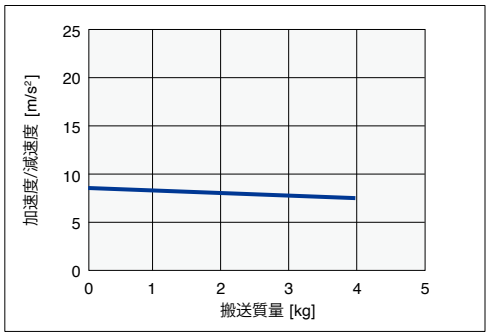


LGXS07-10 / AGXS07-H10

水平 / 壁掛

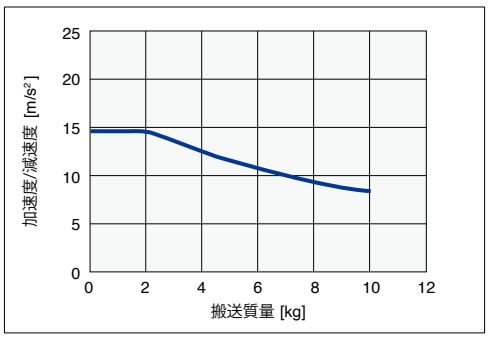


垂直

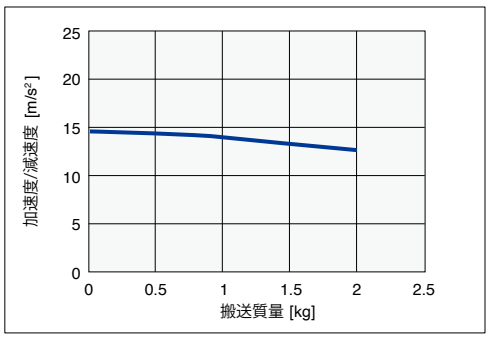


LGXS07-20 / AGXS07-H20

水平 / 壁掛

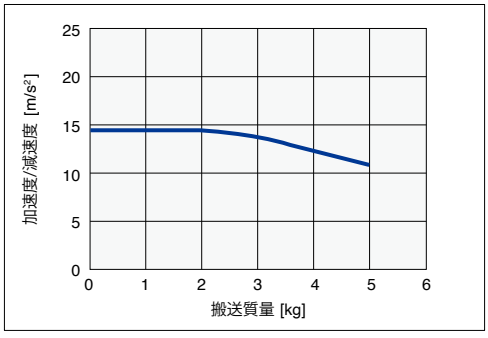


垂直

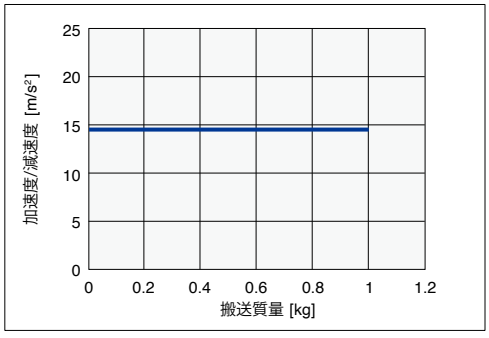


LGXS07-30 / AGXS07-H30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS10

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS10-5	-	0.686	0.706	0.726	0.745	0.765	0.784	0.804	0.823	0.843	0.862	0.882	0.901	0.921	0.940	0.960	0.979	0.999	1.018	1.038	1.057	1.077	1.096	1.116	1.135
LGXS10-10	-	0.707	0.726	0.746	0.765	0.785	0.804	0.824	0.843	0.863	0.882	0.902	0.921	0.941	0.960	0.980	0.999	1.019	1.038	1.058	1.077	1.097	1.116	1.136	1.155
LGXS10-20	-	0.789	0.809	0.828	0.848	0.867	0.887	0.906	0.926	0.945	0.965	0.984	1.004	1.023	1.043	1.062	1.082	1.101	1.121	1.140	1.160	1.179	1.199	1.218	1.238
LGXS10-30	-	0.944	0.963	0.983	1.002	1.022	1.041	1.061	1.080	1.100	1.119	1.139	1.158	1.178	1.197	1.217	1.236	1.256	1.275	1.295	1.314	1.334	1.353	1.373	1.392

LGXS10 AGXS10

■加速度/減速度

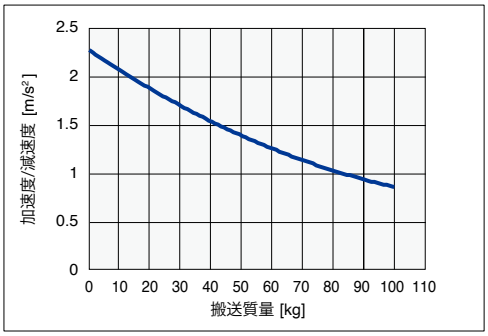
機種	LGXS10-5/ AGXS10-5		LGXS10-10/ AGXS10-10		LGXS10-20/ AGXS10-20		LGXS10-30/ AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	6.89	3.29	6.59	8.11	9.75	9.75
1	2.25	1.87	6.78	3.27	6.54	7.86	9.75	9.75
2	2.23	1.85	6.67	3.24	6.49	7.6	9.75	9.75
3	2.21	1.82	6.56	3.22	6.44	7.35	9.75	9.75
4	2.19	1.8	6.46	3.2	6.39	7.09	9.75	9.75
5	2.17	1.77	6.35	3.17	6.34	6.84	9.75	
6	2.15	1.75	6.25	3.15	6.29	6.59	9.75	
7	2.13	1.72	6.14	3.13	6.24	6.33	9.75	
8	2.11	1.7	6.04	3.1	6.18	6.08	9.75	
9	2.09	1.67	5.94	3.08	6.13		9.01	
10	2.07	1.65	5.84	3.05	6.08		8.38	
11	2.05	1.62	5.74	3.03	6.03		7.83	
12	2.03	1.6	5.64	3	5.98		7.34	
13	2.01	1.57	5.54	2.97	5.93		6.91	
14	1.99	1.55	5.44	2.95	5.88		6.53	
15	1.97	1.52	5.34	2.92	5.83		6.19	
16	1.95	1.5	5.25	2.89	5.78		5.89	
17	1.93	1.47	5.16	2.87	5.73		5.61	
18	1.91	1.45	5.06	2.84	5.68		5.36	
19	1.9	1.42	4.97	2.81	5.63		5.13	
20	1.88	1.39	4.88	2.78	5.58		4.91	
21	1.86	1.37	4.79		5.53		4.72	
22	1.84	1.34	4.7		5.48		4.54	
23	1.82	1.32	4.61		5.42		4.37	
24	1.8	1.29	4.52		5.37		4.22	
25	1.79	1.27	4.44		5.32		4.07	
26	1.77	1.24	4.35		5.27			
27	1.75	1.22	4.27		5.22			
28	1.74	1.19	4.18		5.17			
29	1.72	1.17	4.1		5.12			
30	1.7	1.14	4.02		5.07			
31	1.68		3.94		5.02			
32	1.67		3.86		4.97			
33	1.65		3.78		4.92			
34	1.63		3.7		4.87			
35	1.62		3.62		4.82			
36	1.6		3.55		4.77			
37	1.59		3.47		4.71			
38	1.57		3.4		4.66			
39	1.55		3.32		4.61			
40	1.54		3.25		4.56			
41	1.52		3.18					
42	1.51		3.11					
43	1.49		3.04					
44	1.48		2.97					
45	1.46		2.91					
46	1.45		2.84					
47	1.43		2.77					
48	1.42		2.71					
49	1.41		2.65					
50	1.39		2.58					
51	1.38		2.52					
52	1.36		2.46					
53	1.35		2.4					
54	1.34		2.34					
55	1.32		2.29					
56	1.31		2.23					
57	1.3		2.17					
58	1.28		2.12					
59	1.27		2.06					
60	1.26		2.01					
61	1.25		1.96					
62	1.23		1.91					
63	1.22		1.86					
64	1.21		1.81					
65	1.2		1.76					
66	1.18		1.72					
67	1.17		1.67					
68	1.16		1.62					
69	1.15		1.58					
70	1.14		1.54					
71	1.13		1.49					
72	1.12		1.45					
73	1.11		1.41					
74	1.09		1.37					
75	1.08		1.33					

機種	LGXS10-5/ AGXS10-5		LGXS10-10/ AGXS10-10		LGXS10-20/ AGXS10-20		LGXS10-30/ AGXS10-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
76	1.07		1.3					
77	1.06		1.26					
78	1.05		1.23					
79	1.04		1.19					
80	1.03		1.16					
81	1.02							
82	1.01							
83	1							
84	0.99							
85	0.99							
86	0.98							
87	0.97							
88	0.96							
89	0.95							
90	0.94							
91	0.93							
92	0.92							
93	0.92							
94	0.91							
95	0.9							
96	0.89							
97	0.89							
98	0.88							
99	0.87							
100	0.86							

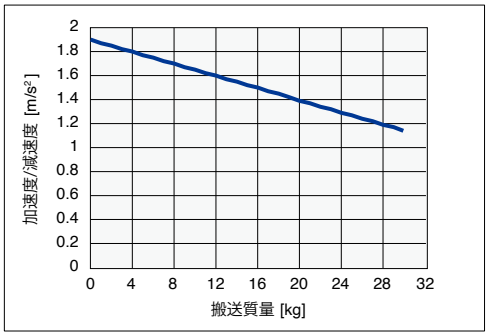
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS10-5 / AGXS10-5

水平 / 壁掛

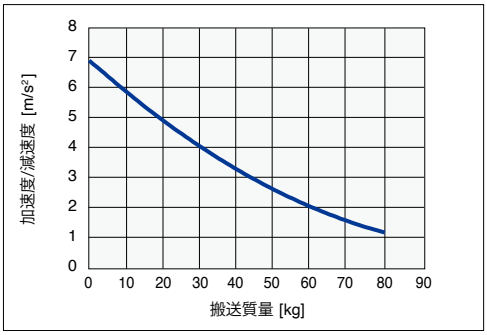


垂直

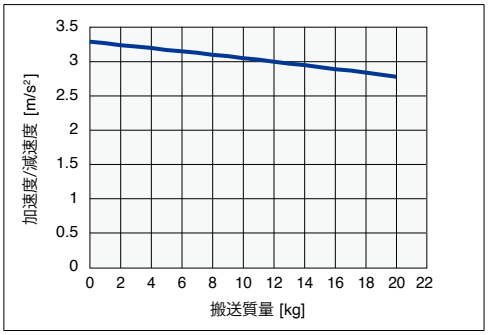


LGXS10-10 / AGXS10-10

水平 / 壁掛

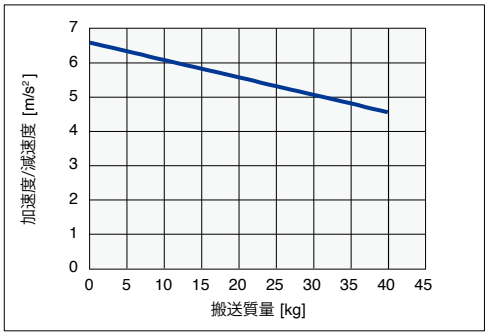


垂直

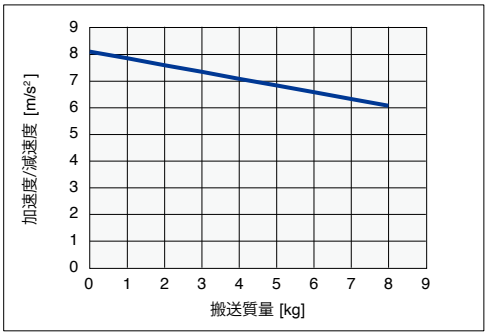


LGXS10-20 / AGXS10-20

水平 / 壁掛

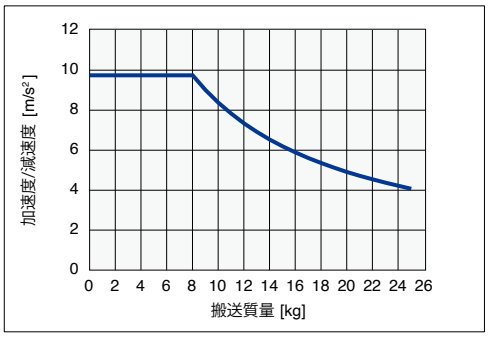


垂直

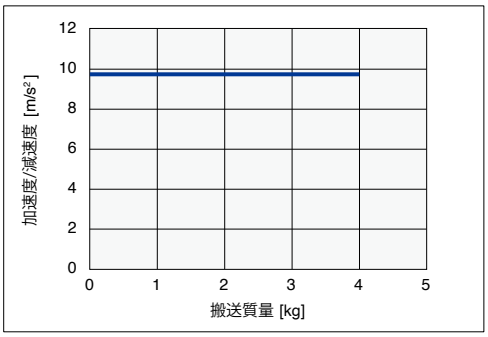


LGXS10-30 / AGXS10-30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS10 AGXS10-H 高加減速仕様

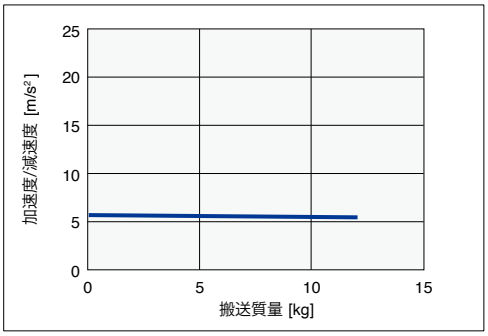
■ 加速度/減速度

機種	LGXS10-5/ AGXS10-H5	LGXS10-10/ AGXS10-H10		LGXS10-20/ AGXS10-H20		LGXS10-30/ AGXS10-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.53	11.71	10.84	19.62	19.62	19.62	19.62
1	5.51	11.47	10.63	19.62	18.69	19.62	19.62
2	5.48	11.25	10.44	18.66	17.55	19.62	19.62
3	5.46	11.03	10.26	17.52	16.54	19.55	
4	5.43	10.82	10.08	16.52	15.65	17.74	
5	5.41	10.62	9.90	15.62		16.24	
6	5.38	10.43	9.74	14.81		14.96	
7	5.36	10.24	9.57	14.09		13.88	
8	5.33	10.06	9.42	13.43		12.94	
9	5.31	9.89		12.83		12.12	
10	5.28	9.72		12.28		11.40	
11	5.26	9.56		11.78			
12	5.23	9.40		11.32			
13		9.25		10.89			
14		9.10		10.49			
15		8.96		10.12			
16		8.82		9.78			
17		8.69		9.45			
18		8.56		9.15			
19		8.43		8.87			
20		8.31		8.60			
21		8.19					
22		8.07					
23		7.96					
24		7.85					
25		7.75					
26		7.64					
27		7.54					
28		7.44					
29		7.35					
30		7.26					

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

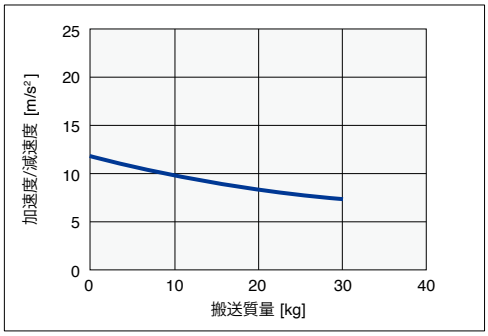
LGXS10-5 / AGXS10-H5

垂直

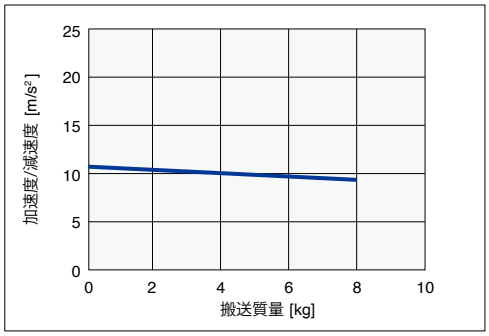


LGXS10-10 / AGXS10-H10

水平 / 壁掛



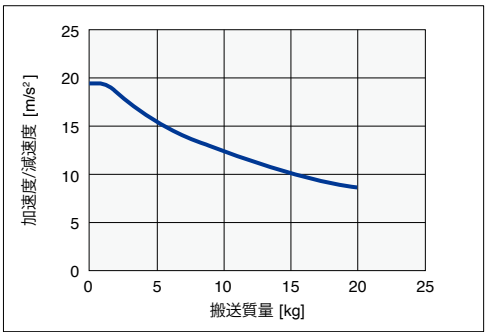
垂直



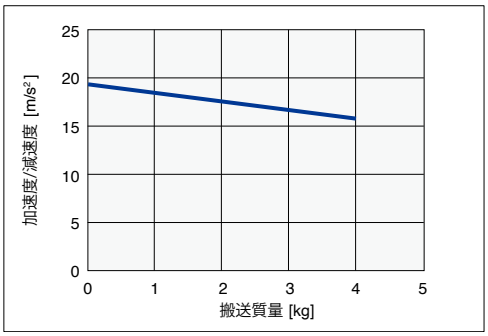
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS10-20 / AGXS10-H20

水平 / 壁掛

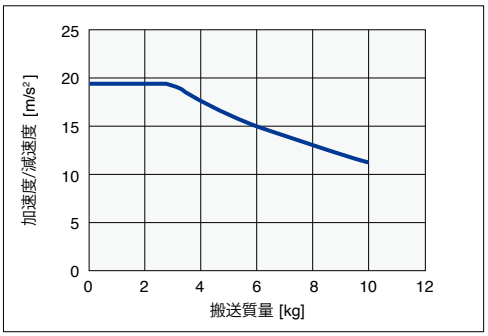


垂直

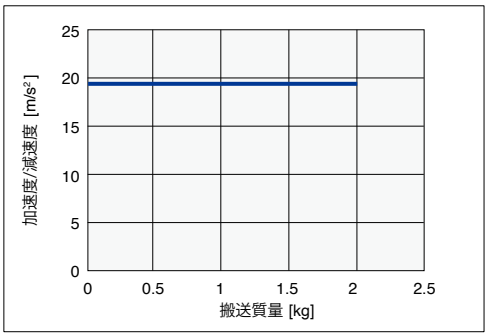


LGXS10-30 / AGXS10-H30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS12

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
LGXS12-5	-	0.702	0.721	0.741	0.761	0.780	0.800	0.819	0.839	0.858	0.878	0.897	0.917	0.936	0.956	0.975	0.995	1.014	1.034	1.053	1.073	1.092	1.112	1.131	1.151
LGXS12-10	-	0.733	0.753	0.772	0.792	0.811	0.831	0.850	0.870	0.889	0.909	0.928	0.948	0.967	0.987	1.006	1.026	1.045	1.065	1.085	1.104	1.124	1.143	1.163	1.182
LGXS12-20	-	0.862	0.881	0.901	0.920	0.940	0.959	0.979	0.998	1.018	1.037	1.057	1.076	1.096	1.115	1.135	1.154	1.174	1.193	1.213	1.232	1.252	1.271	1.291	1.310
LGXS12-30	-	1.092	1.111	1.131	1.150	1.170	1.189	1.209	1.228	1.248	1.267	1.287	1.306	1.326	1.345	1.365	1.384	1.404	1.423	1.443	1.462	1.482	1.501	1.521	1.540

LGXS12 AGXS12

■ 加速度/減速度

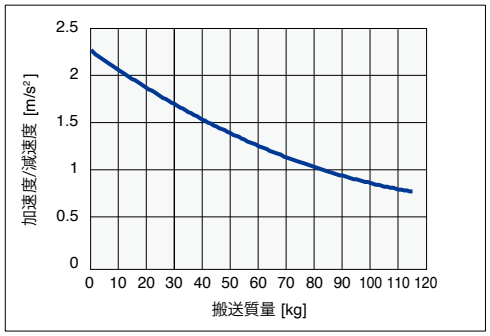
機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.27	1.9	8.61	3.29	9.73	8.11	9.75	9.75
1	2.24	1.87	8.47	3.26	9.53	7.85	9.75	9.75
2	2.22	1.84	8.33	3.24	9.35	7.6	9.75	9.75
3	2.2	1.82	8.2	3.22	9.16	7.34	9.75	9.75
4	2.18	1.79	8.06	3.19	8.98	7.09	9.75	9.75
5	2.16	1.77	7.93	3.17	8.8	6.84	9.75	9.75
6	2.14	1.74	7.8	3.15	8.62	6.58	9.75	9.75
7	2.12	1.72	7.67	3.12	8.45	6.33	9.75	9.75
8	2.1	1.69	7.54	3.1	8.28	6.07	9.75	9.75
9	2.08	1.67	7.41	3.07	8.11	5.82	9.01	
10	2.06	1.64	7.29	3.05	7.95	5.57	8.37	
11	2.04	1.62	7.16	3.02	7.79	5.31	7.82	
12	2.02	1.59	7.04	3	7.63	5.06	7.34	
13	2	1.57	6.92	2.97	7.48	4.81	6.91	
14	1.98	1.54	6.79	2.94	7.33	4.55	6.53	
15	1.96	1.52	6.67	2.92	7.18	4.3	6.19	
16	1.95	1.49	6.56	2.89	7.03		5.88	
17	1.93	1.47	6.44	2.86	6.89		5.6	
18	1.91	1.44	6.32	2.83	6.75		5.35	
19	1.89	1.41	6.21	2.81	6.61		5.12	
20	1.87	1.39	6.09	2.78	6.48		4.91	
21	1.85	1.36	5.98	2.75	6.35		4.71	
22	1.84	1.34	5.87	2.72	6.22		4.53	
23	1.82	1.31	5.76	2.69	6.1		4.37	
24	1.8	1.29	5.65	2.66	5.98		4.21	
25	1.78	1.26	5.54	2.63	5.86		4.07	
26	1.76	1.24	5.43		5.74		3.93	
27	1.75	1.21	5.32		5.63		3.81	
28	1.73	1.19	5.22		5.52		3.69	
29	1.71	1.16	5.12		5.41		3.58	
30	1.7	1.14	5.01		5.31		3.47	
31	1.68	1.11	4.91		5.21		3.37	
32	1.66	1.09	4.81		5.11		3.28	
33	1.65	1.06	4.72		5.02		3.19	
34	1.63	1.04	4.62		4.93		3.11	
35	1.61	1.01	4.52		4.84		3.03	
36	1.6	0.99	4.43		4.76			
37	1.58	0.96	4.33		4.67			
38	1.57	0.93	4.24		4.6			
39	1.55	0.91	4.15		4.52			
40	1.53	0.88	4.06		4.45			
41	1.52	0.86	3.97		4.38			
42	1.5	0.83	3.88		4.31			
43	1.49	0.81	3.8		4.25			
44	1.47	0.78	3.71		4.19			
45	1.46	0.76	3.63		4.13			
46	1.44		3.54		4.07			
47	1.43		3.46		4.02			
48	1.42		3.38		3.97			
49	1.4		3.3		3.93			
50	1.39		3.22		3.89			
51	1.37		3.15					
52	1.36		3.07					
53	1.35		3					
54	1.33		2.92					
55	1.32		2.85					
56	1.3		2.78					
57	1.29		2.71					
58	1.28		2.64					
59	1.27		2.58					
60	1.25		2.51					
61	1.24		2.44					
62	1.23		2.38					
63	1.22		2.32					
64	1.2		2.26					
65	1.19		2.2					
66	1.18		2.14					
67	1.17		2.08					
68	1.16		2.02					
69	1.14		1.97					
70	1.13		1.92					
71	1.12		1.86					
72	1.11		1.81					
73	1.1		1.76					
74	1.09		1.71					
75	1.08		1.66					
76	1.07		1.62					

機種	LGXS12-5/ AGXS12-5		LGXS12-10/ AGXS12-10		LGXS12-20/ AGXS12-20		LGXS12-30/ AGXS12-30	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
77	1.06		1.57					
78	1.05		1.53					
79	1.04		1.48					
80	1.03		1.44					
81	1.02		1.4					
82	1.01		1.36					
83	1		1.32					
84	0.99		1.29					
85	0.98		1.25					
86	0.97		1.22					
87	0.96		1.18					
88	0.95		1.15					
89	0.94		1.12					
90	0.94		1.09					
91	0.93		1.06					
92	0.92		1.03					
93	0.91		1.01					
94	0.9		0.98					
95	0.9		0.96					
96	0.89							
97	0.88							
98	0.87							
99	0.87							
100	0.86							
101	0.85							
102	0.84							
103	0.84							
104	0.83							
105	0.82							
106	0.82							
107	0.81							
108	0.81							
109	0.8							
110	0.79							
111	0.79							
112	0.78							
113	0.78							
114	0.77							
115	0.77							

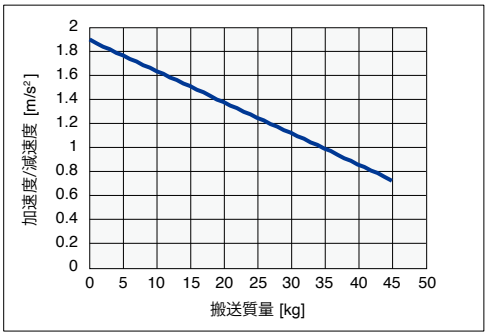
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS12-5 / AGXS12-5

水平 / 壁掛

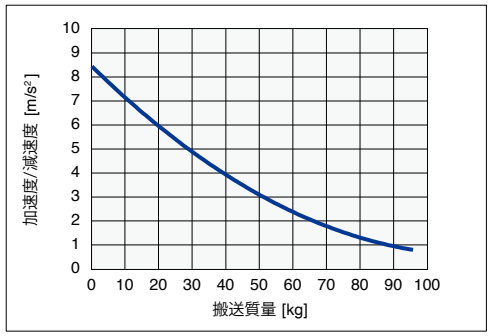


垂直

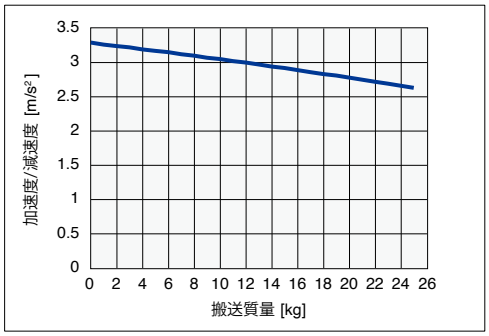


LGXS12-10 / AGXS12-10

水平 / 壁掛

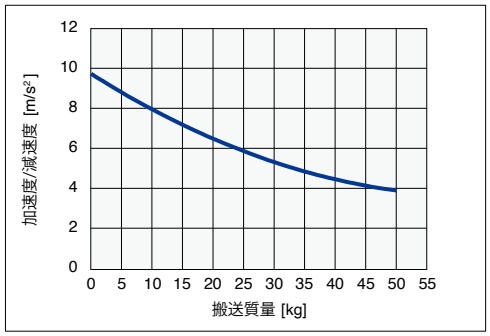


垂直

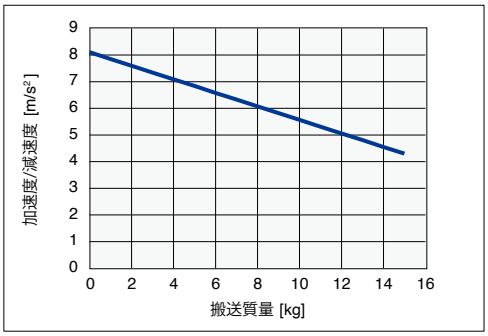


LGXS12-20 / AGXS12-20

水平 / 壁掛

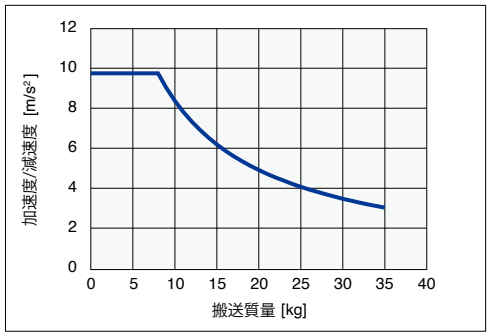


垂直

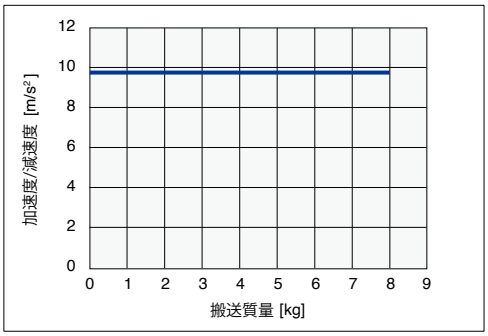


LGXS12-30 / AGXS12-30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS12　AGXS12-H　高加減速仕様

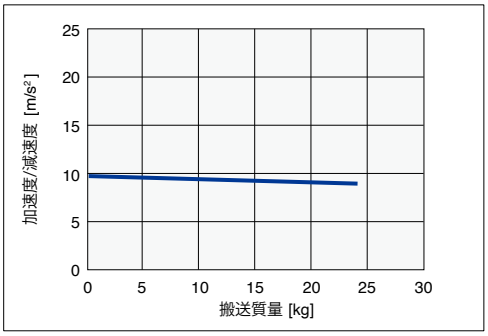
■ 加速度/減速度

機種	LGXS12-5/ AGXS12-H5	LGXS12-10/ AGXS12-H10		LGXS12-20/ AGXS12-H20		LGXS12-30/ AGXS12-H30	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	9.85	19.62	19.21	19.62	19.62	19.62	19.62
1	9.81	19.62	18.90	19.62	19.62	19.62	19.62
2	9.77	19.62	18.59	19.62	19.62	19.62	19.62
3	9.73	19.62	18.29	19.62	19.62	19.62	19.62
4	9.69	19.62	18.00	19.62	19.62	19.62	19.62
5	9.65	19.53	17.72	19.62	19.62	19.62	
6	9.61	19.20	17.45	19.62	19.62	19.62	
7	9.57	18.89	17.19	19.62	19.62	19.62	
8	9.53	18.58	16.94	19.62	19.62	19.62	
9	9.49	18.28	16.69	19.62		19.62	
10	9.45	17.99	16.45	19.62		19.62	
11	9.41	17.71	16.21	19.62		19.62	
12	9.37	17.44	15.99	19.62		19.31	
13	9.34	17.18	15.77	19.62		18.37	
14	9.30	16.93	15.55	19.62		17.53	
15	9.26	16.68	15.34	19.06		16.75	
16	9.22	16.44	15.14	18.45		16.05	
17	9.19	16.21		17.87		15.40	
18	9.15	15.98		17.33		14.80	
19	9.11	15.76		16.83		14.24	
20	9.08	15.54		16.35		13.73	
21	9.04	15.33		15.89			
22	9.01	15.13		15.47			
23	8.97	14.93		15.06			
24	8.94	14.74		14.67			
25		14.55		14.31			
26		14.37		13.96			
27		14.19		13.63			
28		14.02		13.31			
29		13.85		13.01			
30		13.68		12.72			
31		13.52					
32		13.36					
33		13.21					
34		13.06					
35		12.91					
36		12.76					
37		12.62					
38		12.48					
39		12.35					
40		12.22					

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

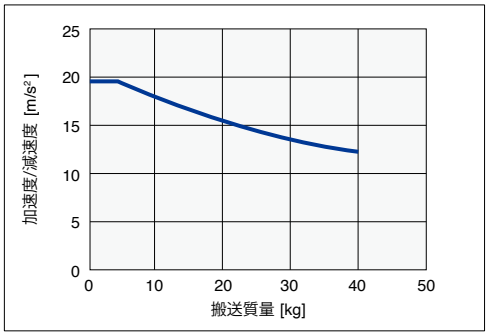
LGXS12-5 / AGXS12-H5

垂直

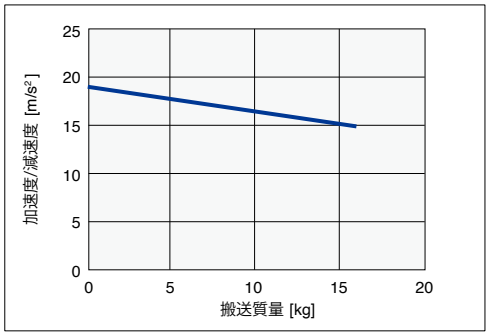


LGXS12-10 / AGXS12-H10

水平 / 壁掛



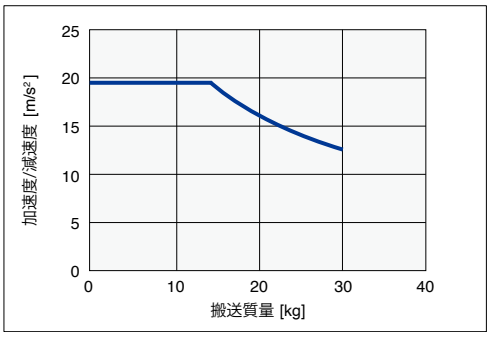
垂直



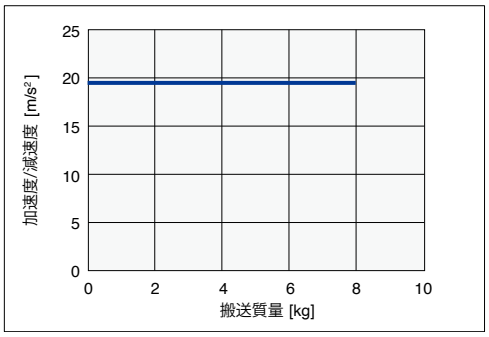
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS12-20 / AGXS12-H20

水平 / 壁掛

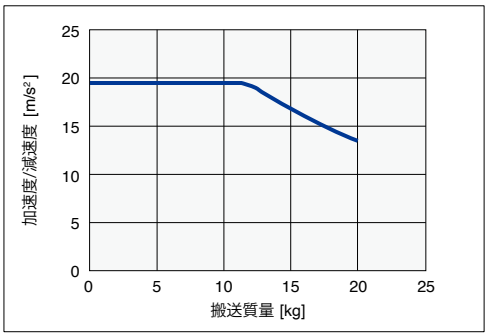


垂直

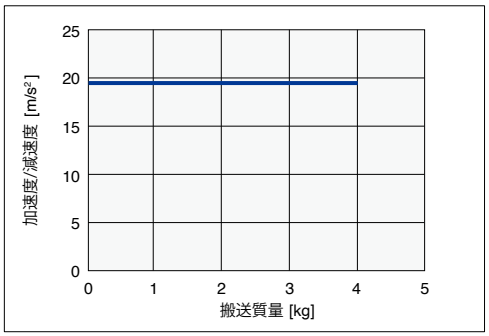


LGXS12-30 / AGXS12-H30

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS16

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																														
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
LGXS16-10	-	2.433	2.495	2.557	2.618	2.680	2.742	2.803	2.865	2.927	2.988	3.050	3.112	3.173	3.235	3.297	3.358	3.420	3.482	3.543	3.605	3.667	3.728	3.790	3.851	3.913	3.975	4.036	4.098
LGXS16-20	-	2.653	2.715	2.777	2.838	2.900	2.961	3.023	3.085	3.146	3.208	3.270	3.331	3.393	3.455	3.516	3.578	3.640	3.701	3.763	3.825	3.886	3.948	4.010	4.071	4.133	4.195	4.256	4.318
LGXS16-40	-	3.624	3.685	3.747	3.809	3.870	3.932	3.994	4.055	4.117	4.179	4.240	4.302	4.364	4.425	4.487	4.548	4.610	4.672	4.733	4.795	4.857	4.918	4.980	5.042	5.103	5.165	5.227	5.288

LGXS16　AGXS16

■ 加速度/減速度

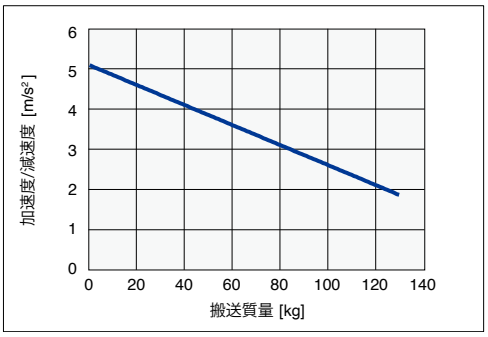
機種	LGXS16-10/ AGXS16-10		LGXS16-20/ AGXS16-20		LGXS16-40/ AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	5.07	3.8	7.6	7.99	9.6	9.6
1	5.04	3.74	7.48	7.73	9.6	9.02
2	5.01	3.69	7.36	7.47	9.6	8.45
3	4.99	3.64	7.25	7.22	9.6	7.87
4	4.96	3.59	7.14	6.97	9.6	7.3
5	4.94	3.54	7.03	6.72	9.6	6.74
6	4.91	3.49	6.93	6.47	9.6	6.17
7	4.89	3.44	6.83	6.22	9.6	5.61
8	4.86	3.39	6.73	5.97	9.6	5.04
9	4.84	3.34	6.64	5.73	9.6	4.48
10	4.81	3.29	6.55	5.48	9.6	3.92
11	4.79	3.24	6.46	5.24	9.18	3.36
12	4.76	3.19	6.37	5	8.8	2.81
13	4.74	3.14	6.29	4.76	8.45	
14	4.71	3.09	6.2	4.53	8.13	
15	4.68	3.04	6.12	4.29	7.83	
16	4.66	2.99	6.05	4.05	7.55	
17	4.63	2.94	5.97	3.82	7.3	
18	4.61	2.89	5.9	3.59	7.05	
19	4.58	2.83	5.82	3.36	6.83	
20	4.56	2.78	5.75	3.13	6.62	
21	4.53	2.73	5.68	2.9	6.42	
22	4.51	2.68	5.62	2.68	6.23	
23	4.48	2.63	5.55	2.45	6.05	
24	4.46	2.58	5.49	2.23	5.88	
25	4.43	2.53	5.42	2.01	5.73	
26	4.41	2.48	5.36	1.79	5.58	
27	4.38	2.43	5.3	1.57	5.43	
28	4.36	2.38	5.24	1.35	5.3	
29	4.33	2.33	5.19		5.17	
30	4.3	2.28	5.13		5.05	
31	4.28	2.23	5.08		4.93	
32	4.25	2.18	5.02		4.82	
33	4.23	2.13	4.97		4.71	
34	4.2	2.08	4.92		4.61	
35	4.18	2.03	4.87		4.51	
36	4.15	1.98	4.82		4.42	
37	4.13	1.93	4.77		4.33	
38	4.1	1.87	4.72		4.24	
39	4.08	1.82	4.67		4.16	
40	4.05	1.77	4.63		4.08	
41	4.03	1.72	4.58		4	
42	4	1.67	4.54		3.93	
43	3.97	1.62	4.5		3.86	
44	3.95	1.57	4.46		3.79	
45	3.92	1.52	4.41		3.72	
46	3.9	1.47	4.37			
47	3.87	1.42	4.33			
48	3.85	1.37	4.29			
49	3.82	1.32	4.26			
50	3.8	1.27	4.22			
51	3.77	1.22	4.18			
52	3.75	1.17	4.14			
53	3.72	1.12	4.11			
54	3.7	1.07	4.07			
55	3.67	1.02	4.04			
56	3.65		4			
57	3.62		3.97			
58	3.59		3.94			
59	3.57		3.9			
60	3.54		3.87			
61	3.52		3.84			
62	3.49		3.81			
63	3.47		3.78			
64	3.44		3.75			
65	3.42		3.72			
66	3.39		3.69			
67	3.37		3.66			
68	3.34		3.63			
69	3.32		3.61			
70	3.29		3.58			
71	3.27		3.55			
72	3.24		3.53			
73	3.21		3.5			
74	3.19		3.47			
75	3.16		3.45			
76	3.14		3.42			
77	3.11		3.4			

機種	LGXS16-10/ AGXS16-10		LGXS16-20/ AGXS16-20		LGXS16-40/ AGXS16-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	3.09		3.38			
79	3.06		3.35			
80	3.04		3.33			
81	3.01		3.31			
82	2.99		3.28			
83	2.96		3.26			
84	2.94		3.24			
85	2.91		3.22			
86	2.88		3.19			
87	2.86		3.17			
88	2.83		3.15			
89	2.81		3.13			
90	2.78		3.11			
91	2.76		3.09			
92	2.73		3.07			
93	2.71		3.05			
94	2.68		3.03			
95	2.66		3.01			
96	2.63					
97	2.61					
98	2.58					
99	2.56					
100	2.53					
101	2.5					
102	2.48					
103	2.45					
104	2.43					
105	2.4					
106	2.38					
107	2.35					
108	2.33					
109	2.3					
110	2.28					
111	2.25					
112	2.23					
113	2.2					
114	2.18					
115	2.15					
116	2.12					
117	2.1					
118	2.07					
119	2.05					
120	2.02					
121	2					
122	1.97					
123	1.95					
124	1.92					
125	1.9					
126	1.87					
127	1.85					
128	1.82					
129	1.79					
130	1.77					

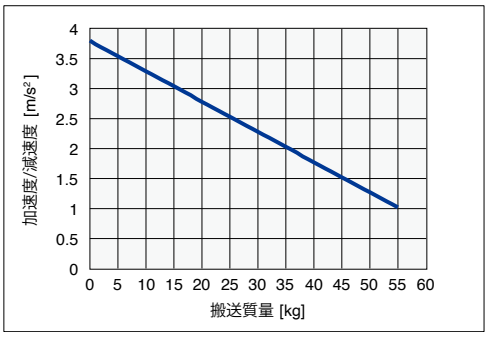
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS16-10 / AGXS16-10

水平 / 壁掛

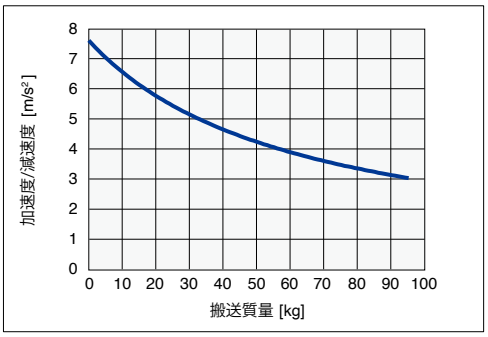


垂直

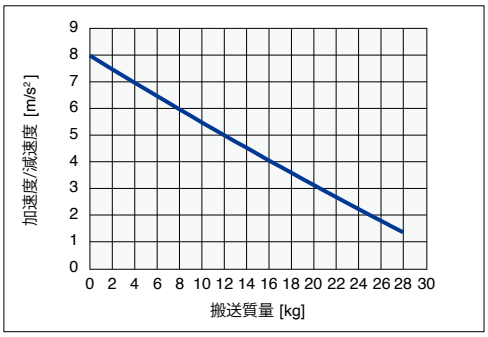


LGXS16-20 / AGXS16-20

水平 / 壁掛

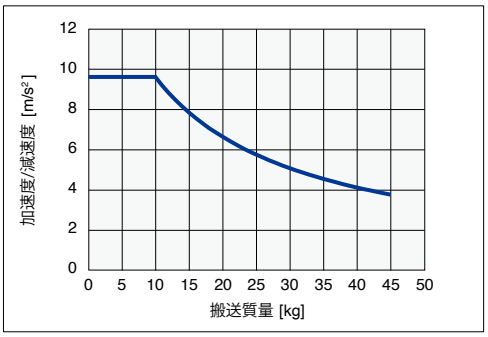


垂直

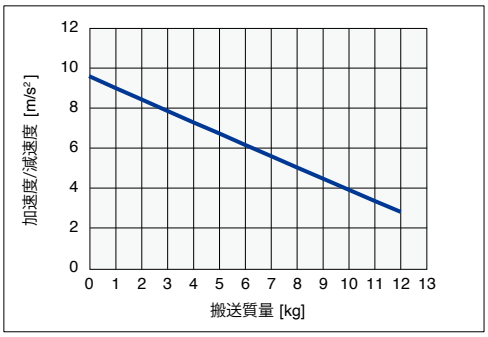


LGXS16-40 / AGXS16-40

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

LGXS16 AGXS16-H 高加減速仕様

■ 加速度/減速度

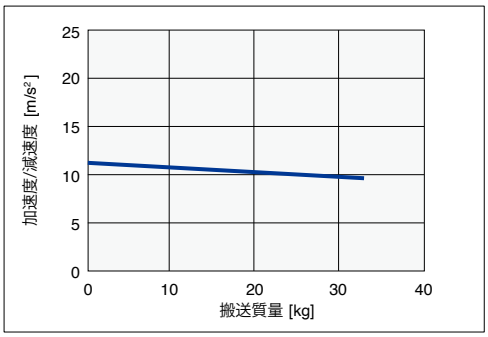
機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10	LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	11.17	19.48	18.43	19.62	19.62
1	11.11	19.14	18.11	19.62	19.62
2	11.07	18.80	17.81	19.62	19.62
3	11.02	18.48	17.52	19.62	19.62
4	10.97	18.16	17.24	19.62	19.62
5	10.92	17.86	16.97	19.62	19.62
6	10.87	17.57	16.70	19.62	19.62
7	10.82	17.28	16.45	19.62	19.62
8	10.78	17.01	16.20	19.62	19.62
9	10.73	16.74	15.96	19.62	
10	10.68	16.49	15.72	19.62	
11	10.64	16.24	15.50	19.30	
12	10.59	15.99	15.27	18.63	
13	10.55	15.76	15.06	18.00	
14	10.50	15.53	14.85	17.42	
15	10.46	15.31	14.65	16.87	
16	10.41	15.09	14.45	16.35	
17	10.37	14.88		15.87	
18	10.33	14.68		15.41	
19	10.28	14.48		14.98	
20	10.24	14.29		14.57	
21	10.20	14.10		14.19	
22	10.16	13.91		13.82	
23	10.12	13.74		13.47	
24	10.07	13.56		13.14	
25	10.03	13.39		12.83	
26	9.99	13.23		12.53	
27	9.95	13.07		12.24	
28	9.91	12.91		11.97	
29	9.87	12.75		11.71	
30	9.83	12.60		11.46	
31	9.79	12.46			

機種	LGXS16-10/ AGXS16-H10	LGXS16-20/ AGXS16-H20		LGXS16-40/ AGXS16-H40	
	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)	(水平/壁掛)	(垂直)
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
32	9.76	12.31			
33		12.17			
34		12.04			
35		11.90			
36		11.77			
37		11.64			
38		11.52			
39		11.40			
40		11.28			
41		11.16			
42		11.04			
43		10.93			
44		10.82			
45		10.71			
46		10.61			
47		10.50			
48		10.40			
49		10.30			
50		10.20			
51		10.11			
52		10.01			
53		9.92			
54		9.83			
55		9.74			
56		9.65			
57		9.56			
58		9.48			
59		9.40			
60		9.31			

● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

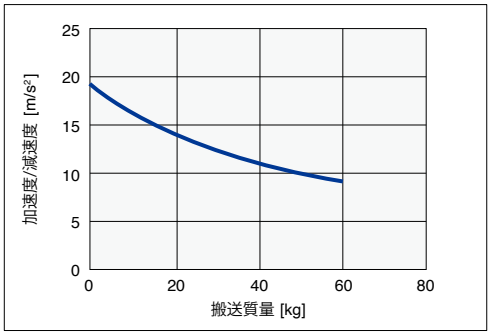
LGXS16-10 / AGXS16-H10

垂直

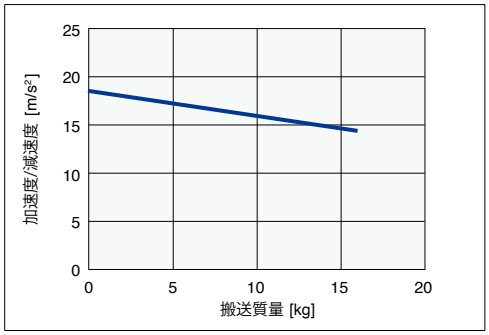


LGXS16-20 / AGXS16-H20

水平 / 壁掛

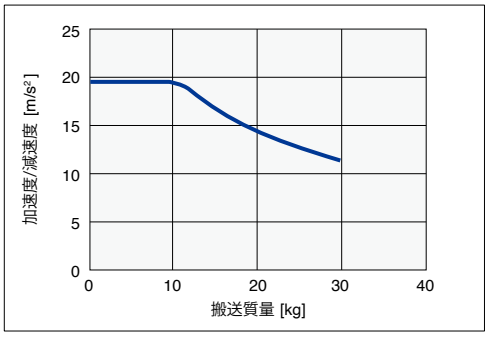


垂直

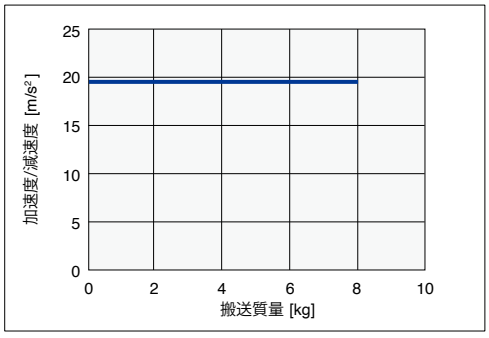


LGXS16-40 / AGXS16-H40

水平 / 壁掛



垂直



LGXS20

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]																													
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
LGXS20-10	-	2.524	2.585	2.647	2.709	2.770	2.832	2.894	2.955	3.017	3.079	3.140	3.202	3.264	3.325	3.387	3.448	3.510	3.572	3.633	3.695	3.757	3.818	3.880	3.942	4.003	4.065	4.127	4.188
LGXS20-20	-	2.863	2.924	2.986	3.048	3.109	3.171	3.232	3.294	3.356	3.417	3.479	3.541	3.602	3.664	3.726	3.787	3.849	3.911	3.972	4.034	4.096	4.157	4.219	4.281	4.342	4.404	4.466	4.527
LGXS20-40	-	4.309	4.371	4.433	4.494	4.556	4.618	4.679	4.741	4.803	4.864	4.926	4.988	5.049	5.111	5.173	5.234	5.296	5.357	5.419	5.481	5.542	5.604	5.666	5.727	5.789	5.851	5.912	5.974

LGXS20 AGXS20

■加速度/減速度

機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.5	3.8	7.8	9.95	9.61	9.61
1	2.5	3.74	7.7	9.67	9.61	9.12
2	2.5	3.69	7.61	9.4	9.61	8.64
3	2.5	3.64	7.52	9.13	9.61	8.16
4	2.5	3.59	7.43	8.86	9.61	7.68
5	2.5	3.54	7.34	8.59	9.61	7.2
6	2.5	3.49	7.25	8.32	9.61	6.72
7	2.5	3.44	7.16	8.05	9.61	6.24
8	2.5	3.39	7.07	7.78	9.61	5.76
9	2.5	3.34	6.98	7.51	9.61	5.28
10	2.5	3.29	6.89	7.24	9.2	4.8
11	2.5	3.24	6.81	6.97	8.83	4.32
12	2.5	3.19	6.72	6.7	8.48	3.84
13	2.5	3.14	6.64	6.43	8.17	3.36
14	2.5	3.09	6.55	6.16	7.87	2.88
15	2.5	3.04	6.47	5.89	7.6	2.4
16	2.5	2.99	6.39	5.62	7.34	
17	2.5	2.94	6.31	5.35	7.1	
18	2.5	2.89	6.23	5.08	6.88	
19	2.5	2.83	6.15	4.81	6.67	
20	2.5	2.78	6.07	4.54	6.47	
21	2.5	2.73	5.99	4.27	6.28	
22	2.5	2.68	5.91	4	6.11	
23	2.5	2.63	5.83	3.73	5.94	
24	2.5	2.58	5.76	3.46	5.78	
25	2.5	2.53	5.68	3.19	5.63	
26	2.5	2.48	5.6	2.92	5.49	
27	2.5	2.43	5.53	2.65	5.36	
28	2.5	2.38	5.46	2.38	5.23	
29	2.5	2.33	5.38	2.11	5.11	
30	2.5	2.28	5.31	1.84	4.99	
31	2.5	2.23	5.24	1.57	4.88	
32	2.5	2.18	5.17	1.3	4.77	
33	2.5	2.13	5.1	1.03	4.67	
34	2.5	2.08	5.03	0.76	4.57	
35	2.5	2.03	4.96	0.5	4.48	
36	2.44	1.98	4.89		4.39	
37	2.38	1.93	4.82		4.3	
38	2.33	1.87	4.76		4.22	
39	2.28	1.82	4.69		4.14	
40	2.23	1.77	4.63		4.06	
41	2.18	1.72	4.56		3.99	
42	2.14	1.67	4.5		3.91	
43	2.09	1.62	4.43		3.85	
44	2.05	1.57	4.37		3.78	
45	2.01	1.52	4.31		3.71	
46	1.97	1.47	4.25		3.65	
47	1.94	1.42	4.19		3.59	
48	1.9	1.37	4.13		3.53	
49	1.87	1.32	4.07		3.48	
50	1.83	1.27	4.01		3.42	
51	1.8	1.22	3.95		3.37	
52	1.77	1.17	3.9		3.32	
53	1.74	1.12	3.84		3.27	
54	1.71	1.07	3.79		3.22	
55	1.68	1.02	3.73		3.17	
56	1.66	0.96	3.68		3.13	
57	1.63	0.91	3.63		3.08	
58	1.61	0.86	3.57		3.04	
59	1.58	0.81	3.52		3	
60	1.56	0.76	3.47		2.96	
61	1.53	0.71	3.42		2.92	
62	1.51	0.66	3.37		2.88	
63	1.49	0.61	3.32		2.84	
64	1.47	0.56	3.27		2.8	
65	1.45	0.51	3.23		2.77	
66	1.43		3.18			
67	1.41		3.13			
68	1.39		3.09			
69	1.37		3.04			
70	1.35		3			
71	1.34		2.96			
72	1.32		2.92			
73	1.3		2.87			
74	1.29		2.83			
75	1.27		2.79			
76	1.26		2.75			
77	1.24		2.72			
78	1.23		2.68			
79	1.21		2.64			
80	1.2		2.6			

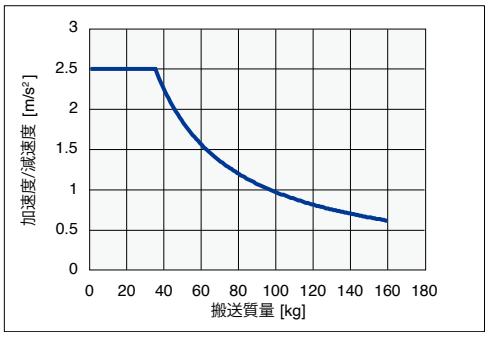
機種	LGXS20-10/AGXS20-10		LGXS20-20/AGXS20-20		LGXS20-40/AGXS20-40	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
81	1.18		2.57			
82	1.17		2.53			
83	1.16		2.5			
84	1.14		2.46			
85	1.13		2.43			
86	1.12		2.4			
87	1.11		2.37			
88	1.1		2.34			
89	1.08		2.31			
90	1.07		2.28			
91	1.06		2.25			
92	1.05		2.22			
93	1.04		2.19			
94	1.03		2.17			
95	1.02		2.14			
96	1.01		2.12			
97	1		2.09			
98	0.99		2.07			
99	0.98		2.05			
100	0.97		2.02			
101	0.96		2			
102	0.95		1.98			
103	0.94		1.96			
104	0.94		1.94			
105	0.93		1.92			
106	0.92		1.9			
107	0.91		1.89			
108	0.9		1.87			
109	0.9		1.86			
110	0.89		1.84			
111	0.88		1.83			
112	0.87		1.81			
113	0.87		1.8			
114	0.86		1.79			
115	0.85		1.78			
116	0.84		1.77			
117	0.84		1.76			
118	0.83		1.75			
119	0.82		1.74			
120	0.82		1.73			
121	0.81		1.72			
122	0.8		1.72			
123	0.8		1.71			
124	0.79		1.71			
125	0.79		1.7			
126	0.78		1.7			
127	0.77		1.69			
128	0.77		1.69			
129	0.76		1.69			
130	0.76		1.69			
131	0.75					
132	0.75					
133	0.74					
134	0.74					
135	0.73					
136	0.73					
137	0.72					
138	0.72					
139	0.71					
140	0.71					
141	0.7					
142	0.7					
143	0.69					
144	0.69					
145	0.68					
146	0.68					
147	0.67					
148	0.67					
149	0.66					
150	0.66					
151	0.66					
152	0.65					
153	0.65					
154	0.64					
155	0.64					
156	0.64					
157	0.63					
158	0.63					
159	0.62					
160	0.62					

加速度/減速度・慣性モーメント（Advancedモデル）

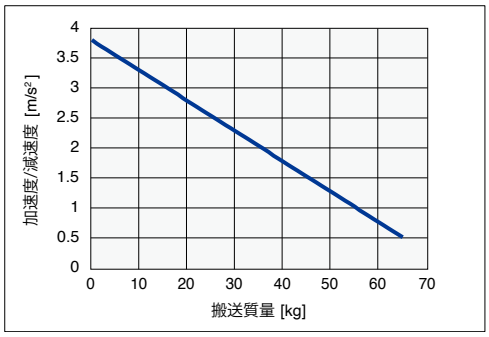
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LGXS20-10 / AGXS20-10

水平 / 壁掛

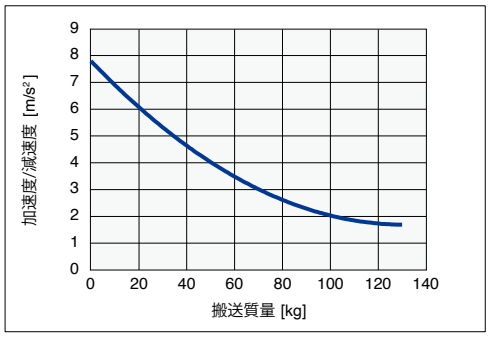


垂直

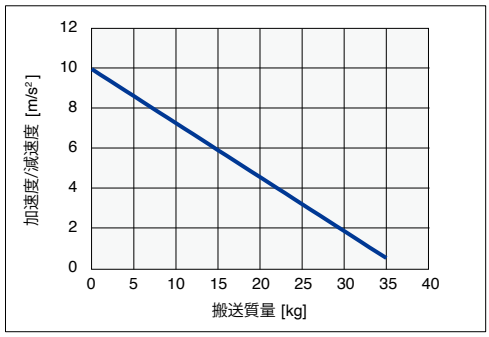


LGXS20-20 / AGXS20-20

水平 / 壁掛

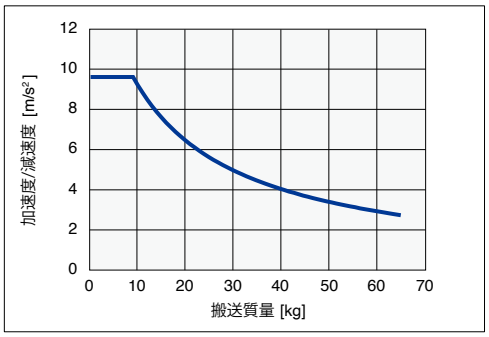


垂直

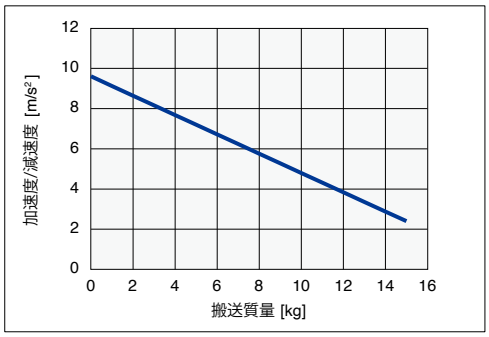


LGXS20-40 / AGXS20-40

水平 / 壁掛



垂直



LBAR04

■慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]									
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LBAR04-6	0.063	0.067	0.071	0.075	0.079	0.083	0.087	0.091	0.096	0.100
LBAR04-12	0.068	0.072	0.077	0.082	0.087	0.092	0.097	0.101	0.106	0.111

LBAR04 **ABAR04**

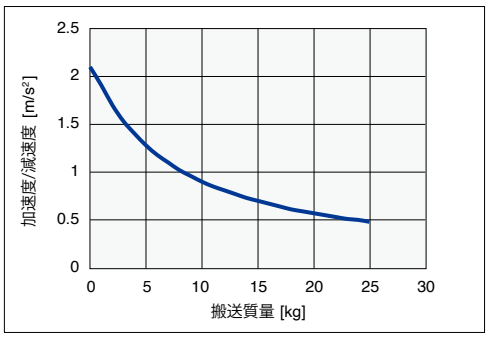
■加速度/減速度

機種	LBAR04-6/ABAR04-6		LBAR04-12/ABAR04-12	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	2.1	2.1	4.2	3.6
1	1.91	2.1	3.84	2.4
2	1.7	1.64	2.99	1.8
3	1.53	1.34	2.45	1.44
4	1.4	1.14	2.07	
5	1.28	0.99	1.8	
6	1.18		1.58	
7	1.1		1.42	
8	1.02		1.28	
9	0.96		1.17	
10	0.9		1.08	
11	0.85		1	
12	0.81		0.93	
13	0.77		0.87	
14	0.73		0.81	
15	0.7		0.77	
16	0.67			
17	0.64			
18	0.61			
19	0.59			
20	0.57			
21	0.55			
22	0.53			
23	0.51			
24	0.5			
25	0.48			

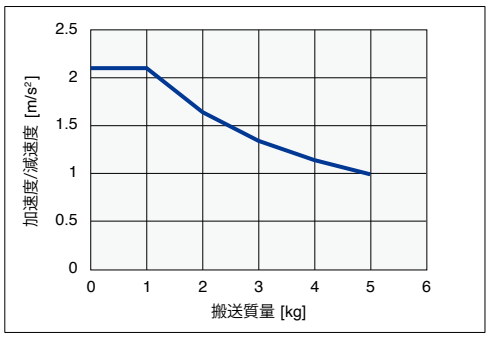
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR04-6 / ABAR04-6

水平 / 壁掛

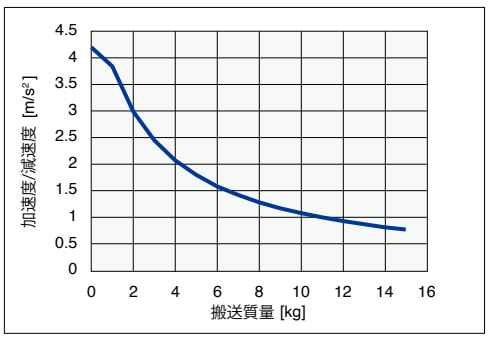


垂直

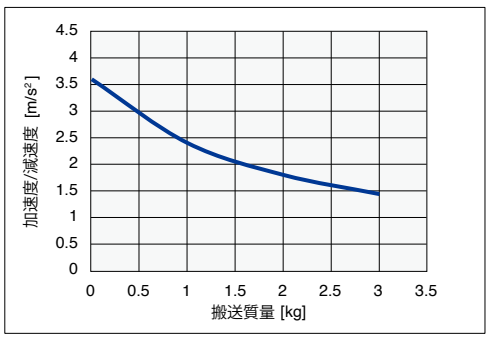


LBAR04-12 / ABAR04-12

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル ロッドタイプ）

LBAR05

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]											
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
LBAR05-5	0.081	0.090	0.098	0.106	0.114	0.122	0.131	0.139	0.147	0.155	0.163	0.172
LBAR05-10	0.107	0.115	0.124	0.133	0.142	0.151	0.160	0.169	0.177	0.186	0.195	0.204
LBAR05-20	0.208	0.219	0.230	0.242	0.253	0.265	0.276	0.288	0.299	0.310	0.322	0.333

LBAR05 ABAR05

■ 加速度/減速度

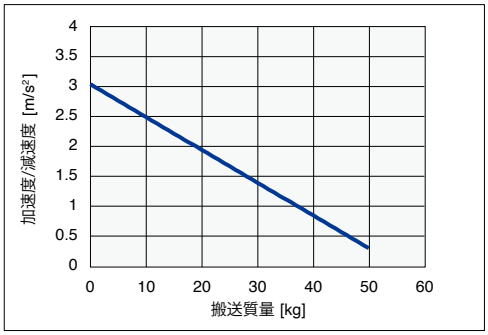
機種	LBAR05-5/ABAR05-5		LBAR05-10/ABAR05-10		LBAR05-20/ABAR05-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	3.04	3.34	4.64	4.86	7.44	7.44
1	2.98	3.18	4.44	4.56	7.44	6.42
2	2.93	3.03	4.25	4.3	7.44	5.41
3	2.87	2.88	4.07	4.06	7.44	4.4
4	2.82	2.73	3.9	3.85	7.44	3.39
5	2.76	2.58	3.73	3.66	7.44	
6	2.71	2.43	3.57	3.49	6.64	
7	2.65	2.28	3.41	3.34	6	
8	2.6	2.13	3.27	3.19	5.47	
9	2.54	1.98	3.12		5.02	
10	2.49	1.83	2.99		4.65	
11	2.43	1.68	2.86		4.32	
12	2.38	1.53	2.74		4.04	
13	2.32	1.38	2.62		3.79	
14	2.27	1.23	2.51		3.57	
15	2.21	1.08	2.41		3.38	
16	2.16	0.93	2.31			
17	2.1		2.22			
18	2.05		2.14			
19	2		2.06			
20	1.94		1.99			
21	1.89		1.93			
22	1.83		1.87			
23	1.78		1.82			
24	1.72		1.77			
25	1.67		1.74			
26	1.61					
27	1.56					
28	1.5					
29	1.45					
30	1.39					
31	1.34					
32	1.28					
33	1.23					
34	1.17					
35	1.12					
36	1.07					
37	1.01					
38	0.96					
39	0.9					
40	0.85					
41	0.79					

機種	LBAR05-5/ABAR05-5	LBAR05-10/ABAR05-10	LBAR05-20/ABAR05-20
	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直	水平/壁掛 垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]	加速度/減速度 [m/s²]
42	0.74		
43	0.68		
44	0.63		
45	0.57		
46	0.52		
47	0.46		
48	0.41		
49	0.35		
50	0.3		

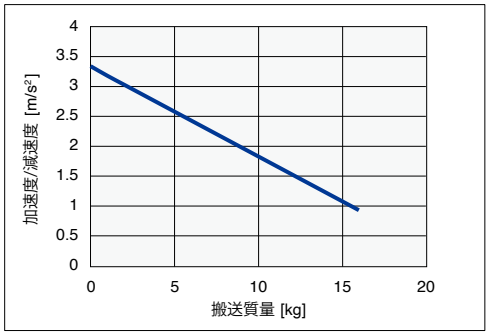
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR05-5 / ABAR05-5

水平 / 壁掛



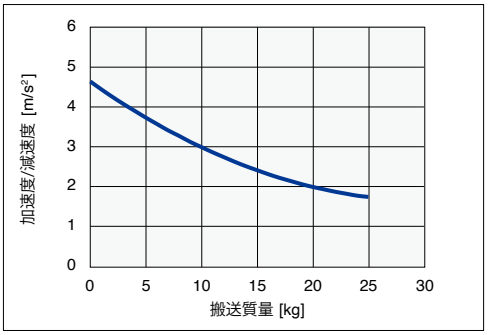
垂直



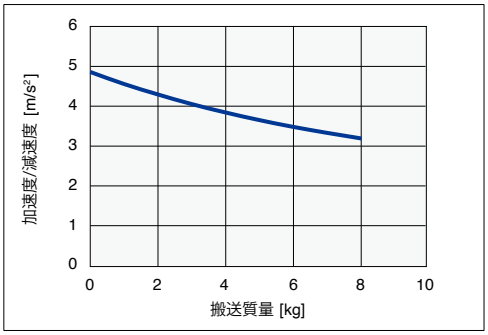
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR05-10 / ABAR05-10

水平 / 壁掛

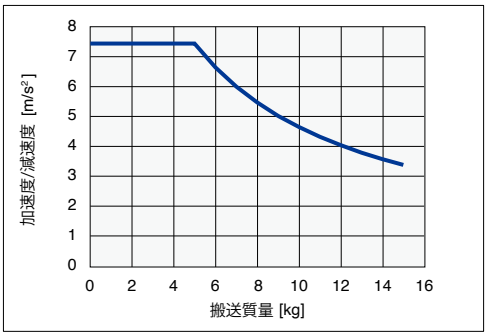


垂直

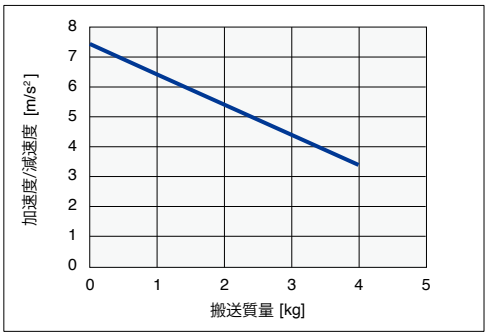


LBAR05-20 / ABAR05-20

水平 / 壁掛



垂直



加速度/減速度・慣性モーメント（Basicモデル ロッドタイプ）

LBAR08

■ 慣性モーメント

[kg·m²×10⁻⁴]	有効ストローク [mm]															
機種	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
LBAR08-5	0.252	0.278	0.303	0.329	0.354	0.379	0.405	0.430	0.456	0.481	0.507	0.532	0.558	0.583	0.608	0.634
LBAR08-10	0.288	0.314	0.340	0.366	0.392	0.418	0.444	0.470	0.496	0.522	0.548	0.574	0.600	0.626	0.652	0.678
LBAR08-20	0.436	0.464	0.492	0.520	0.549	0.577	0.605	0.633	0.661	0.690	0.718	0.746	0.774	0.802	0.831	0.859

LBAR08 ABAR08

■ 加速度/減速度

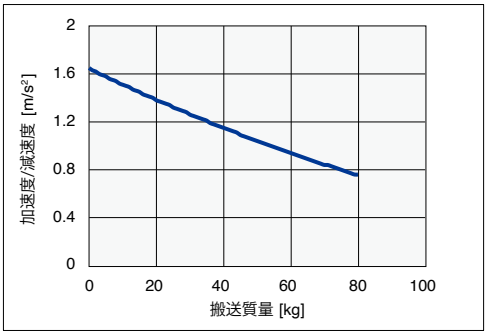
機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
0	1.65	1.65	6.09	4.79	8.51	8.5
1	1.63	1.62	5.97	4.54	8.2	7.39
2	1.62	1.59	5.86	4.31	7.9	6.42
3	1.6	1.57	5.74	4.09	7.61	5.59
4	1.59	1.54	5.63	3.88	7.33	4.89
5	1.58	1.51	5.52	3.68	7.05	4.33
6	1.56	1.49	5.42	3.5	6.77	3.91
7	1.55	1.46	5.31	3.32	6.51	3.62
8	1.54	1.44	5.21	3.16	6.24	3.46
9	1.52	1.41	5.1	3.01	5.99	
10	1.51	1.38	5	2.87	5.74	
11	1.5	1.36	4.9	2.74	5.5	
12	1.49	1.33	4.8	2.62	5.26	
13	1.47	1.3	4.7	2.52	5.03	
14	1.46	1.28	4.61	2.42	4.8	
15	1.45	1.25	4.51	2.34	4.58	
16	1.43	1.23	4.42	2.27	4.37	
17	1.42	1.2	4.33	2.21	4.16	
18	1.41	1.17	4.24	2.16	3.96	
19	1.4	1.15	4.15	2.13	3.76	
20	1.38	1.12	4.06	2.1	3.57	
21	1.37	1.09	3.98		3.38	
22	1.36	1.07	3.89		3.21	
23	1.35	1.04	3.81		3.03	
24	1.34	1.02	3.73		2.87	
25	1.32	0.99	3.65		2.71	
26	1.31	0.96	3.57		2.55	
27	1.3	0.94	3.49		2.4	
28	1.29	0.91	3.42		2.26	
29	1.28	0.88	3.34		2.13	
30	1.26	0.86	3.27		1.99	
31	1.25		3.2			
32	1.24		3.13			
33	1.23		3.06			
34	1.22		2.99			
35	1.21		2.93			
36	1.19		2.86			
37	1.18		2.8			
38	1.17		2.74			
39	1.16		2.68			
40	1.15		2.62			
41	1.14		2.57			
42	1.13		2.51			
43	1.12		2.46			
44	1.11		2.41			
45	1.09		2.36			
46	1.08		2.31			
47	1.07		2.26			
48	1.06		2.21			
49	1.05		2.17			
50	1.04		2.12			
51	1.03		2.08			
52	1.02		2.04			
53	1.01		2			
54	1		1.96			
55	0.99		1.93			
56	0.98		1.89			
57	0.97		1.86			
58	0.96		1.83			
59	0.95		1.8			
60	0.94		1.77			
61	0.93					
62	0.92					
63	0.91					
64	0.9					
65	0.89					
66	0.88					
67	0.87					
68	0.86					
69	0.85					
70	0.84					
71	0.84					
72	0.83					
73	0.82					
74	0.81					
75	0.8					
76	0.79					
77	0.78					

機種	LBAR08-5/ABAR08-5		LBAR08-10/ABAR08-10		LBAR08-20/ABAR08-20	
	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直	水平/壁掛	垂直
搬送質量 [kg]	加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]		加速度/減速度 [m/s²]	
78	0.77					
79	0.76					
80	0.76					

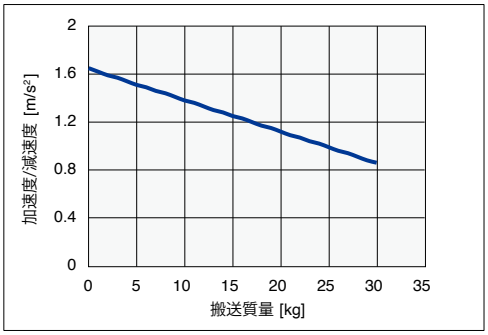
● 搬送質量－加速度/減速度グラフ（目安）

LBAR08-5 / ABAR08-5

水平 / 壁掛

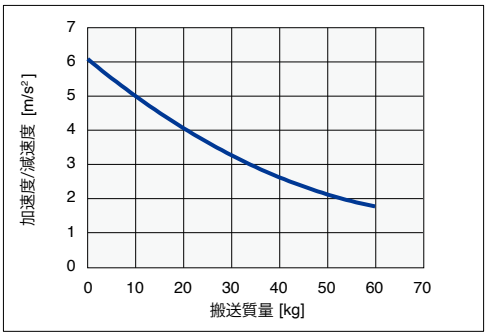


垂直

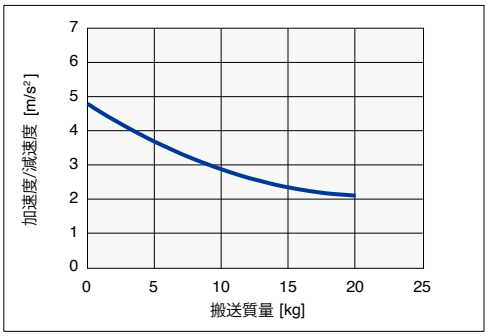


LBAR08-10 / ABAR08-10

水平 / 壁掛

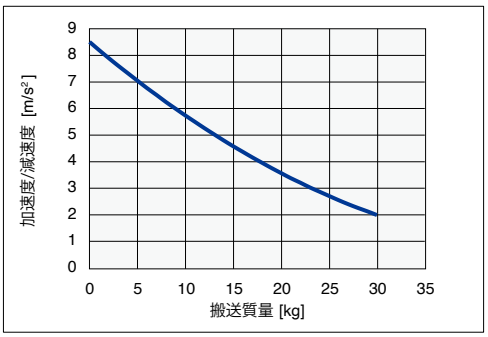


垂直

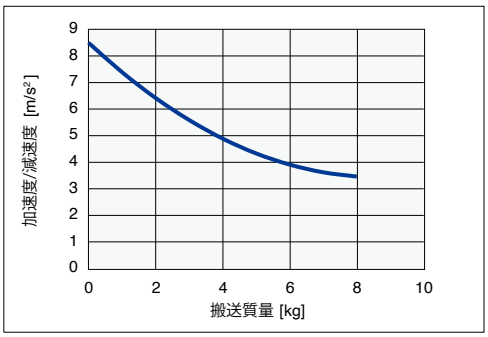


LBAR08-20 / ABAR08-20

水平 / 壁掛



垂直



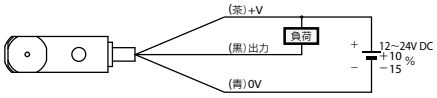
■センサスペック

項目	仕様	
メーカー名	パナソニック デバイスSUNX株式会社	
型式	GX-F8A	GX-F8B
出力方式	NPNタイプ	
出力動作	接近時ON	離れてON
電源電圧	DC12～24V	

項目	仕様
負荷電流	100 mA以下
消費電流	15 mA以下
表示灯	橙色LED(出力ON時点灯)
周囲温度、湿度	-25～+75℃、35～85%RH
保護構造	IP68
ケーブル長さ	5 m

【注意事項】
- センサ固定用ねじ締付トルク:0.5 N・m
- センサの検出面とセンサプレートのクリアランスは1 mm程度となります。
- センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
- 原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

■近接センサ接続図

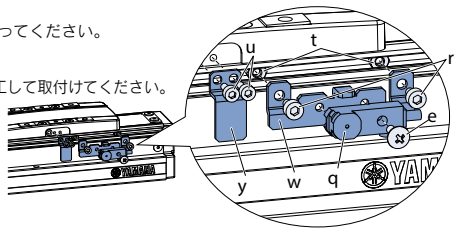


※「(黒)出力」には、短絡保護回路が装備されておりません。
電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

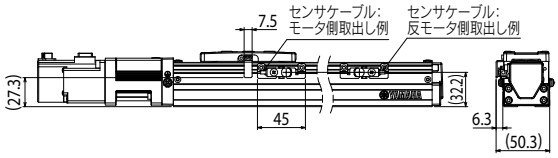
■近接センサ取付例(LBAS/ABAS 左取付例)

注1. センサオプションはLBAS、ABAS共通です。
注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
注5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。

① 近接センサ	⑤ ステー固定ナット
② センサ取付ステー	⑥ ドグプレート
③ センサ固定ねじ	⑦ ドグ固定ボルト
④ ステー固定ボルト	



LBAS04 ABAS04



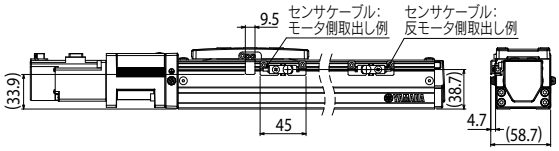
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFT-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFT-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	90112-02J005	2	M2×0.4 長さ5

LBAS05 ABAS05



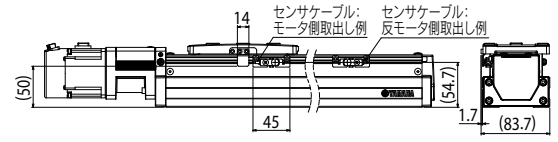
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFU-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFU-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	90112-2AJ005	2	M2.5×0.4 長さ5

LBAS08 ABAS08



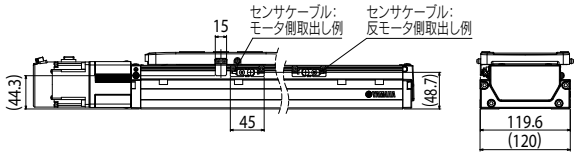
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-03005	2	M3×0.5 長さ5

LBAS12 ABAS12



近接センサオプション

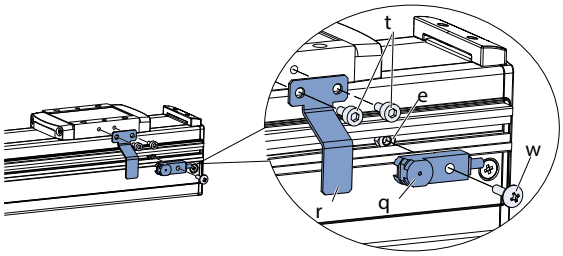
区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KFU-M2205-10	KFU-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KFU-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-03005		2	M3×0.5 長さ5
	⑤	ステー固定ナット	95302-03700		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KFY-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KFY-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

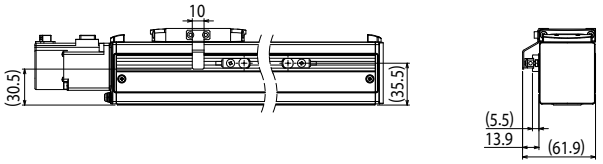
■近接センサ取付例(LGXS/AGXS 小型 左取付例)

注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。
注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
注5. センサオプションの取付には、T溝有側面カバーが必要となります。
注6. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



① 近接センサ
② センサ固定ねじ
③ センサ固定ナット
④ ドグプレート
⑤ ドグ固定ボルト

LGXS05 AGXS05



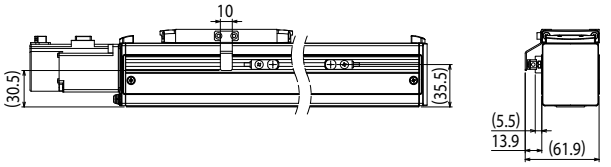
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④	ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS05L AGXS05L



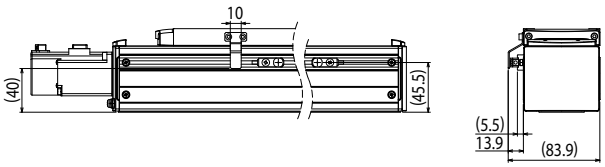
近接センサオプション

区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④	ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

LGXS07 AGXS07



近接センサオプション

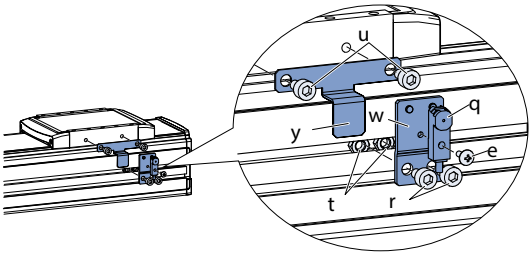
区分		名称	番号		員数	備考
			接近時ON(a接)	離れてON(b接)		
Assy		近接センサオプション	KES-M2205-10	KES-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ固定ねじ	90990-66J025		1	M3×0.5 長さ10
	③	センサ固定ナット	95302-03600		2	M3

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KES-M2206-00		
構成部品	④	ドグプレート	KES-M22G5-00	1	
	⑤	ドグ固定ボルト	91312-03006	2	M3×0.5 長さ6

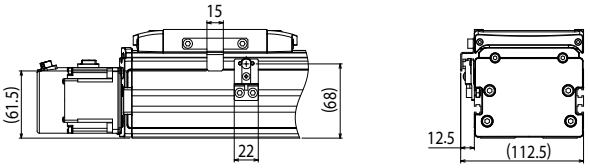
■近接センサ取付例(LGXS/AGXS 中型・大型 左取付例)

注1. センサオプションはLGXS、AGXS共通です。
注2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
注3. 取付けに必要なボルト、ナットは付属します。
注4. センサケーブルは5mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。



① 近接センサ
② センサ取付ステー
③ センサ固定ねじ
④ ステー固定ボルト
⑤ ステー固定ナット
⑥ ドグプレート
⑦ ドグ固定ボルト

LGXS10 AGXS10



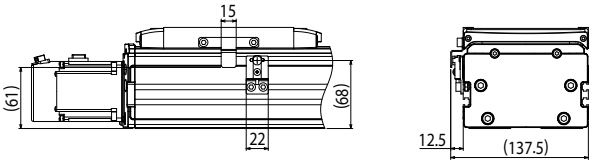
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEV-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS12 AGXS12



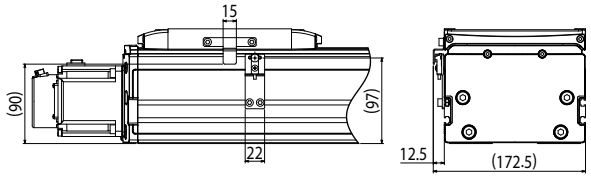
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEV-M2205-10	KEV-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEV-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS16 AGXS16



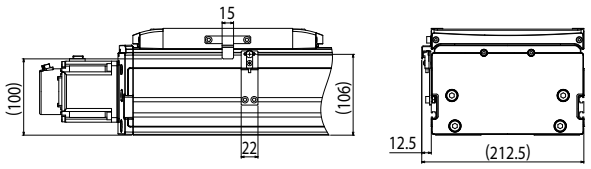
近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEX-M2205-10	KEX-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEX-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

LGXS20 AGXS20



近接センサオプション

区分		名称	番号 接近時ON(a接)	番号 離れてON(b接)	員数	備考
Assy		近接センサオプション	KEY-M2205-10	KEY-M2205-00		
構成部品	①	近接センサ	KES-M4855-00	KP6-M4855-01	1	
	②	センサ取付ステー	KEY-M22FF-00		1	
	③	センサ固定ねじ	90990-66J004		1	M3×0.5 長さ8
	④	ステー固定ボルト	91312-05008		2	M5×0.8 長さ8
	⑤	ステー固定ナット	95302-05700		2	M5

ドグオプション

区分		名称	番号	員数	備考
Assy		ドグオプション	KEV-M2206-00		
構成部品	⑥	ドグプレート	KEV-M22G5-00	1	
	⑦	ドグ固定ボルト	91312-05008	2	M5×0.8 長さ8

■センサスペック

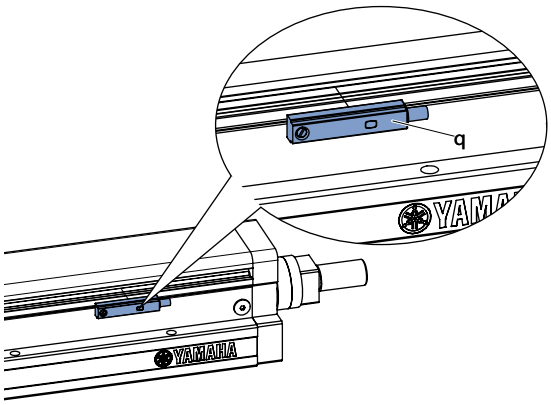
項目	仕様
メーカー名	KITA
型式	KT-32N
出力方式	NPNタイプ
出力動作	接近時ON
電源電圧	DC10～30V
負荷電流	100 mA以下

項目	仕様
消費電流	17 mA以下(DC24V時)
表示灯	赤色LED(出力ON時点灯)
周囲温度	-10～+70℃
保護構造	IP67
ケーブル長さ	2 m

【注意事項】
・センサの検出範囲はマニュアルをご参照ください。
・センサスペックの詳細はメーカーにご確認ください。
・原点センサとして弊社コントローラへ接続の際は、弊社までお問い合わせください。

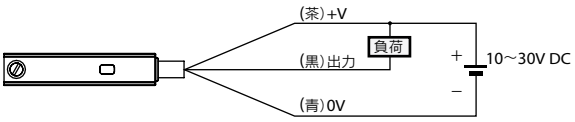
■磁気センサ取付例(LBAR/ABAR 左取付例)

※1. センサオプションはLBAR,ABAR共通です。
※2. センサオプションは、お客様にて取付、調整を行ってください。
詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. センサ付属のねじで固定が可能です。
※4. センサケーブルは2mとなります。必要に応じて加工して取付けてください。
※5. センサケーブルはモータ側、反モータ側に取出し可能です。



	名称	番号	個数
①	磁気センサオプション	KNB-M2205-00	1

■磁気センサ接続図



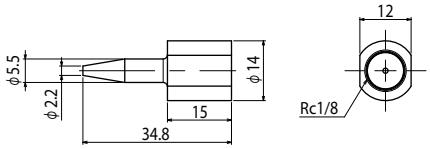
※「(黒)出力」には、短絡保護回路が装備されておりません。
電源あるいは容量負荷を直接接続しないでください。

■給脂用ノズル(LBAS/ABAS/LBAR/ABAR用)

LBAS12/ABAS12(H)を除く、BasicモデルLBAS/ABAS/LBAR/ABARのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための専用給脂用ノズルです。

※一般的な市販のグリスガンに取付けて使用できます。

● 給脂用先端ノズル



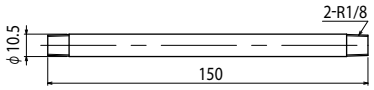
部品番号	KFU-M2941-00

● 給脂用ノズルセット

給脂用先端ノズル+給脂用ノズルのセットです。

部品番号	KFU-M3861-00

● 給脂用ノズル



部品番号	KFU-M2942-00

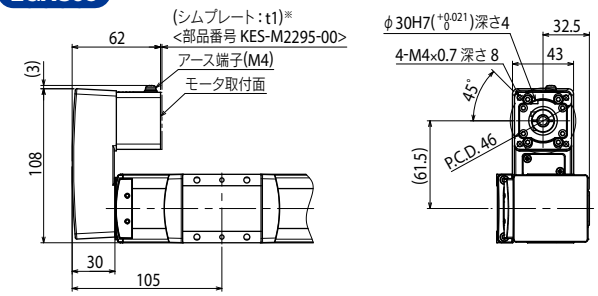
■給脂用ノズル(LBAS12/ABAS12(H)/LGXS/AGXS用)

BasicモデルLBAS12/ABAS12(H)及びAdvancedモデルLGXS/AGXSのボールねじ、リニアガイドにグリスを補給するための推奨給脂用ノズルは以下の通りです。

● 推奨給脂用ノズル

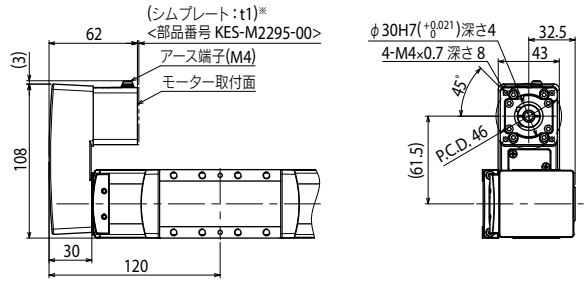
LBAS12/ABAS12(H)	ヤマダコーポレーション CNP-2 または相当品
LGXS05/LGXS05L/LGXS07/LGXS10/LGXS12/AGXS05/AGXS05L/AGXS07/AGXS10/AGXS12	NSK HGP NZ4 先端ノズルまたは相当品
LGXS16/LGXS20/AGXS16/AGXS20	先端ノズル外径φ10、内径φ6.5～φ7

LGXS05



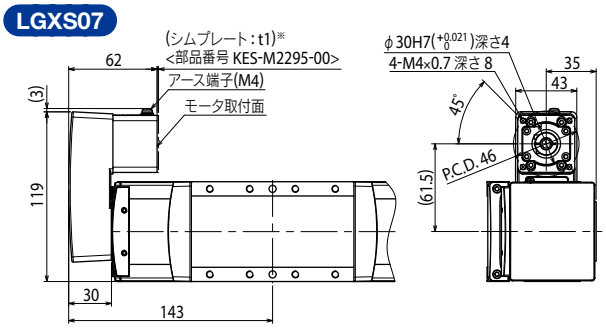
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.148)をご参照ください。

LGXS05L



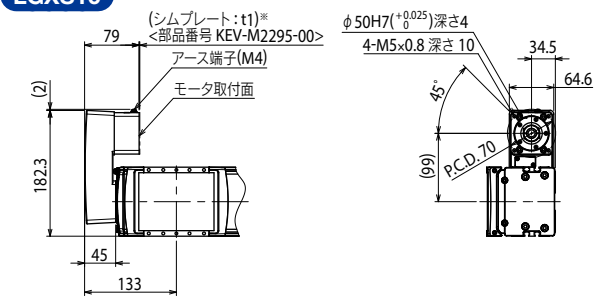
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.150)をご参照ください。

LGXS07



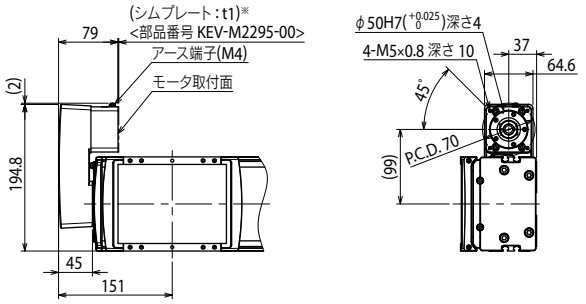
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.152)をご参照ください。

LGXS10



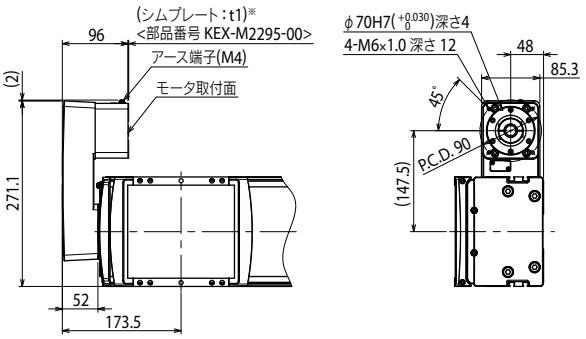
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.154)をご参照ください。

LGXS12



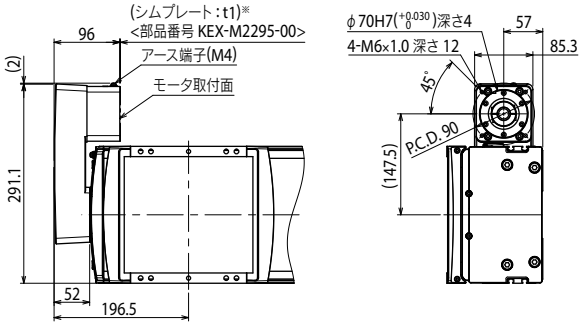
※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.156)をご参照ください。

LGXS16



※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.158)をご参照ください。

LGXS20

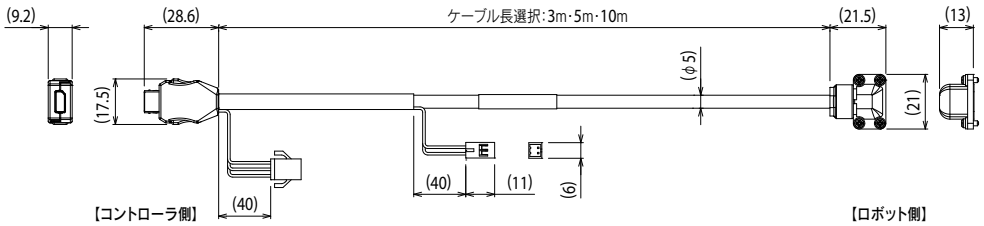


※ シムプレートの有無については、適合サーボモータ表(P.160)をご参照ください。

※1. 折曲げユニットを本体に取り付けてご使用ください。取付方法はマニュアルをご参照ください。
※2. 折曲げユニットにモータは含まれていません。本体からモータを取り外し、折曲げユニットを取り付けてください。
※3. 右取り付け、左取り付けが可能です。

機種	製品型式	部品番号	重量
LGXS05, LGXS05L, LGXS07	GX-BEND-40	KES-M221M-00	0.4 kg
LGXS10, LGXS12	GX-BEND-60	KEV-M221M-00	1.2 kg
LGXS16, LGXS20	GX-BEND-80	KEX-M221M-00	2.7 kg

エンコーダ線



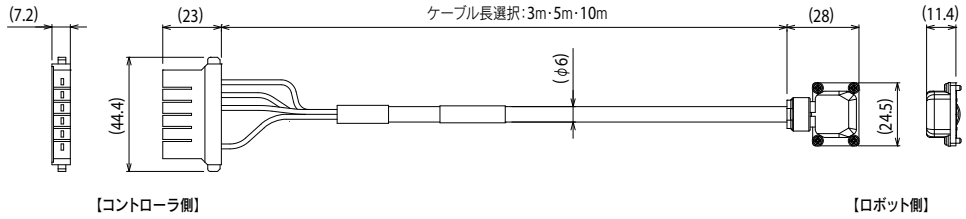
後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4751-30	CABLE ENC
5m	KFT-M4751-50	CABLE ENC
10m	KFT-M4751-A0	CABLE ENC

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4754-30	CABLE ENC
5m	KFT-M4754-50	CABLE ENC
10m	KFT-M4754-A0	CABLE ENC

動力線



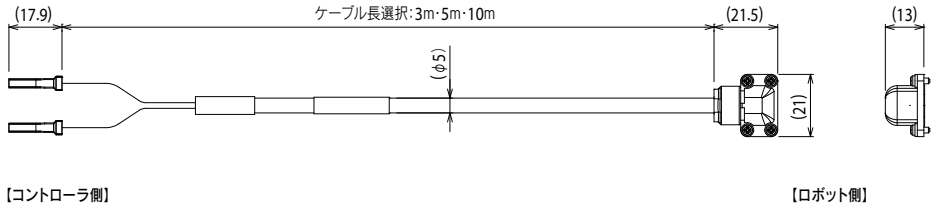
後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4752-30	CABLE UVW
5m	KFT-M4752-50	CABLE UVW
10m	KFT-M4752-A0	CABLE UVW

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4755-30	CABLE UVW
5m	KFT-M4755-50	CABLE UVW
10m	KFT-M4755-A0	CABLE UVW

ブレーキ線



後方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4753-30	CABLE BK
5m	KFT-M4753-50	CABLE BK
10m	KFT-M4753-A0	CABLE BK

前方 取り出し仕様

ケーブル長	部品番号	名称
3m	KFT-M4756-30	CABLE BK
5m	KFT-M4756-50	CABLE BK
10m	KFT-M4756-A0	CABLE BK

MEMO



リニアモータ単軸ロボット

PHASER SERIES

CONTENTS

■ PHASER 仕様一覧表 ……264
■ 注文型式説明……264
■ 注文型式用語説明 ……265

MFタイプ

MF7/MF7D……266
MF15/MF15D……272
MF20/MF20D……276
MF30/MF30D……279
MF75/MF75D……282

PHASER 仕様一覧表

タイプ	サイズ(mm) ※1	型式	キャリア	最大可搬質量(kg)	最高速度 (mm/sec)	ストローク(mm)	ページ
MFタイプ フラット型コア付き リニアモータ仕様	W85 × H80	MF7	シングル	10(7)※2	2500	100～4000 (水平) 100～2000 (壁掛)	P.266
		MF7D	ダブル			100～3800 (水平) 100～1800 (壁掛)	P.266
	W100 × H80	MF15	シングル	30(15)※2		100～4000 (水平) 100～2000 (壁掛)	P.272
		MF15D	ダブル			100～3800 (水平) 100～1800 (壁掛)	P.272
	W150 × H80	MF20	シングル	40(20)※2		150～4050	P.276
		MF20D	ダブル			150～3850	P.276
		MF30	シングル	60(30)※2		100～4000	P.279
		MF30D	ダブル			150～3750	P.279
	W210 × H100	MF75	シングル	160(75)※2		1000～4000	P.282
		MF75D	ダブル			680～3680	P.282

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。　※2. 最高速度で使用する場合は( )内の質量となります。

⚠ ご使用上の注意点

■ 取扱いについて
- ご使用にあたりましては「PHASERシリーズユーザーズマニュアル」をよく読み、内容を十分理解し、取扱上の注意事項は必ず厳守してください。
- 本製品を落下させたり、叩いたりすると破損することがあります。取扱いには十分ご注意ください。
- 本製品は絶対に分解しないでください。異物の混入等による精度劣化の原因となります。
- 本製品には磁気式リニアスケールを採用しています。リニアスケールを破損することがありますので、ロボット本体へは強磁界を発生するものを近付けないようご注意ください。

■ 設置環境と場所について
下記の場所には設置しないでください。
- 周囲温度が0℃～40℃の範囲外の場所。
- 結露が生じたり、腐食性ガスや可燃性ガスが発生する場所。
- 鉄粉等の誘電性のある粉体、塵埃、水分、塩分、有機溶剤が発生、飛散する場所。
- 直射日光、輻射熱が当たる場所。
- 強電界、強磁界等の発生する場所。
- ノイズ発生源の周辺場所。
- 振動や衝撃が伝わる場所。
- 点検や清掃ができない場所。

■ 安全上の注意
- 本製品のモータ部には、高性能希土類磁石を使用しています。そのため磁気反応型機器や心臓ペースメーカー等の医療機器をロボット本体に近付けると誤動作する可能性があります。ロボットを取り扱う際は、それらの機器をロボット本体に近付けないようご注意ください。

注文型式説明

ヤマハリニア単軸ロボットPHASERシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分の型式をつなげて表記します。

〈例〉

● メカ ▶ MF20
- 取付方法/ケーブルベア取出方向 ▷ RH
- ユーザー用オプションケーブルベア ▷ Sタイプ
- 原点位置 ▷ 変更(R側)
- グリス ▷ 標準
- ストローク ▷ 550mm
- ケーブル長 ▷ 3.5m

● コントローラ ▶ SR1-P
- 回生装置 ▷ 要
- 入出力選択 ▷ NPN

● 注文型式

MF20-RH-S-Z-550-3L-SR1-P10-R-N

メカ部分　コントローラ部分

本ページでは、メカ部分の注文型式の詳細を説明します。
コントローラ部の注文型式については、各コントローラページでご確認ください。　SR1-P▶P.614、TS-P▶P.588、RDV-P▶P.602

メカ部分

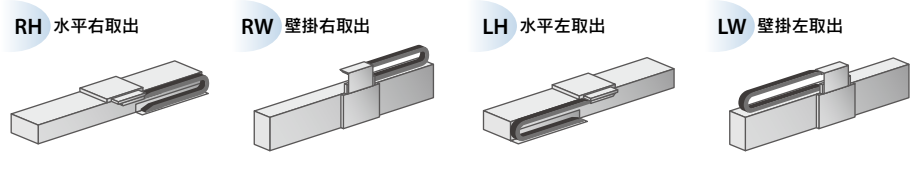
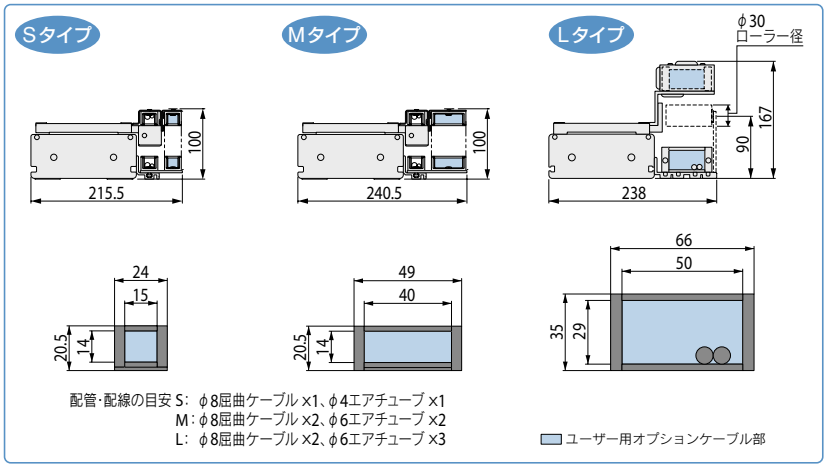
● シングルキャリア

①ロボット本体		②取付方法/ケーブルベア取出方向		④ユーザー用オプションケーブルベア		⑤原点位置変更		⑥グリス変更		⑦ストローク	⑧ケーブル長	
MF7	MF7A	RH	水平右取出	無記入	なし	無記入	L側	無記入	標準		3L	3.5m
MF15	MF15A	LH	水平左取出	S	Sタイプ	Z	R側	GC	クリーン		5L	5m
MF20	MF20A	RW	壁掛右取出	M	Mタイプ						10L	10m
MF30	MF30A	LW	壁掛左取出	L	Lタイプ						3K	3.5m
MF75	MF75A										5K	5m
											10K	10m

● ダブルキャリア

①ロボット本体		③取付方法		④ユーザー用オプションケーブルベア		⑥グリス変更		⑦ストローク	⑧ケーブル長	
MF7D	MF7AD	H	水平取付	無記入	なし	無記入	標準		3L	3.5m
MF15D	MF15AD	W	壁掛取付	S	Sタイプ	GC	クリーン		5L	5m
MF20D	MF20AD			M	Mタイプ				10L	10m
MF30D	MF30AD			L	Lタイプ				3K	3.5m
MF75D	MF75AD								5K	5m
									10K	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。 インクリメンタル仕様、セミアブソ仕様の2種類から選択できます。
②取付方法/ ケーブルベア取出方向	ロボット本体の取付方法及び、ケーブルベアの取出方向を選択してください。  ※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。 なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。
③取付方法	ロボットの取り付けの向きを選択してください（水平/壁掛け）。
④ユーザー用オプション ケーブルベア	お客様の配線処理用のケーブルベアが必要な場合は、ご指定ください。 **【MFタイプ】**（MF20の場合） 
⑤原点位置変更	原点の位置を変更できます。
⑥グリス変更	クリーングリスを選択できます。
⑦ストローク	ロボットの動作範囲のストロークを選択してください。
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（標準） 5L　：5m 10L：10m 3K　：3.5m（耐屈曲ケーブル） 5K　：5m　（耐屈曲ケーブル） 10K：10m（耐屈曲ケーブル）

MF7/MF7D

● フラットタイプ対応
● 壁掛仕様対応



注文型式

シングルキャリア仕様

MF7 -

ロボット本体
MF7：インクリメンタル仕様
MF7A：セミアブソ仕様※1

取付方法/ケーブルベア取出方向
RH：水平右取出
LH：水平左取出
FRH：水平右取出(フラット)
FLH：水平左取出(フラット)
RW：壁掛右取出
LW：壁掛左取出

ユーザー用オプションケーブルベア※2
無記入：なし
S：Sタイプ
M：Mタイプ
L：Lタイプ

原点位置変更	
水平	無記入：L側(標準)
	Z：R側
壁掛	無記入：R側(標準)
	Z：L側

グリス変更
無記入：標準
GC：クリーン

ストローク※3	
水平	100～4000(100mmピッチ)
壁掛	100～2000(100mmピッチ)

ケーブル長※4
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m
3K/5K/10K(耐屈曲)※5

TSP

ポジショナ※6
TS-P

ドライバ：電源電圧/モータ容量
110：100V/200W
210：200V/200W

TSモニタ
無記入：なし
L：LCD付き

入出力
NP：NPN
PN：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
EP：EtherNet/IP™
GW：I/Oボードなし※7

SR1-P **10**

コントローラ

ドライバ：モータ容量
10：200W

CE対応
無記入：標準
E：CE仕様

入出力
N：NPN
P：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
PB：PROFIBUS

RDV-P※1 **2** **10** - **RBR1**

ロボットドライバ

電源電圧
2：AC200V

ドライバ：モータ容量
10：200W以下

回生装置

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
※2. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。尚、フラットタイプはL仕様を選択できません。
※3. フラットタイプは2000ストロークまでの対応となります。
※4. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細については P.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※5. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
※6. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
※ ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

MF7D -

ロボット本体
MF7D：インクリメンタル仕様
MF7AD：セミアブソ仕様※1

取付方法
H ：水平取付
FH：水平取付(フラット)
W ：壁掛取付

ユーザー用オプションケーブルベア※2
無記入：なし
S：Sタイプ
M：Mタイプ
L：Lタイプ

グリス変更
無記入：標準
GC：クリーン

ストローク※3	
水平	100～3800(100mmピッチ)
壁掛	100～1800(100mmピッチ)

ケーブル長
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m
3K/5K/10K(耐屈曲)※5

適用コントローラ
RCX320
SR1-P(2台)
TS-P(2台)
RDV-P(2台)

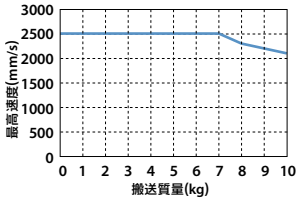
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

基本仕様※

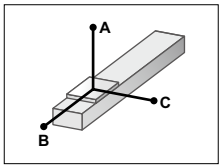
機種		MF7	MF7D
駆動方式		フラット型コア付きリニアモータ	
繰り返し位置決め精度		±5 μm	
スケール		磁気式 / 分解能1 μm	
最高速度※2		2500 mm/sec	
定格推力		37 N	
最大可搬質量	水平	10 kg※1	
	壁掛	7 kg	
ストローク	水平	100 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～3800 mm (100 mmピッチ)
	壁掛	100 mm～2000 mm (100 mmピッチ)	100 mm～1800 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール	
本体断面最大外形		W85 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長		ストローク+280 mm	ストローク+480 mm
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	

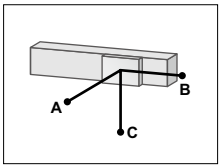
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が7kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
7以下	2500
8	2300
9	2200
10	2100



許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

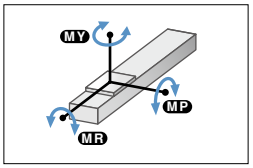
	A	B	C
1kg	3000	3000	680
3kg	3000	1350	215
5kg	2900	830	125
7kg	2400	580	85
9kg	2200	460	60
10kg	2100	410	55

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	700	3000	3000
3kg	195	1260	3000
5kg	90	630	2480
7kg	50	360	1680

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

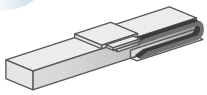
MY	MP	MR
156	156	194

適用コントローラ

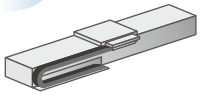
コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320 RCX340	
TS-P110	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-P210	
RDV-P210-RBR1	パルス列

ケーブルベア取出方向

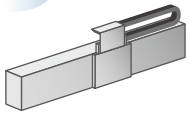
RH 水平右取出



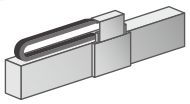
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



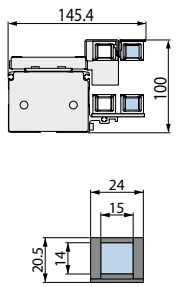
LW 壁掛左取出



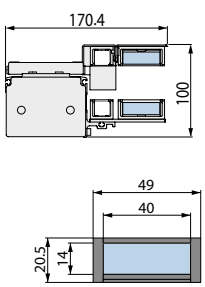
※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

ユーザ用オプションケーブルベア

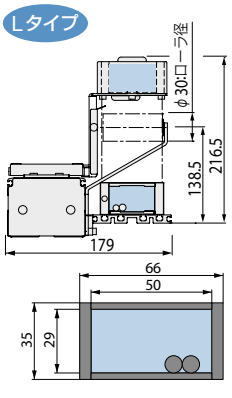
Sタイプ



Mタイプ



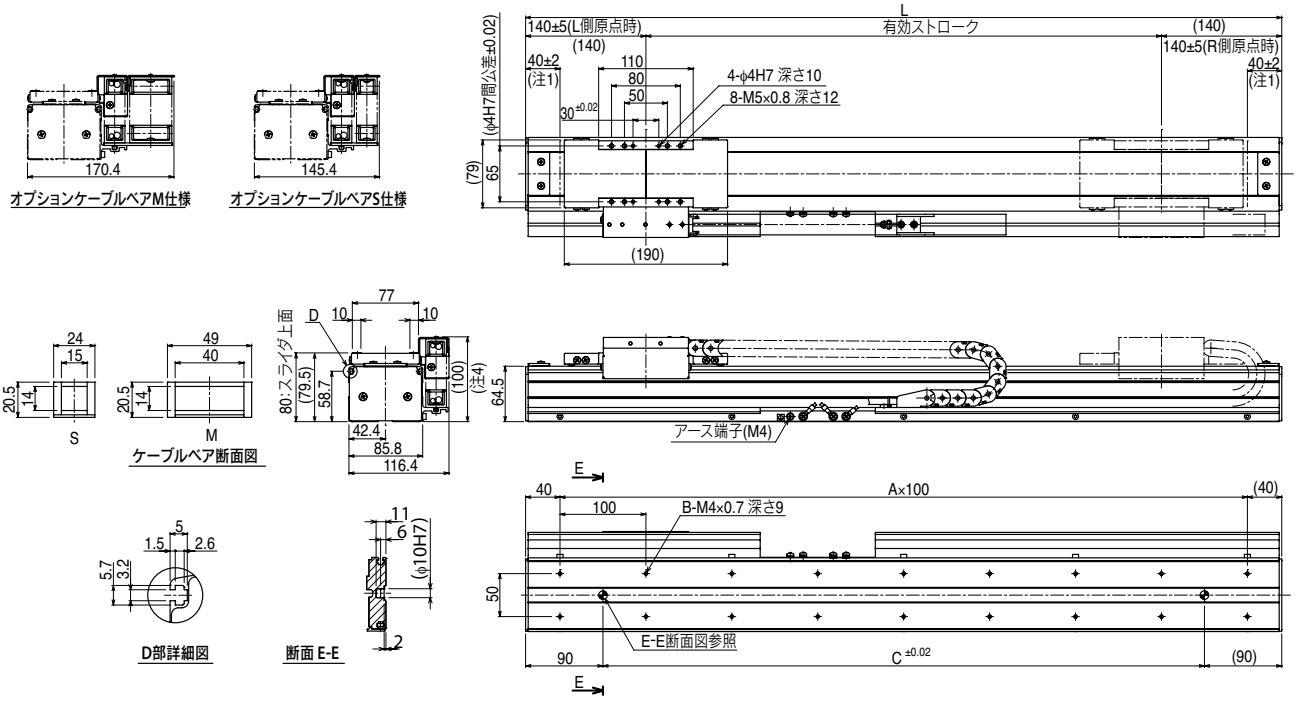
Lタイプ



配管・配線の目安 S： ϕ8屈曲ケーブル x1、ϕ4エアチューブ x1
M： ϕ8屈曲ケーブル x2、ϕ6エアチューブ x2
L： ϕ8屈曲ケーブル x2、ϕ6エアチューブ x3

ユーザー用オプションケーブル部

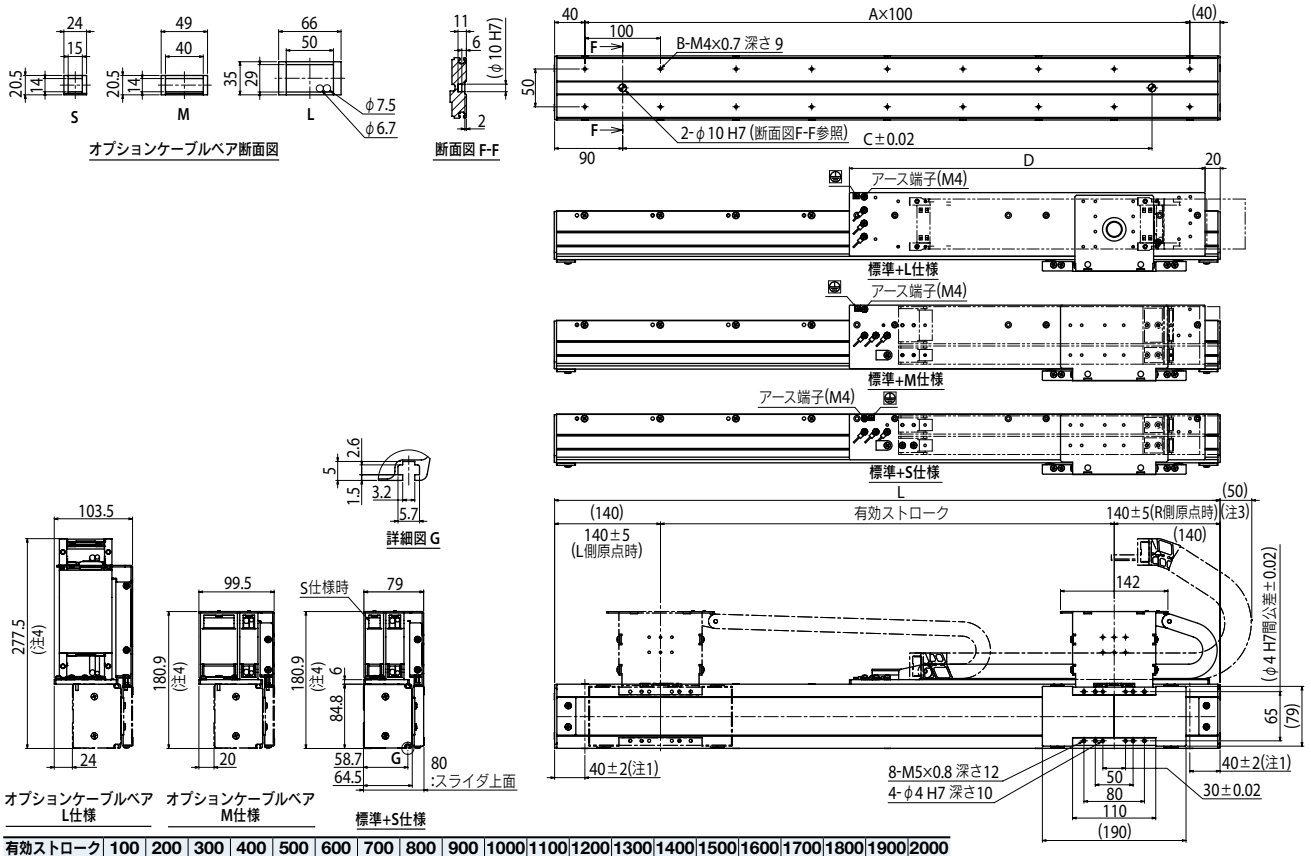
MF7 シングルキャリア水平仕様 RH



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

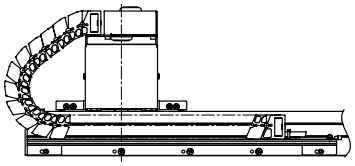
MF7 シングルキャリア壁掛仕様 RW

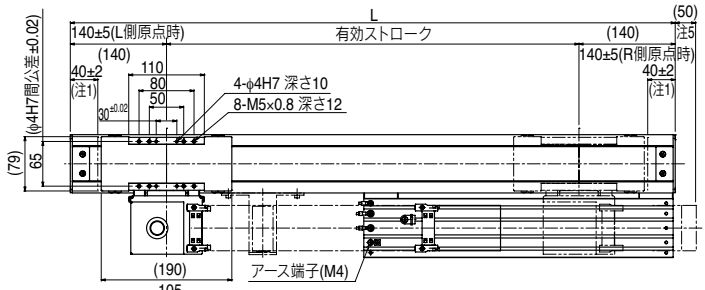


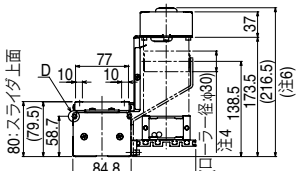
有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
D	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5

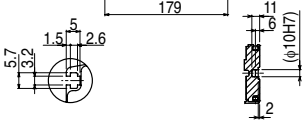
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR 側原点です。パラメータでL 側原点への変更も可能です。
注3. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。(L仕様時)
注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

MF7 シングルキャリア水平仕様 RH-L オプションケーブルベアLタイプ

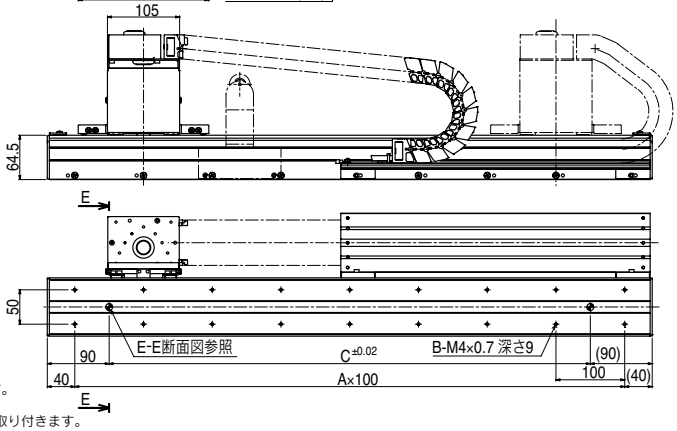


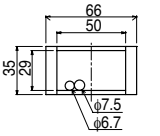






D部詳細図　断面 E-E



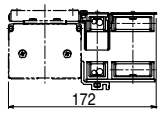


ケーブルベア断面図

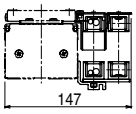
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
注4. 3000 ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8.0	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13.0	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5	20.2	20.9	21.7	22.4	23.1	23.8	24.5	25.3	26.0	26.7	27.4	28.1	28.9	29.6	30.3	31.0	31.7	32.5	33.2	33.9

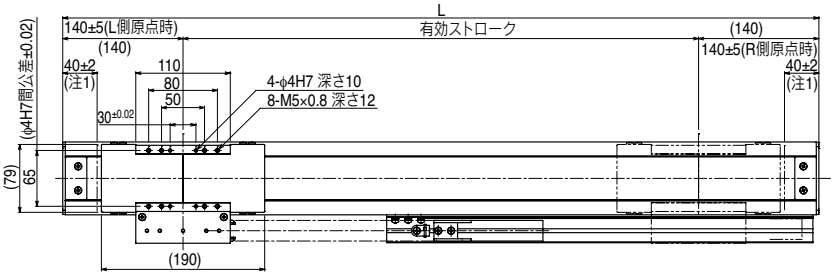
MF7 シングルキャリア水平仕様 FRH フラットタイプ

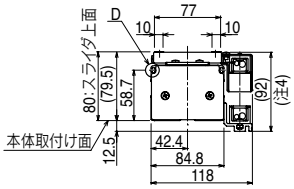


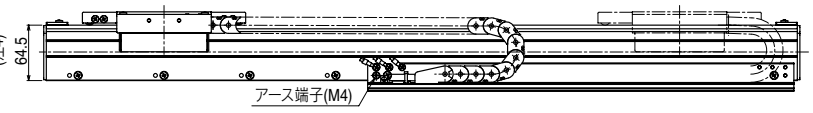
オプションケーブルベアM仕様

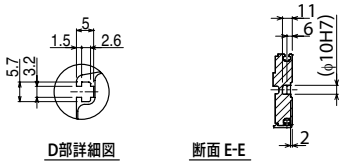


オプションケーブルベアS仕様

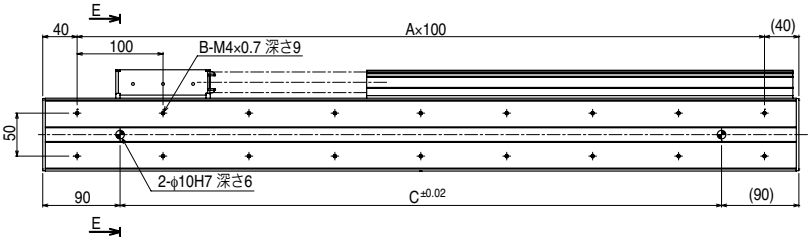






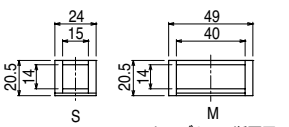


D部詳細図　断面 E-E



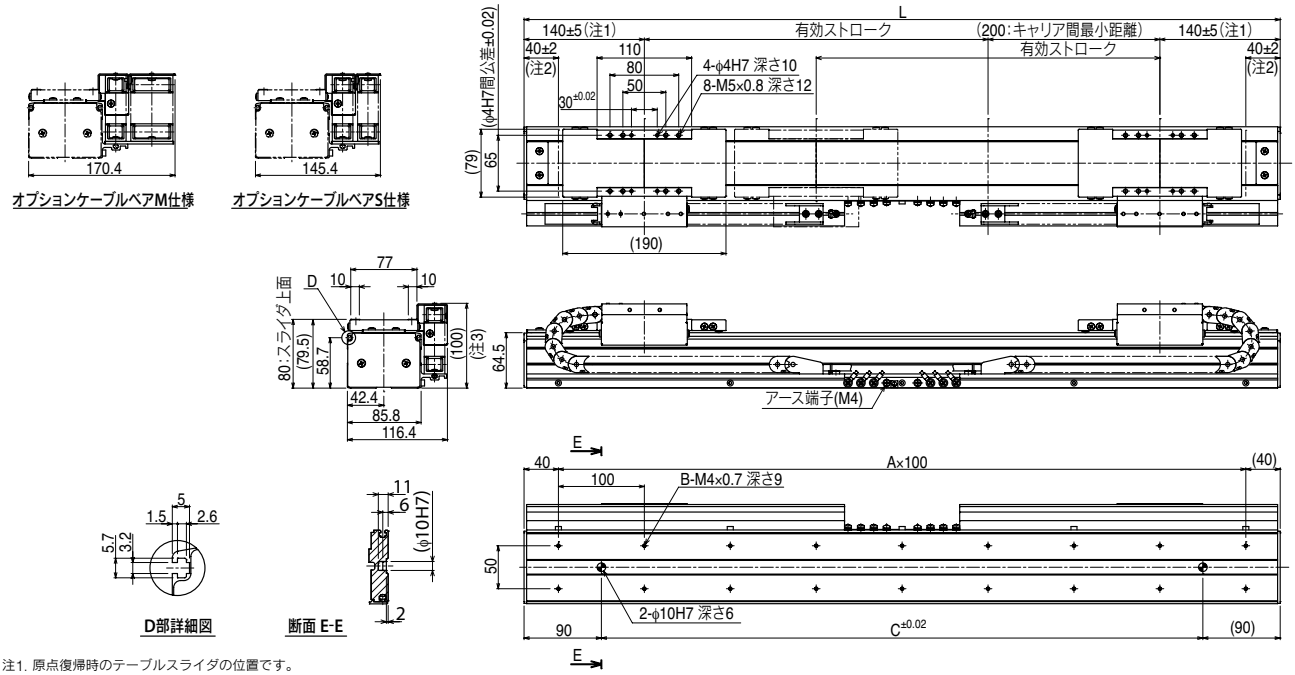
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 本図はケーブルベア水平右取出仕様(RH)となります。
注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	380	480	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
本体質量(kg)	5.8	6.5	7.3	8	8.7	9.4	10.1	10.9	11.6	12.3	13	13.7	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18.1	18.8	19.5



ケーブルベア断面図

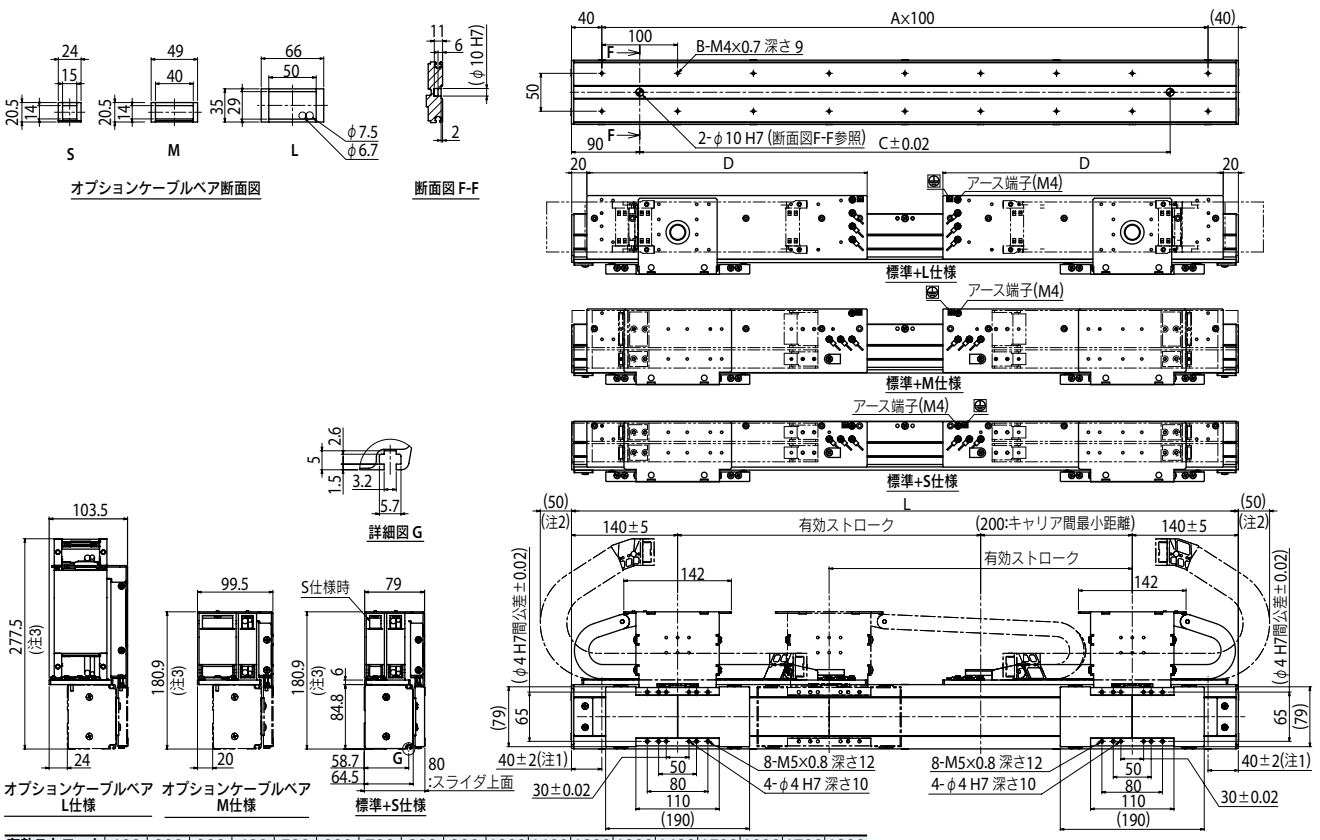
MF7D ダブルキャリア水平仕様 H



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7

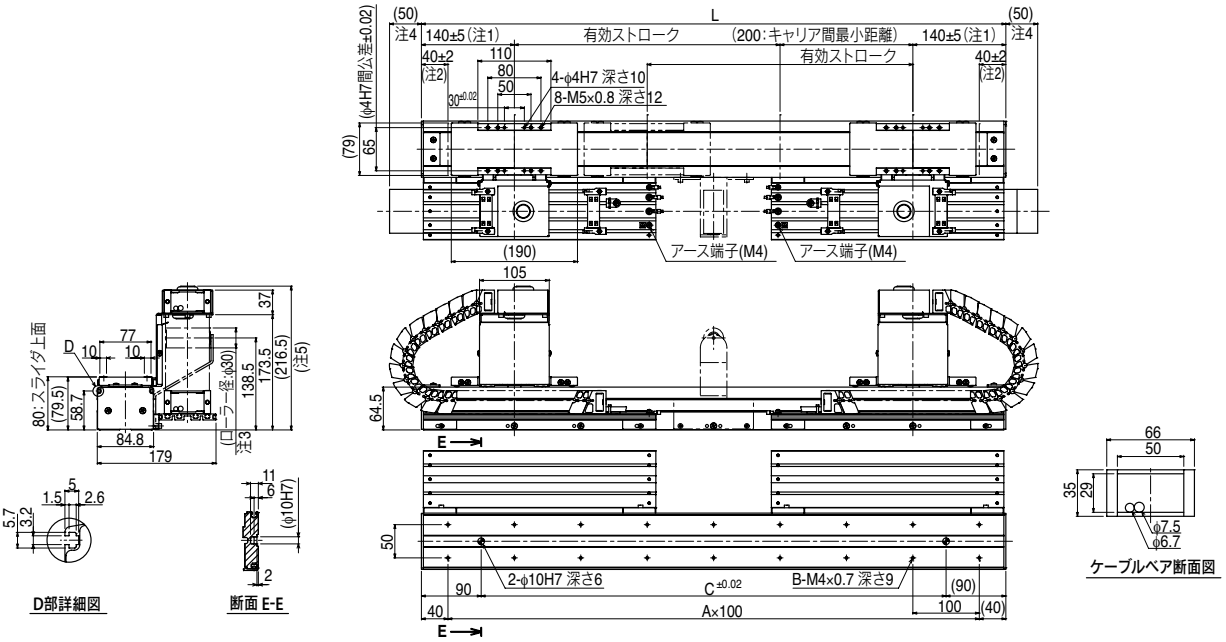
MF7D ダブルキャリア壁掛仕様 W



有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
D	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注3. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

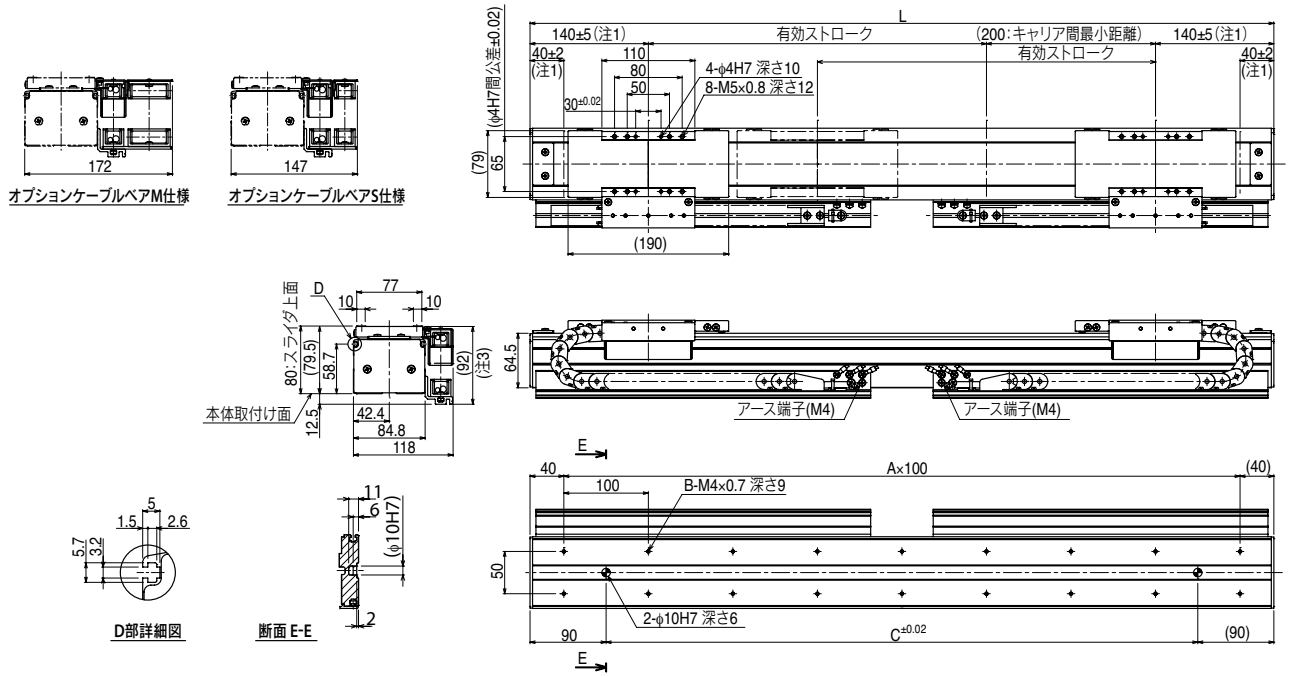
MF7D ダブルキャリア水平仕様 H-L オプションケーブルベアLタイプ



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 3000 ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注4. メカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注5. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

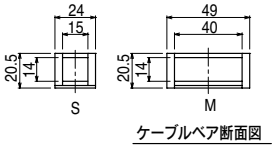
有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7	27.7	28.6	29.5	30.4	31.3	32.3	33.2	34.1	35.0	35.9	36.9	37.8	38.7	39.6	40.5	41.5	42.4	43.3

MF7D ダブルキャリア水平仕様 FH フラットタイプ



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
A	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
B	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
C	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
本体質量(kg)	9.3	10.2	11.1	12.0	12.9	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.5	19.4	20.3	21.2	22.1	23.1	24.0	24.9	25.8	26.7



MEMO

MF15/MF15D

● 壁掛仕様対応



■注文型式

シングルキャリア仕様

MF15 – □ – □ – □ – □ – □ – □ – **TSP** – □ – □ – □

ロボット本体	取付方法/ケーブルベア取出方向	ユーザー用オプションケーブルベア※2	原点位置変更	グリス変更	ストローク	ケーブル長※3
MF15：インクリメンタル仕様 MF15A：セミアブソ仕様※1	RH：水平右取出 LH：水平左取出 RW：壁掛右取出 LW：壁掛左取出	無記入：なし S：Sタイプ M：Mタイプ L：Lタイプ	水平：無記入：L側（標準）／Z：R側 壁掛：無記入：R側（標準）／Z：L側	無記入：標準 GC：クリーン	水平：100～4000（100mmピッチ） 壁掛：100～2000（100mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）※4

ポジショナ※5	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力
TS-P	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ GW：I/Oボードなし※6

SR1-P – **10** – □ – □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS

RDV-P※1 – **2** – **10** – **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
※2. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアル仕様のみの対応となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細については P.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
※ ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線（ケーブルターミナル）についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

MF15D – □ – □ – □ – □ – □ – □

ロボット本体	取付方法	ユーザー用オプションケーブルベア※2	グリス変更	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ
MF15D：インクリメンタル仕様 MF15AD：セミアブソ仕様※1	H：水平取付 W：壁掛取付	無記入：なし S：Sタイプ M：Mタイプ L：Lタイプ	無記入：標準 GC：クリーン	水平：100～3800（100mmピッチ） 壁掛：100～1800（100mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）※4	RCX320 SR1-P（2台） TS-P（2台） RDV-P（2台）

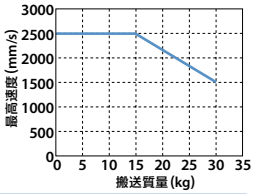
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■基本仕様※

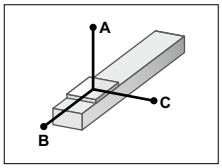
機種		MF15	MF15D
駆動方式		フラット型コア付きリニアモータ	
繰り返し位置決め精度		±5 μm	
スケール		磁気式 / 分解能1 μm	
最高速度※2		2500 mm/sec	
定格推力		54 N	
最大可搬質量※1		30 kg	
ストローク	水平	100 mm～4000 mm（100 mmピッチ）	100 mm～3800 mm（100 mmピッチ）
	壁掛	100 mm～2000 mm（100 mmピッチ）	100 mm～1800 mm（100 mmピッチ）
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形		W100 mm × H80 mm（ケーブルベア部を除く）	
全長		ストローク+260 mm	ストローク+460 mm
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	

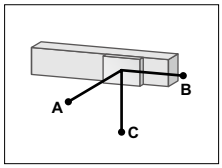
※ PHASERシリーズには垂直仕様（ブレーキ付）はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が15kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
15以下	2500
20	2200
25	1800
30	1500



■許容オーバーハング量※





水平使用時 （単位：mm）

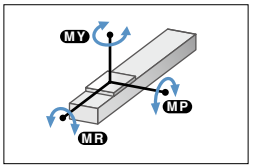
	A	B	C
5kg	3000	3000	915
10kg	2604	1542	481
15kg	2368	1051	340
20kg	1820	600	260
25kg	1470	450	175
30kg	1250	310	145

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
5kg	865	1880	3060
10kg	410	905	2115
15kg	255	575	1910
20kg	170	410	1780
25kg	120	295	1660
30kg	90	215	1440

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

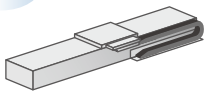
MY	MP	MR
290	291	256

■適用コントローラ

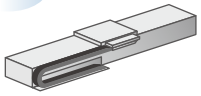
コントローラ	運転方法
SR1-P10	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320 RCX340	
TS-P110	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-P210	
RDV-P210-RBR1	パルス列

■ケーブルベア取出方向

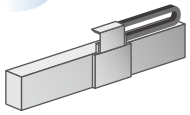
RH 水平右取出



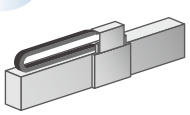
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



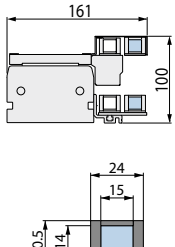
LW 壁掛左取出



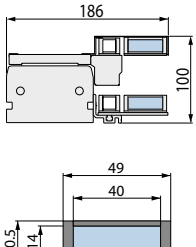
※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

■ユーザ用オプションケーブルベア

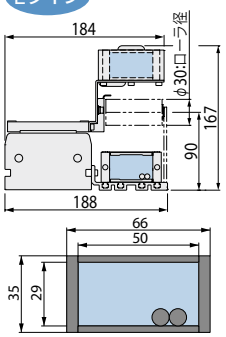
Sタイプ



Mタイプ



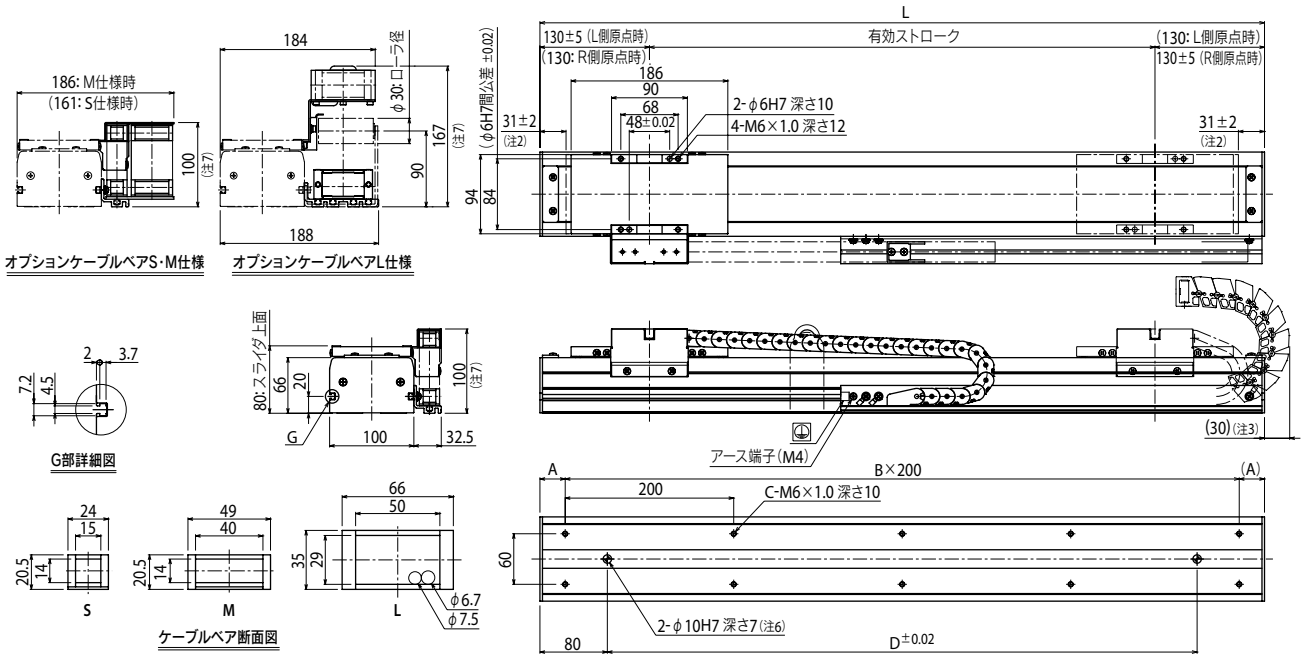
Lタイプ



配管・配線の目安 S：φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1
M：φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2
L：φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

ユーザー用オプションケーブル部

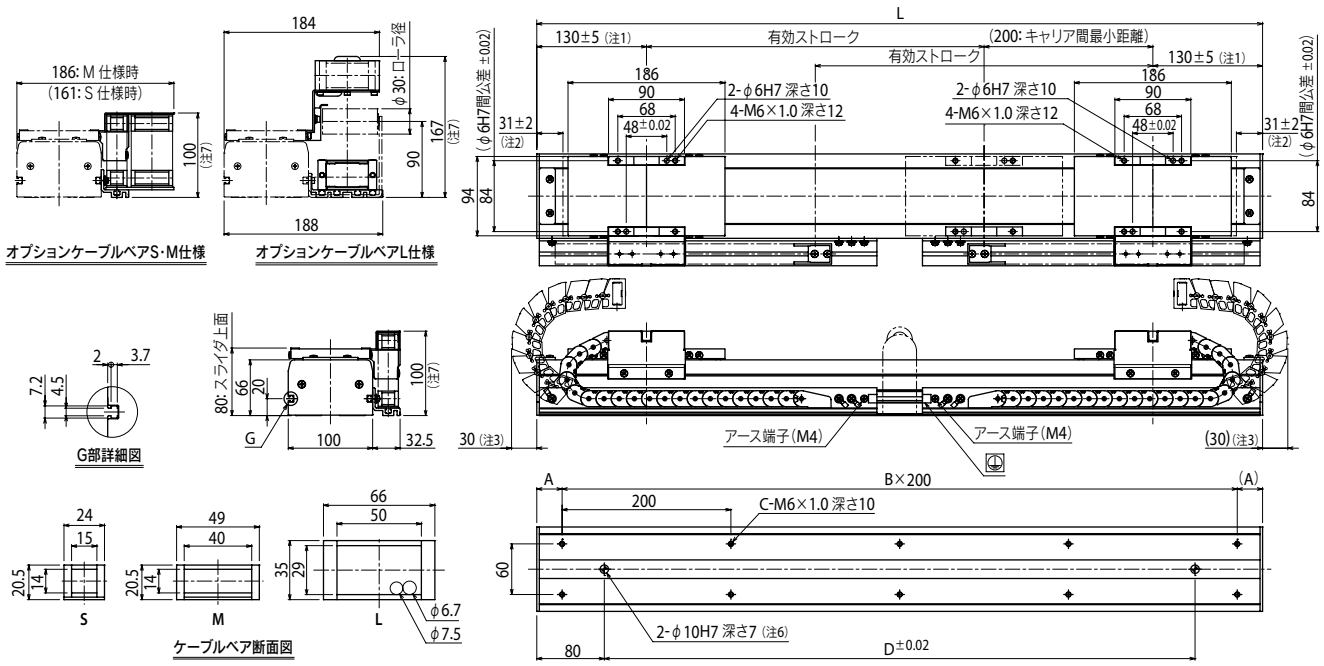
MF15 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. 2100ストローク以上はL仕様のみの対応となります。
注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注6. 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。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり、図面に示した寸法よりも高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	4	6	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	38	38	40	40	42	42	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.4	30.4	31.4	32.4	33.4	34.4	35.8	36.8	37.8	38.8	39.8	40.8	41.8	42.8	43.8	44.8	45.8

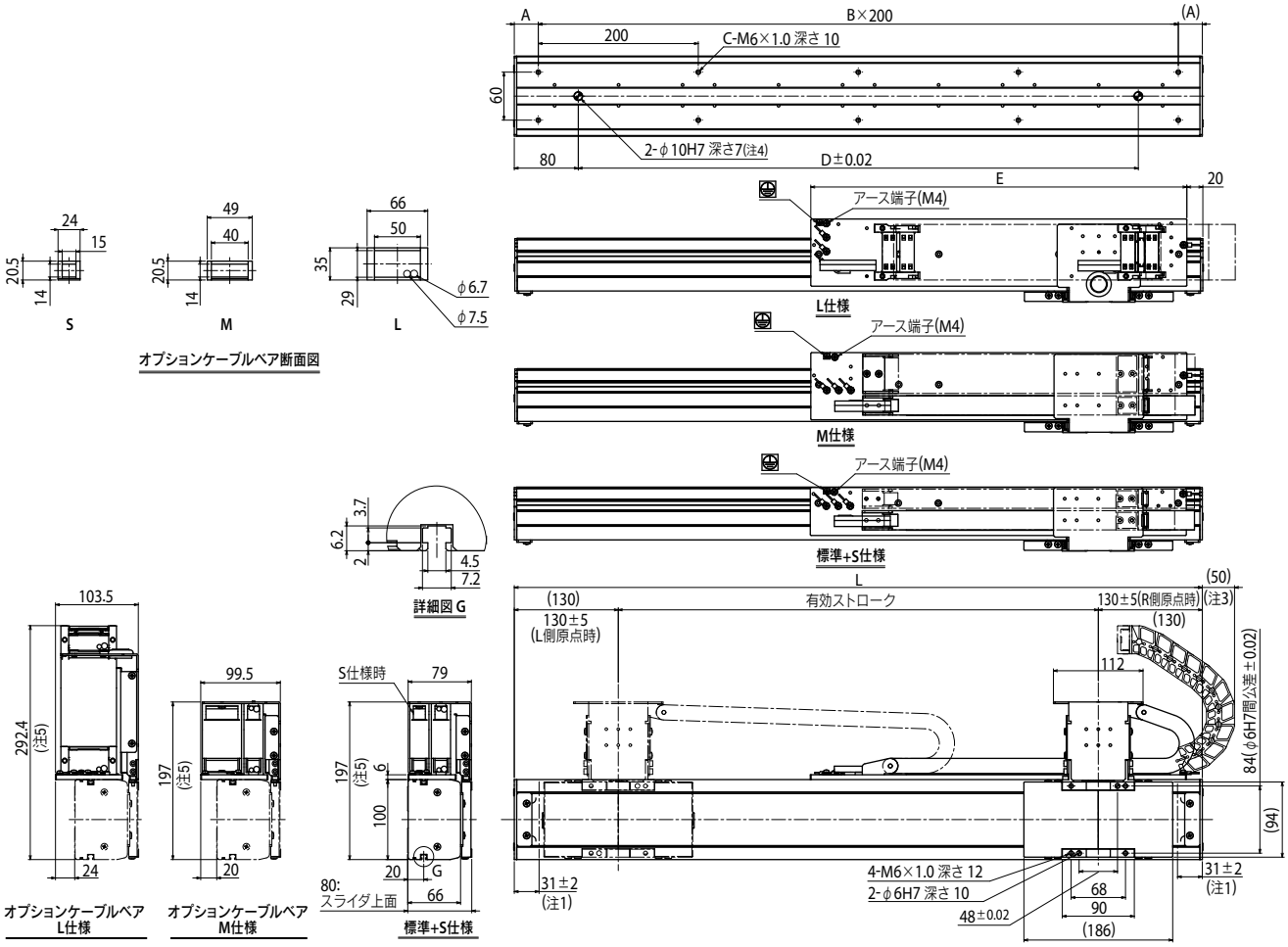
MF15D ダブルキャリア水平仕様 H



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. L仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注4. 2100ストローク以上はL仕様のみの対応となります。
注5. L仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注6. 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。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり、図面に示した寸法よりも高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800
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	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	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	38	38	40	40	42	42	44
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	10.3	11.5	12.6	13.7	14.8	16.0	17.1	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.2	28.3	29.5	30.6	31.7	32.8	34.0	35.1	36.2	37.4	38.5	39.6	41.0	42.2	43.3	44.4	45.5	46.7	47.8	48.9	50.0	51.2	52.3

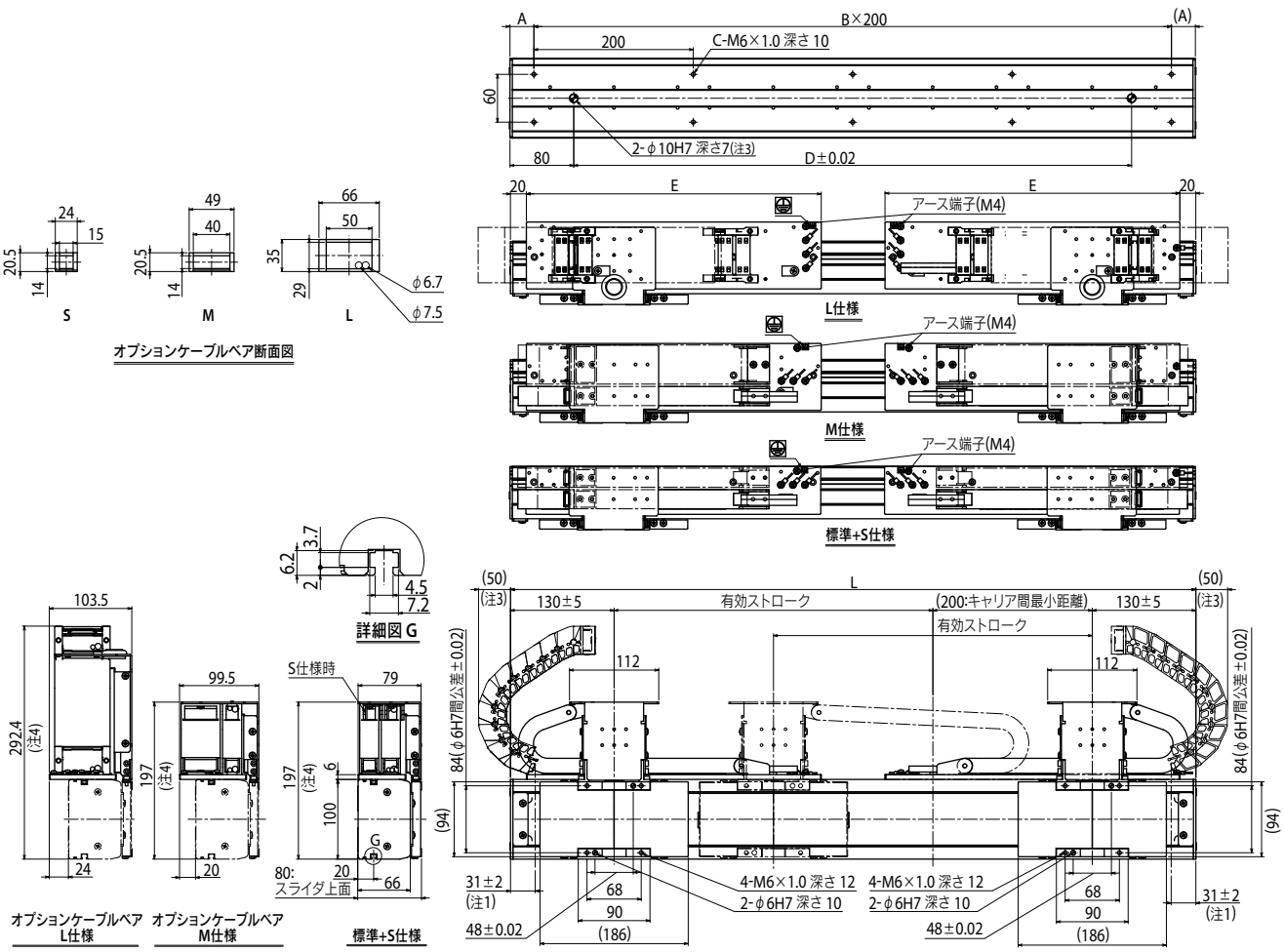
MF15 シングルキャリア壁掛仕様 RW



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR 側原点です。パラメータでL 側原点への変更も可能です。
注3. オプションケーブルベアL 仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
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。モータが破損します。
注5. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	360	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
C	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170
本体質量(kg)	6.3	7.3	8.3	9.3	10.3	11.3	12.3	13.3	14.3	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4

MF15D ダブルキャリア壁掛仕様 W



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. オプションケーブルベアL 仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
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。モータが破損します。
注4. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260
A	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
C	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070
本体質量(kg)	10.3	11.5	12.6	13.7	14.8	16.0	17.1	18.2	19.3	20.5	21.6	22.7	23.8	25.0	26.1	27.2	28.3	29.5

MF20/MF20D

壁掛仕様対応



注文型式

シングルキャリア仕様

MF20 – □ – □ – □ – □ – □ – □ – **TSP** – □ – **R** – □ – □

ロボット本体	取付方法/ケーブルベア取出方向	ユーザー用オプションケーブルベア※2	原点位置変更	グリス変更	ストローク	ケーブル長※3
MF20：インクリメンタル仕様 MF20A：セミアブソ仕様※1	RH：水平右取出 LH：水平左取出 RW：壁掛右取出 LW：壁掛左取出	無記入：なし S：Sタイプ M：Mタイプ L：Lタイプ	水平：無記入：L側(標準)、Z：R側 壁掛：無記入：R側(標準)、Z：L側	無記入：標準 GC：クリーン	150～4050 (100mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)※4

ポジショナ※5	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力
TS-P	110：100V/200W 210：200V/200W	R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ GW：I/Oボードなし※6

SR1-P – **10** – □ – **R** – □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS

RDV-P※1 – **2** – **10** – **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
※2. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアル仕様のみの対応となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
※ ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

MF20D – □ – □ – □ – □ – □ – □ – □

ロボット本体	取付方法	ユーザー用オプションケーブルベア※2	グリス変更	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ
MF20D：インクリメンタル仕様 MF20AD：セミアブソ仕様※1	H：水平取付 W：壁掛取付	無記入：なし S：Sタイプ M：Mタイプ L：Lタイプ	無記入：標準 GC：クリーン	150～3850 (100mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※4	RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)

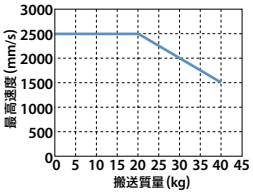
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

基本仕様※

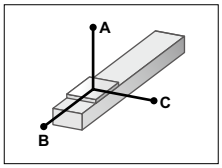
機種	MF20	MF20D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式：分解能1 μm	
最高速度※2	2500 mm/sec	
定格推力	86 N	
最大可搬質量※1	40 kg	
ストローク	150 mm～4050 mm (100 mmピッチ)	150 mm～3850 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W150 mm × H80 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+260 mm	ストローク+460 mm
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	

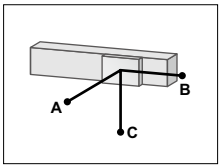
※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が20kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
20以下	2500
25	2300
30	2000
35	1800
40	1500



許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

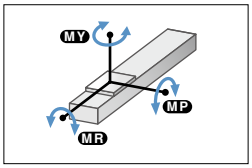
	A	B	C
10kg	3156	1747	1196
15kg	2811	1176	883
20kg	2679	890	717
25kg	2190	720	505
30kg	1830	605	370
35kg	1580	525	275
40kg	1390	465	225

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
10kg	1220	1320	2540
15kg	870	850	2200
20kg	670	610	2030
25kg	485	400	1280
30kg	350	325	1050
35kg	265	270	890
40kg	235	230	765

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

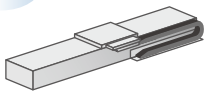
MY	MP	MR
373	373	328

適用コントローラ

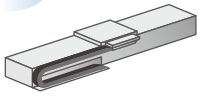
コントローラ	運転方法
SR1-P10-R	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320-R RCX340	
TS-P110-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-P210-R	
RDV-P210-RBR1	パルス列

ケーブルベア取出方向

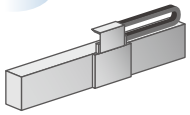
RH 水平右取出



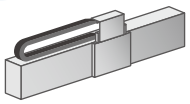
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



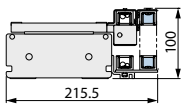
LW 壁掛左取出

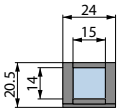


※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

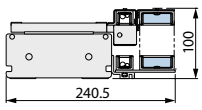
ユーザ用オプションケーブルベア

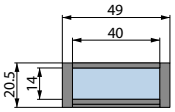
Sタイプ



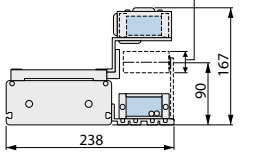


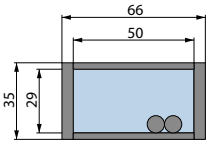
Mタイプ





Lタイプ

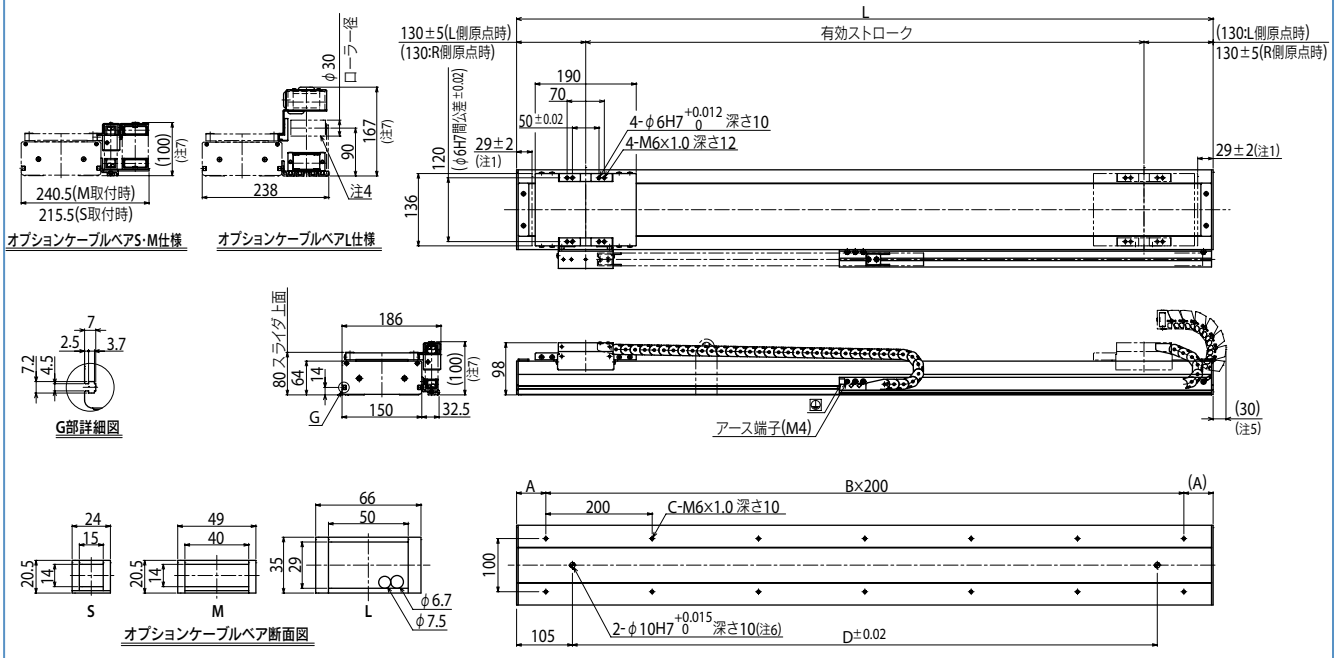




配管・配線の目安 S：ϕ8屈曲ケーブル×1、ϕ4エアチューブ×1
M：ϕ8屈曲ケーブル×2、ϕ6エアチューブ×2
L：ϕ8屈曲ケーブル×2、ϕ6エアチューブ×3

ユーザー用オプションケーブル部

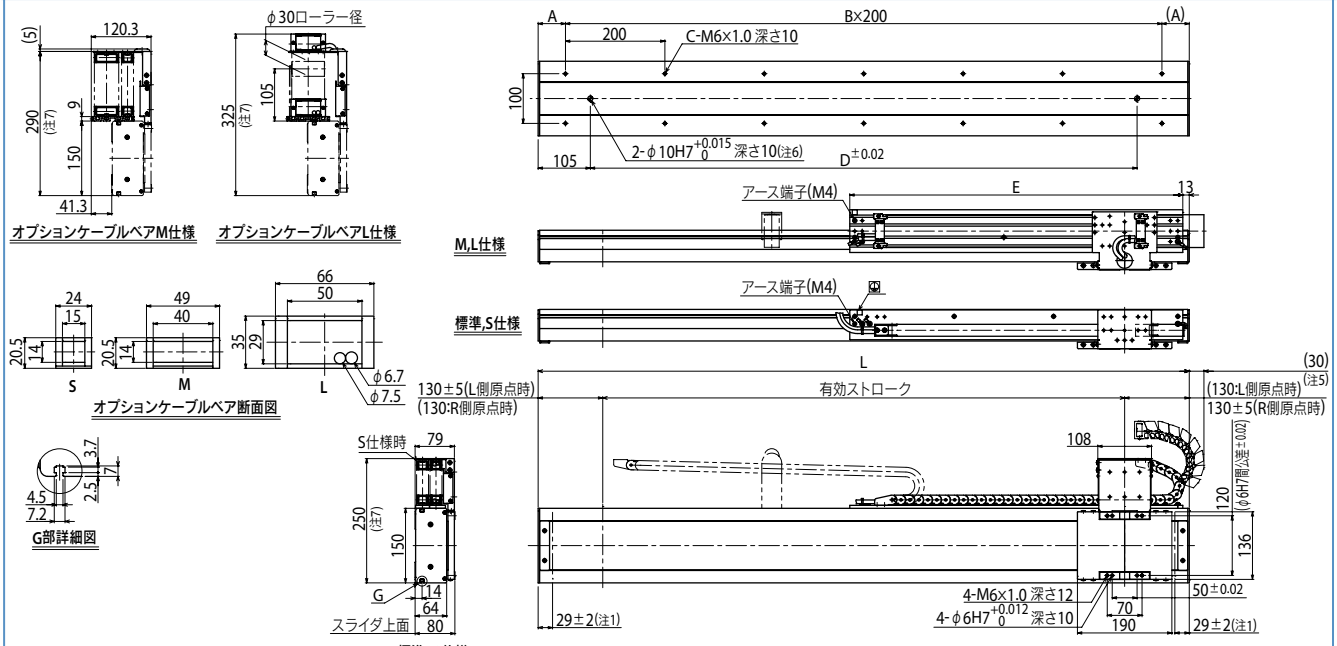
MF20 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. 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。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	4	6	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	38	38	40	40	42	42	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	8.4	10.1	11.7	13.3	15.0	16.6	18.2	19.8	21.5	23.1	24.7	26.4	28.0	29.6	31.3	32.9	34.5	36.1	37.8	39.4	41.0	42.7	44.3	45.9	47.6	49.2	50.8	52.4	54.1	55.7	57.3	59.0	60.6	62.2	63.9	65.5	67.1	68.7	70.4	72.0

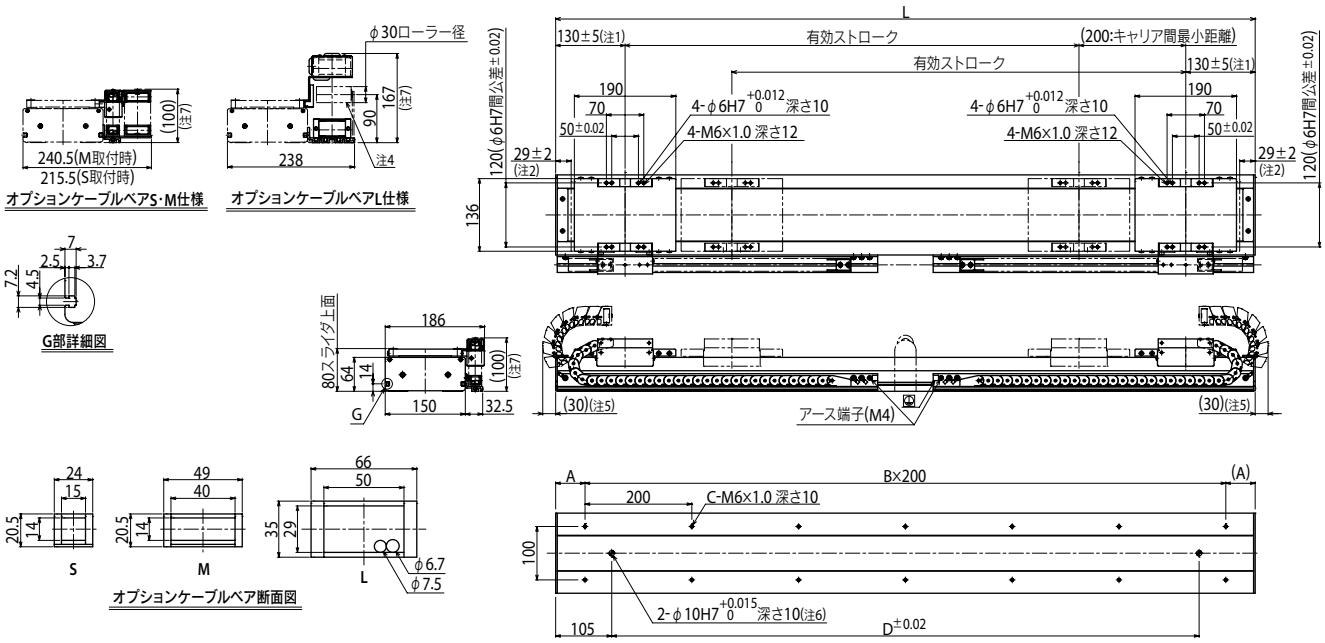
MF20 シングルキャリア壁掛仕様 RW



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. 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。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850	3950	4050
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	4	6	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	38	38	40	40	42	42	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
本体質量(kg)	8.4	10.1	11.7	13.3	15.0	16.6	18.2	19.8	21.5	23.1	24.7	26.4	28.0	29.6	31.3	32.9	34.5	36.1	37.8	39.4	41.0	42.7	44.3	45.9	47.6	49.2	50.8	52.4	54.1	55.7	57.3	59.0	60.6	62.2	63.9	65.5	67.1	68.7	70.4	72.0

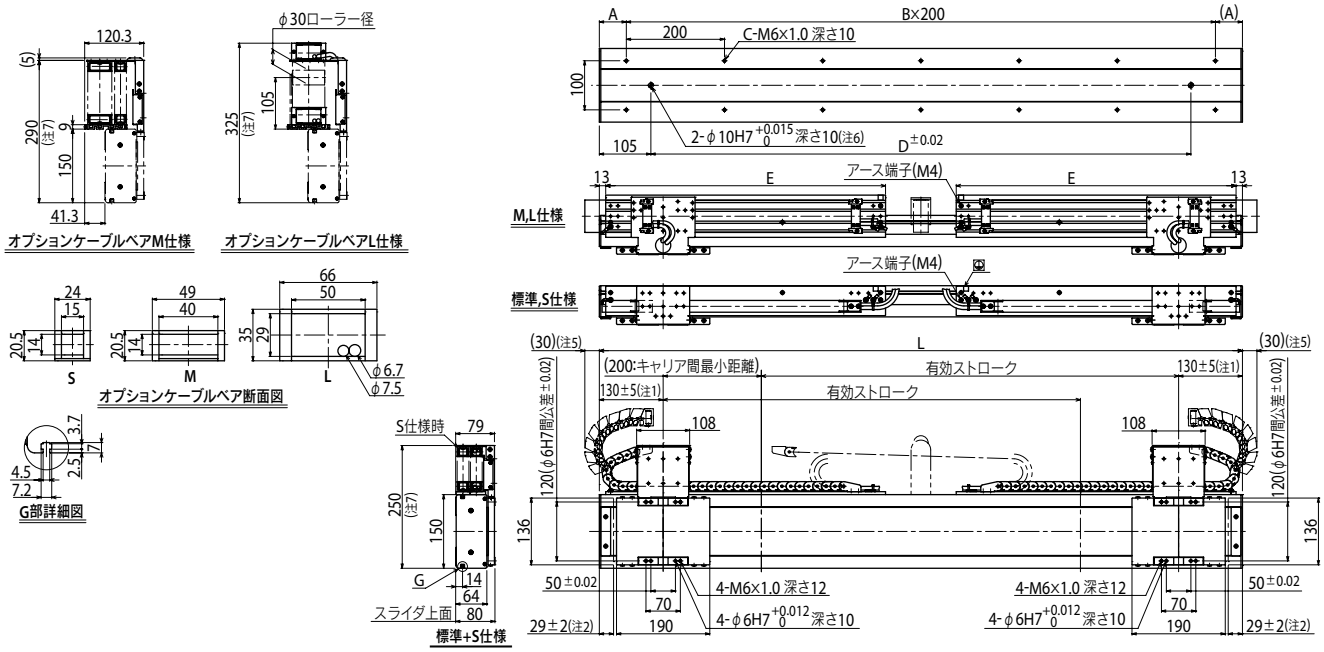
MF20D ダブルキャリア水平仕様 H



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. 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。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	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	38	38	40	40	42	42	44
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	14.9	16.6	18.3	20.0	21.7	23.5	25.2	26.9	28.6	30.3	32.0	33.7	35.4	37.2	38.9	40.6	42.3	44.0	45.7	47.4	49.1	50.8	52.6	54.3	56.0	57.7	59.4	61.1	62.8	64.5	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2

MF20D ダブルキャリア壁掛仕様 W



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. オプションケーブルベアL仕様時のメカ端からのケーブルベアはみ出し量です。
注6. 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。モータが破損します。
注7. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750	3850
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	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	38	38	40	40	42	42	44
D	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070
本体質量(kg)	14.9	16.6	18.3	20.0	21.7	23.5	25.2	26.9	28.6	30.3	32.0	33.7	35.4	37.2	38.9	40.6	42.3	44.0	45.7	47.4	49.1	50.8	52.6	54.3	56.0	57.7	59.4	61.1	62.8	64.5	66.3	68.0	69.7	71.4	73.1	74.8	76.5	78.2

MF30/MF30D

● 壁掛仕様対応



■注文型式

シングルキャリア仕様

MF30 – □ – □ – □ – □ – □ – □ – **TSP** – **220** – **R** – □ – □

ロボット本体	取付方法/ケーブルベア取出方向	ユーザー用オプションケーブルベア※2	原点位置変更	グリス変更	ストローク	ケーブル長※3
MF30：インクリメンタル仕様 MF30A：セミアブソ仕様※1	RH：水平右取出 LH：水平左取出 RW：壁掛右取出 LW：壁掛左取出	無記入：なし S：Sタイプ M：Mタイプ L：Lタイプ	水平：無記入：L側（標準）、Z：R側 壁掛：無記入：R側（標準）、Z：L側	無記入：標準 GC：クリーン	100～4000（100mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）※4

ポジショナ※5	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入力
TS-P	220：200V/400～600W	R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ GW：I/Oボードなし※6

SR1-P – **20** – □ – **R** – □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入力
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS

RDV-P※1 – **2** – **20** – **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	20：400W以下	

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
※2. 2100ストローク以上（ダブルキャリア仕様は2050ストローク以上）はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
※ ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線（ケーブルターミナル）についてはP.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

MF30D – □ – □ – □ – □ – □ – □ – □

ロボット本体	取付方法	ユーザー用オプションケーブルベア※2	グリス変更	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ
MF30D：インクリメンタル仕様 MF30AD：セミアブソ仕様※1	H：水平取付 W：壁掛取付	無記入：なし S：Sタイプ M：Mタイプ L：Lタイプ	無記入：標準 GC：クリーン	150～3750（100mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）※4	RCX320 SR1-P（2台） TS-P（2台） RDV-P（2台）

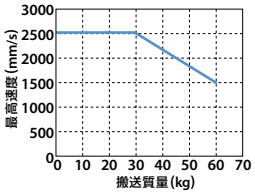
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

■基本仕様※

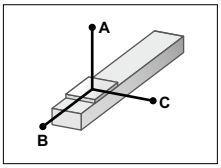
機種	MF30	MF30D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式：分解能1 μm	
最高速度※2	2500 mm/sec	
定格推力	125 N	
最大可搬質量※1	60 kg	
ストローク	100 mm～4000 mm（100 mmピッチ）	150 mm～3750 mm（100 mmピッチ）
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W150 mm × H80 mm（ケーブルベア部を除く）	
全長	ストローク+310 mm	ストローク+560 mm
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	

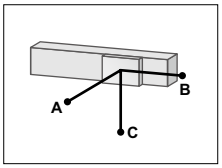
※ PHASERシリーズには垂直仕様（ブレーキ付）はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が30kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
30以下	2500
40	2200
50	1800
60	1500



■許容オーバーハング量※





水平使用時 （単位：mm）

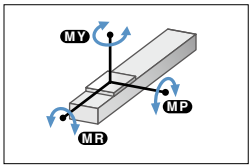
	A	B	C
10kg	3364	2485	1284
20kg	2298	1265	694
30kg	2060	859	507
40kg	1570	600	310
50kg	1265	400	180
60kg	1070	350	135

壁面取付使用時 （単位：mm）

	A	B	C
10kg	1290	1320	2730
20kg	650	610	1750
30kg	430	360	1460
40kg	205	230	610
50kg	145	175	470
60kg	105	140	380

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

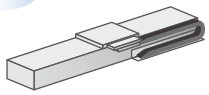
MY	MP	MR
373	373	328

■適用コントローラ

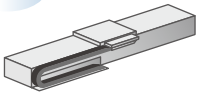
コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320-R RCX340	
TS-P220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-P220-RBR1	パルス列

■ケーブルベア取出方向

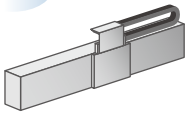
RH 水平右取出



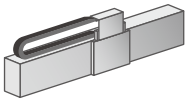
LH 水平左取出



RW 壁掛右取出



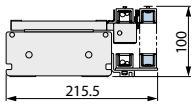
LW 壁掛左取出

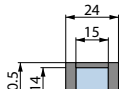


※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

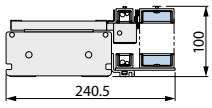
■ユーザ用オプションケーブルベア

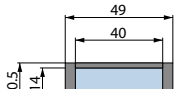
Sタイプ



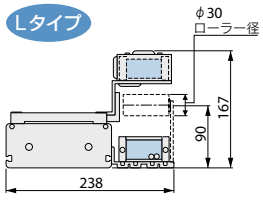


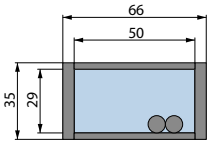
Mタイプ





Lタイプ



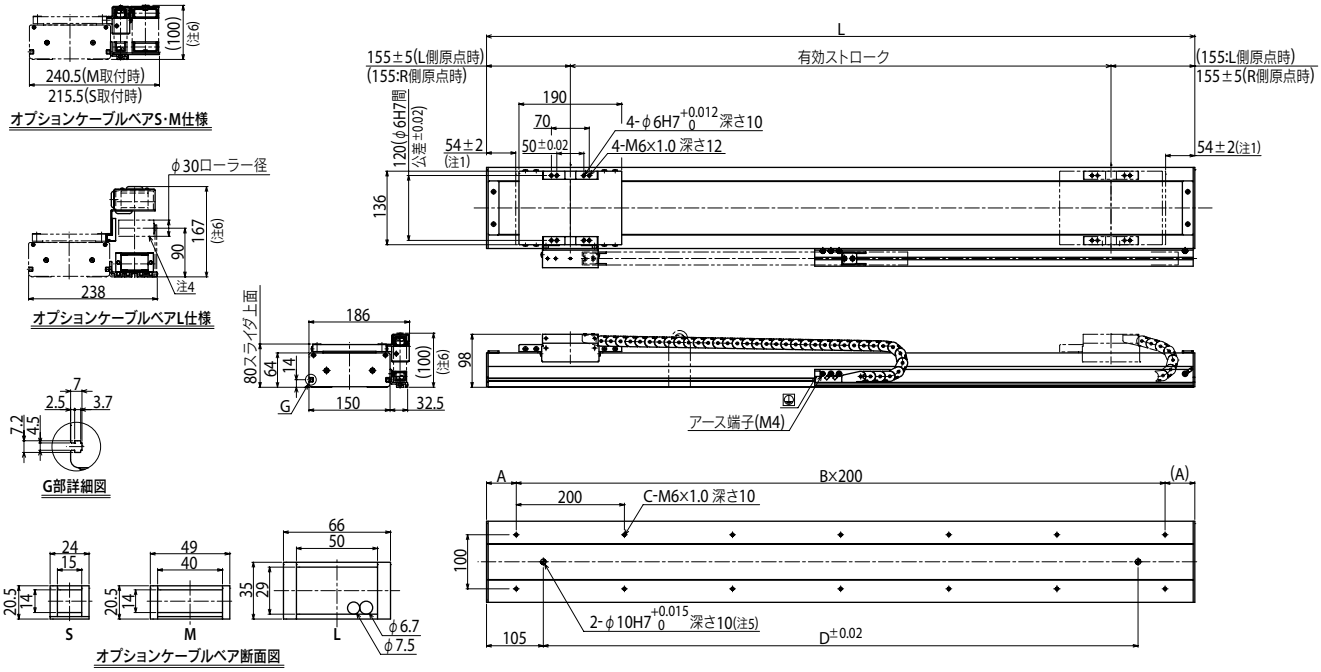


配管・配線の目安 S：φ8屈曲ケーブル×1、φ4エアチューブ×1
M：φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×2
L：φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

ユーザー用オプションケーブル部

適用コントローラ SR1-P ▶ 614 | RCX320 ▶ 622 | TS-P ▶ 588 | RDV-P ▶ 602

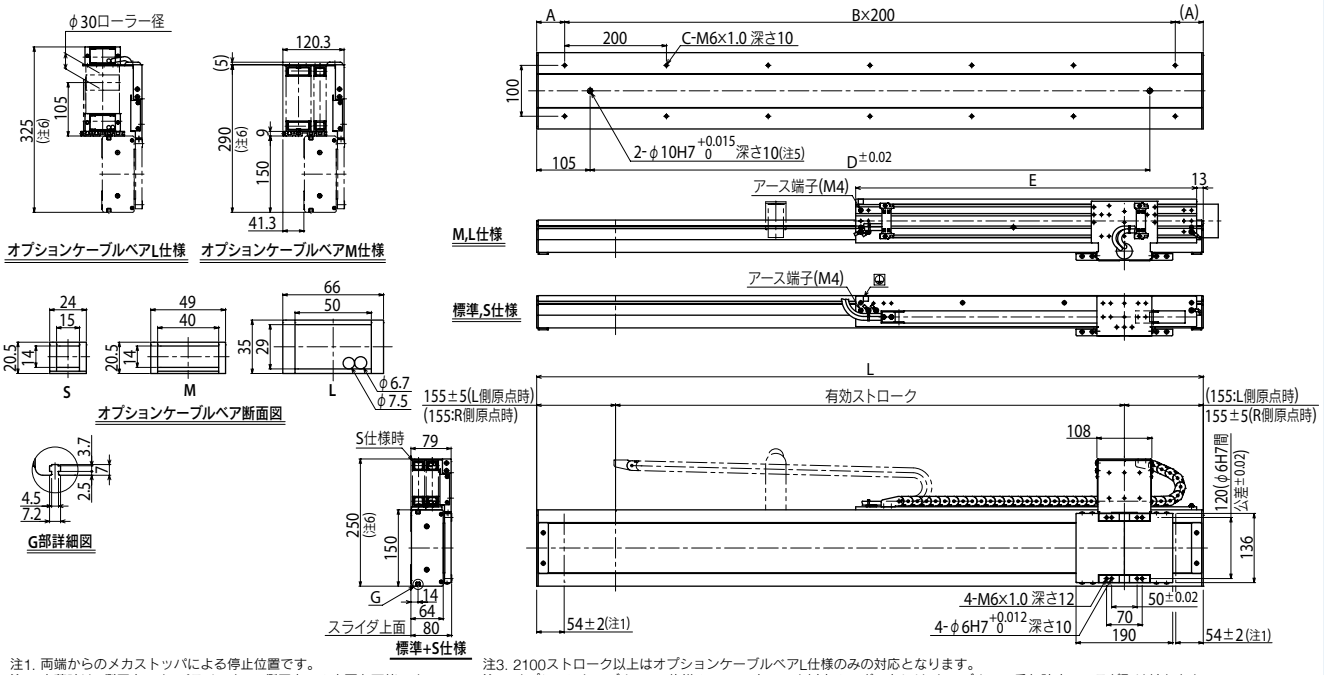
MF30 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(上図)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. 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。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	4	6	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	38	38	40	40	42	42	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	9.0	10.7	12.3	13.9	15.6	17.2	18.8	20.4	22.1	23.7	25.3	27.0	28.6	30.2	31.9	33.5	35.1	36.7	38.4	40.0	41.6	43.3	44.9	46.5	48.2	49.8	51.4	53.0	54.7	56.3	57.9	59.6	61.2	62.8	64.5	66.1	67.7	69.3	71.0	72.6

MF30 シングルキャリア壁掛仕様 RW

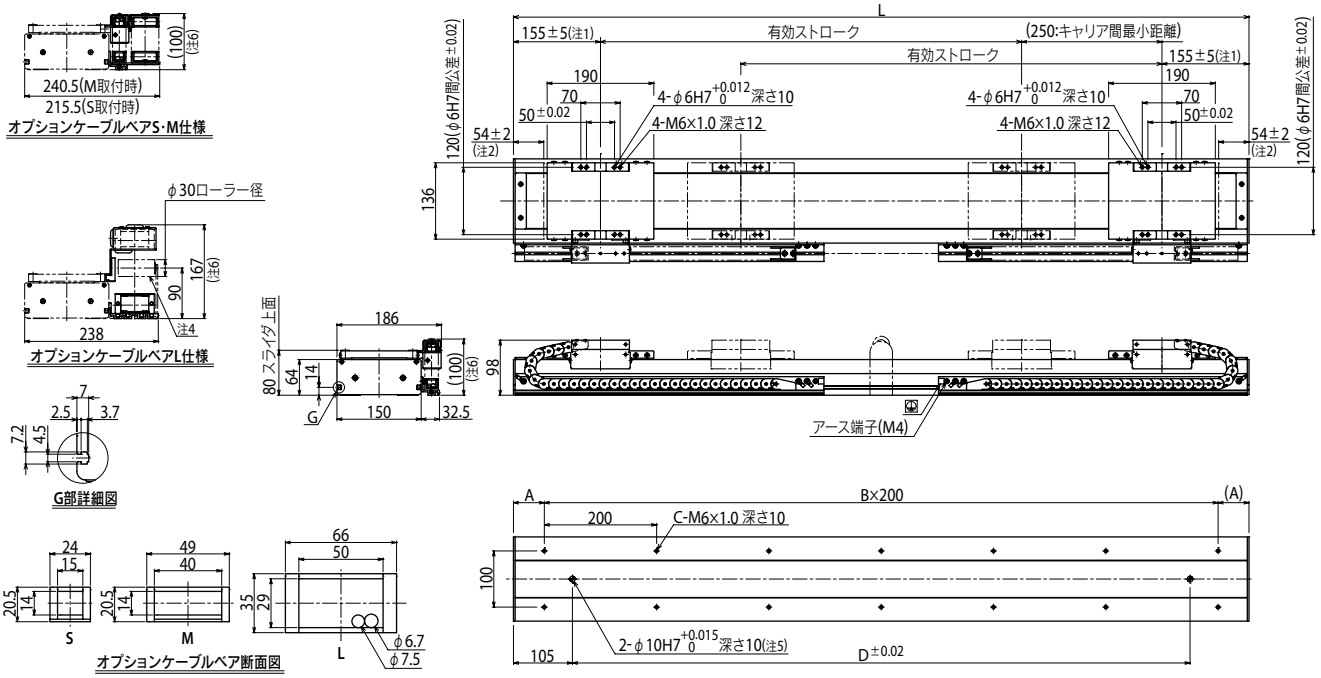


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はR側原点です。パラメータでL側原点への変更も可能です。
注3. 2100ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	410	510	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	4	6	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	38	38	40	40	42	42	44
D	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020	2070	2120	2170
本体質量(kg)	9.0	10.7	12.3	13.9	15.6	17.2	18.8	20.4	22.1	23.7	25.3	27.0	28.6	30.2	31.9	33.5	35.1	36.7	38.4	40.0	41.6	43.3	44.9	46.5	48.2	49.8	51.4	53.0	54.7	56.3	57.9	59.6	61.2	62.8	64.5	66.1	67.7	69.3	71.0	72.6

適用コントローラ SR1-P ▶ 614 RCX320 ▶ 622 TS-P ▶ 588 RDV-P ▶ 602

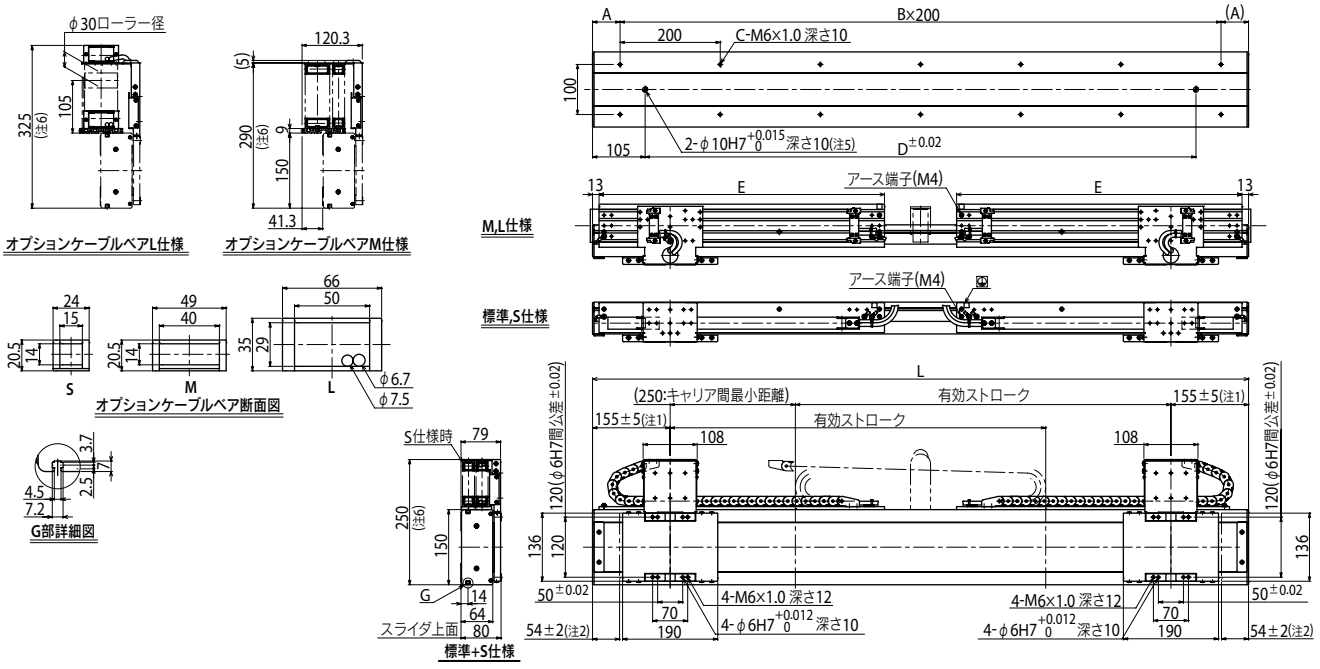
MF30D ダブルキャリア水平仕様 H



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. 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。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	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	38	38	40	40	42	42	44
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	17.6	19.3	21.0	22.8	24.5	26.2	27.9	29.6	31.3	33.0	34.7	36.5	38.2	39.9	41.6	43.3	45.0	46.7	48.4	50.2	51.9	53.6	55.3	57.0	58.7	60.4	62.1	63.9	65.6	67.3	69.0	70.7	72.4	74.1	75.8	77.5	79.3

MF30D ダブルキャリア壁掛仕様 W



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 2050ストローク以上はオプションケーブルベアL仕様のみの対応となります。
注4. オプションケーブルベアL仕様の3050ストローク以上のロボットには、ケーブルベア垂れ防止ローラが取り付きます。
注5. 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。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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	3150	3250	3350	3450	3550	3650	3750
L	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310
A	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55	105	55
B	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	17	17	18	18	19	19	20	20	21
C	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	38	38	40	40	42	42	44
D	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
E	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020
本体質量(kg)	17.6	19.3	21.0	22.8	24.5	26.2	27.9	29.6	31.3	33.0	34.7	36.5	38.2	39.9	41.6	43.3	45.0	46.7	48.4	50.2	51.9	53.6	55.3	57.0	58.7	60.4	62.1	63.9	65.6	67.3	69.0	70.7	72.4	74.1	75.8	77.5	79.3

MF75/MF75D



注文型式

シングルキャリア仕様

MF75						TSP	220	R		
ロボット本体	取付方法/ケーブルベア取出方向	原点位置変更	グリス変更	ストローク	ケーブル長※2	ポジショナ※4	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力
MF75:インクリメンタル仕様 MF75A:セミアブソ仕様※1	RH:水平右取出 LH:水平左取出	水平 無記入:L側(標準) Z:R側	無記入:標準 GC:クリーン	1000～4000 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※3	TS-P	220:200V/400～600W	R:RGU-2付き	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ GW:I/Oボードなし※5

SR1-P	20		R	
コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	回生装置	入出力
	20:400～600W	無記入:標準 E:CE仕様	R:RGU-2付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS

RDV-P※1	2	25	RBR2
ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
	2:AC200V	25:750W以下	

※1. RDV-P選択時はセミアブソ仕様は選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. SR1-P、TS-P、RDV-Pで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
※ ケーブルベアの無い仕様も対応可能です。ケーブルベア内の配線(ケーブルターミナル)については P.694をご参照ください。

ダブルキャリア仕様

MF75D	-	H					
ロボット本体	取付方法	グリス変更	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ		
MF75D:インクリメンタル仕様 MF75AD:セミアブソ仕様※1	H:水平取付	無記入:標準 GC:クリーン	680～3680 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※3	RCX320 SR1-P(2台) TS-P(2台) RDV-P(2台)		

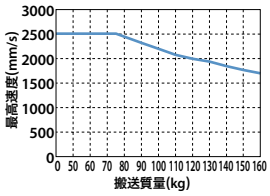
※ コントローラ各種設定項目をご指定ください。

基本仕様※

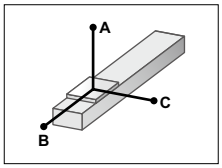
機種	MF75	MF75D
駆動方式	フラット型コア付リニアモータ	
繰り返し位置決め精度	±5 μm	
スケール	磁気式:分解能1 μm	
最高速度※2	2500 mm/sec	
定格推力	260 N	
最大可搬質量※1	160 kg	
ストローク	1000 mm～4000 mm (100 mmピッチ)	680 mm～3680 mm (100 mmピッチ)
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール	
本体断面最大外形	W210 mm × H100 mm (ケーブルベア部を除く)	
全長	ストローク+360 mm	ストローク+680 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m	

※ PHASERシリーズには垂直仕様(ブレーキ付)はありません。
※ セミアブソ仕様の基本仕様もインクリメンタル仕様と同様です。
※1. 1キャリアあたりの質量になります。質量が75kgを超える場合は、弊社営業担当までご連絡ください。
※2. 最高速度表

搬送質量(kg)	最高速度(mm/s)
75以下	2500
90	2310
100	2200
110	2090
120	2000
130	1920
140	1840
150	1770
160	1700



許容オーバーハング量※

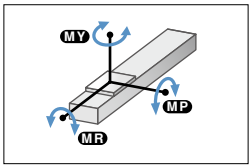


水平使用時 (単位:mm)

	A	B	C
20kg	3397	2841	1840
40kg	2795	1389	964
60kg	2200	530	450
80kg	1800	175	150
100kg	1500	130	110
120kg	1250	100	80
140kg	1100	80	65
160kg	950	60	50

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント



(単位:N・m)

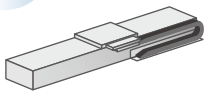
MY	MP	MR
830	831	730

適用コントローラ

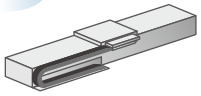
コントローラ	運転方法
SR1-P20-R	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令
RCX320-R RCX340	
TS-P220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-P225-RBR2	パルス列

ケーブルベア取出方向

RH 水平右取出

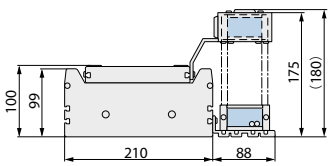


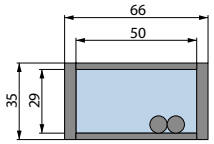
LH 水平左取出



※ 設置は必ずケーブルベア取出方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは、不具合の原因になりますので御注意ください。なお取付方向が上記標準以外のご要求に対しては特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。

ケーブルベア

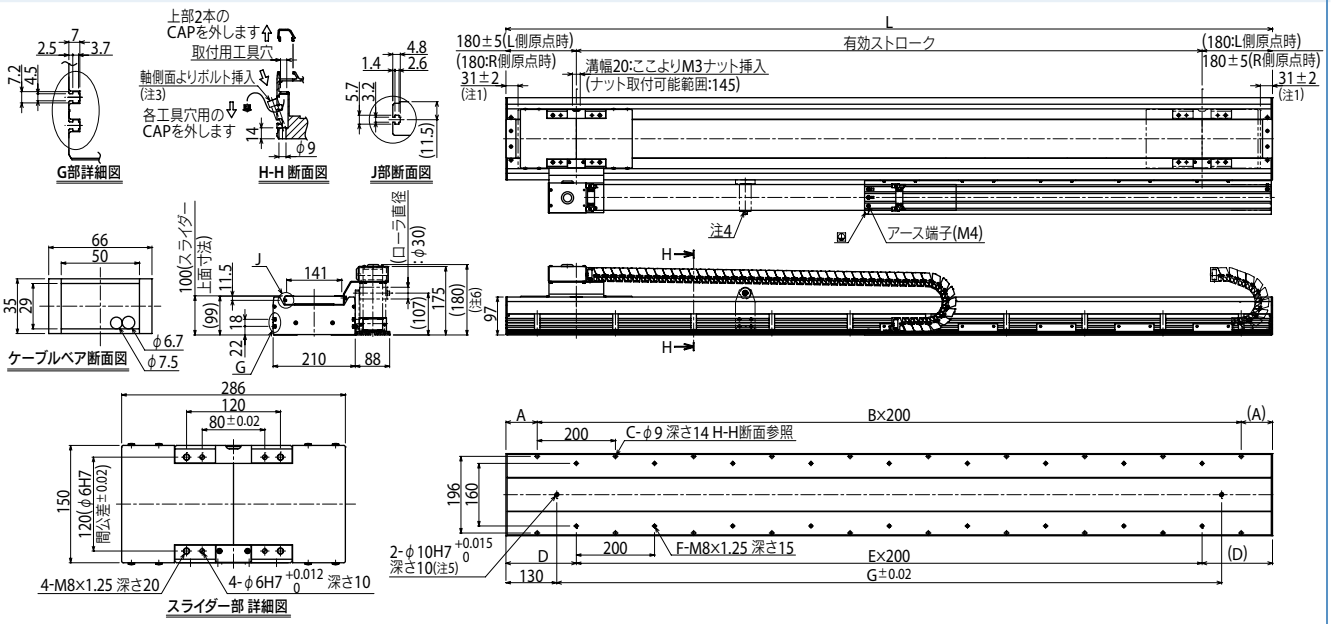




配線・配管の目安 φ8屈曲ケーブル×2、φ6エアチューブ×3

ユーザー用オプションケーブル部

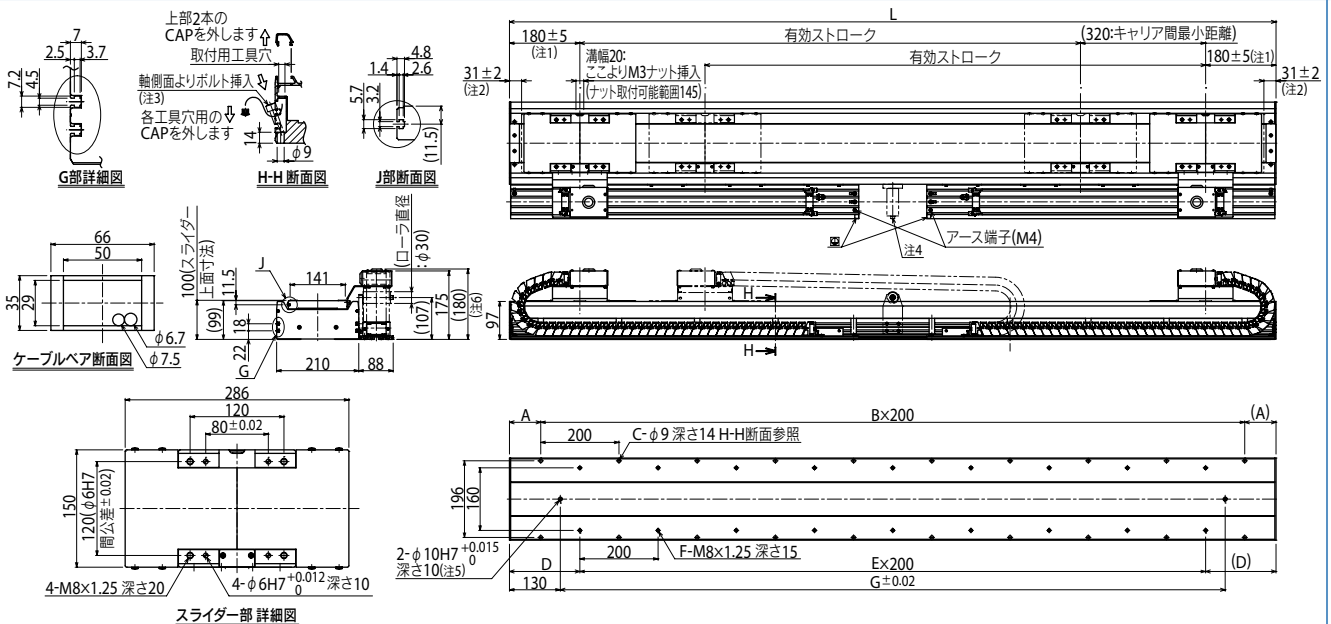
MF75 シングルキャリア水平仕様 RH



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 出荷時はL側原点(本図どおり)です。パラメータでR側原点への変更も可能です。
注3. 本体取り付けのM8六角穴付ボルトは、首下長さ30mm以上はご使用になれません。
注4. 3000ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注5. 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。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360
A	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80
B	5	5	7	7	7	7	9	9	9	9	11	11	11	11	13	13	13	13	15	15	15	15	17	17	17	17	19	19	19	19	21
C	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44
D	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180
E	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30	30	30	30	34	34	34	34	38	38	38	38	42	42	42
G	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	46	49	51	54	56	59	61	64	66	69	71	74	76	79	81	84	86	89	91	94	96	99	101	104	106	109	111	114	116	119	121

MF75D ダブルキャリア水平仕様 H



注1. 原点復帰時のテーブルスライダの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. 本体取り付けのM8六角穴付ボルトは、首下長さ30mm以上はご使用になれません。
注4. 3080ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注5. 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。モータが破損します。
注6. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680
L	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360
A	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80
B	5	5	7	7	7	7	9	9	9	9	11	11	11	11	13	13	13	13	15	15	15	15	17	17	17	17	19	19	19	19	21
C	12	12	16	16	16	16	20	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44
D	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180	230	80	130	180
E	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
F	14	14	14	14	18	18	18	18	22	22	22	22	26	26	26	26	30	30	30	30	34	34	34	34	38	38	38	38	42	42	42
G	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100
本体質量(kg)	57	60	62	65	67	70	73	75	78	81	83	86	88	91	94	96	99	101	104	107	109	112	114	117	120	122	125	127	130	133	135

MEMO









単軸ロボット
FLIP-X
SERIES

CONTENTS

■ FLIP-X 仕様一覧表 ……286
■ 注文型式説明……288
■ 注文型式用語説明……289

Tタイプ　フレームレス構造モデル

T4L……290
T4LH……291
T5L……292
T5LH……293
T6L……294
T9……295
T9H……296

Fタイプ/GFタイプ　高剛性フレーム付きモデル

F8……297
F8L……298
F8LH……300
F10……301
F10H……302
F14……304
F14H……305
GF14XL……306
F17……307
F17L……309
GF17XL……310
F20……311
F20N……313

Nタイプ　ナット回転型モデル

N15……314
N15D……316
N18……318
N18D……320

Bタイプ　タイミングベルト駆動モデル

B10……322
B14……324
B14H……326

Rタイプ　回転軸モデル

R5……328
R10……329
R20……330

FLIP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	モータ出力(W)	繰り返し位置決め精度(mm)	リード(mm)	最大可搬質量(kg) 水平	最大可搬質量(kg) 垂直	ストローク(mm)と最高速度(mm/sec) 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
Tタイプ	T4L/T4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2				720																
				6	6	2.4				360																
				2	6	7.2				120																
	T5L/T5LH	30	±0.02	20	3	–								1200					960	840	720	660				
				12	5	1.2								800					640	560	480	440				
				6	9	2.4								400					320	280	240	220				
	T6L	60	±0.02	20	10	–								1333					1133	1000	866	800				
				12	12	4								800					680	600	520	480				
				6	30	8								400					340	300	260	240				
	T9	100	±0.01	30	15	–			1800												1440		1170		900	
				20	30	4			1200												960		780		600	
				10	55	10			600												480		390		300	
				5	80	20			300												240		195		150	
	T9H	200	±0.01	30	25	–			1800												1440		1170		900	
				20	40	8			1200												960		780		600	
				10	80	20			600												480		390		300	
				5	100	30			300												240		195		150	
Fタイプ	F8	100	±0.02	20	12	–							1200					1080	900	780	720	600				
				12	20	4							720					648	540	468	432	360				
				6	40	8							360					324	270	234	216	180				
	F8L	100	±0.01	30	7	–								1800						1530	1350	1170	1080	990	900	810
				20	20	4								1200						1020	900	780	720	660	600	540
				10	40	8								600						510	450	390	360	330	300	270
				5	50	16								300						255	225	195	180	165	150	135
	F8LH	100	±0.01	20	30	–								1200					1020	900	780	720	660	600	540	480
				10	60	–								600					510	450	390	360	330	300	270	240
				5	80	–								300					255	225	195	180	165	150	135	120
	F10	100	±0.01	30	15	–			1800												1440		1170		900	
				20	20	4			1200												960		780		600	
				10	40	10			600												480		390		300	
				5	60	20			300												240		195		150	
	F10H	200	±0.01	30	25	–			1800										1440	1260	1080	900		720		630
				20	40	8			1200										960	840	720	600		480		420
				10	80	20			600										480	420	360	300		240		210
				5	100	30			300										240	210	180	150		120		105
	F14	100	±0.01	30	15	–			1800												1440		1170		900	
				20	30	4			1200												960		780		600	
				10	55	10			600												480		390		300	
				5	80	20			300												240		195		150	
	F14H	200	±0.01	30	25	–			1800												1440		1170		900	
				20	40	8			1200												960		780		600	
				10	80	20			600												480		390		300	
				5	100	30			300												240		195		150	
	F17	400	±0.01	40	40	–				2400													1920		1680	
				20	80	15				1200													960		840	
				10	120	35				600													480		420	
	F17L	600	±0.02	50	50	10																				
	F20	600	±0.01	40	60	–				2400													1920		1680	
				20	120	25				1200													960		840	
				10	–	45				600													480		420	
	F20N	400	±0.04	20	80	–																				
GFタイプ	GF14XL	200	±0.01	20	45	–															1440					
	GF17XL	400	±0.01	20	90	–																	1170		900	
Nタイプ	N15	400	±0.01	20	50	–																				
	N15D	400	±0.01	20	50	–																				1200
	N18	400	±0.01	20	80	–																				
	N18D	400	±0.01	20	80	–																				
Bタイプ	B10	100	±0.04	–	10	–																				
	B14	100	±0.04	–	20	–																				
	B14H	200	±0.04	–	30	–																				

タイプ	モデル名	モータ出力(W)	繰り返し位置決め精度(sec)	減速比	最高速度(°/sec)	掲載ページ
Rタイプ	R5	50	±30	1/50	360	P.328
	R10	100	±30	1/50	360	P.329
	R20	200	±30	1/50	360	P.330

⚠ご使用上の注意点

■取扱いについて
「FLIP-Xシリーズユーザーズマニュアル」の内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。

■設置許容周囲温度
0～45℃

1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500～1600	1650	1700	1750	1800	1850～2000	2050	2150	2250	2350	2400～2500	2550	2650～3050	掲載ページ
																						T4L ：P.290 T4LH：P.291
																						T5L ：P.292 T5LH：P.293
																						P.294
810																						P.295
540																						
270																						
135																						
810																						P.296
540																						
270																						
135																						
																						P.297
720																						P.298
480																						
240																						
120																						
420																						P.300
210																						
105																						
810																						P.301
540																						
270																						
135																						
																						P.302
810																						P.304
540																						
270																						
135																						
810																						P.305
540																						
270																						
135																						
1440		1200		960		840		720														P.307
720		600		480																		
360		300		240																		
	2200			1900				1500		1200				900	800							P.309
1440		1200		960		840		720														P.311
720		600		480																		
360		300		240																		
		1200																				P.313
1200																						P.306
1200																						P.310
1200																						P.314
																						P.316
1200																						P.318
1200																						P.320
1875																						P.322
1875																						P.324
1875																						P.326

注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットFLIP-Xシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分の型式をつなげて表記します。

〈例〉

● メカ ▶ F8
- リード ▷ 20mm
- ブレーキ ▷ 有り
- 原点位置 ▷ 反モータ側
- グリス ▷ 標準
- ストローク ▷ 500mm
- ケーブル長 ▷ 3.5m

● コントローラ ▶ SR1-X
- CE対応 ▷ 不要
- 回生装置 ▷ 不要
- 入出力選択 ▷ NPN
- バッテリ ▷ 付き

● 注文型式

F8-20-BK-Z-500-3L-SR1-X05-N-B

メカ部分　コントローラ部分

本ページでは、メカ部分の注文型式の詳細を説明します。
コントローラ部分の注文型式については、各コントローラページでご確認ください。 SR1-X ▶ P.614、TS-X ▶ P.588、RDV-X ▶ P.602

メカ部分

● Tタイプ/Fタイプ（F8/F8L/F8LH）

①ロボット本体		③リード指定		④ブレーキ		⑩オプション						⑪ストローク	⑫ケーブル長	
T4L	F8	30	30mm	無記入	ブレーキなし	原点位置変更	なし	標準	–	グリス指定	なし	標準		3L	3.5m
T4LH	F8L	20	20mm	BK	ブレーキ付き		Z	反モータ側			GC	クリーン		5L	5m
T5L	F8LH	12	12mm											10L	10m
T5LH		10	10mm											3K	3.5m
T6L		6	6mm											5K	5m
T9		5	5mm											10K	10m
T9H		2	2mm												

● Fタイプ（F8/F8L/F8LH 以外）

①ロボット本体		③リード指定		④ブレーキ		⑥ケーブル取出方向		⑩オプション						⑪ストローク	⑫ケーブル長	
F10	F20	50	50mm	無記入	ブレーキなし	無記入	標準(S)	原点位置変更	なし	標準	–	グリス指定	なし	標準		3L	3.5m
F10H	F20N	40	40mm	BK	ブレーキ付き	U	上取出		Z	反モータ側			GC	クリーン		5L	5m
F14		30	30mm			R	右取出									10L	10m
F14H		20	20mm			L	左取出									3K	3.5m
F17		10	10mm													5K	5m
F17L		5	5mm													10K	10m

● GF タイプ

①ロボット本体		②モデル		⑤取付方向		③リード指定		⑥ケーブル取出方向		⑩オプション						⑪ストローク	⑫ケーブル長	
GF14XL		S	ストレートモデル	H	水平	20	20mm	無記入	標準(S)	原点位置変更		フレーム		グリス指定			3L	3.5m
GF17XL								U	上取出	なし	標準	無記入	標準	なし	標準		5L	5m
								R	右取出	Z	反モータ側		(座グリ)	GC	クリーン		10L	10m
								L	左取出			T	タップ				3K	3.5m
																	5K	5m
																	10K	10m

● Nタイプ（シングルキャリア）

①ロボット本体		③リード指定		⑦ケーブルベア取出方向		⑧ケーブルベア仕様		⑩オプション						⑪ストローク	⑫ケーブル長	
N15		20	20mm	RH	水平右取出	S	標準ケーブルベア	原点位置変更	なし	標準	–	グリス指定	なし	標準	3L	3.5m
N18				LH	水平左取出	M	オプションケーブルベア		Z	L側			GC	クリーン	5L	5m
				RW	壁掛右取出										10L	10m
				LW	壁掛左取出										3K	3.5m
															5K	5m
															10K	10m

● Nタイプ（ダブルキャリア）

①ロボット本体		③リード指定		⑤取付方向		⑧ケーブルベア仕様		⑩オプション				⑪ストローク	⑫ケーブル長	
N15D		20	20mm	H	水平取付	S	標準ケーブルベア	グリス指定	なし	標準			3L	3.5m
N18D				W	壁掛取付	M	オプションケーブルベア		GC	クリーン			5L	5m
													10L	10m
													3K	3.5m
													5K	5m
													10K	10m

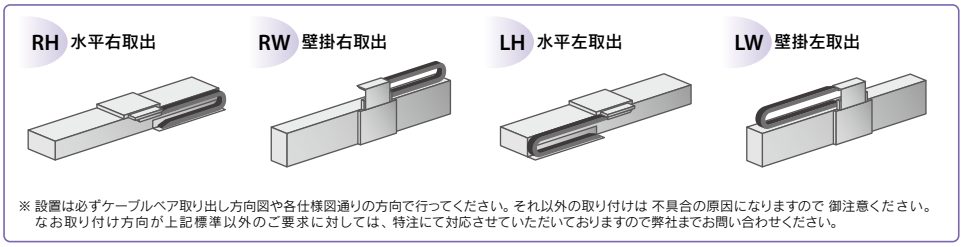
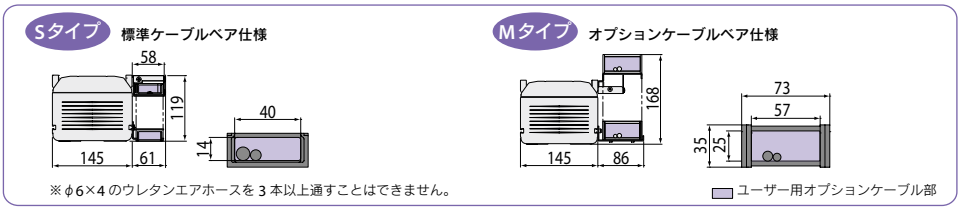
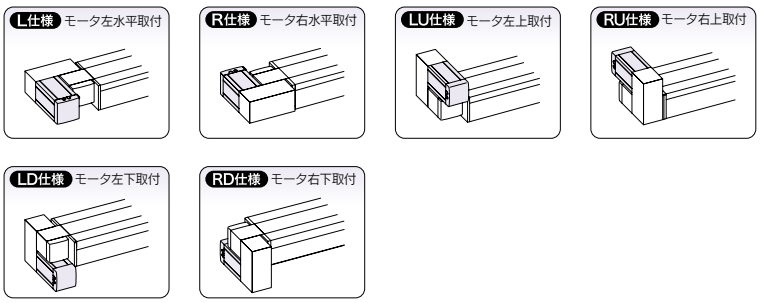
● Bタイプ

①ロボット本体		⑨モータ取付方向		⑩オプション				⑪ストローク	⑫ケーブル長	
B10		L	モータ左水平	グリス指定	なし	標準			3L	3.5m
B14		R	モータ右水平		GC	クリーン			5L	5m
B14H		LU	モータ左上						10L	10m
		RU	モータ右上						3K	3.5m
		LD	モータ左下						5K	5m
		RD	モータ右下						10K	10m

● Rタイプ

①ロボット本体		⑥ケーブル取出方向		⑫ケーブル長	
R5		無記入	標準(S)	3L	3.5m
R10		B	横取出	5L	5m
R20				10L	10m
				3K	3.5m
				5K	5m
				10K	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モデル	ストレートモデルのみ(GFタイプ)
③リード指定	ボールネジリードを選択してください。
④ブレーキ	ブレーキの有無が選択できます。 **水平仕様:** ブレーキなし **垂直仕様:** ブレーキ付き
⑤取付方向	ロボットの取り付けの向きを選択してください(水平/壁掛け)。
⑥ケーブル取出方向	ロボットとコントローラを接続するロボットケーブルを取り出す方向を選択できます。
⑦ケーブルベア取出方向	ロボットの取り付け向き(水平/壁掛け)と、ケーブルベアの取り出し方向を選択してください。  ※ 設置は必ずケーブルベア取り出し方向図や各仕様図通りの方向で行ってください。それ以外の取り付けは 不具合の原因になりますので 御注意ください。 なお取り付け方向が上記標準以外のご要求に対しては、特注にて対応させていただいておりますので弊社までお問い合わせください。
⑧ケーブルベア仕様	お客様の配線処理用のケーブルベアのサイズを選択してください。 
⑨モータ取付方向	モータの取付方向を選択してください。 
⑩オプション	**原点位置変更:** 原点の位置を変更できます。
	フレーム: フレームを固定するための穴を選択できます。(座グリ/タップ)
	グリス指定: クリーングリスを選択できます。
⑪ストローク	ロボットの動作範囲のストロークを選択してください。
⑫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 (標準) 5L ：5m 10L：10m 1K ：1m (T4L, T5Lのみ選択可能　耐屈曲ケーブル) 3K ：3.5m (耐屈曲ケーブル) 5K ：5m (耐屈曲ケーブル) 10K：10m (耐屈曲ケーブル)

T4L

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様



注文型式

T4L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ERCD - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
T4L	12：12mm 6：6mm 2：2mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～400 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m	ERCD	CN1：I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2：ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

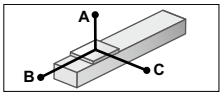
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

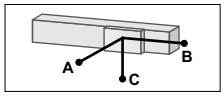
基本仕様

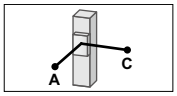
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+198 mm		
	垂直使用時	ストローク+236 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H53 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：1 m, 5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※2		
分解能		16384 パルス/回転		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。
コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード12	2kg	433	87	180
	4.5kg	223	33	75
リード6	3kg	515	58	135
	6kg	340	26	62
リード2	3kg	1585	58	142
	6kg	755	27	66

壁面取付使用時 (単位：mm)

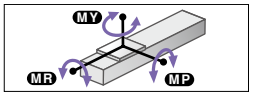
		A	B	C
リード12	2kg	149	54	376
	4.5kg	50	1	148
リード6	3kg	107	24	380
	6kg	31	0	195
リード2	3kg	113	24	1180
	6kg	32	0	440

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	125	125
リード6	2.4kg	56	57
リード2	3kg	41	42
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

静的許容モーメント



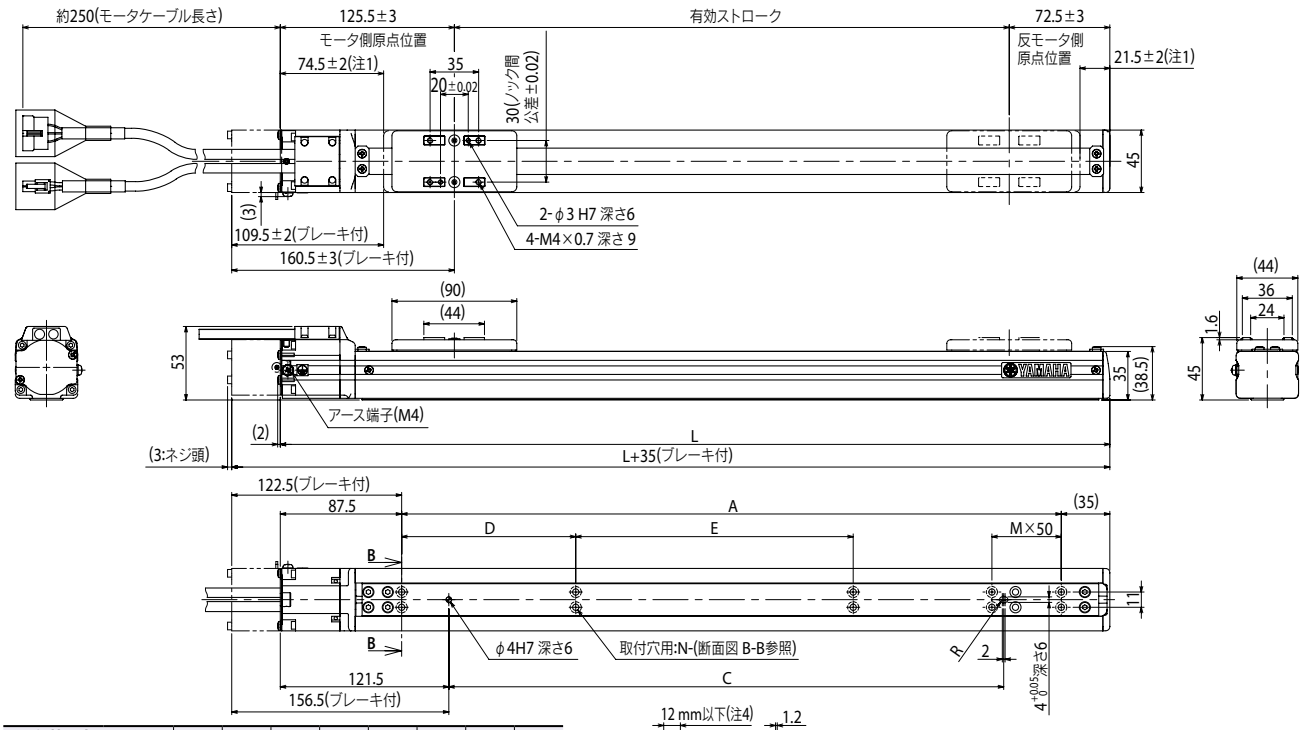
(単位：N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列/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

T4L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	–	–	–	–	125.5	125.5	125.5	125.5
E	–	–	–	–	–	–	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
本体質量(kg)※3	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	720							
ストローク別最高速度(mm/sec) リード6	360							
ストローク別最高速度(mm/sec) リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30 です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 608

T4LH

● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



■注文型式

T4LH - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～400 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量
	2：AC200V	05：100W以下

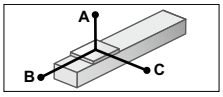
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+198 mm		
	垂直使用時	ストローク+236 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H53 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※2		
分解能		16384 パルス/回転		

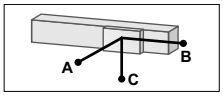
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。
コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



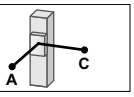
水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード12	2kg	341	90	174
	4.5kg	172	37	72
リード6	3kg	355	58	134
	6kg	235	27	62
リード2	3kg	1105	59	142
	6kg	520	27	66



壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード12	2kg	140	73	300
	4.5kg	47	22	119
リード6	3kg	105	42	260
	6kg	31	11	135
リード2	3kg	113	42	810
	6kg	32	11	305

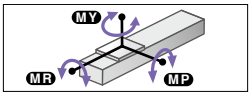


垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	122	121
リード6	2.4kg	56	57
リード2	3kg	41	42
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300mmです。

■静的許容モーメント



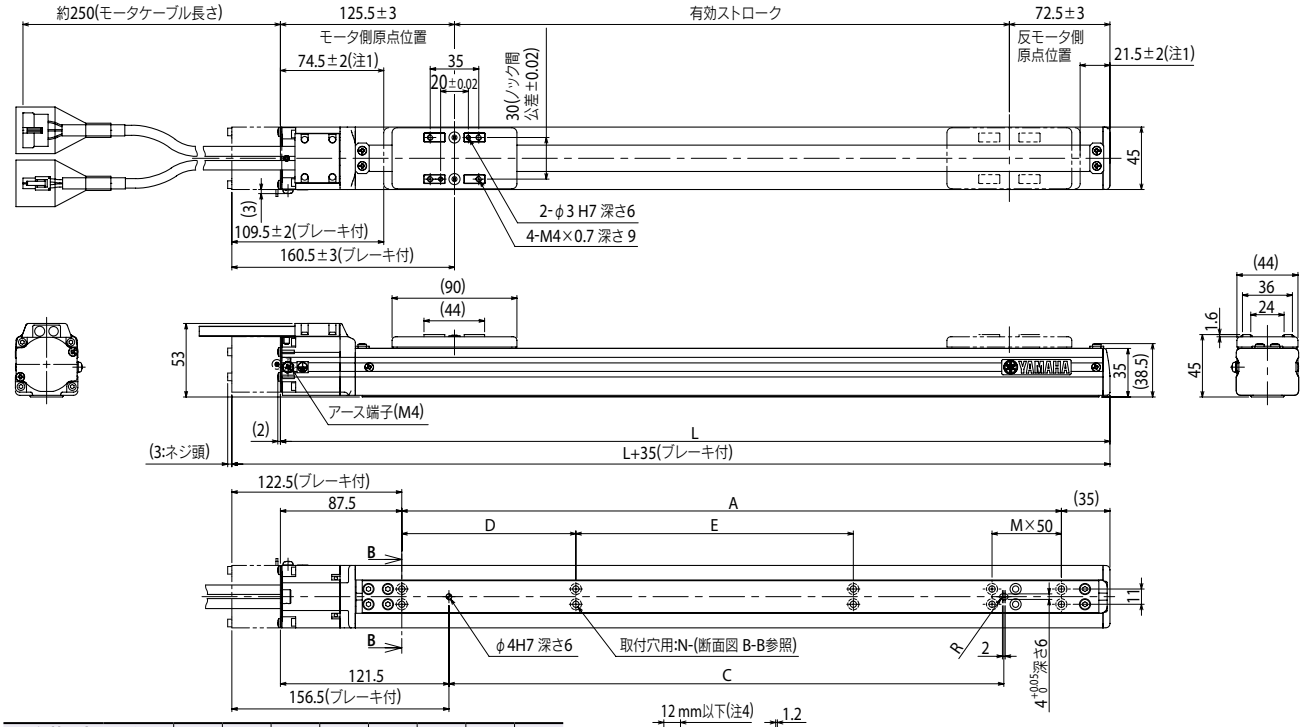
(単位：N・m)

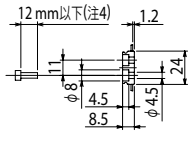
MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

T4LH





断面 B-B

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	–	–	–	–	125.5	125.5	125.5	125.5
E	–	–	–	–	–	–	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
本体質量(kg)※3	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9

ストローク別最高速度(mm/sec)		
リード12	720	
リード6	360	
リード2	120	

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30 です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2 kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ12 mm以下としてください。
注5. T4LとT4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

T5L

● ハイリード：リード20　● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様



■ 注文型式

T5L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ERCD - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m		CN1：I/Oフラットケーブル1m（標準） CN2：ツイストペアケーブル2m（パルス列仕様）

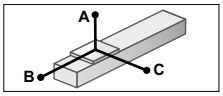
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

■ 基本仕様

モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	―	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H52 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：1 m, 5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※3		
分解能		16384 パルス/回転		

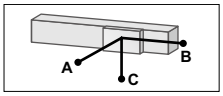
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器（レゾルバ）は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■ 許容オーバーハング量※



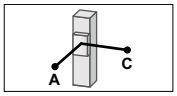
水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード20	1kg	600	323	683
	3kg	675	103	247
	2kg	1170	159	406
リード12	5kg	555	59	155
	3kg	1498	104	294
リード6	9kg	628	31	89



壁面取付使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード20	1kg	600	291	600
	3kg	215	73	589
	2kg	368	127	1082
リード12	5kg	127	30	449
	3kg	263	73	970
リード6	9kg	54	0	400

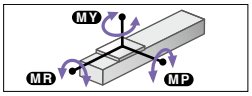


垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード12	1.2kg	242	240
リード6	2.4kg	113	113

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■ 静的許容モーメント



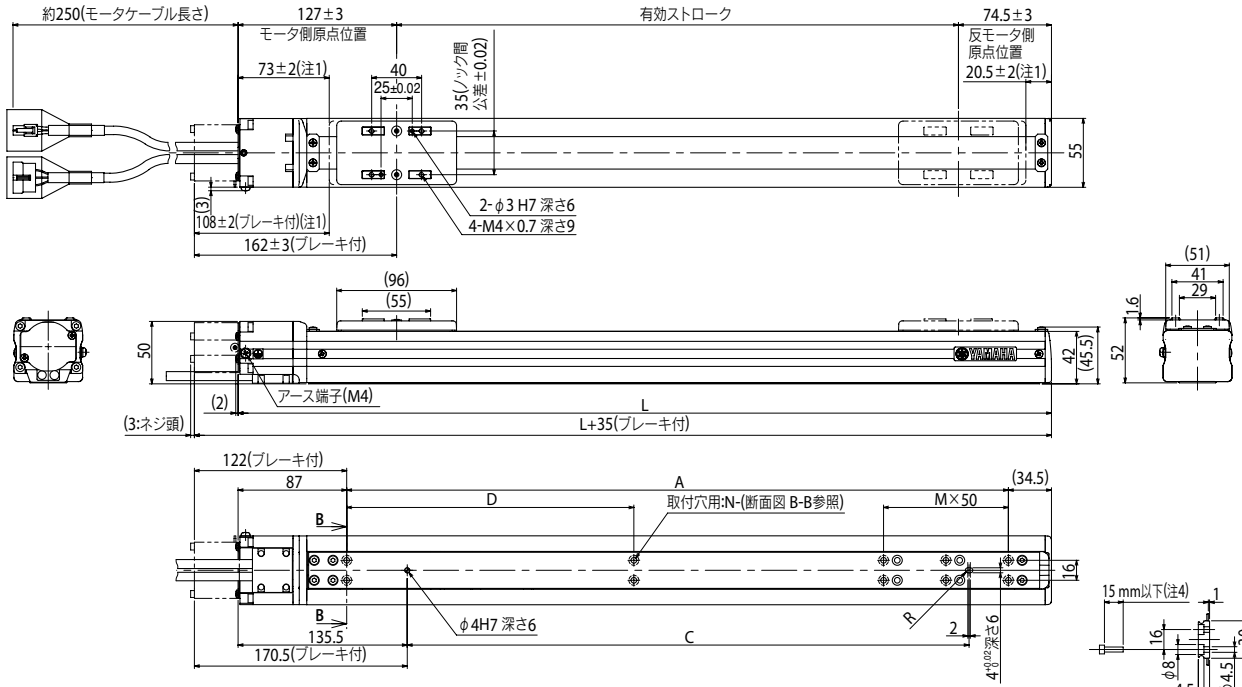
（単位：N・m）

MY	MP	MR
30	34	40

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列/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

T5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	―	―	―	―	―	―	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量 (kg) 注3	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1200												960	840	720	660
リード12	800												640	560	480	440
リード6	400												320	280	240	220
速度設定	―												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト（M4×0.7）は、首下長さ15mm以下としてください。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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動作速度を下げる調整をしてください。
注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 608

T5LH

● ハイリード：リード20　● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



■注文型式

T5LH - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量
	2：AC200V	05：100W以下

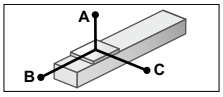
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	—	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H52 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※3		
分解能		16384 パルス/回転		

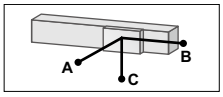
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



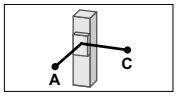
水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	1kg	967	324	598
	3kg	429	104	226
リード12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
リード6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89



壁面取付使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	1kg	551	304	925
	3kg	185	89	378
リード12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
リード6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

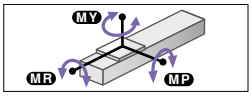


垂直使用時　(単位：mm)

	A	C
リード12 リード6 1.2kg	240	239
2.4kg	109	110

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■静的許容モーメント



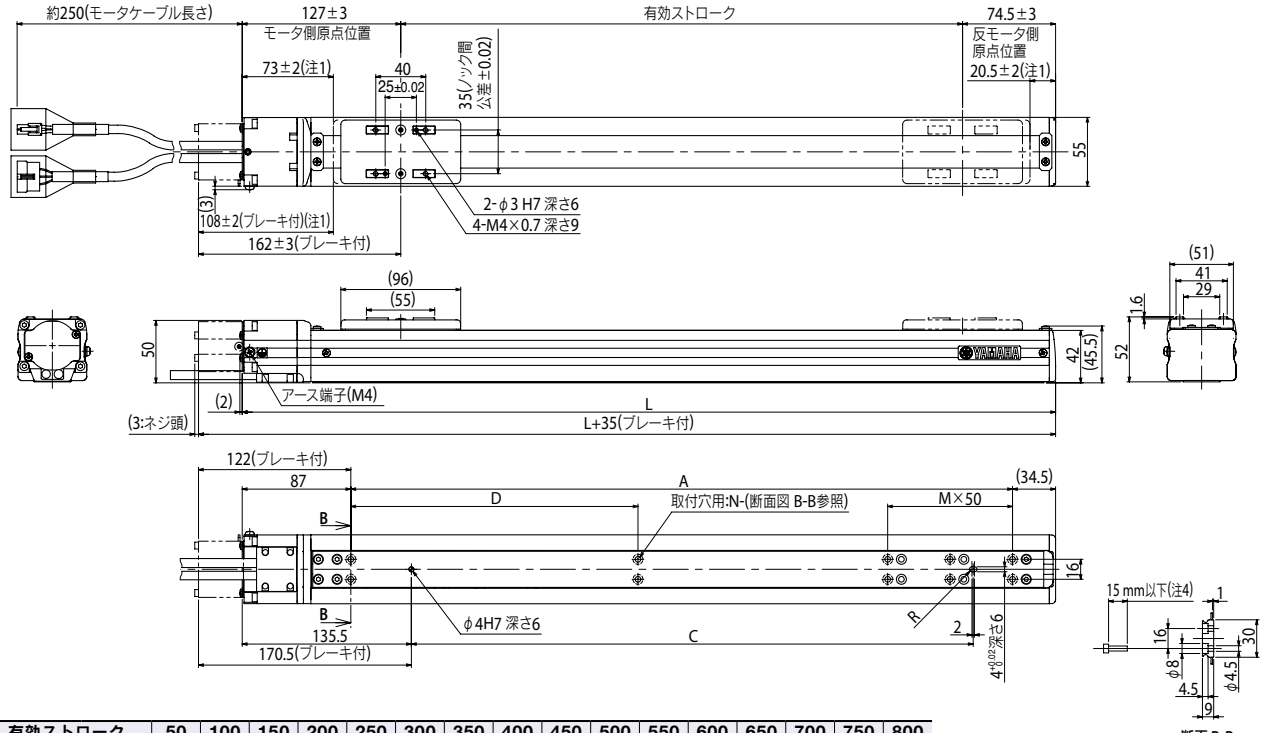
(単位：N・m)

MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

T5LH



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	130	180	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	—	—	—	—	—	—	230	230	230	230	230	230	230	230	230	230
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	4	6	8	10	12	14	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
本体質量 (kg) 注3	1.7	1.8	2.0	2.2	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.3	3.5	3.7	3.8	4.0	4.2
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1200												960	840	720	660
リード12	800												640	560	480	440
リード6	400												320	280	240	220
速度設定	—												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15㎜以下としてください。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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動作速度を下げる調整をしてください。
注6. T5LとT5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

T6L

● ハイリード：リード20　● 原点反モータ側選択可能

● 適用コントローラ100V/200V仕様



■ 注文型式

T6L - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - 05 - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - 2 - 05 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

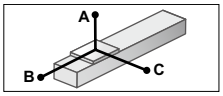
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

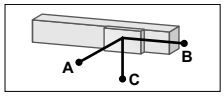
■ 基本仕様

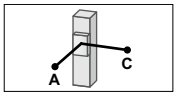
モーター出力 AC		60 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1333 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時	—	4 kg	8 kg
定格推力		51 N	85 N	170 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H56 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		2列ゴシックアーチ×1レール		
位置検出器		レゾルバ※3		
分解能		16384 パルス/回転		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■ 許容オーバーハング量※







水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	319	184	234
	6kg	98	37	77
	10kg	64	0	55
リード12	3kg	624	125	335
	8kg	273	41	121
	12kg	216	24	77
リード6	5kg	694	73	236
	10kg	374	33	109
	30kg	159	0	25

壁面取付使用時　(単位：mm)

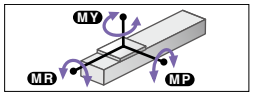
		A	B	C
リード20	2kg	234	152	265
	6kg	61	13	71
	10kg	30	0	42
リード12	3kg	293	96	510
	8kg	89	14	210
	12kg	43	0	130
リード6	5kg	204	45	530
	10kg	72	0	245
	30kg	0	0	0

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	355	352
	2kg	165	165
	4kg	70	72
リード6	2kg	171	172
	4kg	73	74
	8kg	23	26

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

■ 静的許容モーメント



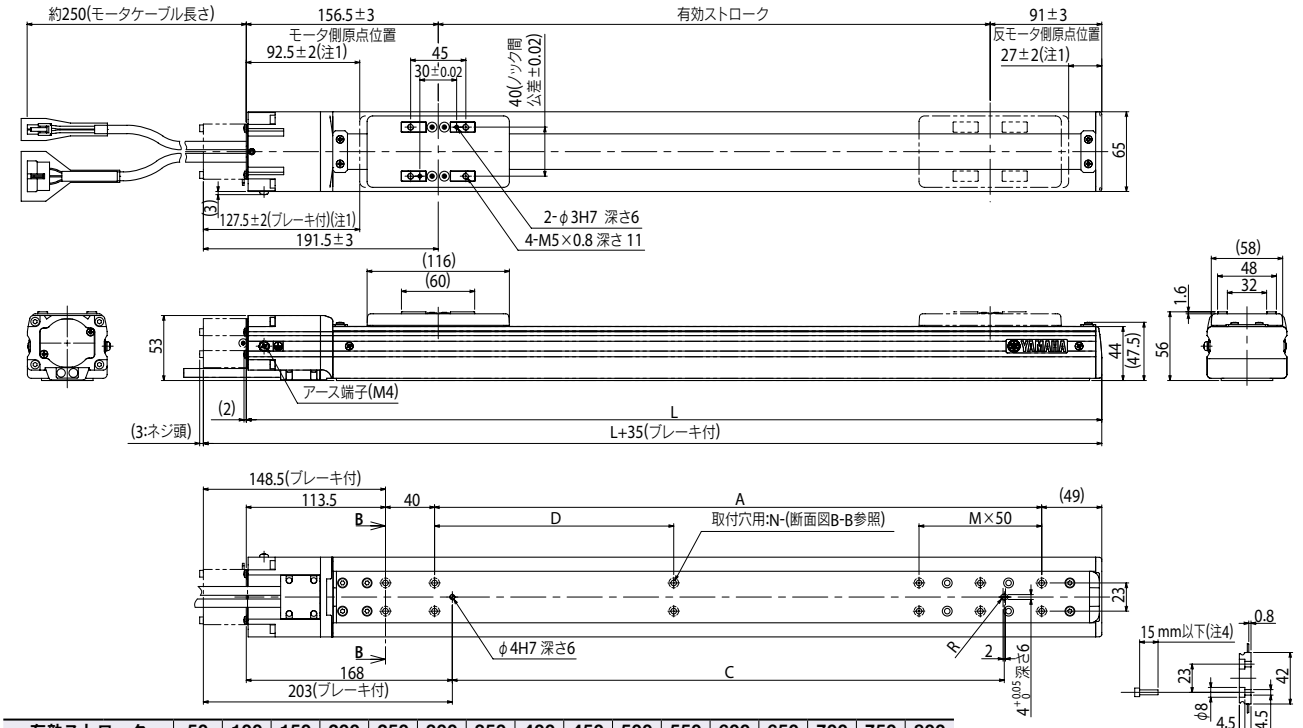
(単位：N・m)

MY	MP	MR
35	40	50

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

T6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	95	145	195	245	295	345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845
C	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	–	–	–	–	–	–	195	195	195	195	195	195	195	195	195	195
M	0	1	2	3	4	5	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
N	6	8	10	12	14	16	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
本体質量 (kg)※3	2.4	2.6	2.8	3.1	3.3	3.5	3.7	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.1	5.3	5.5	5.7
ストローク別最高速度※5 (mm/sec) リード20	1333												1133	1000	866	800
リード12	800												680	600	520	480
リード6	400												340	300	260	240
速度設定	—												85%	75%	65%	60%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. 取り付けに使用する六角穴付きボルト(M4×0.7)は、首下長さ15mm以下としてください。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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動作速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

T9

● ハイリード：リード30
● 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



■注文型式

T9						
ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5： 150～1050 (50mmピッチ) リード30： 150～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX						
ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X	05				
コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X	2	05	RBR1
ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

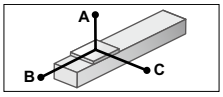
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬	水平使用時	15 kg	30 kg	55 kg	80 kg
質量	垂直使用時	—	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3（50 mmピッチ）			
全長	水平使用時	ストローク+259 mm			
	垂直使用時	ストローク+289 mm			
本体断面最大外形		W94 mm × H98 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール			
位置検出器		レゾルバ※4			
分解能		16384 パルス/回転			

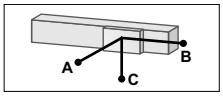
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1050mmを越えるストロークはハイリード（リード30）のみの対応となります。（特注対応）
※4. 位置検出器（レゾルバ）は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



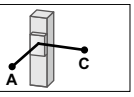
水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード30	5kg	864	501	383
	15kg	491	156	140
リード20	5kg	1292	505	462
	15kg	572	158	151
	30kg	455	73	75
リード10	20kg	617	119	127
	40kg	422	53	59
	55kg	420	36	40
リード5	50kg	722	42	47
	60kg	657	33	37
	80kg	577	23	25



壁面取付使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード30	5kg	348	384	776
	15kg	87	40	306
リード20	5kg	416	388	1186
	15kg	92	42	386
	30kg	0	0	61
リード10	10kg	193	132	910
	20kg	53	0	400
	30kg	0	0	109
リード5	10kg	197	133	2360
	20kg	54	0	985
	30kg	0	0	427

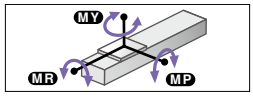


垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	1098	1098
	4kg	545	545
リード10	4kg	594	594
	8kg	280	280
	10kg	217	217
リード5	10kg	221	221
	15kg	135	135
	20kg	92	92

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

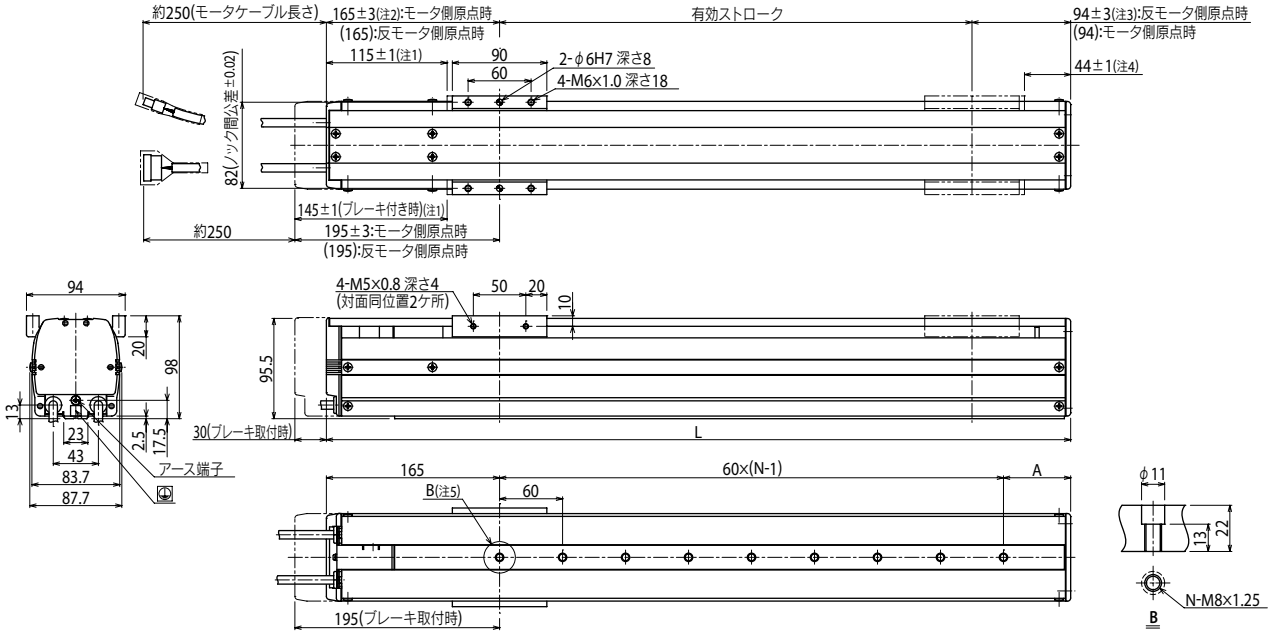
MY	MP	MR
86	133	117

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 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
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

T9



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード（リード30）の場合、167.5±4になります。
注3. ハイリード（リード30）の場合、94±4になります。
注4. ハイリード（リード30）の場合、41.5±1になります。
注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注7. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100※9	1150※9	1200※9	1250※9
L		409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009	1059	1109	1159	1209	1259	1309	1359	1409	1459	1509
A		64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N		4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22
本体質量(kg)※7		5.5	5.9	6.2	6.6	6.9	7.3	7.6	8.0	8.3	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3
最高速度※8 (mm/sec)	リード30	1800												1440		1170		900		810				
	リード20	1200												960		780		600		540				
	リード10	600												480		390		300		270				
	リード5	300												240		195		150		135				
	速度設定	—												80%		65%		50%		45%				

注8. ストロークが700mmを超えるとき、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）。
その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注9. 1050mmを越えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

T9H

● ハイリード：リード30
● 原点反モータ側選択可能：リード20・30



※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

■注文型式

T9H - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5：150～1050（50mmピッチ） リード30：150～1250（50mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り（アブソ） N：なし（インクリ）

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り（アブソ） N：なし（インクリ）

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

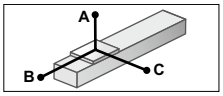
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. リード10mm・リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

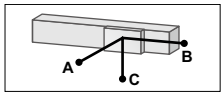
■基本仕様

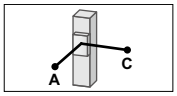
モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	ー	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3（50 mmピッチ）			
全長	水平使用時	ストローク+273 mm			
	垂直使用時	ストローク+303 mm			
本体断面最大外形		W94 mm × H98 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール			
位置検出器		レゾルバ※4			
分解能		16384 パルス/回転			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1050mmを越えるストロークはハイリード（リード30）のみの対応となります。（特注対応）
※4. 位置検出器（レゾルバ）は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード30	10kg	415	286	183
	20kg	270	105	93
リード20	10kg	667	244	225
	20kg	330	112	107
リード10	30kg	392	75	81
	50kg	297	40	44
	80kg	265	21	24
リード5	60kg	477	22	37
	80kg	412	22	25
	100kg	362	16	18

壁面取付使用時 （単位：mm）

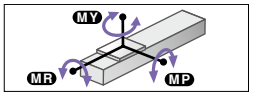
		A	B	C
リード30	10kg	140	120	323
	20kg	41	0	123
リード20	10kg	170	128	549
	20kg	46	0	182
リード10	20kg	0	0	0
	25kg	52	0	335
	30kg	24	0	235
リード5	20kg	0	0	108
	25kg	54	0	710
	30kg	25	0	505
		0	0	355

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード20	4kg	515	515
	6kg	334	334
	8kg	244	244
リード10	10kg	217	217
	15kg	133	133
	20kg	90	90
リード5	15kg	135	135
	20kg	92	92
	30kg	49	49

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

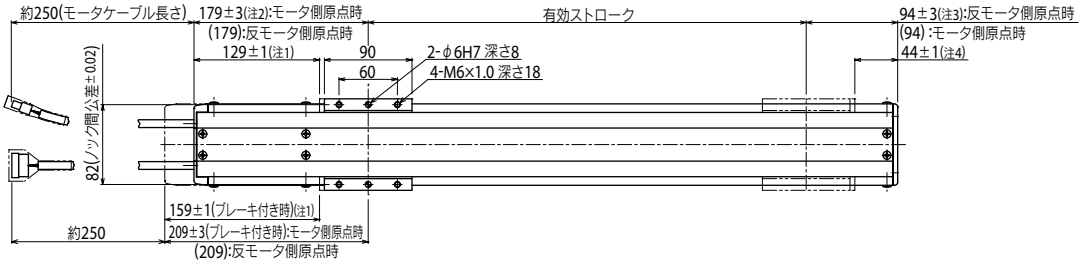
MY	MP	MR
86	133	117

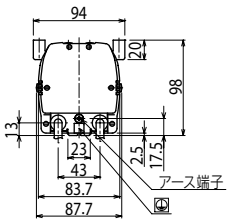
■適用コントローラ

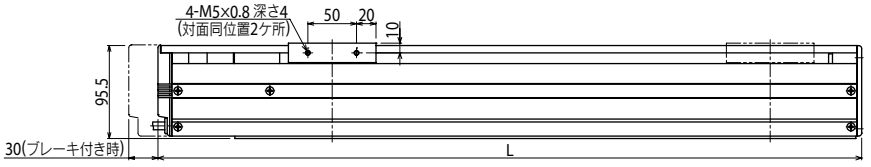
コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X110※	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210※	
RDV-X210-RBR1	パルス列

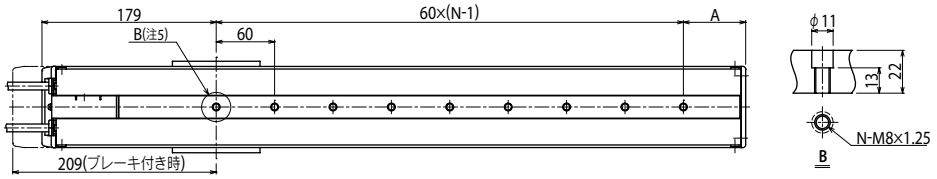
※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

T9H









注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード（リード30）の場合、181.5±4になります。
注3. ハイリード（リード30）の場合、94±4になります。
注4. ハイリード（リード30）の場合、41.5±1になります。
注5. 本体取付の際、φ11ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注7. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100※9	1150※9	1200※9	1250※9
L		423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	1373	1423	1473	1523
A		64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84	74	64	54	44	94	84
N		4	5	6	6	7	8	9	10	11	11	12	13	14	15	16	16	17	18	19	20	21	21	22
本体質量（kg）注7		5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.0	8.4	8.8	9.1	9.5	9.9	10.2	10.6	11.0	11.4	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1
最高速度（mm/sec）注8	リード30	1800												1440		1170		900		810				
	リード20	1200												960		780		600		540				
	リード10	600												480		390		300		270				
	リード5	300												240		195		150		135				
	速度設定	ー												80%		65%		50%		45%				

注8. ストロークが700mmを超えるとき、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）。
その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注9. 1050mmを越えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

F8

●ハイリード：リード20
●原点反モータ側選択可能



■注文型式

F8 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：グリーン	150～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

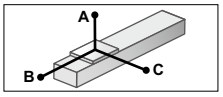
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	12 kg	20 kg	40 kg
	垂直使用時	—	4 kg	8 kg
定格推力		84 N	141 N	283 N
ストローク		150 mm～800 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+286 mm		
	垂直使用時	ストローク+316 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール		
位置検出器		レゾルバ※3		
分解能		16384 パルス/回転		

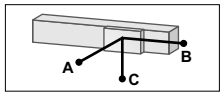
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが550mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



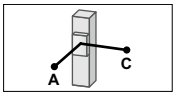
水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	197	76	120
	10kg	100	32	54
	12kg	85	25	43
リード12	5kg	364	89	188
	10kg	203	39	87
	15kg	139	22	51
	20kg	103	14	33
リード6	10kg	403	43	113
	20kg	214	16	43
	30kg	140	6	20
	40kg	113	0	8



壁面取付使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	104	67	174
	10kg	37	23	72
	12kg	27	15	55
リード12	5kg	171	81	340
	10kg	69	32	172
	15kg	33	15	100
	20kg	15	6	55
リード6	10kg	94	36	369
	20kg	25	9	157
	30kg	0	0	14
	40kg	0	0	0

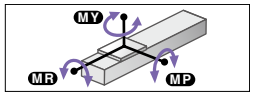


垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	447	448
	2kg	214	216
	3kg	137	138
	4kg	98	99
リード6	2kg	244	245
	4kg	113	113
	6kg	69	69
	8kg	46	46

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



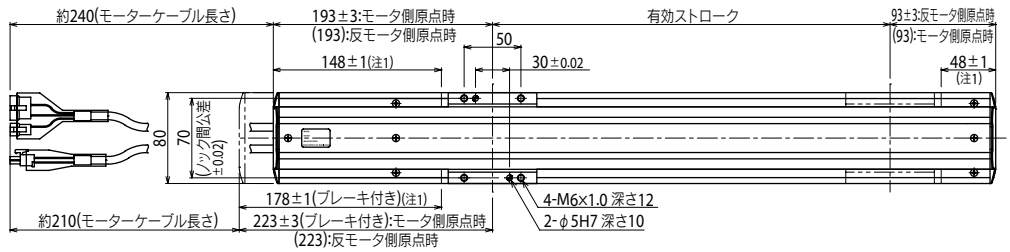
(単位：N・m)

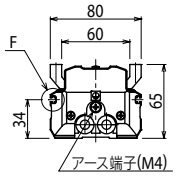
MY	MP	MR
70	95	110

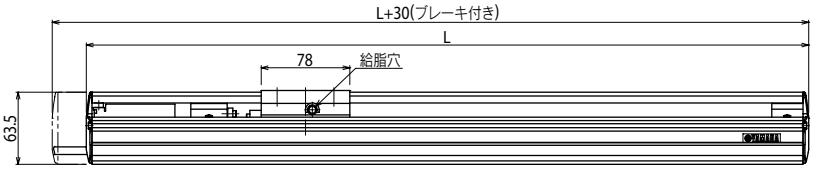
■適用コントローラ

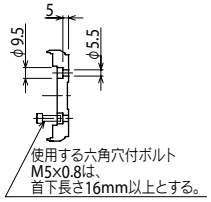
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

F8

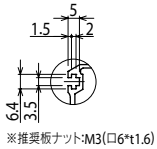






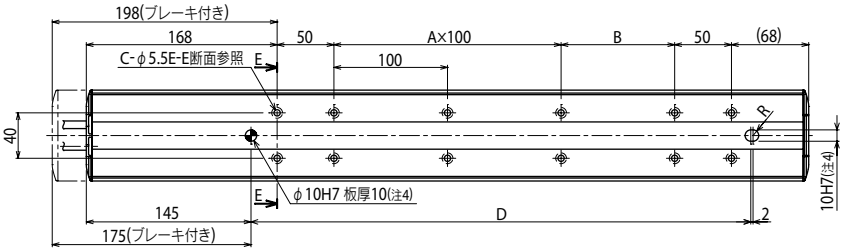


断面 E-E



※推奨板ナット:M3(□6*t1.6)

F部:T溝詳細図



有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
B		100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
D		240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890
本体質量(kg)※5		3.6	3.9	4.2	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
最高速度(mm/sec)※6	リード20	1200									1080	900	780	720	600
	リード12	720									648	540	468	432	360
	リード6	360									324	270	234	216	180
	速度設定	—									90%	75%	65%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。
注6. ストロークが550mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

F8L

- ハイリード：リード30
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

F8L	TSX	SR1-X	RDV-X
ロボット本体	ポジショナ※3：TSX：TS-X	コントローラ	ロボットドライバ
リード指定：30：30mm／20：20mm／10：10mm／5：5mm	ドライバ：電源電圧/モータ容量：105：100V/100W以下／205：200V/100W以下	ドライバ：モータ容量：05：100W以下	2：AC200V
ブレーキ※1：無記入：ブレーキなし／BK：ブレーキ付き	TSモニタ：無記入：なし／L：LCD付き	CE対応：無記入：標準／E：CE仕様	ドライバ：モータ容量：05：100W以下
原点位置変更：なし：標準／Z：反モータ側	入出力：NP：NPN／PN：PNP／CC：CC-Link／DN：DeviceNet™／EP：EtherNet/IP™／PT：PROFINET／GW：I/Oボードなし※4	入出力：N：NPN／P：PNP／CC：CC-Link／DN：DeviceNet™／PB：PROFIBUS	回生装置：RBR1
グリス指定：なし：標準／GC：クリーン	バッテリ：B：有り(アブソ)／N：なし(インクリ)	バッテリ：B：有り(アブソ)／N：なし(インクリ)	
ストローク：150～1050（50mmピッチ）			
ケーブル長※2：3L：3.5m／5L：5m／10L：10m／3K/5K/10K（耐屈曲）			

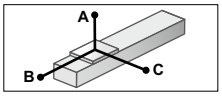
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	7 kg	20 kg	40 kg	50 kg
	垂直使用時	ー	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm（50 mmピッチ）			
全長	水平使用時	ストローク+300 mm	ストローク+292 mm		
	垂直使用時	ー	ストローク+322 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H65 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール			
位置検出器		レゾルバ※3			
分解能		16384 パルス/回転			

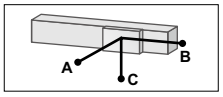
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器（レゾルバ）は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

許容オーバーハング量※



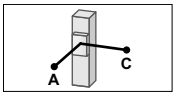
水平使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード30	5kg	112	80	80
	7kg	78	43	49
リード20	5kg	211	108	147
	10kg	116	45	69
	15kg	76	24	39
	20kg	58	14	26
リード10	10kg	251	56	122
	20kg	121	20	46
	30kg	74	8	20
	40kg	35	0	6
リード5	20kg	249	23	62
	30kg	170	10	29
	40kg	138	4	12
	50kg	51	0	0



壁面取付使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード30	5kg	55	57	77
	7kg	21	19	34
リード20	5kg	119	89	176
	10kg	38	26	69
	15kg	7	0	16
	20kg	0	0	0
リード10	10kg	85	39	202
	20kg	7	0	30
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
リード5	20kg	19	7	140
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0

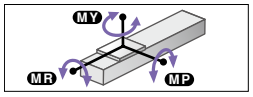


垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード20	2kg	236	240
	4kg	106	110
リード10	2kg	310	311
	4kg	141	143
	6kg	85	86
	8kg	57	58
リード5	5kg	123	124
	10kg	47	48
	15kg	22	22
	16kg	19	19

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント



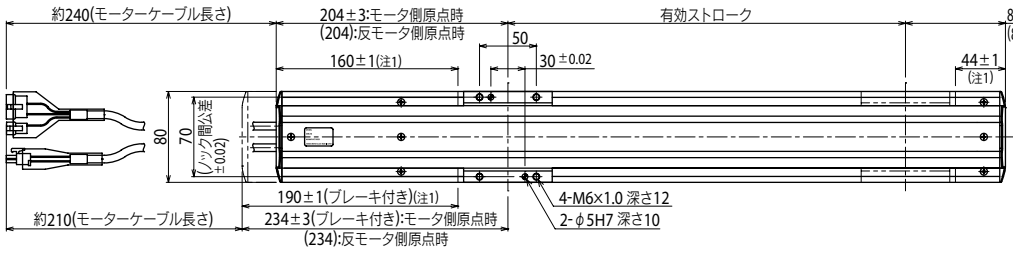
（単位：N・m）

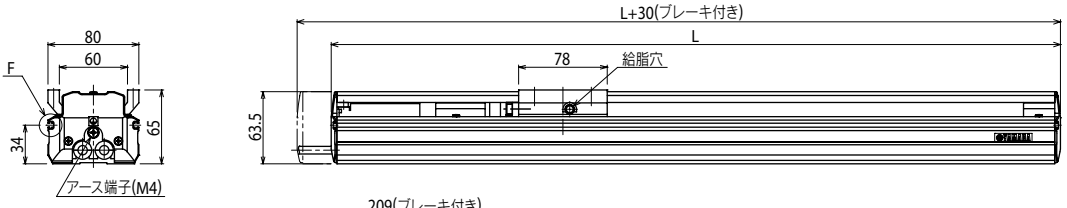
MY	MP	MR
70	95	110

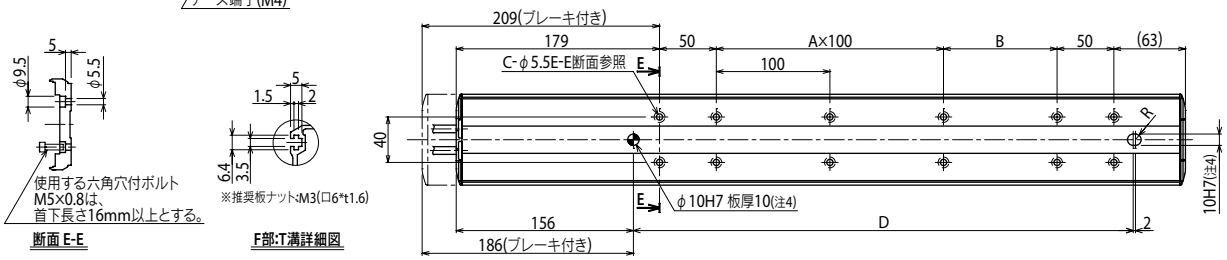
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

F8L







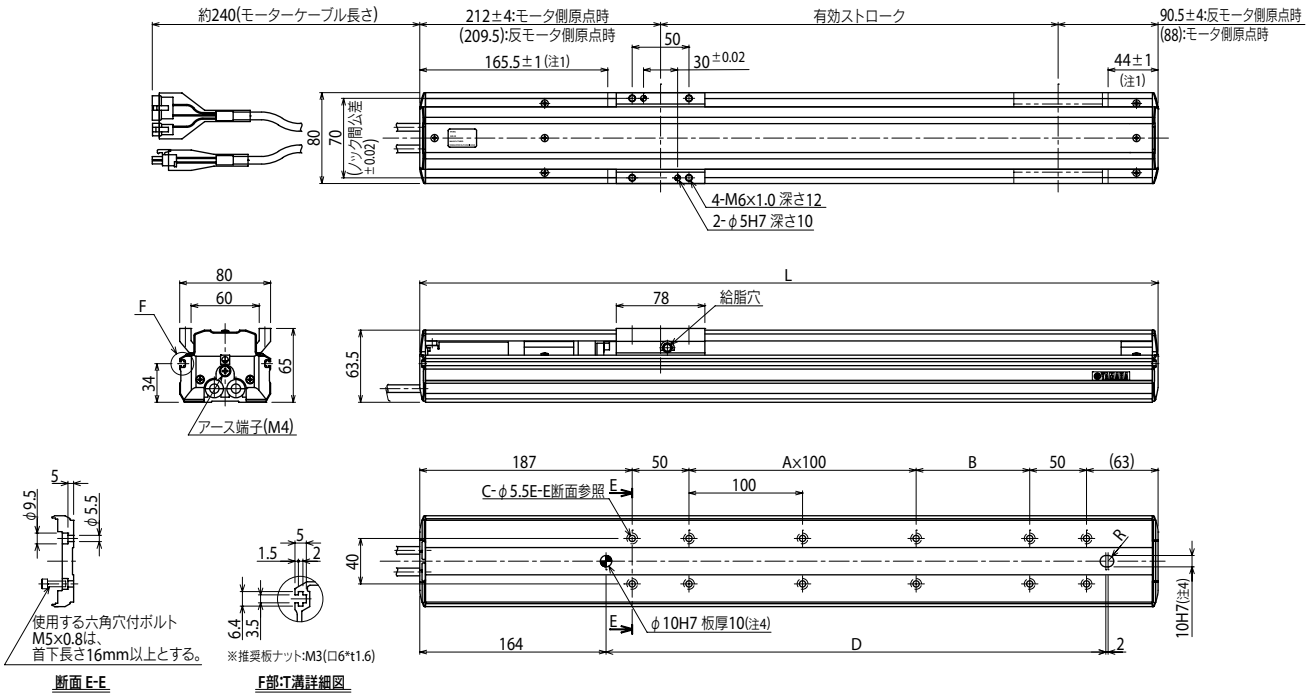
有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342
A		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
B		100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D		240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
本体質量(kg)注5		3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5
最高速度注6 (mm/sec)	リード20	1200											1020	900	780	720	660	600	540	480
	リード10	600											510	450	390	360	330	300	270	240
	リード5	300											255	225	195	180	165	150	135	120
	速度設定	ー											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。

注6. ストロークが650mmを超えるとき、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）。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 | TS-X ▶ 588 | RDV-X ▶ 602

F8L　ハイリードタイプ: リード30



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
A	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140
本体質量(kg)	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.1	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5
最高速度[注5] (mm/sec) リード30	1800											1530	1350	1170	1080	990	900	810	720
最高速度[注5] (mm/sec) 速度設定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

注5. ストロークが650mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

F8LH

● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

F8LH - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

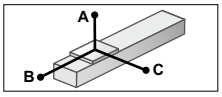
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

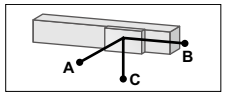
■基本仕様

モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	30 kg	60 kg	80 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+368 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール		
位置検出器		レゾルバ※3		
分解能		16384 パルス/回転		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

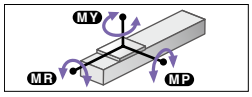
		A	B	C
リード20	10kg	573	256	176
	20kg	334	116	81
	30kg	279	70	50
リード10	20kg	629	137	111
	40kg	479	57	47
	60kg	382	30	25
リード5	20kg	1094	148	127
	40kg	851	63	54
	60kg	714	34	29
	80kg	601	20	17

壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	147	215	515
	20kg	53	75	255
	30kg	20	29	160
リード10	20kg	80	99	545
	40kg	15	19	270
	60kg	—	—	—
リード5	20kg	96	112	1005
	40kg	22	26	604
	60kg	—	—	—
	80kg	—	—	—

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



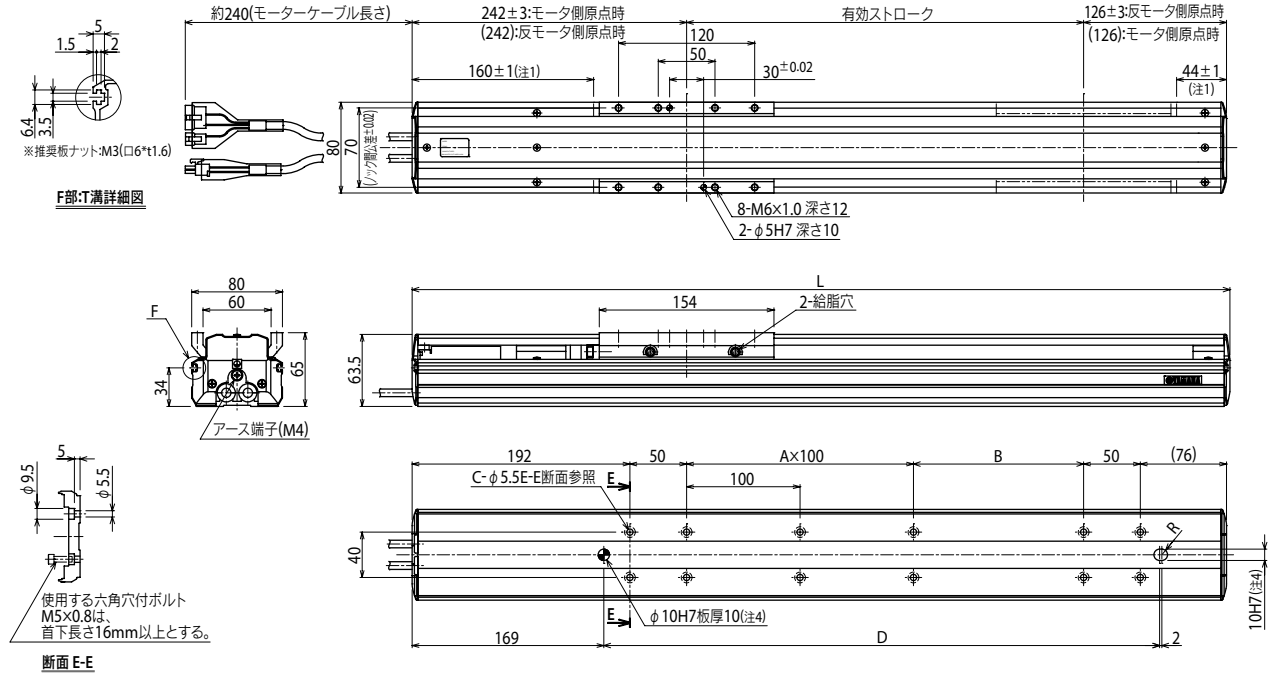
(単位：N・m)

MY	MP	MR
128	163	143

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

F8LH



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度(mm/sec)注5 リード20	1200										1020	900	780	720	660	600	540	480	420
最高速度(mm/sec)注5 リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240	210
最高速度(mm/sec)注5 リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120	105
最高速度(mm/sec)注5 速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

注5. ストロークが600mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

F10

● ハイリード：リード30
● 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。



■注文型式

F10 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：グリーン	リード20・10・5： 150～1050 (50mmピッチ) リード30： 150～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

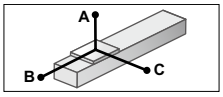
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	15 kg	20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用時	—	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3(50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+260 mm			
	垂直使用時	ストローク+290 mm			
本体断面最大外形		W110 mm × H71 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール			
位置検出器		レゾルバ※4			
分解能		16384 パルス/回転			

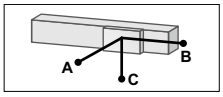
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1050mmを越えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



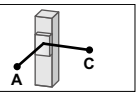
水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード30	5kg	491	273	215
	15kg	223	61	63
リード20	5kg	937	282	259
	10kg	487	121	116
	20kg	236	40	44
リード10	15kg	389	71	74
	30kg	179	17	20
リード5	40kg	106	0	0
	30kg	419	19	20
	50kg	0	0	0
	60kg	0	0	0



壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード30	5kg	206	209	480
	15kg	45	0	177
リード20	5kg	250	213	905
	10kg	99	51	438
	20kg	21	0	149
リード10	10kg	105	53	550
	20kg	22	0	230
リード5	30kg	0	0	0
	10kg	107	54	1410
	20kg	22	0	540
	30kg	0	0	0

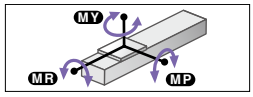


垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	649	691
	4kg	306	347
リード10	4kg	338	380
	8kg	142	183
	10kg	102	144
リード5	10kg	105	146
	15kg	51	93
	20kg	25	66

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

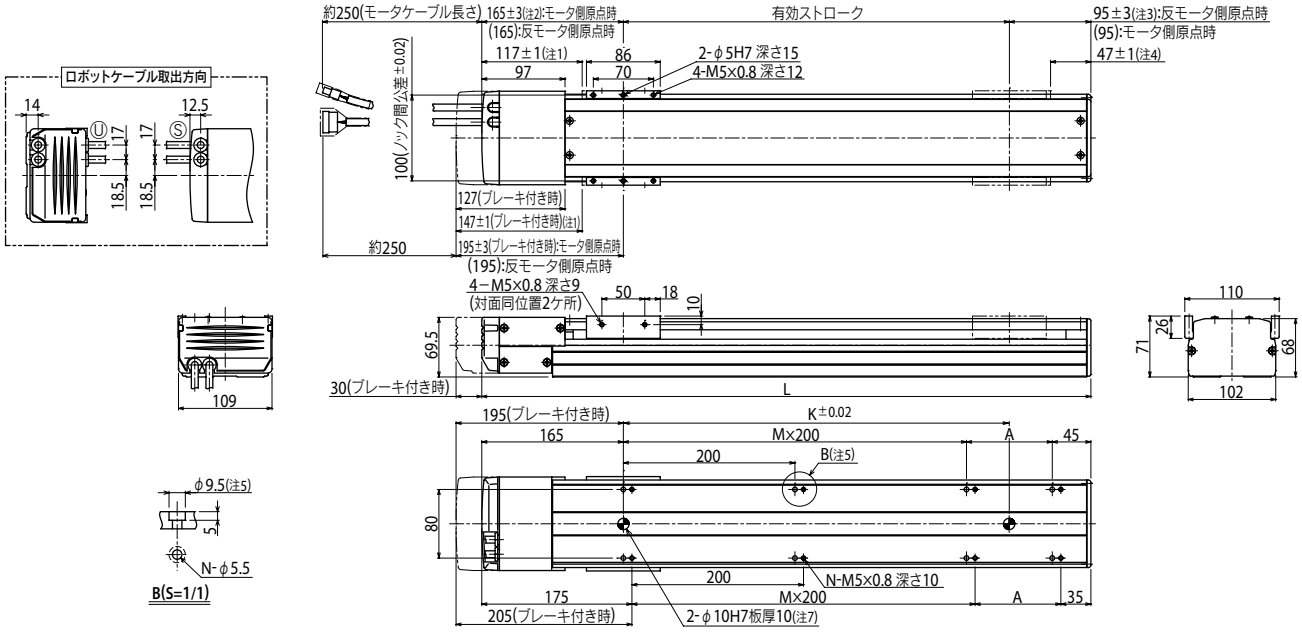
MY	MP	MR
131	131	115

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 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
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

F10



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード(リード30)の場合、167.5±4になります。
注3. ハイリード(リード30)の場合、95±4になります。
注4. ハイリード(リード30)の場合、44.5±1になります。
注5. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注6. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注7. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
注8. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.6kg重くなります。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100※10	1150※10	1200※10	1250※10
L		410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
K		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
本体質量(kg)※8		5.5	5.7	5.8	6.2	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	10.0	10.4	10.8	11.1	11.5	11.9	12.3	12.7	13.1	13.5
最高速度※9 (mm/sec)	リード30	1800												1440		1170		900		810				
	リード20	1200												960		780		600		540				
	リード10	600												480		390		300		270				
	リード5	300												240		195		150		135				
	速度設定	—												80%		65%		50%		45%				

注9. ストロークが700mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注10. 1050mmを越えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F10H

- ハイリード：リード30
- 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30

注文型式

F10H-□-□-□-□-□-□-□

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5： 150～1000 (50mmピッチ) リード30： 150～1000 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX-□-□-□-□-□-□

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X-**10**-□-□-□-□

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X-**2**-**10**-**RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

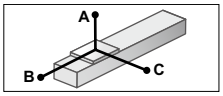
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

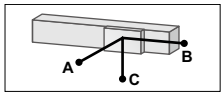
基本仕様

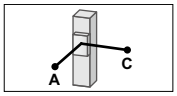
モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	–	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1000 mm (50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+355 mm			
	垂直使用時	ストローク+385 mm			
本体断面最大外形		W110 mm × H71 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク × 1レール			
位置検出器		レゾルバ※3			
分解能		16384 パルス/回転			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。移動距離が短い場合、可搬質量によっては最高速度に達しない時があります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード30	10kg	1181	681	219
	20kg	772	298	99
リード20	10kg	1961	685	232
	20kg	949	301	103
	40kg	432	109	38
リード10	30kg	1615	239	84
	50kg	1131	112	39
	80kg	812	40	14
リード5	60kg	3091	112	39
	80kg	2330	64	23
	100kg	1733	36	12

壁面取付使用時 (単位：mm)

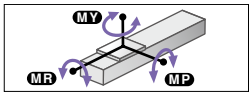
		A	B	C
リード30	10kg	193	570	1062
	20kg	65	187	549
リード20	10kg	198	570	1786
	20kg	65	187	732
	40kg	0	0	0
リード10	20kg	100	283	1981
	25kg	66	187	1546
	30kg	43	123	1223
リード5	20kg	134	379	7629
	25kg	93	264	5987
	30kg	66	187	4841

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	1650	1650
	6kg	1104	1104
	8kg	832	832
リード10	10kg	927	927
	15kg	614	614
	20kg	458	458
リード5	15kg	752	752
	20kg	560	560
	30kg	369	369

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600mmです。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

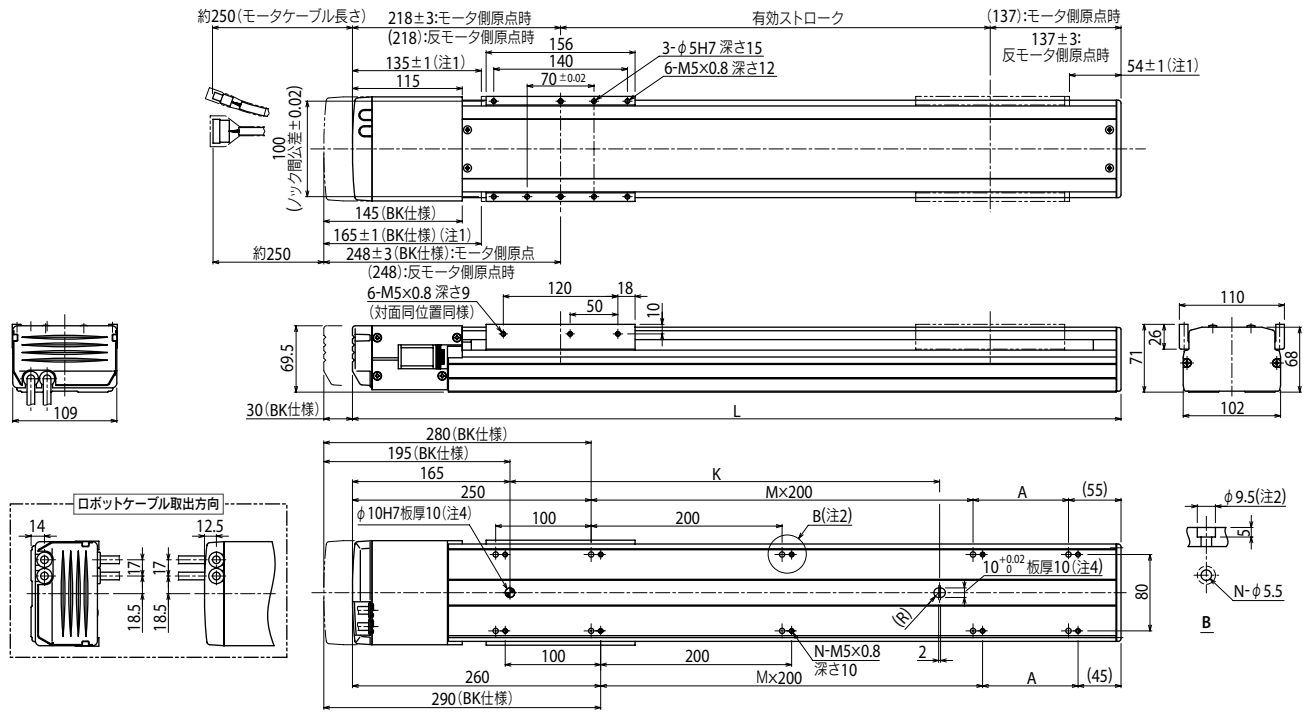
MY	MP	MR
348	348	160

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 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
TS-X110※ TS-X210※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

F10H

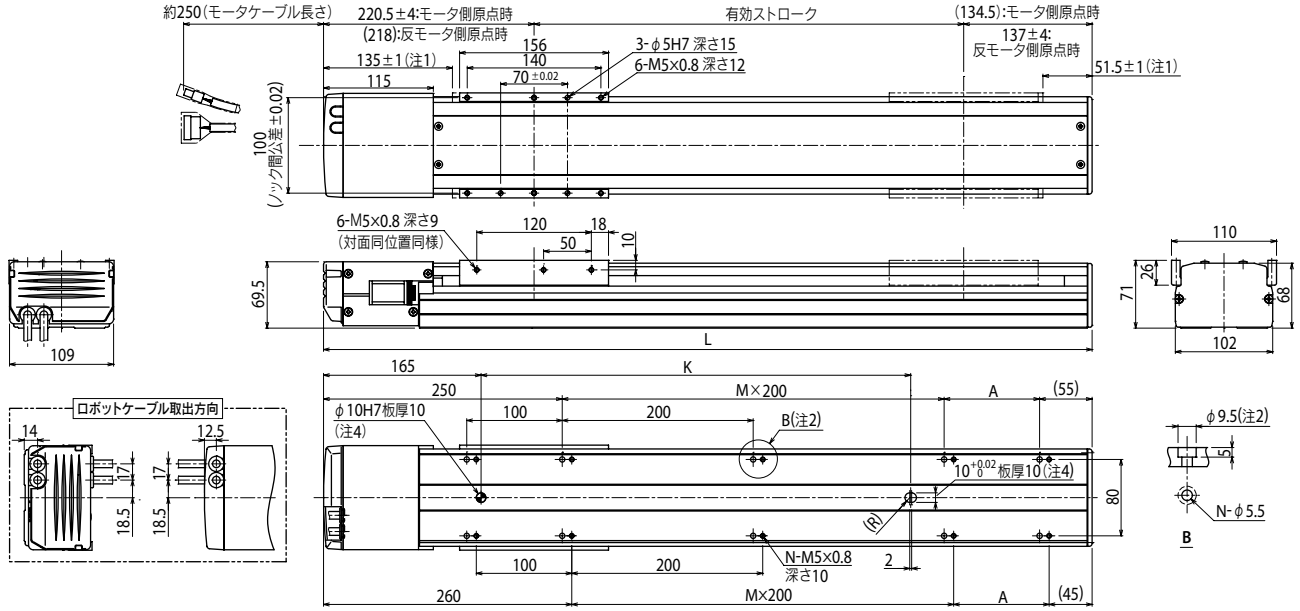


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
本体質量(kg)注5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4
最高速度注6(mm/sec) リード30	1800										1440	1260	1080	900		720		630
最高速度注6(mm/sec) リード20	1200										960	840	720	600		480		420
最高速度注6(mm/sec) リード10	600										480	420	360	300		240		210
最高速度注6(mm/sec) リード5	300										240	210	180	150		120		105
最高速度注6(mm/sec) 速度設定	—										80%	70%	60%	50%		40%		35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.5kg重くなります。

注6. ストロークが600mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

F10H　ハイリードタイプ: リード30



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
K	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
本体質量(kg)	6.9	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.2	9.6	10.0	10.3	10.7	11.1	11.5	11.9	12.2	12.6	13.0	13.4
最高速度[注5](mm/sec) リード30	1800										1440	1260	1080	900		720		630
最高速度[注5](mm/sec) リード20	1200										960	840	720	600		480		420
最高速度[注5](mm/sec) リード10	600										480	420	360	300		240		210
最高速度[注5](mm/sec) リード5	300										240	210	180	150		120		105
最高速度[注5](mm/sec) 速度設定	—										80%	70%	60%	50%		40%		35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 本体取付の際、φ9.5ザグリ穴にワッシャ等のご使用はできません。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. 本体取付時にφ10ノック穴をご使用される場合、ピンが本体内部に10mm以上入らないようにしてください。

注5. ストロークが600mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

F14

● ハイリード：リード30
● 原点反モータ側選択可能



※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

■注文型式

F14 - [ロボット本体] - [リード指定] - [ブレーキ※1] - [ケーブル取出方向] - [原点位置変更] - [グリス指定] - [ストローク] - [ケーブル長※2]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5： 150～1050 (50mmピッチ) リード30： 150～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ポジショナ※3] - [ドライバ：電源電圧/モータ容量] - [回生装置] - [TSモニタ] - [入出力] - [バッテリ]

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [CE対応] - [回生装置] - [入出力] - [バッテリ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

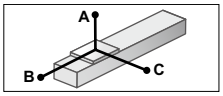
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

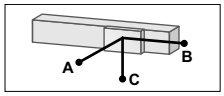
■基本仕様

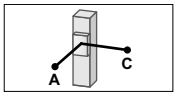
モーター出力 AC		100 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	15 kg	30 kg	55 kg	80 kg
	垂直使用時	—	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		56 N	84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3(50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+255 mm			
	垂直使用時	ストローク+285 mm			
本体断面最大外形		W136 mm × H83 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール			
位置検出器		レゾルバ※4			
分解能		16384 パルス/回転			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1050mmを越えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード30	5kg	1756	1364	863
	15kg	1236	467	438
リード20	5kg	2153	1366	980
	15kg	1193	465	430
	30kg	1266	245	294
リード10	20kg	1132	353	361
	40kg	872	183	218
リード5	55kg	946	140	184
	50kg	1575	158	222
	60kg	1493	135	194
	80kg	1466	107	159

壁面取付使用時 (単位：mm)

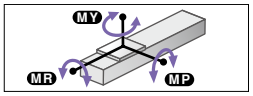
		A	B	C
リード30	5kg	951	969	1286
	15kg	408	277	803
リード20	5kg	1066	974	1578
	15kg	402	276	775
	30kg	219	105	678
リード10	20kg	312	189	690
	40kg	140	57	402
リード5	55kg	92	0	345
	30kg	246	107	1095
	40kg	167	64	798
	60kg	88	20	508

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	1200	1200
	4kg	1154	895
リード10	4kg	1232	956
	8kg	634	492
	10kg	499	387
リード5	10kg	587	456
	15kg	383	297
	20kg	281	218

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

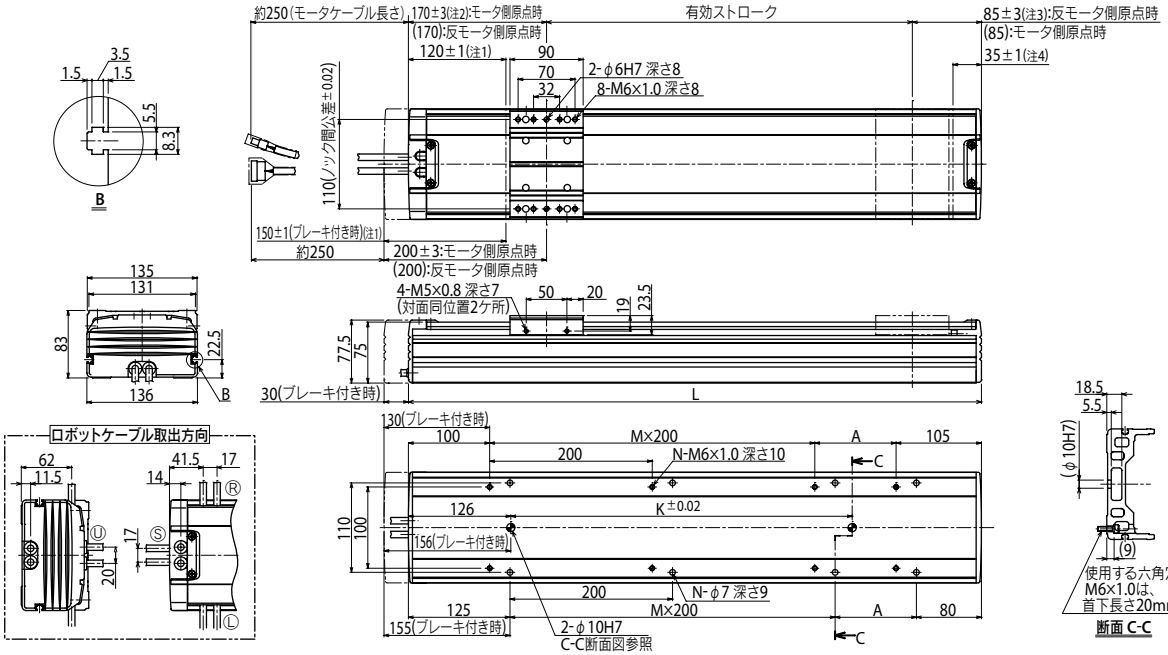
MY	MP	MR
232	233	204

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 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
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要になります。

F14



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード(リード30)の場合、172.5±4になります。
注3. ハイリード(リード30)の場合、85±4になります。
注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
注5. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注6. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.7kg重くなります。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100※8	1150※8	1200※8	1250※8
L		405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
K		240	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140
本体質量(kg)※6		6.2	6.9	7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.6	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4
最高速度※7 (mm/sec)	リード30	1800												1440		1170		900		810				
	リード20	1200												960		780		600		540				
	リード10	600												480		390		300		270				
	リード5	300												240		195		150		135				
	速度設定	—												80%		65%		50%		45%				

注7. ストロークが700mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注8. 1050mmを越えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 | TS-X ▶ 588 | RDV-X ▶ 602

F14H

● ハイリード：リード30
● 原点反モータ側選択可能：リード10・20・30



※ 1050mmを超えるストロークは特注対応となりますので、納期は別途ご相談ください。

■注文型式

F14H - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	30：30mm 20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側※2	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10・5： 150～1050 (50mmピッチ) リード30： 150～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

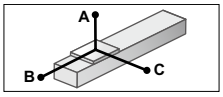
※1. リード30mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		200 W			
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm			
減速機構		ボールネジφ15			
ボールネジリード		30 mm	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1800 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	—	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		113 N	170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1250 mm※3(50 mmピッチ)			
全長	水平使用時	ストローク+320 mm			
	垂直使用時	ストローク+350 mm			
本体断面最大外形		W136 mm × H83 mm			
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m			
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール			
位置検出器		レゾルバ※4			
分解能		16384 パルス/回転			

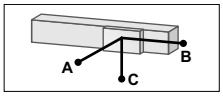
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は下記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1050mmを越えるストロークはハイリード(リード30)のみの対応となります。(特注対応)
※4. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



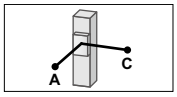
水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード30	10kg	2152	1673	934
	25kg	1847	691	533
リード20	10kg	2265	1674	961
	20kg	1402	855	537
	40kg	1047	445	324
リード10	30kg	1953	583	485
	50kg	1655	365	328
	80kg	1720	242	238
リード5	60kg	2443	311	317
	80kg	2193	242	253
	100kg	2000	202	214



壁面取付使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード30	10kg	975	1219	1625
	25kg	482	426	1257
リード20	10kg	999	1220	1711
	20kg	515	558	987
	40kg	263	227	635
リード10	30kg	419	338	1282
	50kg	240	162	934
	80kg	134	62	756
リード5	60kg	209	117	1398
	80kg	135	62	1120
	100kg	90	29	900

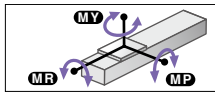


垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	2400	2016
	6kg	1699	1364
	8kg	1301	1051
リード10	10kg	1370	1106
	15kg	906	732
	20kg	678	548
リード5	20kg	767	619
	25kg	612	494
	30kg	503	407

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

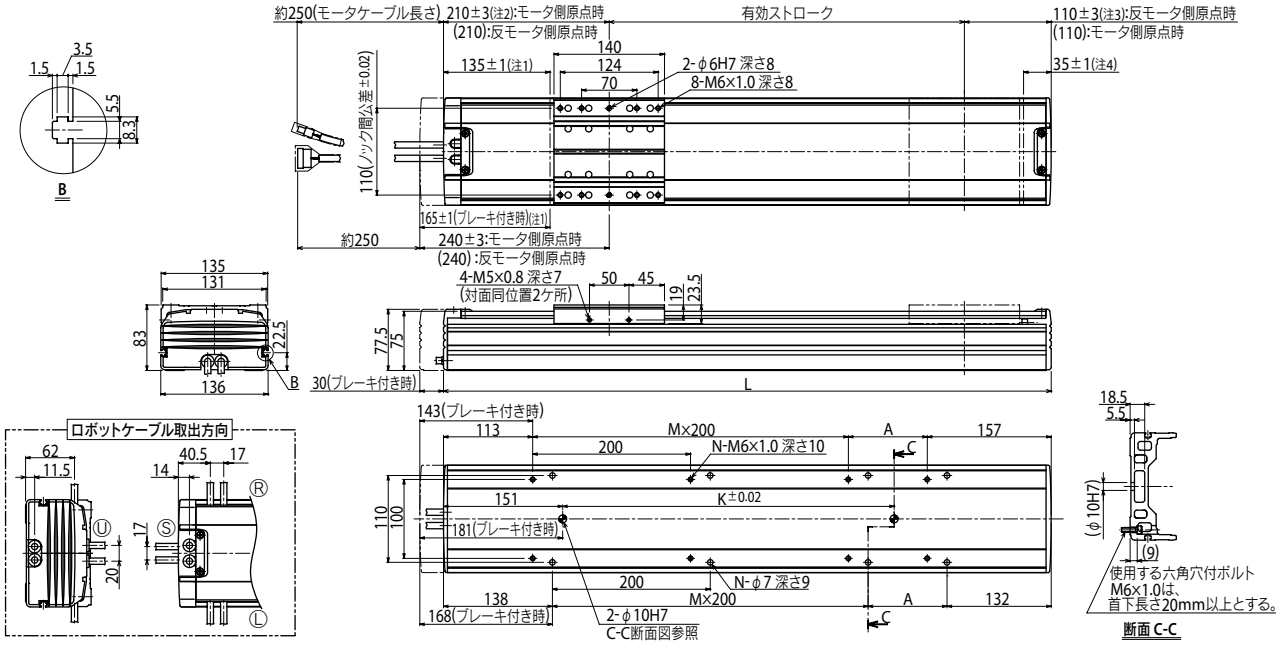
MY	MP	MR
551	552	485

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 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
TS-X110※	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X210※	
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

F14H



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ハイリード(リード30)の場合、212.5±4になります。
注3. ハイリード(リード30)の場合、110±4になります。
注4. ハイリード(リード30)の場合、32.5±1になります。
注5. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注6. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.7kg重くなります。

有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100※8	1150※8	1200※8	1250※8
L		470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
K		240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
本体質量(kg)※6		7.5	8.2	8.8	9.5	10.1	10.8	11.4	12.1	12.7	13.4	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2	17.8	18.5	19.1	19.8	20.4	21.1	21.7
最高速度※7 (mm/sec)	リード30	1800												1440		1170		900		810				
	リード20	1200												960		780		600		540				
	リード10	600												480		390		300		270				
	リード5	300												240		195		150		135				
	速度設定	—												80%		65%		50%		45%				

注7. ストロークが700mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注8. 1050mmを越えるストロークは特注対応となります。速度設定については弊社までお問い合わせください。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

GF14XL

● 原点反モータ側選択可能



※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

■注文型式

GF14XL - S H - 20 - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ロボット本体	モデル	取付方向	リード指定	ケーブル取出方向	原点位置変更	フレーム	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
GF14XL	S:ストレートモデル	H:水平	20	無記入:標準(S) U:上取出 R:右取出 L:左取出	なし:標準 Z:反モータ側	無記入:標準(座グリ) T:タップ	なし:標準 GC:クリーン	750~2000 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - [ ] [ ] [ ] [ ] [ ]

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX:TS-X	110:100V/200W 210:200V/200W	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X 10 - [ ] [ ] [ ]

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
SR1-X	10:200W	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

RDV-X 2 20 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
RDV-X	2: AC200V	20:600W以下	RBR1

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

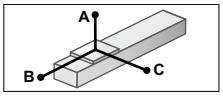
[ご購入後の注意]
・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec
最大可搬質量	45 kg
定格推力	170 N
ストローク	750 mm～2000 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+561 mm
本体断面最大外形	W140 mm × H91.5 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※2
分解能	20480 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※

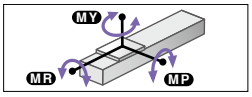


水平使用時 (単位:mm)

リード		A	B	C
20	10kg	3550	1340	1210
	20kg	2075	685	633
	45kg	1280	326	308

※ ガイド寿命10,000 km 時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

■静的許容モーメント



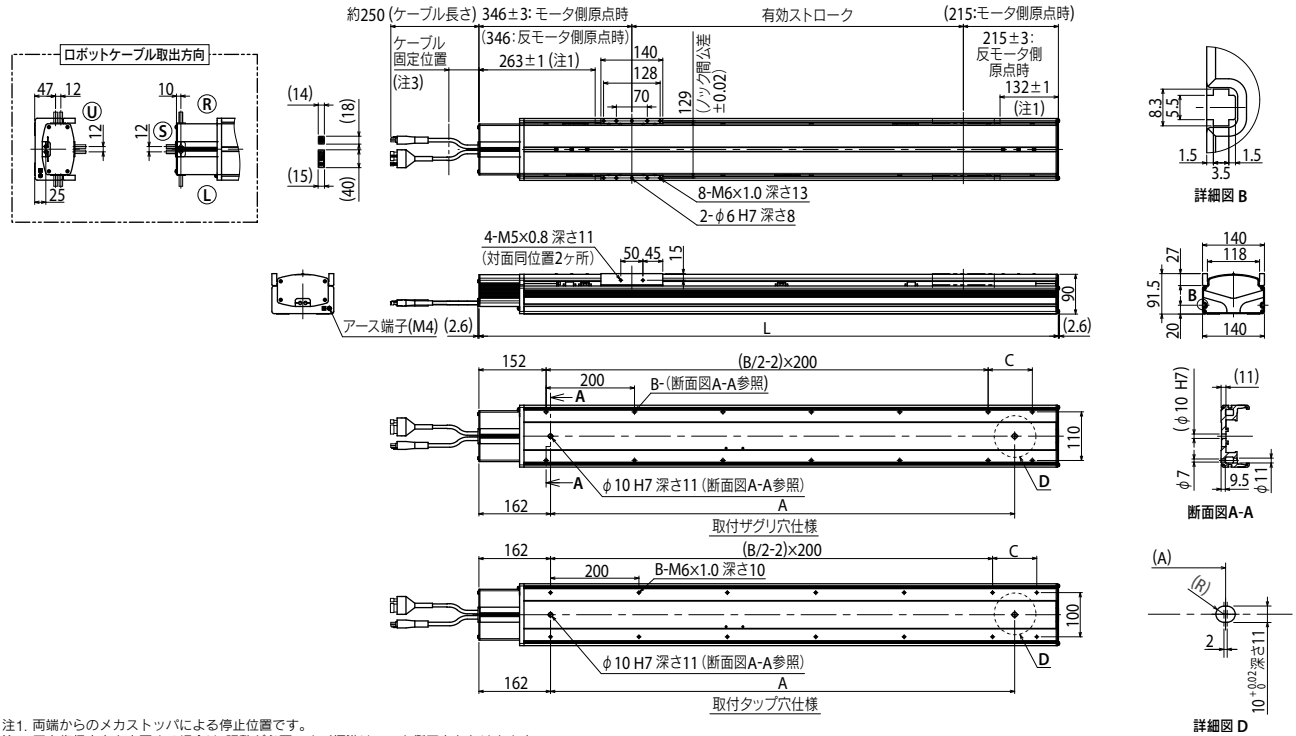
(単位:N・m)

MY	MP	MR
551	552	485

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 RCX320 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
TS-X110	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210	
RDV-X220-RBR1	パルス列

GF14XL



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6x1.0)は、首下長さ: 20 mm 以上としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M6x1.0)は、首下長さ: 架台の厚さ+10 mm 以下を推奨します。

有効ストローク	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
L	1311	1361	1411	1461	1511	1561	1611	1661	1711	1761	1811	1861	1911	1961	2011	2061	2111	2161	2211	2261	2311	2361	2411	2461	2511	2561
A	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300
B	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
本体質量(kg)	22.5	23.2	23.8	24.5	25.2	25.9	26.5	27.2	27.9	28.6	29.2	29.9	30.6	31.3	31.9	32.6	33.3	33.9	34.6	35.3	36.0	36.6	37.3	38.0	38.7	39.3

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F17

● ハイリード：リード40
● 原点反モータ側選択可能



※ ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法：全長+20mm)

■注文型式

F17 - [ロボット本体] - [リード指定] - [ブレーキ※1] - [ケーブル取出方向] - [原点位置変更] - [グリス指定] - [ストローク] - [ケーブル長※3]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※3
	40：40mm 20：20mm 10：10mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出※2 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10：200～1250(50mmピッチ) リード40：200～1450(50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - [220] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置※5	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	220：200V/400～600W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - [20] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置※5	入出力	バッテリ
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - [2] - [20] - [ ]

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置※5
	2：AC200V	20：600W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

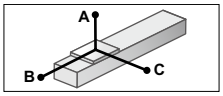
※1. リード40mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		400 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ20		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1000 mm/sec (1200※3)	600 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	40 kg	80 kg	120 kg
	垂直使用時	―	15 kg	35 kg
定格推力		169 N	339 N	678 N
ストローク		200 mm～1450 mm※4(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+375 mm	ストローク+365 mm	
	垂直使用時	―	ストローク+395 mm	
本体断面最大外形		W168 mm × H100 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール		
位置検出器		レゾルバ※5		
分解能		16384 パルス/回転		

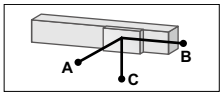
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。
※4. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。
※5. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



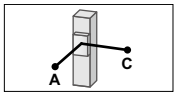
水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード40	10kg	3540	2753	1999
	20kg	2541	1357	1181
	40kg	2639	661	736
リード20	30kg	2647	894	989
	50kg	1770	521	588
	80kg	1391	312	362
リード10	60kg	2443	430	572
	100kg	2000	243	326
	120kg	1841	197	264



壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード40	10kg	2022	2670	3501
	20kg	1202	1283	2483
	40kg	752	587	2516
リード20	30kg	987	820	2578
	50kg	574	447	1685
	80kg	342	237	1263
リード10	60kg	535	355	2443
	100kg	283	169	2000
	120kg	220	123	1841

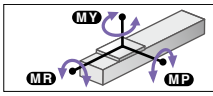


垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	5kg	3000	3000
	10kg	2447	2447
	15kg	1650	1650
リード10	15kg	1782	1782
	25kg	1054	1054
	35kg	742	742

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

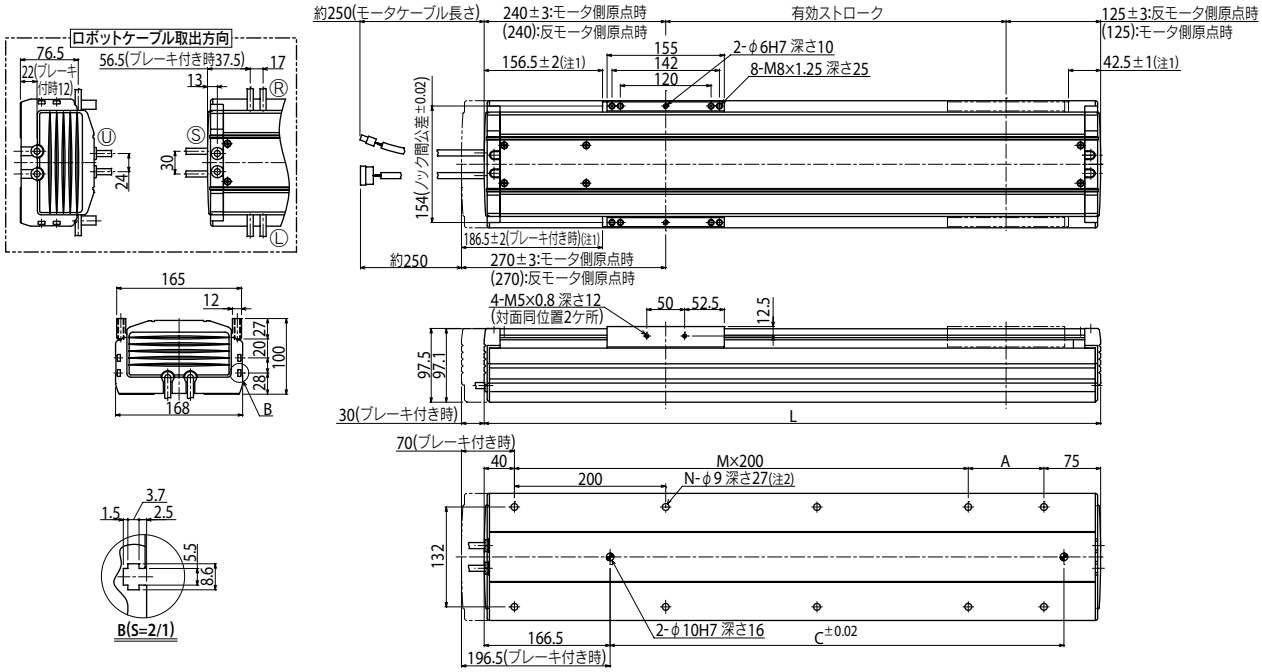
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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
TS-X220※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合
・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
・水平使用でハイリード(40)の場合

F17



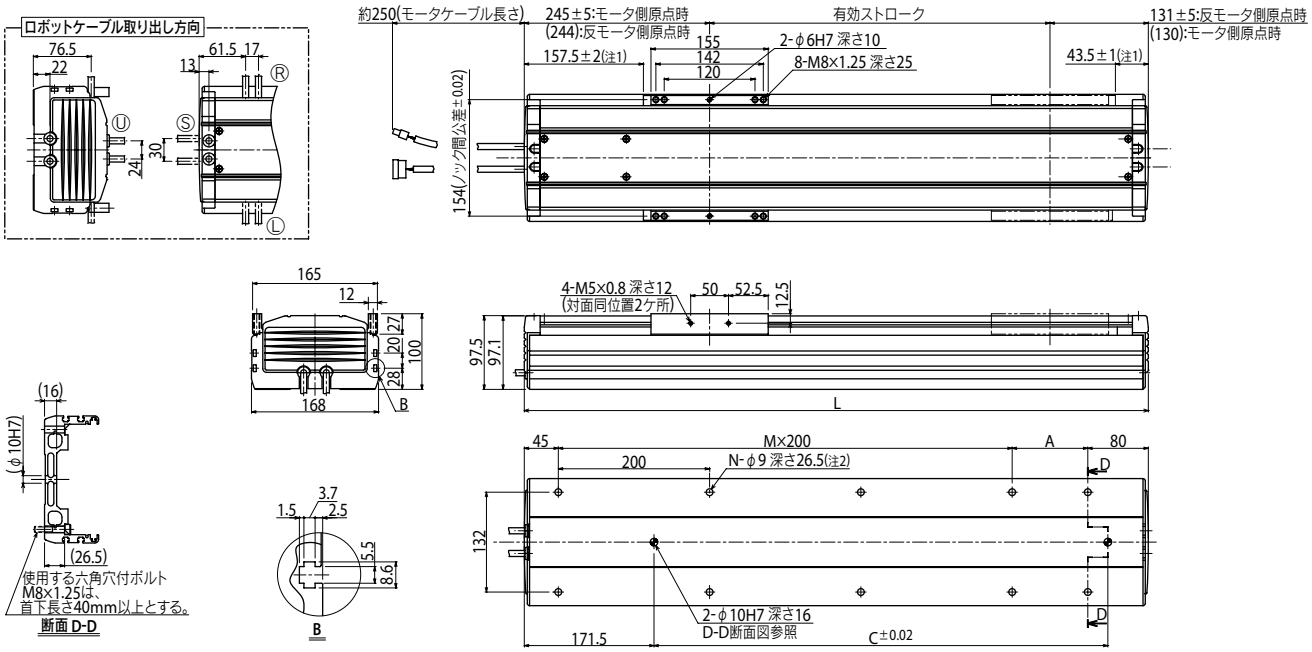
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。 注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。 注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルU取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法：全長+20mm)

有効ストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		565	615	665	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7
N		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
C		240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
本体質量(kg)※4		14.5	15.3	16.2	17.0	17.8	18.6	19.5	20.3	21.1	21.9	22.8	23.6	24.4	25.2	26.1	26.9	27.7	28.5	29.4	30.2	31.0	31.8
最高速度※6 (mm/sec)	リード20	1000 (1200※7)													960		840		720		600		480
	リード10	600													480		420		360		300		240
	速度設定	―													80%		70%		60%		50%		40%

注6. ストロークが800mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注7. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F17　ハイリードタイプ: リード40



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。 注2. 取り付けの際、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3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375	1425	1475	1525	1575	1625	1675	1725	1775	1825
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量(kg)	14.7	15.5	16.4	17.2	18.0	18.8	19.7	20.5	21.3	22.1	23.0	23.8	24.6	25.4	26.3	27.1	27.9	28.7	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8	33.6	34.4	35.2
最高速度[注4] (mm/sec) リード40	2400													1920		1680		1440		1200		960		840		720
最高速度[注4] (mm/sec) 速度設定	—													80%		70%		60%		50%		40%		35%		30%

注4. ストロークが800mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F17L

● 原点反モータ側選択可能



※ ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法: 全長+20mm)

■注文型式

F17L - 50

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
		無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	無記入:標準(S) U:上取出※1 R:右取出 L:左取出	なし:標準 Z:反モータ側	なし:標準 GC:クリーン	1100～2050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX (ポジショナ※3: TSX:TS-X) - **220** (ドライバ: 電源電圧/モータ容量※4: 220:200V/400～600W) - **R** (回生装置: R:RGT付き) - (TSモニタ: 無記入:なし / L:LCD付き) - (入出力: NP:NPN / PN:PNP / CC:CC-Link / DN:DeviceNet™ / EP:EtherNet/IP™ / PT:PROFINET / GW:I/Oボードなし※5) - (バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ))

SR1-X (コントローラ) - **20** (ドライバ: モータ容量※4: 20:400～600W) - (CE対応: 無記入:標準 / E:CE仕様) - **R** (回生装置: R:RG1付き) - (入出力: N:NPN / P:PNP / CC:CC-Link / DN:DeviceNet™ / PB:PROFIBUS) - (バッテリ: B:有り(アブソ) / N:なし(インクリ))

RDV-X (ロボットドライバ) - **2** (電源電圧: 2:AC200V) - **20** (ドライバ: モータ容量※4: 20:600W以下) - (回生装置: RBR1(水平) / RBR2(垂直))

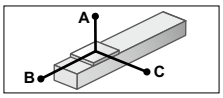
※1. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

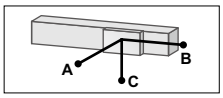
■基本仕様

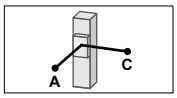
モーター出力 AC		600 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm
減速機構		ボールネジφ25
ボールネジリード		50 mm
最高速度※2		2200 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	50 kg
	垂直使用時	10 kg
定格推力		204 N
ストローク		1100 mm～2050 mm(50 mmピッチ)
全長	水平使用時	ストローク+475 mm
	垂直使用時	ストローク+505 mm
本体断面最大外形		W168 mm × H100 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器		レゾルバ※3
分解能		16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが1200mmを越えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位:mm)

リード		A	B	C
50	10kg	4000	2755	2608
	30kg	3045	895	1175
	50kg	2602	523	715

壁面取付使用時 (単位:mm)

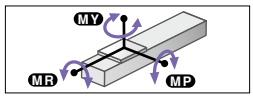
リード		A	B	C
50	10kg	2720	2681	4000
	30kg	1185	821	3045
	50kg	680	449	2602

垂直使用時 (単位:mm)

リード		A	C
50	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	10kg	2650	2650

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



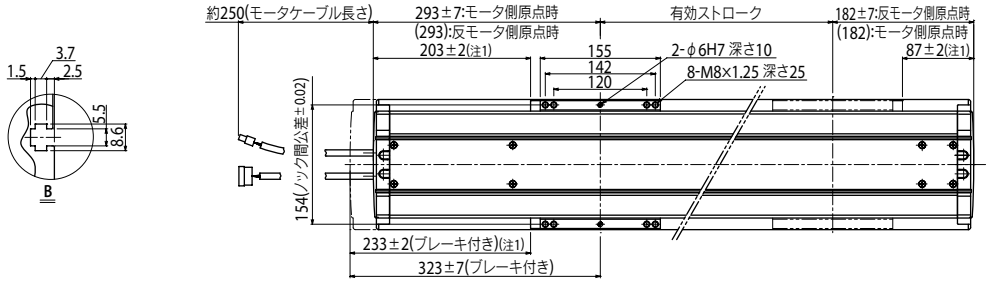
(単位:N・m)

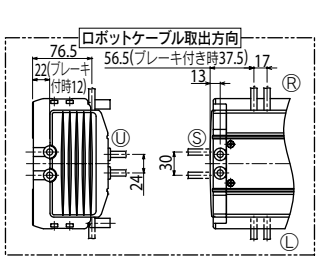
MY	MP	MR
1032	1034	908

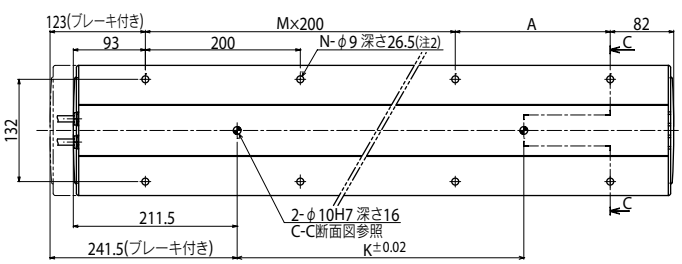
■適用コントローラ

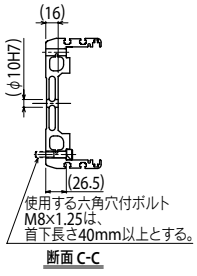
コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

F17L









注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 取り付けの際、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3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.2kg重くなります。
注4. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルU取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法: 全長+20mm)

有効ストローク		1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050
L		1575	1625	1675	1725	1775	1825	1875	1925	1975	2025	2075	2125	2175	2225	2275	2325	2375	2425	2475	2525
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M		6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11
N		16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
K		1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量(kg)※3		34.1	34.9	35.8	36.7	37.6	38.4	39.3	40.2	41.1	42	42.9	43.8	44.7	45.6	46.5	47.3	48.2	49.1	50	50.9
最高速度※5 (mm/sec)	リード50	2200			1900				1500				1200				900				800
	速度設定	—			86%				68%				54%				40%				36%

注5. ストロークが1200mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

GF17XL

● 原点反モータ側選択可能



※ 2300 mm を超えるストロークは 10 day delivery 対象外となります。納期については別途ご相談ください。
※ 水平以外の取付方向をご希望の場合は弊社までご相談ください。

■注文型式

GF17XL - S H - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	モデル	取付方向	リード指定	ケーブル取出方向	原点位置変更	フレーム	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
GF17XL	S:ストレートモデル	H:水平	20	無記入:標準(S) U:上取出 R:右取出 L:左取出	なし:標準 Z:反モータ側	無記入:標準(座グリ) T:タップ	なし:標準 GC:クリーン	850~2500 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - 220 - R※4 - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX:TS-X	220:200V/400~600W	無記入:なし R:RGT付き	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X - 20 - [ ] - R※4 - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
SR1-X	20:400~600W	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG1付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

RDV-X - 2 - 20 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
RDV-X	2:AC200V	20:600W以下	RBR1

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。
※4. 最高速度750 mm/sec 以下で動かす場合は、回生装置は不要です。

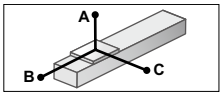
[ご購入後の注意]
・原点位置を変更される場合は、調整が必要なため弊社までご連絡ください。
・ケーブル取出方向を変更される場合は、取出方向により必要な部品が異なりますので弊社までご連絡ください。
・水平取付仕様のロボットを水平方向以外で取り付けないでください。

■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1200 mm/sec※2
最大可搬質量	90 kg
定格推力	339 N
ストローク	850 mm~2500 mm(50 mmピッチ)
全長	ストローク+686 mm
本体断面最大外形	W168 mm × H105.5 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	20480 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※

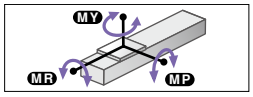


水平使用時 (単位:mm)

リード		A	B	C
20	30kg	4050	1090	1405
	50kg	2755	650	835
	90kg	1610	345	450

※ ガイド寿命10,000 km 時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは1000 mm です。

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

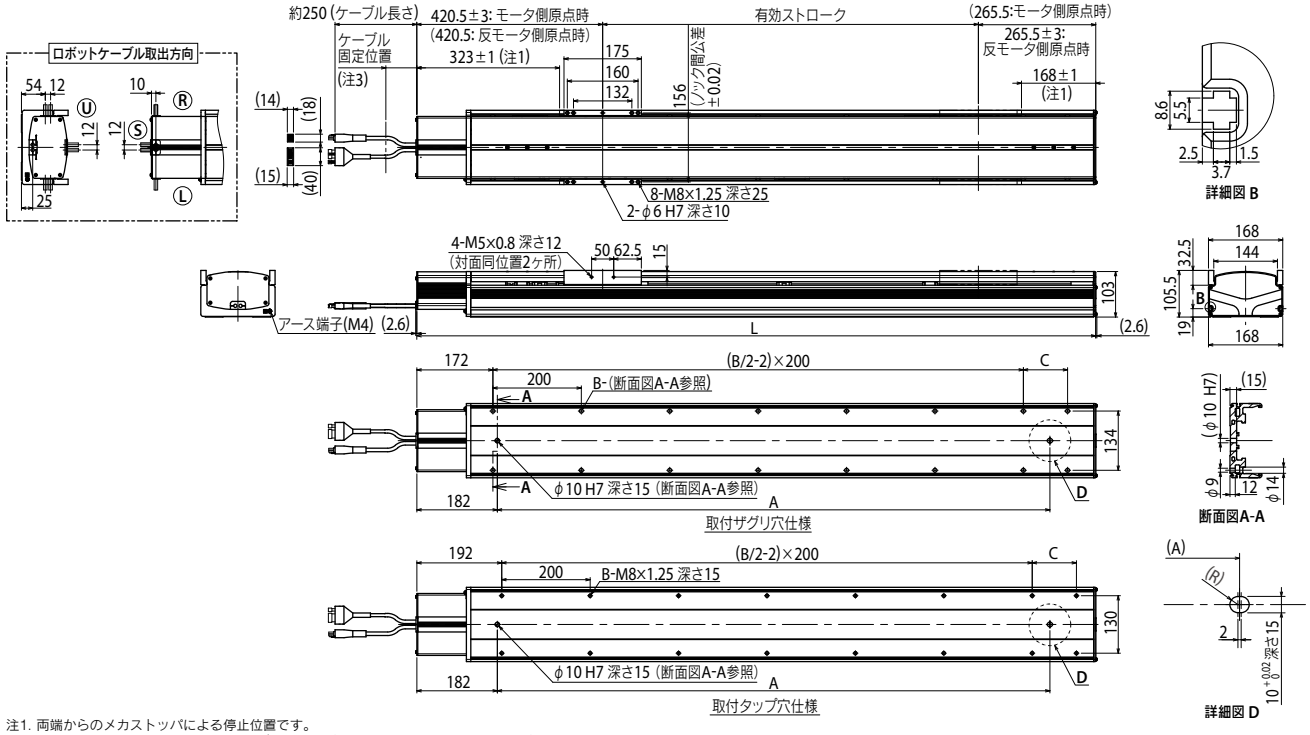
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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
TS-X220※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度750 mm/sec を超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

GF17XL



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 原点復帰方向を変更する場合は、調整が必要です。(標準はモータ側原点となります。)
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100 mm 以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. モータケーブルの最小曲げ半径はR 30です。
注5. 取付ザグリ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M8x1.25)は、首下長さ: 45 mm以上としてください。
取付タップ穴仕様で本体取付けに使用する六角穴付きボルト(M8x1.25)は、首下長さ: 架台の厚さ+15 mm以下を推奨します。

有効ストローク	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
L	1536	1586	1636	1686	1736	1786	1836	1886	1936	1986	2036	2086	2136	2186	2236	2286	2336	2386	2436	2486	2536	2586	2636	2686	2736	2786	2836	2886	2936	2986	3036	3086	3136	3186
A	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900
B	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32
C	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
本体質量(kg)	37.4	38.4	39.4	40.3	41.3	42.3	43.2	44.2	45.2	46.1	47.1	48.1	49.0	50.0	51.0	51.9	52.9	53.9	54.8	55.8	56.8	57.7	58.7	59.7	60.6	61.6	62.6	63.5	64.5	65.5	66.4	67.4	68.4	69.3

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F20

●ハイリード：リード40
●原点反モータ側選択可能



※ ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)については特注になりますので、弊社営業までご相談ください。(外形寸法：全長+20mm)

■注文型式

F20 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	ケーブル取出方向	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
	40：40mm 20：20mm 10：10mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	無記入：標準(S) U：上取出※2 R：右取出 L：左取出	なし：標準 Z：反モータ側	なし：標準 GC：クリーン	リード20・10：200～1250(50mmピッチ) リード40：200～1450(50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - **220** - □ - □ - □ - □

ポジショナ※4	ドライバ：電源電圧/モータ容量※5	回生装置※6	TSモニタ	入力	バッテリ
TSX：TS-X	220：200V/400～600W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※7	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **20** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量※5	CE対応	回生装置※6	入力	バッテリ
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **20** - □

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量※5	回生装置※6
	2：AC200V	20：600W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

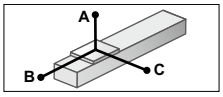
※1. リード10mmの場合はブレーキなし仕様(水平仕様)を選択できません。
リード40mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. ブレーキ付き仕様のロボットケーブル上取出(U)は特注となります。
※3. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※6. ハイリード(リード40)の場合は回生装置が必要です。
※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		600 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ20		
ボールネジリード		40 mm	20 mm	10 mm
最高速度※2		2400 mm/sec	1000 mm/sec (1200※3)	600 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	60 kg	120 kg	—
	垂直使用時	—	25 kg	45 kg
定格推力		255 N	510 N	1020 N
ストローク		200 mm～1450 mm※4(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+427 mm	ストローク+417 mm	—
	垂直使用時	—	ストローク+447 mm	
本体断面最大外形		W202 mm × H115 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール		
位置検出器		レゾルバ※5		
分解能		16384 パルス/回転		

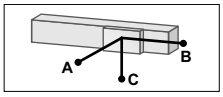
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが800mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。
※4. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。
※5. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※



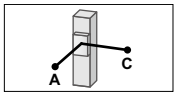
水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード40	10kg	4000	4000	3450
	20kg	3397	2235	2073
	60kg	2443	718	977
リード20	50kg	2602	869	1083
	80kg	2193	528	703
	120kg	1841	339	505



壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード40	10kg	3571	4000	4000
	20kg	2118	2164	3397
	60kg	1000	648	2443
リード20	50kg	1097	799	2602
	80kg	708	458	2193
	120kg	468	268	1841

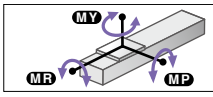


垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	15kg	2635	2635
	20kg	2000	2000
	25kg	1621	1621
リード10	20kg	2188	2188
	30kg	1446	1446
	45kg	951	951

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

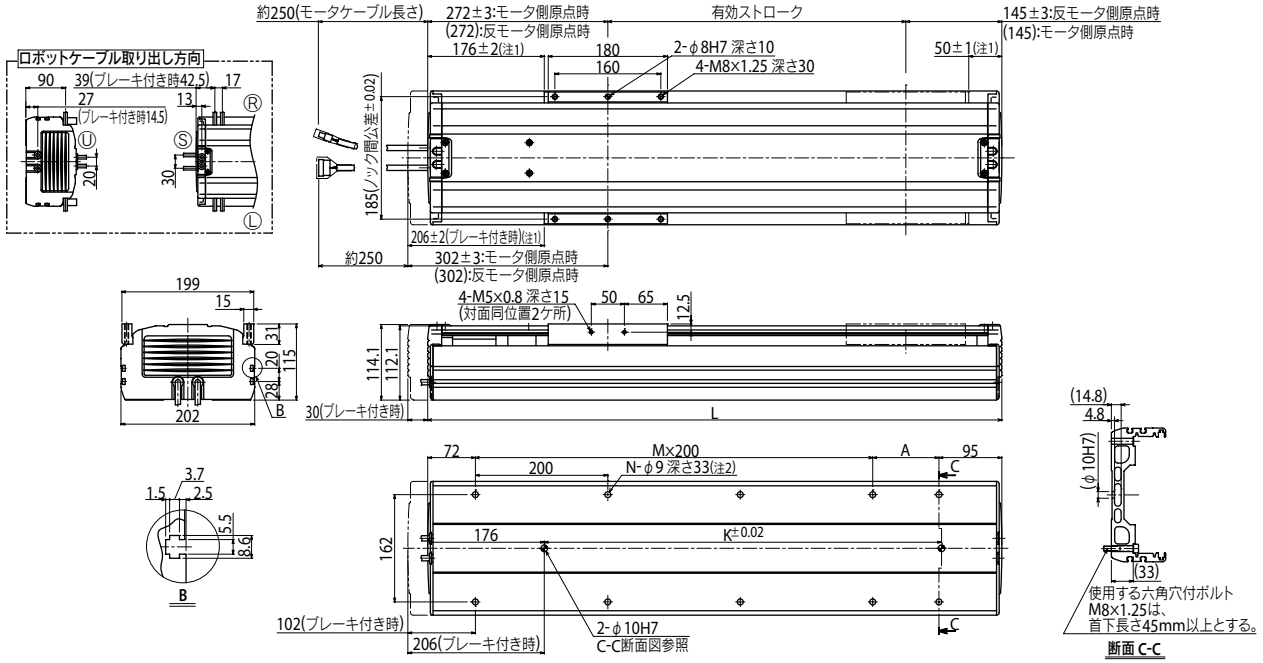
MY	MP	MR
1196	1199	1052

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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
TS-X220※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合
・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
・水平使用でハイリード(40)の場合

F20



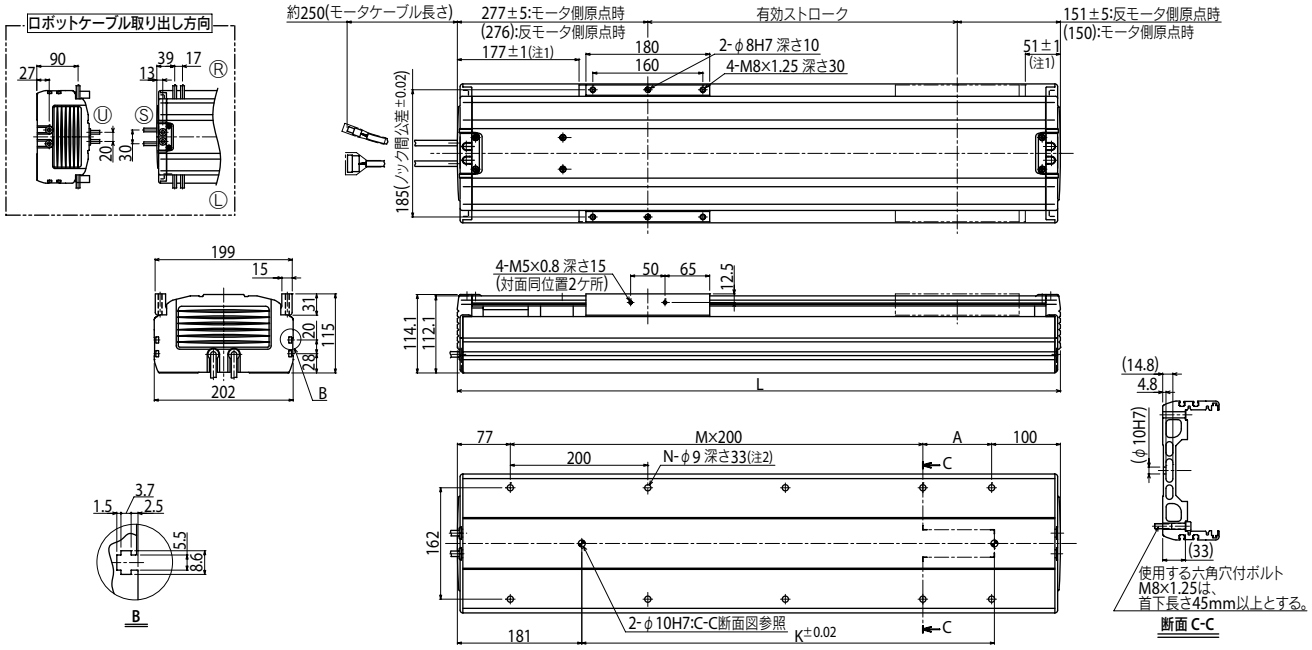
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。 注2. 取り付けの際、本体内部にワッシャ、スプリングワッシャ等のご使用はできません。 注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より1.5kg重くなります。 注5. ブレーキ付き仕様のロボットケーブルU取り出しについては別途お問い合わせください。(外形寸法：全長+20mm)

有効ストローク		200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		617	667	717	767	817	867	917	967	1017	1067	1117	1167	1217	1267	1317	1367	1417	1467	1517	1567	1617	1667
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7
N		8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
K		420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320
本体質量(kg)※4		21.0	22.0	22.9	23.8	24.8	25.7	26.6	27.5	28.5	29.4	30.3	31.2	32.1	33.0	34.0	34.9	35.8	36.7	37.7	38.6	39.5	40.4
最高速度※6 (mm/sec)	リード20	1000 (1200※7)													960		840		720		600		480
	リード10	600													480		420		360		300		240
	速度設定	—													80%		70%		60%		50%		40%

注6. ストロークが800mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注7. 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置RG1が必要となります。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F20 ハイリードタイプ: リード40



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。 注2. 取り付けの際、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3. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。

有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
L	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
K	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
本体質量(kg)	21.2	22.2	23.1	24.0	25.0	25.9	26.8	27.7	28.7	29.6	30.5	31.4	32.3	33.2	34.2	35.1	36.0	36.9	37.9	38.8	39.7	40.6	41.5	42.4	43.3	44.2
最高速度[注4] (mm/sec) リード40	2400													1920		1680		1440		1200		960		840		720
最高速度[注4] (mm/sec) 速度設定	—													80%		70%		60%		50%		40%		35%		30%

注4. ストロークが800mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注5. 1250mmを越えるストロークはハイリード(リード40)のみの対応となります。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

F20N



■注文型式

F20N - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※1
		なし:L側(標準) Z:R側	なし:標準 GC:クリーン	1150~2050 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX:TS-X	220:200V/400~600W	無記入:なし R:RGT付き	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20:400~600W	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG1付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

RDV-X

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
	2:AC200V	20:600W以下	RBR1

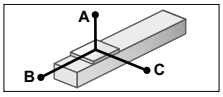
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.04 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度	1000 mm/sec (1200 mm/sec※2)
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	1150 mm~2050 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+420 mm
本体断面最大外形	W202 mm × H120 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. SR1-X、TS-X使用で、最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※

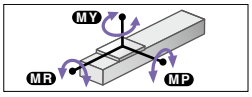


水平使用時 (単位:mm)

リード		A	B	C
20	20kg	3397	2332	2683
	40kg	2795	1144	1361
	60kg	2443	749	914
	80kg	2193	551	695

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

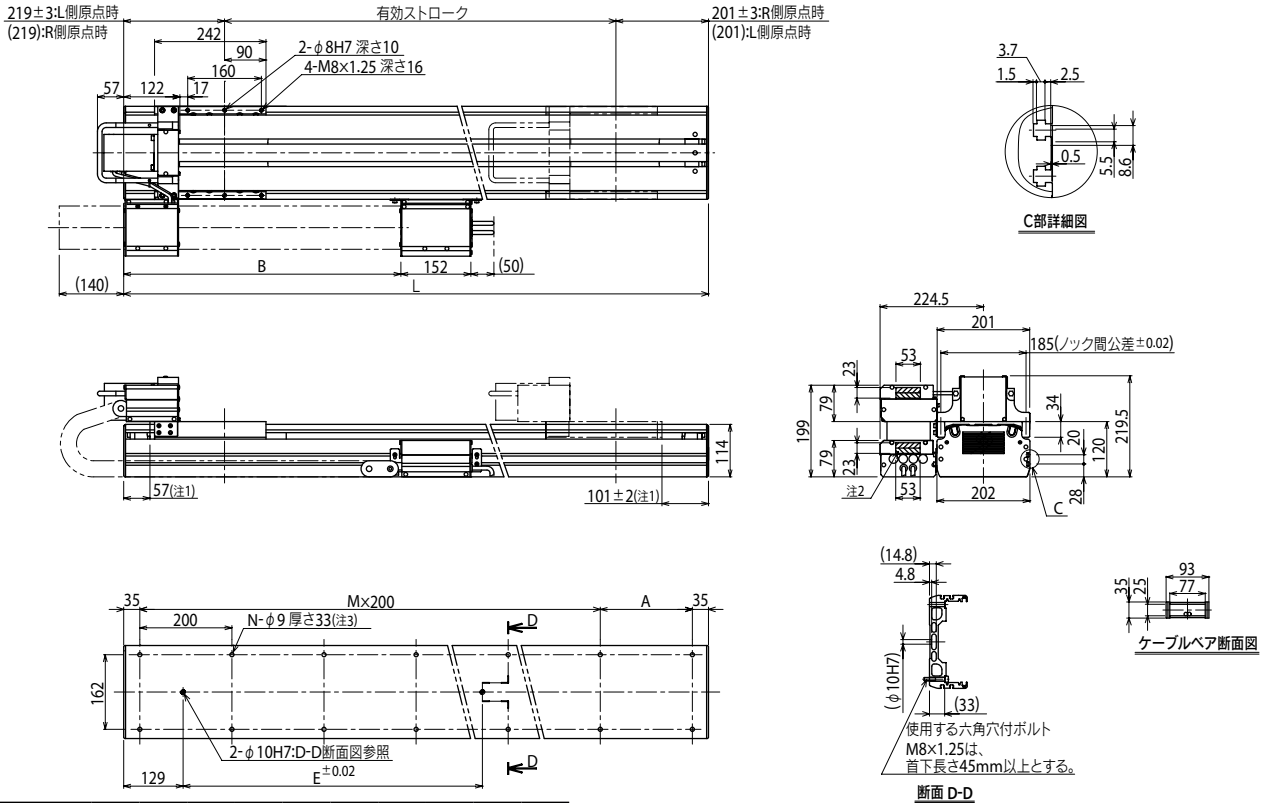
MY	MP	MR
1196	1199	1052

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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
TS-X220※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

※ 最高速度1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

F20N



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
B	602	648	694	740	786	832	878	924	970	1016
E	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
本体質量(kg)	54.0	56.2	58.4	60.6	62.9	65.1	67.3	69.6	71.8	74.0

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部はユーザー用のケーブル取り出し口です。
注3. 取り付けの際、本体内部にワッシャ等のご使用はできません。
注4. 出荷時はL側原点仕様となります。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

N15



■注文型式

N15 - 20 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア取出方向※1	ケーブルベア仕様	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
N15	20	RH:水平右取出 LH:水平左取出 RW:壁掛右取出 LW:壁掛左取出	S:標準 ケーブルベア仕様 M:オプション ケーブルベア仕様	水平 なし:R側(標準) Z:L側 壁掛 なし:L側(標準) Z:R側	なし:標準 GC:クリーン	500～2000 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - 220 - R - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ:電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX:TS-X	220:200V/400～600W	R:RGT付き	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X - 20 - □ - R - □ - □

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
SR1-X	20:400～600W	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG1付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

RDV-X - 2 - 20 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
RDV-X	2:AC200V	20:600W以下	RBR1

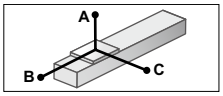
※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.289をご覧ください。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

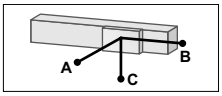
■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm～2000 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 mm × H120 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

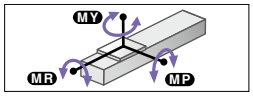
リード20		A	B	C
	10kg	3048	2322	1259
	30kg	1489	841	500
	50kg	1278	544	344

壁面取付使用時 (単位:mm)

リード20		A	B	C
	10kg	1258	1823	2449
	30kg	428	545	1039
	50kg	248	289	749

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

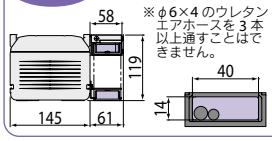
MY	MP	MR
691	692	608

■適用コントローラ

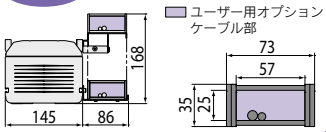
コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

■ユーザー用ケーブルベア

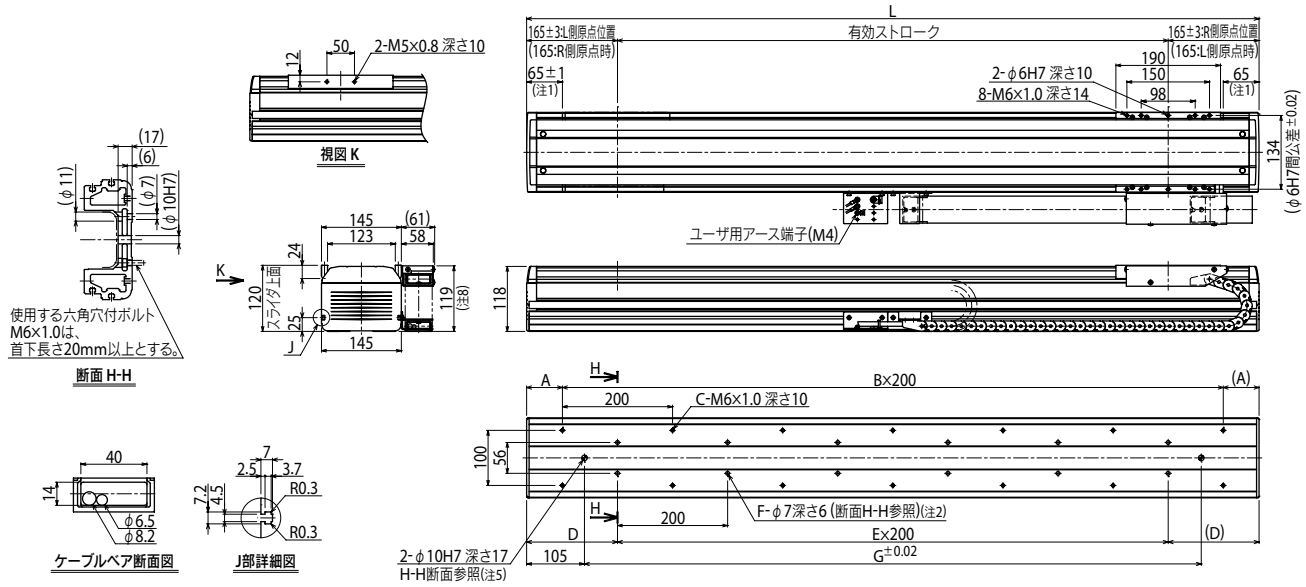
Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様



N15 取付方法:水平／標準ケーブルベア仕様 RH

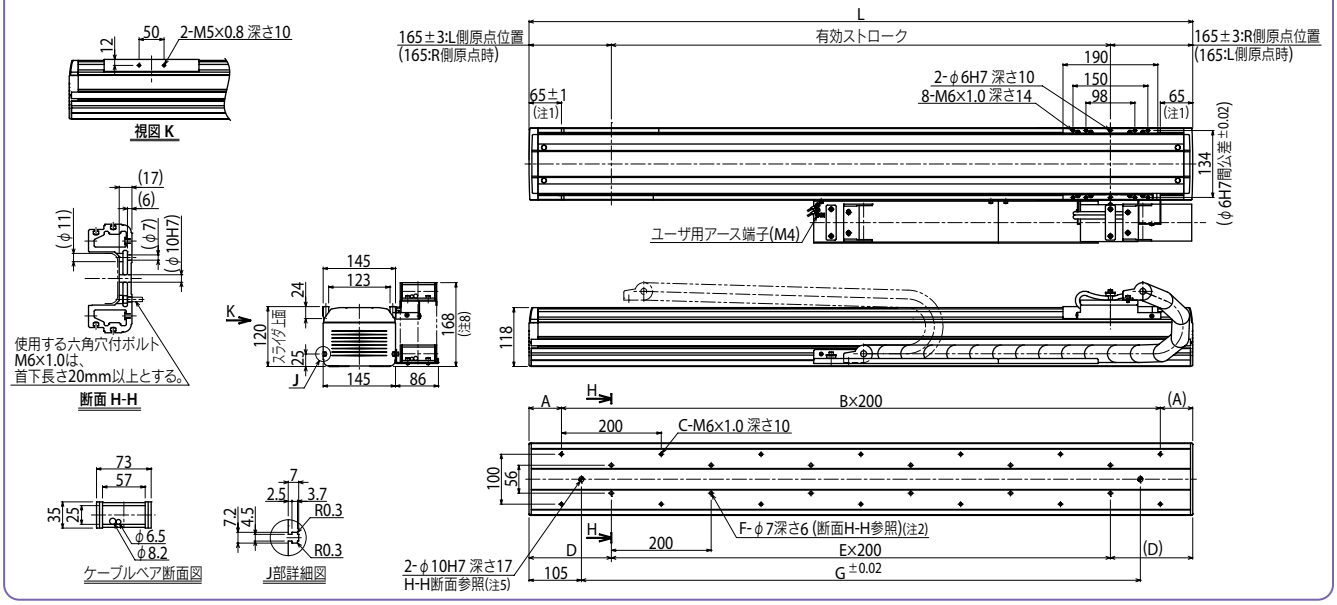


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛けはL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

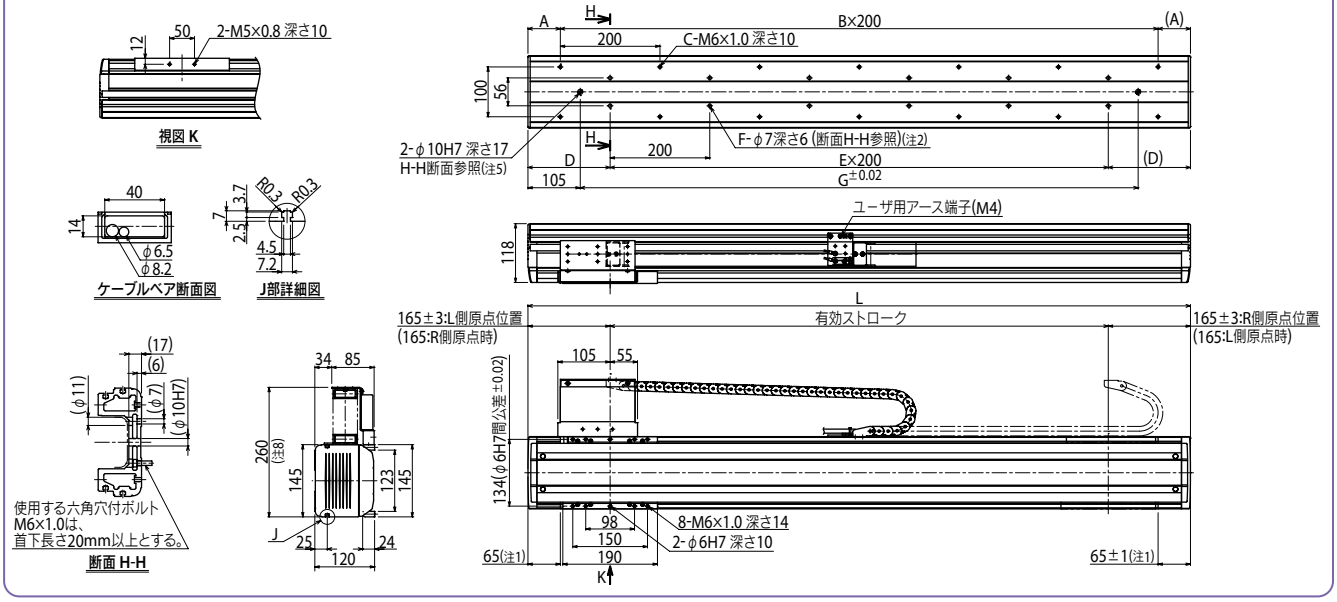
有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg)注7	19	20	22	23	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40

適用コントローラ SR1-X▶614 TS-X▶588 RDV-X▶602

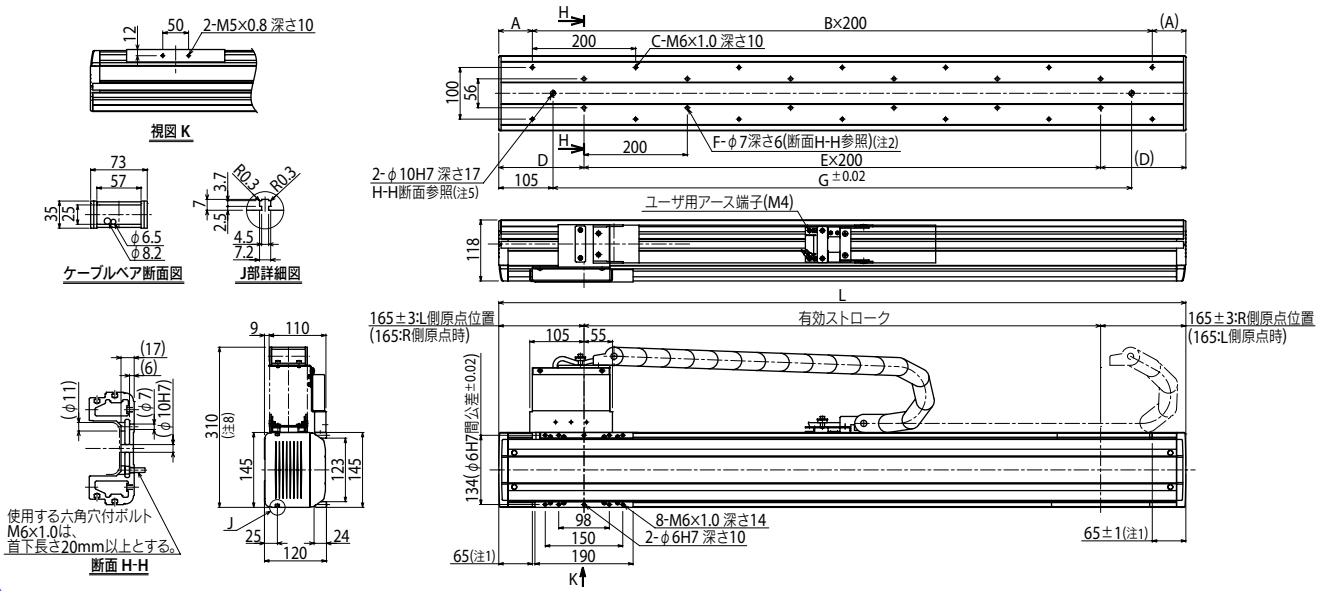
N15 取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様 RH



N15 取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様 RW



N15 取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様 RW



N15D

● ダブルキャリア仕様

■注文型式

N15D - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	取付方向	ケーブルベア仕様	オプション	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ※1
N15D	20	H：水平取付 W：壁掛取付	S：標準ケーブルベア仕様 M：オプションケーブルベア仕様	グリス指定：なし：標準 / GC：クリーン	250～1750（100mmピッチ）	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K（耐屈曲）※3	RCX320 SR1-X（2台）※2 TS-X（2台）※2 RDV-X（2台）※2

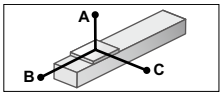
※1. コントローラの選択オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320の場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

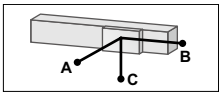
■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ15
ボールネジリード	20 mm
最高速度※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	50 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm～1750 mm（100 mmピッチ）
全長	ストローク+330 mm
本体断面最大外形	W145 mm × H120 mm
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※3. 位置検出器（レゾルバ）は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 （単位：mm）

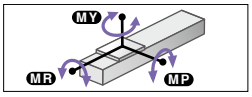
		A	B	C
リード20	10kg	3048	2322	1259
	30kg	1489	841	500
	50kg	1278	544	344

壁面取付使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード20	10kg	1258	1823	2449
	30kg	428	545	1039
	50kg	248	289	749

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



（単位：N・m）

MY	MP	MR
691	692	608

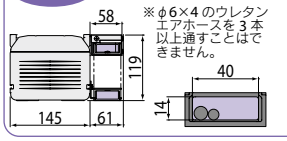
■適用コントローラ

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
SR1-X20-R※	
TS-X220-R※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X20-RBR1※	パルス列

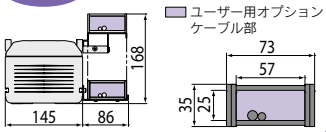
※ SR-1、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

■ユーザー用ケーブルベア

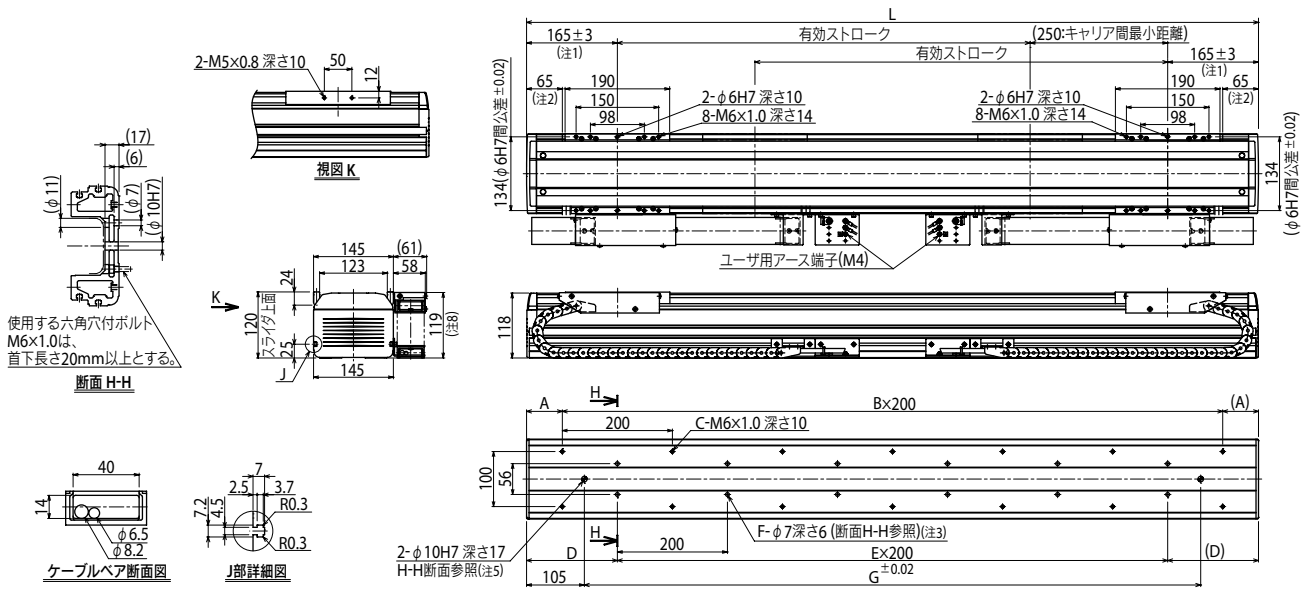
Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様



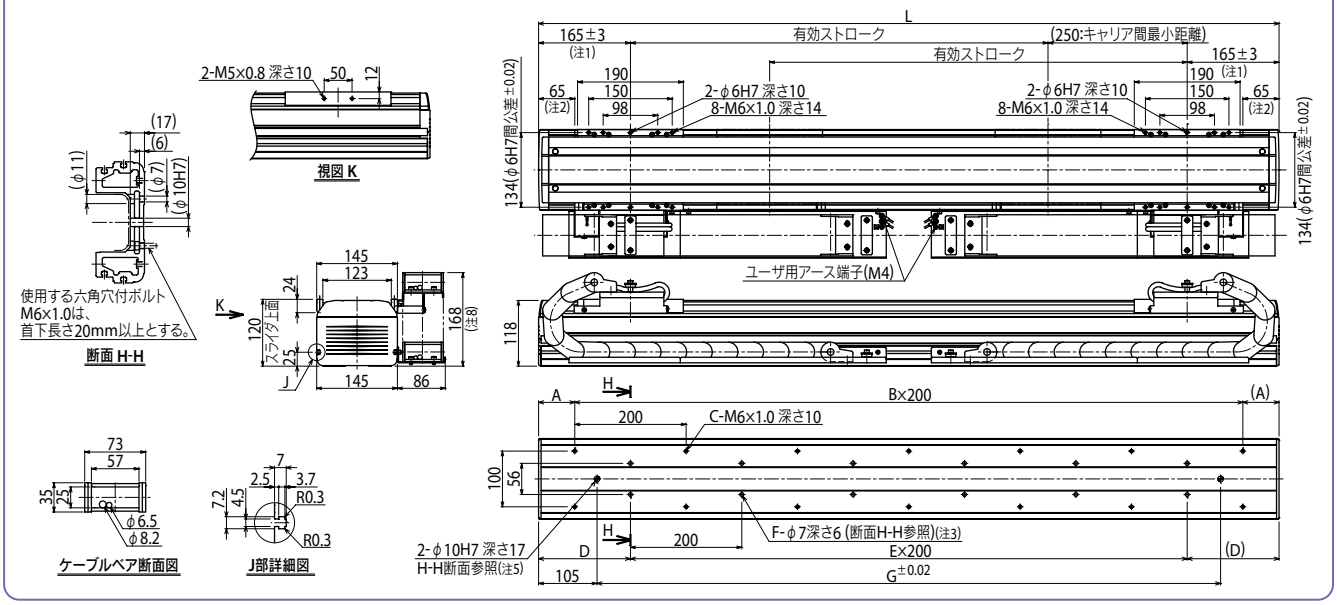
N15D 取付方法：水平／標準ケーブルベア仕様



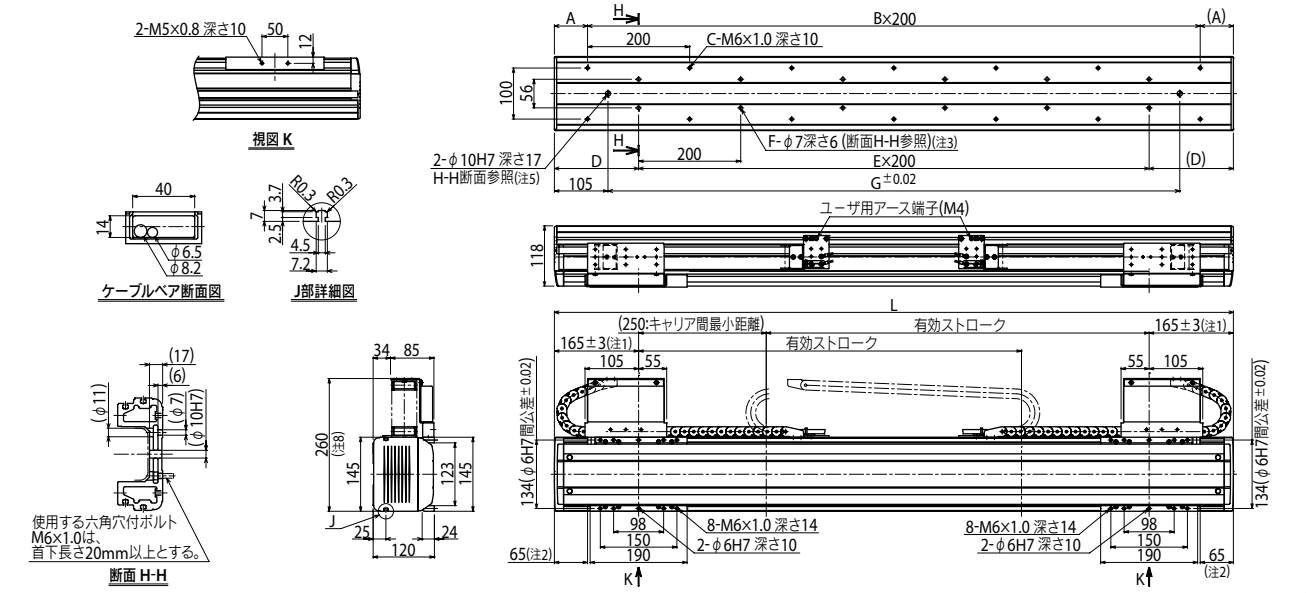
注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注4. 標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
注8. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	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
A	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
B	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
C	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
D	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
E	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
F	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
G	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
本体質量(kg)注7	24	26	27	29	30	32	33	35	36	38	39	40	42	43	45	46

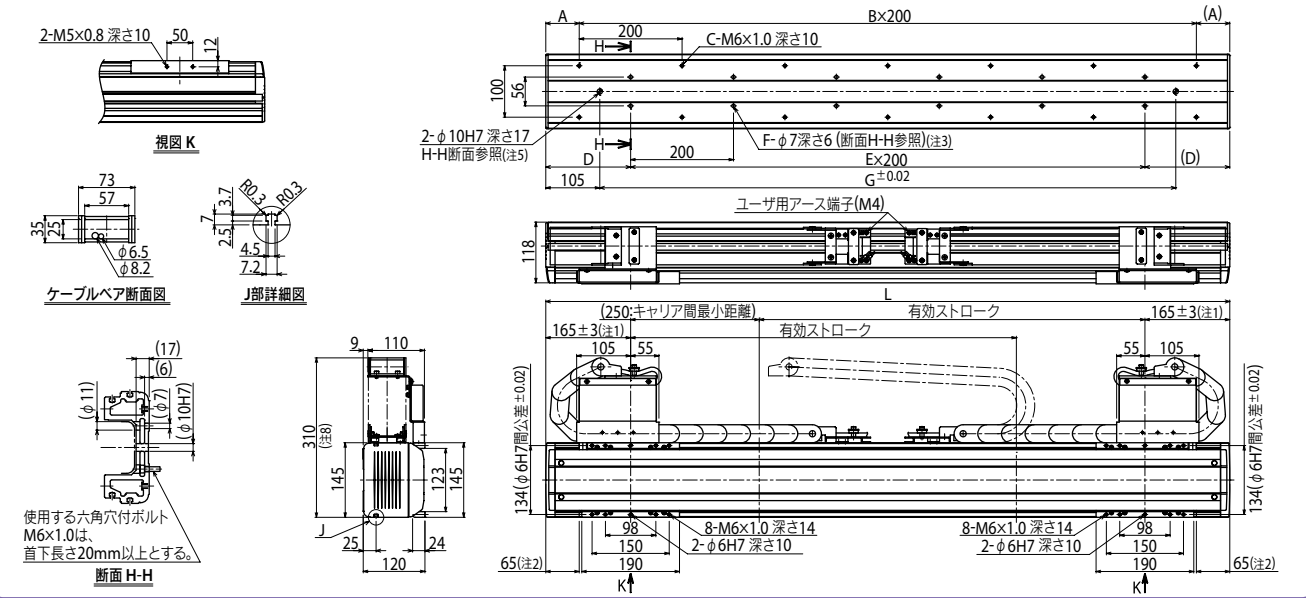
N15D 取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様



N15D 取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様



N15D 取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様



N18



■注文型式

N18 - 20 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ケーブルベア取出方向※1	ケーブルベア仕様	原点位置変更	グリス指定	ストローク	ケーブル長※2
N18	20	RH：水平右取出 LH：水平左取出 RW：壁掛右取出 LW：壁掛左取出	S：標準ケーブルベア仕様 M：オプションケーブルベア仕様	水平：なし：R側(標準)、Z：L側 壁掛：なし：L側(標準)、Z：R側	なし：標準 GC：クリーン	500～2500(100mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K(耐屈曲)

TSX - 220 - R - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X※3	220：200V/400～600W	R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - 20 - □ - R - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
SR1-X	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - 2 - 20 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
RDV-X	2：AC200V	20：600W以下	RBR1

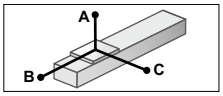
※1. ケーブルベア取出方向についての詳細は、P.289をご覧ください。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

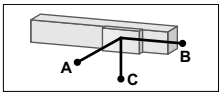
■基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	500 mm～2500 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 mm
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

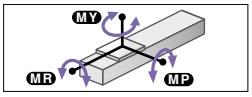
		A	B	C
リード20	30kg	3045	1629	1902
	50kg	2602	961	1150
	80kg	2193	586	716

壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	30kg	1928	1553	3045
	50kg	1157	885	2602
	80kg	707	509	2193

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

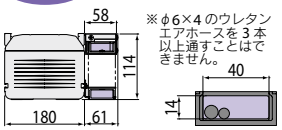
MY	MP	MR
1161	1163	1021

■適用コントローラ

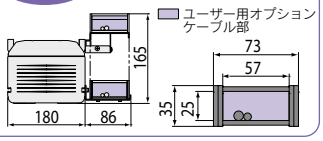
コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X220-R	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1	パルス列

■ユーザー用ケーブルベア

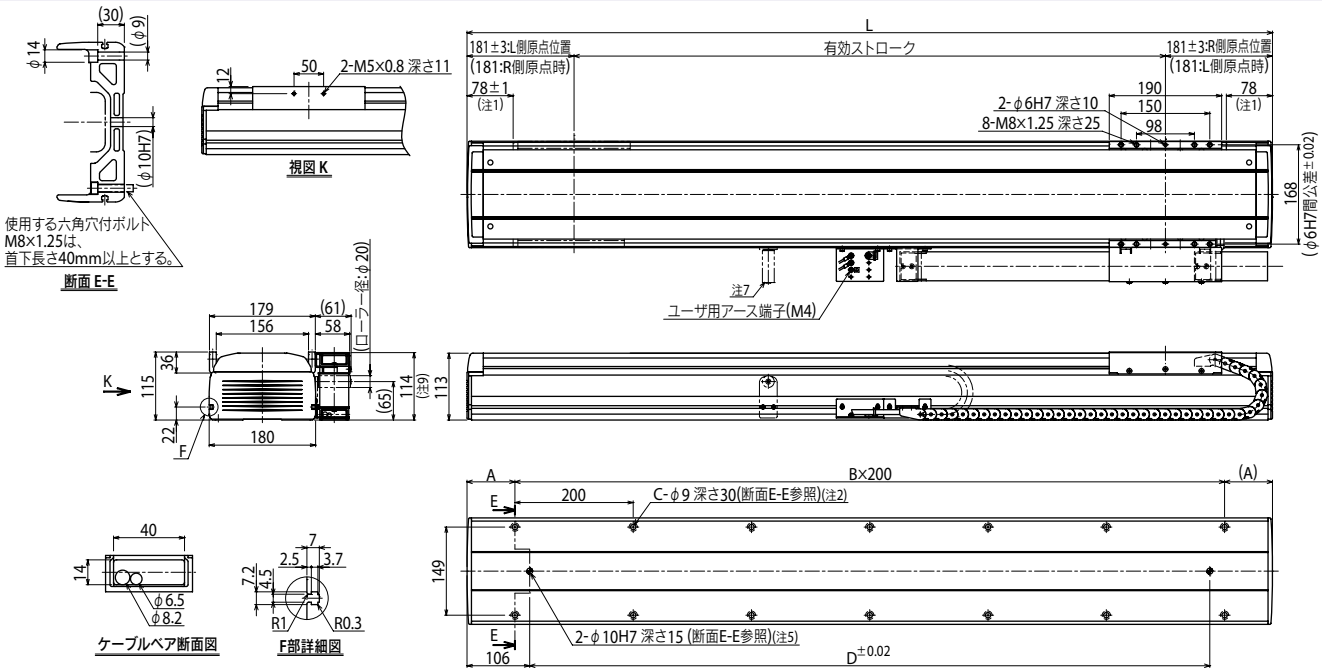
Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様



N18 取付方法：水平／標準ケーブルベア仕様 RH



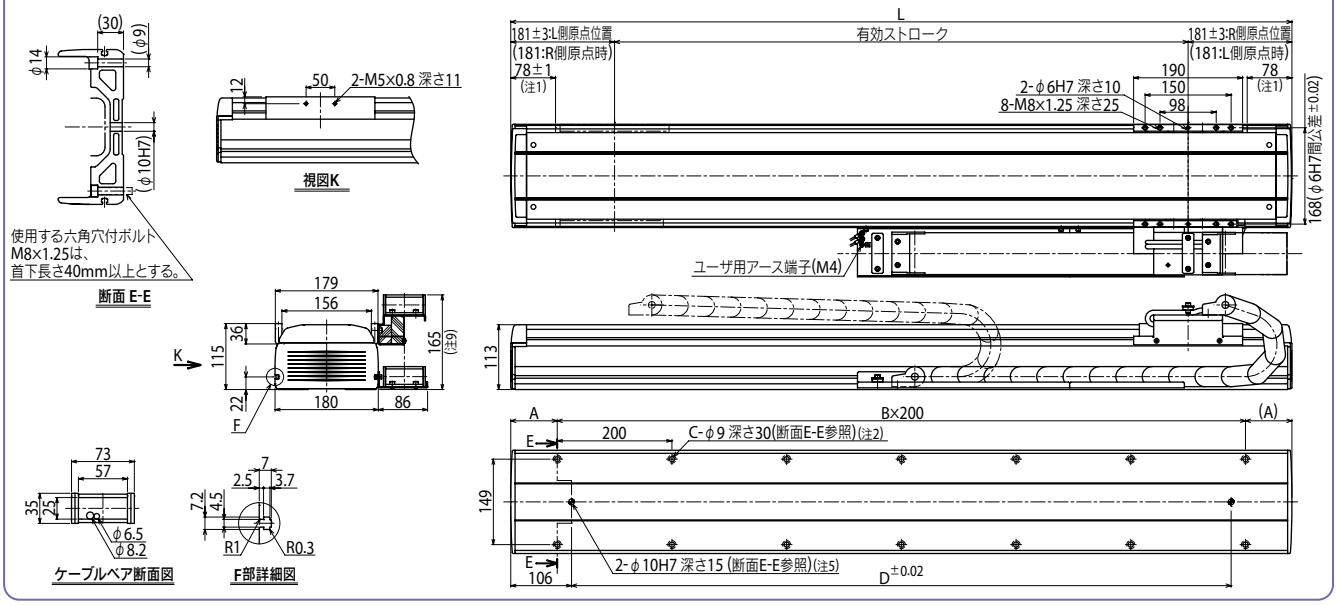
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注3. 出荷時は、水平はR側原点仕様、壁掛けはL側原点仕様となります(本図は、ケーブルベア右取り出し仕様です)。
注4. 本図の標準ケーブルベア仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 2100ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。

有効ストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg)注8	27	29	31	33	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66

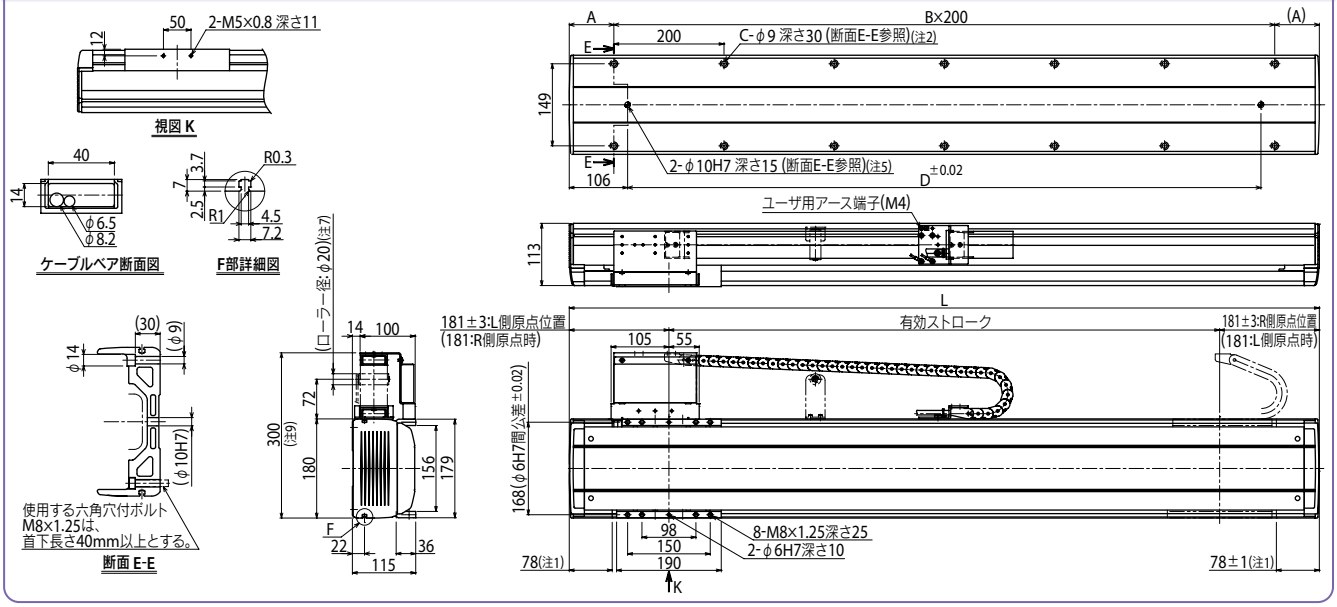
注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 | TS-X ▶ 588 | RDV-X ▶ 602

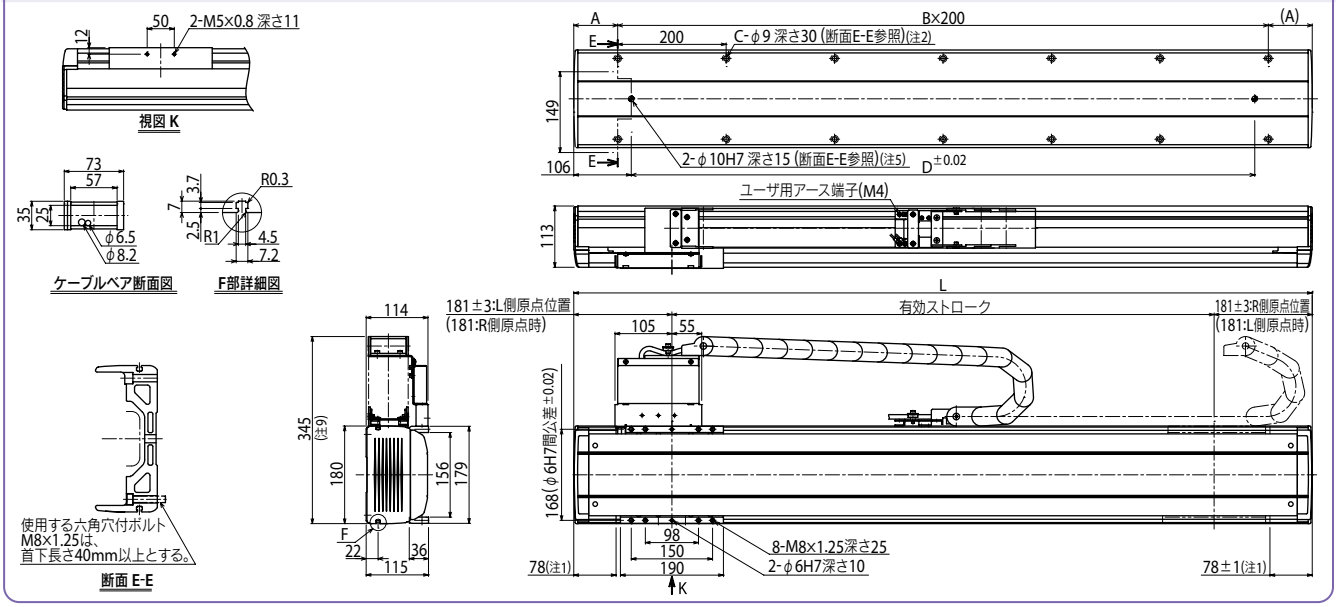
N18　取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様　RH



N18　取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様　RW



N18　取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様　RW



適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

N18D

ダブルキャリア仕様

注文型式

N18D - 20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	取付方向	ケーブルベア仕様	オプション	ストローク	ケーブル長	適用コントローラ※1
N18D	20	H:水平取付 W:壁掛取付	S:標準ケーブルベア仕様 M:オプションケーブルベア仕様	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	250～2250(100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K(耐屈曲)※3	RCX320 SR1-X(2台)※2 TS-X(2台)※2 RDV-X(2台)※2

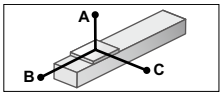
※1. コントローラの選択オプションについては、各コントローラページの注文型式をご参照ください。
※2. SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。
※3. SR1-X、TS-X、RDV-Xで耐屈曲ケーブルをご希望の場合は、3K/5K/10Kを選択してください。RCX320の場合は標準ケーブルが耐屈曲ケーブルですので、3L/5L/10Lと記入してください。

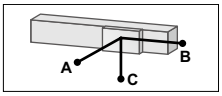
基本仕様

モータ出力 AC	400 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm
減速機構	ボールネジφ20
ボールネジリード	20 mm
最高速度※2	1200 mm/sec
最大可搬質量	80 kg
定格推力	339 N
ストローク	250 mm～2250 mm(100 mmピッチ)
全長	ストローク+362 mm
本体断面最大外形	W180 mm × H115 mm
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式	4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器	レゾルバ※3
分解能	16384 パルス/回転

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 移動距離が短い場合は最高速度に達しない時があります。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

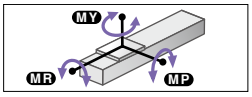
		A	B	C
リード20	30kg	3045	1629	1902
	50kg	2602	961	1150
	80kg	2193	586	716

壁面取付使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード20	30kg	1928	1553	3045
	50kg	1157	885	2602
	80kg	707	509	2193

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント

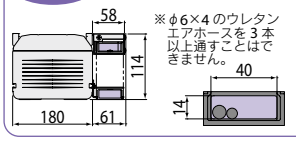


(単位:N・m)

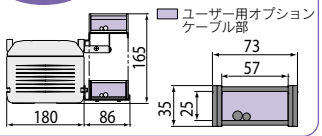
MY	MP	MR
1161	1163	1021

ユーザー用ケーブルベア

Sタイプ 標準ケーブルベア仕様



Mタイプ オプションケーブルベア仕様

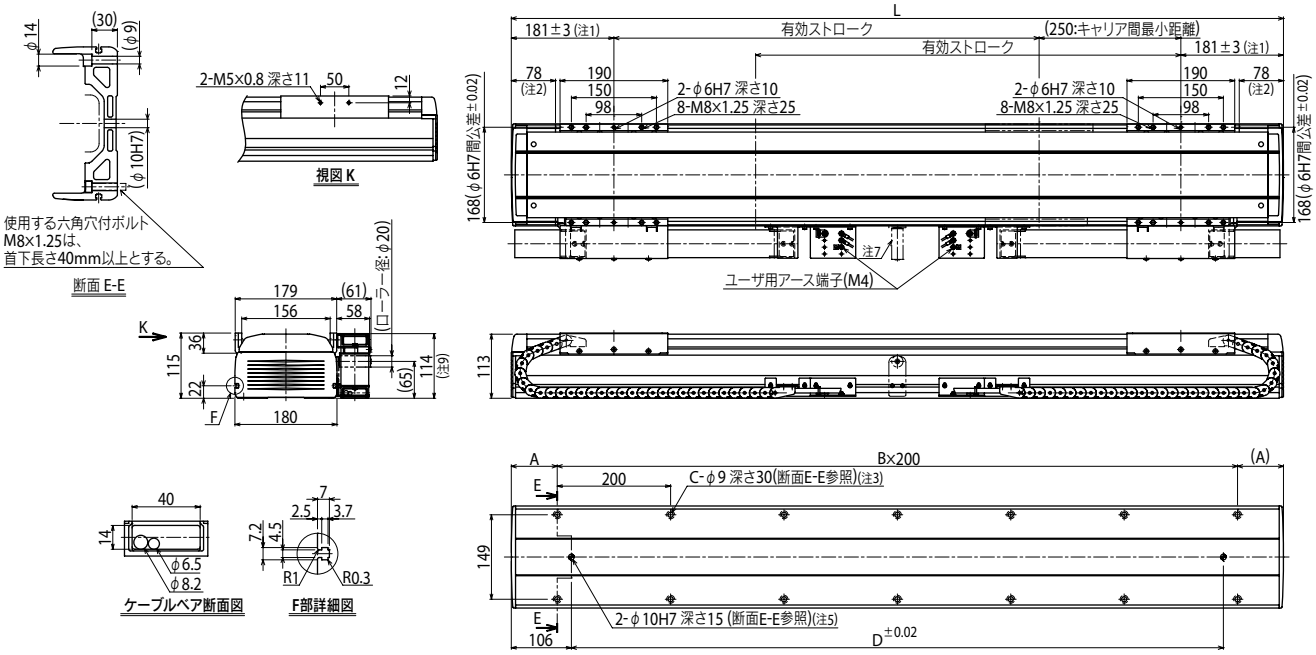


適用コントローラ

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
SR1-X20-R※	
TS-X220-R※	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X20-RBR1※	パルス列

※ SR1-X、TS-X、RDV-Xをご使用の場合は2台必要となります。

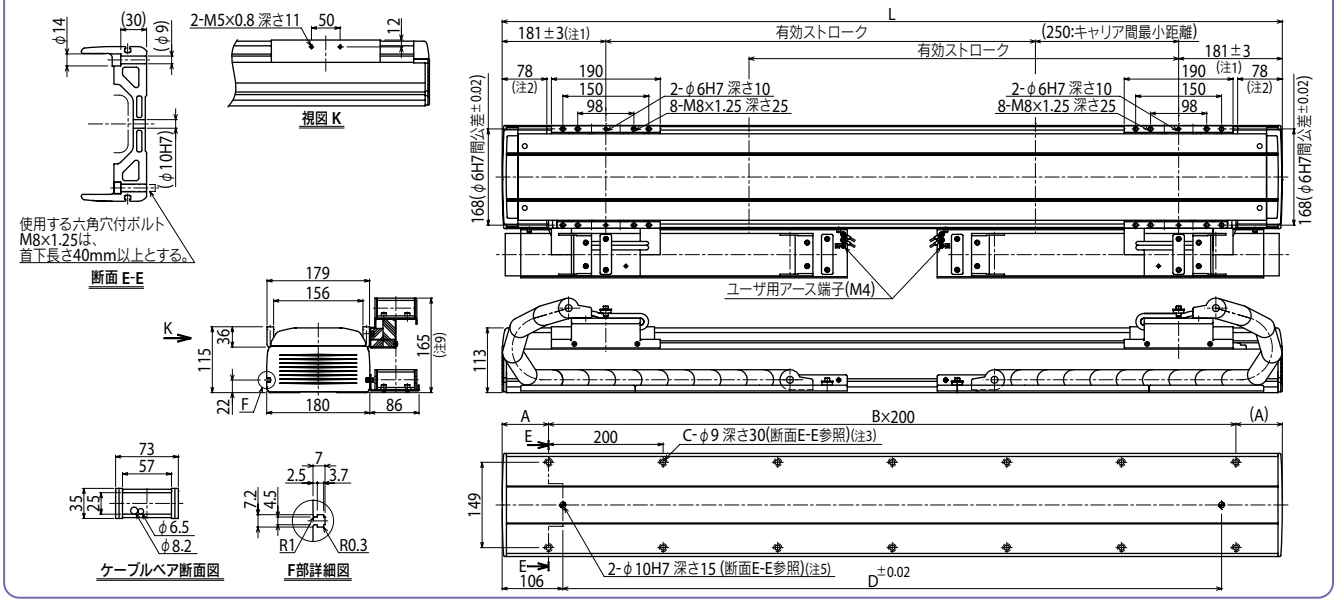
N18D 取付方法:水平／標準ケーブルベア仕様



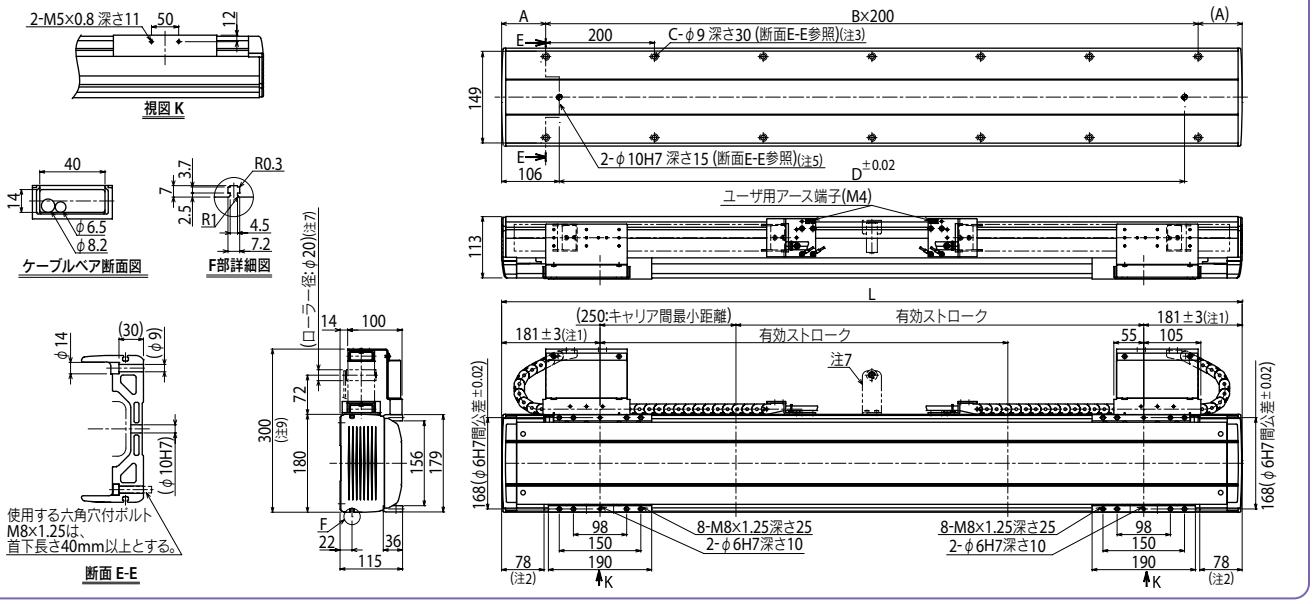
注1. 原点復帰時のテーブルスライドの位置です。
注2. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注3. φ9を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
注4. 標準ケーブル仕様において、φ6×4のウレタンエアホースを3本以上通すことはできません。
注5. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
注6. 垂直・天吊り仕様は別途お問い合わせください。
注7. 2050ストローク以上のロボットには、ケーブルベアの垂れ防止ローラが付きます。
注8. 標準ケーブルベア仕様の質量です。オプションケーブルベア仕様は下表の本体質量の値より1kg重くなります。
注9. ストロークや動作条件によりケーブルベアの屈曲半径が大きくなり図面に示した寸法より高くなる場合があります。

有効ストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250
L	862	962	1062	1162	1262	1362	1462	1562	1662	1762	1862	1962	2062	2162	2262	2362	2462	2562	2662	2762	2862
A	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131	81	131
B	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
D	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650
本体質量(kg)注8	35	37	39	41	43	45	47	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74

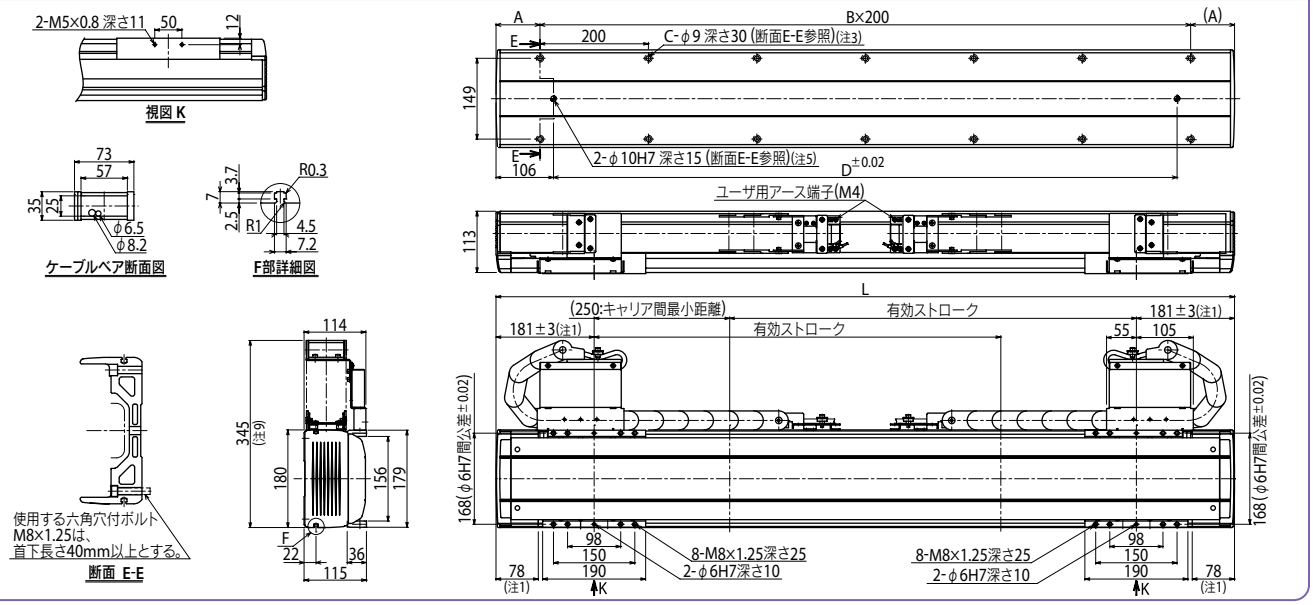
N18D　取付方法：水平／オプションケーブルベア仕様



N18D　取付方法：壁掛け／標準ケーブルベア仕様



N18D　取付方法：壁掛け／オプションケーブルベア仕様



B10



■注文型式

B10 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	L：モータ左水平 R：モータ右水平 LU：モータ左上 RU：モータ右上 LD：モータ左下 RD：モータ右下	グリス指定 なし：標準 GC：クリーン	150～2550 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

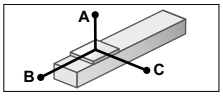
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

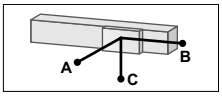
■基本仕様

モータ出力 AC		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード25 mm相当
最高速度		1875 mm/sec
最大可搬質量		10 kg
ストローク		150 mm～2550 mm(50 mmピッチ)
全長	モータ取付方向 L仕様/R仕様	ストローク+397.5 mm
	モータ取付方向 上記以外仕様	ストローク+310 mm
本体断面最大外形		W100 mm × H81 mm
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×1レール
位置検出器		レゾルバ※2
分解能		16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

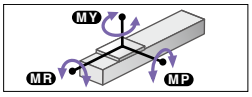
	A	B	C
3kg	1800	1392	1084
5kg	1574	826	696
8kg	1221	509	474
10kg	1171	403	407

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1144	1005	1734
5kg	724	576	1199
8kg	493	333	918
10kg	414	254	869

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



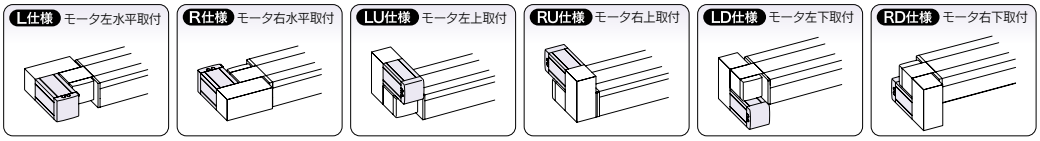
(単位：N・m)

MY	MP	MR
188	188	165

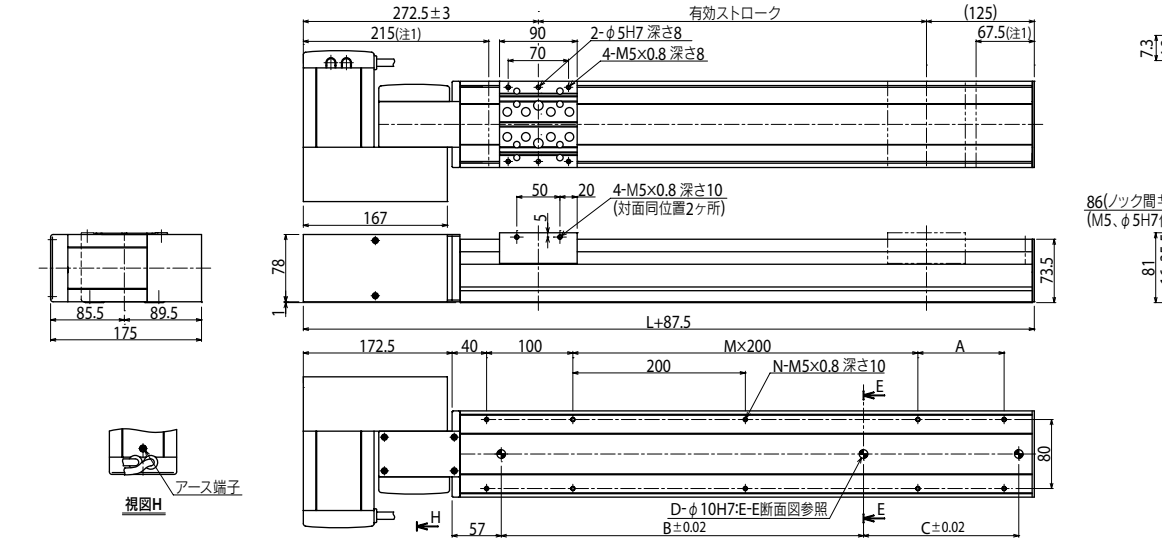
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

■モータ取付方向　モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。



B10　R仕様(モータ右水平取付け)

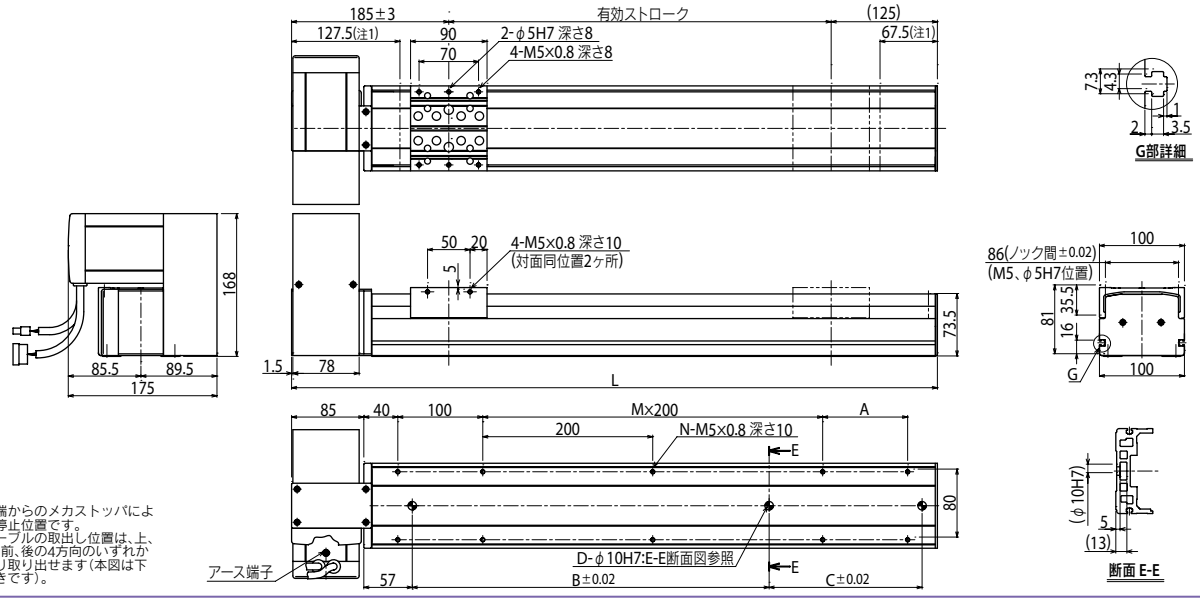


有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
L	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320	1320	1320
C	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
D	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	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18
本体質量(kg)	7.4	7.8	8.2	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1	12.5	12.9	13.3	13.7	14.1	14.5	14.9	15.3	15.7	16.1	16.5	16.9

有効ストローク	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550
L	1710	1760	1810	1860	1910	1960	2010	2060	2110	2160	2210	2260	2310	2360	2410	2460	2510	2560	2610	2660	2710	2760	2810	2860
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
B	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320	1320
C	—	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1320
D	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
M	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12
N	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	28	30	30	30	30
本体質量(kg)	17.3	17.7	18.0	18.4	18.8	19.2	19.6	20.0	20.4	20.8	21.2	21.6	22.0	22.4	22.8	23.2	23.6	24.0	24.4	24.8	25.2	25.6	25.9	26.3

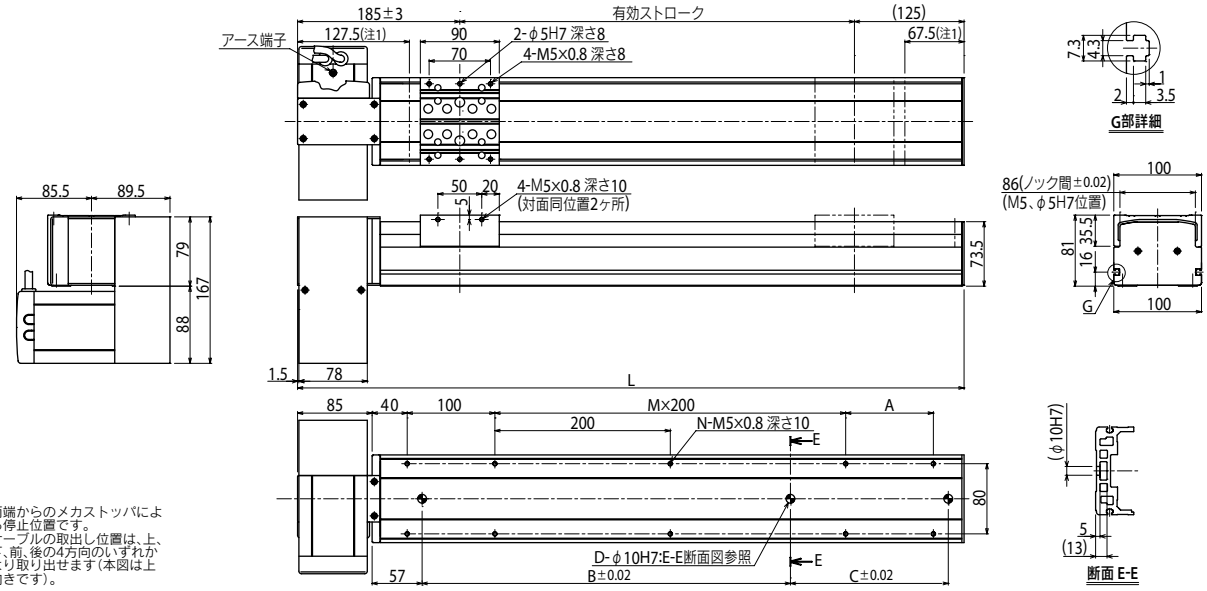
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

B10　RU仕様（モータ右上取付け）



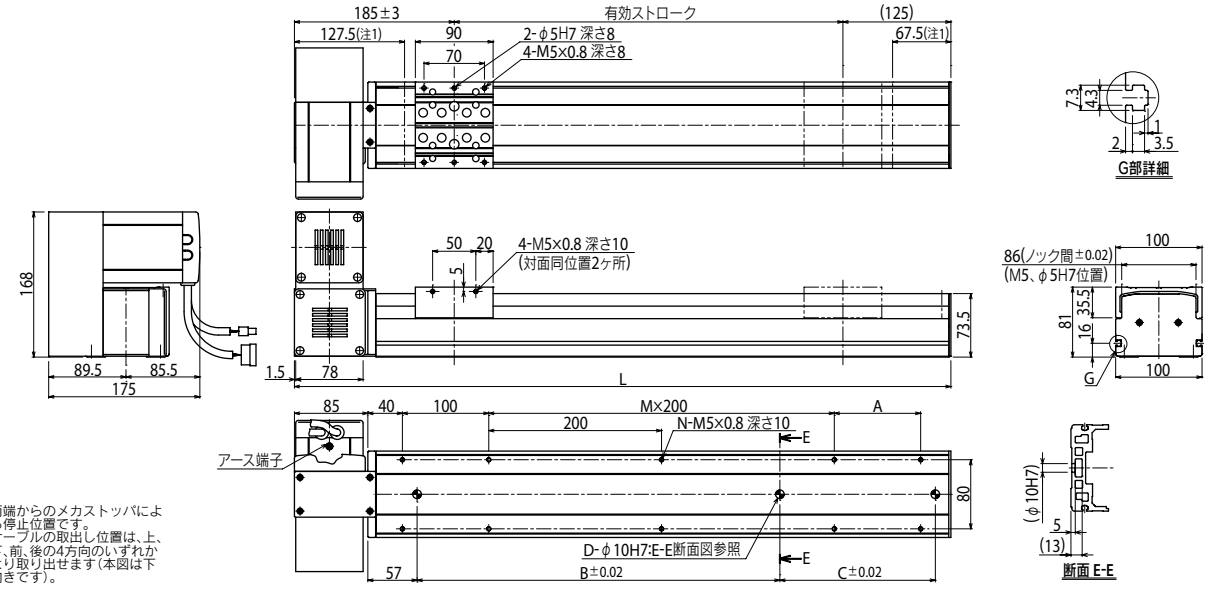
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

B10　RD仕様（モータ右下取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は上向きです）。

B10　LU仕様（モータ左上取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

B14



■注文型式

B14 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	L:モータ左水平 R:モータ右水平 LU:モータ左上 RU:モータ右上 LD:モータ左下 RD:モータ右下	グリス指定 なし:標準 GC:クリーン	150～3050 (50mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX:TS-X	105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ:モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05:100W以下	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ) N:なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量	回生装置
	2: AC200V	05:100W以下	

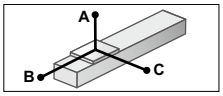
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

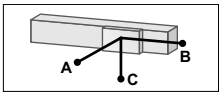
■基本仕様

モータ出力 AC		100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード25 mm相当
最高速度		1875 mm/sec
最大可搬質量		20 kg
ストローク		150 mm～3050 mm(100 mmピッチ)
全長	モータ取付方向 L仕様/R仕様	ストローク+425.5 mm
	モータ取付方向 上記以外仕様	ストローク+338 mm
本体断面最大外形		W146 mm × H94 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器		レゾルバ※2
分解能		16384 パルス/回転

※ 原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位:mm)

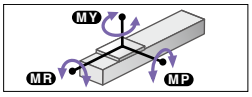
	A	B	C
5kg	2159	1228	943
10kg	1389	623	548
20kg	1102	320	348

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
5kg	1064	816	1468
10kg	564	377	888
20kg	305	156	615

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位:N・m)

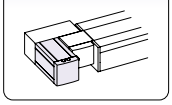
MY	MP	MR
226	227	199

■適用コントローラ

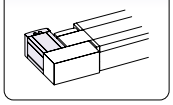
コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

■モータ取付方向　モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。

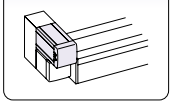
L仕様 モータ左水平取付



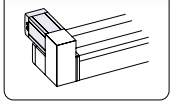
R仕様 モータ右水平取付



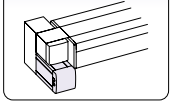
LU仕様 モータ左上取付



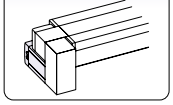
RU仕様 モータ右上取付



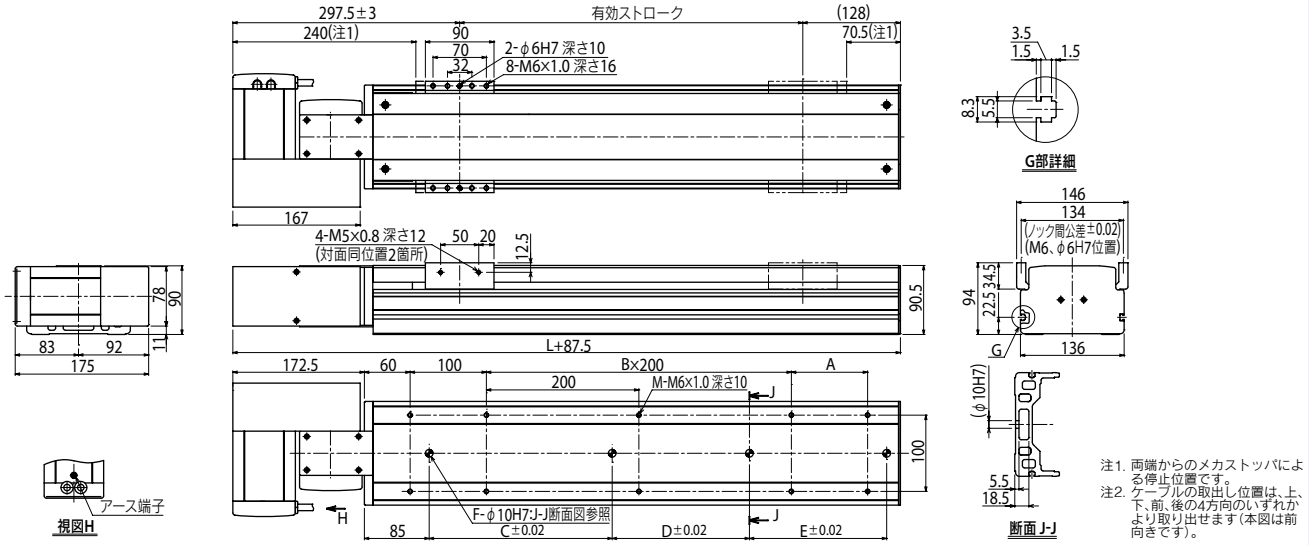
LD仕様 モータ左下取付



RD仕様 モータ右下取付



B14　R仕様(モータ右水平取付け)

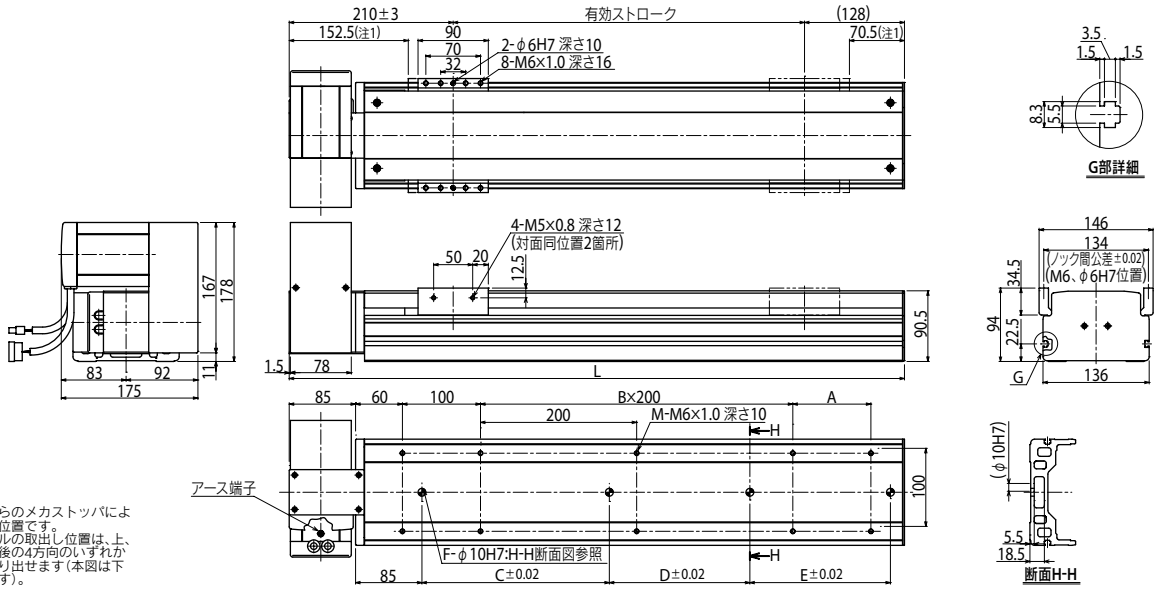


注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます(本図は前向きです)。

有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938
M	6	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
A	—	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
B	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8
C	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	240	420	420	420	600
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	9.6	10.2	10.8	11.4	12	12.5	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.0	16.6	17.2	17.8	18.4	19	19.5	20.2	20.7	21.3	21.9	22.5	23.1	23.7	24.2	24.8	25.4	26	26.6

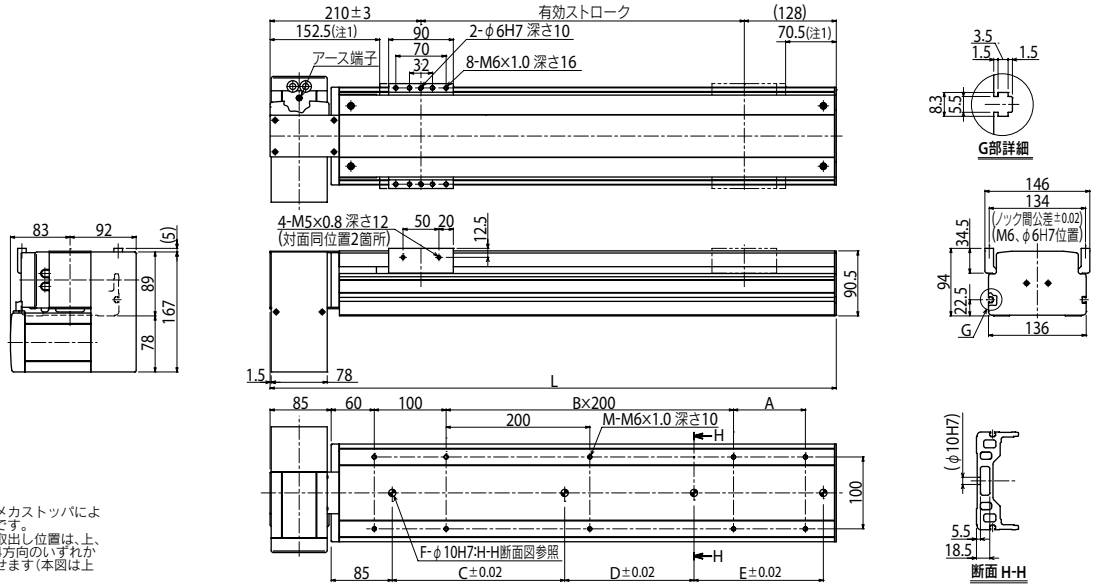
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050
L	1988	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
本体質量(kg)	27.2	27.7	28.3	28.9	29.5	30.1	30.7	31.3	31.9	32.4	33	33.6	34.2	34.8	35.4	35.9	36.5	37.1	37.7	38.3	38.9	39.4	40	40.6	41.2	41.8	42.4	43.0	43.6

B14　RU仕様（モータ右上取付け）



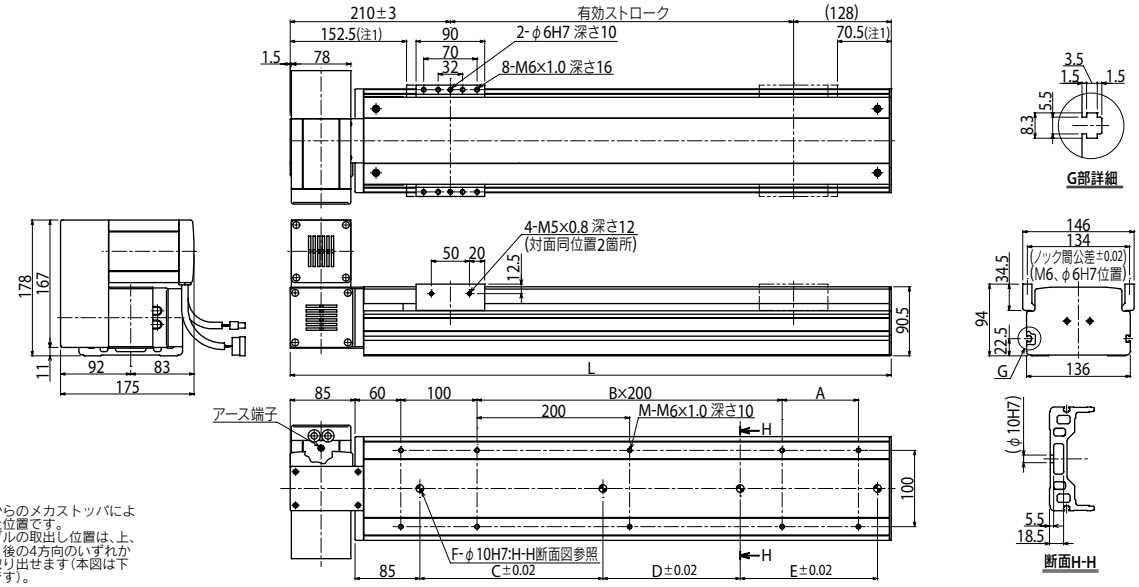
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

B14　RD仕様（モータ右下取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は上向きです）。

B14　LU仕様（モータ左上取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

B14H



■注文型式

B14H - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	モータ取付方向	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	L：モータ左水平 R：モータ右水平 LU：モータ左上 RU：モータ右上 LD：モータ左下 RD：モータ右下	グリス指定 なし：標準 GC：グリーン	150～3050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TSX：TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ) N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

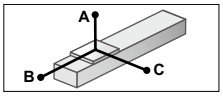
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

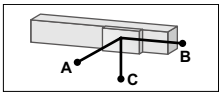
■基本仕様

モータ出力 AC		200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.04 mm
ベルト		リード25 mm相当
最高速度		1250 mm/sec (1875 mm/sec※2)
最大可搬質量		30 kg
ストローク		150 mm～3050 mm(100 mmピッチ)
全長	モータ取付方向 L仕様/R仕様	ストローク+475.5 mm
	モータ取付方向 上記以外仕様	ストローク+388 mm
本体断面最大外形		W146 mm × H94 mm
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
リニアガイド形式		4列サーキュラーアーク×2レール
位置検出器		レゾルバ※3
分解能		16384 パルス/回転

※原点位置反モータ側仕様をご希望の際は弊社にご相談ください。
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. SR1-X、TS-X使用で最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。RDV-X使用の場合は、条件にかかわらず、回生装置RBR1が必要です。
※3. 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様となります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

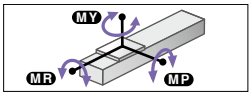
	A	B	C
5kg	3000	3000	1941
10kg	2742	1697	1064
20kg	2158	867	651
30kg	1708	590	466

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
5kg	2074	2585	3000
10kg	1087	1236	2071
20kg	604	561	1512
30kg	397	336	1106

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

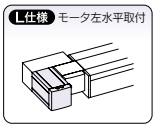
MY	MP	MR
610	555	488

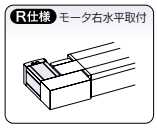
■適用コントローラ

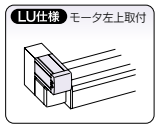
コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

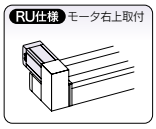
※ 最高速度1250mm/secを超えた速度で動かす場合は回生装置が必要となります。

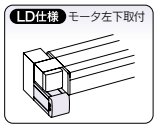
■モータ取付方向　モータ取付方向が下記のように6種類の中から選択できます。

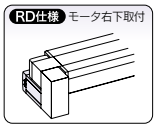




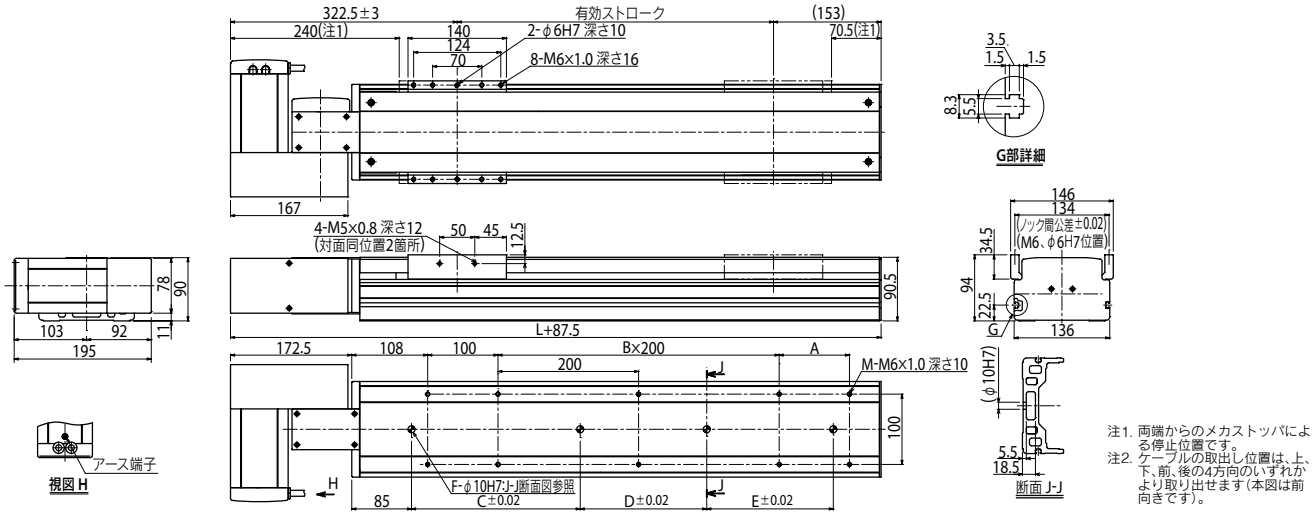








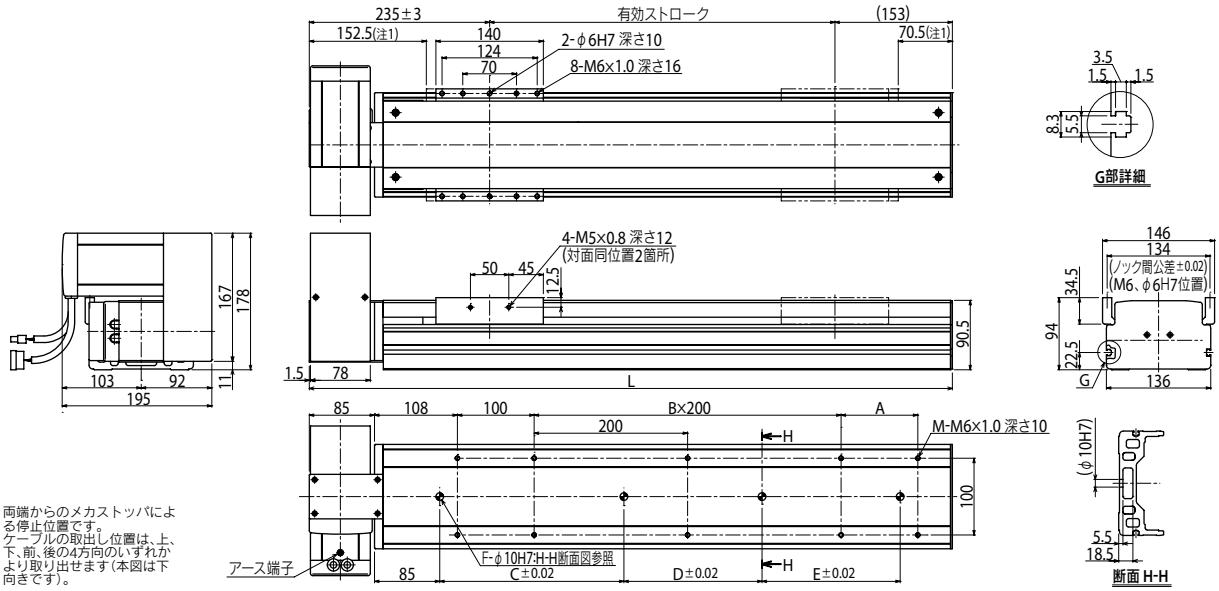
B14H　R仕様(モータ右水平取付け)



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600
L	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788	1838	1888	1938	1988
M	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22
A	—	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50
B	1	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8
C	240	240	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	780	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	240	420	420	420	600	600
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3
本体質量(kg)	10.9	11.5	12.1	12.7	13.2	13.9	14.4	15.0	15.6	16.2	16.7	17.4	17.9	18.5	19.1	19.7	20.2	20.9	22.0	22.1	22.6	23.3	23.8	24.4	24.9	25.6	26.1	26.8	27.3	27.9

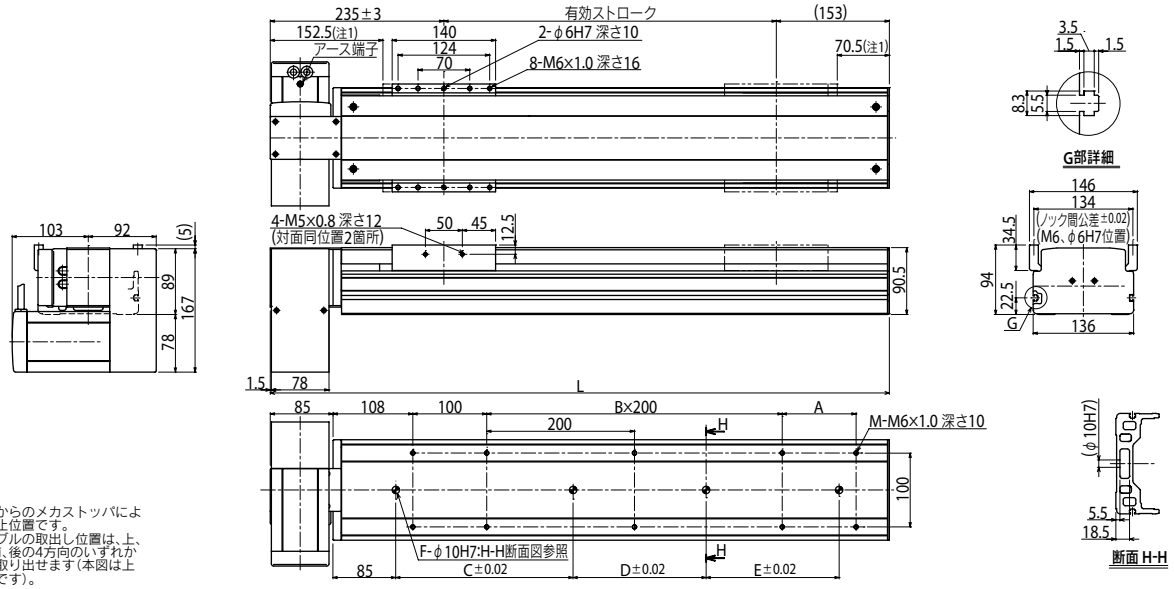
有効ストローク	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050
L	2038	2088	2138	2188	2238	2288	2338	2388	2438	2488	2538	2588	2638	2688	2738	2788	2838	2888	2938	2988	3038	3088	3138	3188	3238	3288	3338	3388	3438
M	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	36
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
B	8	8	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	600	780	780	780	960	960	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	240	420	420	420	420	600	600	600	600	780	780	780	960	
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	
本体質量(kg)	28.4	29.1	29.6	30.3	30.8	31.4	31.9	32.6	33.1	33.8	34.3	35.0	35.5	36.1	36.6	37.3	37.8	38.5	39.0	39.6	40.1	40.8	41.3	42.0	42.5	43.1	43.6	44.3	45.4	

B14H　RU仕様（モータ右上取付け）



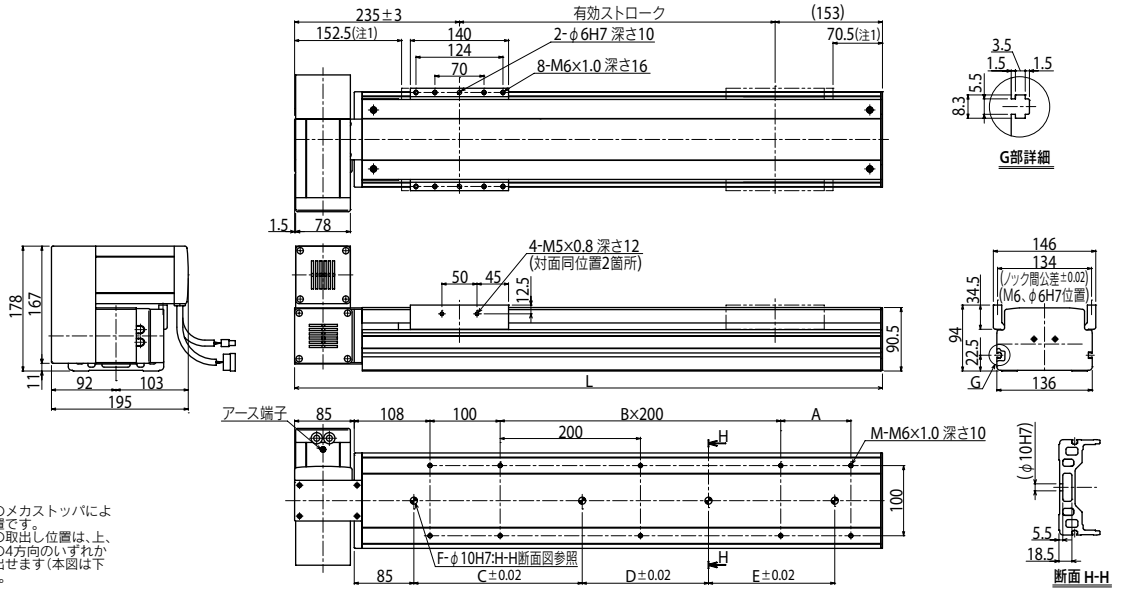
注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

B14H　RD仕様（モータ右下取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は上向きです）。

B14H　LU仕様（モータ左上取付け）



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルの取出し位置は、上、下、前、後の4方向のいずれかより取り出せます（本図は下向きです）。

適用コントローラ　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

R5



注文型式

R5 - [ロボット本体] - [ケーブル取出方向] - [ケーブル長※1]

ケーブル取出方向
無記入：標準(S)
B：横取出

ケーブル長※1
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m
3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ポジショナ※2] - [ドライバ：電源電圧/モータ容量] - [TSモニタ] - [入出力] - [バッテリ]

ポジショナ※2
TSX：TS-X

ドライバ：電源電圧/モータ容量
105：100V/100W以下
205：200V/100W以下

TSモニタ
無記入：なし
L：LCD付き

入出力
NP：NPN
PN：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
EP：EtherNet/IP™
PT：PROFINET
GW：I/Oボードなし※3

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [CE対応] - [入出力] - [バッテリ]

コントローラ

ドライバ：モータ容量
05：100W以下

CE対応
無記入：標準
E：CE仕様

入出力
N：NPN
P：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
PB：PROFIBUS

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ

電源電圧
2：AC200V

ドライバ：モータ容量
05：100W以下

回生装置
RBR1

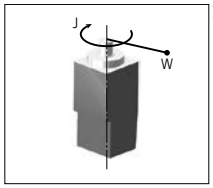
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モータ出力 AC	50 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 ° /sec
最大許容慣性モーメント	0.12 kgm^2 [1.2 kgfcms^2]
定格トルク	5.29 Nm [0.54 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

許容慣性モーメント

質量パラメーターW (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメントJ (kgfcms^2)	0.12	0.24	0.36	0.48	0.60	0.72	0.84	0.96	1.08	1.20



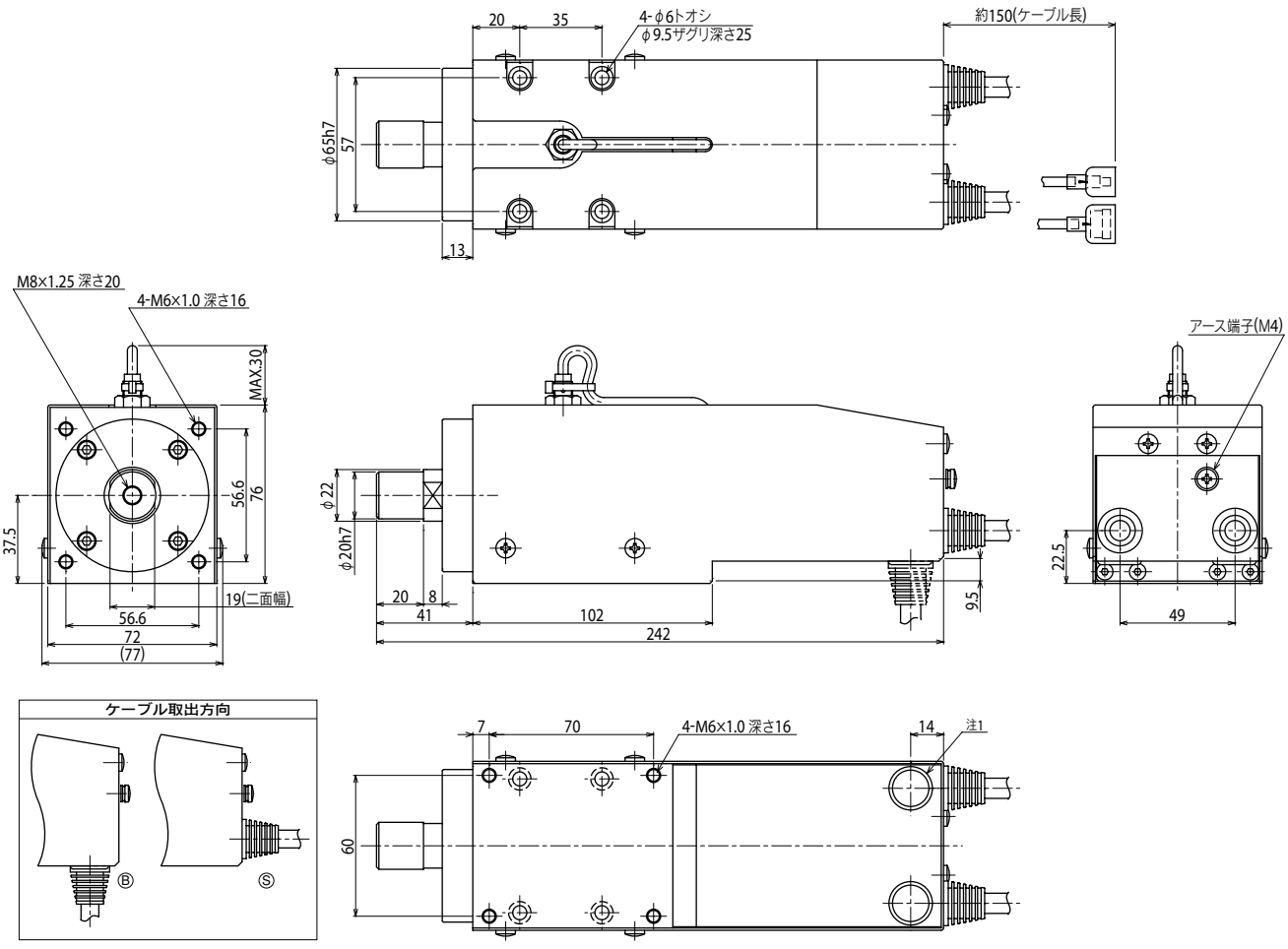
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが0.48kgfcms^{2}のとき、入力する値は4kg)。
上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.704をご参照ください。

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

R5



本体質量(kg)	3.0

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

R10



■注文型式

R10 - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル取出方向 - ケーブル長※1

ケーブル取出方向
無記入：標準(S)
B：横取出

ケーブル長※1
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m
3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2 TSX：TS-X

ドライバ：電源電圧/モータ容量
105：100V/100W以下
205：200V/100W以下

TSモニタ
無記入：なし
L：LCD付き

入出力
NP：NPN
PN：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
EP：EtherNet/IP™
PT：PROFINET
GW：I/Oボードなし※3

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

SR1-X **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ

ドライバ：モータ容量
05：100W以下

CE対応
無記入：標準
E：CE仕様

入出力
N：NPN
P：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
PB：PROFIBUS

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

RDV-X **2** **05** - **RBR1**

ロボットドライバ

電源電圧
2: AC200V

ドライバ：モータ容量
05：100W以下

回生装置

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

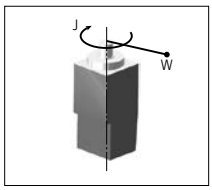
■基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 ° /sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm² [3.71 kgfcms²]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

■許容慣性モーメント

質量パラメーターW (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	0.25	0.49	0.74	0.99	1.24	1.48	1.73	1.98	2.23	2.47

質量パラメーターW (kg)	11	12	13	14	15
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71



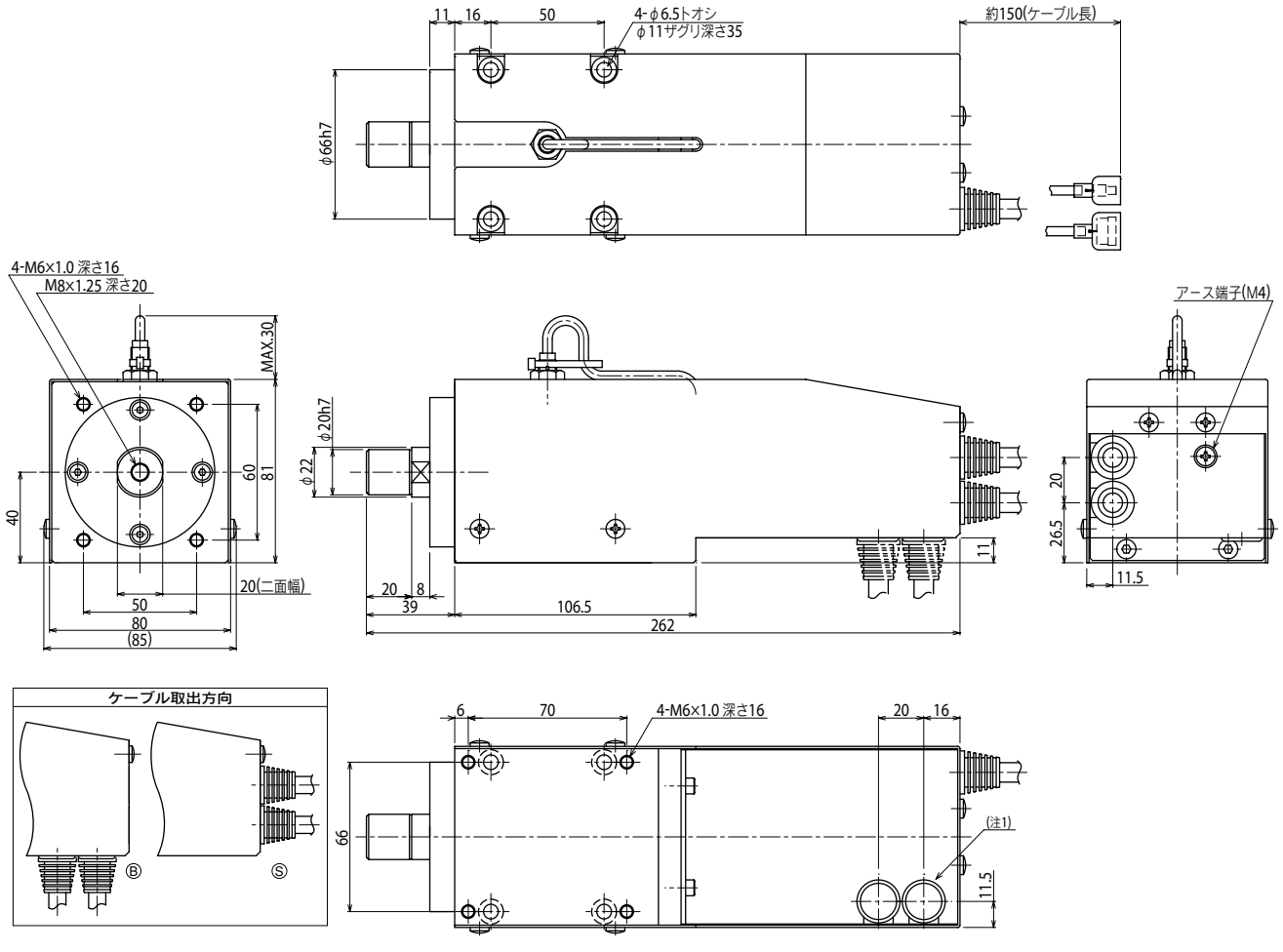
※R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが0.99kgfcms²のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.704をご参照ください。

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

R10



本体質量(kg)	3.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

R20



注文型式

R20 - [ロボット本体] - [ケーブル取出方向] - [ケーブル長※1]

ケーブル取出方向
無記入：標準(S)
B：横取出

ケーブル長※1
3L：3.5m
5L：5m
10L：10m
3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ポジショナ※2] - [ドライバ：電源電圧/モータ容量] - [TSモニタ] - [入出力] - [バッテリ]

ポジショナ※2
TSX：TS-X

ドライバ：電源電圧/モータ容量
110：100V/200W
210：200V/200W

TSモニタ
無記入：なし
L：LCD付き

入出力
NP：NPN
PN：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
EP：EtherNet/IP™
PT：PROFINET
GW：I/Oボードなし※3

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

SR1-X - **10** - [CE対応] - [入出力] - [バッテリ]

コントローラ
SR1-X

ドライバ：モータ容量
10：200W以下

CE対応
無記入：標準
E：CE仕様

入出力
N：NPN
P：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
PB：PROFIBUS

バッテリ
B：有り(アブソ)
N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

ロボットドライバ
RDV-X

電源電圧
2：AC200V

ドライバ：モータ容量
10：200W以下

回生装置
RBR1

※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

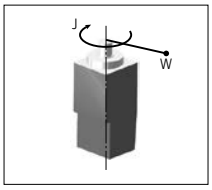
基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 ° /sec
最大許容慣性モーメント	1.83 kgm² [18.7 kgfcms²]
定格トルク	21.46 Nm [2.19 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

許容慣性モーメント

質量パラメーターW (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	0.93	1.8	2.8	3.7	4.6	5.6	6.5	7.4	8.4	9.3

質量パラメーターW (kg)	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



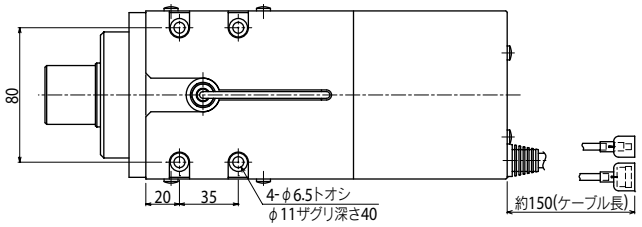
※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが3.7kgfcms²のとき、入力する値は4kg)。

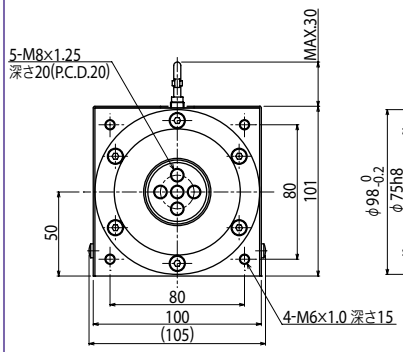
※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.704をご参照ください。

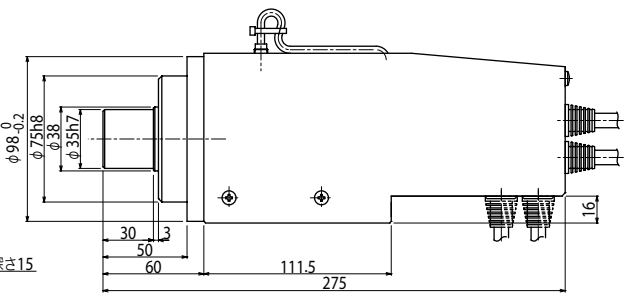
適用コントローラ

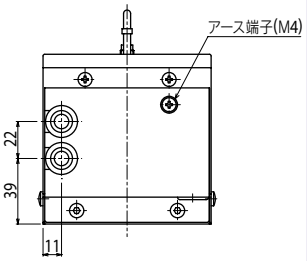
コントローラ	運転方法
SR1-X10 RCX320 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X110	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X210	
RDV-X210-RBR1	パルス列

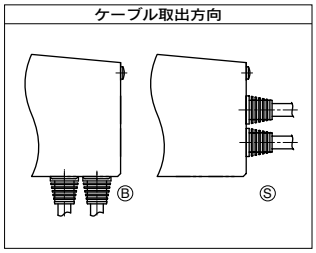
R20

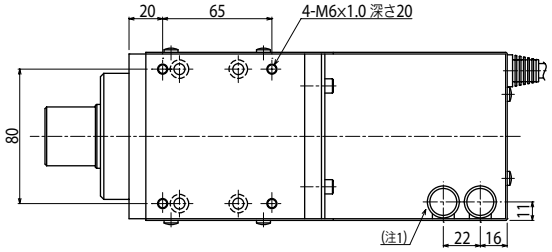






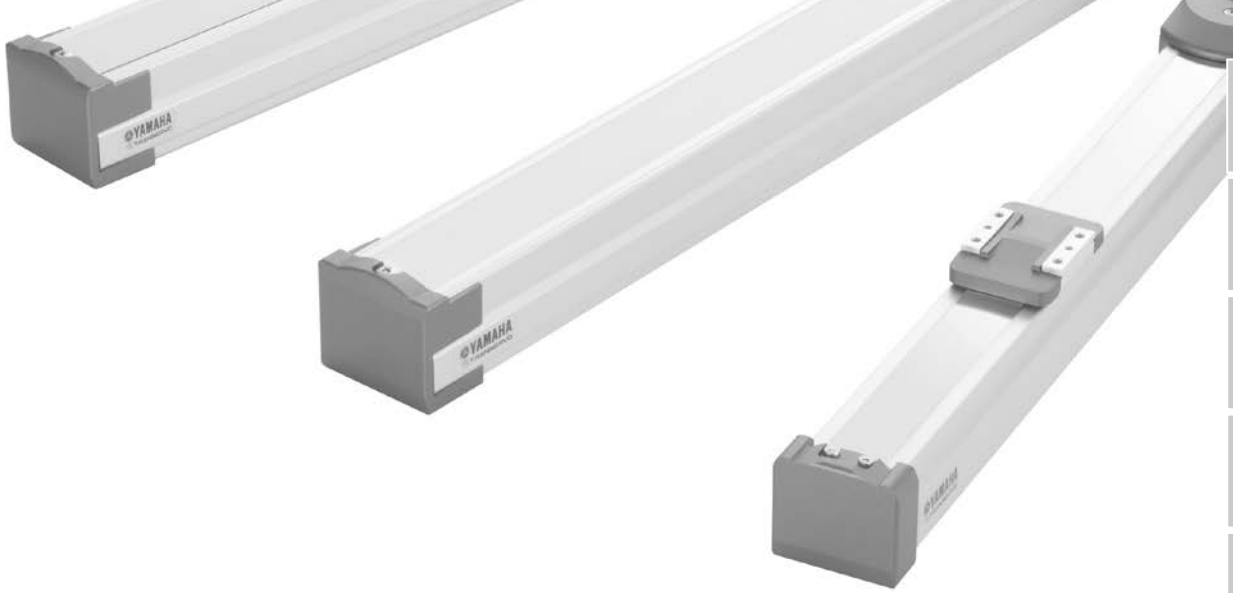






本体質量(kg)	5.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。



ステッピングモータ単軸ロボット

TRANSERVO SERIES

CONTENTS

■ TRANSERVO 仕様一覧表…332
■ 注文型式説明……333
■ ロッドタイプ:
取り付け用プレート ……333
■ ロッドタイプ:
省スペースモデル給脂用先端ノズル …333
■ ロッドタイプ:
走行寿命距離の寿命時間換算例…333

TRANSERVO

SS04 …… 334
SS05 …… 336
SS05H …… 338
SG07 …… 340
SR03 …… 341
SRD03 …… 344
SR04 …… 346
SRD04 …… 348
SR05 …… 350
SRD05 …… 352
STH04 …… 354
STH06 …… 356
RF02-N …… 358
RF02-S …… 360
RF03-N …… 362
RF03-S …… 364
RF04-N …… 366
RF04-S …… 368
BD04 …… 370
BD05 …… 371
BD07 …… 372

TRANSERVO 仕様一覧表

タイプ	型式	サイズ(mm) ※1	リード (mm)	最大可搬質量(kg) ※2 水平	最大可搬質量(kg) ※2 垂直	最高速度 (mm/sec) ※3	ストローク (mm)	ページ
SSタイプ (スライダタイプ) ストレートモデル/省スペースモデル	SS04-S SS04-R (L)	W49 × H59	12	2	1	600	50～400	P.334 - P.335
			6	4	2	300		
			2	6	4	100		
	SS05-S SS05-R (L)	W55 × H56	20	4	-	1000	50～800	P.336 - P.337
			12	6	1	600		
			6	10	2	300		
	SS05H-S SS05H-R (L)	W55 × H56	20	6	-	1000	50～800	P.338 - P.339
			12	8	2	600 (水平) 500 (垂直)		
			6	12	4	300 (水平) 250 (垂直)		
SGタイプ (スライダタイプ)	SG07	W65 × H64	20	36	4	1200	50～800	P.340
			12	43	12	800		
			6	46	20	350		
SRタイプ (ロッドタイプ 標準) ストレートモデル/省スペースモデル	SR03-S SR03-R(L) SR03-U	W48 × H56.5	12	10	4	500	50～200	P.341 - P.343
			6	20	8	250		
	SR04-S SR04-R(L)	W48 × H58	12	25	5	500	50～300	P.346 - P.347
			6	40	12	250		
			2	45	25	80		
	SR05-S SR05-R(L)	W56.4 × H71	12	50	10	300	50～300	P.350 - P.351
			6	55	20	150		
			2	60	30	50		
SRタイプ (ロッドタイプ サポートガイド付き) ストレートモデル/省スペースモデル	SRD03-S SRD03-U	W105 × H56.5	12	10	3.5	500	50～200	P.344 - P.345
			6	20	7.5	250		
	SRD04-S SRD04-U	W135 × H58	12	25	4	500	50～300	P.348 - P.349
			6	40	11	250		
			2	45	24	80		
	SRD05-S SRD05-U	W157 × H71	12	50	8.5	300	50～300	P.352 - P.353
			6	55	18.5	150		
			2	60	28.5	50		
STHタイプ (スライドテーブルタイプ) ストレートモデル/省スペースモデル	STH04-S	W45 × H46	5	6	2	200	50～100	P.354 - P.355
	STH04-R(L) ※4	W73 × H51	10	4	1	400		
	STH06	W61 × H65	8	9	2	150	50～150	P.356 - P.357
	STH06-R(L)	W106 × H70	16	6	4	400		

タイプ	型式	高さ (mm)	トルクタイプ	回転トルク (N・m)	最大押付トルク (N・m)	最高速度 (mm/sec) ※3	回転範囲 (°)	ページ
RFタイプ (ロータリータイプ) 標準/高剛性	RF02-N RF02-S	42 (標準) 49 (高剛性)	N:標準	0.22	0.11	420	310(RF02-N) 360(RF02-S)	P.358 - P.361
			H:高トルク	0.32	0.16	280		
	RF03-N RF03-S	53 (標準) 62 (高剛性)	N:標準	0.8	0.4	420	320(RF03-N) 360(RF03-S)	P.362 - P.365
			H:高トルク	1.2	0.6	280		
	RF04-N RF04-S	68 (標準) 78 (高剛性)	N:標準	6.6	3.3	420	320(RF04-N) 360(RF04-S)	P.366 - P.369
			H:高トルク	10	5	280		

タイプ	型式	サイズ(mm) ※1	リード (mm)	最大可搬質量(kg) ※2 水平	最大可搬質量(kg) ※2 垂直	最高速度 (mm/sec) ※3	ストローク (mm)	ページ
BDタイプ (ベルトタイプ)	BD04	W40 × H40	48	1	-	1100	300～1000	P.370
	BD05	W58 × H48	48	5	-	1400	300～2000	P.371
	BD07	W70 × H60	48	14	-	1500	300～2000	P.372

※1. サイズはおおよその本体断面最大外形です。
※2. 運転速度により搬送質量が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。
※3. 搬送質量やストローク長により最高速度が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。
※4. STH04-R(L)は50stでのブレーキ付は対応できません。

⚠ご使用上の注意点

■ 取扱いについて
「TRANSERVOユーザーズマニュアル」の内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。

■ 設置許容周囲温度
【SS/SRタイプ】 0～40℃
【STH/RF/BDタイプ】 5～40℃

■SR/SRD/STHタイプ 速度一可搬質量表

SR03

水平

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
10	450	90	20	225	90			
5	500	100	15	237.5	95			
			10	250	100			

垂直

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
4	300	60	8	150	60			
2	432	86	5	200	80			
1	500	100	2	250	100			

SRD03

水平

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
10	450	90	20	225	90			
5	500	100	15	237.5	95			
			10	250	100			

垂直

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
3.5	300	60	7.5	150	60			
1.5	432	86	4.5	200	80			
0.5	500	100	1.5	250	100			

SR04

水平

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
25	320	64	40	200	80	45	80	100
20	363	72	30	225	90			
15	407	81	20	250	100			
5	500	100						

垂直

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
5	200	40	12	125	50	25	60	75
2	350	70	5	200	80	5	80	100
1	500	100	2	250	100			

SRD04

水平

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
25	320	64	40	200	80	45	80	100
20	363	72	30	225	90			
15	407	81	20	250	100			
5	500	100						

垂直

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
4	200	40	11	120	48	24	60	75
3	250	50	4	200	80	14	70	87
0.5	500	100	1	250	100	4	80	100

SR05

水平

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
50	168	56	55	135	90	60	50	100
40	198	66	40	150	100			
30	249	83						
20	300	100						

垂直

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
10	69	23	20	48	32	30	30	60
5	168	56	15	75	50	5	50	100
1	300	100	2	150	100			

SRD05

水平

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
50	168	56	55	135	90	60	50	100
40	198	66	40	150	100			
30	249	83						
20	300	100						

垂直

リード 12			リード 6			リード 2		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
8.5	90	30	18.5	48	32	28.5	30	60
5.5	138	46	8.5	102	68	5	50	100
0.5	300	100	0.5	150	100			

STH04

水平

リード 10			リード 5		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
4	400	100	6	200	100
2	400	100	3	200	100
1	400	100	1	200	100

垂直

リード 10			リード 5		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
1	220	62	2	150	75
0.75	220	62	1	150	75
0.3	350	100	0.5	200	100

STH06

水平

リード 16			リード 8		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
6	400	100	9	150	100
3	400	100	5	150	100
1	400	100	1	150	100

垂直

リード 16			リード 8		
可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%	可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
2	200	80	4	100	66
1.5	200	80	3	100	66
1	250	100	2	140	93
			1	150	100

注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットTRANSERVO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〉

● メカ ▶ **SS05**
- リード ▷ 6mm
- モデル ▷ ストレート
- ブレーキ ▷ 有り
- 原点位置 ▷ 標準
- グリス ▷ 標準
- ストローク ▷ 600mm
- ケーブル長 ▷ 1m

● コントローラ ▶ **TS-S2**
- 入出力選択 ▷ NPN

● 注文型式

SS05-06SB-NN-600-1K - S2NP

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。
TS-S2▶ P.588、TS-SH▶ P.588、TS-SD▶ P.598

● SS タイプ/SG タイプ（スライダタイプ）

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長
SS04	02 2mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N 標準グリス	1K 1m	
SS05	06 6mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	C クリーングリス	3K 3m	
SS05H	12 12mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)				5K 5m	
SG07	20 20mm					10K 10m	

● SR タイプ（ロッドタイプ）

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長
SR03	02 2mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N プレートなし	1K 1m	
SRD03	06 6mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	H フート付き	3K 3m	
SR04	12 12mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)			V フランジ付き	5K 5m	
SRD04		U 省スペースモデル(モータ上取付け)				10K 10m	
SR05							
SRD05							

● STH タイプ（スライドテーブルタイプ）

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長
STH04	05 5mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N プレートなし	1K 1m	
STH06	08 8mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	H プレート付き	3K 3m	
	10 10mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)				5K 5m	
	16 16mm					10K 10m	

● RF タイプ（ロータリータイプ/突当て仕様、ロータリータイプ/センサー仕様）

ロボット本体	原点復帰方法	軸受け	トルク	ケーブル取出方向	回転方向	ケーブル長
RF02	N 突当て仕様(有限回転)	N 標準	N 標準	R 右	N CCW	1K 1m
RF02-S	S センサー仕様(リミットレス回転)	H 高剛性	H 高トルク	L 左	Z CW	3K 3m
RF03						5K 5m
RF03-S						10K 10m
RF04						
RF04-S						

● BD タイプ（ベルトタイプ）

ロボット本体	リード	ブレーキ	原点位置	ストローク	ケーブル長
BD04	48 48mm	N ブレーキなし	N 標準原点		1K 1m
BD05					3K 3m
BD07					5K 5m
					10K 10m

ロッドタイプ: 取り付け用プレート

SR03/SRD03 取り付け用プレート


フート(水平取付用)


フランジ(垂直取付用)

タイプ	型式
フート(2枚/セット)	KCU-M223F-00
フランジ(1枚)	KCU-M224F-00

SR04/SRD04 取り付け用プレート


フート(水平取付用)


フランジ(垂直取付用)

タイプ	型式
フート(2枚/セット)※	KCV-M223F-00
フランジ(1枚)	KCV-M224F-00

※ フートには取付用ナットが12個添付されます。

SR05/SRD05 取り付け用プレート


フート(水平取付用)


フランジ(垂直取付用)

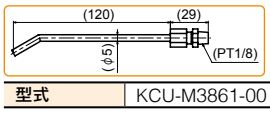
タイプ	型式
フート(2枚/セット)※	KCW-M223F-00
フランジ(1枚)	KCW-M224F-00

※ フートには取付用ナットが8個添付されます。

ロッドタイプ: 省スペースモデル給脂用先端ノズル

ボールネジにグリスを補給する際、SR03-UB、SRD03-UB(モータ上取付け/ブレーキ付き)の場合は、先端の曲がったグリスガンを使用してください。

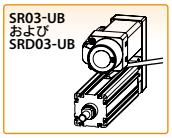
■ 給脂用先端ノズル（弊社推奨）

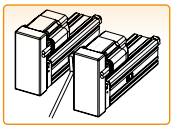


型式	KCU-M3861-00

※ 一般的な市販のグリスガンに取り付けて使用できます。

先端ノズルは、給脂口の周辺に十分のスペースがない場合にも使用することができます。
例えば、SR04およびSR05の省スペースタイプは、モータを上に向けた状態で使用すると給脂口が横になるため、他のロボットまたは周辺機器によってグリスが補給しにくい場合があります。





ロッドタイプ: 走行寿命距離の寿命時間換算例

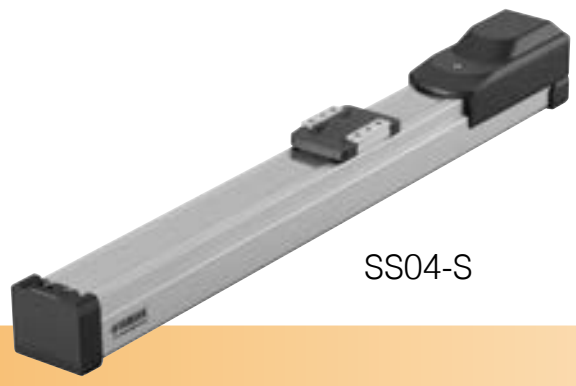
SRタイプの各機種ページに載っている走行寿命距離の寿命時間換算例です。

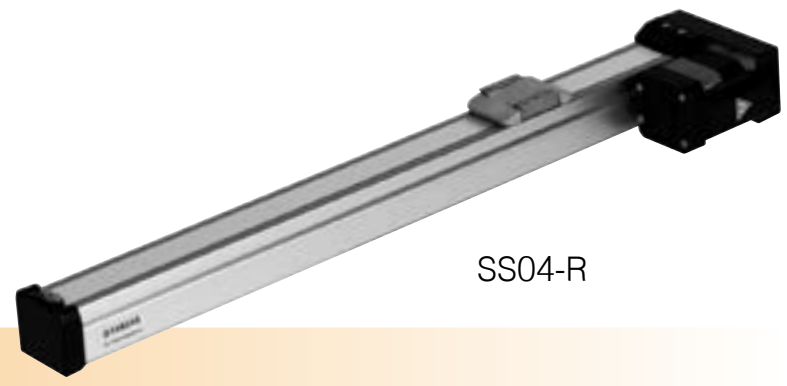
機種	SR04-02SB、垂直仕様、25kg搬送
寿命距離	500 km ⟶ 寿命時間：約3年
動作条件	100mm往復動作　往復時間 16秒 (デューティ：20%)
稼動条件	16時間 / 日
稼動日数	240日 / 年

※ ロッドがラジアル荷重を受けない状態でご使用ください。

SS04 スライダタイプ

● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能


SS04-S


SS04-R

注文型式

SS04 - [リード指定] [モデル] [ブレーキ] - [原点位置] - [グリスオプション] - [ストローク] - [ケーブル長] - [ロボットポジショナ/ドライバ] ...

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※2
SS04	12：12mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし	N：標準原点※1	N：標準グリス	50～400（50mmピッチ）	1K：1m
	06：6mm	R：省スペースモデル（モータ右取付け）	B：ブレーキ付き	Z：反モータ側	C：クリーングリス		3K：3m
	02：2mm	L：省スペースモデル（モータ左取付け）					5K：5m
							10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※3	NP：NPN
	PN：PNP
	CC：CC-Link
	DN：DeviceNet™
	EP：EtherNet/IP™
	PT：PROFINET
	GW：I/Oボードなし※4

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN	B：有り（アブソ仕様）
	PN：PNP	N：なし（インクリ仕様）
	CC：CC-Link	
	DN：DeviceNet™	
	EP：EtherNet/IP™	
	PT：PROFINET	
	GW：I/Oボードなし※4	

SD **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

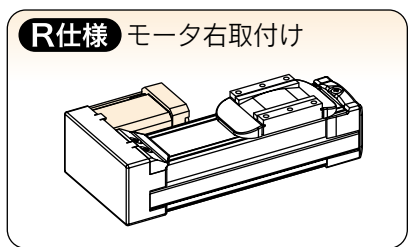
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

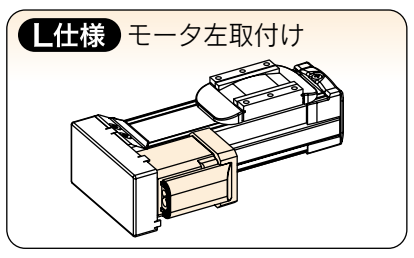
基本仕様

モーター		42□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
モータ最大トルク		0.27 N・m		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	2 kg	4 kg	6 kg
	垂直使用時	1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力		45 N	90 N	150 N
ストローク		50 mm～400 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+216 mm		
	垂直使用時	ストローク+261 mm		
本体断面最大外形		W49 mm × H59 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

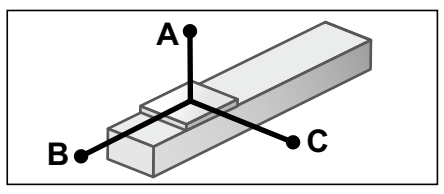
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

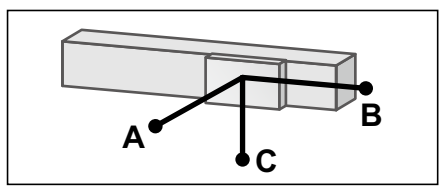
モータ取付方向（省スペースモデル）

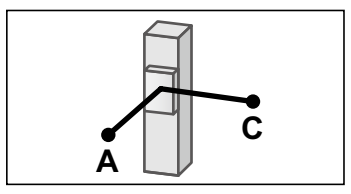

R仕様 モータ右取付け


L仕様 モータ左取付け

許容オーバーハング量※







水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード12	1kg	807	218	292
	2kg	667	107	152
リード6	2kg	687	116	169
	3kg	556	76	112
	4kg	567	56	84
リード2	4kg	869	61	92
	6kg	863	40	60

壁面取付使用時　（単位：mm）

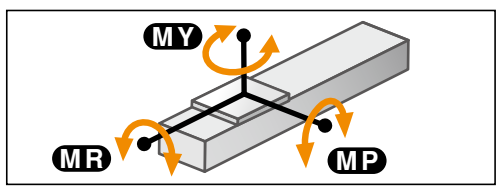
		A	B	C
リード12	1kg	274	204	776
	2kg	133	93	611
リード6	2kg	149	102	656
	3kg	92	62	516
	4kg	63	43	507
リード2	4kg	72	48	829
	6kg	39	29	789

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード12	0.5kg	407	408
	1kg	204	204
リード6	1kg	223	223
	2kg	107	107
リード2	2kg	118	118
	4kg	53	53

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です（寿命計算時のストロークは400mm）。

静的許容モーメント



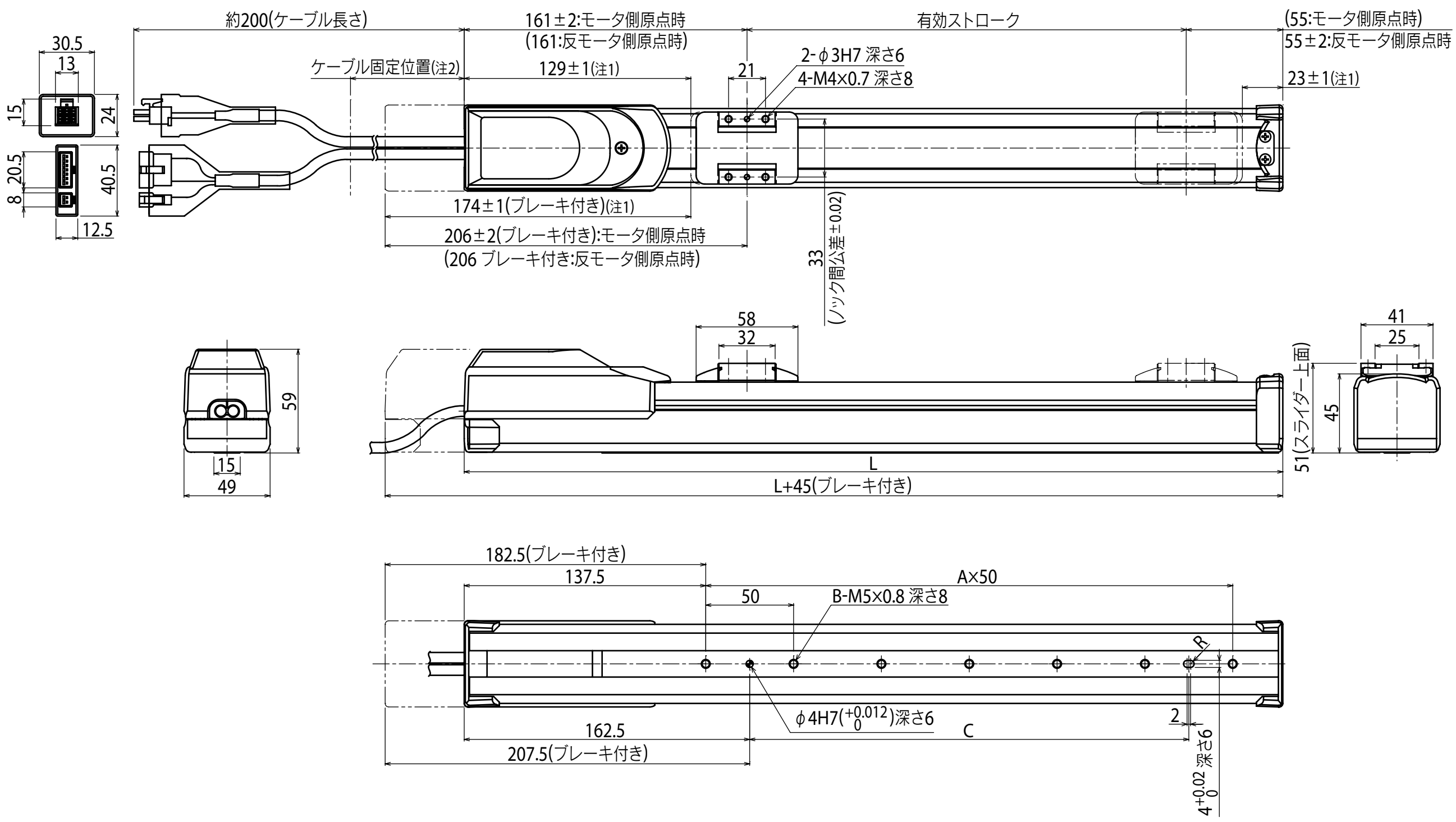
（単位：N・m）

MY	MP	MR
16	19	17

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

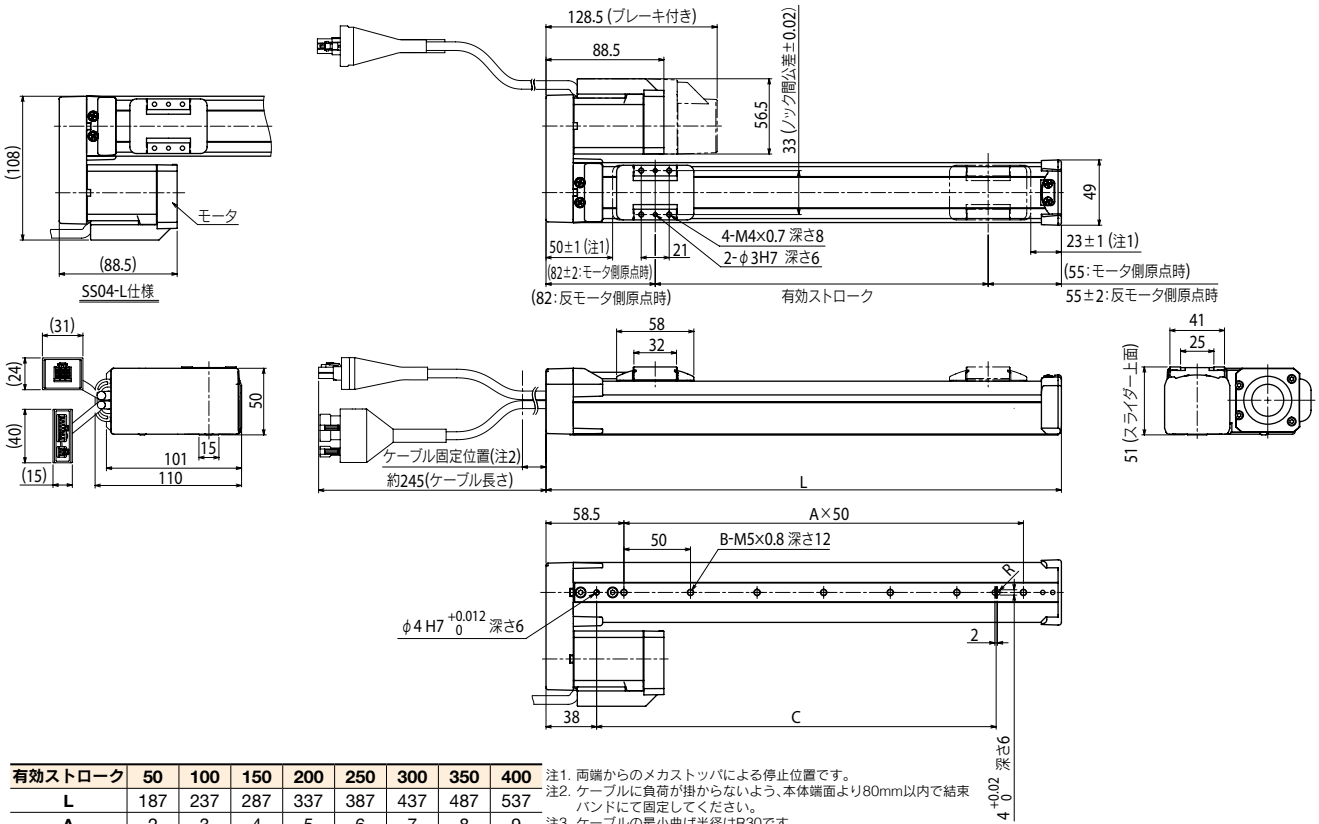
SS04　ストレートモデル S



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)注4	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

SS04　省スペースモデル　R　L



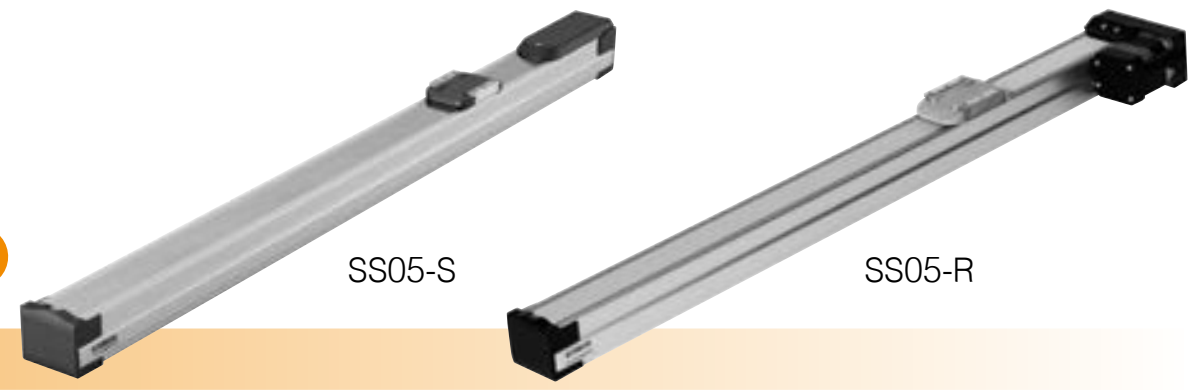
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	187	237	287	337	387	437	487	537
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	100	150	200	250	300	350	400	450
質量(kg)注4	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注5. ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

SS05 スライダタイプ

● ハイリード：リード20　● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能



■注文型式

SS05 - [リード指定] [モデル] - [ブレーキ※1] - [原点位置] - [グリスオプション] - [ストローク] - [ケーブル長※3] - [コントローラ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ※1	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※3
SS05	20：20mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし	N：標準原点※2	N：標準グリス	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m
	12：12mm	R：省スペースモデル (モータ右取付け)	B：ブレーキ付き	Z：反モータ側	C：クリーングリス		3K：3m
	06：6mm	L：省スペースモデル (モータ左取付け)					5K：5m
							10K：10m

S2
- ロボットポジショナ：S2：TS-S2※4
- 入出力：NP：NPN / PN：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / EP：EtherNet/IP™ / PT：PROFINET / GW：I/Oボードなし※5

SH - [入出力] - [バッテリ]
- ロボットポジショナ：SH：TS-SH
- 入出力：NP：NPN / PN：PNP / CC：CC-Link / DN：DeviceNet™ / EP：EtherNet/IP™ / PT：PROFINET / GW：I/Oボードなし※5
- バッテリ：B：有り(アブソ仕様) / N：なし(インクリ仕様)

SD **1**
- ロボットドライバ：SD：TS-SD
- I/Oケーブル：1：1m

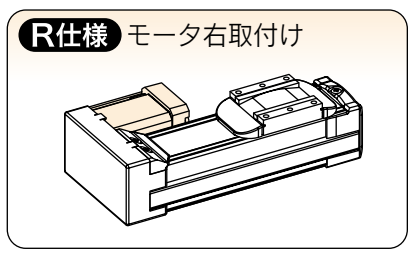
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

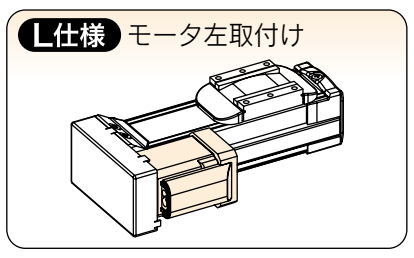
■基本仕様

モーター		42□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
モータ最大トルク		0.27 N・m		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時	—	1 kg	2 kg
最大押付力		27 N	45 N	90 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+230 mm		
	垂直使用時	ストローク+270 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H56 mm		
ケーブル長(m)		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

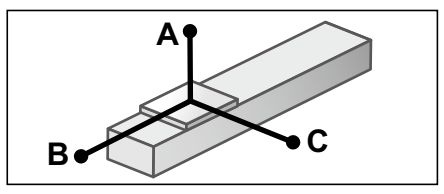
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す 最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

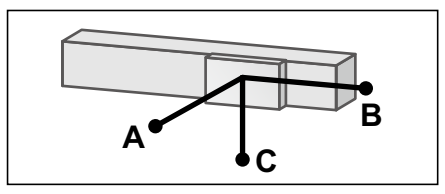
■モータ取付方向(省スペースモデル)

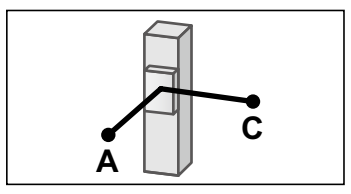




■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	413	139	218
	4kg	334	67	120
リード12	4kg	347	72	139
	6kg	335	47	95
リード6	4kg	503	78	165
	8kg	332	37	79
	10kg	344	29	62

壁面取付使用時 (単位：mm)

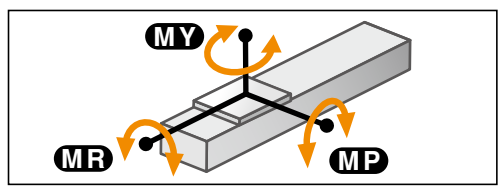
		A	B	C
リード20	2kg	192	123	372
	4kg	92	51	265
リード12	4kg	109	57	300
	6kg	63	31	263
リード6	4kg	134	63	496
	6kg	76	35	377
	8kg	47	22	355

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	0.5kg	578	579
	1kg	286	286
リード6	1kg	312	312
	2kg	148	148

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

■静的許容モーメント



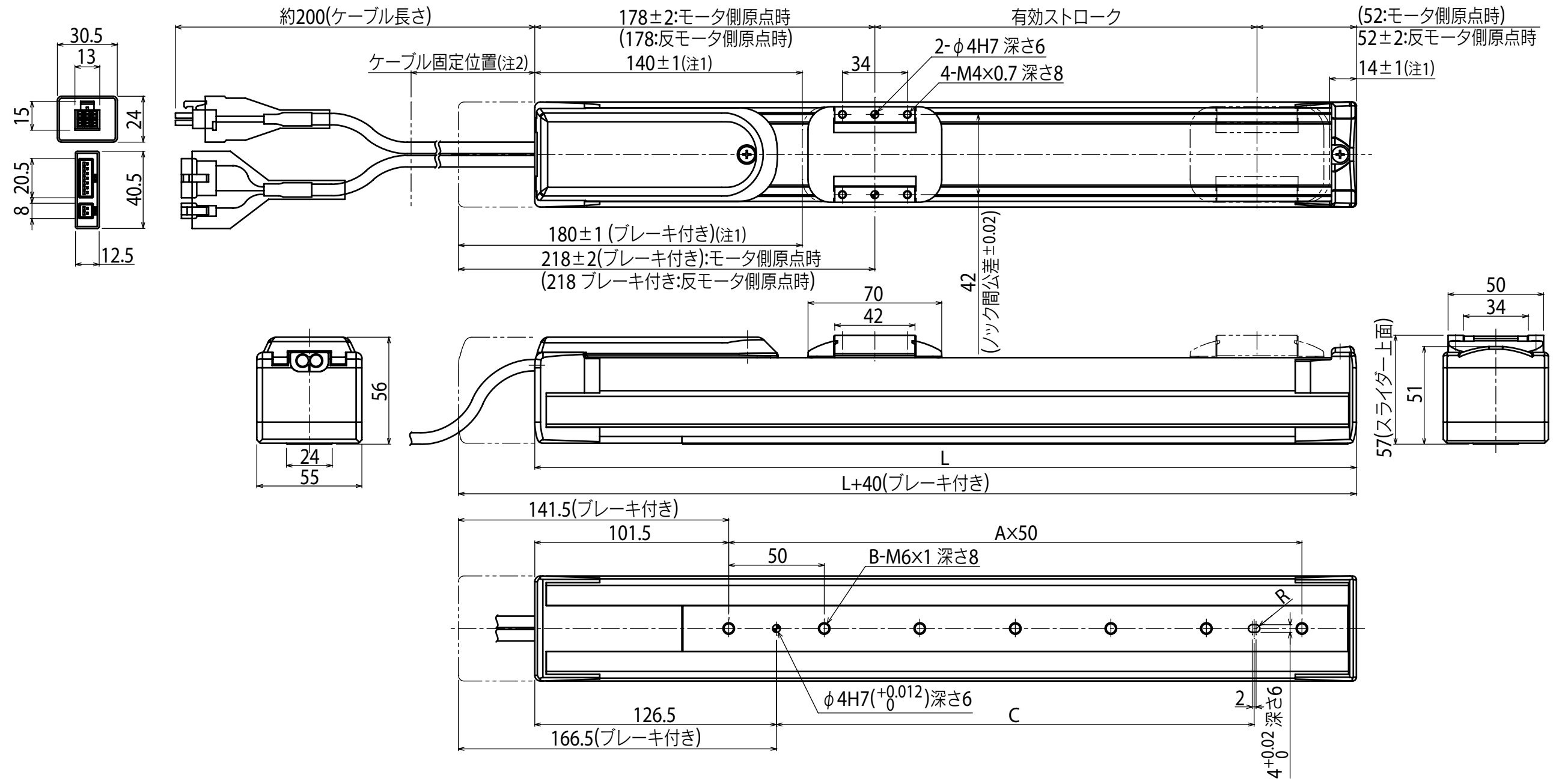
(単位：N・m)

MY	MP	MR
25	33	30

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

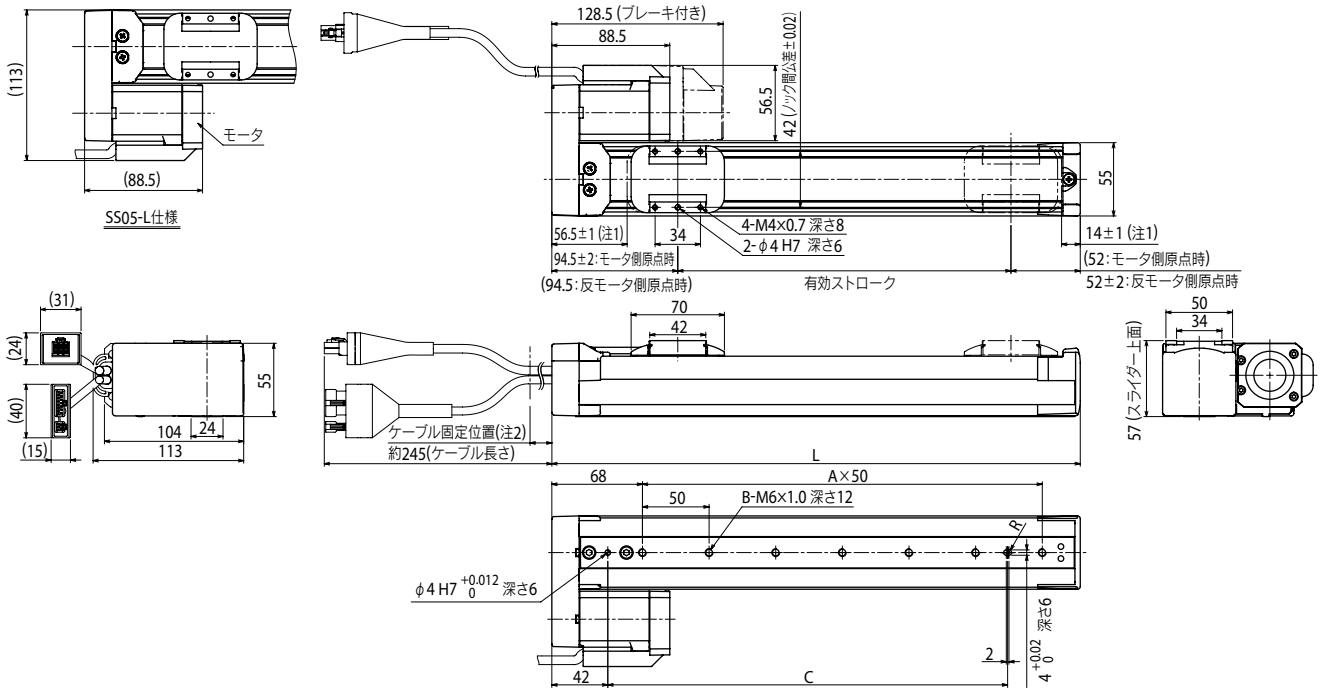
SS05 ストレートモデル S



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注4		2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別最高速度注5 (mm/sec)	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12	600												560	500	440	380
	リード6	300												280	250	220	190
	速度設定	—												93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SS05　省スペースモデル　R　L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5
A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1000												933	833	733	633
リード12	600												560	500	440	380
リード6	300												280	250	220	190
速度設定	—												93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注6. ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

SS05H スライダタイプ

● ハイリード：リード20　● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能



注文型式

SS05H - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ※1	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※3
	20：20mm 12：12mm 06：6mm	S：ストレートモデル R：省スペースモデル（モータ右取付け） L：省スペースモデル（モータを取付け）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※2 Z：反モータ側	N：標準グリス C：クリーングリス	50～800（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※4	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD — **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

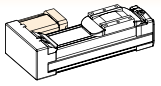
基本仕様

モーター		42□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジ φ12		
モータ最大トルク		0.47 N・m		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2	水平使用時	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
	垂直使用時	—	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	8 kg	12 kg
	垂直使用時	—	2 kg	4 kg
最大押付力		36 N	60 N	120 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+286 mm		
	垂直使用時	ストローク+306 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H56 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

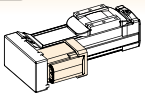
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す 最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

モータ取付方向（省スペースモデル）

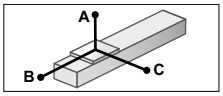
R仕様 モータ右取付け

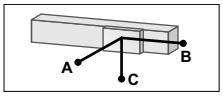


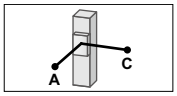
L仕様 モータ左取付け



許容オーバーハング量※







水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード20	2kg	599	225	291
	4kg	366	109	148
	6kg	352	71	104
リード12	4kg	500	118	179
	6kg	399	79	118
	8kg	403	56	88
リード6	6kg	573	83	136
	8kg	480	61	100
	10kg	442	47	78
	12kg	465	39	64

壁面取付使用時　（単位：mm）

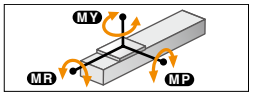
		A	B	C
リード20	2kg	262	203	554
	4kg	118	88	309
	6kg	71	49	262
リード12	4kg	146	96	449
	6kg	85	55	334
	8kg	55	34	305
リード6	6kg	101	62	519
	8kg	64	39	413
	10kg	43	26	355
	12kg	28	17	338

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード12	1kg	458	459
	2kg	224	224
リード6	2kg	244	245
	4kg	113	113

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です（寿命計算時のストロークは600mm）。

静的許容モーメント



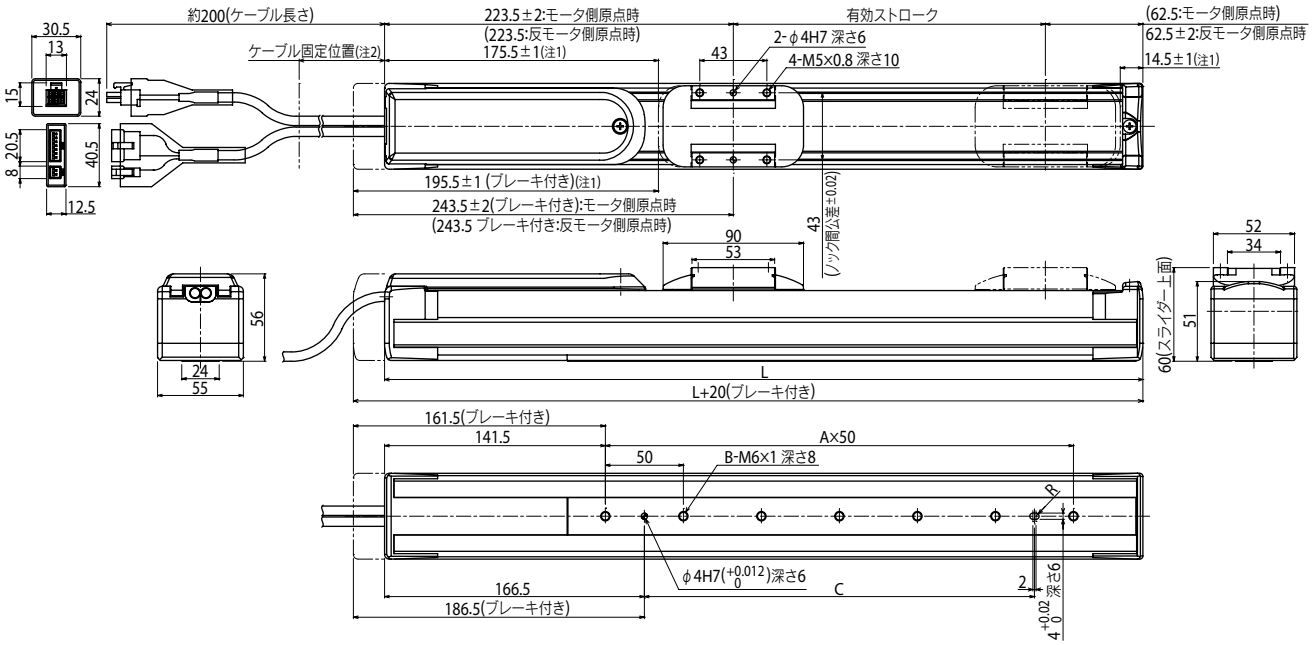
（単位：N・m）

MY	MP	MR
32	38	34

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SS05H　ストレートモデル　S

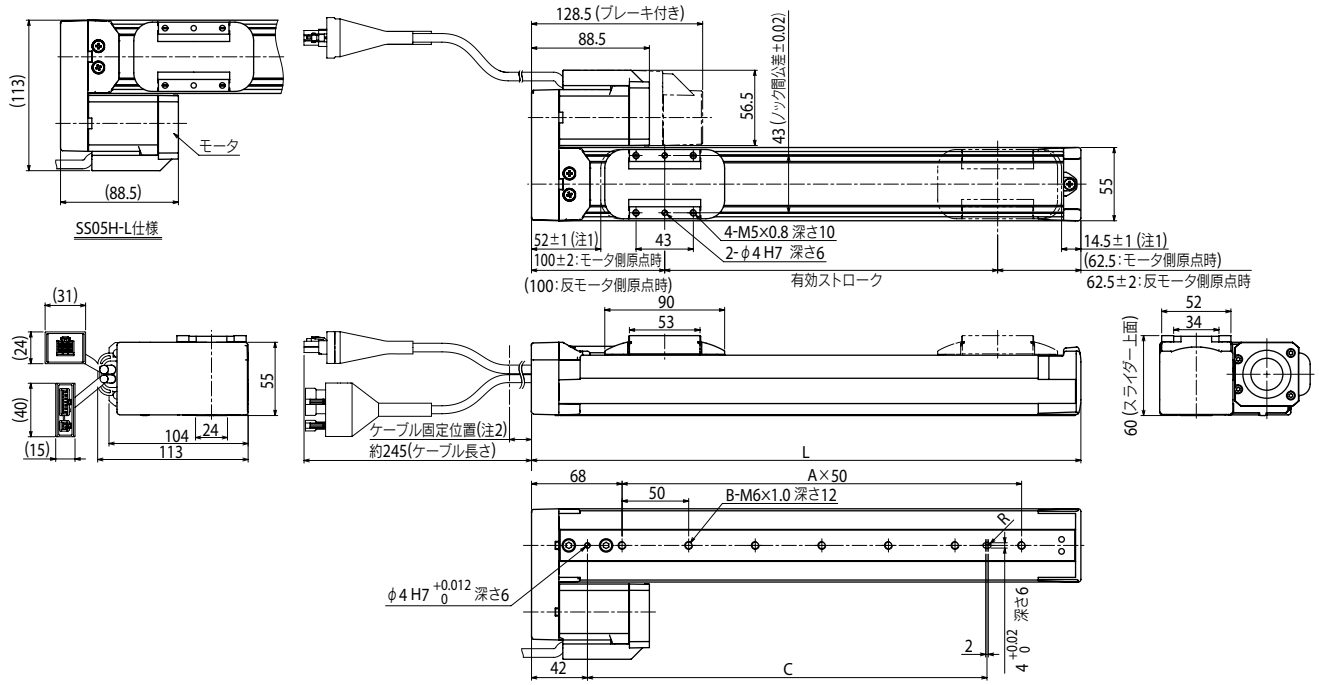


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注4	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1000												933	833	733	633
リード12(水平)	600												560	500	440	380
リード12(垂直)	500														440	380
リード6(水平)	300												280	250	220	190
リード6(垂直)	250														220	190
速度設定	—												93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

SS05H　省スペースモデル　R　L



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
A		2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)[注4]		1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6
ストローク別最高速度[注5](mm/sec)	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12(水平)	600												560	500	440	380
	リード12(垂直)	500														440	380
	リード6(水平)	300												280	250	220	190
	リード6(垂直)	250														220	190
	速度設定	—												93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注6. ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

SG07 スライダタイプ



● ハイリード：リード20　● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

注文型式

SG07 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - **SH** - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※2	ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
	20：20mm 12：12mm 06：6mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※1 Z：反モータ側	N：標準グリス C：クリーングリス	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m	SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

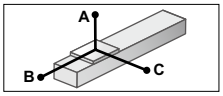
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

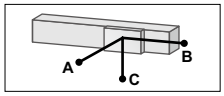
基本仕様

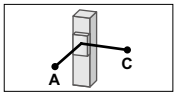
モーター		56□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2※3		1200 mm/sec	800 mm/sec	350 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	36 kg	43 kg	46 kg
	垂直使用時	4 kg	12 kg	20 kg
最大押付力		60 N	100 N	225 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+288 mm		
	垂直使用時	ストローク+328 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H64 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超える時、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速度を下げ調整をしてください。
※3. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。詳細は下記の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。
※ 位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様になります。

許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	3572	458	486
	25kg	3471	210	236
	36kg	3150	140	160
リード12	15kg	3703	363	406
	30kg	1962	172	196
	43kg	1430	114	131
リード6	15kg	3853	363	414
	30kg	2105	172	197
	46kg	1500	106	122

壁面取付使用時 (単位：mm)

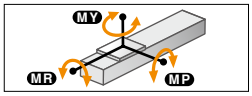
		A	B	C
リード20	10kg	450	402	3261
	25kg	177	155	2943
	36kg	98	85	2520
リード12	15kg	351	307	3403
	30kg	134	117	1663
	43kg	68	59	1070
リード6	15kg	353	307	3541
	30kg	134	117	1752
	46kg	58	50	1100

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	2kg	2303	2303
	4kg	1147	1147
リード12	4kg	1386	1386
	12kg	442	442
リード6	7kg	781	781
	20kg	252	252

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。
※ 搬送質量に合わせた速度で計算されています。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

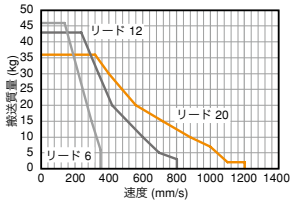
MY	MP	MR
101	114	101

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド

速度一可搬質量

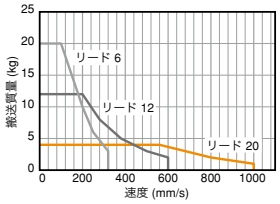
水平



■早見表

リード20 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
36	320	26	43	240	30	46	140	40
30	400	33	40	255	31	42	155	44
25	480	40	35	295	36	40	165	47
20	560	46	30	340	42	35	190	54
15	720	60	25	380	47	30	200	57
10	800	66	20	420	52	25	245	70
9	900	75	15	500	62	20	270	77
8	950	79	10	600	75	15	300	85
7	1000	83	9	615	76	10	325	92
6	1020	85	8	635	79	9	330	94
5	1035	86	7	655	81	8	335	95
4	1055	87	6	675	84	7	340	97
3	1075	89	5	700	87	6	350	100
2	1100	91	4	750	93			
1	1200	100	3	800	100			

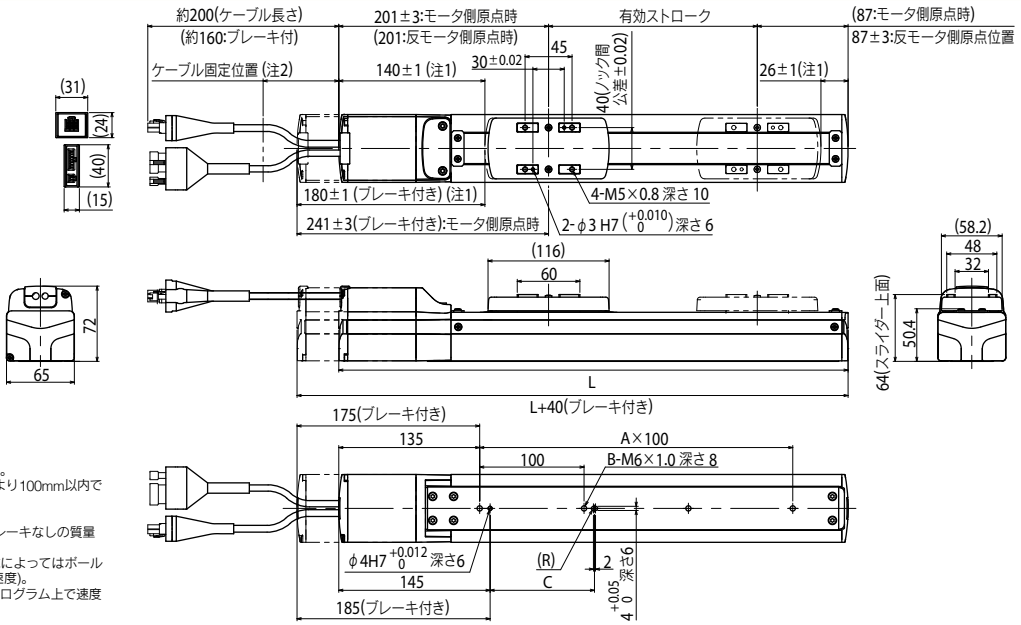
垂直



■早見表

リード20 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
4	560	56	12	200	33	20	100	31
3	680	68	10	240	40	15	150	46
2	800	80	9	260	43	12	180	56
1	1000	100	8	280	46	10	200	62
			7	310	51	9	210	65
			6	345	57	8	225	70
			5	380	63	7	235	73
			4	435	72	6	250	78
			3	500	83	5	270	84
			2	600	100	4	295	92
						3	320	100

SG07　ストレートモデル　S



注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.7kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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)。その時は下表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088
A		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
B		2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
C		100	100	100	100	100	100	400	400	400	400	400	400	700	700	700	700
質量(kg)注4		2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3
ストローク別最高速度 (mm/sec)注5	リード20(水平)	1200												1020	900	780	720
	リード20(垂直)	1000												1000			
	リード12(水平)	800												578	510	442	408
	リード12(垂直)	600															
	リード6(水平)	350												298	263	228	210
	リード6(垂直)	320															
	速度設定	–												85%	75%	65%	60%

適用コントローラ TS-SH ▶ 588

SR03 ロッドタイプ

● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能


SR03-S


SR03-R

注文型式

SR03 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長※3
	12:12mm 06:6mm	S:ストレートモデル R:省スペースモデル※1（モータ右取付け） L:省スペースモデル※1（モータ左取付け） U:省スペースモデル※1（モータ上取付け）	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	N:標準原点※2 Z:反モータ側	N:プレートなし H:フート付き V:フランジ付き	50～200（50mmピッチ）	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2:TS-S2※4	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※5

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※5	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SD - **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

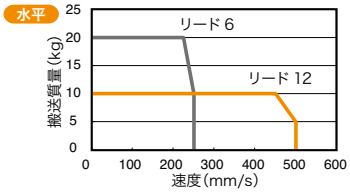
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

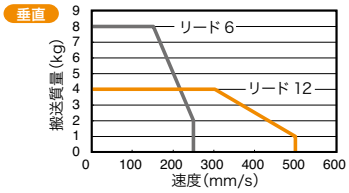
基本仕様

モーター		42□ステップモータ	
分解能		20480 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm	
減速機構		ボールネジφ8	
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最高速度※1		500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	20 kg
	垂直使用時	4 kg	8 kg
最大押付力		75 N	100 N
ストローク		50 mm～200 mm（50 mmピッチ）	
ロストモーション		0.1 mm以下	
ロッド不回転精度		±1.0 °	
全長	水平使用時	ストローク+236.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+276.5 mm	
本体断面最大外形		W48 mm × H56.5 mm	
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	

※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

速度ー可搬質量

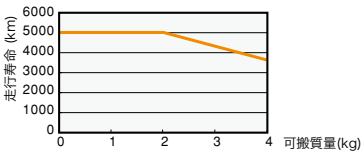




走行寿命

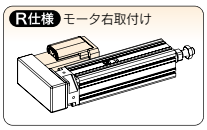
下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

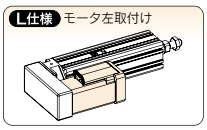
垂直　リード12

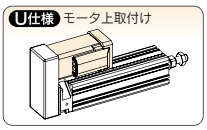


※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

モータ取付方向(省スペースモデル)





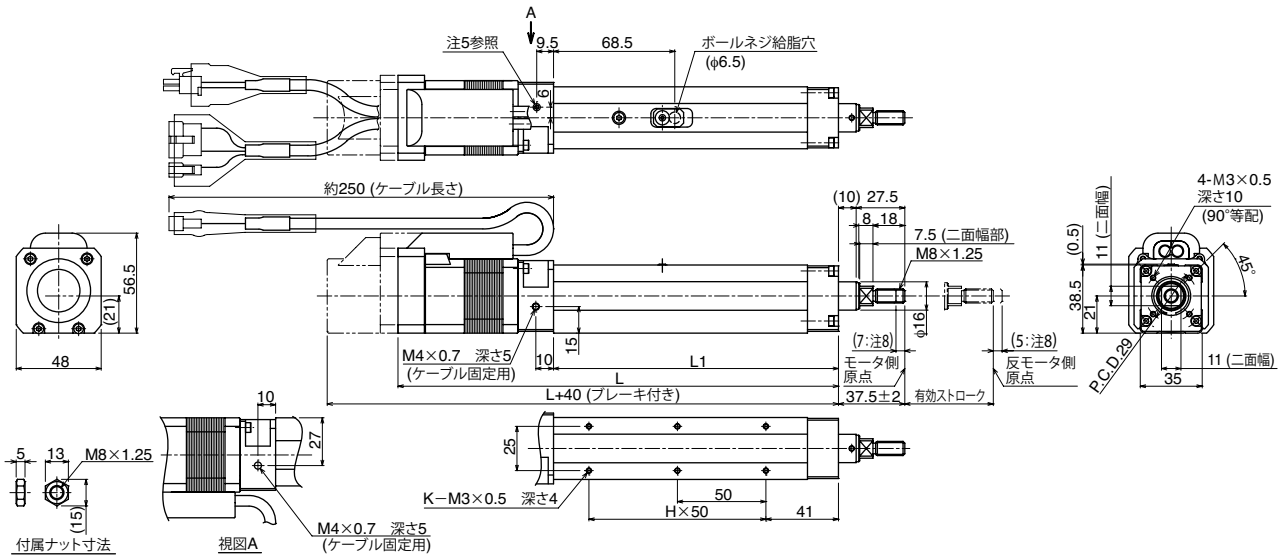


適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド

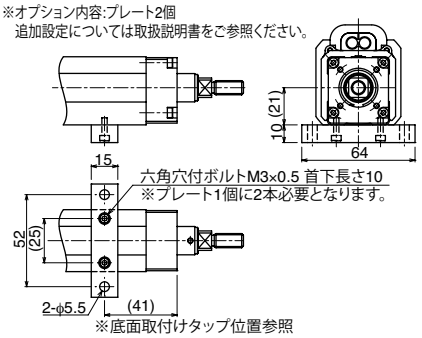
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SR03　ストレートモデル　S

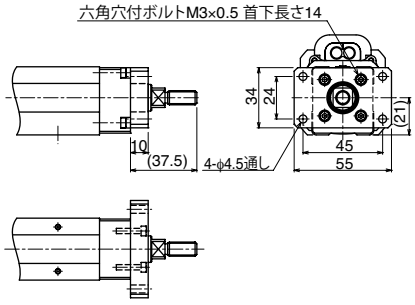


オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※オプション内容:プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション：垂直仕様時取り付けプレート（フランジ）

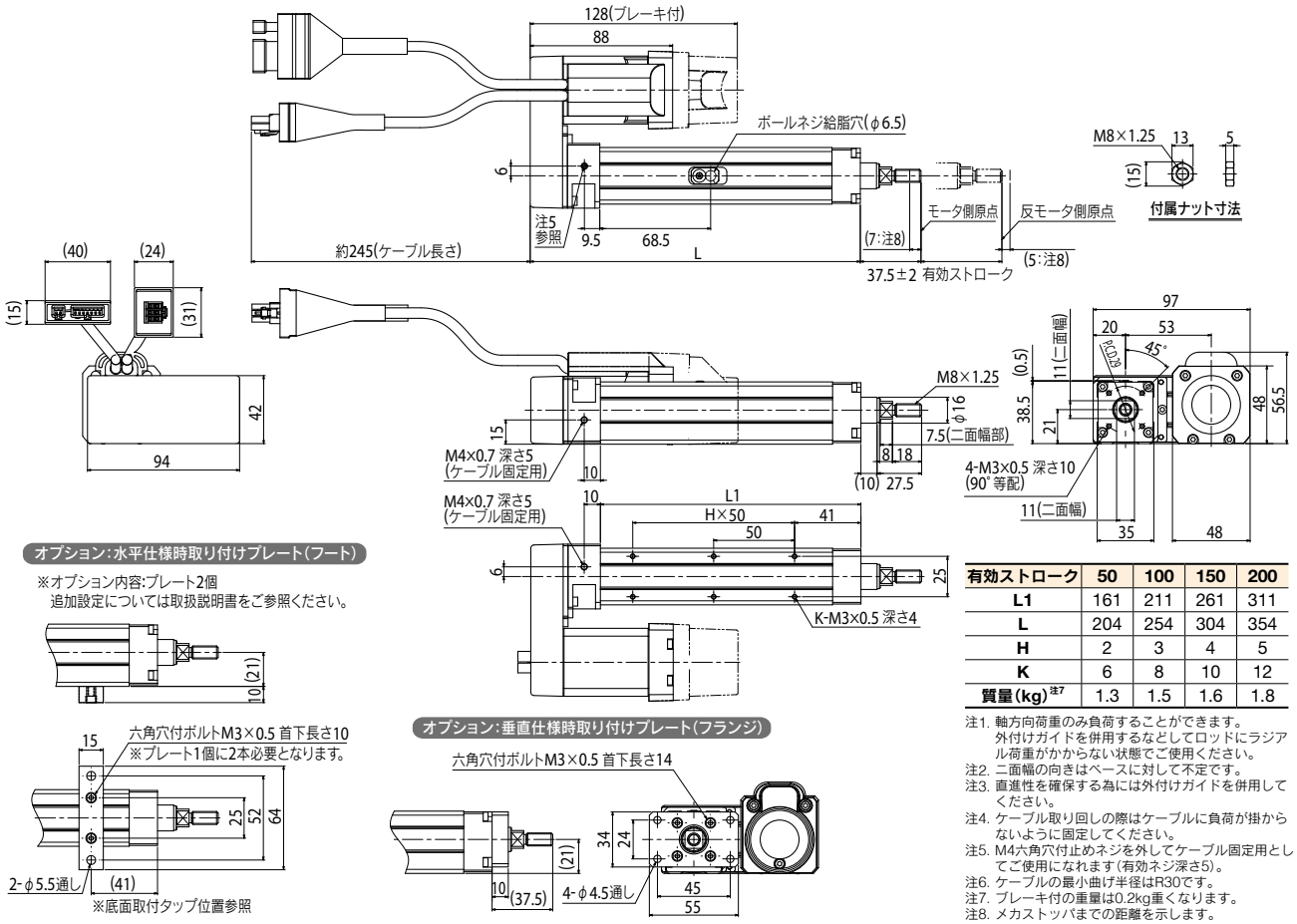


有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.1	1.3	1.4	1.6

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。
注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

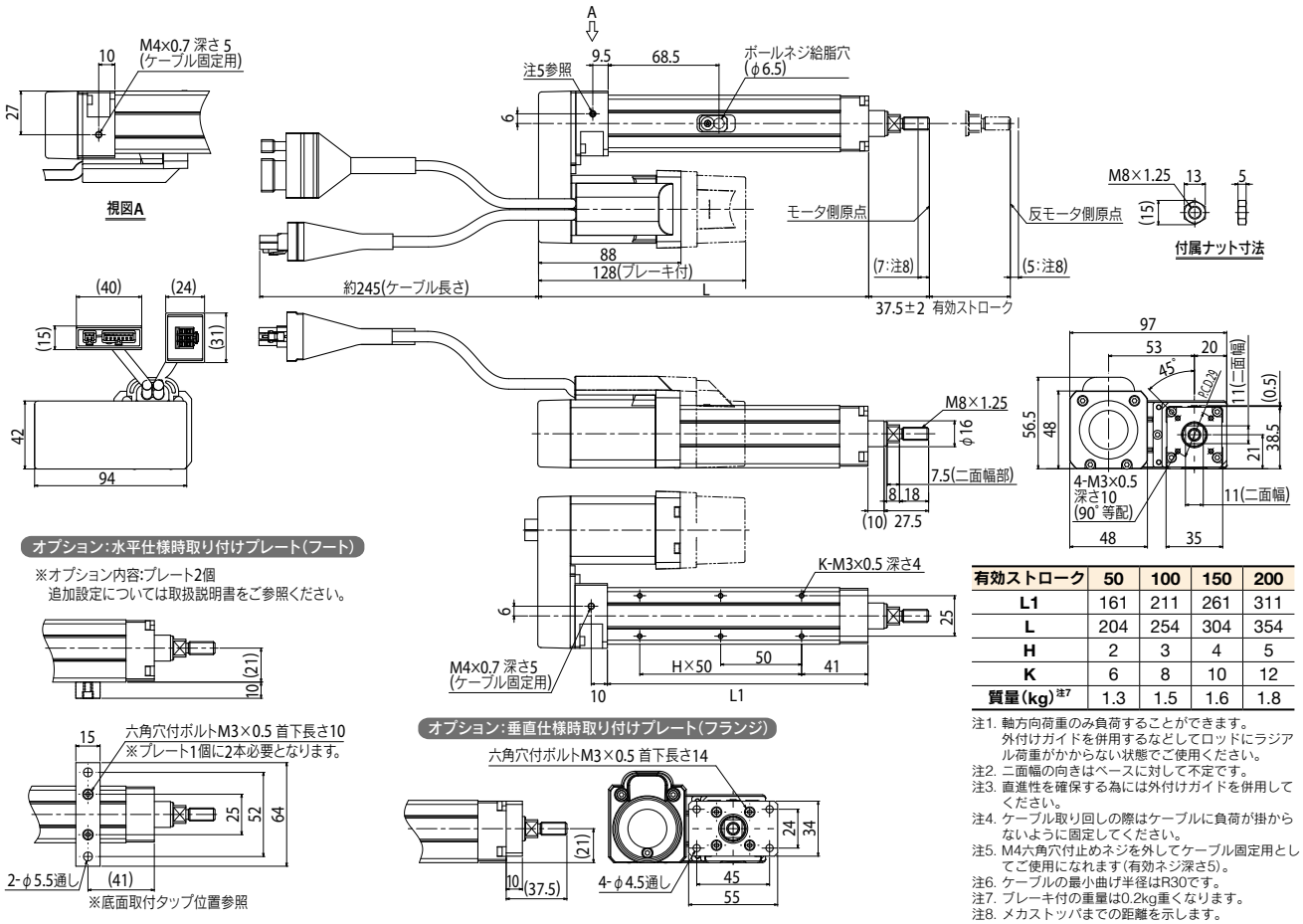
SR03　省スペースモデル　モータ右取付け　R



有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。

SR03　省スペースモデル　モータ左取付け　L

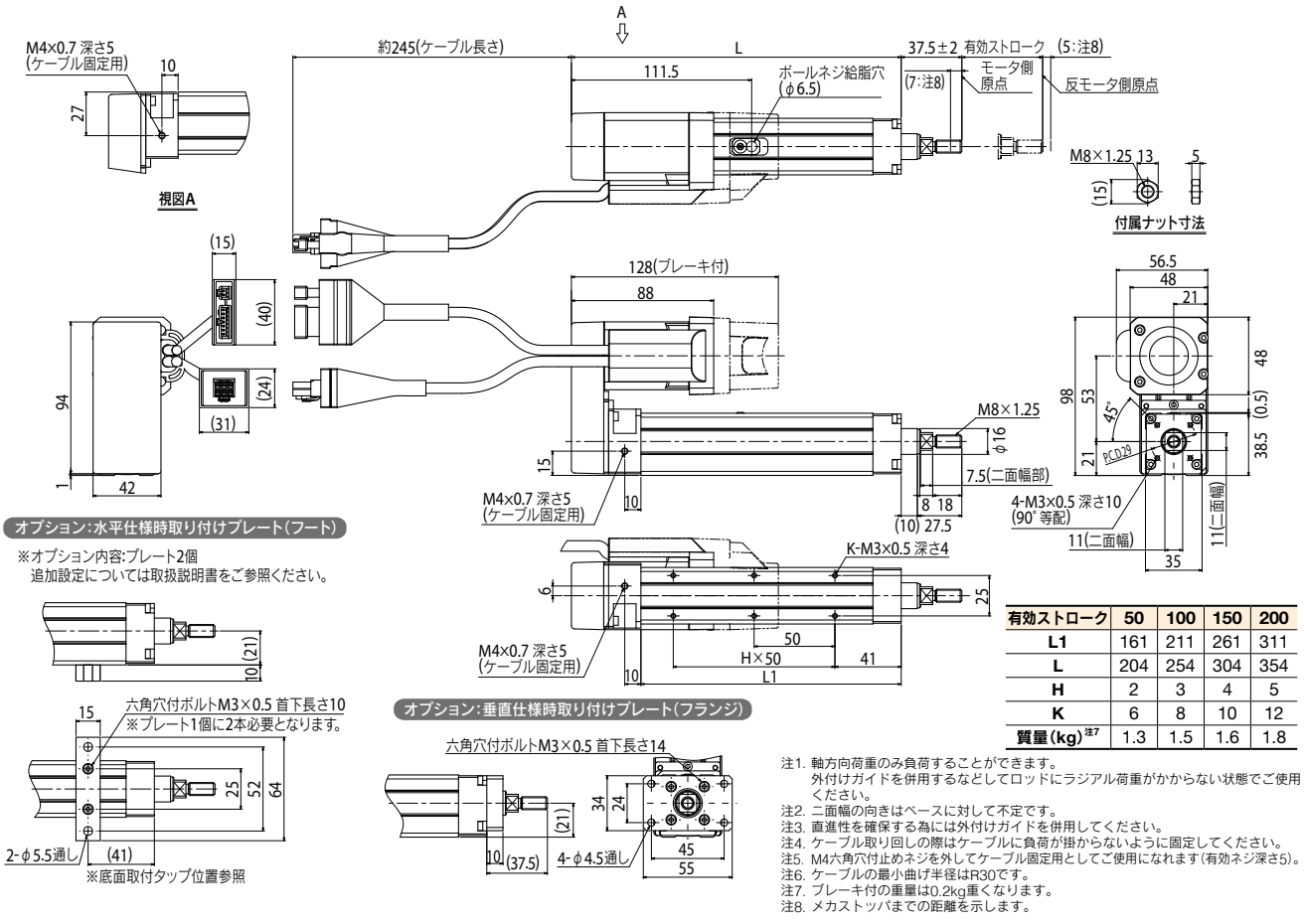


有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

SR03　省スペースモデル　モータ上取付け　U



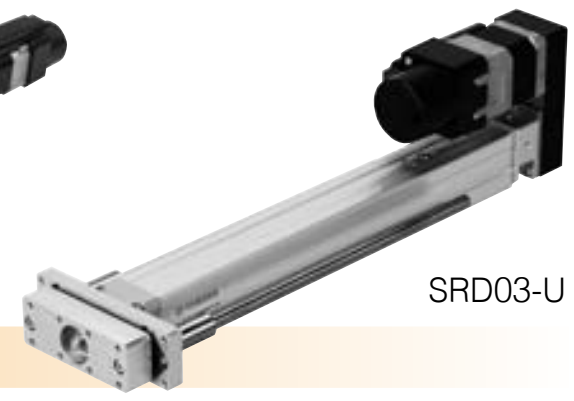
有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。

SRD03 ロッドタイプ（サポートガイド付き）

● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能：リード6、12





注文型式

SRD03 - [リード指定] [モデル] [ブレーキ] - [原点位置] - [取付プレート] - [ストローク] - [ケーブル長※3] — [コントローラ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長※3
SRD03	12：12mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし	N：標準原点※2	N：プレートなし	50～200（50mmピッチ）	1K：1m
	06：6mm	U：省スペースモデル※1（モータ上取付け）	B：ブレーキ付き	Z：反モータ側	H：フート付き		3K：3m
							5K：5m
							10K：10m

S2 - [入出力]

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※4	NP：NPN
	PN：PNP
	CC：CC-Link
	DN：DeviceNet™
	EP：EtherNet/IP™
	PT：PROFINET
	GW：I/Oボードなし※5

SH - [入出力] - [バッテリ]

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN	B：有り（アブソ仕様）
	PN：PNP	N：なし（インクリ仕様）
	CC：CC-Link	
	DN：DeviceNet™	
	EP：EtherNet/IP™	
	PT：PROFINET	
	GW：I/Oボードなし※5	

SD - **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

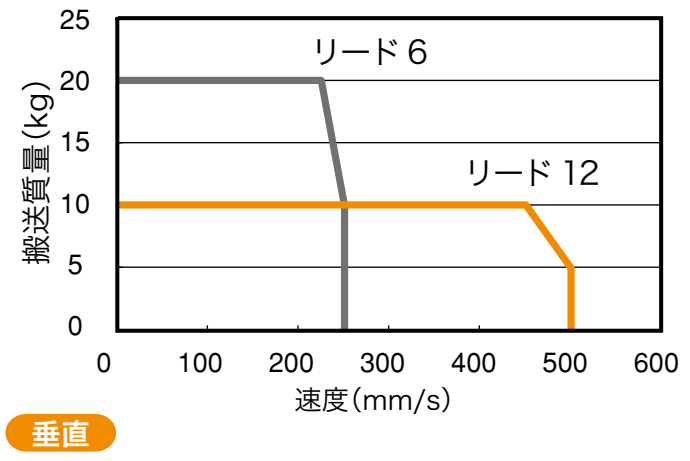
基本仕様

モーター		42□ステップモータ	
分解能		20480 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm	
減速機構		ボールネジφ8	
ボールネジリード		12 mm	6 mm
最高速度※1		500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	20 kg
	垂直使用時	3.5 kg	7.5 kg
最大押付力		75 N	100 N
ストローク		50 mm～200 mm（50 mmピッチ）	
ロストモーション		0.1 mm以下	
ロッド不回転精度		±0.05°	
全長	水平使用時	ストローク+236.5 mm	
	垂直使用時	ストローク+276.5 mm	
本体断面最大外形		W48 mm × H56.5 mm	
ケーブル長（m）		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	

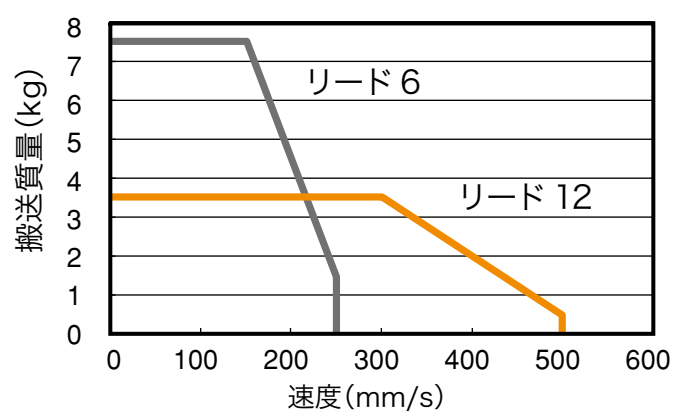
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

速度一可搬質量

水平



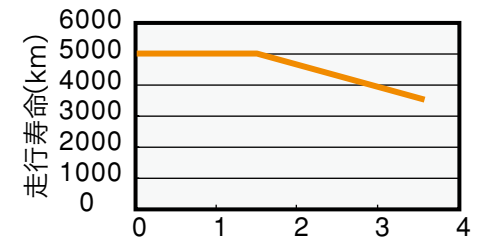
垂直



走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

垂直　リード12



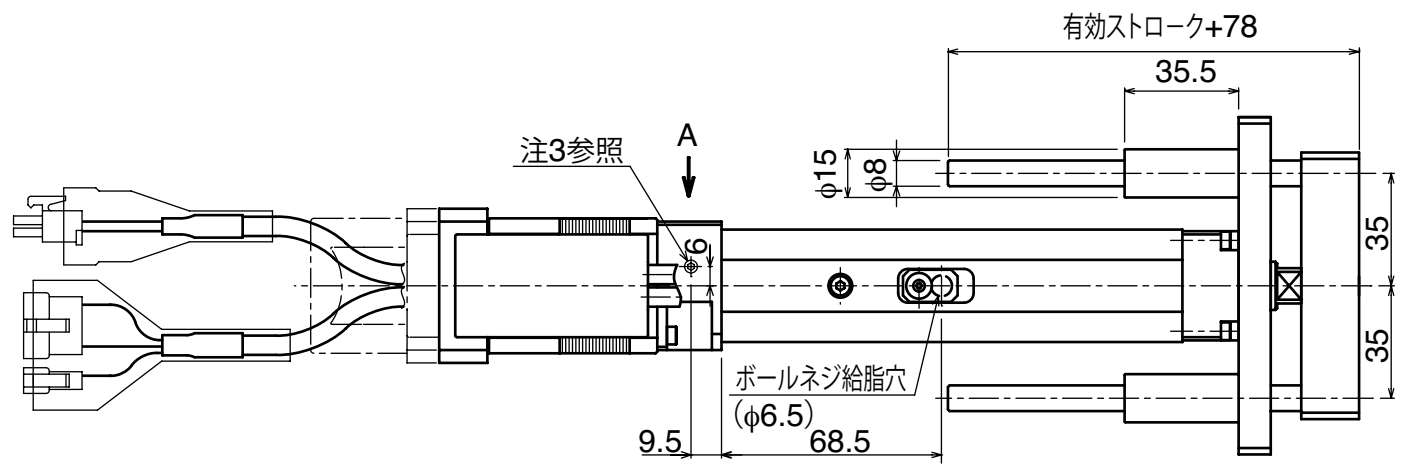
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

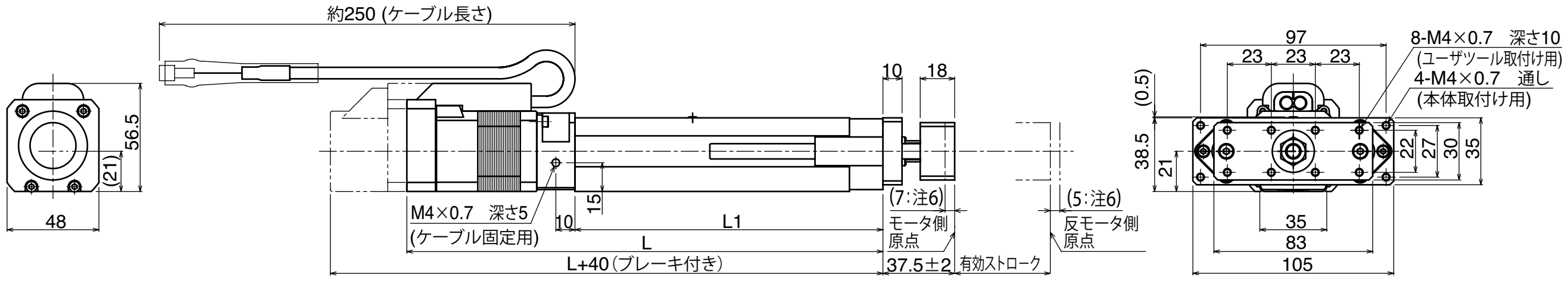
適用コントローラ

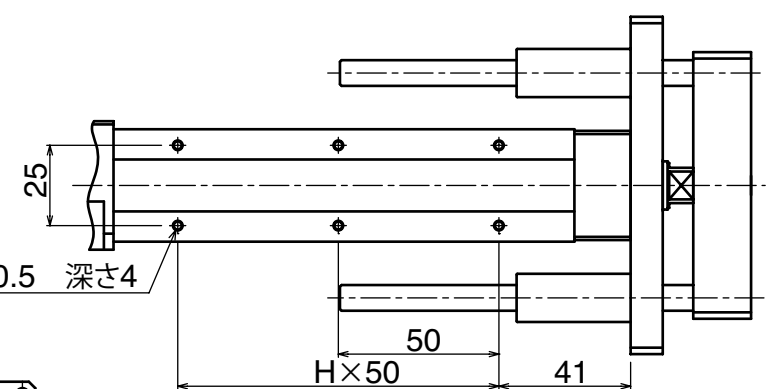
コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド

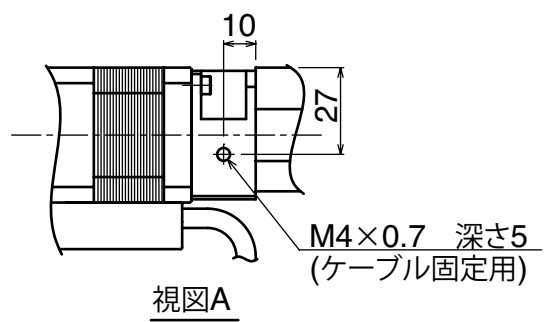
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SRD03　ストレートモデル　S



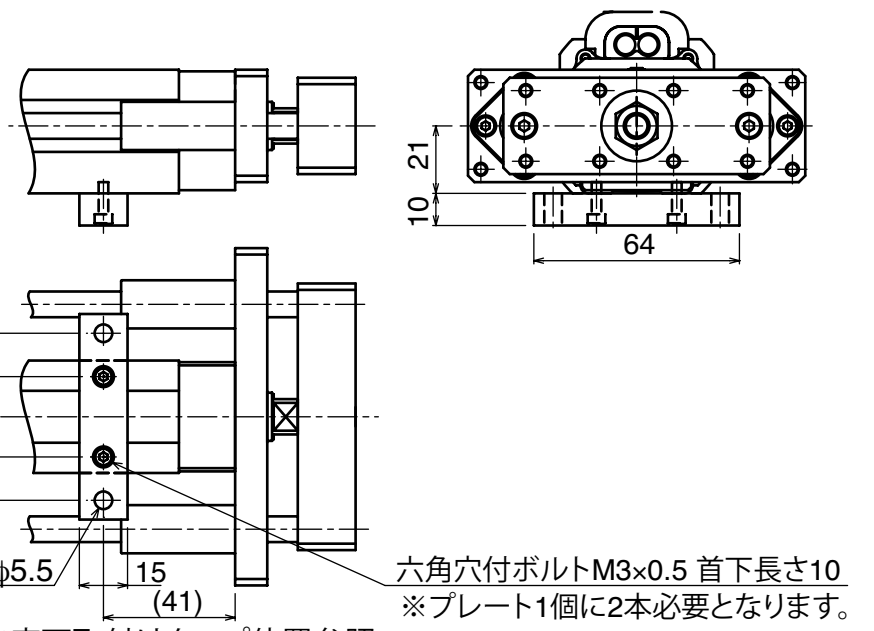






オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※オプション内容:プレート2個
　追加設定については取扱説明書をご参照ください。



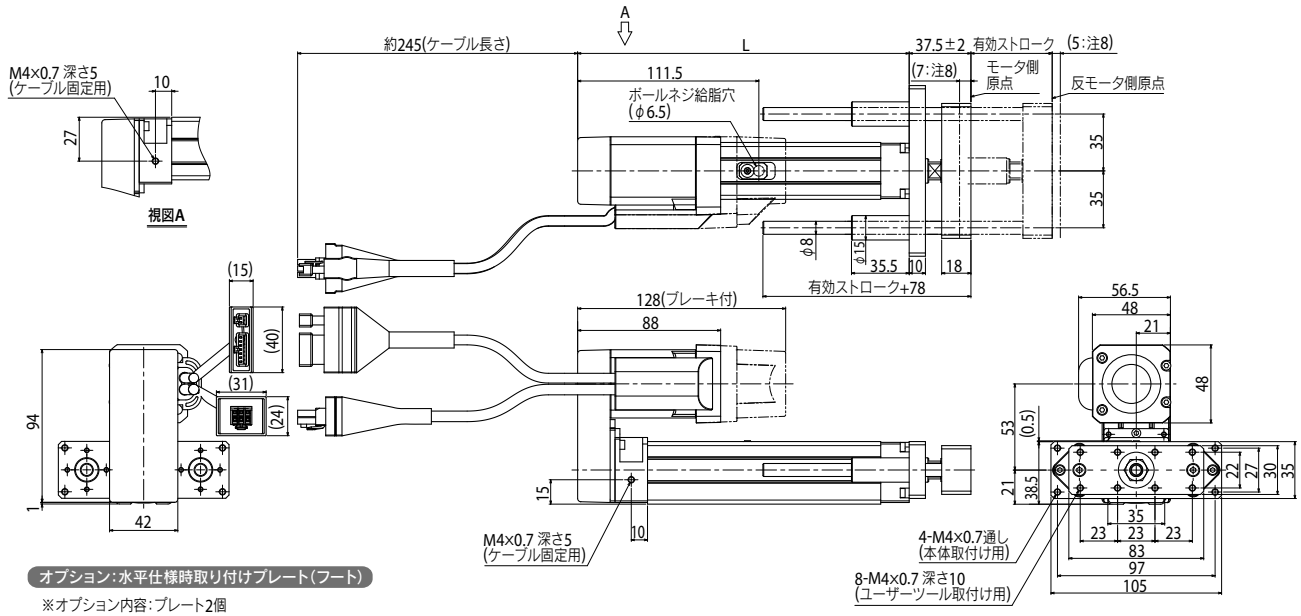
※底面取付けタップ位置参照

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量（kg）注5	1.5	1.7	1.9	2.1

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注3. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注6. メカストッパまでの距離を示します。

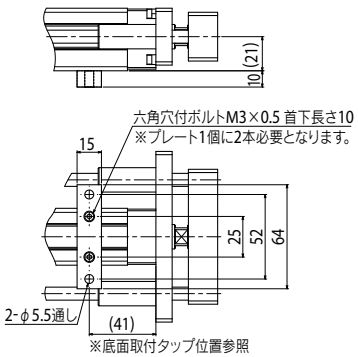
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

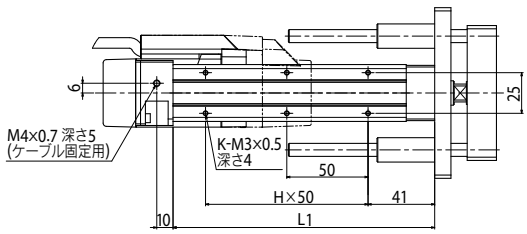
SRD03　省スペースモデル　モータ上取付け　U



オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※オプション内容：プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



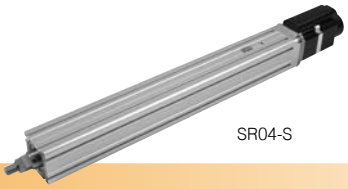


有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.7	1.9	2.1	2.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。

SR04 ロッドタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能：リード6、12


SR04-S


SR04-R

注文型式

SR04								
ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4	
	12：12mm 06：6mm 02：2mm	S：ストレートモデル R：省スペースモデル※1（モータ右取付け） L：省スペースモデル※1（モータ左取付け）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※3 Z：反モータ側	N：プレートなし H：フート付き V：フランジ付き	50～300（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m	

S2		
ロボットポジショナ	入出力	
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	

SH		
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD	1
ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

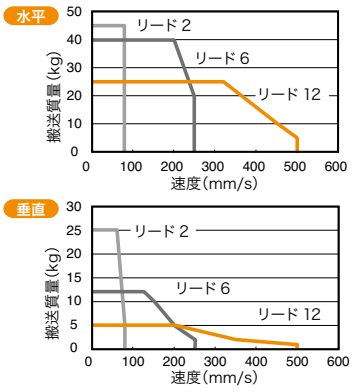
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
※2. リード2は原点位置の変更（反モータ側）はできません。
※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター		42□ステップモータ	
分解能		20480 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm	
減速機構		ボールネジφ8	ボールネジφ10
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※1		500 mm/sec	250 mm/sec	80 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	45 kg
	垂直使用時	5 kg	12 kg	25 kg
最大押付力		150 N	300 N	600 N
ストローク		50 mm～300 mm（50 mmピッチ）	
ロストモーション		0.1 mm以下	
ロッド不回転精度		±1.0°	
全長	水平使用時	ストローク+263 mm	
	垂直使用時	ストローク+303 mm	
本体断面最大外形		W48 mm × H58 mm	
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	

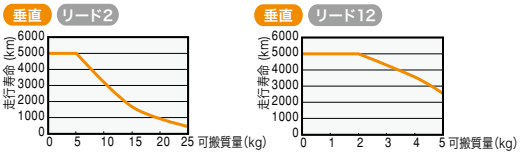
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。また、ストロークが長くなるとボールネジの危険速度により最高速度が低下します。図面下部の最高速度表をご参照ください。

速度一可搬質量



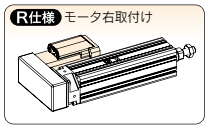
走行寿命

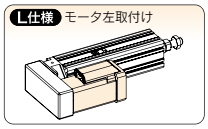
下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。



※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

モータ取付方向（省スペースモデル）


R仕様 モータ右取付け

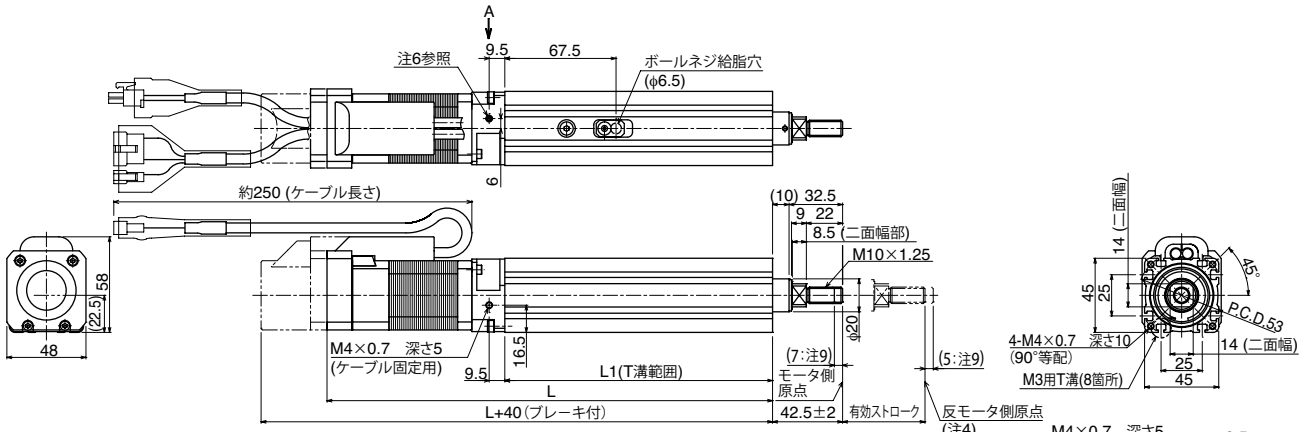

L仕様 モータ左取付け

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド

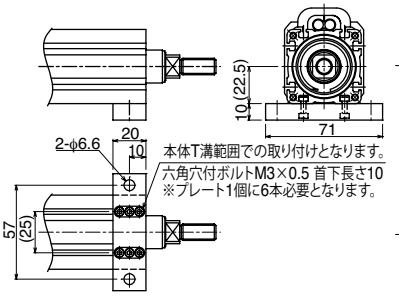
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SR04 ストレートモデル S

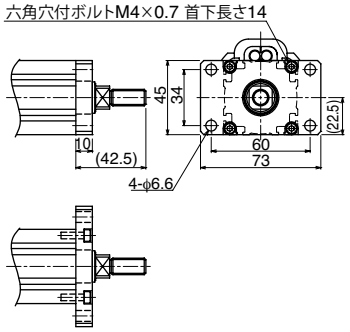


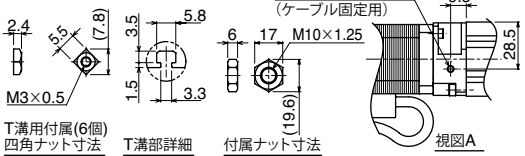
オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※オプション内容：プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション：垂直仕様時取り付けプレート（フランジ）



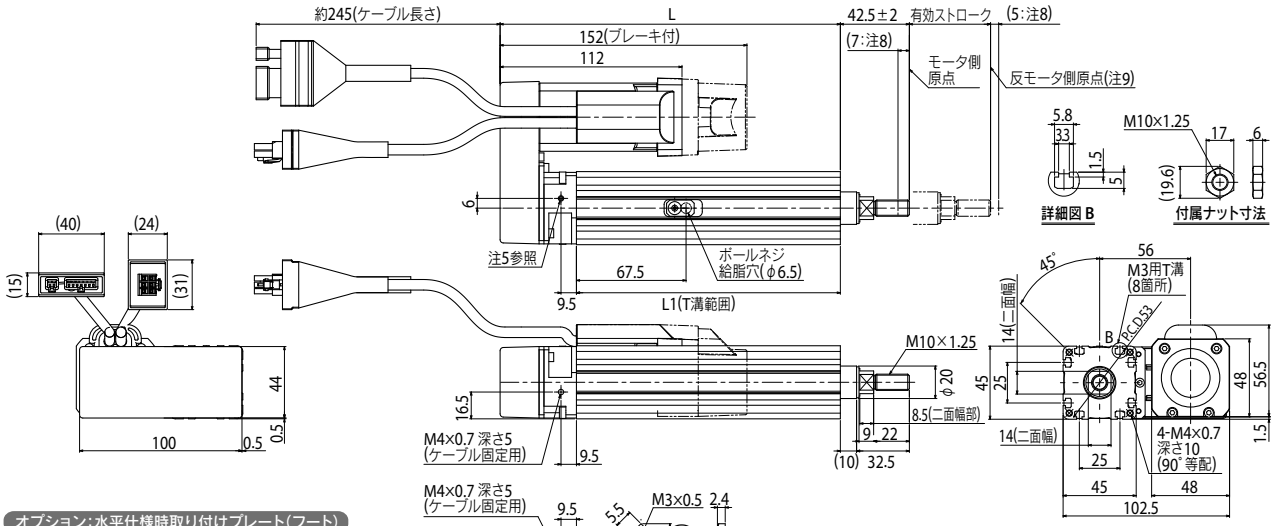


有効ストローク		50	100	150	200	250	300
L1		162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
質量（kg）注8		1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
ストローク別最高速度（mm/sec）	リード12	500				440	320
	リード6	250				220	160
	リード2	80				72	53

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。
注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。
注4. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
注5. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注6. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注7. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注8. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注9. メカストッパまでの距離を示します。

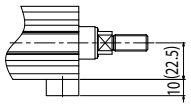
適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

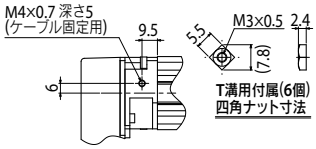
SR04　省スペースモデル　モータ右取付け　R



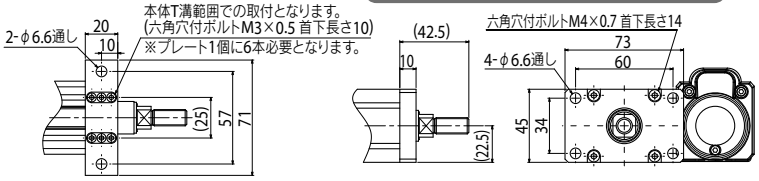
オプション：水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容：プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。





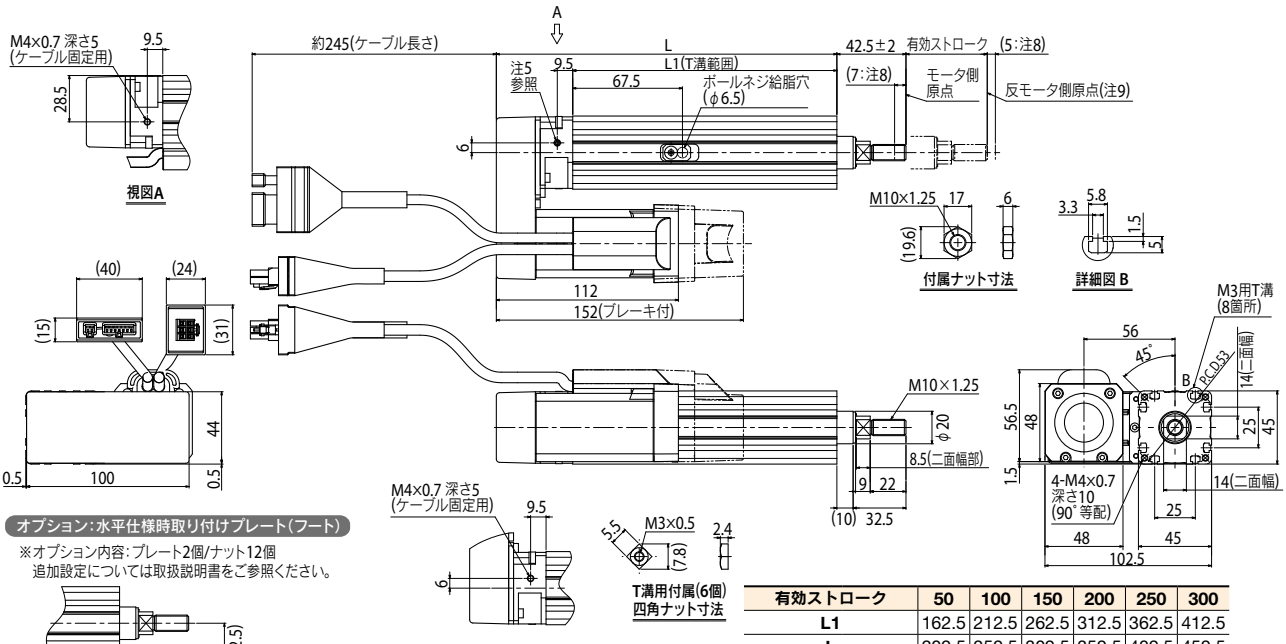
オプション：垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
質量(kg)注7	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	500				440	320
リード6	250				220	160
リード2	80				72	53

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
　　外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

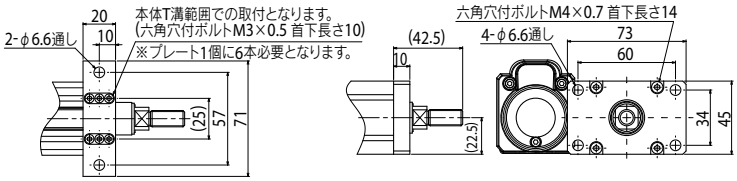
SR04　省スペースモデル　モータ左取付け　L



オプション：水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容：プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

オプション：垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
質量(kg)注7	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	500				440	320
リード6	250				220	160
リード2	80				72	53

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
　　外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

SRD04 ロッドタイプ（サポートガイド付き）

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能：リード6、12


SRD04-S


SRD04-U

注文型式

SRD04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4
	12：12mm 06：6mm 02：2mm	S：ストレートモデル U：省スペースモデル※1（モータ上取付け）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※3 Z：反モータ側	N：プレートなし H：フート付き	50～300（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2	
ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6

SH		
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD	1
ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
※2. リード2は原点位置の変更（反モータ側）はできません。
※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

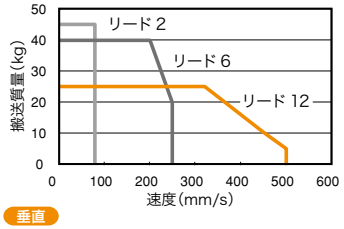
基本仕様

モーター		42□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		ボールネジφ10
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※1		500 mm/sec	250 mm/sec	80 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	25 kg	40 kg	45 kg
	垂直使用時	4 kg	11 kg	24 kg
最大押付力		150 N	300 N	600 N
ストローク		50 mm～300 mm（50 mmピッチ）		
ロストモーション		0.1 mm以下		
ロッド不回転精度		±0.05 °		
全長	水平使用時	ストローク+263 mm		
	垂直使用時	ストローク+303 mm		
本体断面最大外形		W48 mm × H58 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

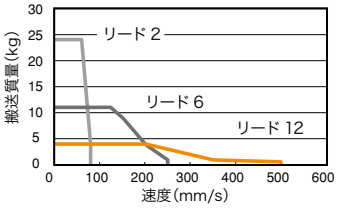
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。また、ストロークが長くなるとボールネジの危険速度により最高速度が低下します。図面下部の最高速度表をご参照ください。

速度一可搬質量

水平



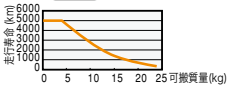
垂直



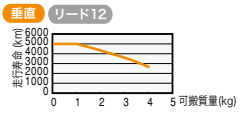
走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

垂直 リード2



垂直 リード12



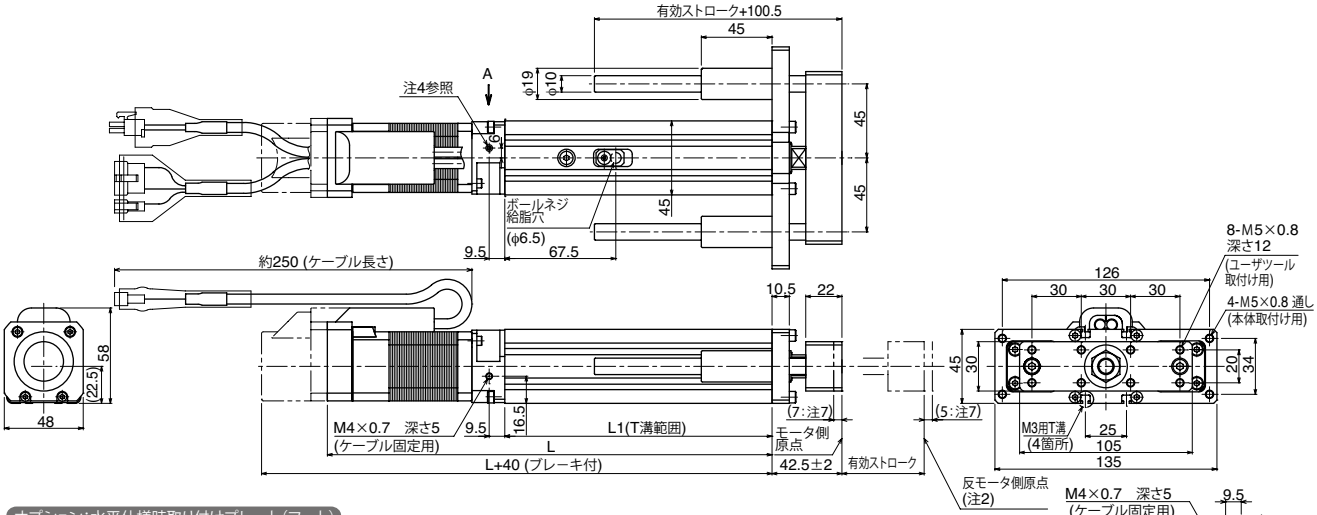
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド

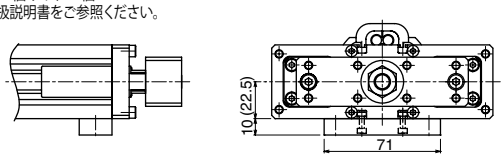
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

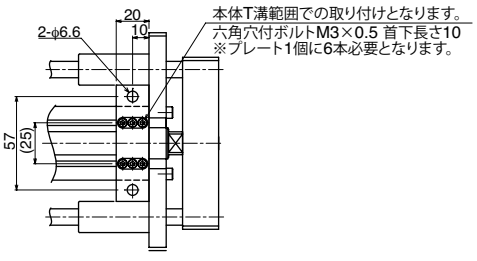
SRD04 ストレートモデル S

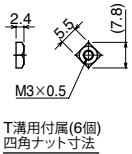


オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

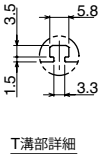
※オプション内容：プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。







T溝用付属(6個)
四角ナット寸法



T溝部詳細

視図A

有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
質量(kg)注6	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	3.7
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	500				440	320
リード6	250				220	160
リード2	80				72	53

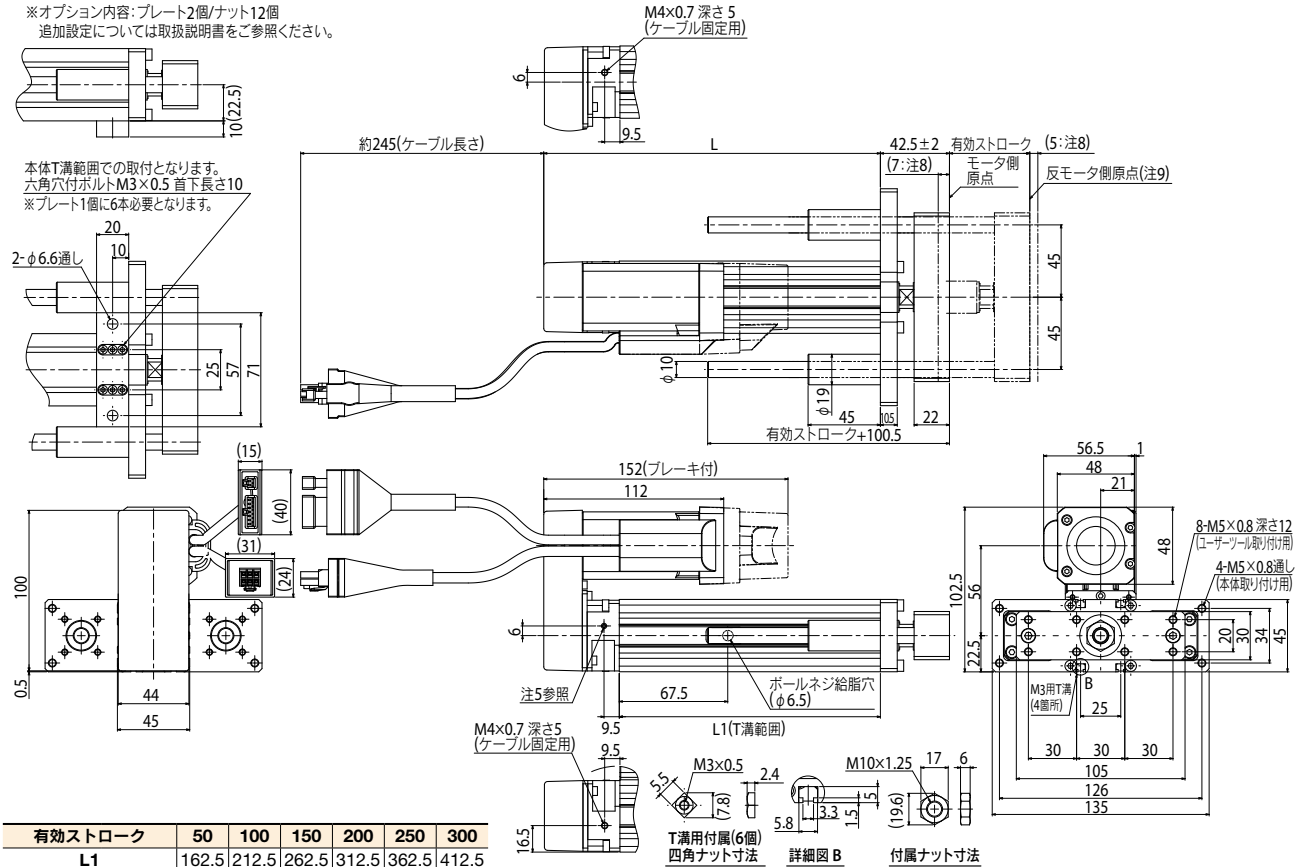
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
注3. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注4. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注5. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注6. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注7. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

SRD04　省スペースモデル　モータ上取付け　U

オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※オプション内容：プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



有効ストローク		50	100	150	200	250	300
L1		162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L		209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
質量(kg)注7		2.2	2.6	2.9	3.2	3.5	3.9
ストローク別最高速度 (mm/sec)	リード12	500				440	320
	リード6	250				220	160
	リード2	80				72	53

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。

SR05 ロッドタイプ

● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能：リード6、12



SR05-S　SR05-R

注文型式

SR05 - [リード指定] [モデル] - [ブレーキ] - [原点位置] - [取付プレート] - [ストローク] - [ケーブル長] - [コントローラ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4
SR05	12：12mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし	N：標準原点※3	N：プレートなし	50～300 (50mmピッチ)	1K：1m
	06：6mm	R：省スペースモデル※1 (モータ右取付け)	B：ブレーキ付き	Z：反モータ側	H：フート付き		3K：3m
	02：2mm	L：省スペースモデル※1 (モータ左取付け)			V：フランジ付き		5K：5m
							10K：10m

S2 - [入出力]

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN
	PN：PNP
	CC：CC-Link
	DN：DeviceNet™
	EP：EtherNet/IP™
	PT：PROFINET
	GW：I/Oボードなし※6

SH - [入出力] - [バッテリ]

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN	B：有り(アブソ仕様)
	PN：PNP	N：なし(インクリ仕様)
	CC：CC-Link	
	DN：DeviceNet™	
	EP：EtherNet/IP™	
	PT：PROFINET	
	GW：I/Oボードなし※6	

SD - **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

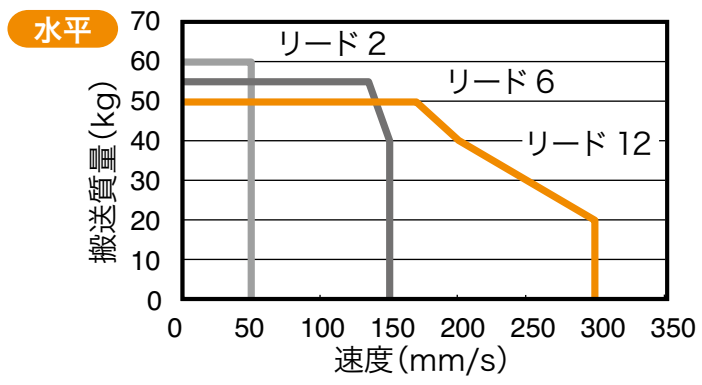
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
※2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。
※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

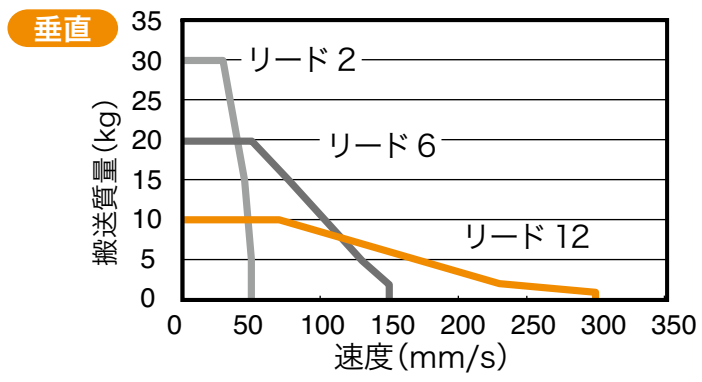
基本仕様

モーター		56□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジ φ12		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※1		300 mm/sec	150 mm/sec	50 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	50 kg	55 kg	60 kg
	垂直使用時	10 kg	20 kg	30 kg
最大押付力		250 N	550 N	900 N
ストローク		50 mm～300 mm (50 mmピッチ)		
ロストモーション		0.1 mm以下		
ロッド不回転精度		±1.0°		
全長	水平使用時	ストローク+276 mm		
	垂直使用時	ストローク+316 mm		
本体断面最大外形		W56.4 mm × H71 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。
詳細についてはP.332をご参照ください。

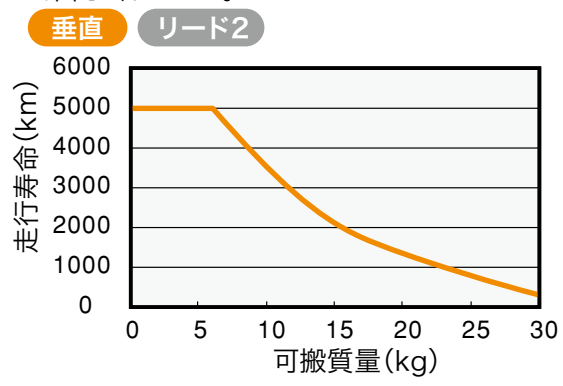
速度ー可搬質量





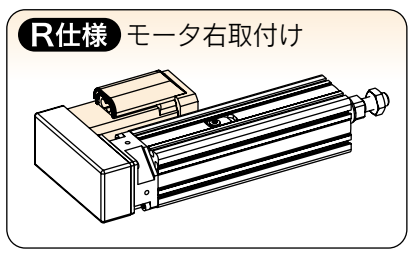
走行寿命

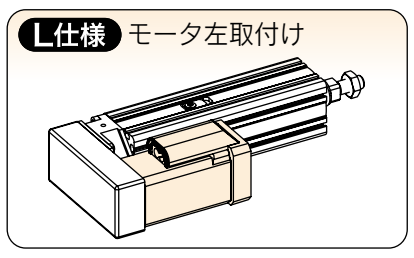
下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。



※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

モータ取付方向(省スペースモデル)

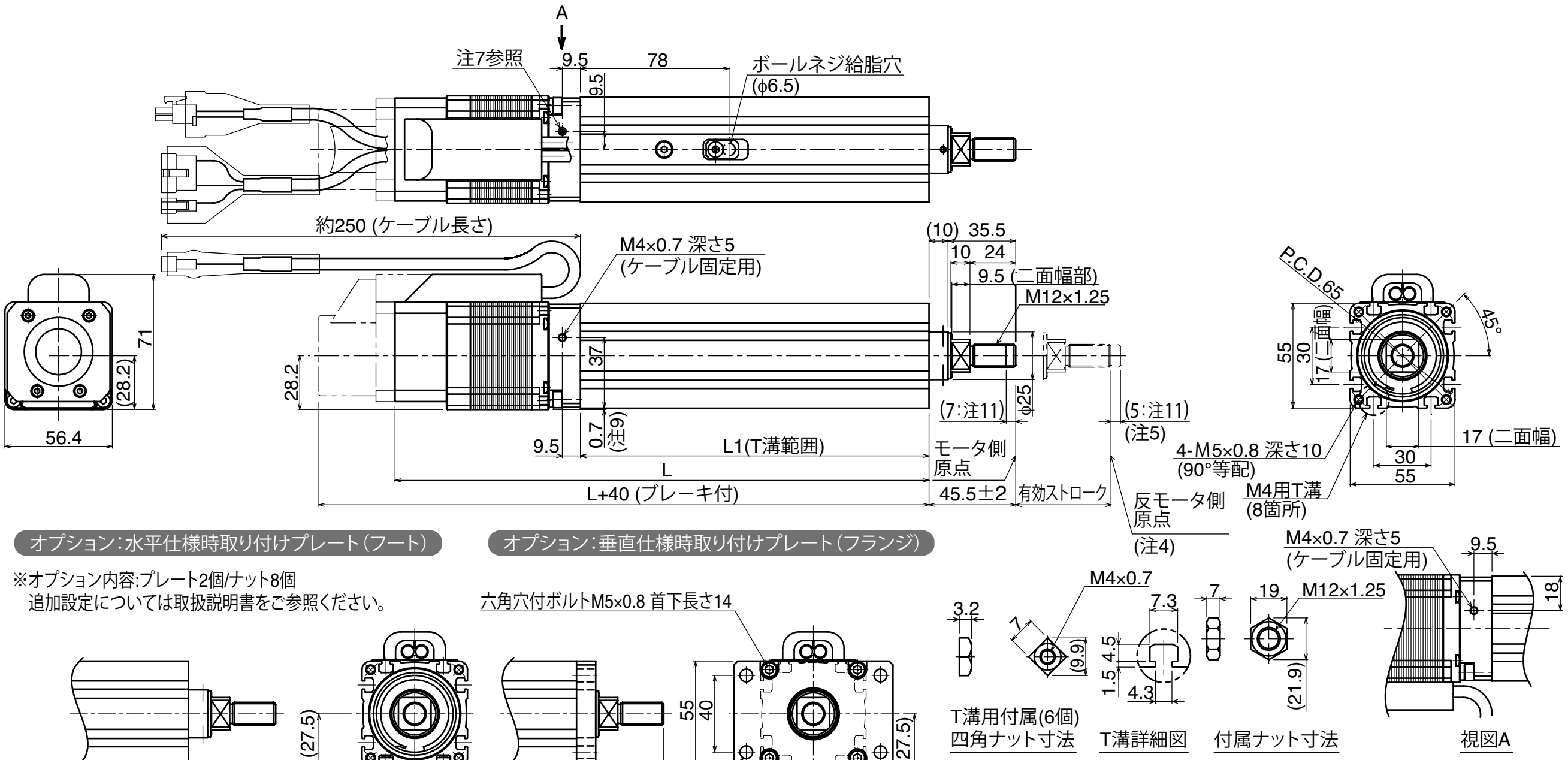




適用コントローラ

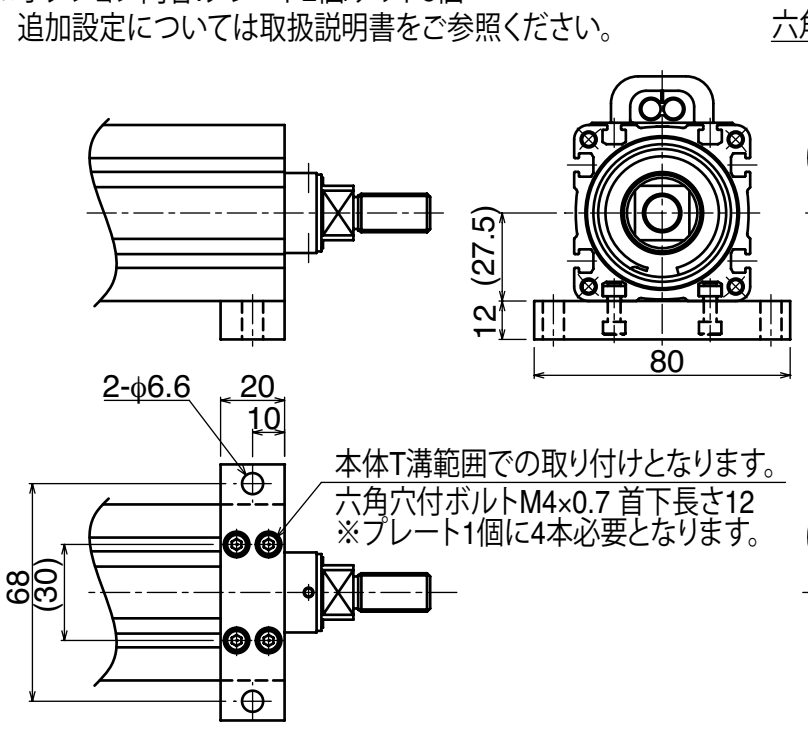
コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SR05　ストレートモデル S

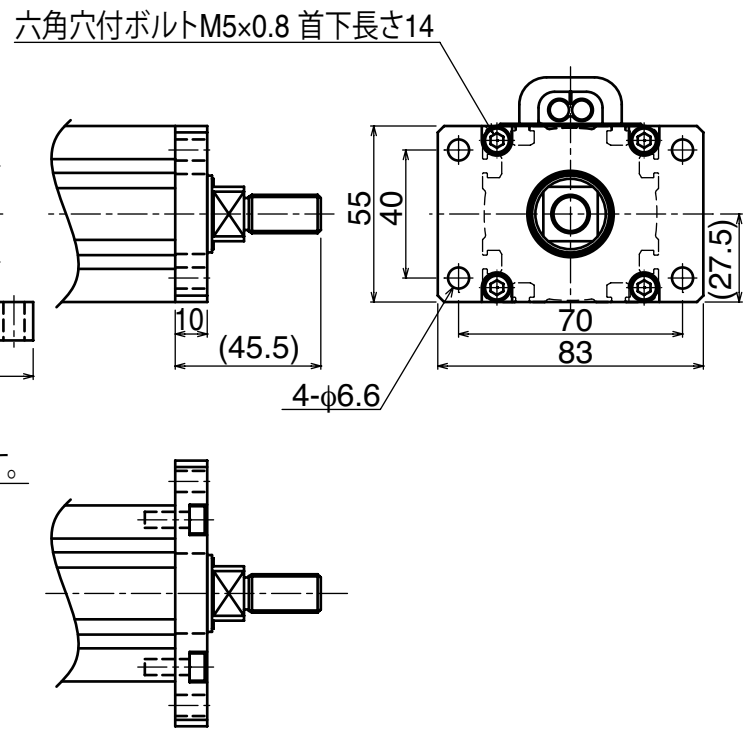


オプション：水平仕様時取り付けプレート(フート)

※オプション内容:プレート2個/ナット8個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション：垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

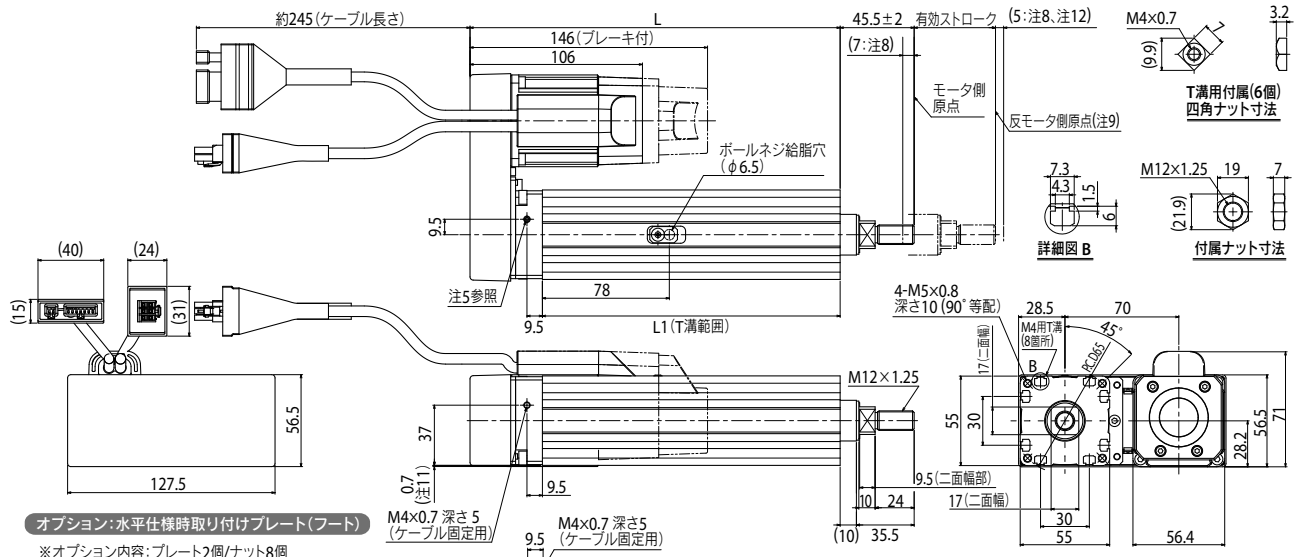


有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
質量(kg)注10	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。
注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。
注4. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
注5. リード2mmの場合、27mmとなります。
注6. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注7. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注8. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注9. 本体底面よりモータ外形が飛び出していますのでご注意ください。
注10. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注11. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 | TS-SH ▶ 588 | TS-SD ▶ 598

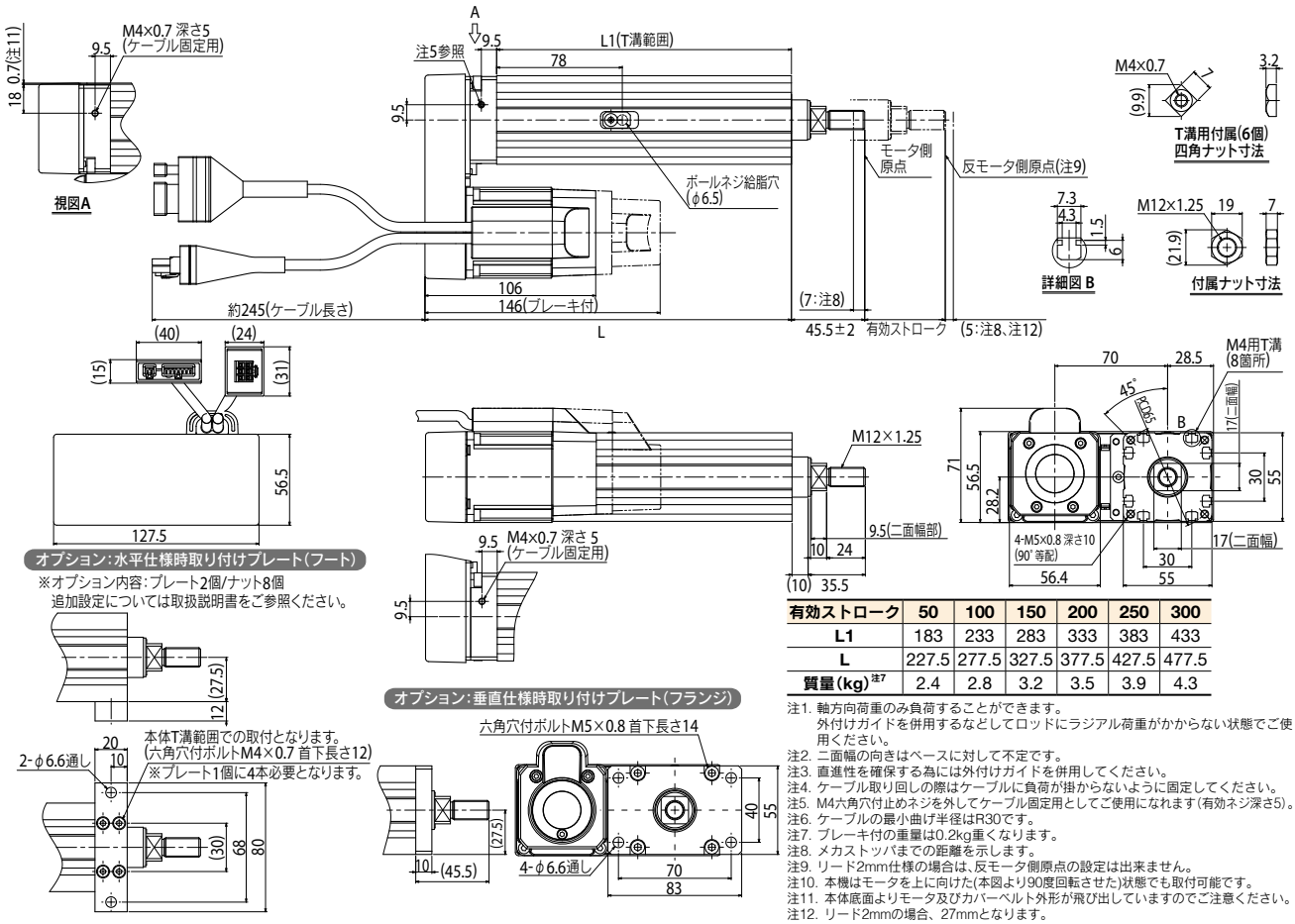
SR05　省スペースモデル　モータ右取付け　R



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量(kg)注7	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
　　外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。
注11. 本体底面よりモータ及びカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。
注12. リード2mmの場合、27mmとなります。

SR05　省スペースモデル　モータ左取付け　L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量(kg)注7	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
　　外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。
注11. 本体底面よりモータ及びカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。
注12. リード2mmの場合、27mmとなります。

SRD05 ロッドタイプ（サポートガイド付き）

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能：リード6、12



注文型式

SRD05 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4
	12：12mm 06：6mm 02：2mm	S：ストレートモデル U：省スペースモデル※1（モータ上取付け）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※3 Z：反モータ側	N：プレートなし H：フート付き	50～300（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.333をご参照ください。
※2. リード2は原点位置の変更（反モータ側）はできません。
※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

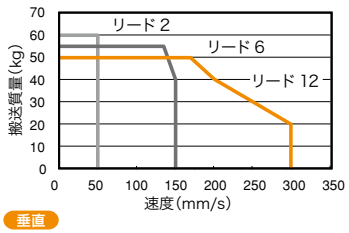
基本仕様

モーター		56□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジ φ12		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度※1		300 mm/sec	150 mm/sec	50 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	50 kg	55 kg	60 kg
	垂直使用時	8.5 kg	18.5 kg	28.5 kg
最大押付力		250 N	550 N	900 N
ストローク		50 mm～300 mm (50 mmピッチ)		
ロストモーション		0.1 mm以下		
ロッド不回転精度		±0.05 °		
全長	水平使用時	ストローク+276 mm		
	垂直使用時	ストローク+316 mm		
本体断面最大外形		W56.4 mm × H71 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		

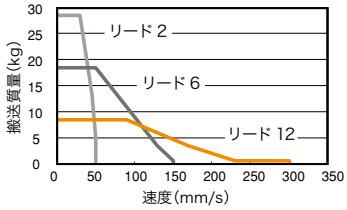
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.332をご参照ください。

速度一可搬質量

水平



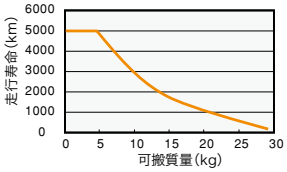
垂直



走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

垂直 リード2



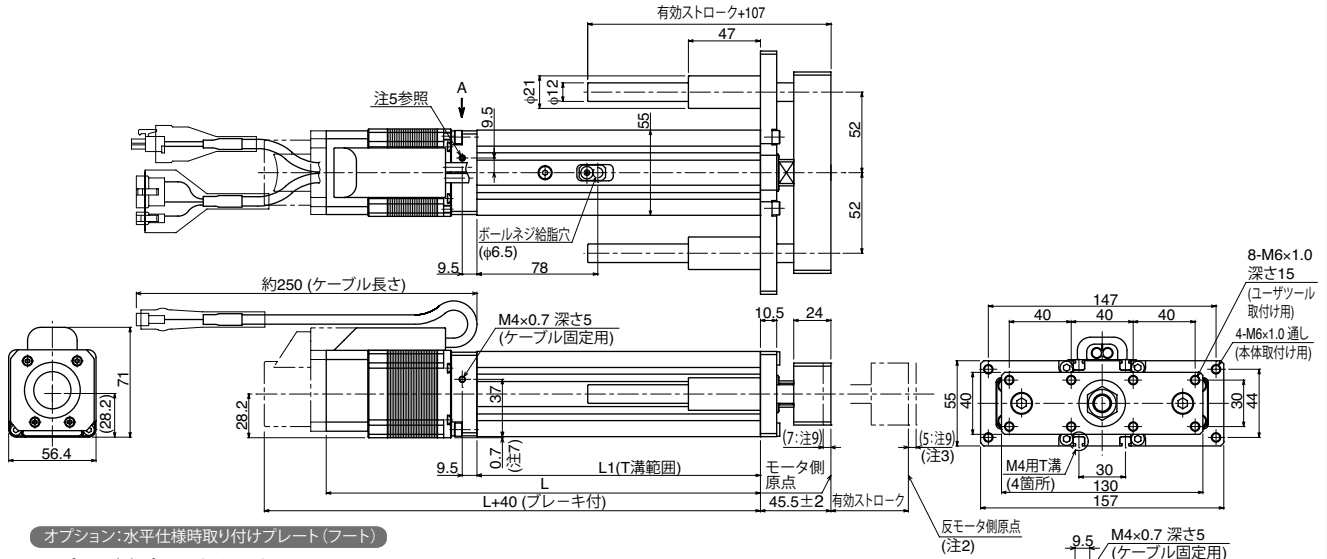
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.333をご参照ください。

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド

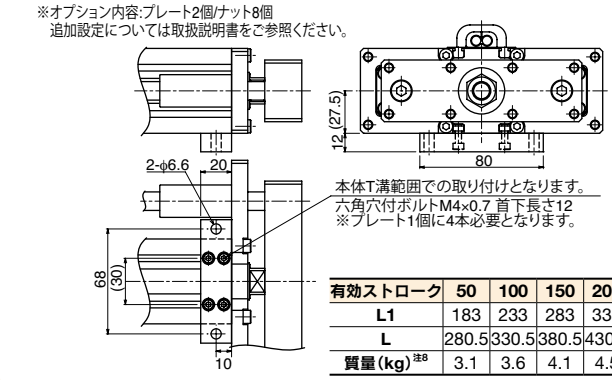
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

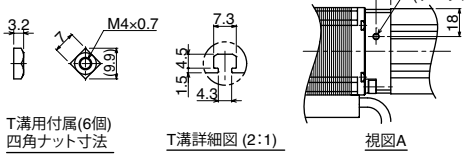
SRD05 ストレートモデル S



オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※オプション内容：プレート2個/ナット8個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



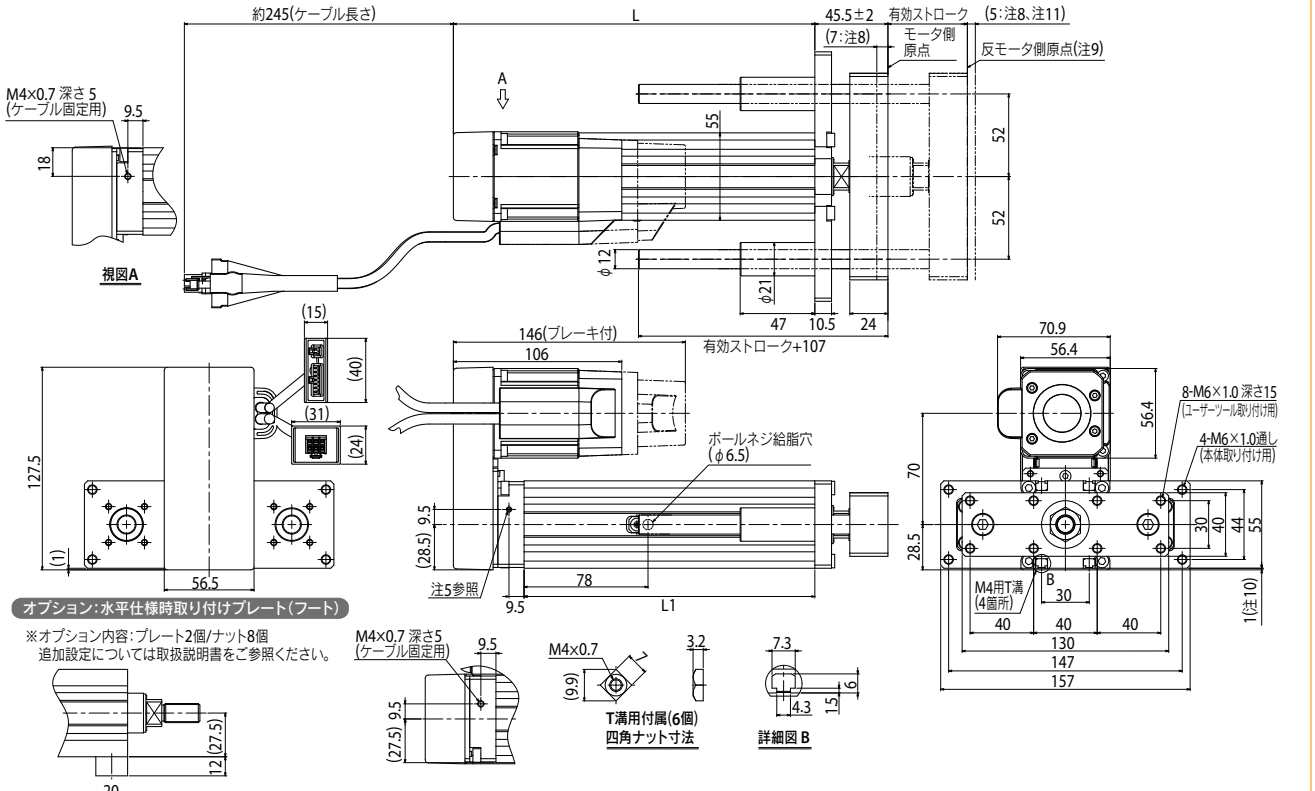


有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
質量 (kg)注8	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
注3. リード2mmの場合、27mmとなります。
注4. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. 本体底面よりモータ外形が飛び出していますのでご注意ください。
注8. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注9. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

SRD05　省スペースモデル　モータ上取付け　U



有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量(kg)注7	3.3	3.8	4.3	4.7	5.2	5.7

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本体底面よりカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。
注11. リード2mmの場合、27mmとなります。

STH04 スライドテーブルタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能

注文型式

STH04 -

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ※1	原点位置	取付プレート※3	ストローク	ケーブル長※4
	05：5mm 10：10mm	S：ストレートモデル R：省スペースモデル（モータ右取付け） L：省スペースモデル（モータを取付け）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※2 Z：反モータ側	N：プレートなし H：プレート付き	50：50mm 100：100mm	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※7

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※7	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD - **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD※6	1：1m

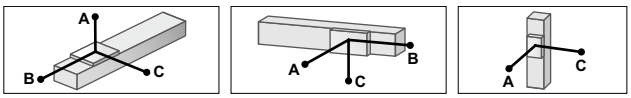
※1. 省スペースモデル（R, L）の場合、ブレーキ付き仕様は100mmストロークのみの対応となります。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. 省スペースモデル（R, L）の場合はプレート付きを選択できません。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※6. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター		28□ステップモータ	
分解能		4096 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度※1		±0.05 mm	
駆動方式	ストレート	すべりねじ	
	省スペース	すべりねじ＋ベルト	
ボールネジリード		5 mm	10 mm
最高速度※2		200 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	4 kg
	垂直使用時	2 kg	1 kg
最大押付力		55 N	30 N
ストローク		50 mm / 100 mm	
本体断面最大外形	ストレート	W45 mm × H46 mm	
	省スペース	W74.5 mm × H51 mm	
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。
詳細についてはP.332をご参照ください。

許容オーバーハング量※



水平使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード10	2kg	1534	611	415
	3kg	949	374	255
	4kg	656	255	175
リード5	2kg	1534	611	415
	4kg	656	255	175
	6kg	364	137	95

壁面取付使用時 （単位：mm）

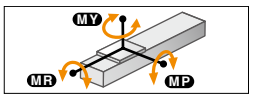
		A	B	C
リード10	2kg	435	595	1504
	3kg	263	359	920
	4kg	177	241	629
リード5	2kg	435	595	1504
	4kg	177	241	629
	6kg	91	123	337

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード10	0.5kg	2000	2000
	0.75kg	1558	1558
	1kg	1165	1164
リード5	1kg	1165	1164
	1.5kg	771	771
	2kg	574	574

※ 走行寿命3000km時でのオーバーハング量です。
（寿命計算時のストロークは75mm）

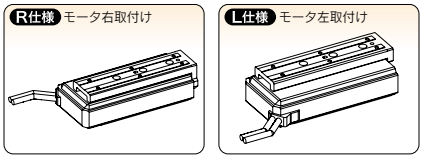
静的許容モーメント



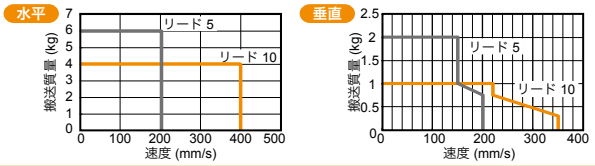
（単位：N・m）

ストローク	MY	MP	MR
50mm	26	26	48
100mm	43	43	

モータ取付方向（省スペースモデル）



速度ー可搬質量

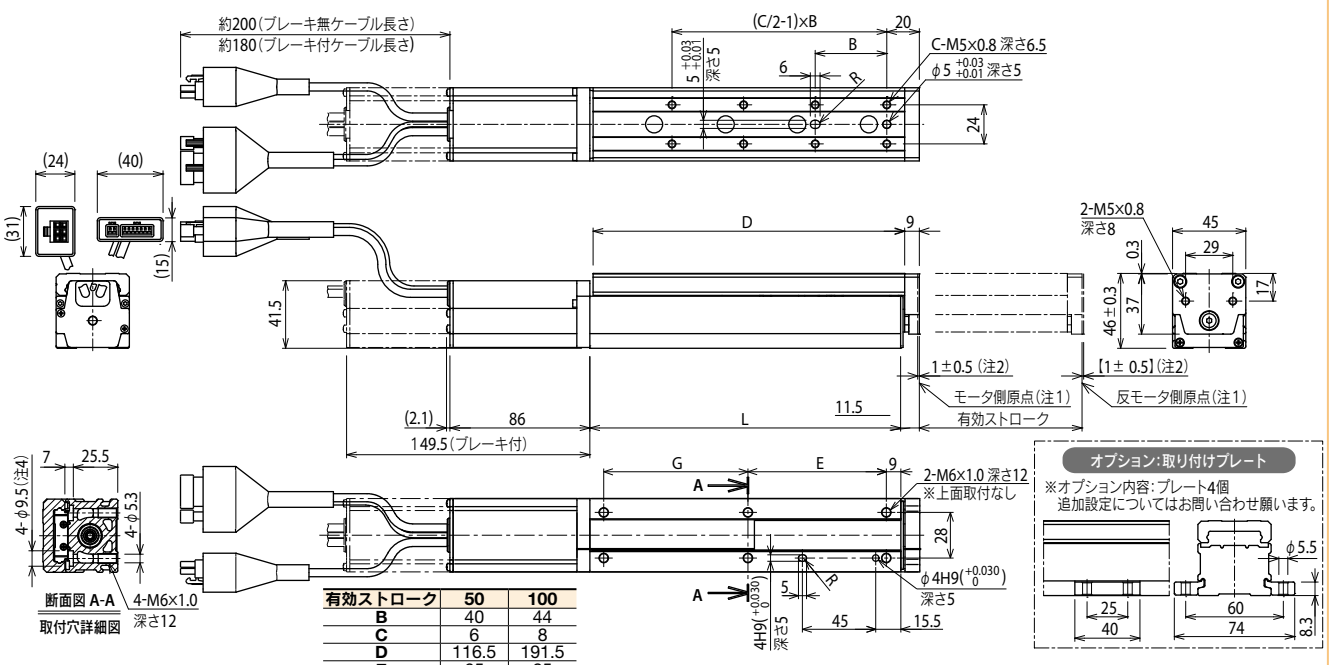


適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD※	パルス列

※ ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。

STH04 ストレートモデル S

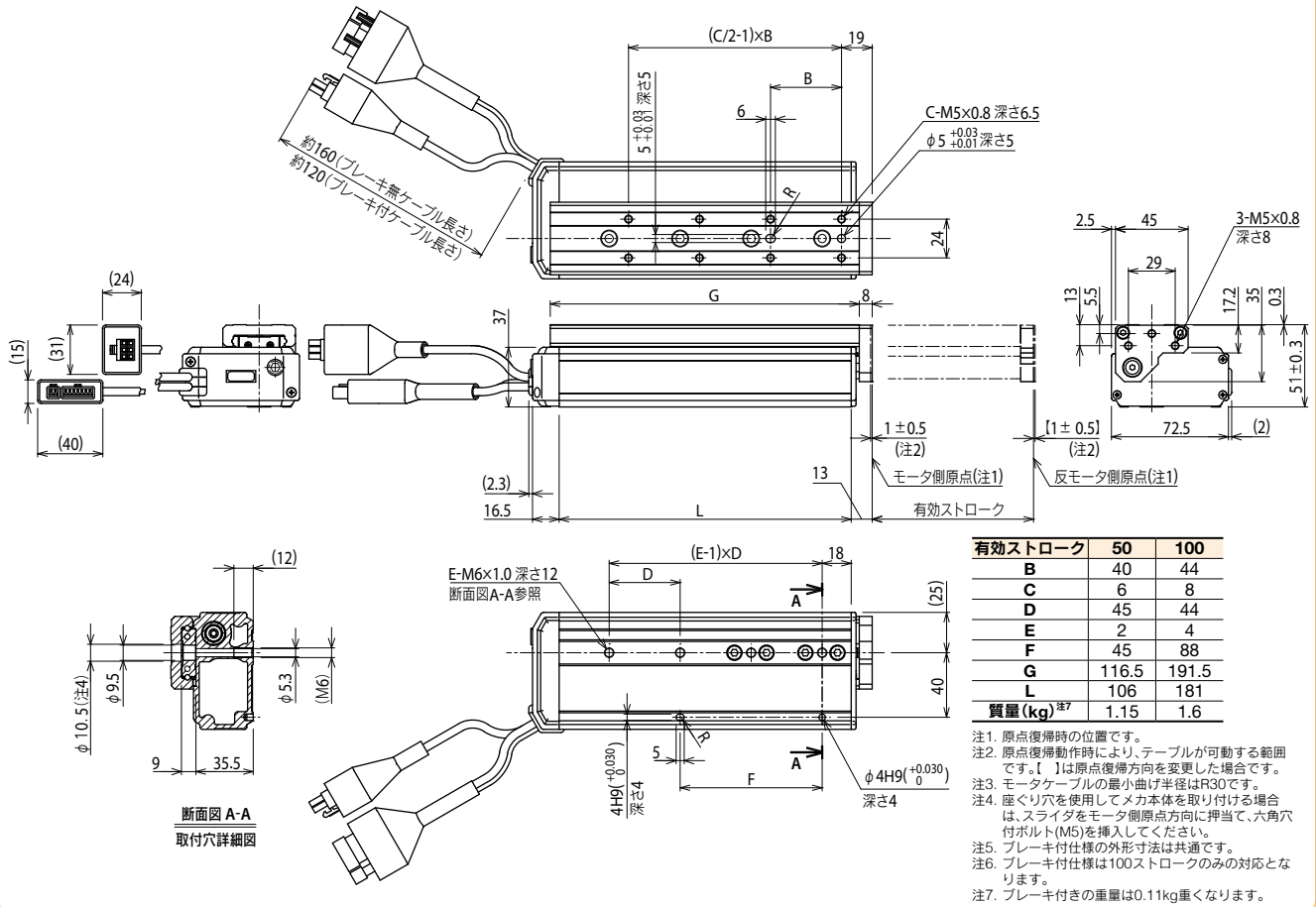


有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	116.5	191.5
E	65	85
G	39.5	88.5
L	122	191
質量（kg）注6	1.25	1.7

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。
【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、六角穴付ボルトM5をご使用ください。
注5. ブレーキ付仕様の本体取付け穴位置は共通となります。
注6. ブレーキ付きの重量は0.11kg重くなります。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

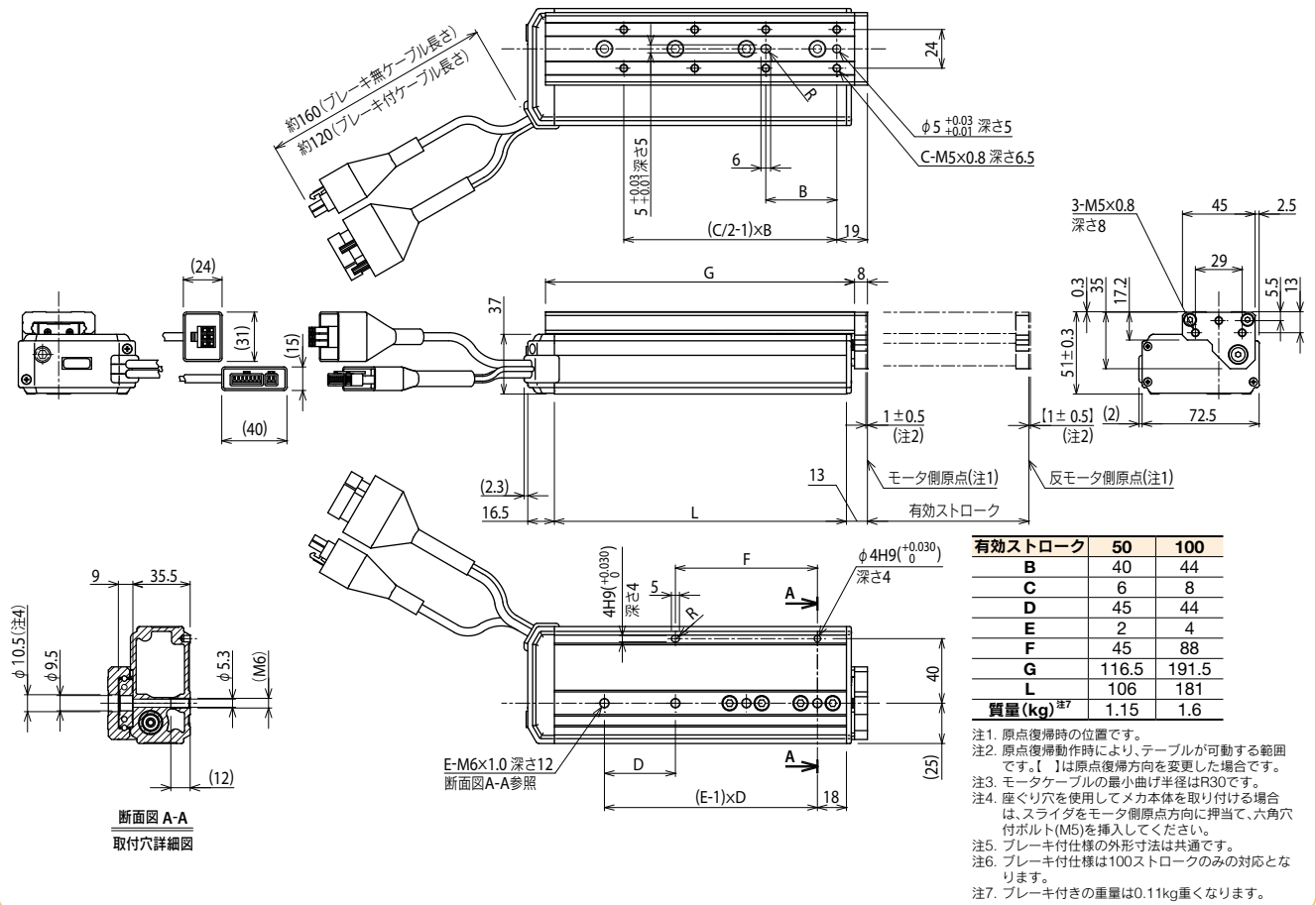
STH04　省スペースモデル　モータ右取付け　R



有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	45	44
E	2	4
F	45	88
G	116.5	191.5
L	106	181
質量(kg)注7	1.15	1.6

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。[ ]は原点復帰方向を変更した場合です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M5)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付仕様は100ストロークのみの対応となります。
注7. ブレーキ付きの重量は0.11kg重くなります。

STH04　省スペースモデル　モータ左取付け　L



有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	45	44
E	2	4
F	45	88
G	116.5	191.5
L	106	181
質量(kg)注7	1.15	1.6

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。[ ]は原点復帰方向を変更した場合です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M5)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付仕様は100ストロークのみの対応となります。
注7. ブレーキ付きの重量は0.11kg重くなります。

STH06 スライドテーブルタイプ



● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能

注文型式

STH06 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート※2	ストローク	ケーブル長※3
	08：8mm 16：16mm	S：ストレートモデル R：省スペースモデル（モータ右取付け） L：省スペースモデル（モータ左取付け）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※1 Z：反モータ側	N：プレートなし H：プレート付き	50：50mm 100：100mm 150：150mm	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※4	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6

SH - [ ] - [ ]

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD - **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD※5	1：1m

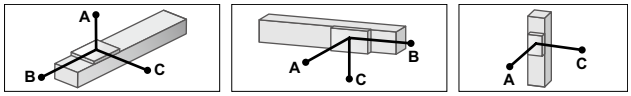
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. 省スペースモデル（R, L）の場合はプレート付きを選択できません。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター		42□ステップモータ	
分解能		20480 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度※1		±0.05 mm	
駆動方式	ストレート	すべりねじ	
	省スペース	すべりねじ+ベルト	
ボールネジリード		8 mm	16 mm
最高速度※2		150 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	9 kg	6 kg
	垂直使用時	4 kg	2 kg
最大押付力		180 N	100 N
ストローク		50 mm / 100 mm / 150 mm	
本体断面最大外形	ストレート	W61 mm × H65 mm	
	省スペース	W108 mm × H70 mm	
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。
詳細についてはP.332をご参照ください。

許容オーバーハング量※



水平使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード16	2kg	3000	2123	1436
	4kg	2493	1001	680
	6kg	1571	627	428
リード8	3kg	3000	1375	932
	6kg	1571	627	428
	9kg	956	378	260

壁面取付使用時 （単位：mm）

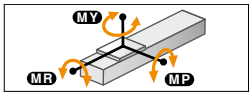
		A	B	C
リード16	2kg	1500	2091	3000
	4kg	710	975	2443
	6kg	440	603	1524
リード8	3kg	979	1347	3000
	6kg	440	603	1524
	9kg	260	355	912

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード16	1kg	3000	3000
	1.5kg	2458	2457
	2kg	1837	1837
リード8	2kg	1837	1837
	3kg	1217	1216
	4kg	907	906

※ 走行寿命3000km時でのオーバーハング量です。
（寿命計算時のストロークは100mm）

静的許容モーメント

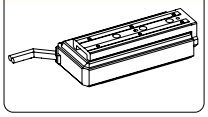


（単位：N・m）

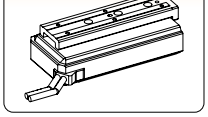
ストローク	MY	MP	MR
50mm	77	77	146
100mm	112	112	177
150mm	155	155	152

モータ取付方向（省スペースモデル）

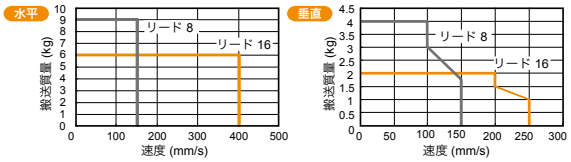
R仕様 モータ右取付け



L仕様 モータ左取付け



速度ー可搬質量

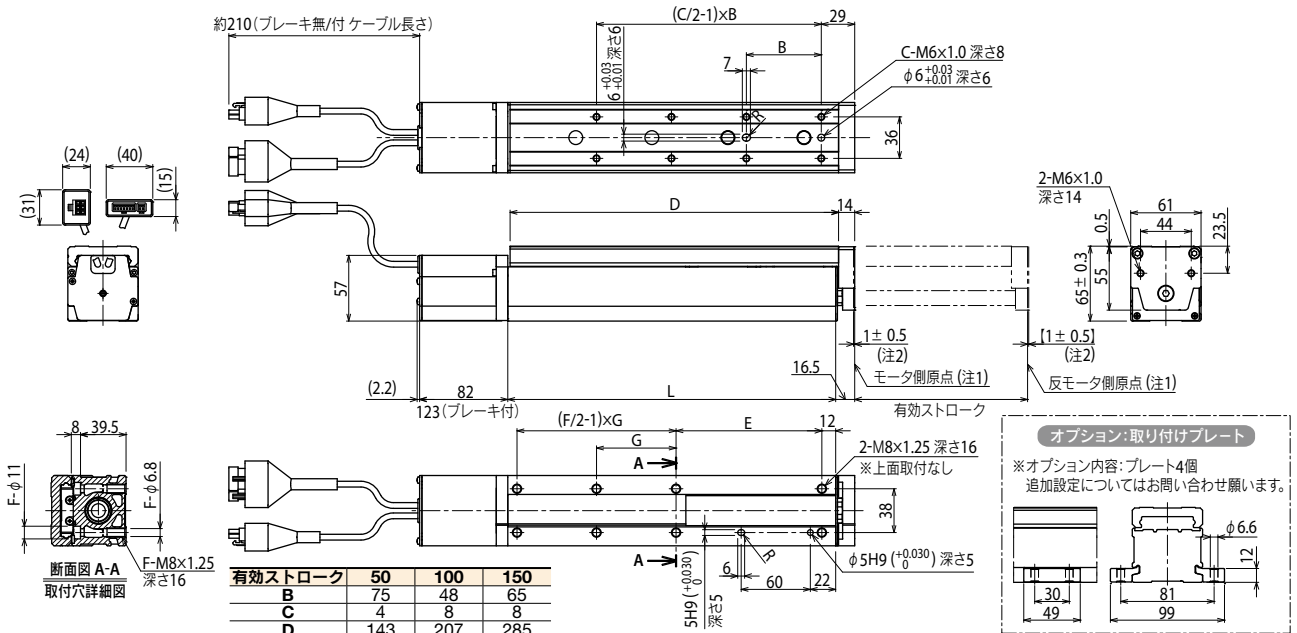


適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD※	パルス列

※ ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。

STH06 ストレートモデル S

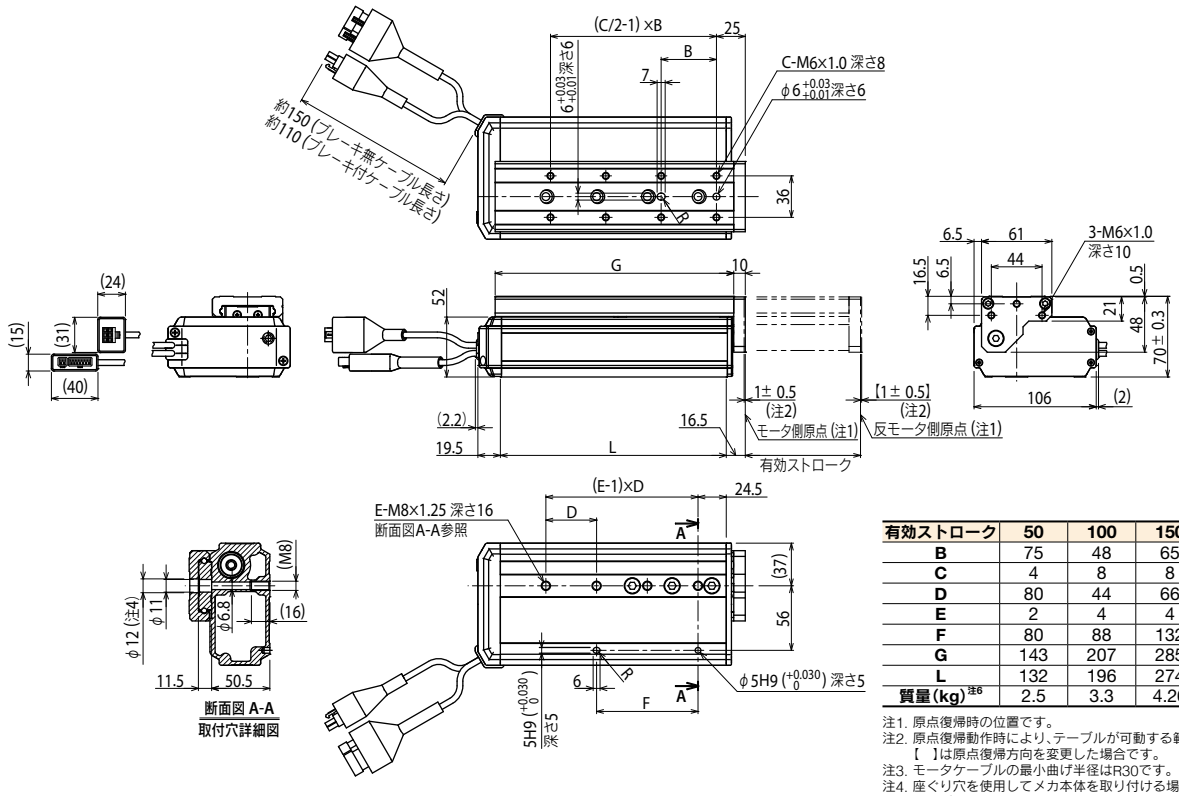


有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	143	207	285
E	84	98.5	126.5
F	4	4	6
G	40.5	88	69
L	144.5	206.5	284.5
質量（kg）注6	2.52	3.27	3.6

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。
【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、六角穴付ボルトM6をご使用ください。
注5. ブレーキ付仕様の本体取付け穴位置は共通となります。
注6. ブレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

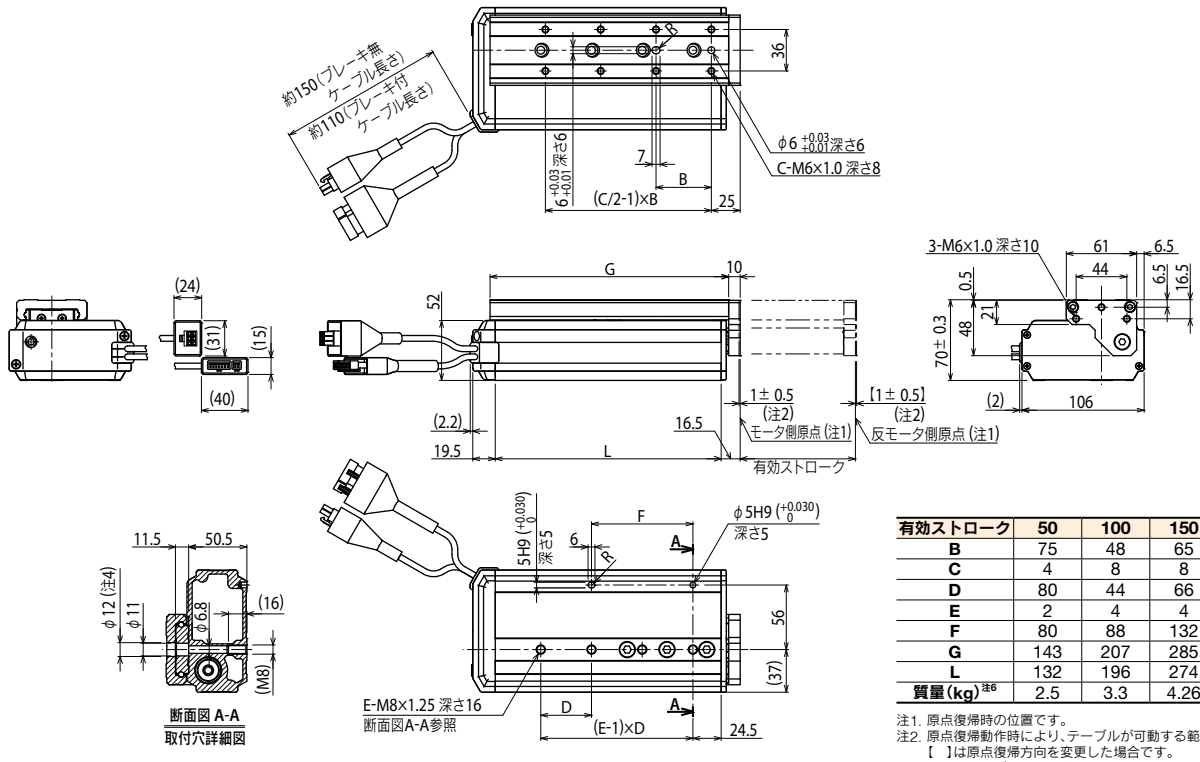
STH06　省スペースモデル　モータ右取付け　R



有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	80	44	66
E	2	4	4
F	80	88	132
G	143	207	285
L	132	196	274
質量 (kg) 注6	2.5	3.3	4.26

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。
　【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M6)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

STH06　省スペースモデル　モータ左取付け　L



有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	80	44	66
E	2	4	4
F	80	88	132
G	143	207	285
L	132	196	274
質量 (kg) 注6	2.5	3.3	4.26

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。
　【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M6)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

RF02-N

ロータリータイプ／突当て仕様

● 標準CE対応　● 回転範囲：310°



■注文型式

RF02	N			L		
ロボット本体	原点復帰方法 N：突当て仕様（有限回転）	軸受け N：標準 H：高剛性	トルク N：標準 H：高トルク	ケーブル取出方向 L：左	回転方向 N：CCW Z：CW	ケーブル長※1 1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

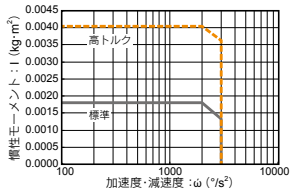
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

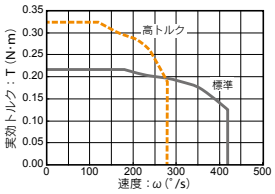
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.0018 kg·m²	0.004 kg·m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	310 °	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント－加速度·減速度」グラフ、「実効トルク－速度」グラフにて確認してください。
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

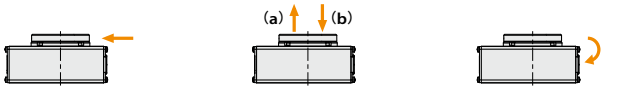
■慣性モーメント－加速度·減速度



■実効トルク－速度



■許容荷重



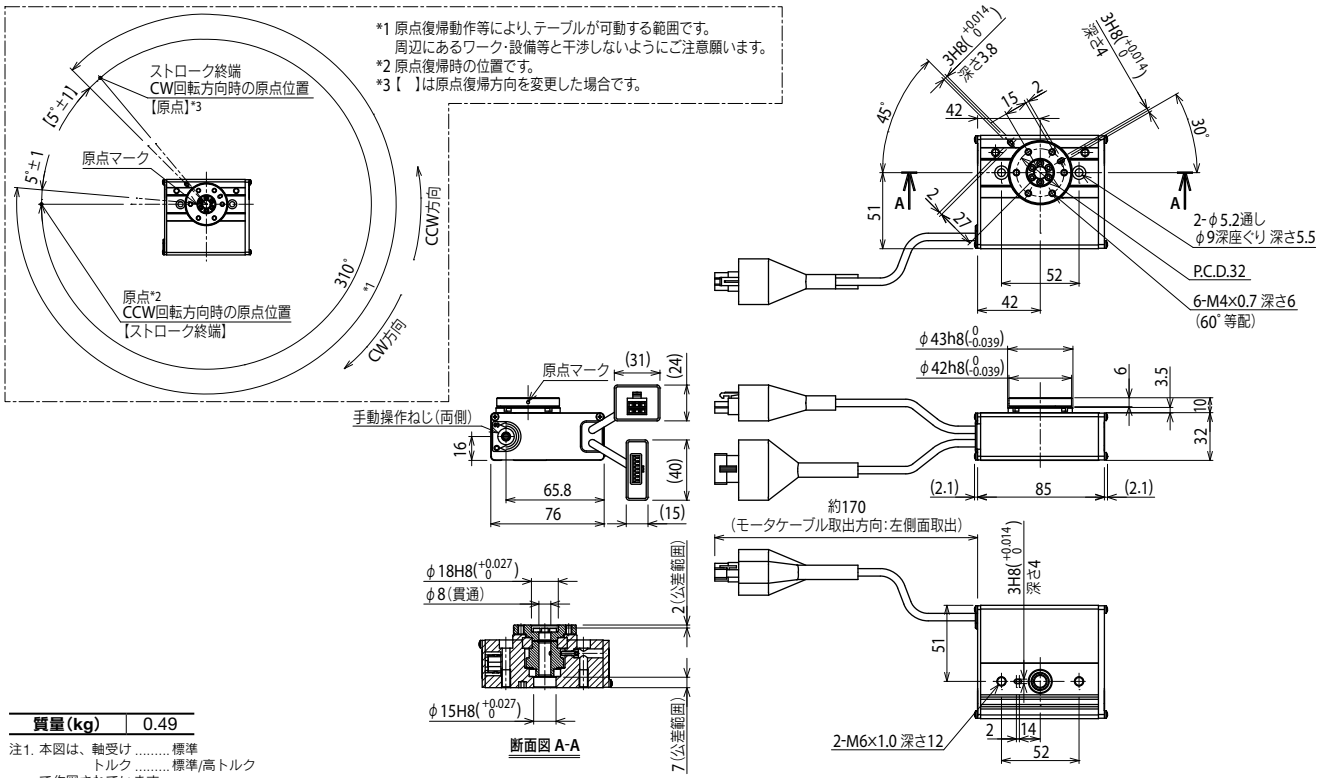
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)				許容モーメント (N·m)	
		(a)		(b)			
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74		78	107	2.4	2.9

※ ご購入の際は「慣性モーメント－加速度·減速度」グラフ及び「実効トルク－速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。
詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

RF02-NN　突当て仕様－標準モデル

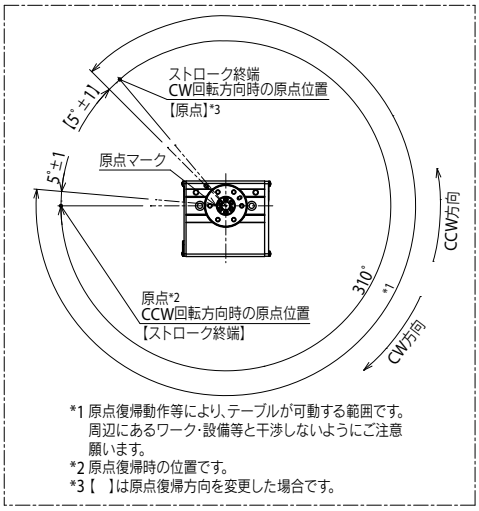


質量(kg)	0.49

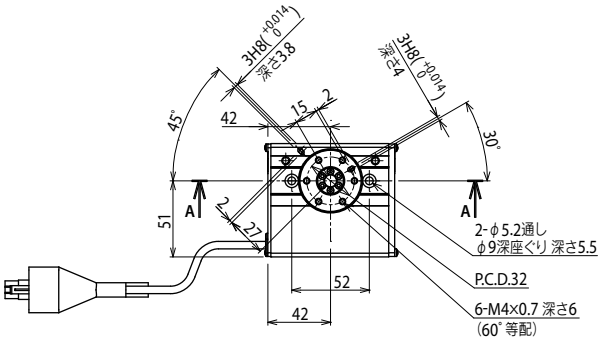
注1. 本図は、軸受け .....標準
トルク .....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

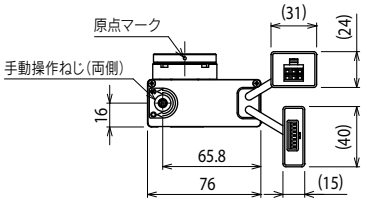
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

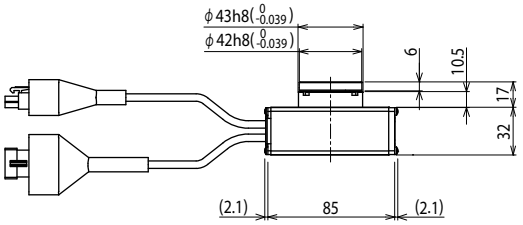
RF02-NH　突当て仕様 – 高剛性モデル

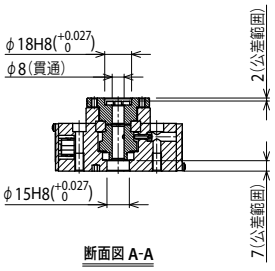


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。
周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置です。
*3【　】は原点復帰方向を変更した場合です。

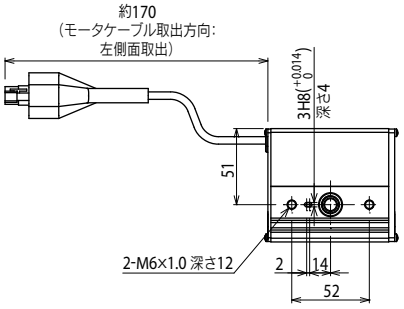








断面図 A-B



質量(kg)	0.52

注1. 本図は、軸受け.....高剛性
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

RF02-S

ロータリータイプ／センサー仕様

● 標準CE対応　● リミットレス回転



注文型式

RF02	S			L			S2S	
ロボット本体	原点復帰方法 S:センサー仕様（リミットレス回転）	軸受け N:標準 H:高剛性	トルク N:標準 H:高トルク	ケーブル取出方向 L:左	回転方向 N:CCW Z:CW	ケーブル長※1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	ロボットポジショナ S2S:TS-S2S※2	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SHS		
ロボットポジショナ SHS:TS-SHS	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	バッテリ B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

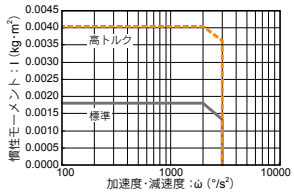
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

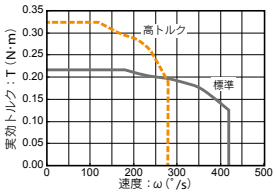
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.0018 kg·m²	0.004 kg·m²
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360 °	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。
「慣性モーメント－加速度･減速度」グラフ､「実効トルク－速度」グラフにて確認してください。
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

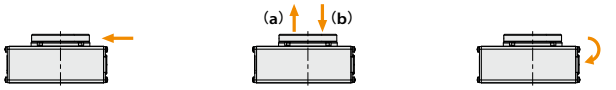
慣性モーメント – 加速度･減速度



実効トルク – 速度



許容荷重



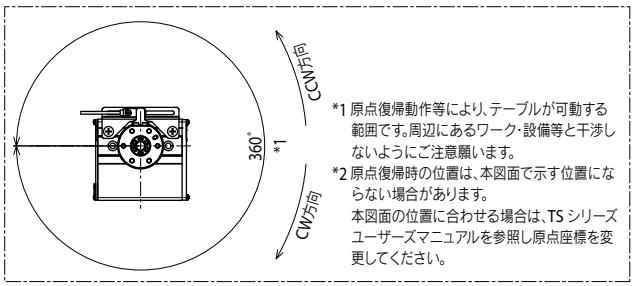
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N) (a)		許容スラスト荷重 (N) (b)		許容モーメント (N·m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74		78	107	2.4	2.9

※ ご購入の際は「慣性モーメント－加速度･減速度」グラフ及び「実効トルク－速度」グラフを確認の上､コントローラの加速度を設定してください。
詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

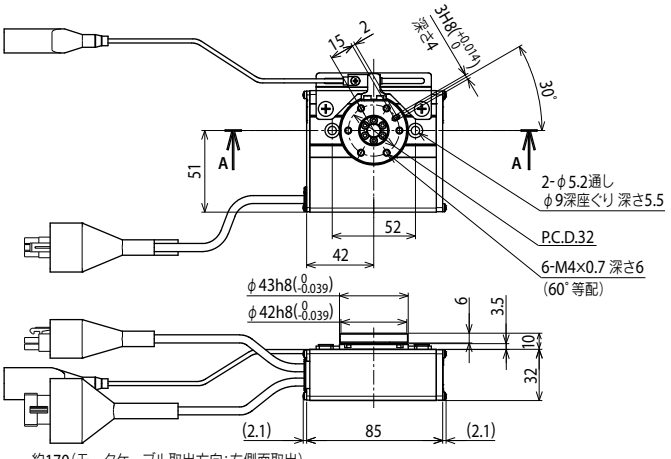
適用コントローラ

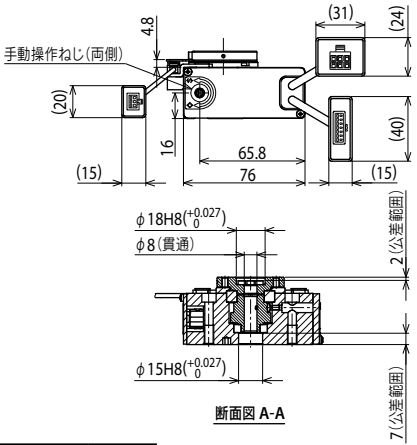
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

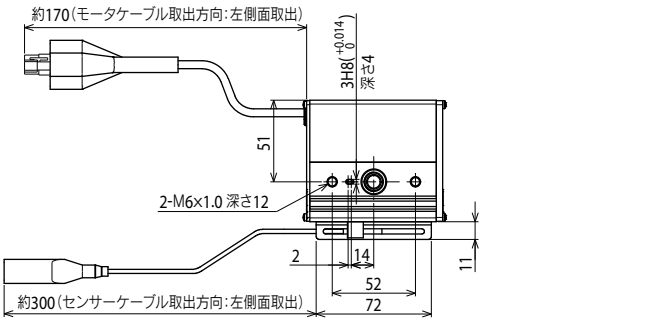
RF02-SN　センサー仕様 – 標準モデル



*1 原点復帰動作等により､テーブルが可動する範囲です｡周辺にあるワーク･設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は､本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は､TS シリーズユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。





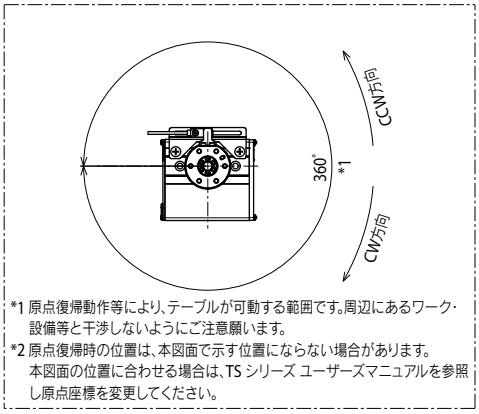


質量(kg)	0.51

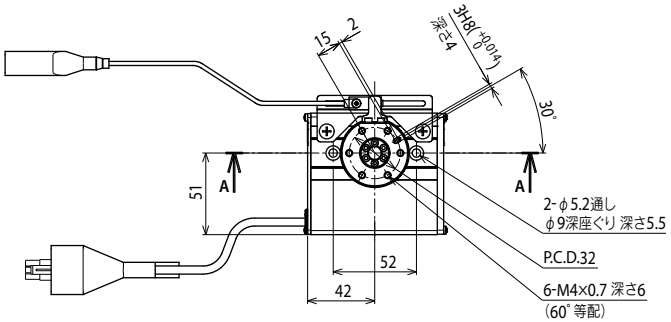
注1. 本図は、軸受け.....標準
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル､センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

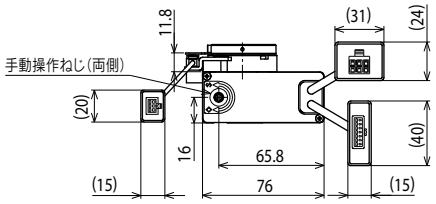
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588

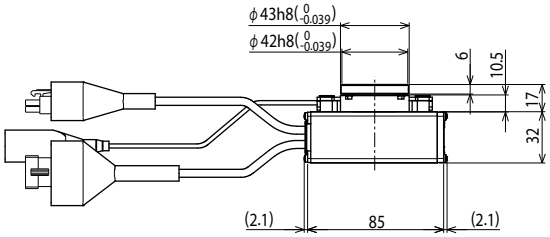
RF02-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

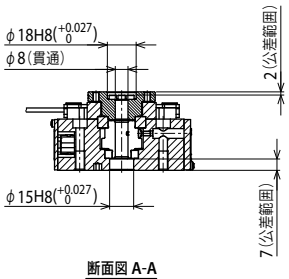


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。

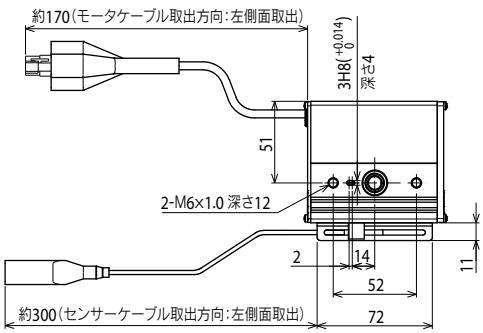








断面図 A-A



質量(kg)	0.55

注1. 本図は、軸受け.....高剛性
　　トルク.....標準/高トルク
　で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588

RF03-N

ロータリータイプ／突当て仕様

● 標準CE対応　● 回転範囲：320°

■注文型式

RF03	-	N			-		-		-	
ロボット本体	-	原点復帰方法	軸受け	トルク	-	ケーブル取出方向	-	回転方向	-	ケーブル長※1
		N：突当て仕様（有限回転）	N：標準 H：高剛性	N：標準 H：高トルク		R：右 L：左		N：CCW Z：CW		1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2	
ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH		-	
ロボットポジショナ	入出力	-	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3		B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD	1
ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

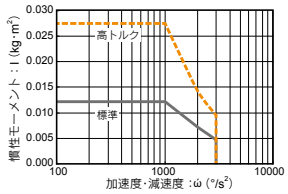
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

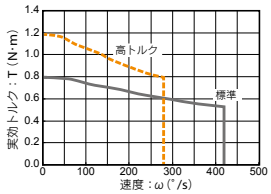
モーター	28□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.8 N·m	1.2 N·m
最大押当てトルク	0.4 N·m	0.6 N·m
バックラッシ	±0.5°	
最大慣性モーメント※3	0.012 kg·m²	0.027 kg·m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	320°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント－加速度・減速度」グラフ、「実効トルク－速度」グラフにて確認してください。
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

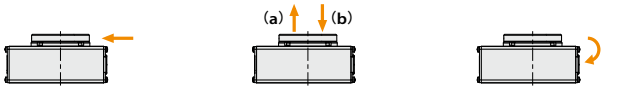
■慣性モーメント－加速度・減速度



■実効トルク－速度



■許容荷重



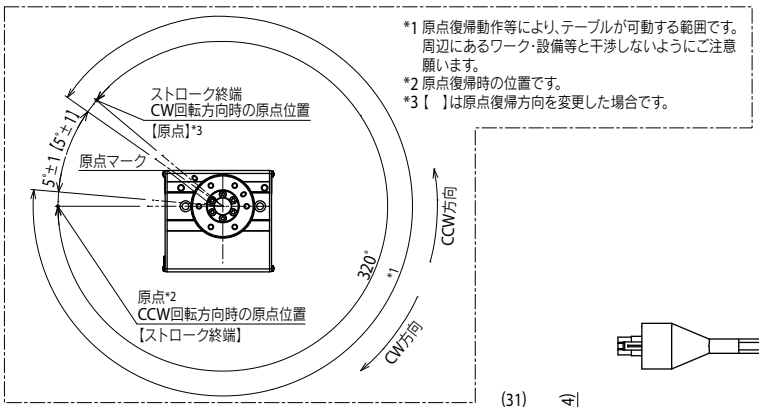
許容ラジアル荷重（N）		許容スラスト荷重（N）				許容モーメント（N·m）	
		(a)		(b)			
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
196	233	197		363	398	5.3	6.4

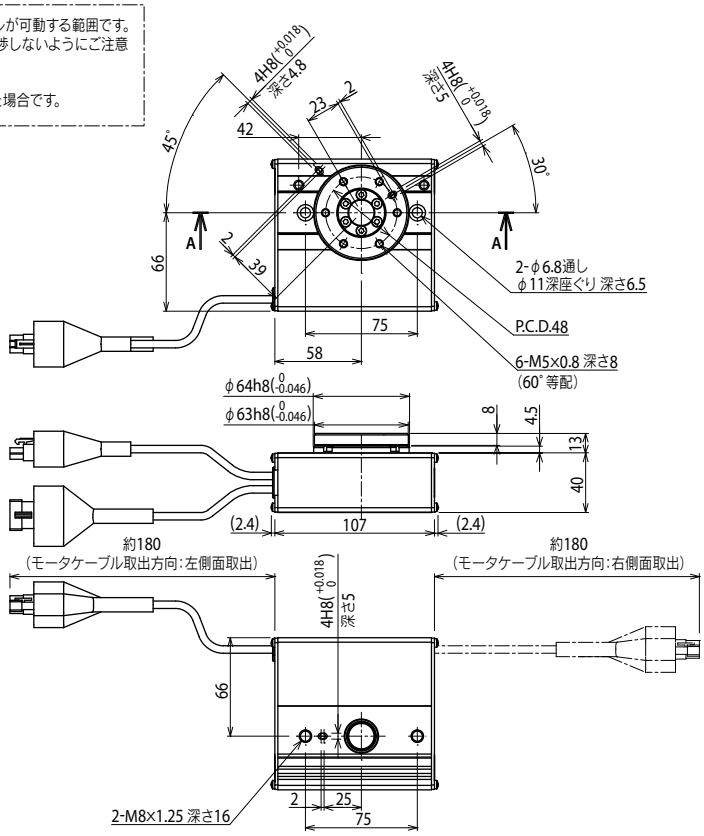
※ ご購入の際は「慣性モーメント－加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク－速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。
詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

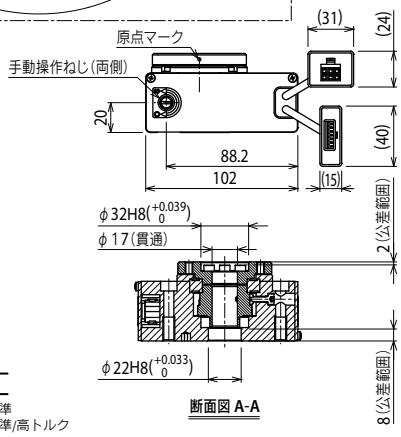
■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

RF03-NN　突当て仕様－標準モデル



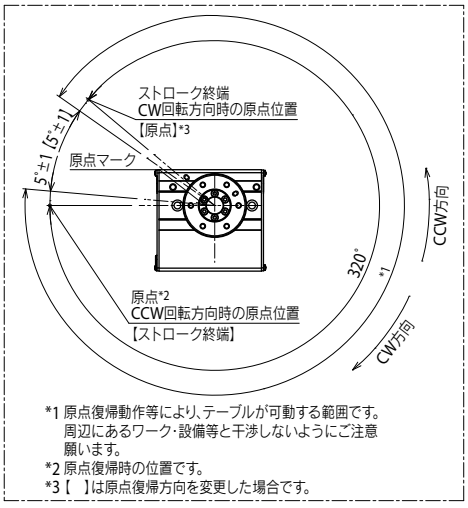




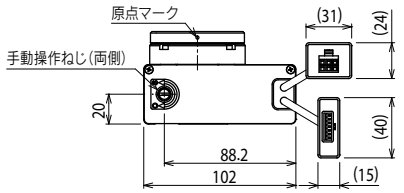
質量（kg）	1.1

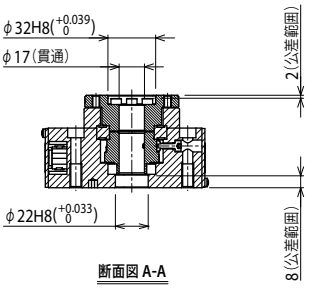
注1. 本図は、軸受け ..... 標準
　　トルク ..... 標準/高トルク
　　で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

RF03-NH　突当て仕様 – 高剛性モデル

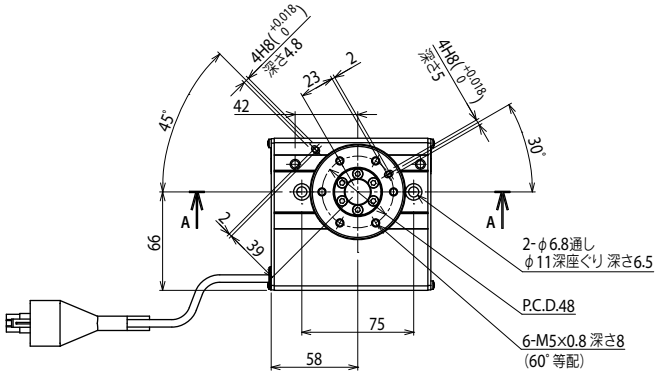


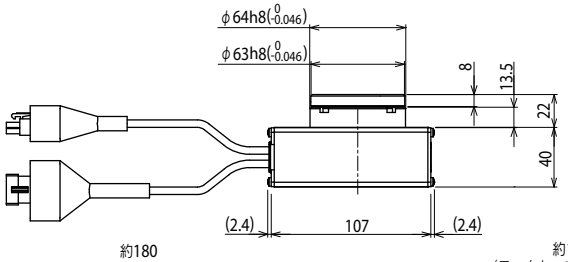
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。
周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置です。
*3【　】は原点復帰方向を変更した場合です。

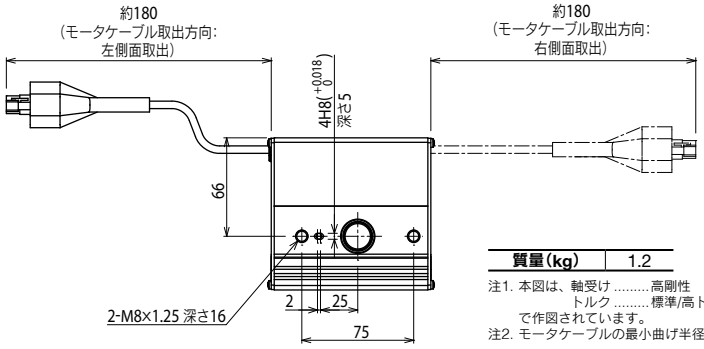




断面図 A-A







質量(kg)	1.2

注1. 本図は、軸受け .....高剛性
トルク .....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

RF03-S

ロータリータイプ／センサー仕様

● 標準CE対応　● リミットレス回転

■注文型式

RF03	S						
ロボット本体	原点復帰方法 S:センサー仕様（リミットレス回転）	軸受け N:標準 H:高剛性	トルク N:標準 H:高トルク	ケーブル取出方向 R:右 L:左	回転方向 N:CCW Z:CW	ケーブル長※1 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	

S2S

ロボットポジショナ	入出力
S2S:TS-S2S※2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SHS

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SHS:TS-SHS	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

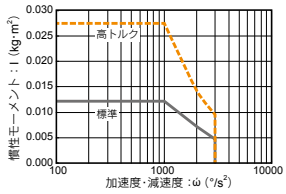
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

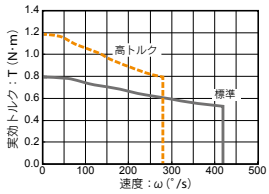
モーター	28□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	0.8 N·m	1.2 N·m
最大押当てトルク	0.4 N·m	0.6 N·m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.012 kg·m²	0.027 kg·m²
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360 °	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント－加速度･減速度」グラフ、「実効トルク－速度」グラフにて確認してください。
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

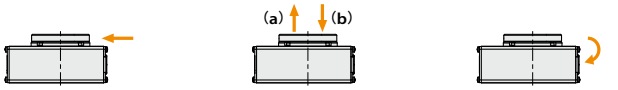
■慣性モーメント－加速度･減速度



■実効トルク－速度



■許容荷重



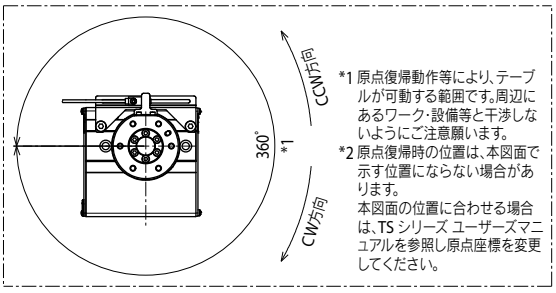
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重(N) (a)		許容スラスト荷重(N) (b)		許容モーメント (N·m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
196	233	197		363	398	5.3	6.4

※ ご購入の際は「慣性モーメント－加速度･減速度」グラフ及び「実効トルク－速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。
詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

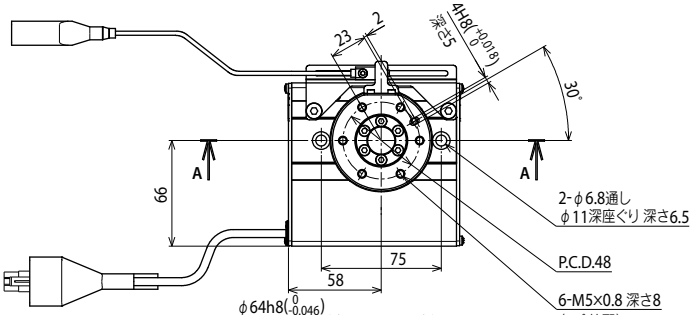
■適用コントローラ

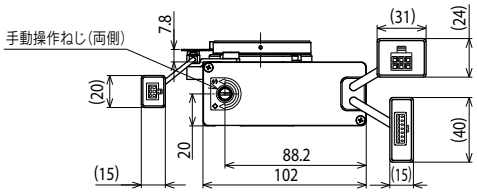
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

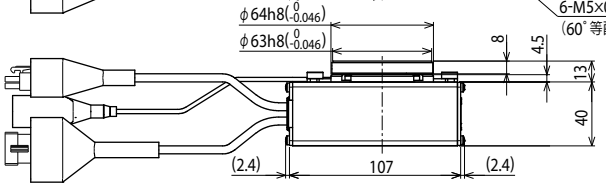
RF03-SN　センサー仕様 – 標準モデル

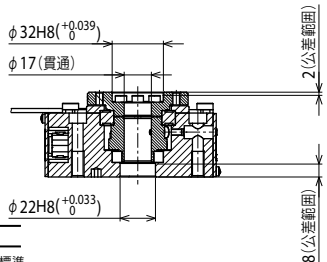


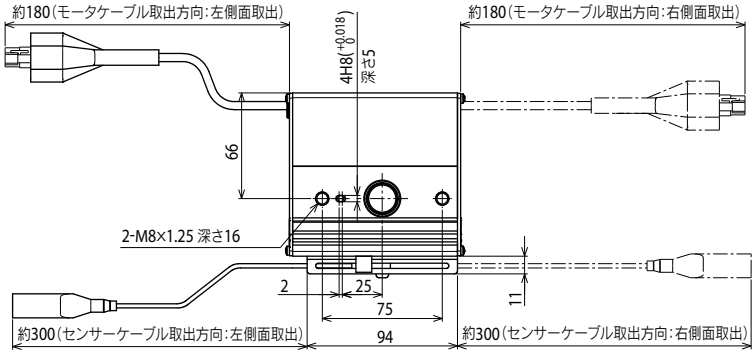
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク･設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。











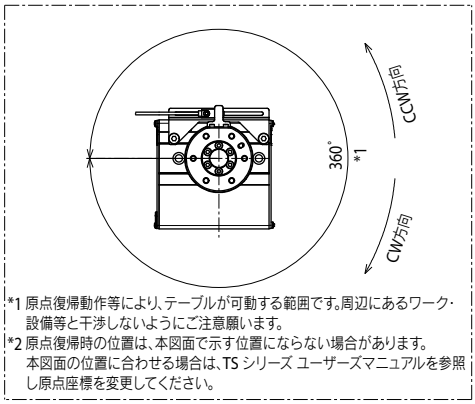
質量(kg)	1.2

注1. 本図は、軸受け.....標準
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

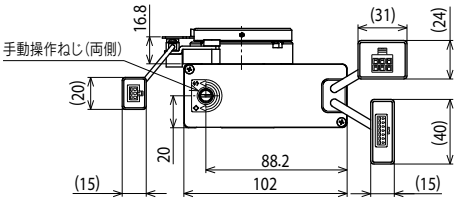
断面図 A-A

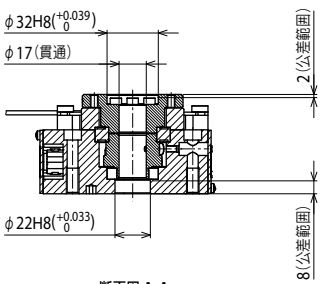
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588

RF03-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

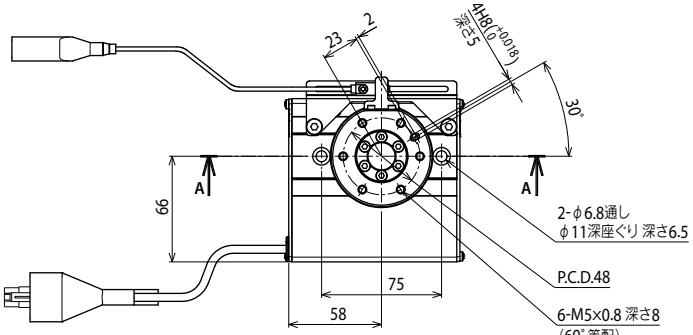


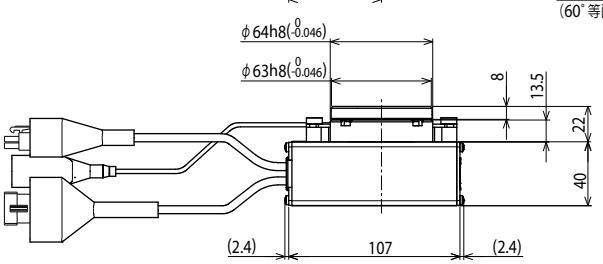
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。

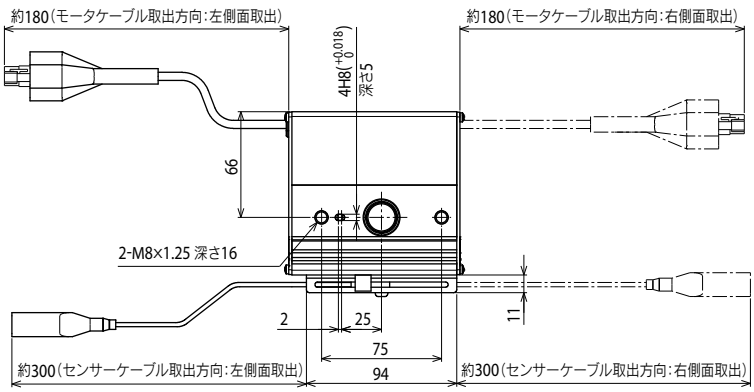




断面図 A-A







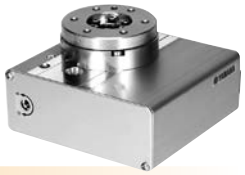
質量(kg)	1.3

注1. 本図は、軸受け.....高剛性
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588

RF04-N

ロータリータイプ／突当て仕様



● 標準CE対応　● 回転範囲：320°

注文型式

RF04	-	N			-		-		-	
ロボット本体	-	原点復帰方法	軸受け	トルク	-	ケーブル取出方向	-	回転方向	-	ケーブル長※1
		N：突当て仕様（有限回転）	N：標準 H：高剛性	N：標準 H：高トルク		R：右 L：左		N：CCW Z：CW		1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2	
ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH		-	
ロボットポジショナ	入出力	-	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3		B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD	1
ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

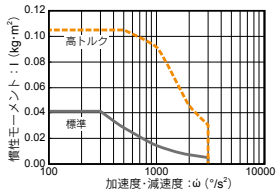
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

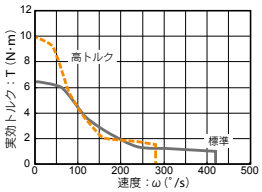
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	6.6 N·m	10 N·m
最大押当てトルク	3.3 N·m	5 N·m
バックラッシ	±0.5°	
最大慣性モーメント※3	0.04 kg·m²	0.1 kg·m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	320°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント－加速度・減速度」グラフ、「実効トルク－速度」グラフにて確認してください。
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

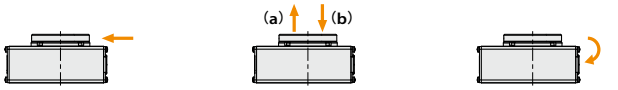
慣性モーメント－加速度・減速度



実効トルク－速度



許容荷重



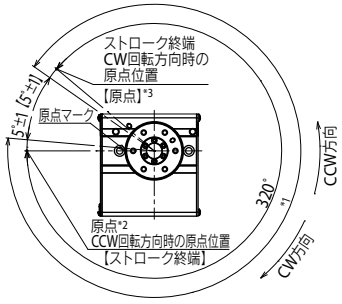
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N) (a)		許容スラスト荷重 (N) (b)		許容モーメント (N·m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
314	378	296		398	517	9.7	12.0

※ ご購入の際は「慣性モーメント－加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク－速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。
詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

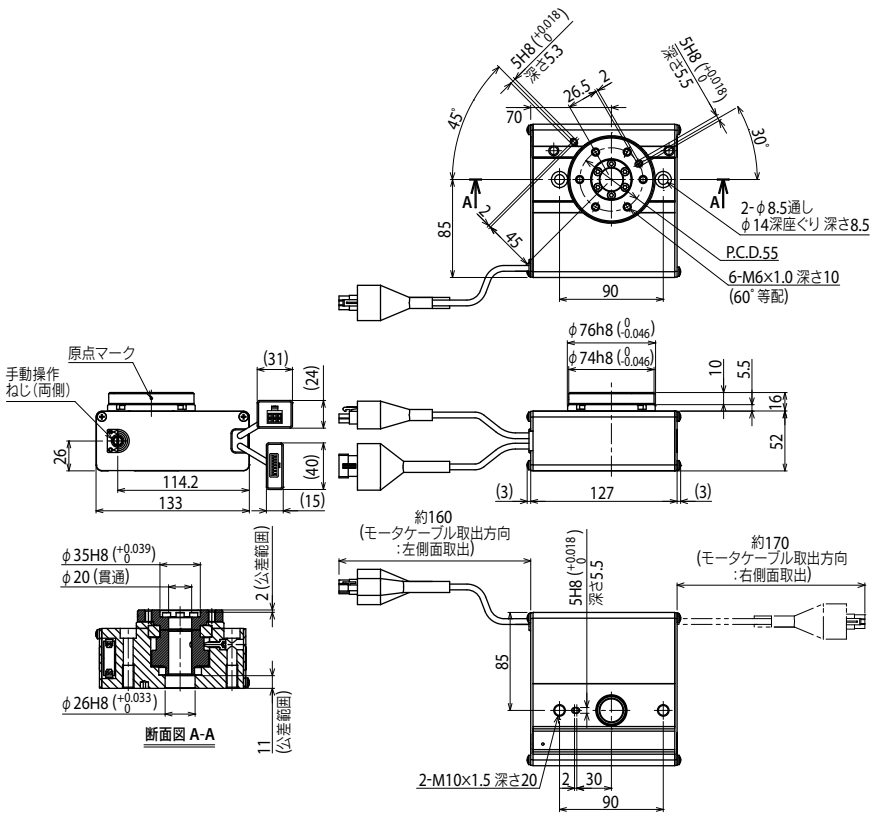
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

RF04-NN　突当て仕様－標準モデル



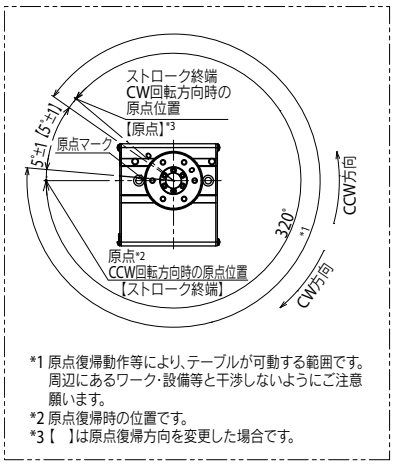
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置です。
*3【　】は原点復帰方向を変更した場合です。



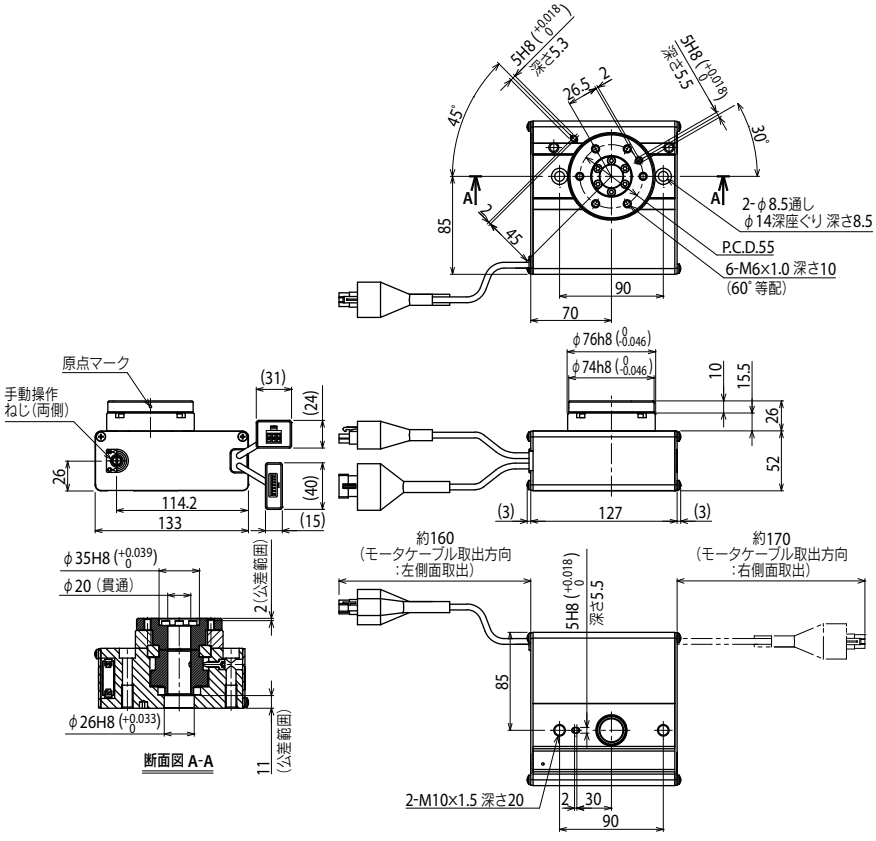
質量(kg)	2.2

注1. 本図は、軸受け ..... 標準
トルク ..... 標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

RF04-NH　突当て仕様 – 高剛性モデル



*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。
周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置です。
*3【　】は原点復帰方向を変更した場合です。



質量(kg)	2.4

注1. 本図は、軸受け.....高剛性
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

RF04-S ロータリータイプ／センサー仕様

● 標準CE対応 ● リミットレス回転

注文型式

RF04	S						S2S	
ロボット本体	原点復帰方法	軸受け	トルク	ケーブル取出方向	回転方向	ケーブル長※1	ロボットポジショナ	入出力
	S:センサー仕様（リミットレス回転）	N:標準 H:高剛性	N:標準 H:高トルク	R:右 L:左	N:CCW Z:CW	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	S2S:TS-S2S※2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SHS		
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SHS:TS-SHS	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り（アブソ仕様） N:なし（インクリ仕様）

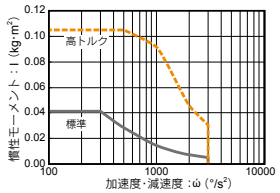
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

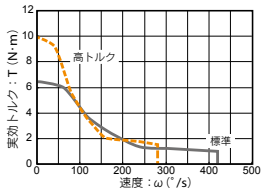
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	6.6 N·m	10 N·m
最大押当てトルク	3.3 N·m	5 N·m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.04 kg·m²	0.1 kg·m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360 °	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント－加速度･減速度」グラフ、「実効トルク－速度」グラフにて確認してください。
※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.702をご参照ください。

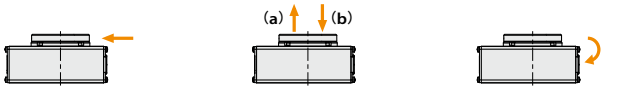
慣性モーメント – 加速度･減速度



実効トルク – 速度



許容荷重



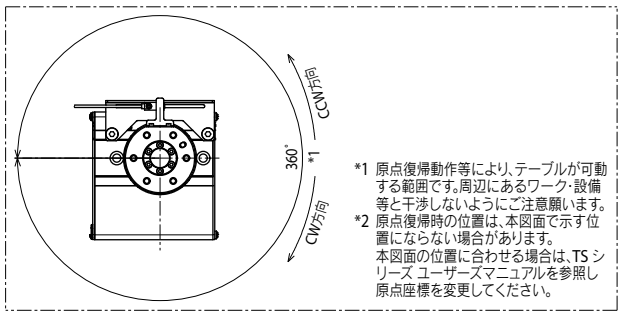
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)				許容モーメント (N·m)	
		(a)		(b)			
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
314	378	296		398	517	9.7	12.0

※ ご購入の際は「慣性モーメント－加速度･減速度」グラフ及び「実効トルク－速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。
詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

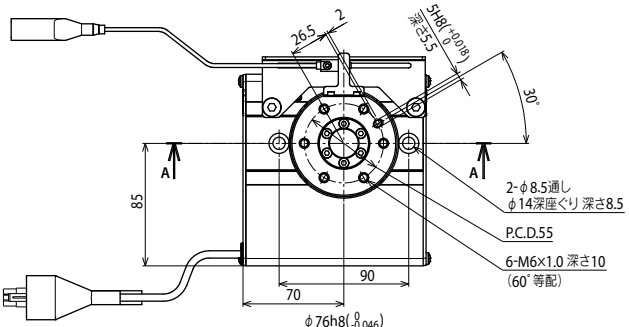
適用コントローラ

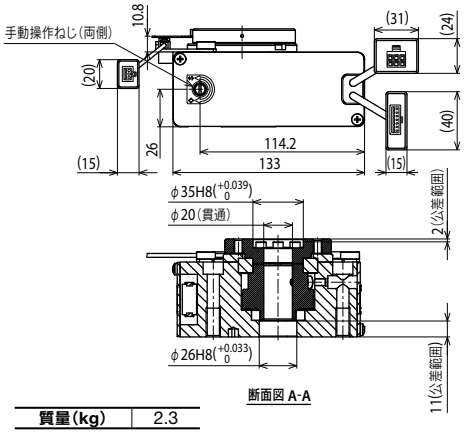
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

RF04-SN　センサー仕様 – 標準モデル

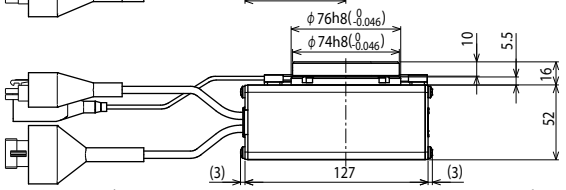


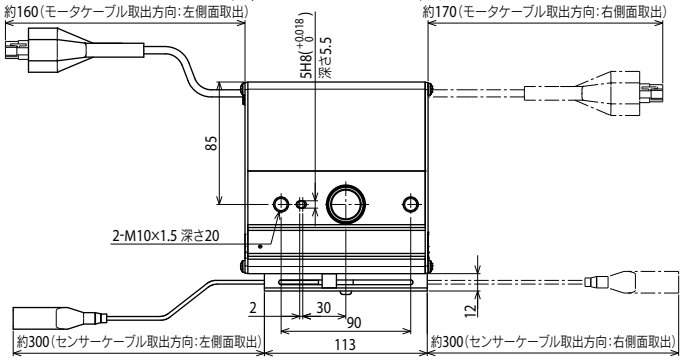
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は、TSシリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。





断面図 A-A



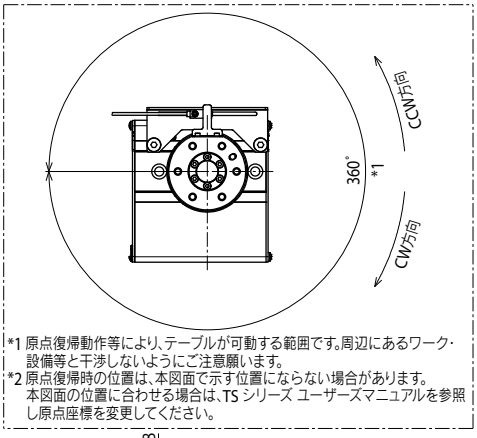


質量(kg)	2.3

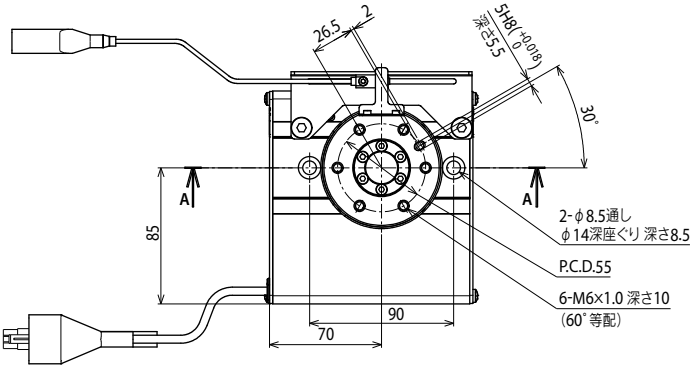
注1. 本図は、軸受け.....標準
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

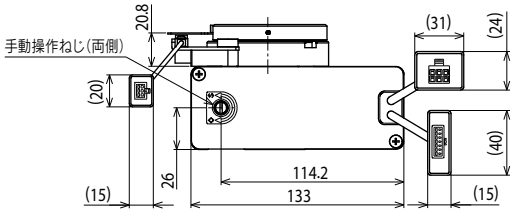
適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588

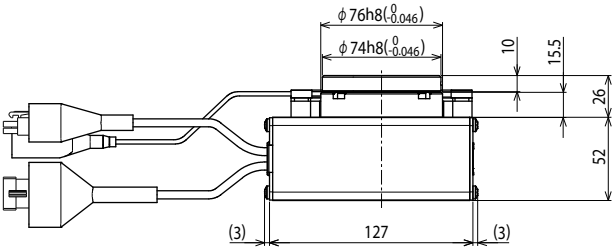
RF04-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

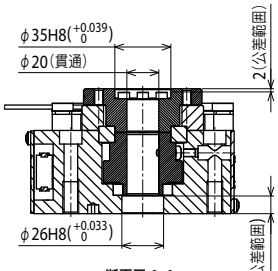


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。

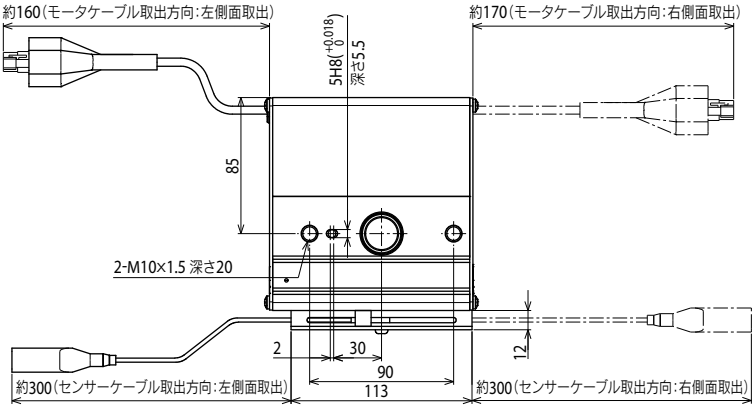








断面図 A-A



質量(kg)	2.5

注1. 本図は、軸受け.....高剛性
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

BD04 ベルトタイプ

● 標準CE対応

■注文型式

BD04	48	N	N			S2	
ロボット本体	リード	ブレーキ	原点位置	ストローク	ケーブル長※1	ロボットポジショナ	入出力
	48：48mm	N：ブレーキなし	N：標準原点	300：300mm 500：500mm 600：600mm 700：700mm 800：800mm 900：900mm 1000：1000mm	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m	S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH			SD	1
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ	ロボットドライバ	I/Oケーブル
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)	SD：TS-SD	1：1m

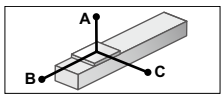
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

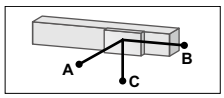
■基本仕様

モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰り返し位置決め精度※1	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度※2	1100 mm/sec
最大可搬質量	1 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+195.5 mm
本体断面最大外形	W40 mm × H101.9 mm
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

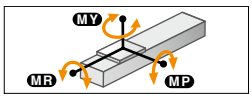
	A	B	C
0.5kg	8036	1950	1504
1kg	3933	968	747

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
0.5kg	1614	1942	8013
1kg	798	961	3969

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。
(寿命計算時のストロークは600mm)

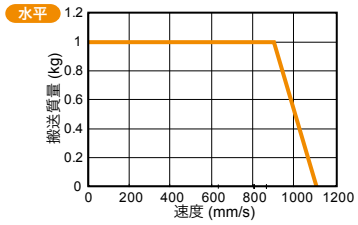
■静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
10	10	20

■速度ー可搬質量



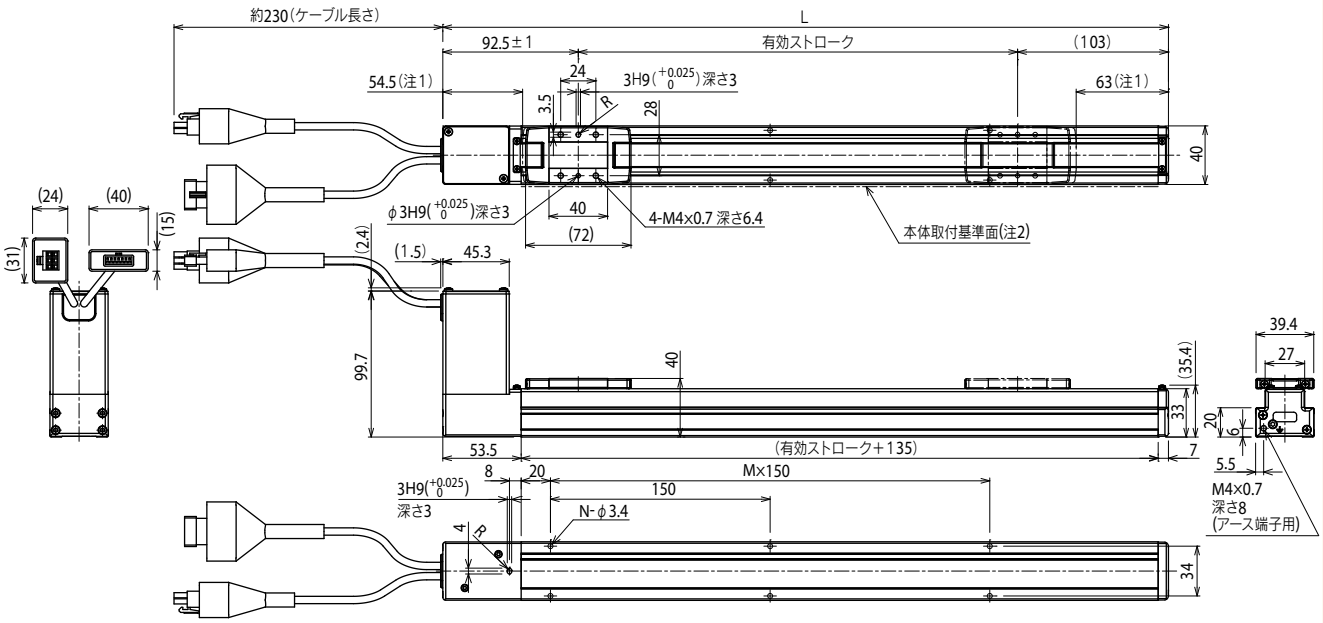
■早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
1	900	90
0.5	1000	95
0	1100	100

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

BD04



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000
L	495.5	695.5	795.5	895.5	995.5	1095.5	1195.5
M	2	4	4	5	6	6	7
N	6	10	10	12	14	14	16
質量(kg)	1.19	1.45	1.58	1.71	1.84	1.97	2.1

注1. 両端からのメカストッパまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

BD05 ベルトタイプ

● 標準CE対応

■注文型式

BD05	48	N	N		
ロボット本体	リード 48：48mm	ブレーキ N：ブレーキなし	原点位置 N：標準原点	ストローク 300：300mm 500：500mm 600：600mm 700：700mm 800：800mm 900：900mm 1000：1000mm 1200：1200mm 1500：1500mm 1800：1800mm 2000：2000mm	ケーブル長※1 1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2
ロボットポジショナ
S2：TS-S2※2

入出力
NP：NPN
PN：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
EP：EtherNet/IP™
PT：PROFINET
GW：I/Oボードなし※3

SH
ロボットポジショナ
SH：TS-SH

入出力
NP：NPN
PN：PNP
CC：CC-Link
DN：DeviceNet™
EP：EtherNet/IP™
PT：PROFINET
GW：I/Oボードなし※3

バッテリ
B：有り(アブソ仕様)
N：なし(インクリ仕様)

SD
ロボットドライバ
SD：TS-SD

1
I/Oケーブル
1：1m

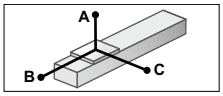
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

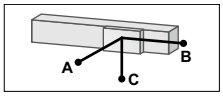
■基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度※1	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度※2	1400 mm/sec
最大可搬質量	5 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+241.8 mm
本体断面最大外形	W58 mm × H123 mm
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

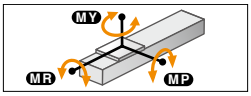
	A	B	C
1kg	9445	2274	1681
3kg	2982	702	553
5kg	1689	385	325

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	1784	2312	9545
3kg	573	743	3082
5kg	331	429	1789

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。
(寿命計算時のストロークは600mm)

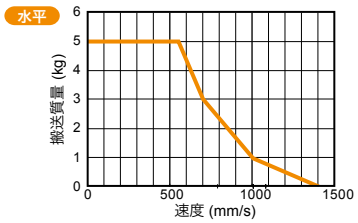
■静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
27	27	52

■速度ー可搬質量



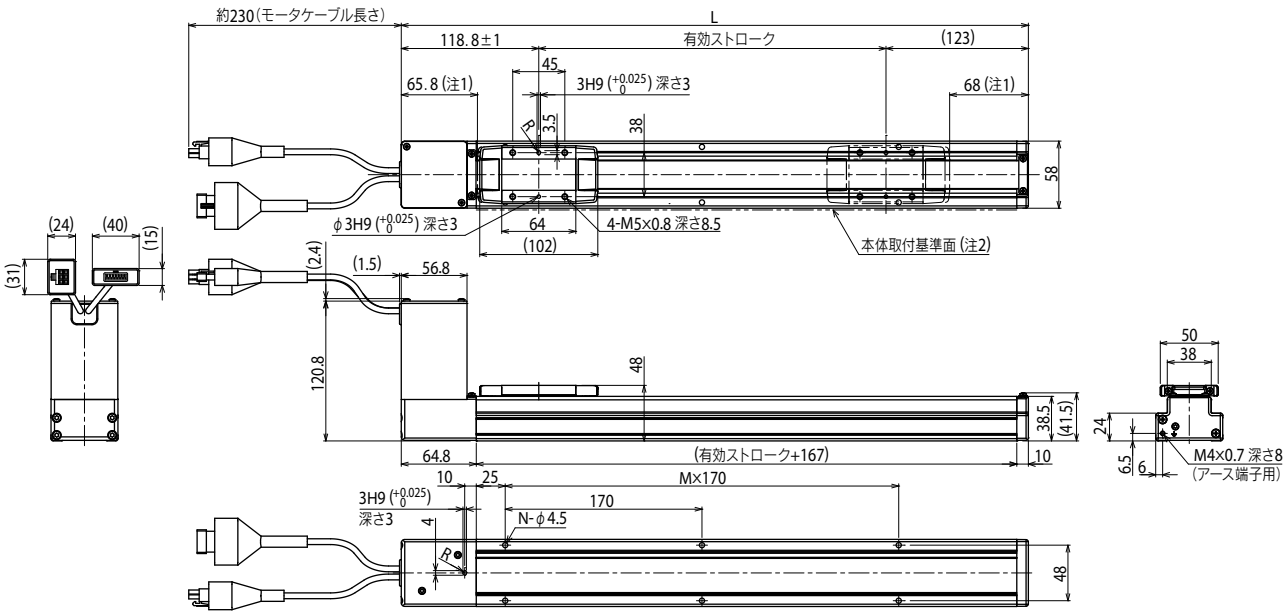
■早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
5	550	39
3	700	50
1	1000	71
0	1400	100

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

BD05



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	541.8	741.8	841.8	941.8	1041.8	1141.8	1241.8	1441.8	1741.8	2041.8	2241.8
M	2	3	4	4	5	6	6	7	9	11	12
N	6	8	10	10	12	14	14	16	20	24	26
質量(kg)	2.39	2.85	3.08	3.31	3.54	3.77	4	4.46	5.15	5.84	6.3

注1. 両端からのメカストッパまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ TS-S2▶588 TS-SH▶588 TS-SD▶598

BD07 ベルトタイプ



標準CE対応

注文型式

BD07	48	N	N			S2	
ロボット本体	リード	ブレーキ	原点位置	ストローク	ケーブル長※1	ロボットポジショナ	入出力
	48：48mm	N：ブレーキなし	N：標準原点	300：300mm 500：500mm 600：600mm 700：700mm 800：800mm 900：900mm 1000：1000mm 1200：1200mm 1500：1500mm 1800：1800mm 2000：2000mm	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m	S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH			SD	1
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ	ロボットドライバ	I/Oケーブル
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)	SD：TS-SD	1：1m

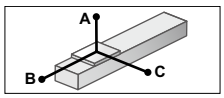
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

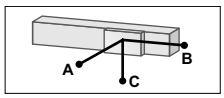
基本仕様

モーター	56□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度※1	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度※2	1500 mm/sec
最大可搬質量	14 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+285.6 mm
本体断面最大外形	W70 mm × H147.5 mm
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
※2. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。

許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

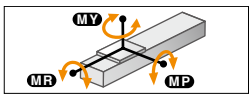
	A	B	C
3kg	5767	1353	1247
8kg	1839	399	458
14kg	829	154	254

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
3kg	1324	1354	5588
8kg	474	399	1658
14kg	255	151	643

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。
(寿命計算時のストロークは600mm)

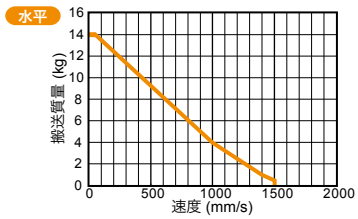
静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
46	46	101

速度ー可搬質量



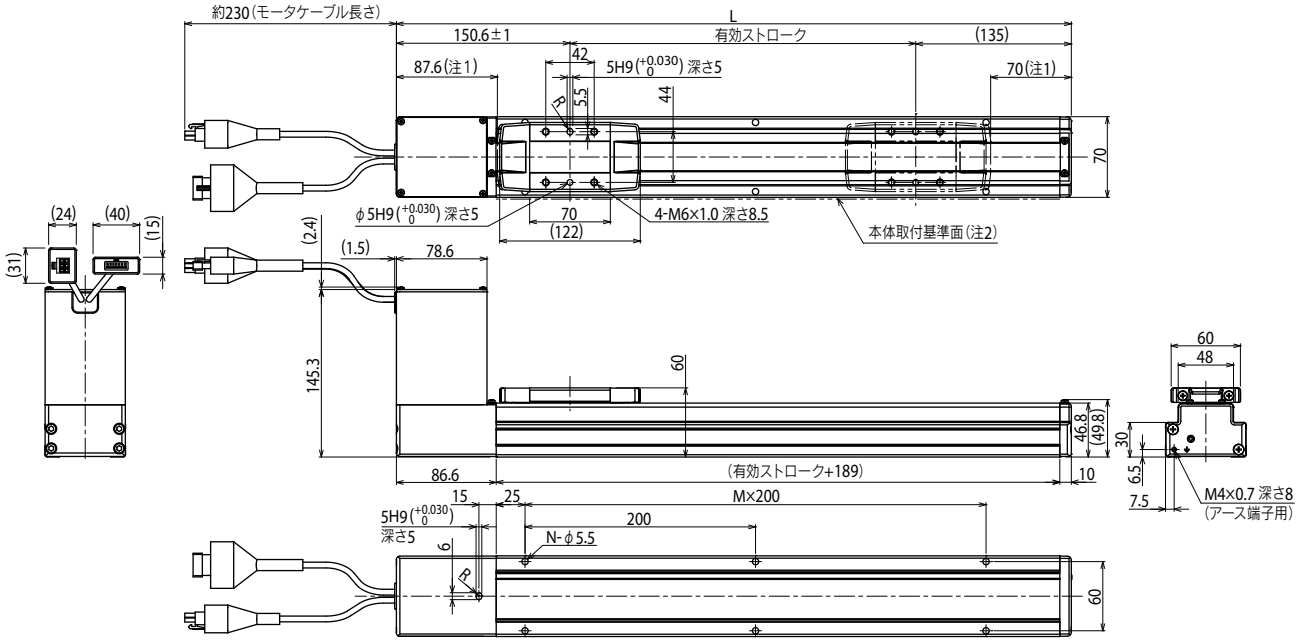
■早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
14	50	3
9	525	35
4	1000	66
1	1400	93
0.5	1500	100

適用コントローラ

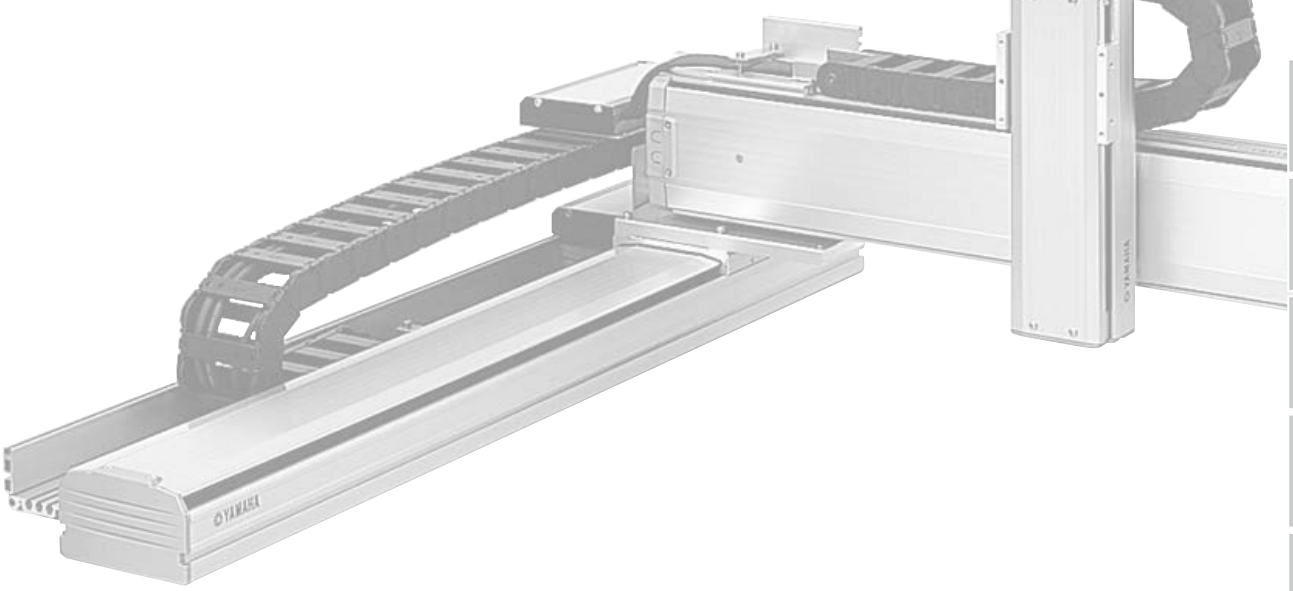
コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

BD07



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	585.6	785.6	885.6	985.6	1085.6	1185.6	1285.6	1485.6	1785.6	2085.6	2285.6
M	2	3	3	4	4	5	5	6	8	9	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	18	20	22
質量(kg)	4.12	4.8	5.14	5.48	5.82	6.16	6.5	7.18	8.2	9.22	9.9

注1. 両端からのメカストッパまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。



直交ロボット
XY-X SERIES

CONTENTS

■ アーム&ケーブルバリエーション …374
■ 2軸仕様セレクトガイド ……376
■ 3軸仕様セレクトガイド ……378
■ 注文型式説明……382
■ 注文型式用語説明……383

アームタイプ

PXYx 2軸 C …… 384
FXYx 2軸 C …… 386
FXYx 2軸/IO C …… 388
FXYx 3軸/ZS C …… 389
FXYx 3軸/ZT6L C …… 390
FXYBx 2軸 C …… 392
FXYBx 2軸 S …… 394
FXYBx 2軸/IO C …… 396
SXYx 2軸 C …… 398
SXYx 2軸 S …… 400
SXYx 2軸/IO C …… 402
SXYx 3軸/ZF C …… 404
SXYx 3軸/ZF S …… 405
SXYx 3軸 ZFL20 …… 406
SXYx 3軸/ZFH C …… 407
SXYx 3軸/ZS C …… 408
SXYx 3軸/ZS S …… 409
SXYx 4軸/ZRF C …… 410
SXYx 4軸/ZRF S …… 411
SXYx 4軸/ZRFL20 C …… 412
SXYx 4軸/ZRFH C …… 413
SXYx 4軸/ZRS C …… 414
SXYx 4軸/ZRS S …… 415
SXYBx 2軸 C …… 416
SXYBx 3軸/ZF C …… 418
SXYBx 3軸/ZFL20 C …… 419
SXYBx 3軸/ZFH C …… 420
SXYBx 3軸/ZS C …… 421
SXYBx 4軸/ZRS C …… 422
NXY 2軸 C …… 424
NXY 3軸/ZFL C …… 426
NXY 3軸/ZFH C …… 428
NXY-W 4軸 C …… 430
NXY-W 6軸/ZFL C …… 431
NXY-W 6軸 ZFH C …… 432
MXYx 2軸 C …… 434
MXYx 2軸 S …… 436
MXYx 2軸/IO C …… 438
MXYx 3軸/ZFL20/10 C …… 439
MXYx 3軸ZFH C …… 440
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C …… 441
MXYx 4軸/ZRFH C …… 442
HXYx 2軸 C …… 444
HXYx 3軸/ZL C …… 446
HXYx 3軸/ZH C …… 447
HXYx 4軸/ZRL C …… 448
HXYx 4軸/ZRH C …… 449
HXYLx 2軸 C …… 450

ガントリタイプ

MXYx 2軸 C …… 452
MXYx 2軸/IO C …… 454
MXYx 3軸/ZFL20/10 C …… 455
MXYx 3軸/ZFH C …… 456
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C …… 457
MXYx 4軸/ZRFH C …… 458
HXYx 2軸 C …… 460
HXYx 3軸/ZL C …… 462
HXYx 3軸/ZH C …… 463
HXYx 4軸/ZRL C …… 464
HXYx 4軸/ZRH C …… 465
HXYLx 2軸 C …… 466

ムービングアームタイプ

SXYx 2軸 S …… 468
SXYx 3軸/ZF S …… 470
SXYx 3軸/ZFL20 S …… 471
SXYx 3軸/ZFH S …… 472
SXYx 3軸 ZS S …… 473
MXYx 2軸 C …… 474
MXYx 3軸/ZFL20/10 C …… 476
MXYx 3軸/ZFH C …… 477
HXYx 2軸 C …… 478
HXYx 3軸/ZH C …… 480

ポールタイプ

SXYx 2軸 S …… 482
MXYx 2軸 C …… 483
MXYx 2軸 S …… 484
MXYx 3軸/ZPMH C …… 485
HXYx 2軸 C …… 486
HXYx 2軸 S …… 487
HXYx 3軸/ZPH C …… 488
HXYx 3軸/ZPH S …… 489

XZタイプ

SXYx 2軸/ZF C …… 490
SXYx 2軸/ZF S …… 491
SXYx 2軸/ZFL20 C …… 492
SXYx 2軸/ZS C …… 493
SXYBx 2軸/ZF C …… 494
SXYBx 2軸/ZFL20 C …… 495
MXYx 2軸/ZFL10 C …… 496
MXYx 2軸/ZFH C …… 497
HXYx 2軸/ZL C …… 498
HXYx 2軸/ZH C …… 499

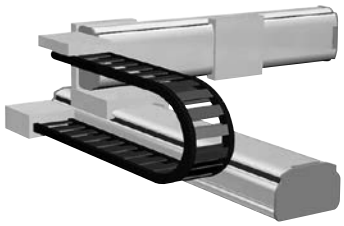
アーム&ケーブルバリエーション

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は対象外)。
ケーブルベ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ー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.530～P.535をご覧ください)。

ケーブルベア(C)

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)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エアーチューブ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

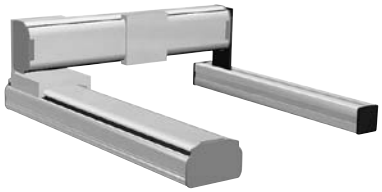
Y軸のスライダが
動作するタイプ



P.384

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.452

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.468

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.482

XZタイプ

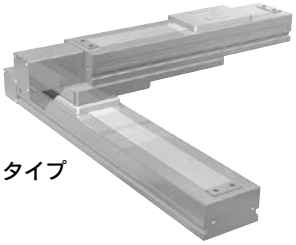
水平移動のX軸に対して
垂直動作のZ軸を
組み合わせたタイプ



P.490

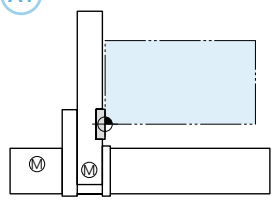
クリーンタイプ

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

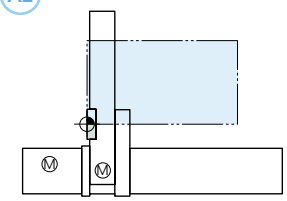


P.530

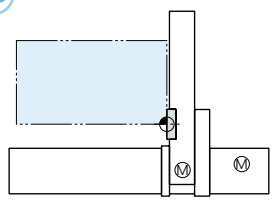
A1



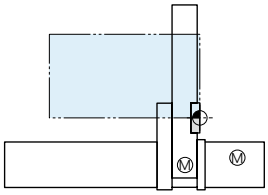
A2



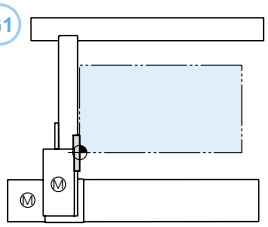
A3



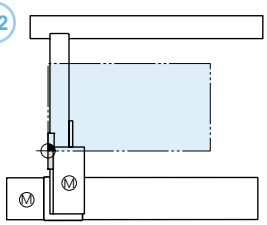
A4



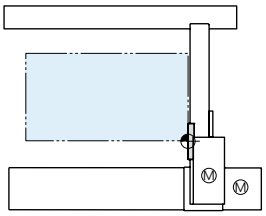
G1



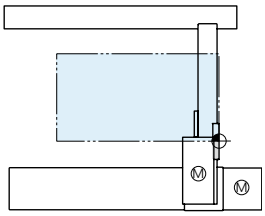
G2



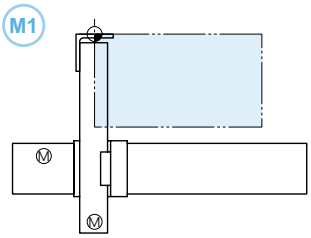
G3



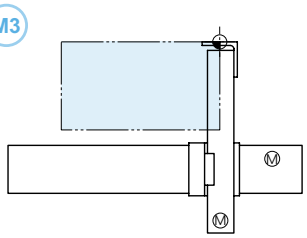
G4



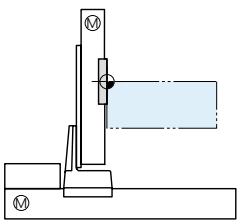
M1



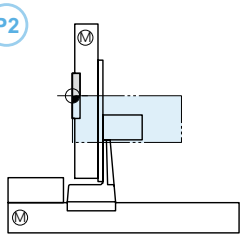
M3



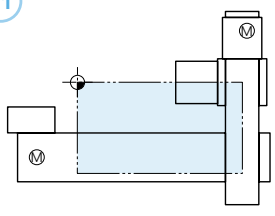
P1



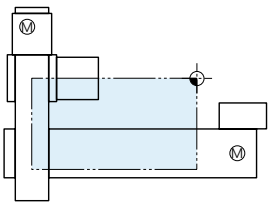
P2



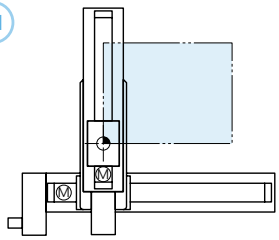
F1



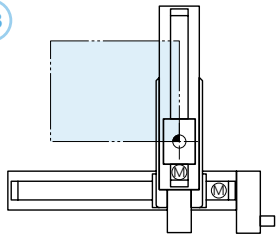
F3



T1



T3



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

ポールタイプ
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

①

アームタイプ

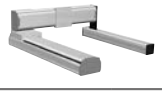


②

	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					

ガントリタイプ



	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									

ムービングアームタイプ



	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									

ポールタイプ



	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									

XZタイプ



	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*	P.384

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*	P.386
ケーブルベア	150～1050	1200 / 800	FXYx-C-A*（I/O）	P.388
ケーブルベア	150～2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A*	P.392
自立ケーブル	150～950	1875 / 1875	FXYBx-S-A*	P.394
ケーブルベア	150～2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A*（I/O）	P.396
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*	P.398
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-A*	P.400
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*（I/O）	P.402
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*	P.416
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*	P.424
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*	P.434
自立ケーブル	250～850	1200 / 1200	MXYx-S-A*	P.436
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*（I/O）	P.438
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*	P.444
ケーブルベア	1150～2050	1200 / 1200	HXYLx-C-A*	P.450

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*	P.452
ケーブルベア	250～1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*（I/O）	P.454
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*	P.460
ケーブルベア	1150～2050	1200 / 1200	HXYLx-C-G*	P.466

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*	P.468
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*	P.474
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*	P.480

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*	P.482
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	MXYx-C-P*	P.483
自立ケーブル	250～950	1200 / 600	MXYx-S-P*	P.484
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	HXYx-C-P*	P.486
自立ケーブル	250～850	1200 / 600	HXYx-S-P*	P.487

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）	P.490
自立ケーブル	150～850	1200 / 600	SXYx-S-F*（ZF）	P.491
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-F*（ZFL20）	P.492
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1000	SXYx-C-F*（ZS12）	P.493
ケーブルベア	150～1050	1200 / 500	SXYx-C-F*（ZS6）	P.493
ケーブルベア	150～3050	1875 / 600	SXYBx-C-F*（ZF）	P.494
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1200	SXYBx-C-F*（ZFL20）	P.495
ケーブルベア	150～1050	1200 / 600	MXYx-C-F*（ZFL10）	P.496
ケーブルベア	150～1050	1200 / 600	MXYx-C-F*（ZFH）	P.497
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	HXYx-C-F*（ZL）	P.498
ケーブルベア	250～1250	1200 / 300	HXYx-C-F*（ZH）	P.499

※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.374をご覧ください。

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

ポールタイプ
Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

①

アームタイプ

②

Z軸 速度 (mm/sec)	Z軸 ストローク (mm)	Z軸 取付方法
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
800	50～300	ベース固定・テーブル移動タイプ (60W)
600	150	ベース固定・テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
	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 (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	
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	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	

③

可搬質量 (kg)	Y軸ストローク (mm) 150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
			3							
			5		3					
			3							
		10	9	7	5	3				
		10	8	6	4	2				
	10	9	7	5	3	1				
		10	9	7	5	3				
	10	10	8	6	4	2				
	10	9	7	5	3	1				
		8		6	4	2				
		8	7	5	3	1				
		8	6	4	2	1				
	13	10	8	6	4	2				
	12	9	7	5	3	1				
	11	8	6	4	2	1				
			3							
			3							
			5							
			5							
	8	6	4	2	1					
	7	5	3	1						
	6	4	2							
	7	5	3	1						
	6	4	2							
	5	3	1							
	7	5	3	1						
	6	4	2							
	5	3	1							
			3							
		5		4	3					
		8			5	3				
		8		7	4	2				
		8		6	3	1				
	13	12	10	8	5	3				
	13	11	9	7	4	2				
	12	10	8	6	3	1				
		15		12	12	8				
		15		11	11	7				
		15		10	10	6				
			8							
			8			7				
			8			6				
		14		12		8				
		13		11		7				
		12		10		6				
		20			18					
		20			17					
		20		19	16					
		20		18	15					
		25		20	18					
		25		20	17					
		24		19	16					
		23		18	15					

② Z軸の速度、ストローク、取付方法を確認 → ③ 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 → ④ ケーブルの種類を確認 → ⑤ X軸のストロークを確認 → ⑥ X軸 / Y軸の最高速度を確認 → ⑦ 機種決定

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	P.389
			FXYx-C-A*-ZS6	P.389
			FXYx-C-A*-ZT6L	P.390
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZF	P.404
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-A*-ZF	P.405
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFL20	P.406
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFH	P.407
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZS12	P.408
自立ケーブル	150～850		SXYx-S-A*-ZS12	P.408
ケーブルベア	150～1050		SXYx-C-A*-ZS6	P.409
自立ケーブル	150～850		SXYx-S-A*-ZS6	P.409
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZF	P.418
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFL20	P.419
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFH	P.420
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS12	P.421
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS6	P.421
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFL20	P.426
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFH	P.428
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL10	P.439
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL20	P.439
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFH	P.440
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZL	P.446
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZH	P.447

※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.374をご覧ください。

①

ガントリタイプ

②

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	

③

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

ポールタイプ

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	
	550	
	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								
		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.455
ケーブルベア	250～1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL20	P.455
ケーブルベア	250～1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFH	P.456
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZL	P.462
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZH	P.463

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.470
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFL20	P.471
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFH	P.472
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS12	P.473
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS6	P.473
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL10	P.476
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL20	P.476
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFH	P.477
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*-ZH	P.480

※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.374をご覧ください。

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.485
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	HXYx-C-P2-ZPH	P.488
自立ケーブル	250～850	1200 / 600	HXYx-S-P1-ZPH	P.489

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.622

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	⑧ケーブル長	⑨適用コントローラ
						RCX320

①ロボット本体
PXYx
FXYx
FXYBx
SXYx
SXYBx
NXY
MXYx
HXYx
HXYLx

②ケーブル	
C	ケーブルベア
S	自立ケーブル

③組合せ※1	
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

⑧ケーブル長	
3L	3.5m
5L	5m
10L	10m

※1. アームバリエーション（組み合わせ）の詳細はP.374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.632

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
								RCX340

①ロボット本体
FXYx
SXYx
SXYBx
NXY
MXYx
HXYx

②ケーブル	
C	ケーブルベア
S	自立ケーブル

③組合せ	
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

⑤Y軸ストローク	⑥ZR軸
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

⑧ケーブル長	
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.374をご覧ください。 C：ケーブルベア S：自立ケーブル
③組合せ （アームバリエーション）	アームのバリエーション及び組合せ方を選択できます。 ●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 ●ポールタイプ：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 ●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 組合せについてはP.374をご覧ください。
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	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。 **【3軸】** 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) **【4軸】** 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
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をご選択ください。 **3/4軸仕様**：RCX340をご選択ください。

PXYx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

PXYx - C						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	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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～65cm	5～30cm	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.622

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	—	T4H
モータ出力 AC	60 W	30 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.02 mm	±0.02 mm
駆動方式	ボールネジφ12	ボールネジφ8
ボールネジリード※3(減速比)	12 mm	12 mm
最高速度※4	720 mm/sec	720 mm/sec
動作範囲	150～650 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650mm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。

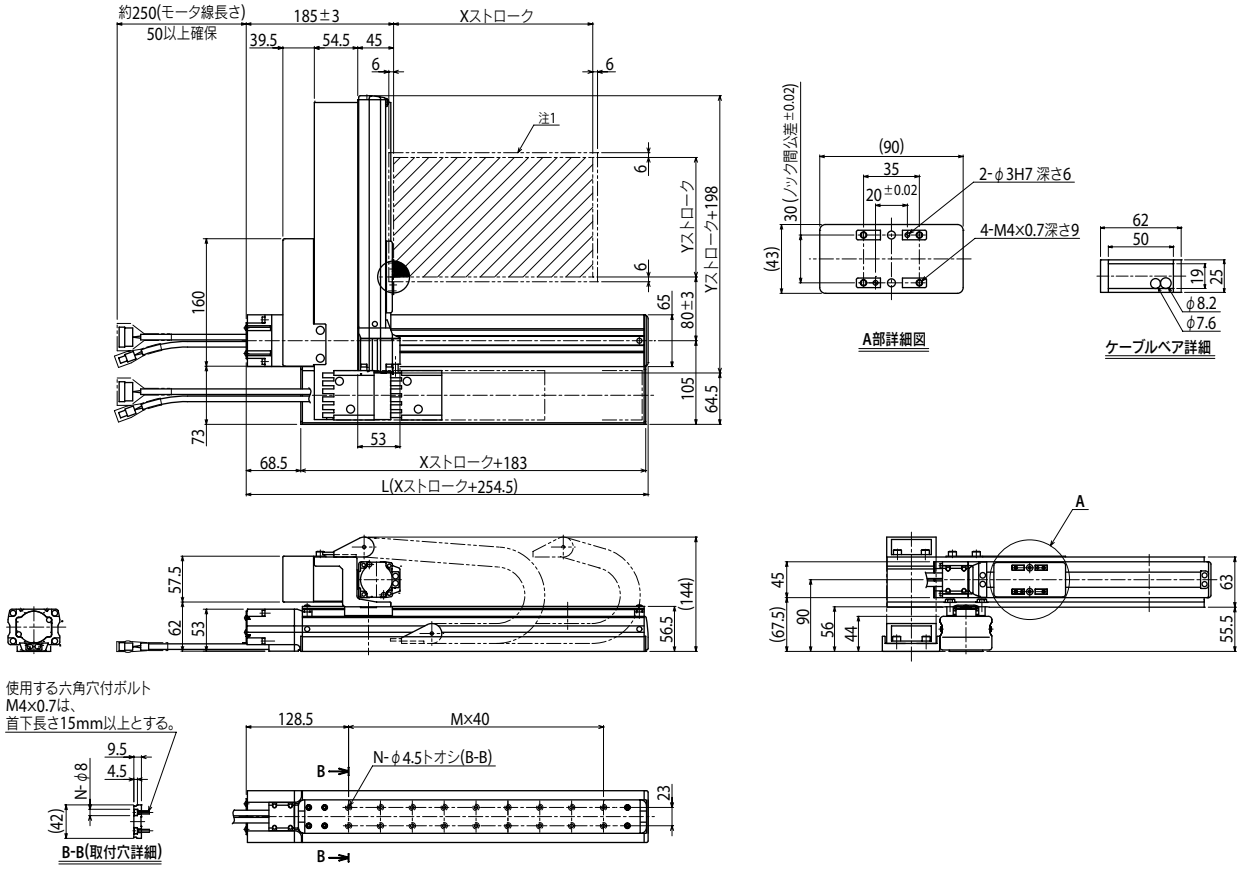
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
50	4.5
100	4.5
150	3.5
200	2.5
250	2
300	1.5

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

PXYx 2軸 A1



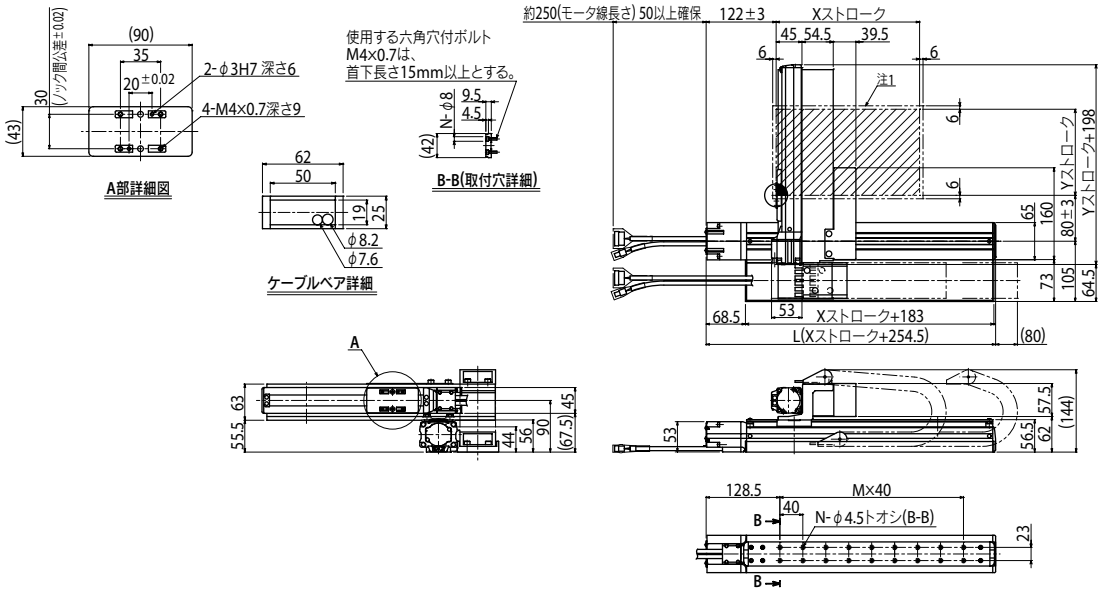
Xストローク	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38

Yストローク	50	100	150	200	250	300
ストローク別最高速度注2 (mm/sec) X軸	720					600
ストローク別最高速度注2 (mm/sec) 速度設定	—					83%

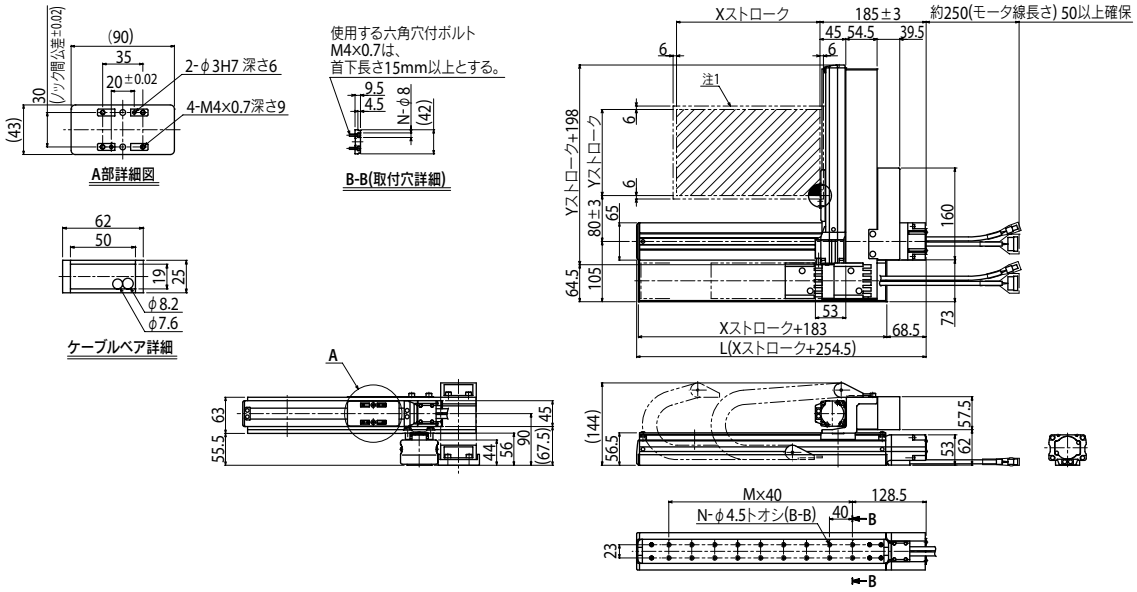
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

注2. X軸ストロークが650mm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。

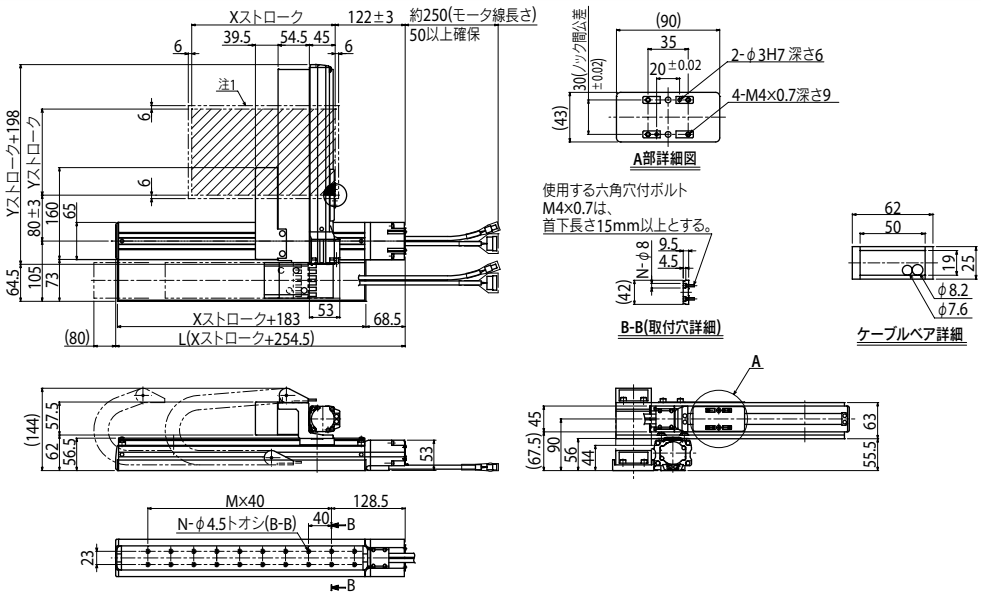
PXYx 2軸 A2



PXYx 2軸 A3



PXYx 2軸 A4



FXYx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

FXYx - C						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	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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm	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。RCX320▶ P.622

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。

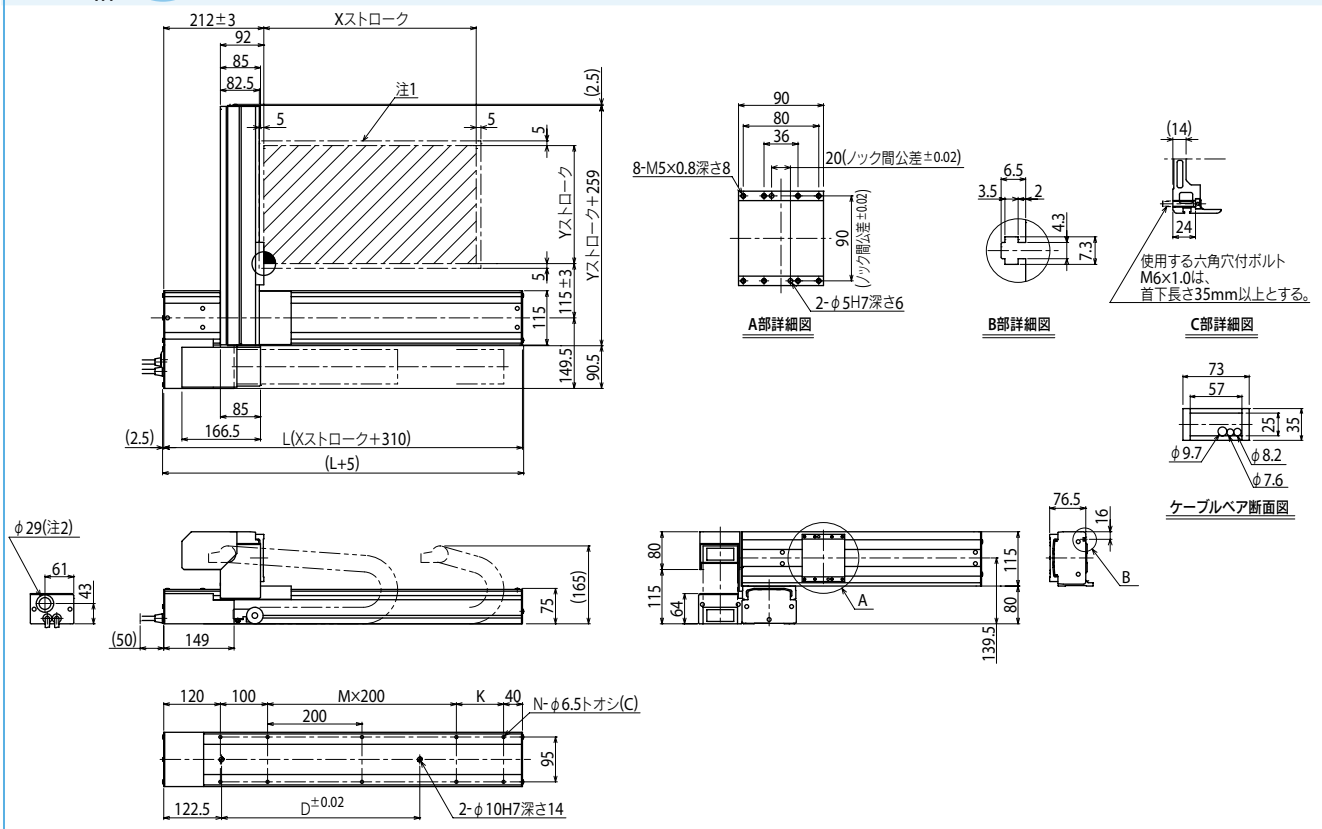
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	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

FXYx 2軸 A1

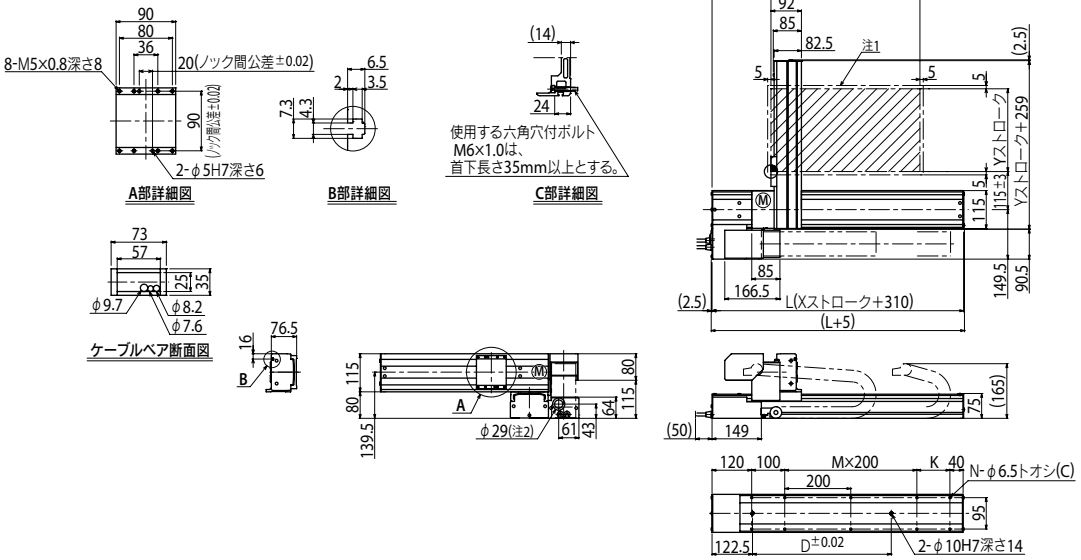


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

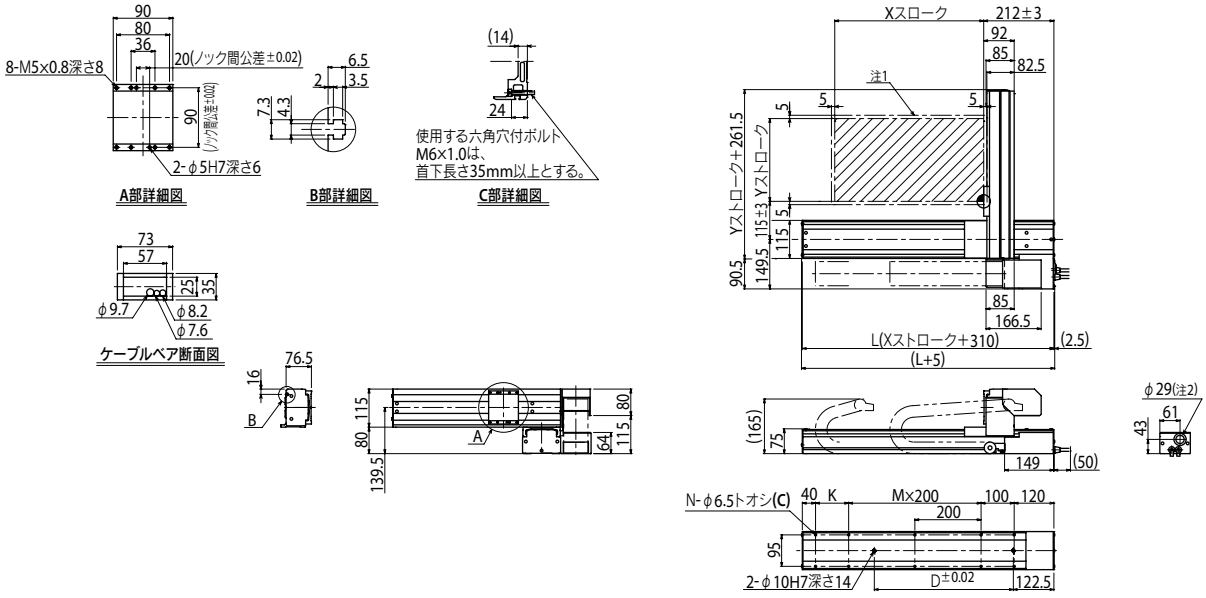
Yストローク	150	250	350	450	550					
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) X軸	1200					960	780	600	540	
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) 速度設定	—					80%	65%	50%	45%	

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。

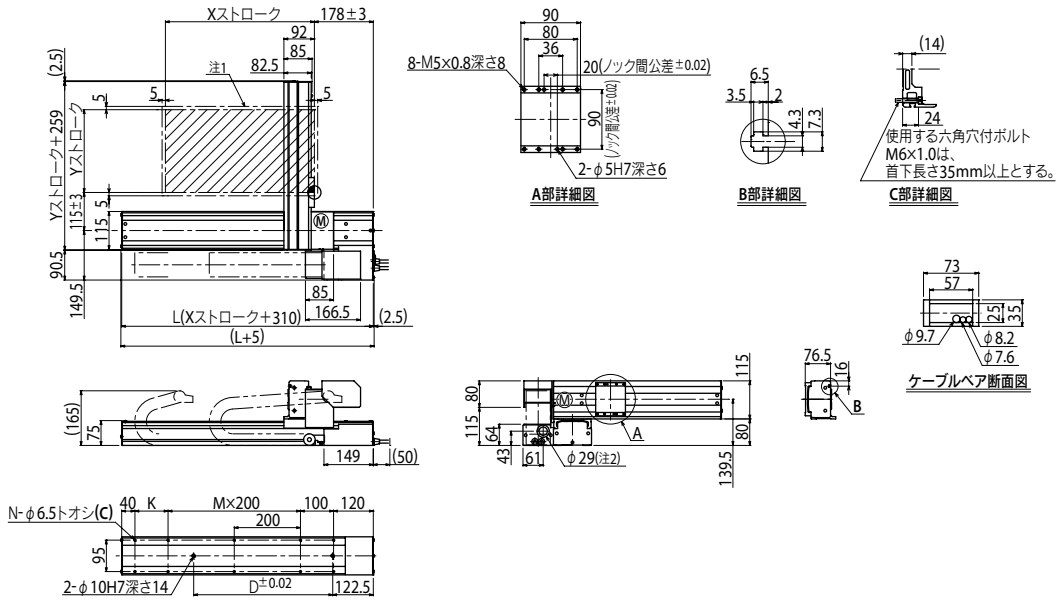
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3

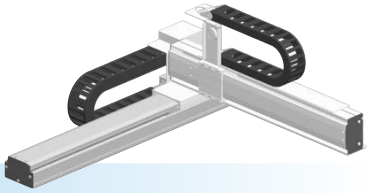


FXYx 2軸 A4



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

FXYx - 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	ZR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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm		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。RCX320▶ P.622

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。

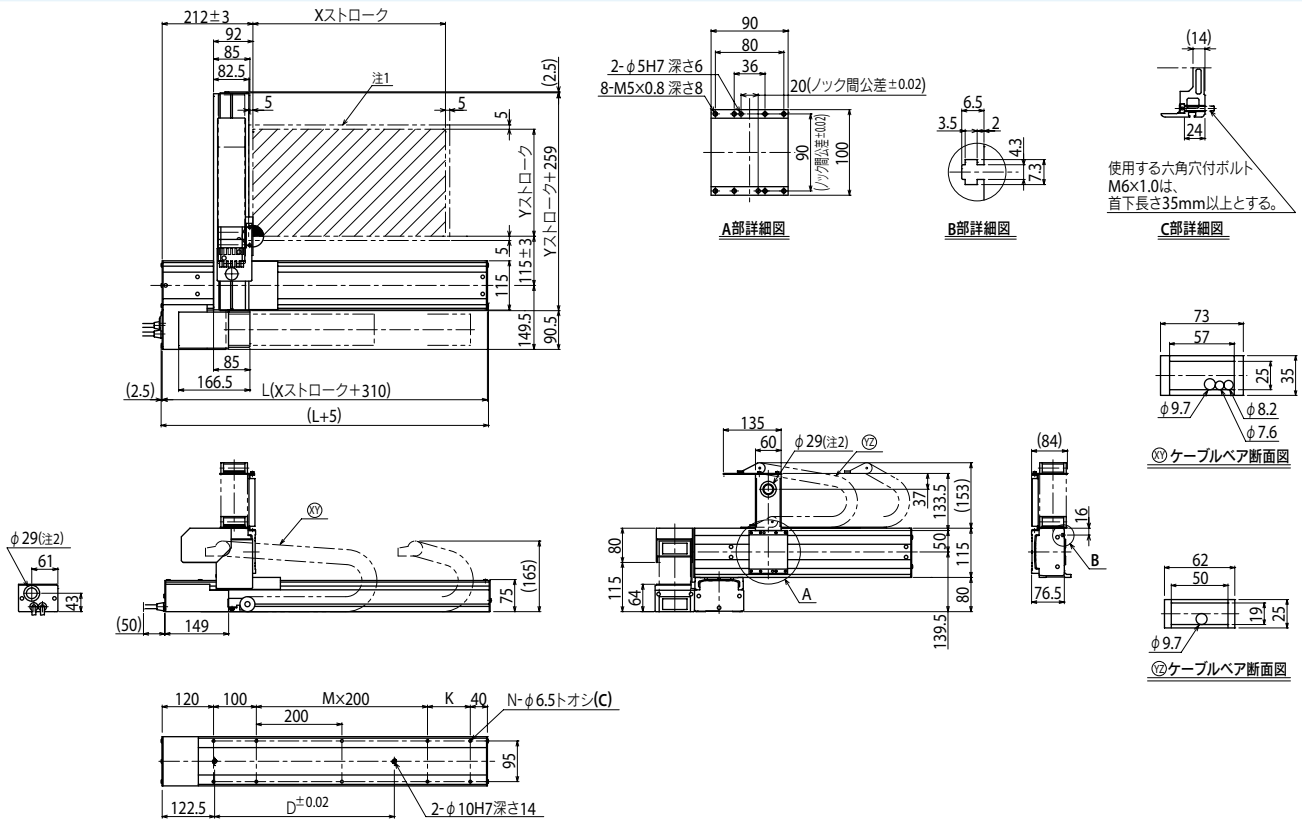
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	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

FXYx 2軸/IO 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

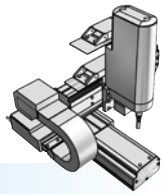
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)										
	X軸	1200				960	780	600	540
	速度設定	—				80%	65%	50%	45%

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。

適用コントローラ RCX320▶622

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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm	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.632

■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。

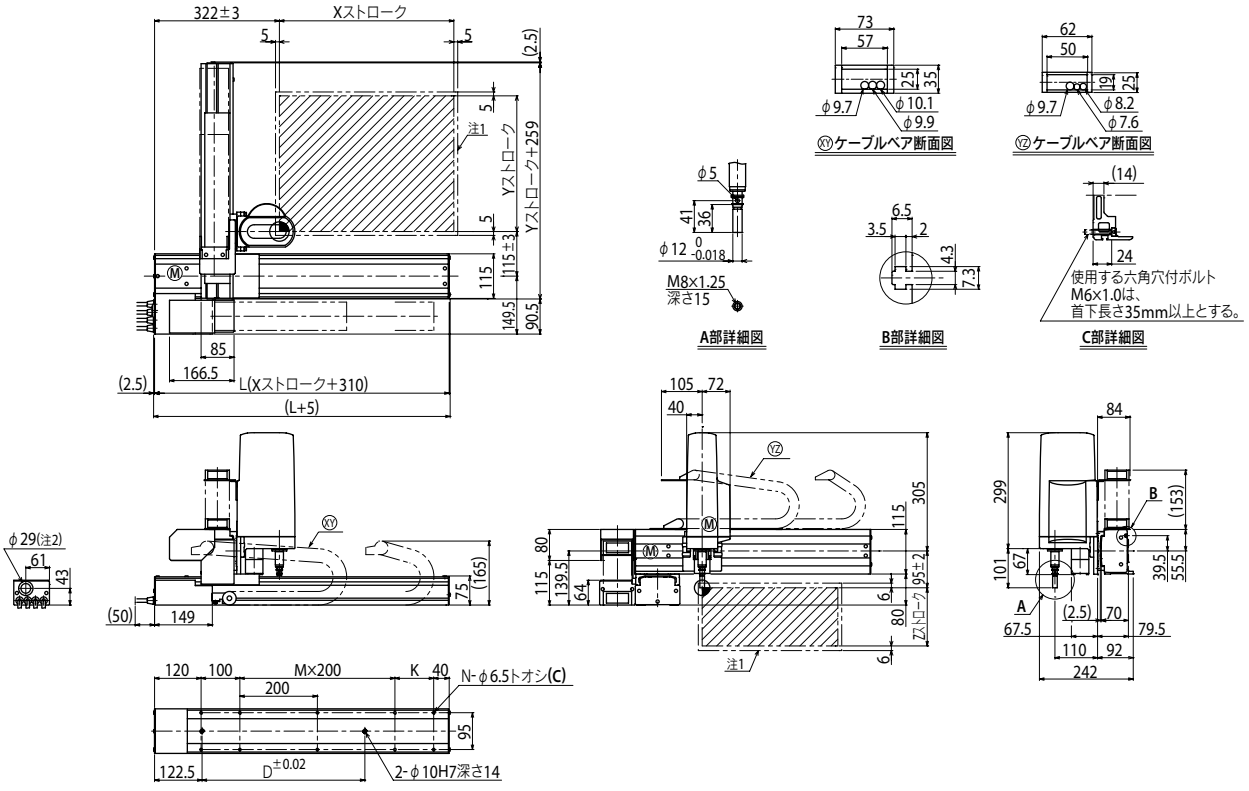
■最大可搬質量 (kg)

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注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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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	ZR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)	アブソバッテリ

組合せ：A1 / A2 / A3 / A4
X軸：15～105cm
Y軸：15～55cm
Z軸：5～30cm
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.632

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。

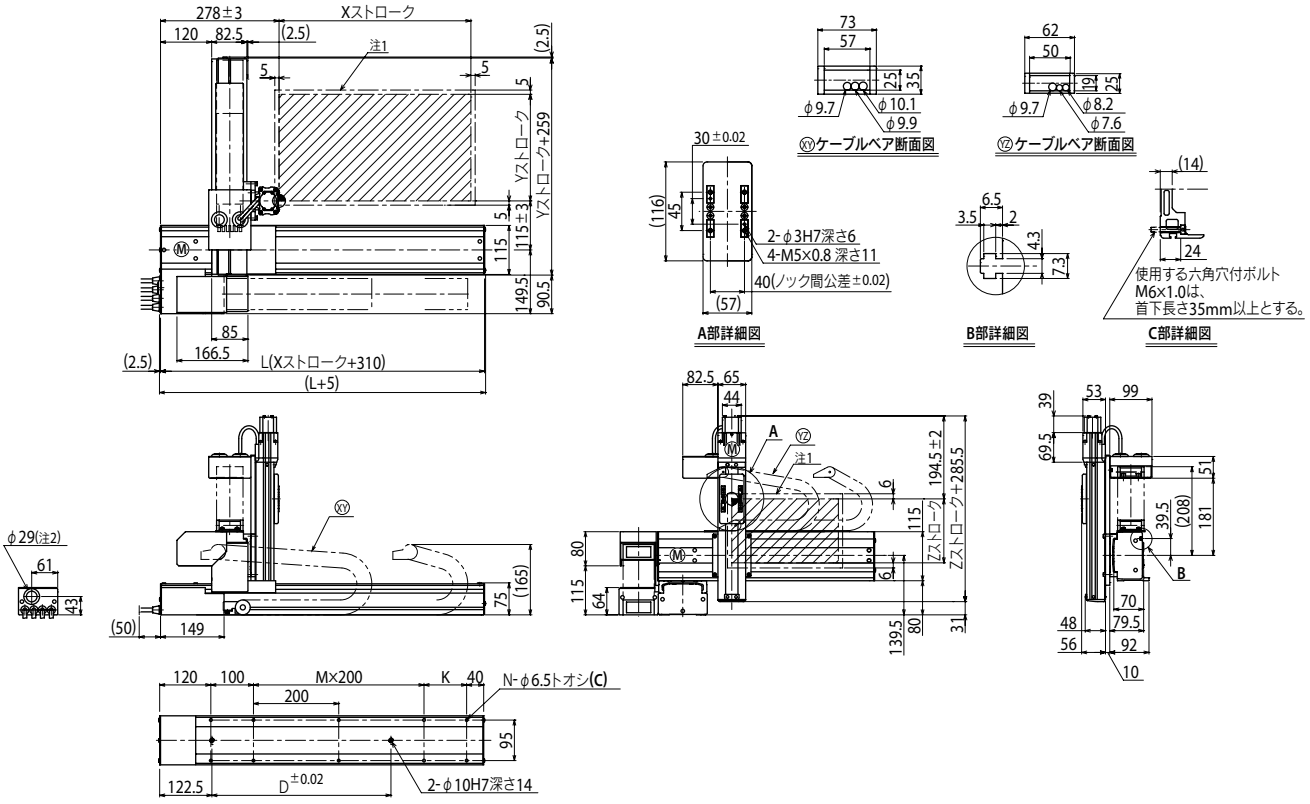
最大可搬質量 (kg)

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

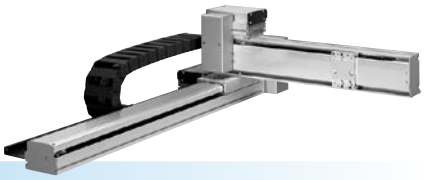
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)										
X軸	1200						960	780	600	540
速度設定	—						80%	65%	50%	45%

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。

MEMO

FXYBx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

FXYBx - C	-		-		-		-	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		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)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
				A1 A2 A3 A4		15～245cm		15～55cm		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。RCX320▶ P.622

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。

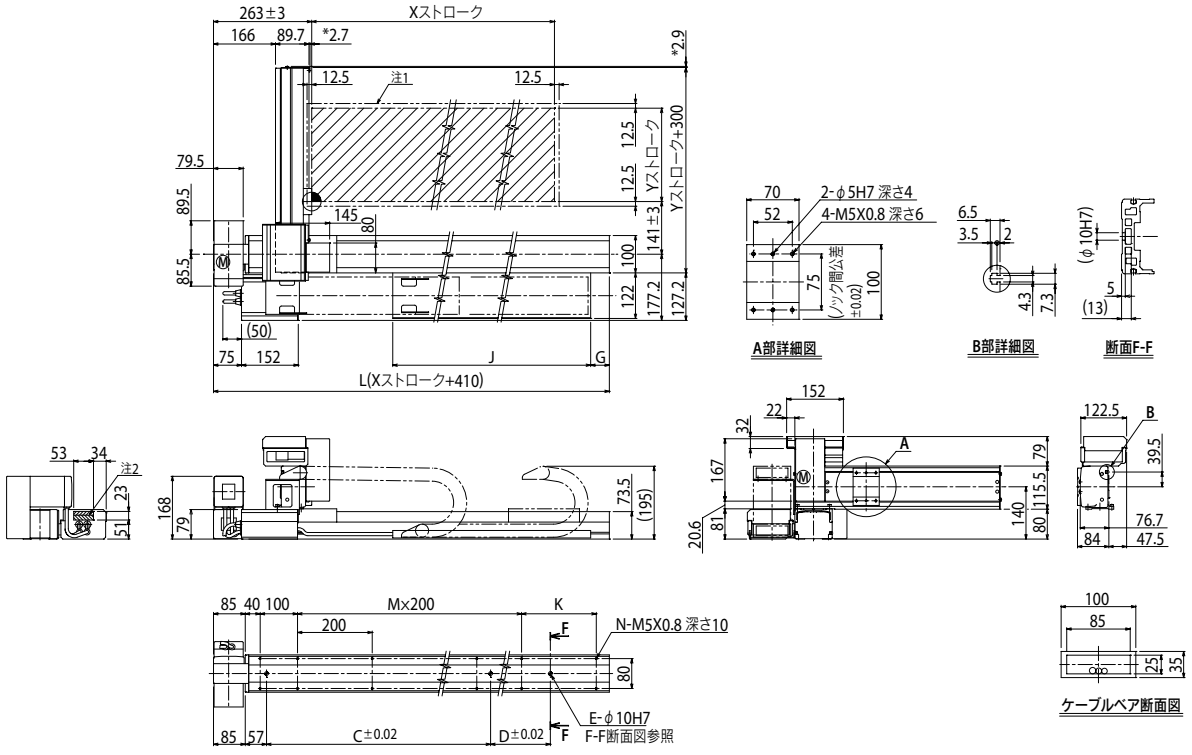
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY軸
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

FXYBx 2軸 A1



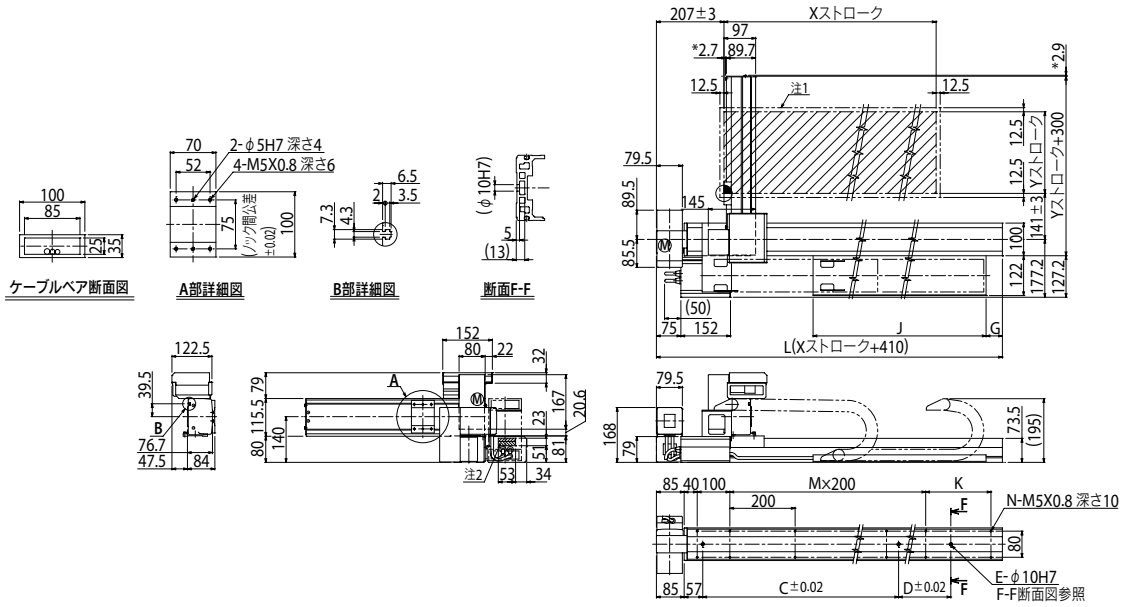
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。　注3. 図中*の寸法はネジ高さです。

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
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

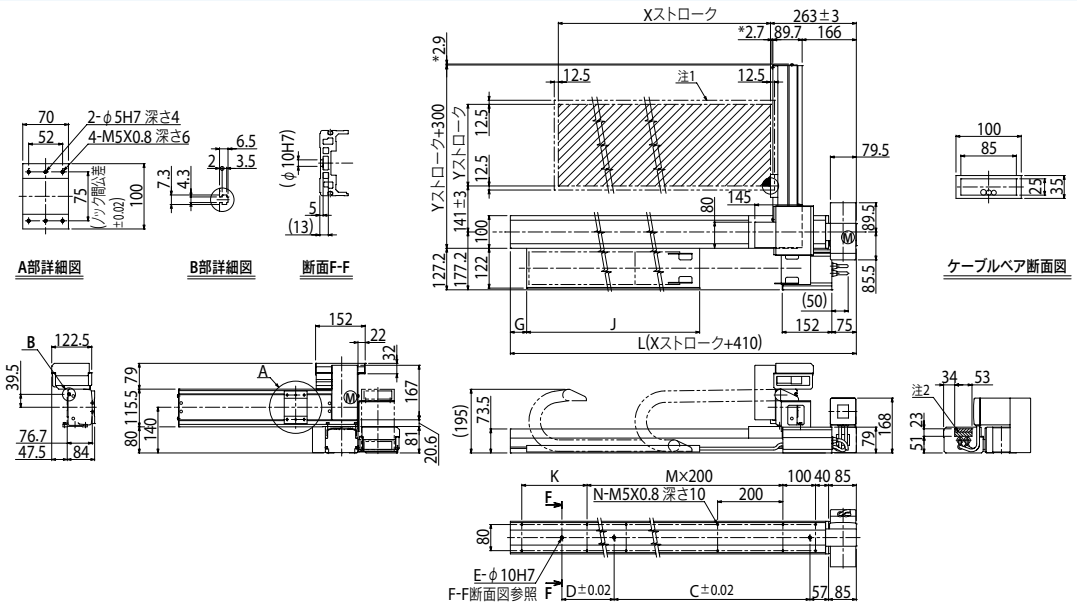
Yストローク	150	250	350	450	550

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

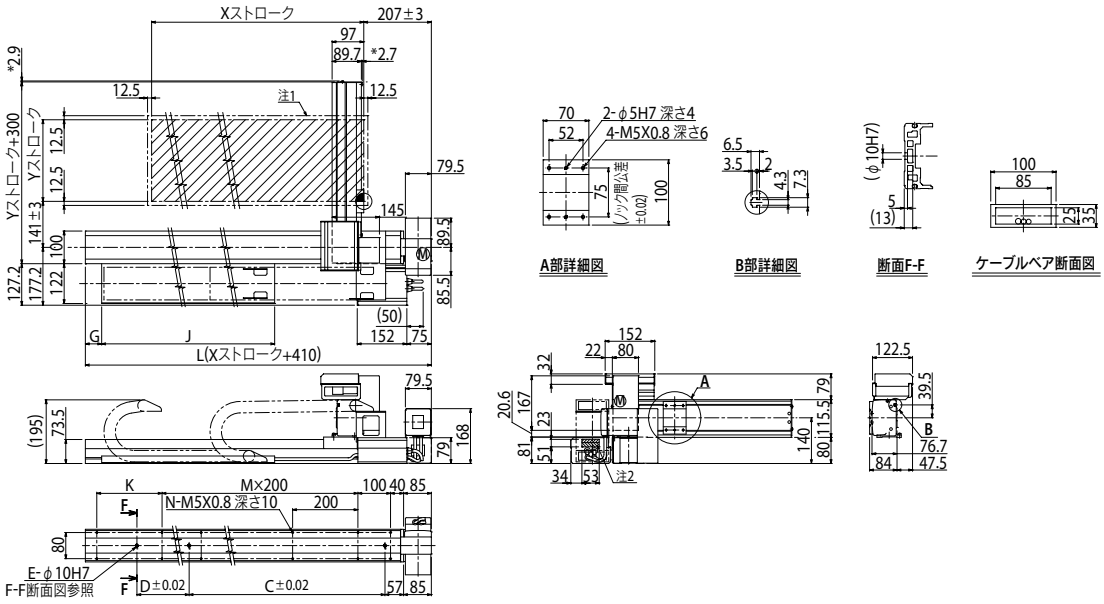
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3

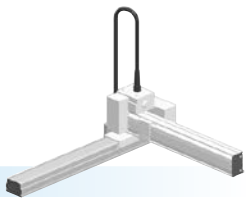


FXYBx 2軸 A4



FXYBx 2軸

アームタイプ　自立ケーブル



注文型式

FXYBx - S -		-		-		-	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		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)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
			A1 A2 A3 A4		15～95cm		15～55cm		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。RCX320▶ P.622

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。

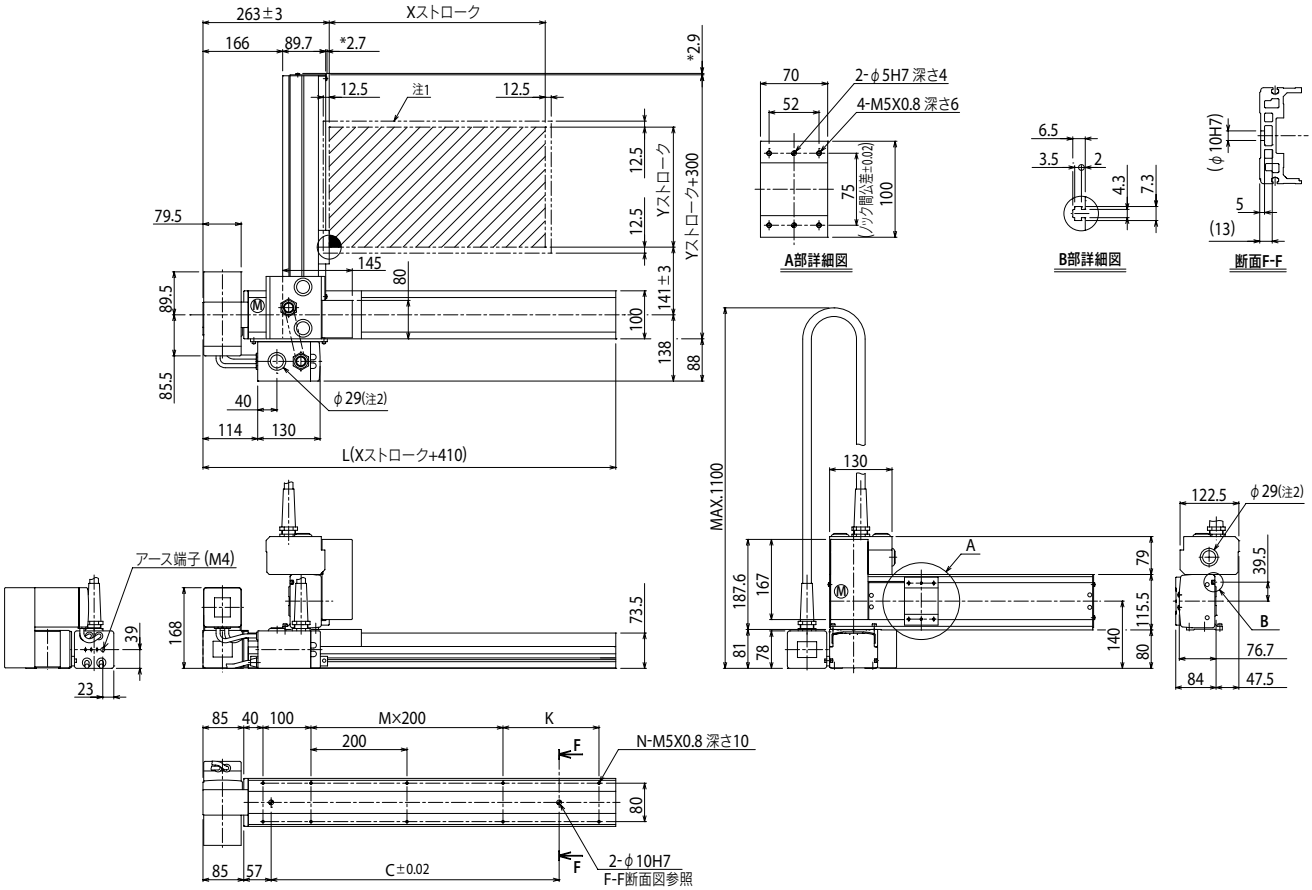
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
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

FXYBx 2軸 A1



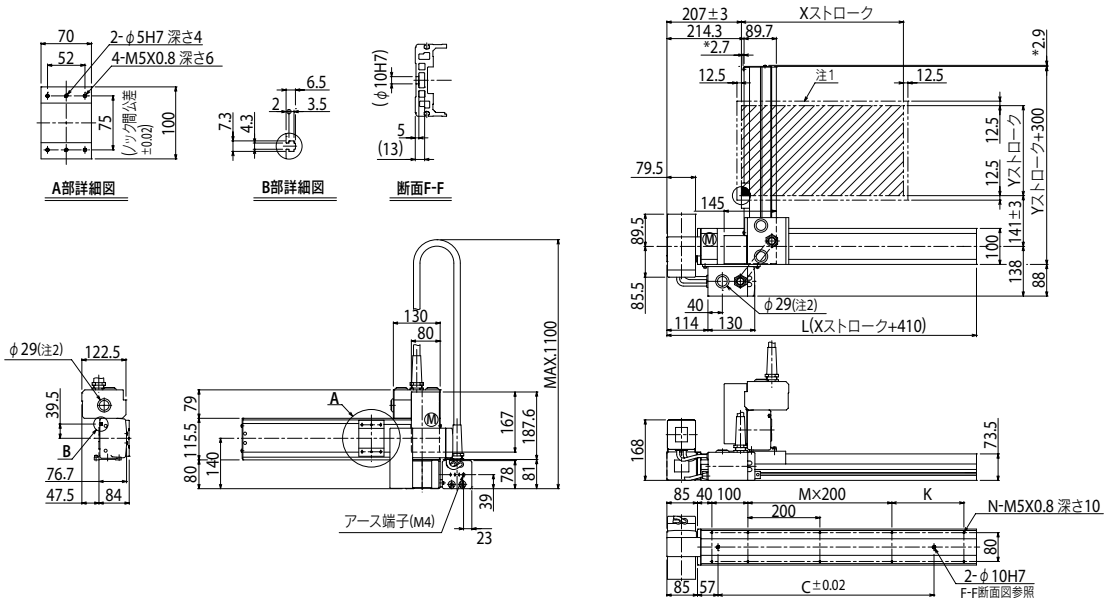
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16

Yストローク	150	250	350	450	550

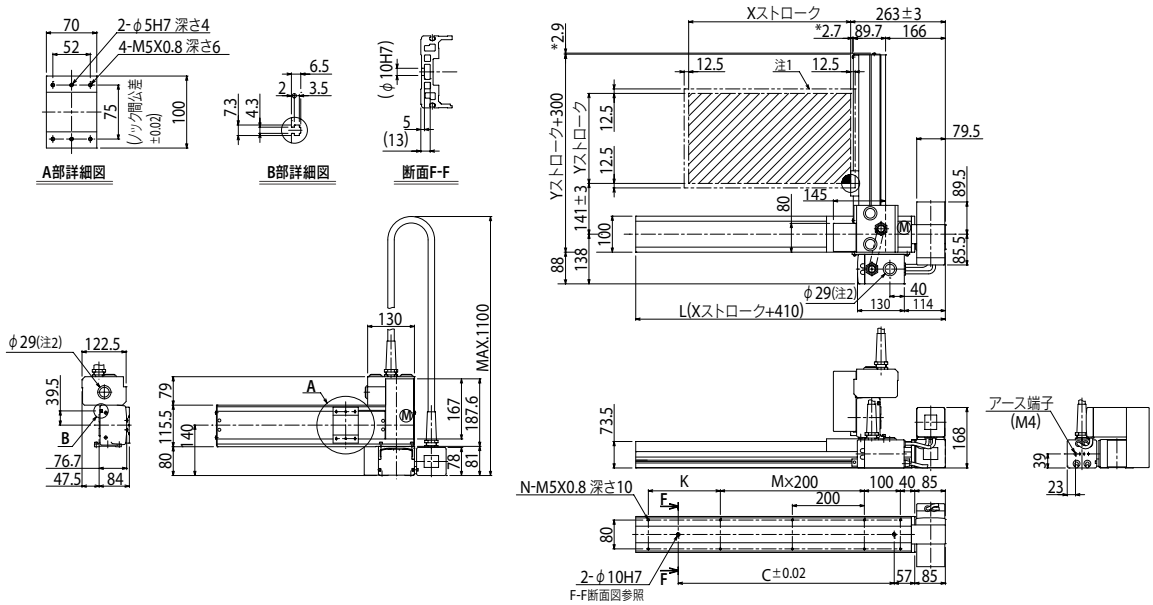
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。
注3. 図中*の寸法はネジ高さを示すものです。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

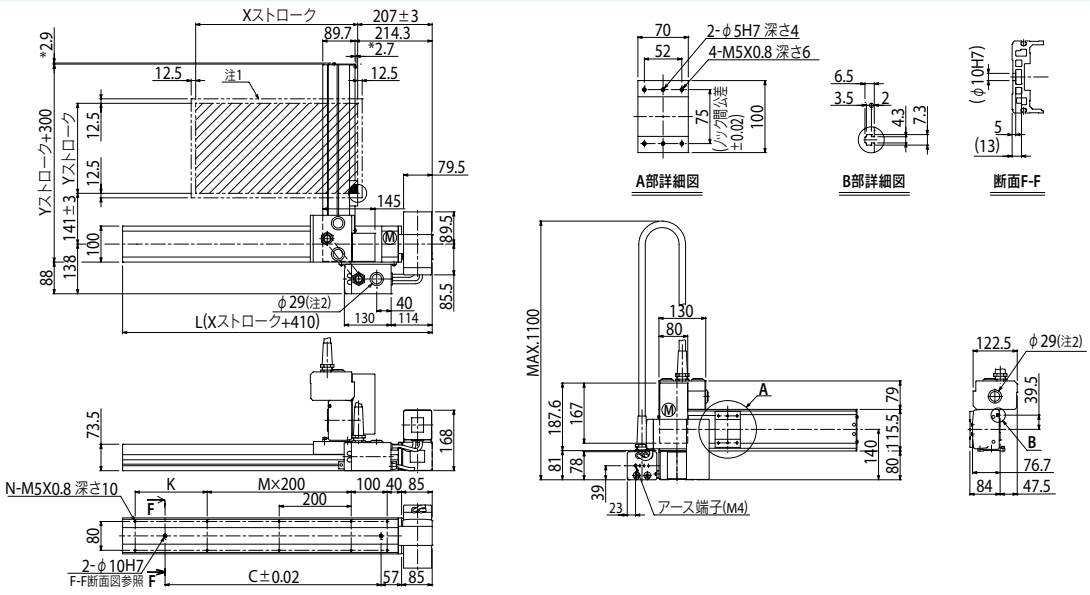
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3

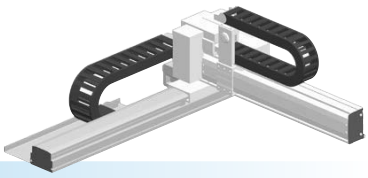


FXYBx 2軸 A4



FXYBx 2軸/IO

●アームタイプ ●ケーブルベア ●Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



注文型式

FXYBx	- 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	ZR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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～245cm	15～55cm		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。RCX320▶ P.622

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。

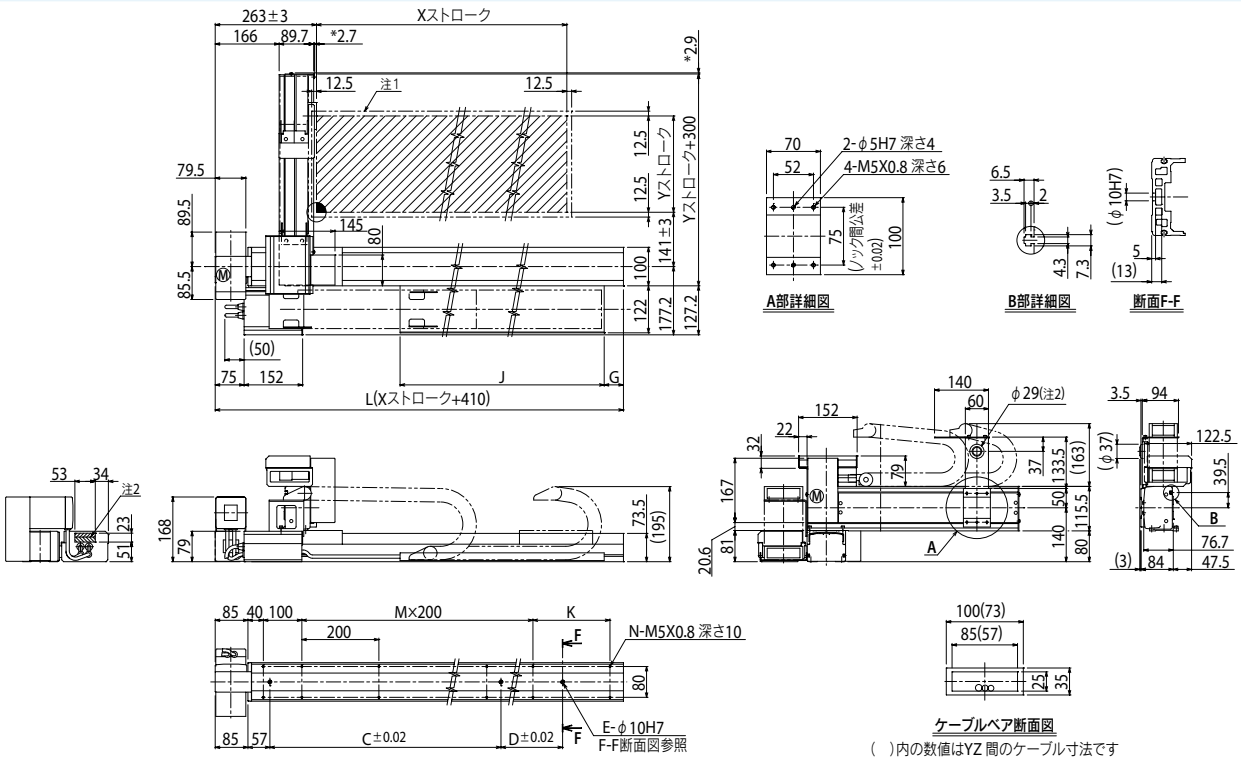
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
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

FXYBx 2軸/IO A1



( )内の数値はYZ間のケーブル寸法です

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
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

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

MEMO

SXYx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

SXYx - C						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	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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm	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.622

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。

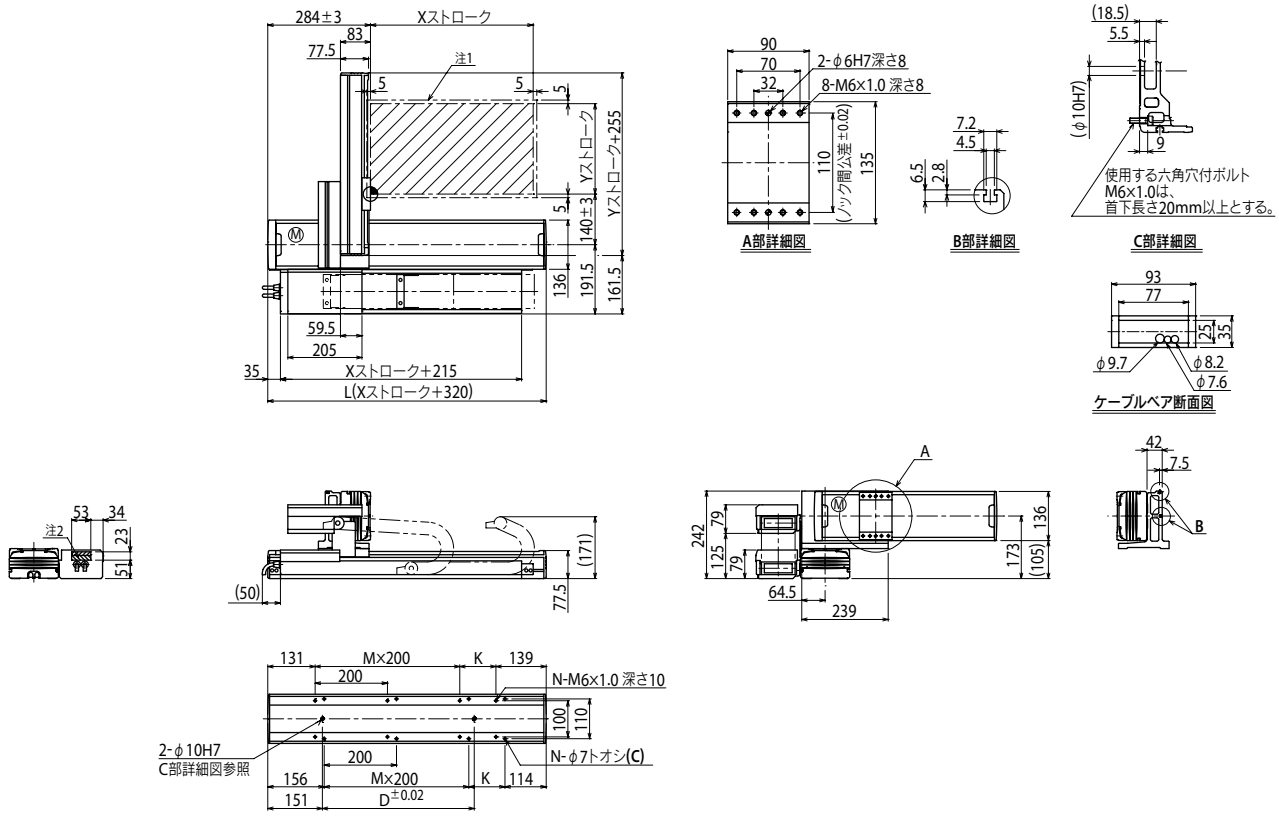
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	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

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

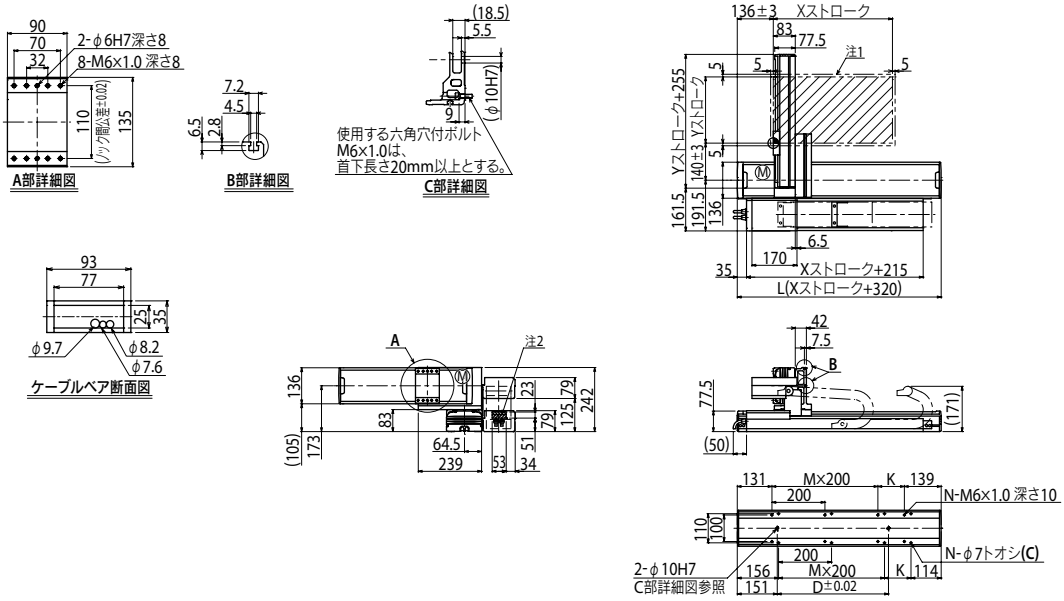
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) X軸	1200						960	780	600	540
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) 速度設定	—						80%	65%	50%	45%

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。

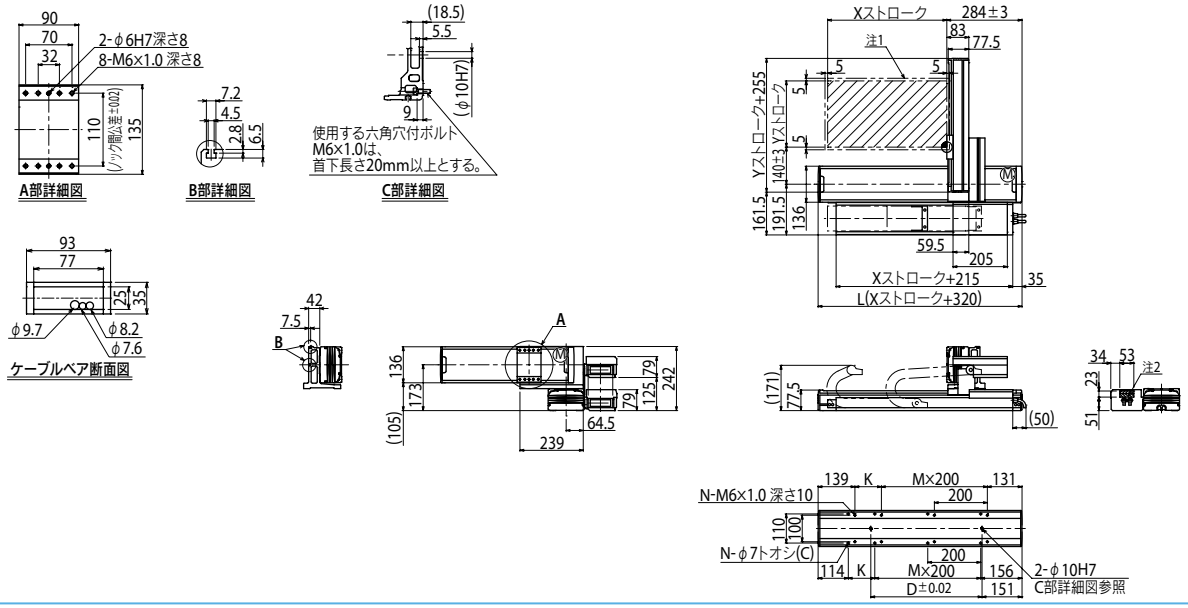
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります(危険速度)。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

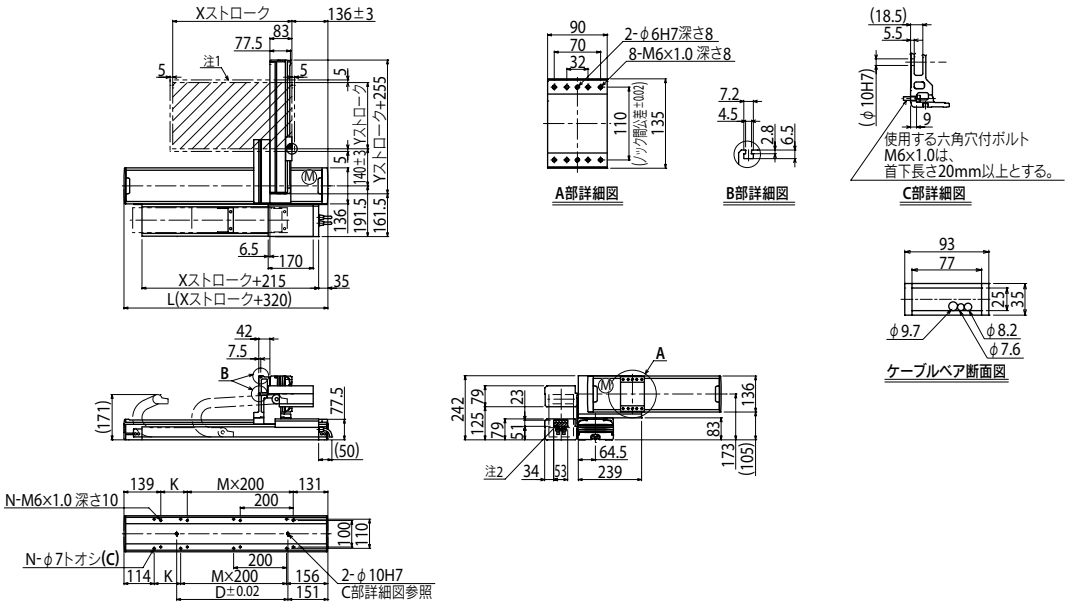
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4



適用コントローラ RCX320 ▶ 622

SXYx 2軸

アームタイプ　自立ケーブル

注文型式

SXYx - S - □ - □ - □ - □ - 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	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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm	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▶ P622

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。

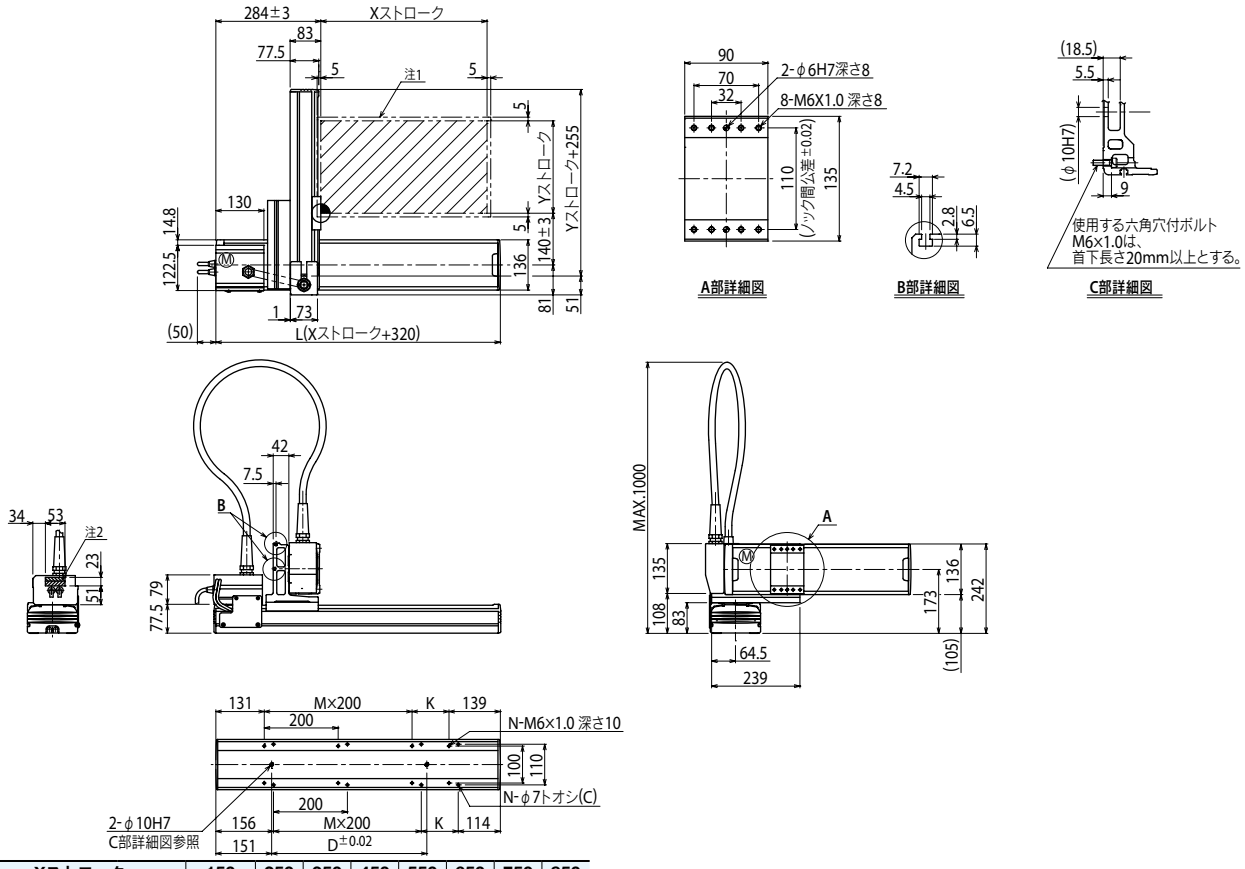
最大可搬質量 (kg)

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

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

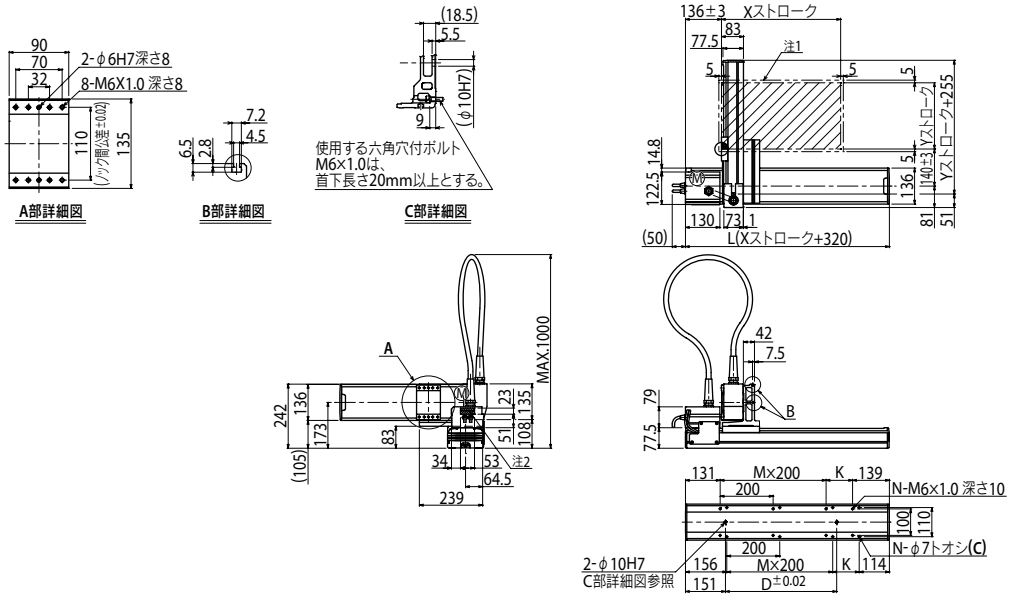
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200					960	780
	速度設定	—					80%	65%

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。

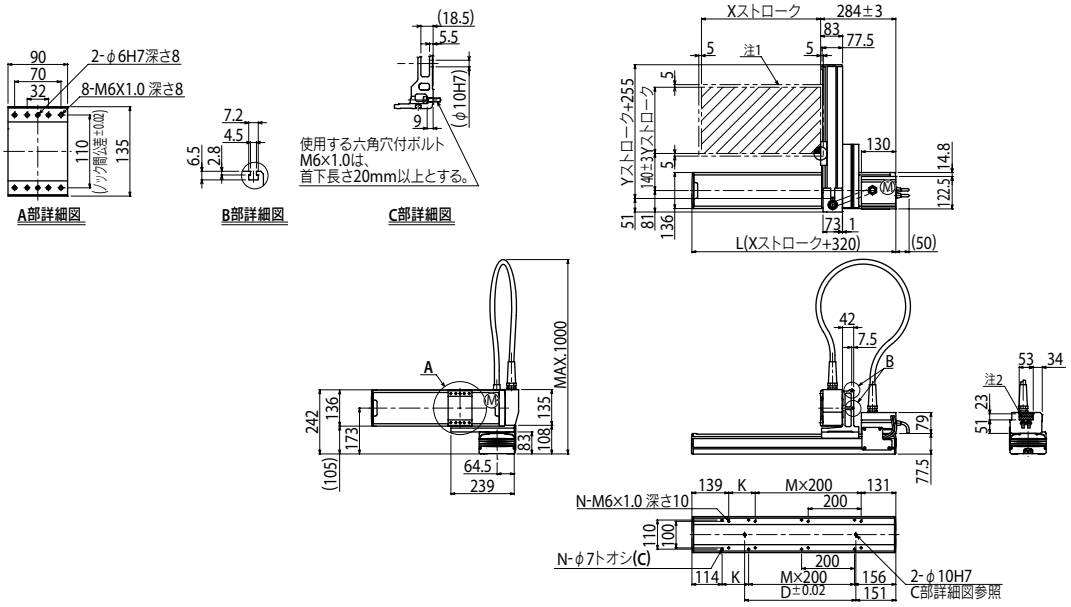
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

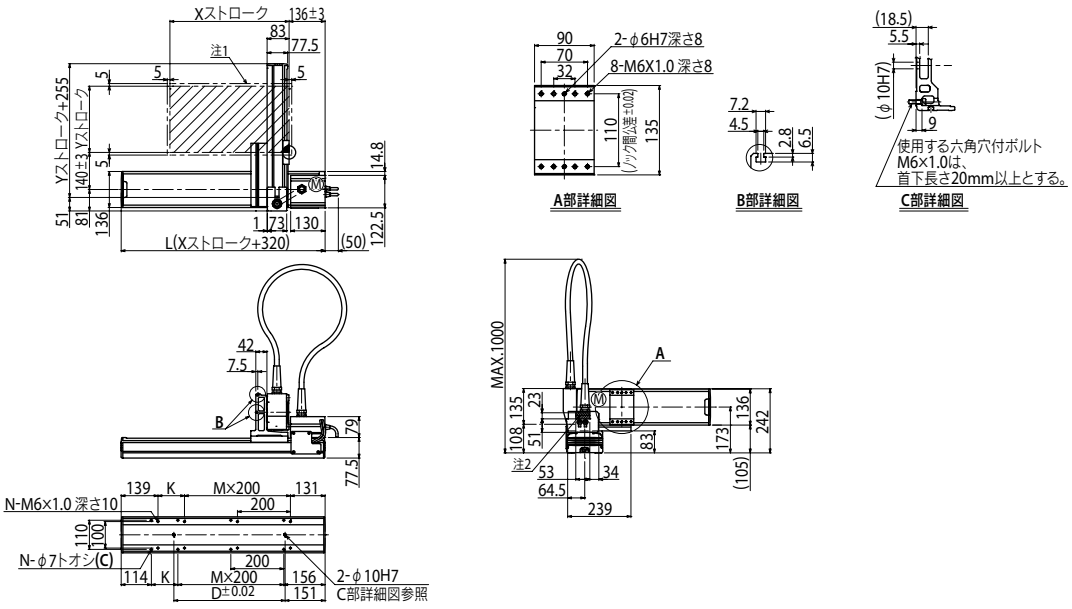
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3

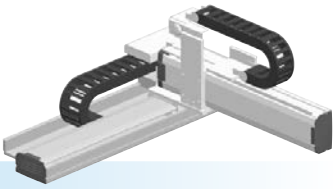


SXYx 2軸 A4



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		ZR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		アブソバッテリ	
		A1 A2 A3 A4		15～105cm		15～65cm			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▶ P622

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。

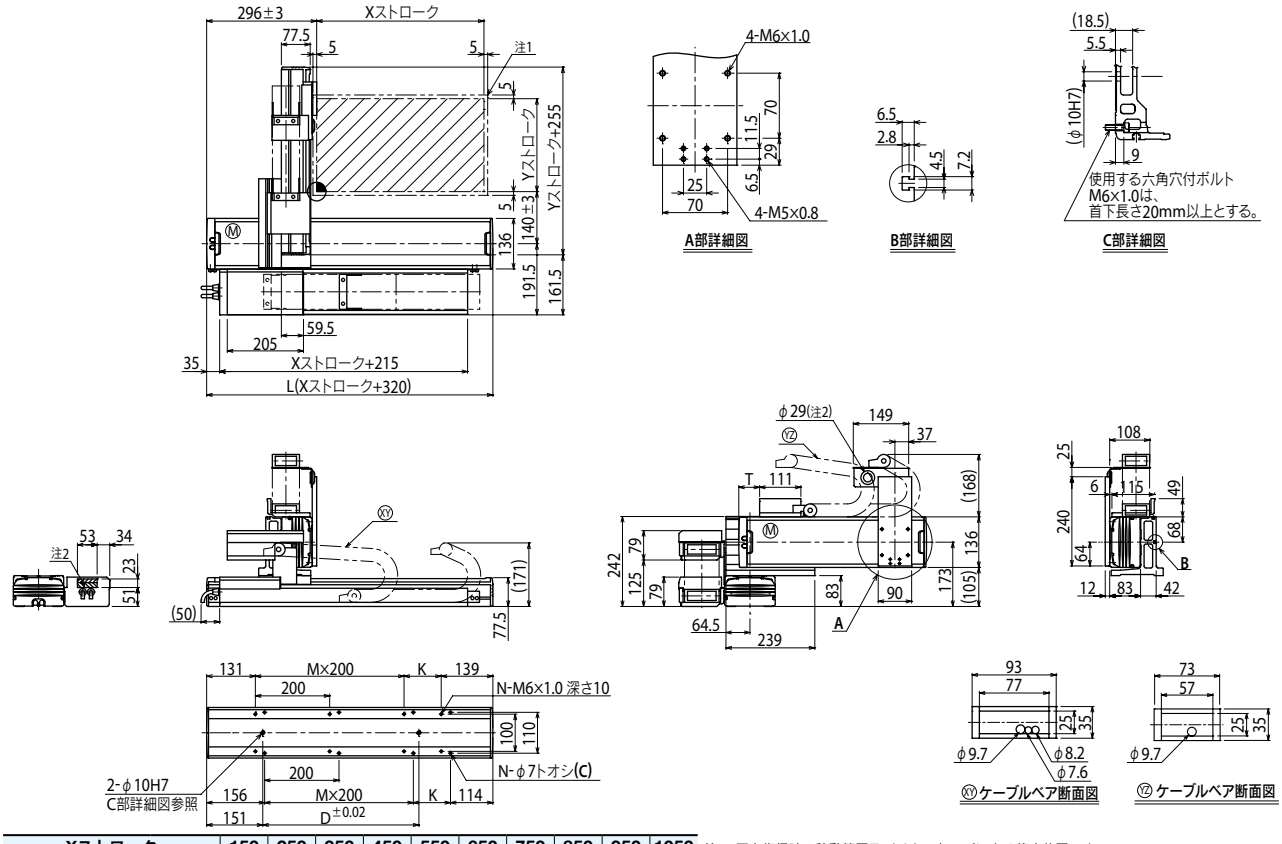
最大可搬質量 (kg)

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	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	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

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。

MEMO

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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm		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.632

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	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。

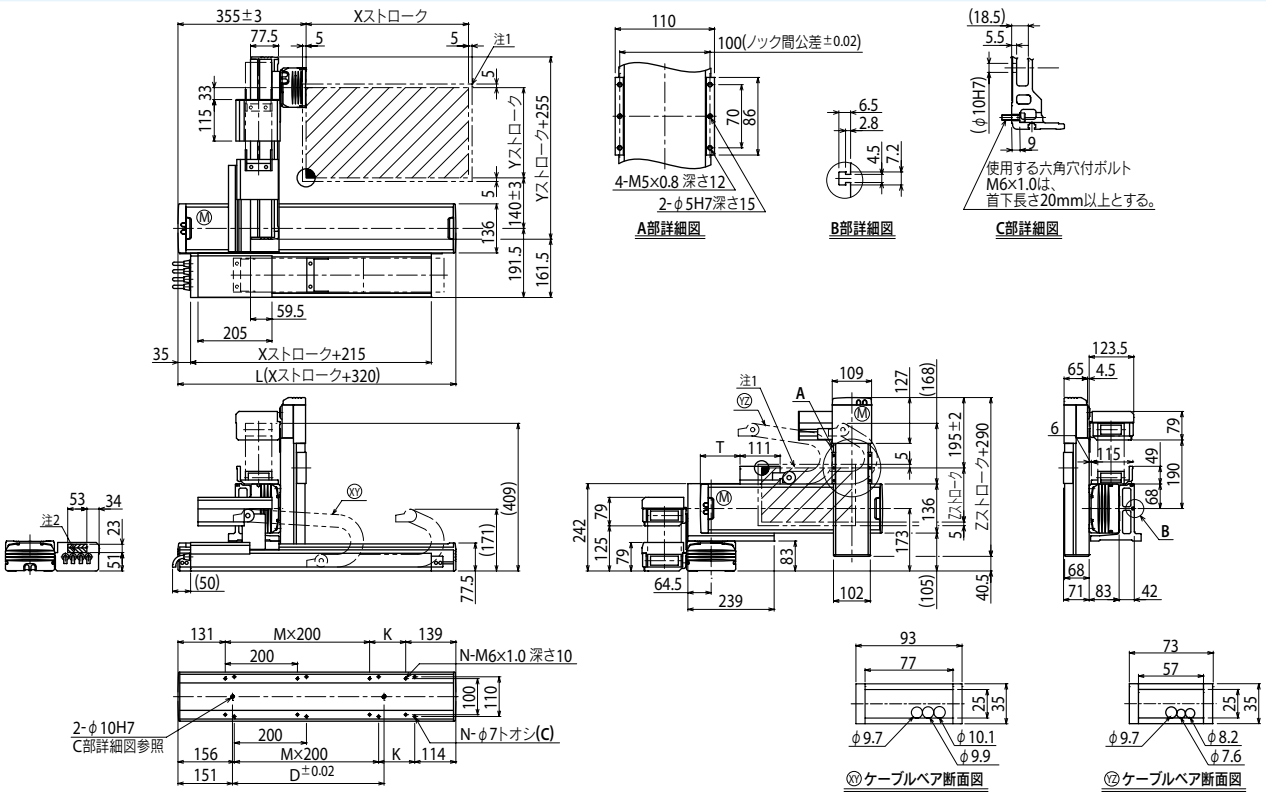
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	10	10	10
250	10	10	9
350	9	8	7
450	7	6	5
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

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

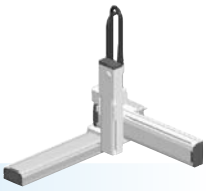
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)										
X軸	1200						960	780	600	540
速度設定	—						80%	65%	50%	45%

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 RCX340▶ 632

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	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（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）	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm		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.632

■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	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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

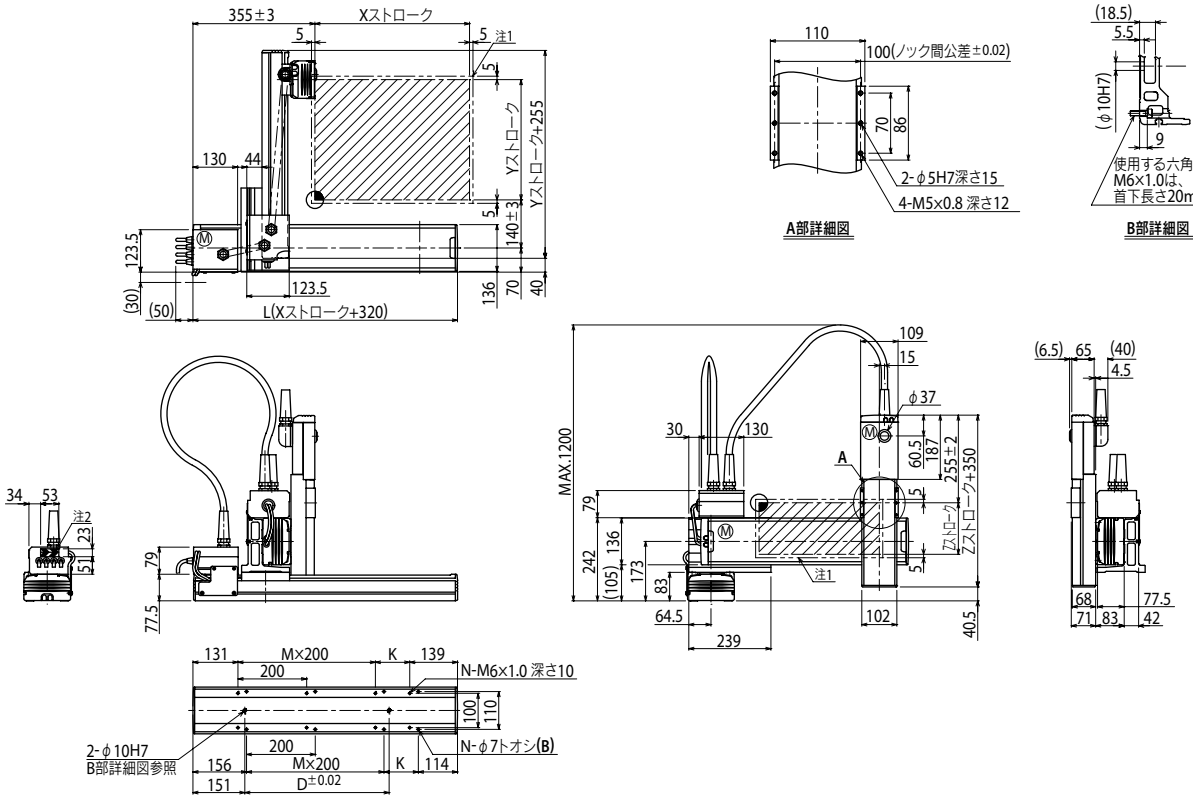
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク（mm）		
Yストローク（mm）	150	250	350
150	10	10	10
250	10	10	9
350	9	8	7
450	7	6	5
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

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注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 RCX340▶ 632

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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm		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.632

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。

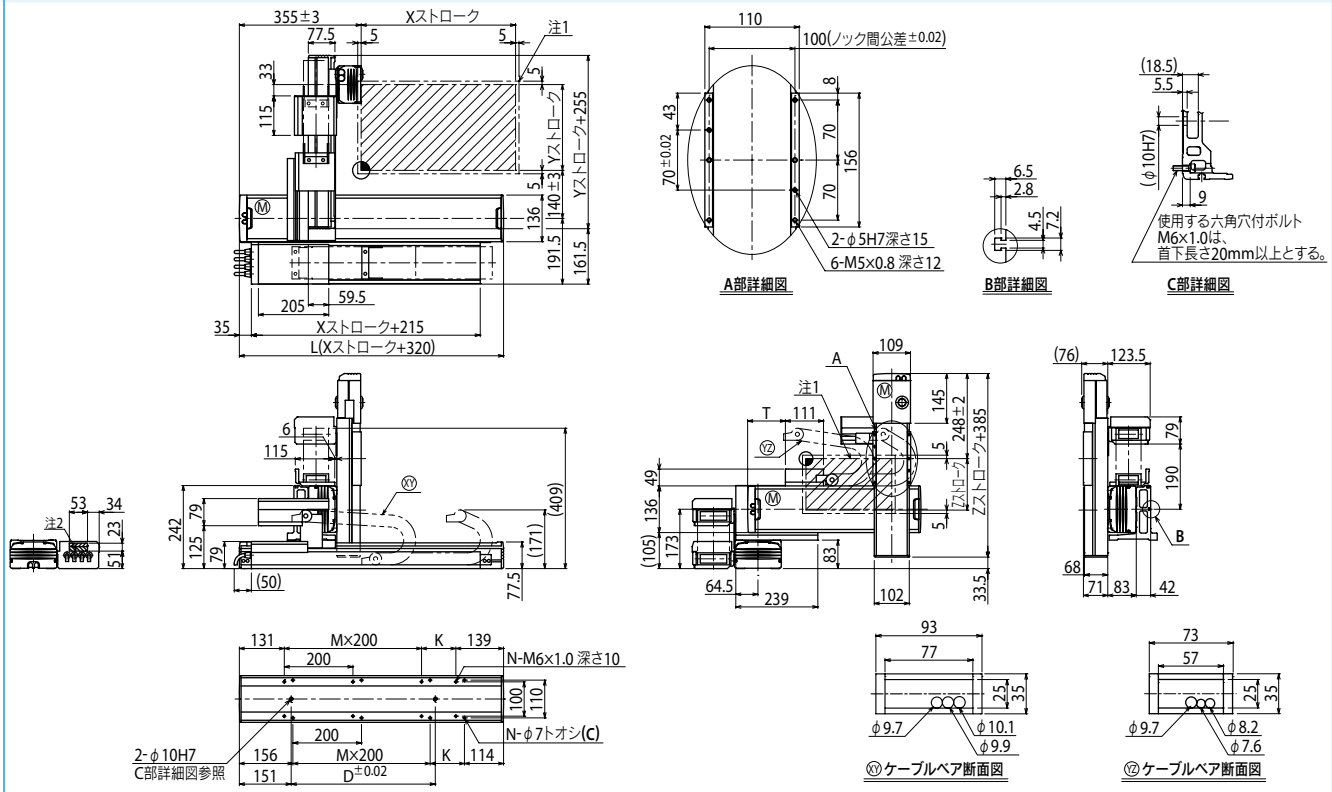
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	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 (mm/sec)										
	X軸	1200					960	780	600	540
	速度設定	—					80%	65%	50%	45%

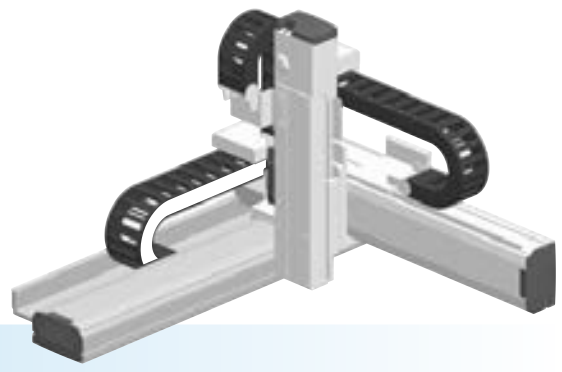
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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 RCX340▶ 632

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	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 (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)	アブソ バッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm		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.632

■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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

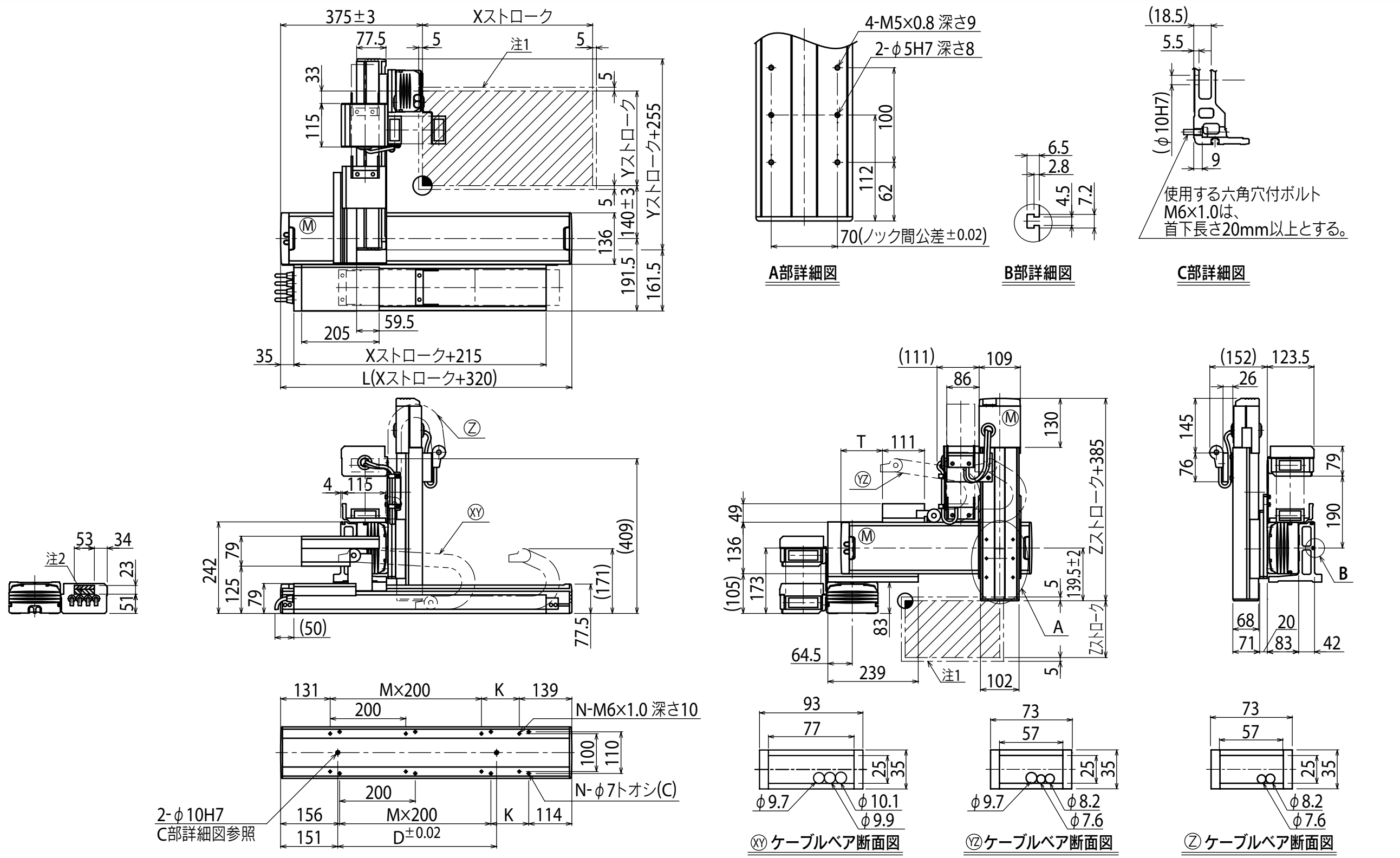
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク（mm）		
Yストローク（mm）	150	250	350
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	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注3 (mm/sec)		150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
	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/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	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(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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm	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.632

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。

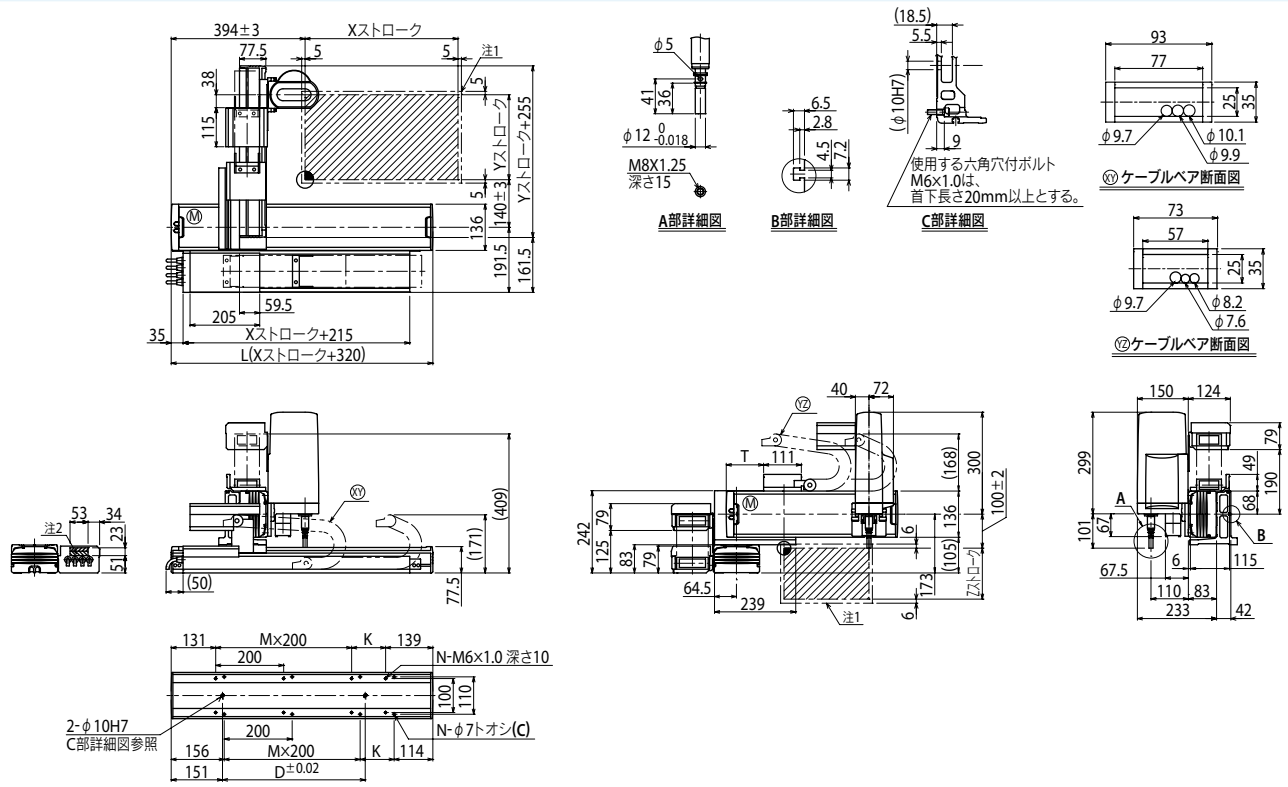
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZS12	ZS6
150～650	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

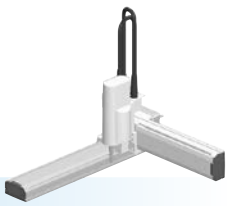
Zストローク	150

ストローク別最高速度注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/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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm	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.632

■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。

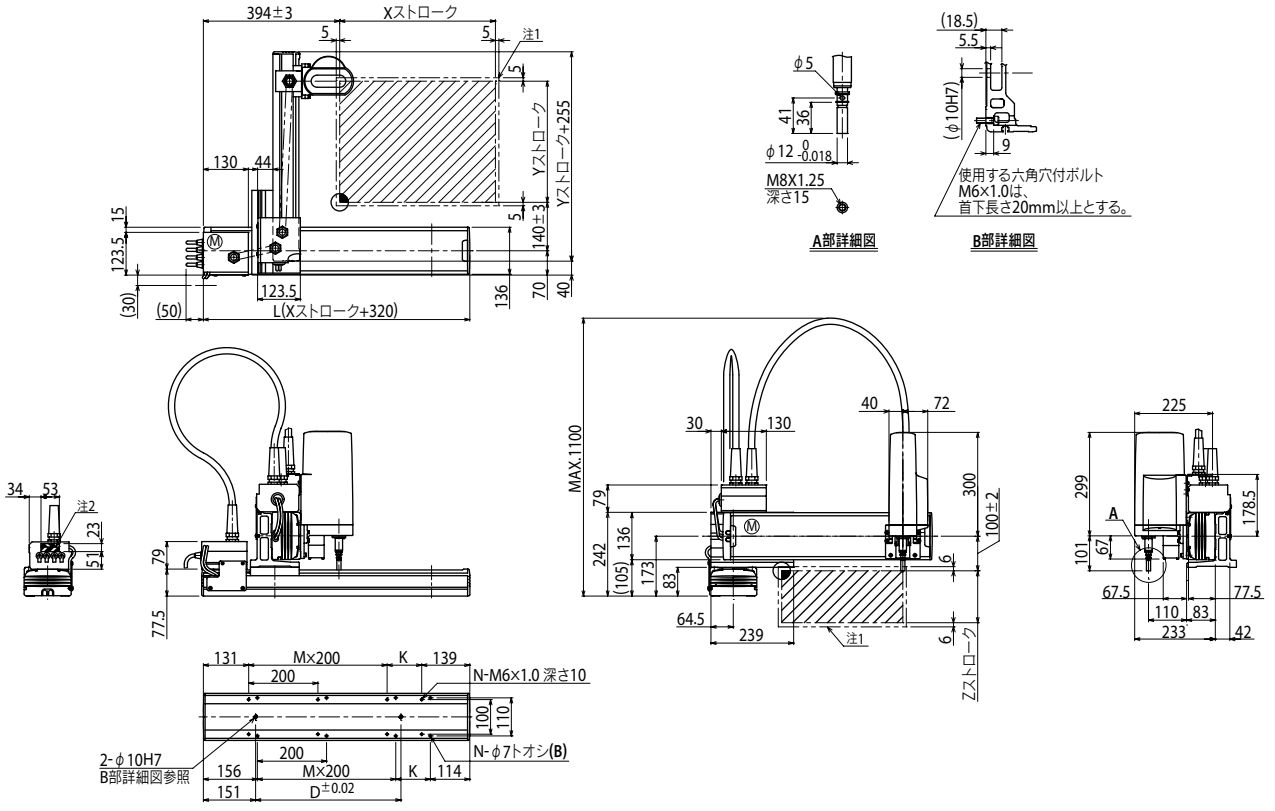
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZS12	ZS6
150～650	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注3 (mm/sec)				
	X軸	1200	960	780
	速度設定	—	80%	65%

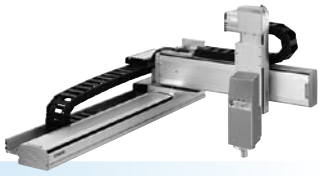
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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 RCX340▶ 632

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	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（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）	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm		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.632

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F14H	F14	F10H-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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

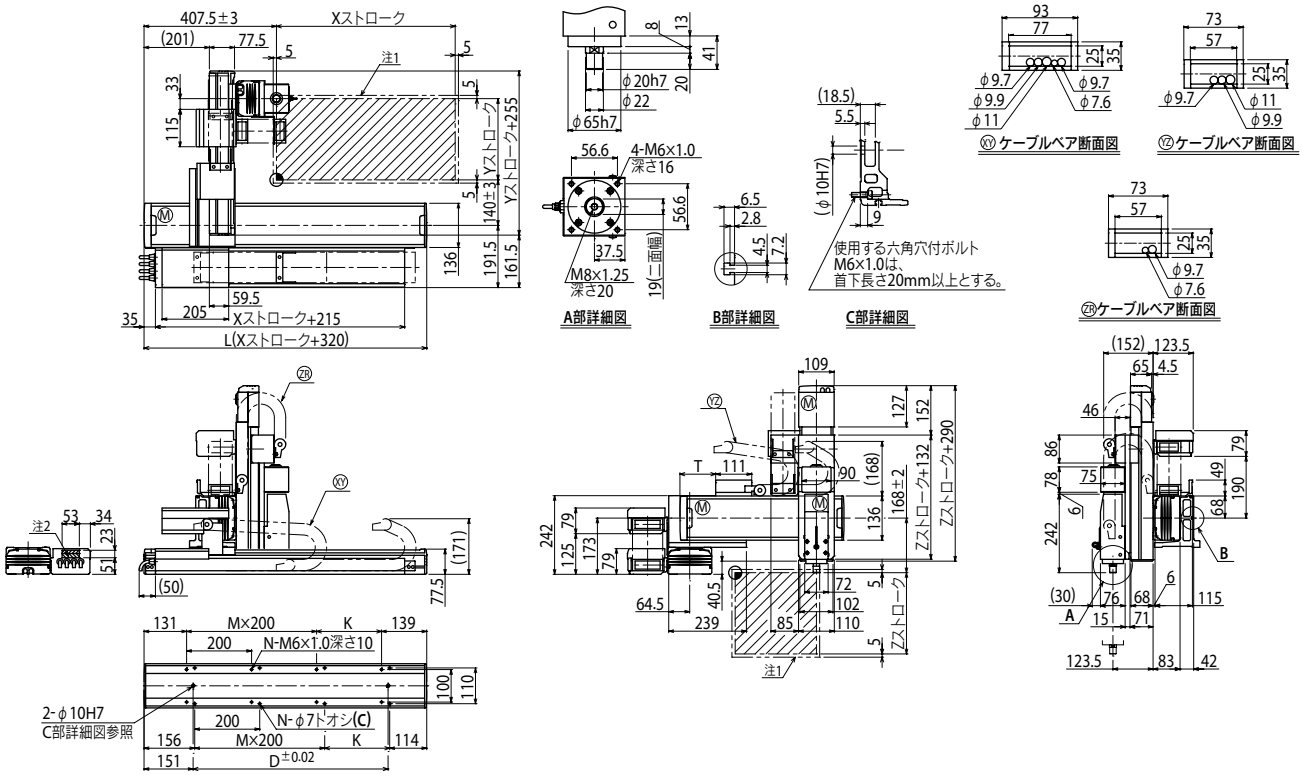
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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

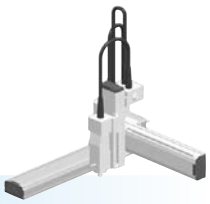
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注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 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	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（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）	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm		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.632

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F14H	F14	F10H-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。

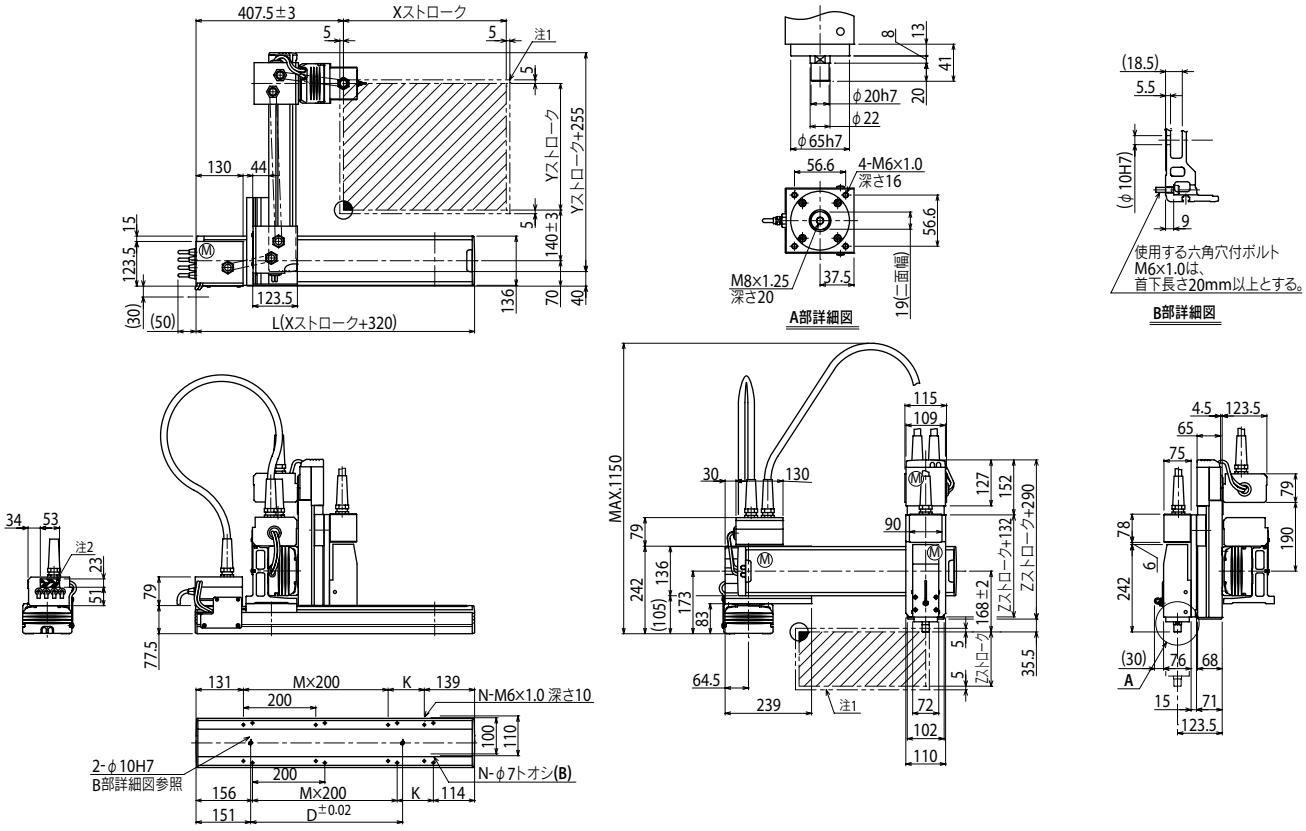
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	Zストローク（mm） 150	250	350
150	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	450	550	650

Zストローク	150	250	350

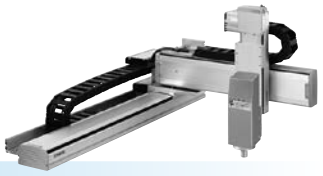
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)				
	X軸	1200	960	780
	速度設定	—	80%	65%

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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm		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.632

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。

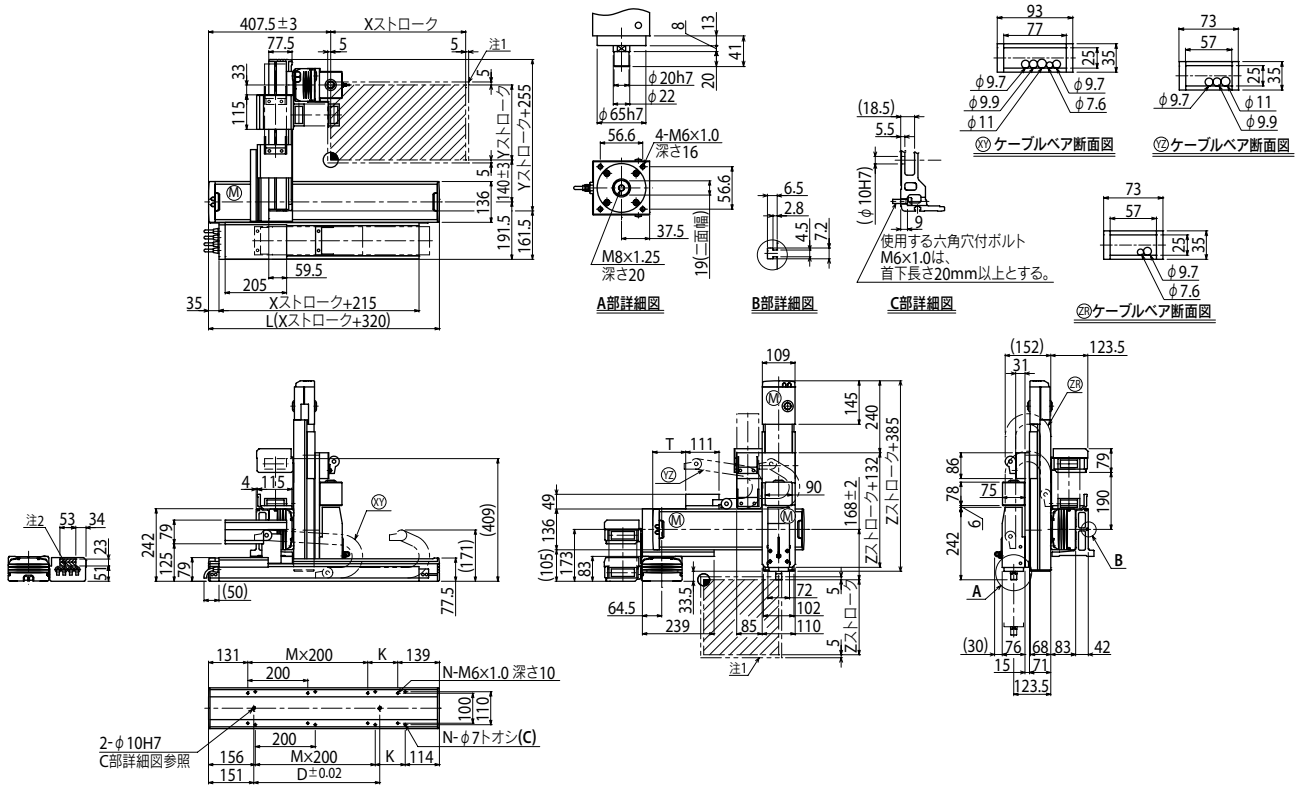
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	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

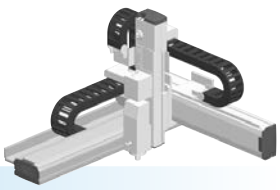
Zストローク		150	250	350					
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200			960	780	600	540	
	速度設定	—			80%	65%	50%	45%	

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 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		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)		アブソバッテリ	
			A1		15～105cm		15～55cm			15～35cm		3L：3.5m														
			A2									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.632

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。

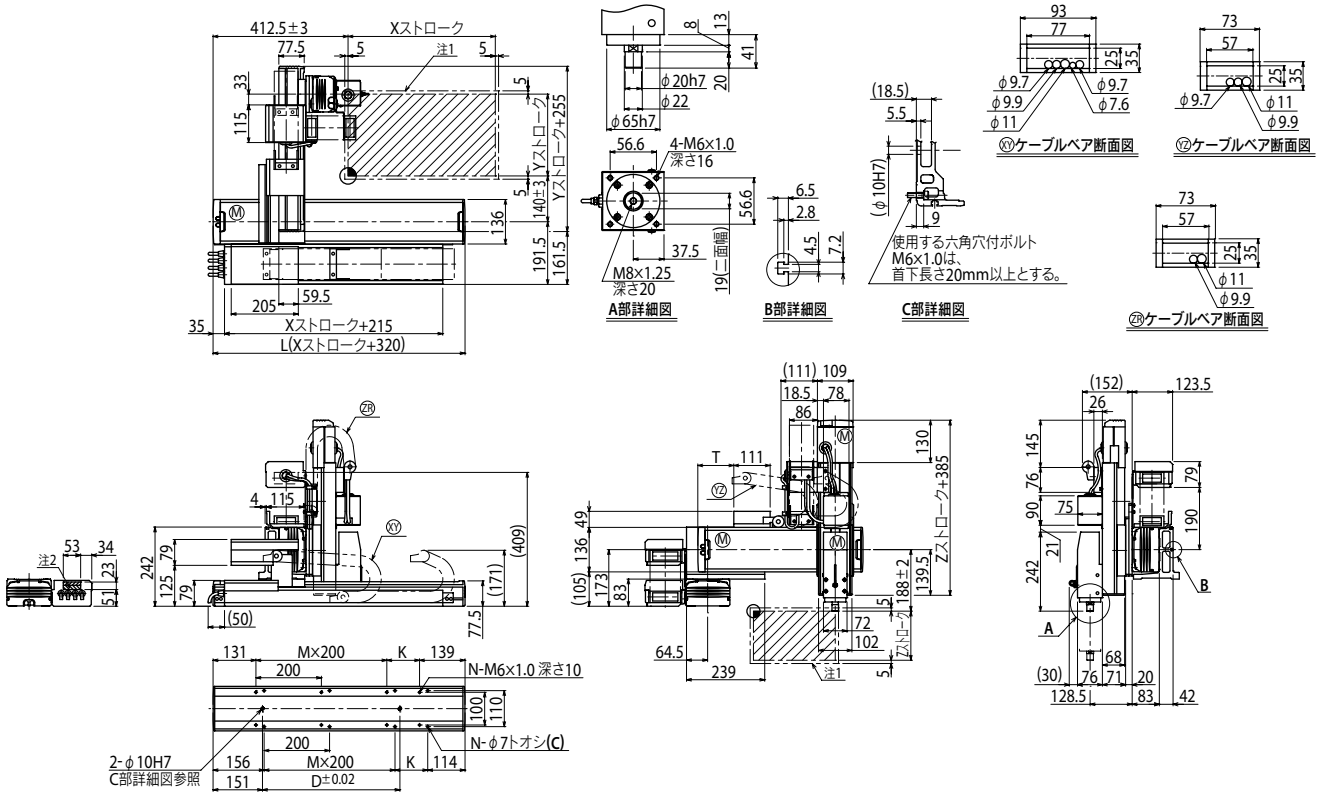
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	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注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 RCX340▶ 632

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ZR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		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)		アブソバッテリ
				A1 A2 A3 A4		15～105cm		15～65cm		ZRS12 ZRS6				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.632

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。

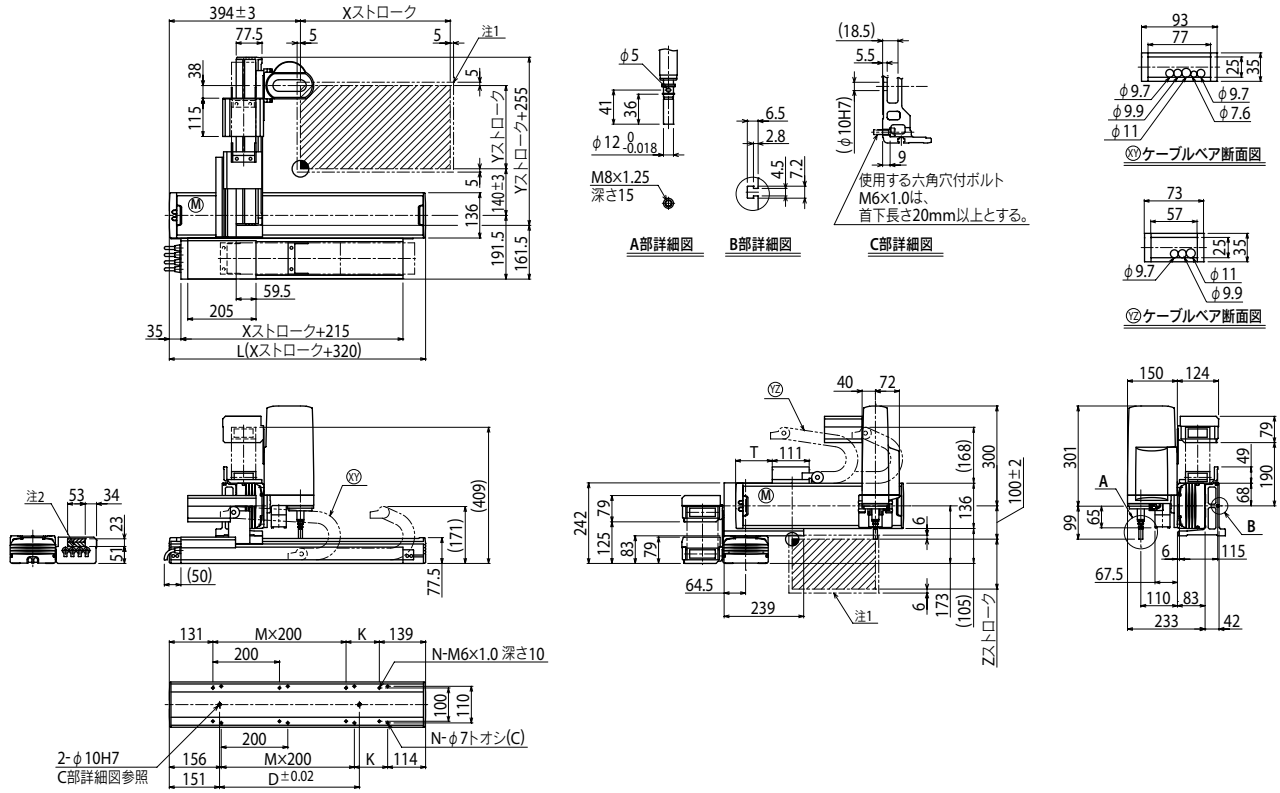
最大可搬質量 (kg)

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

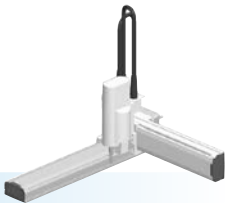
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)								
X軸	1200					960	780	600	540
速度設定	—					80%	65%	50%	45%

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 RCX340▶ 632

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ZR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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm	ZRS12 ZRS6		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.632

■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	150～850 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。

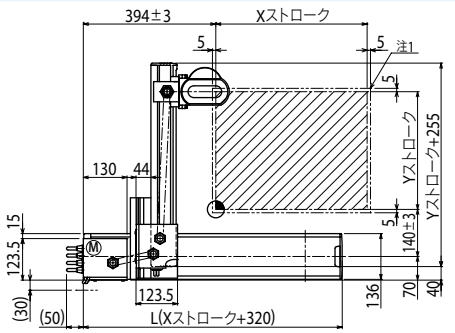
■最大可搬質量 (kg)

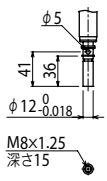
Yストローク(mm)	ZRS12	ZRS6
150	3	5
250	3	5
350	3	5
450	3	5
550	3	5
650	3	4

■適用コントローラ

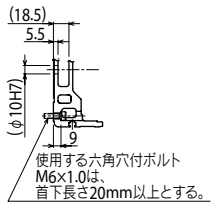
コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 4軸/ZRS A1

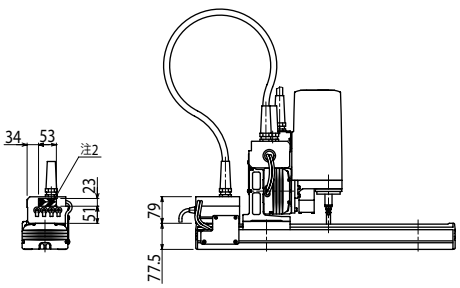


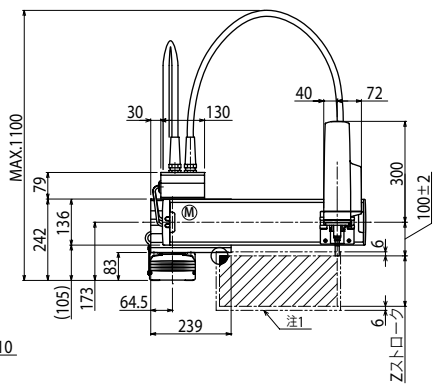


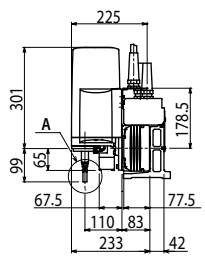
A部詳細図

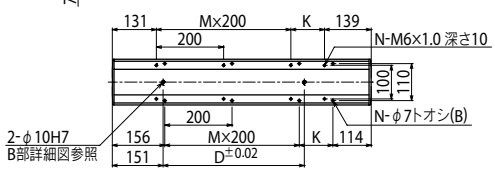


B部詳細図









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注3 (mm/sec)				
	X軸	1200	960	780
	速度設定	—	80%	65%

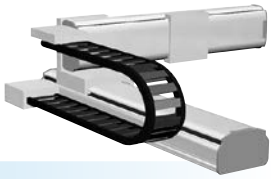
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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 RCX340▶ 632

SXYBx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

SXYBx - C - [組合せ] - [X軸ストローク] - [Y軸ストローク] - [ケーブル長] - 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] - [アブソバッテリ]

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	15～305cm	15～55cm	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)　ビジョンシステム　アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

※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 (kg)

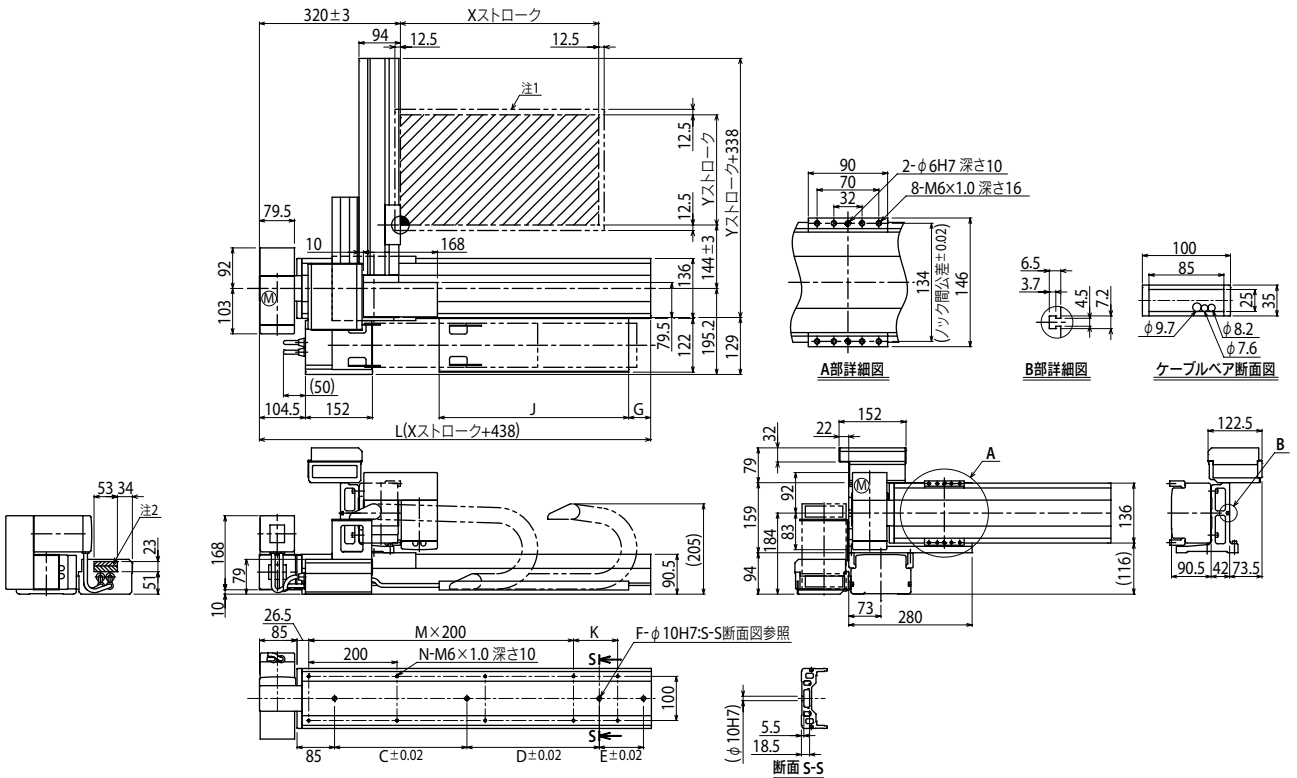
Yストローク(mm)	XY2軸
150	14
250	12
350	10
450	8
550	7

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX320	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



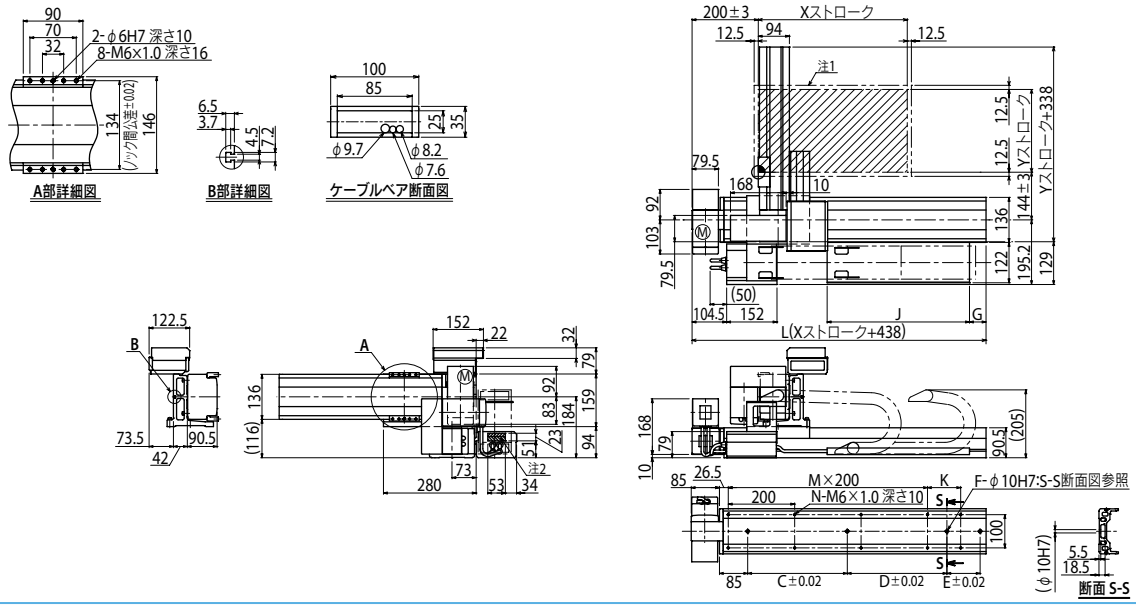
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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
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	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

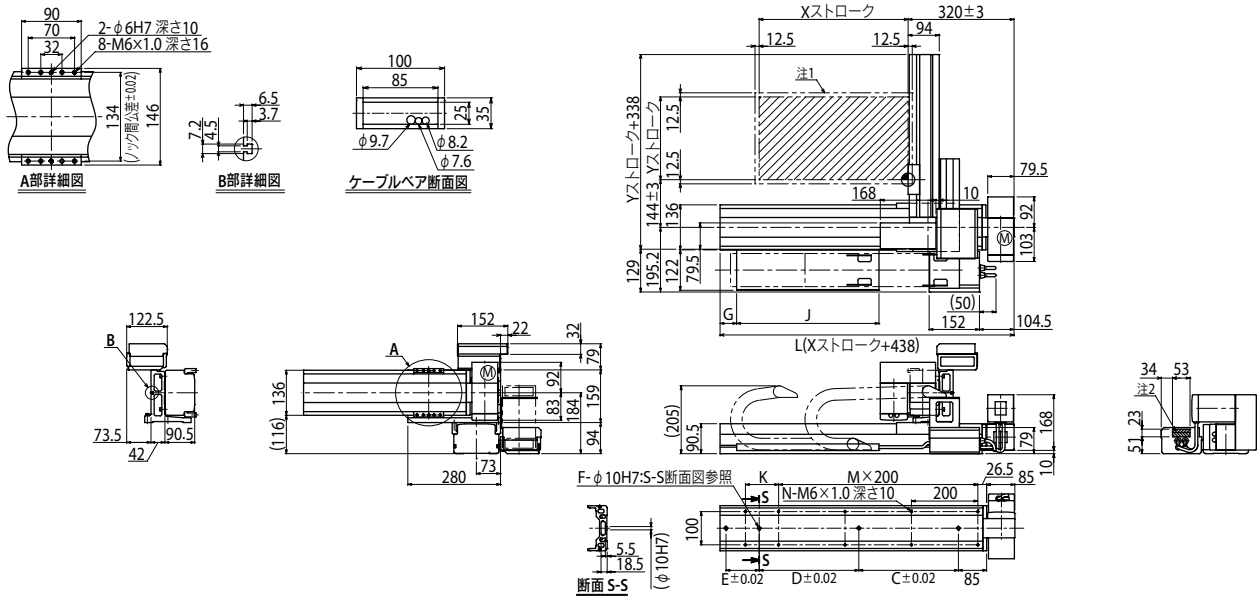
Yストローク	150	250	350	450	550

適用コントローラ　RCX320 ▶ 622

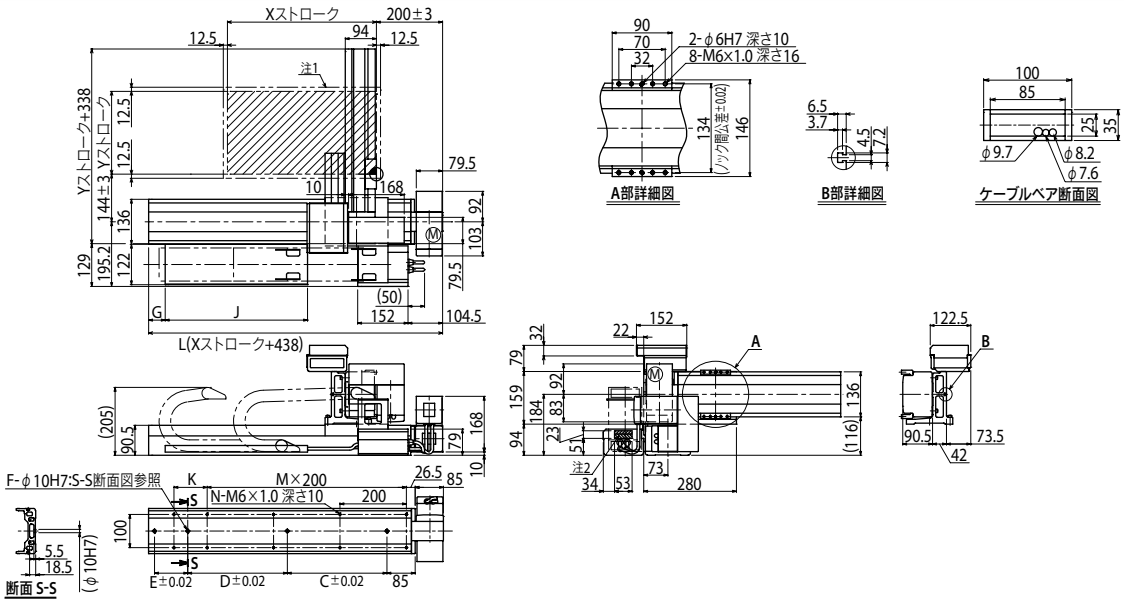
SXYBx 2軸 A2



SXYBx 2軸 A3



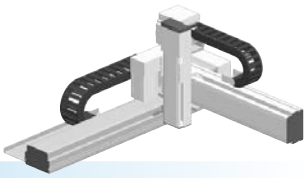
SXYBx 2軸 A4



適用コントローラ RCX320 ▶ 622

SXYBx 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

SXYBx - C				ZF			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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～305cm	15～55cm		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.632

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	100 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	150～550 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。

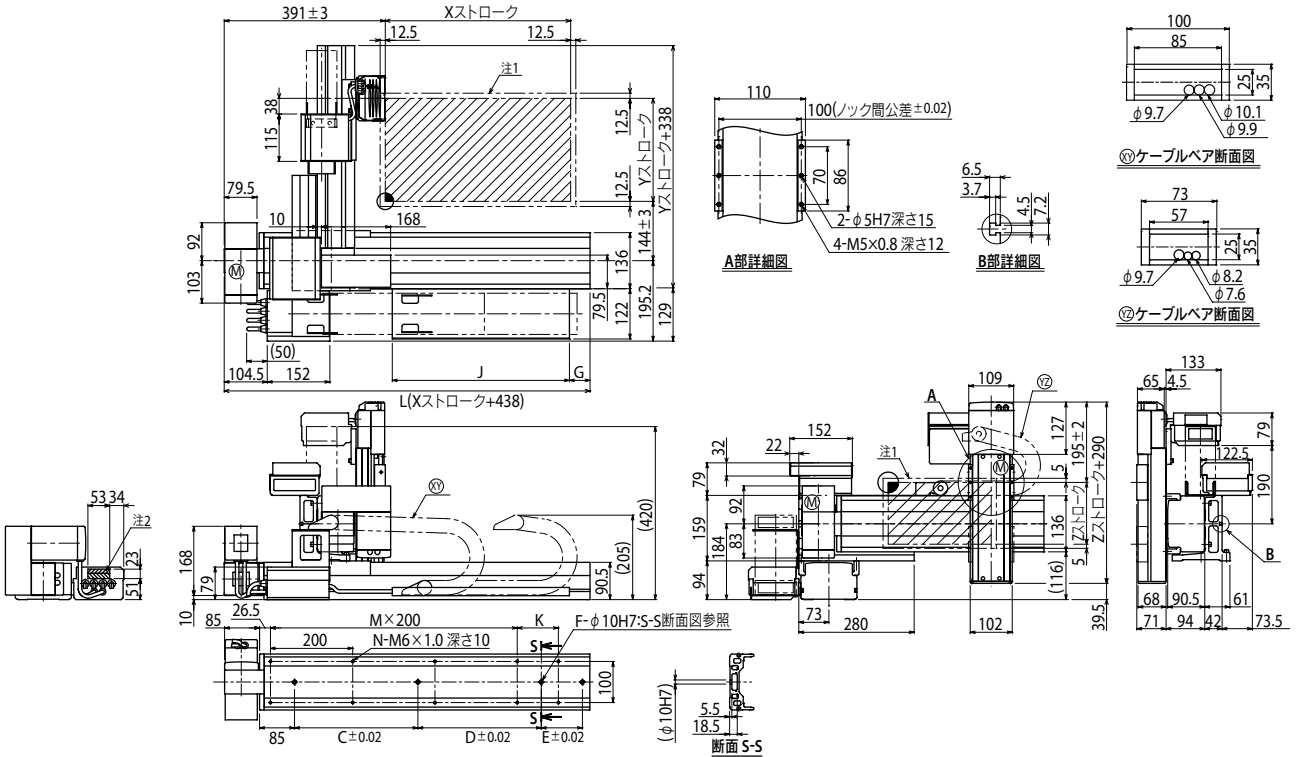
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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。

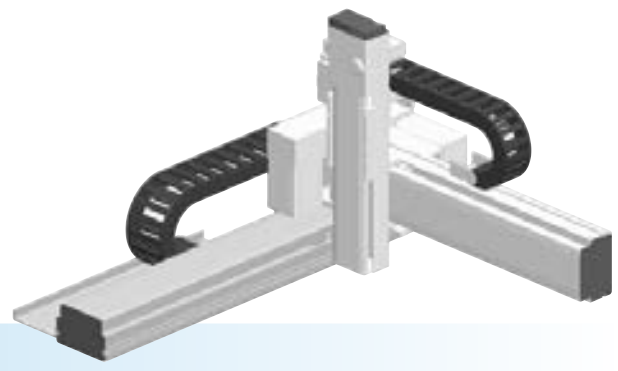
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	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
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	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		

適用コントローラ RCX340▶ 632

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 - □ - □ - □ - ZFL20 - □ - □ - 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 (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)	アブソバッテリ
SXYBx	C	A1 A2 A3 A4	15～305cm	15～45cm	ZFL20	15～35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■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。

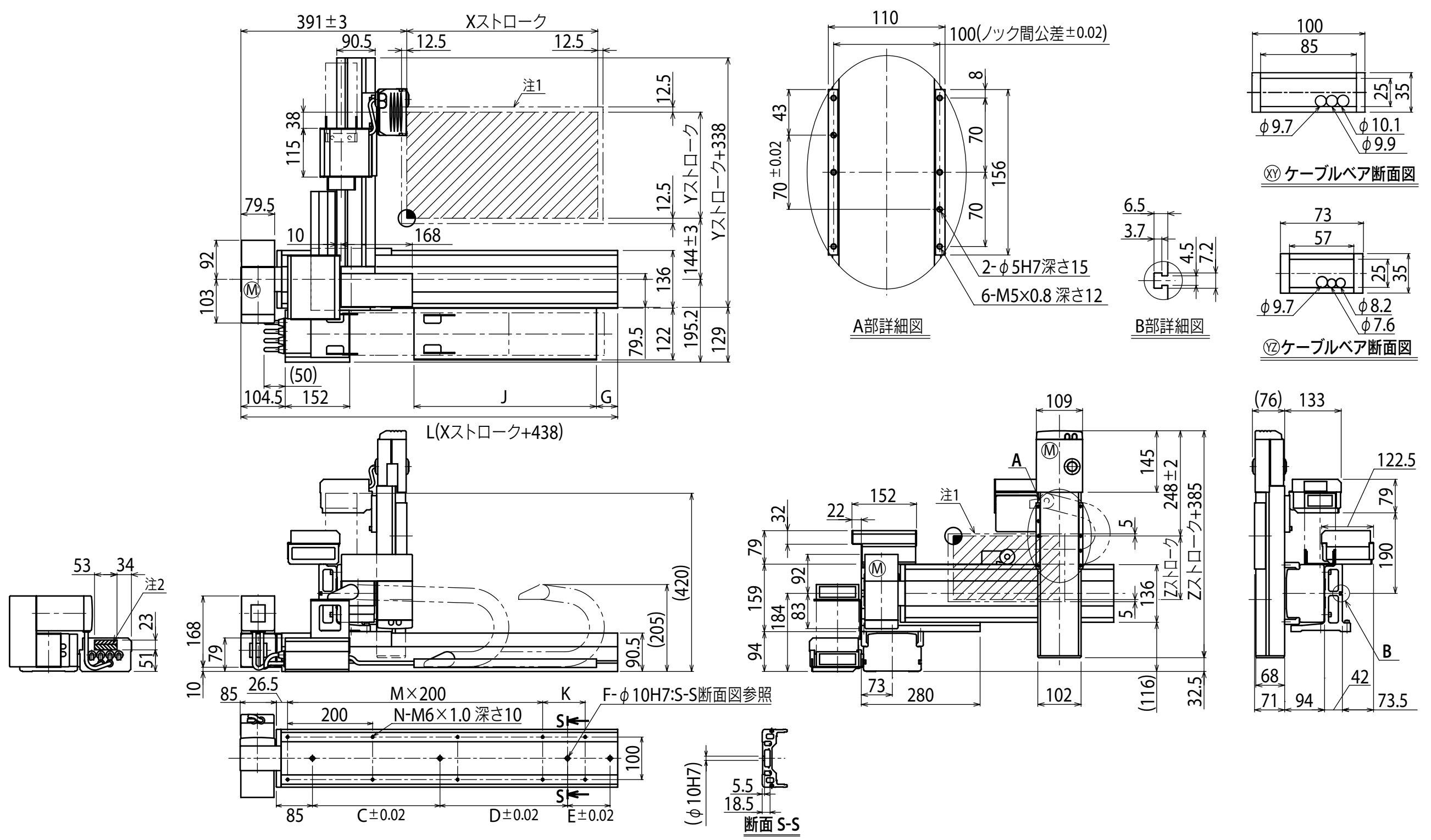
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988
K	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
D	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	240	240	240	420	600
E	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030

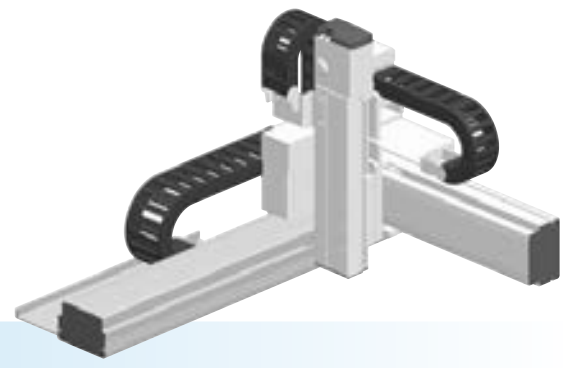
Xストローク	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	–	–	–	–	–	–	–	240	240	420	420	600	600	780	960
F	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16
N	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
G	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - ZFH - [Z軸] - [ケーブル長] - RCX340-3 - [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] - [アブソバッテリ]

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 (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)	アブソバッテリ
SXYBx	C	A1 A2 A3 A4	15～305cm	15～45cm	ZFH	15～35cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■ 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。

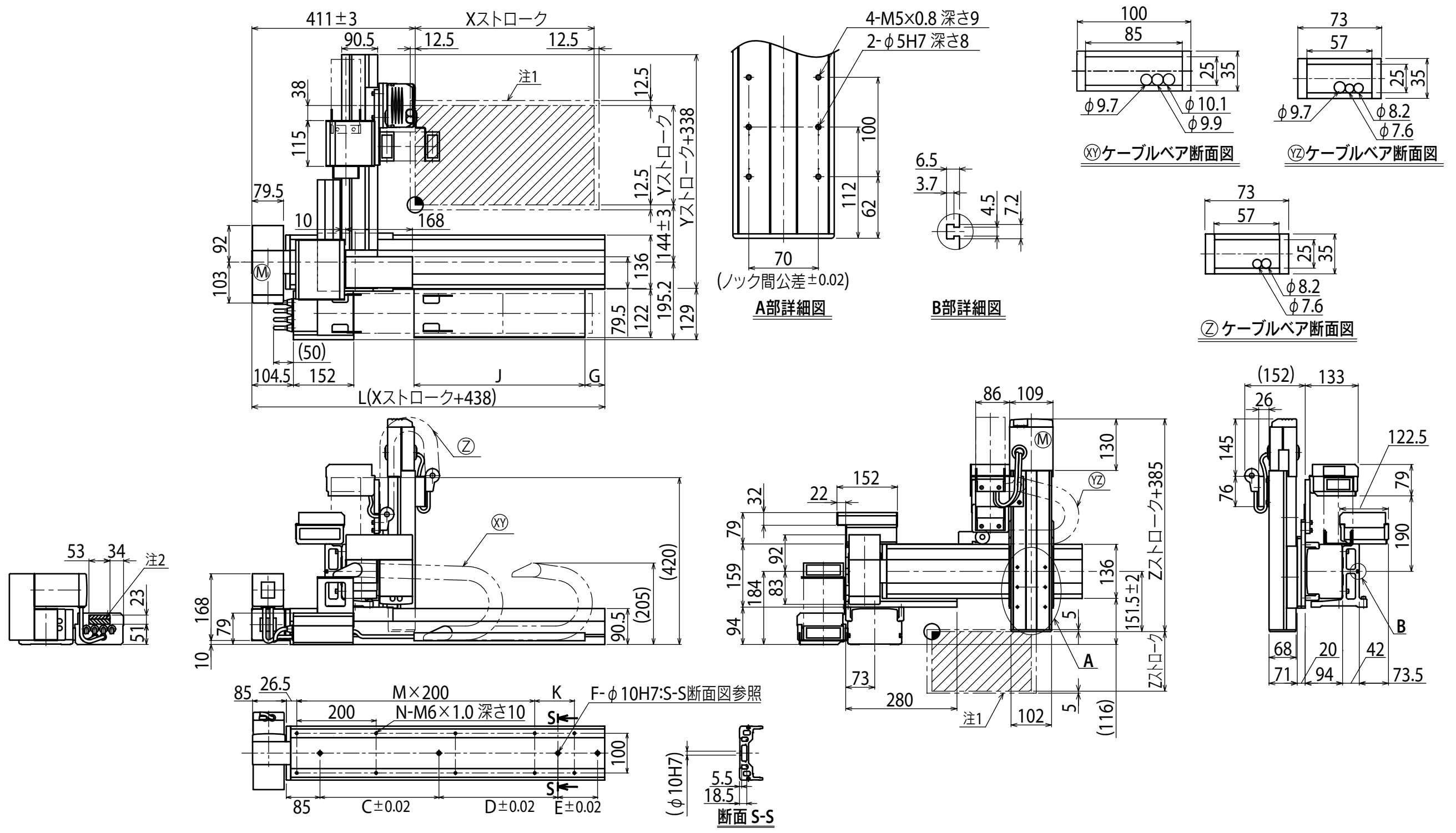
■ 最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140
D	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
E	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730

Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960
E	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
F	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
M	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230

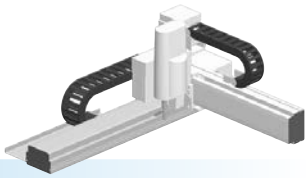
Xストローク	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	–	–	240	240	420	420	600	600	780	960
F	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16
N	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	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	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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～305cm	15～55cm	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.632

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。

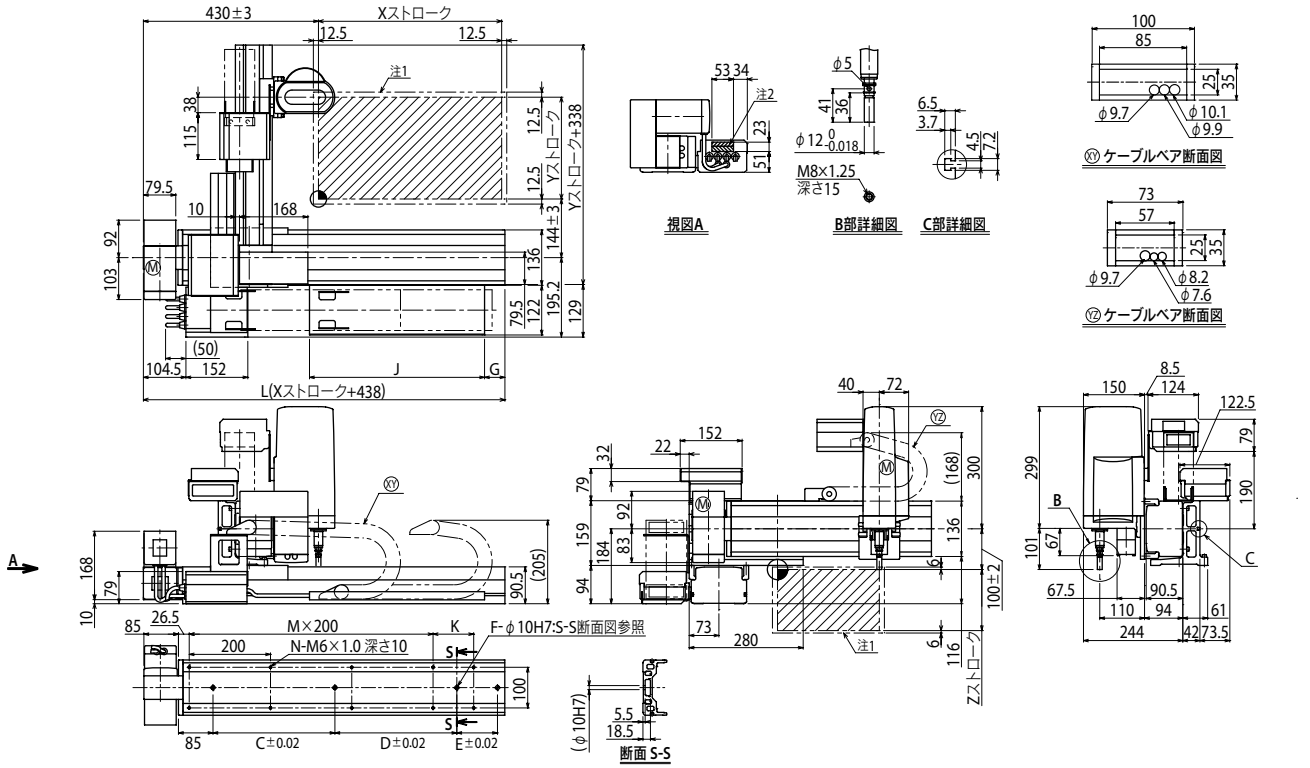
最大可搬質量 (kg)

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



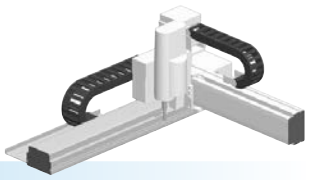
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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
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	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				

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ZR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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	15～305cm	15～55cm	ZRS12 ZRS6		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.632

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		±0.005 °
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		ハーモニックギヤ
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	(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		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。

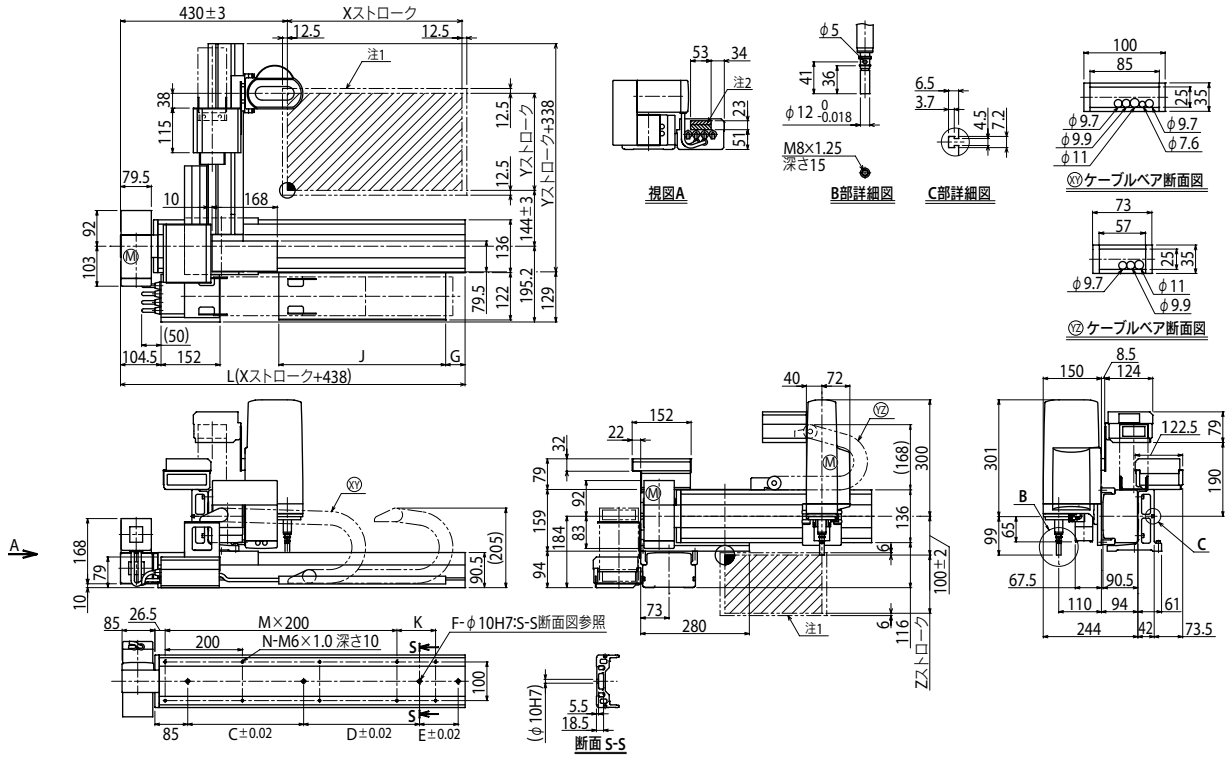
最大可搬質量 (kg)

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
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	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				

適用コントローラ RCX340▶ 632

MEMO

NXY 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

NXY	- C -					RCX320-2		R				
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	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	アブソバッテリ
		A1 A3	50～200cm	15～65cm	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.622

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。

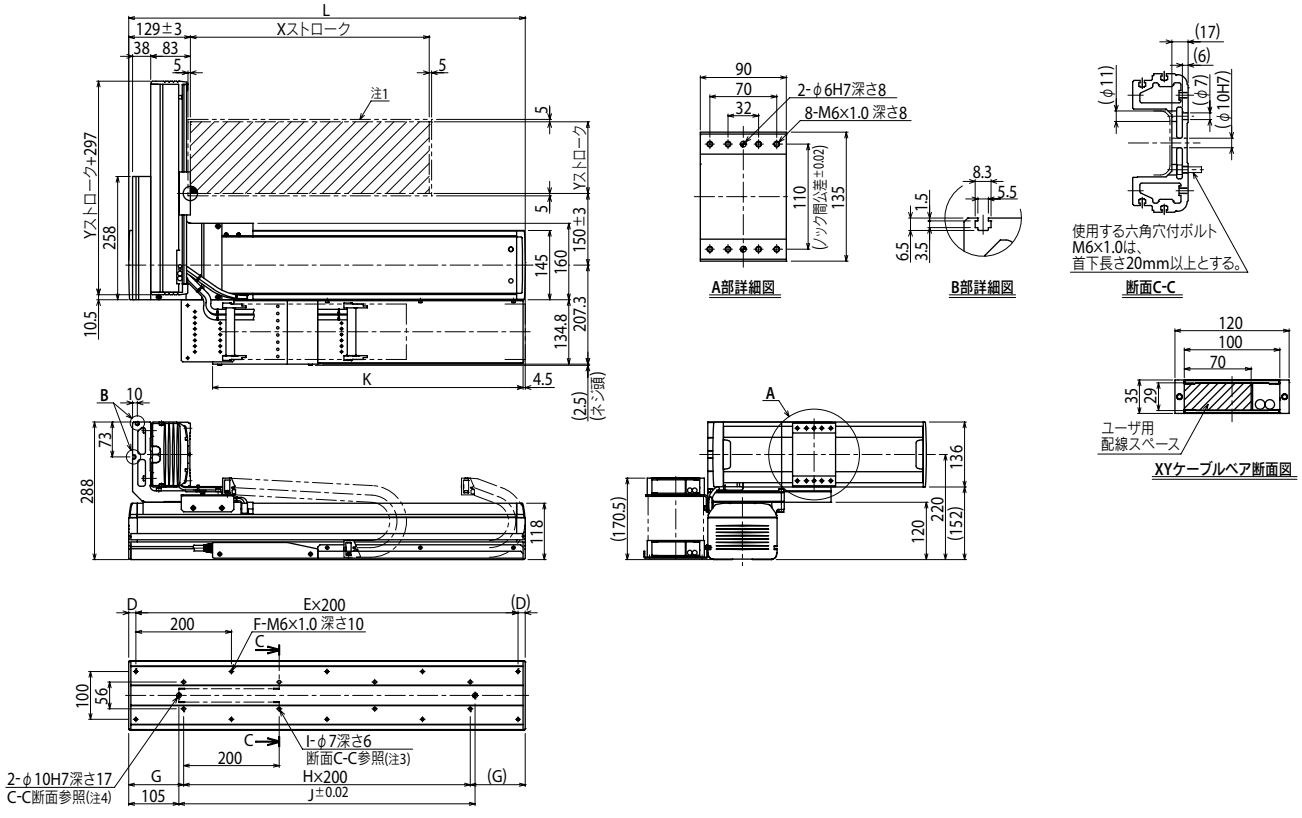
最大可搬質量 (kg)

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
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

NXY 2軸 A1



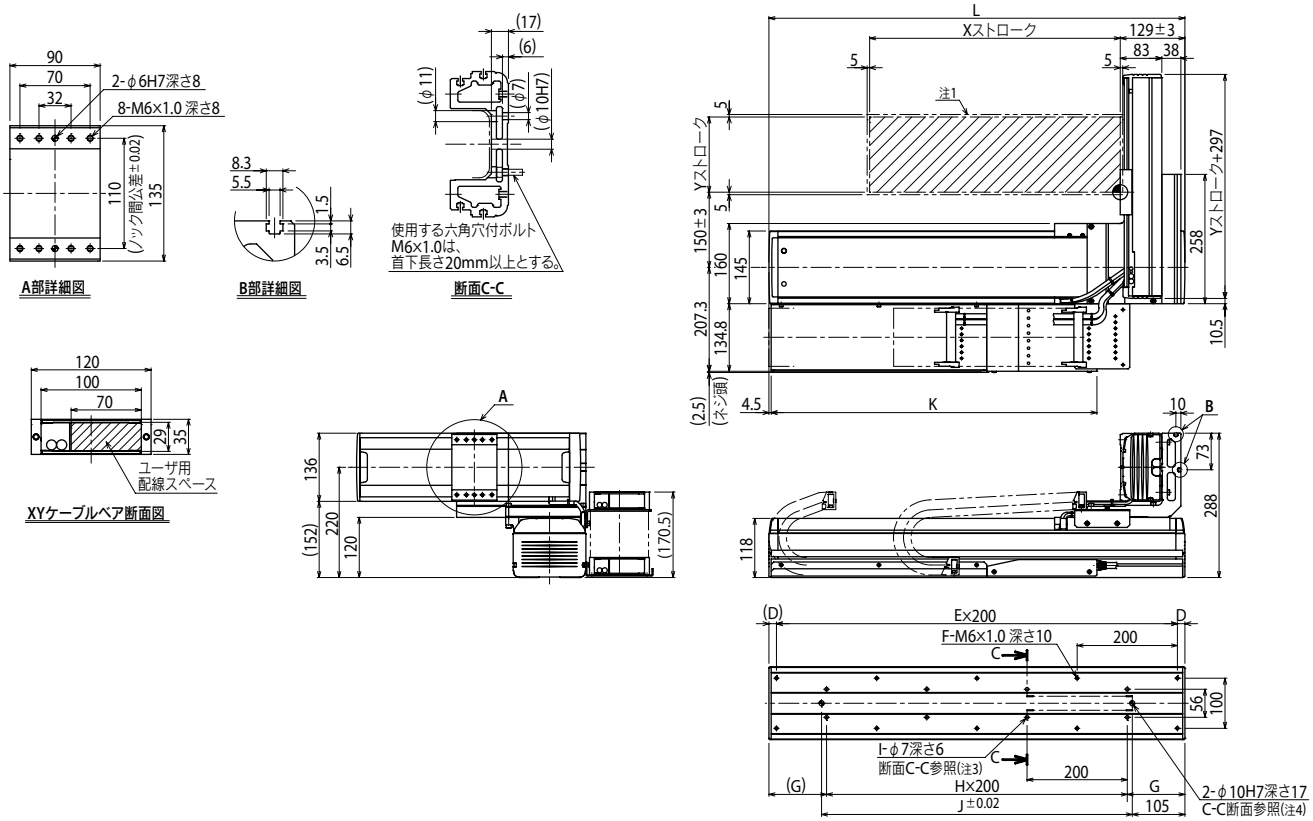
Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

NXY 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

NXY - C - □ - □ - □ - ZFL20 - □ - □ - 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 (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)	アブソバッテリ
NXY	C	A1 A3	50～200cm	15～65cm	ZFL20	15～35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■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。

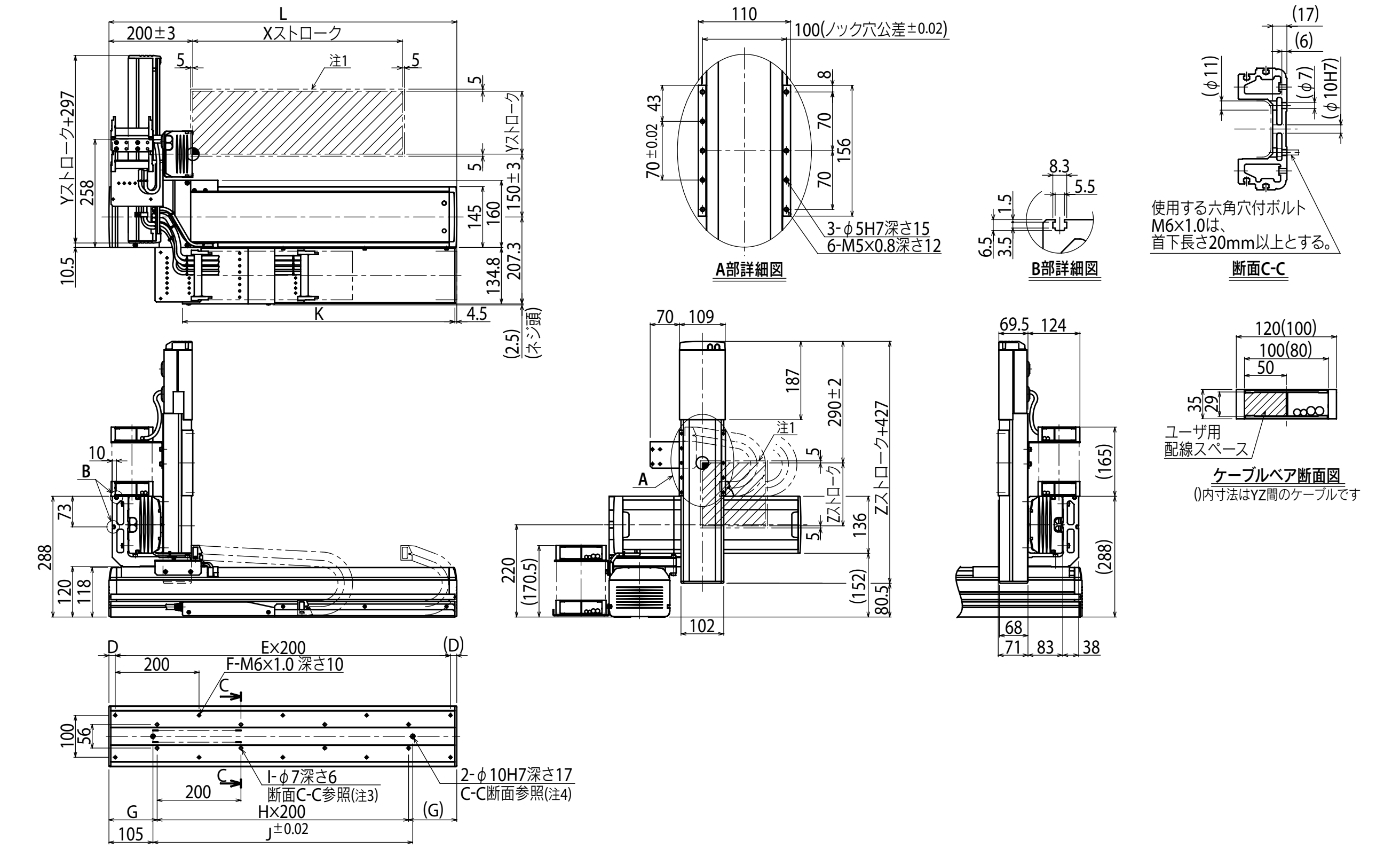
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530
D	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7
F	10	10	12	12	14	14	16	16
G	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6
I	8	8	10	10	12	12	14	14
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320
K	650	700	750	800	850	900	950	1000

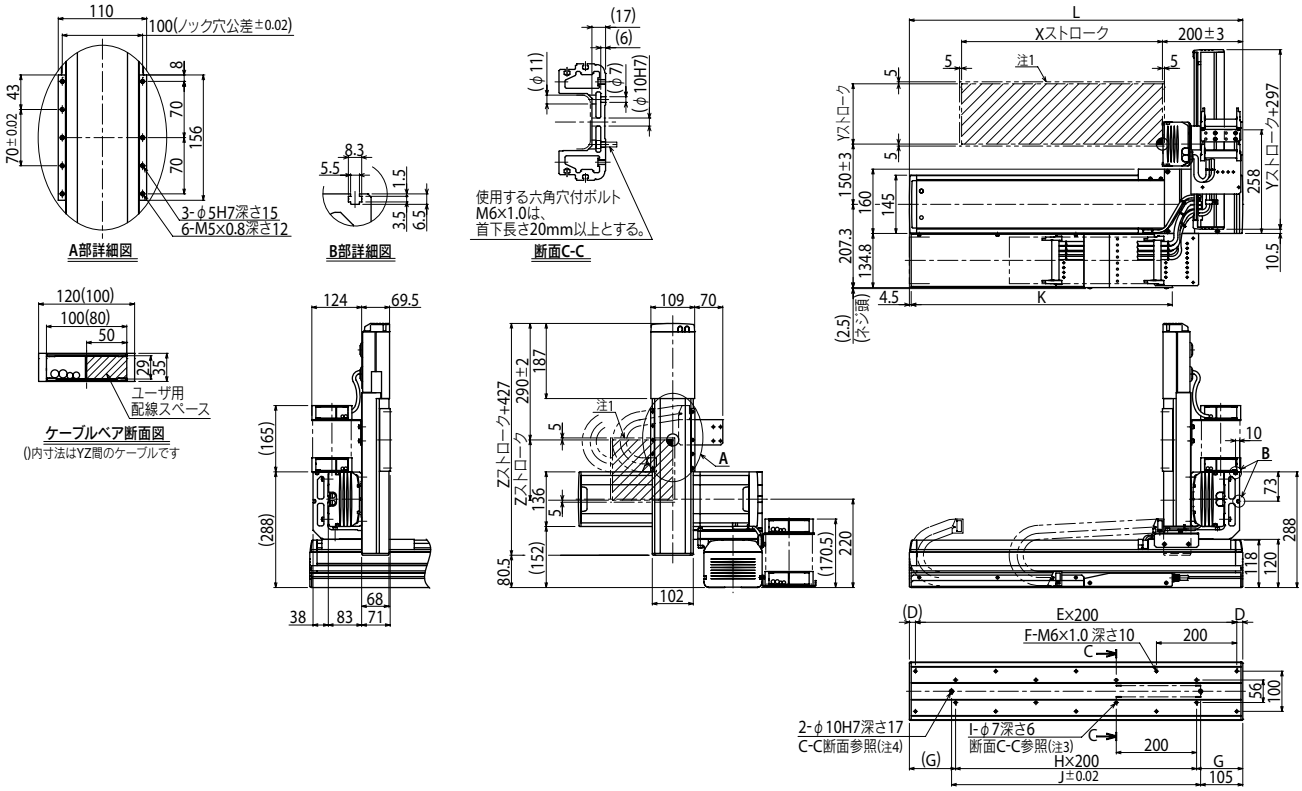
Xストローク	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65
E	8	8	9	9	10	10	11	11
F	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165
H	7	7	8	8	9	9	10	10
I	16	16	18	18	20	20	22	22
J	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
K	1050	1100	1150	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。

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。

NXY 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

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		ZR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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

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。

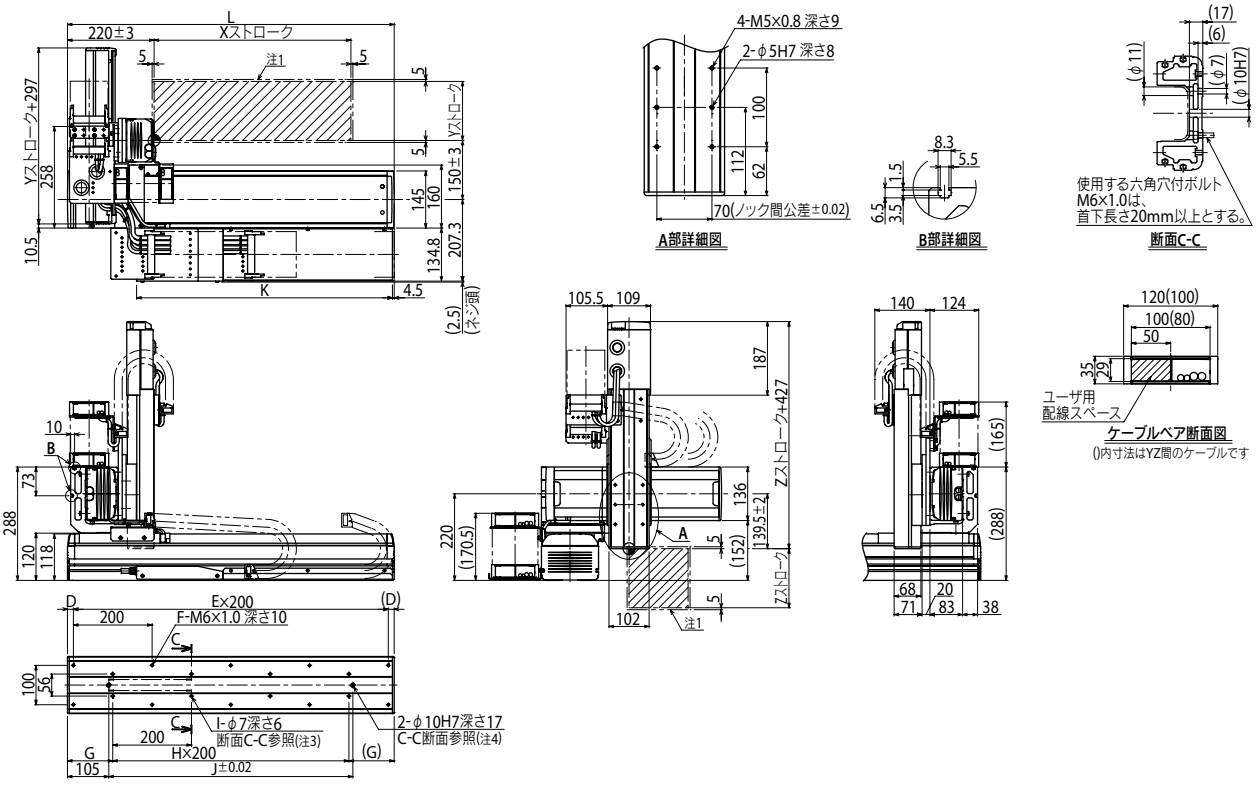
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Yストローク(mm)	150	250	350
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 3軸/ZFH A1



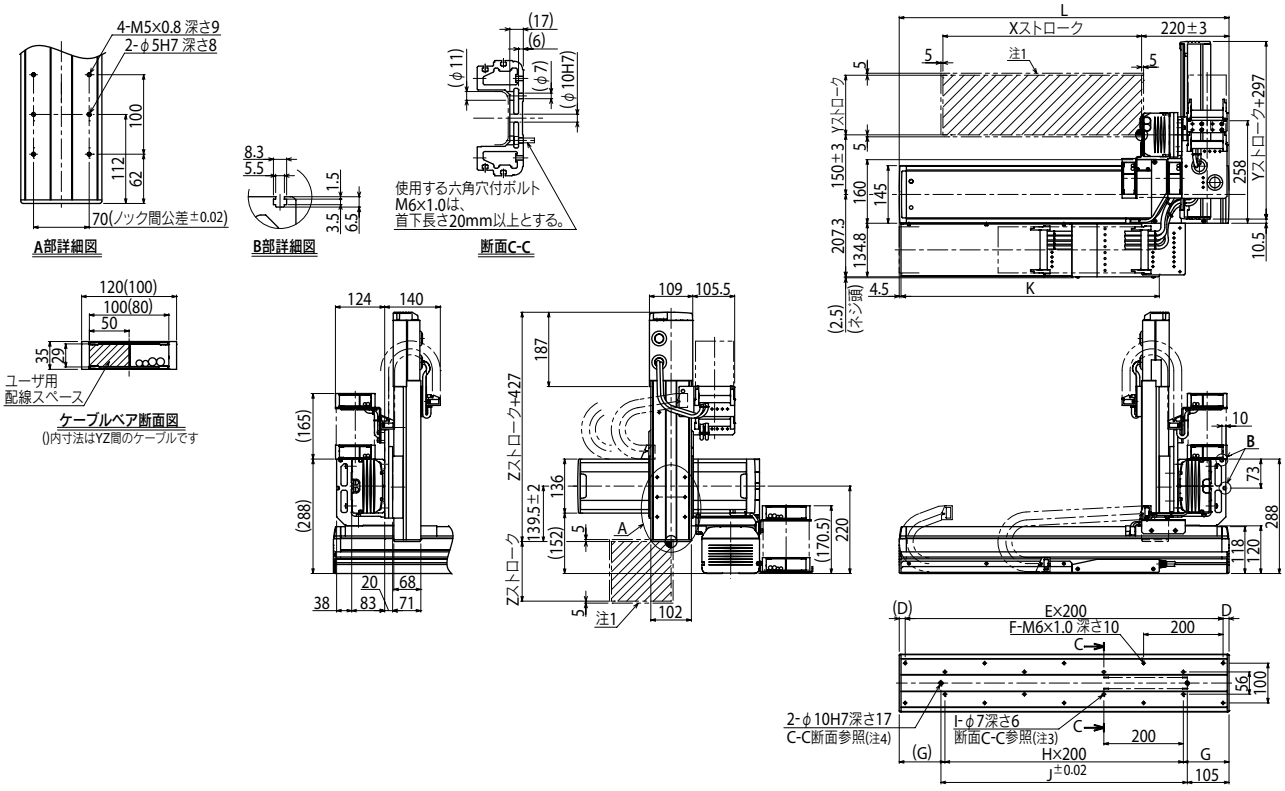
Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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-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				RCX340-4							
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	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※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。

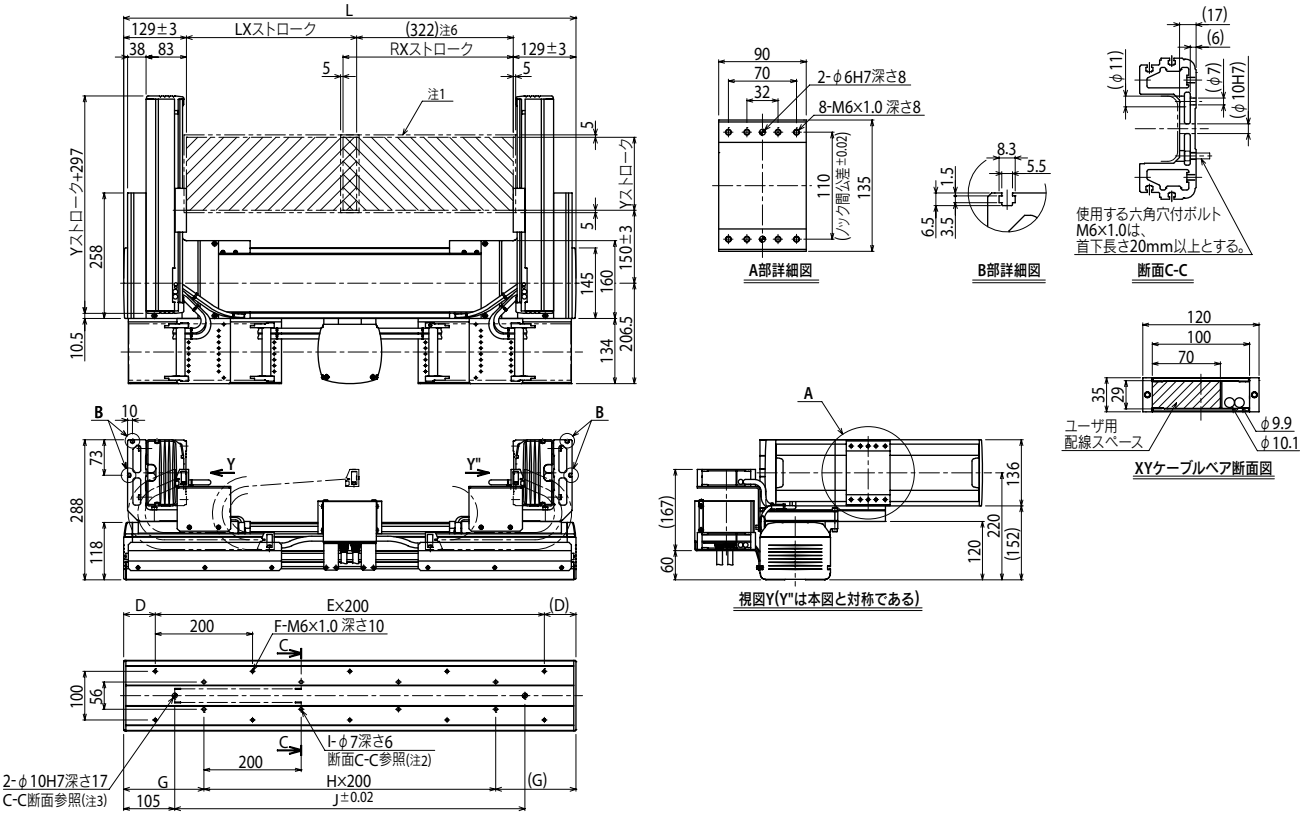
最大可搬質量 (kg)

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



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

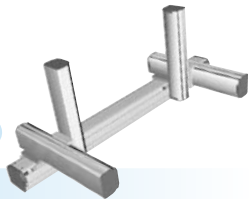
Yストローク	150	250	350	450	550	650

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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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	ZR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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※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。

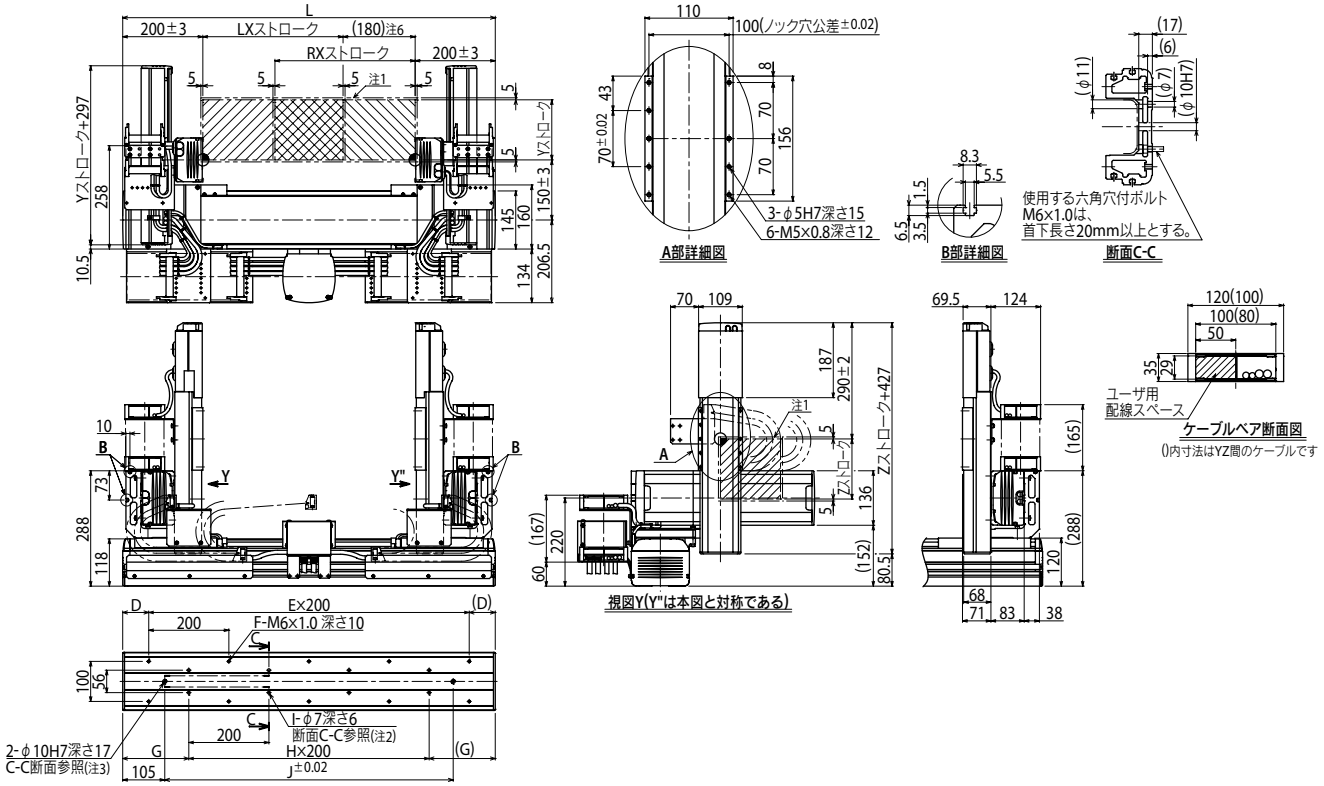
最大可搬質量 (kg)

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	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

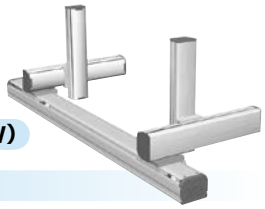


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	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パ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・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/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	ZR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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※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。

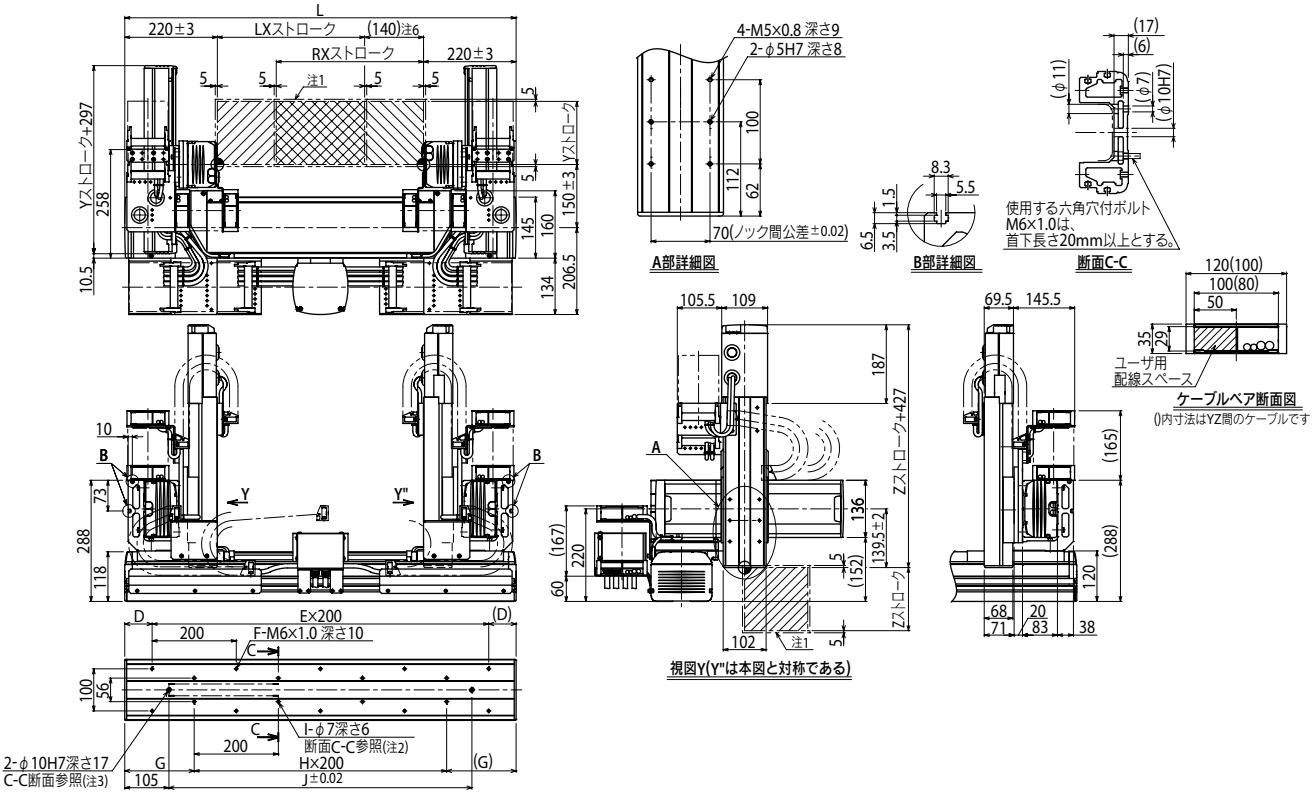
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
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パ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・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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

MEMO

MXYx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

MXYx - C - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - RCX320-2 - [ ] - R - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm	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.622

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。

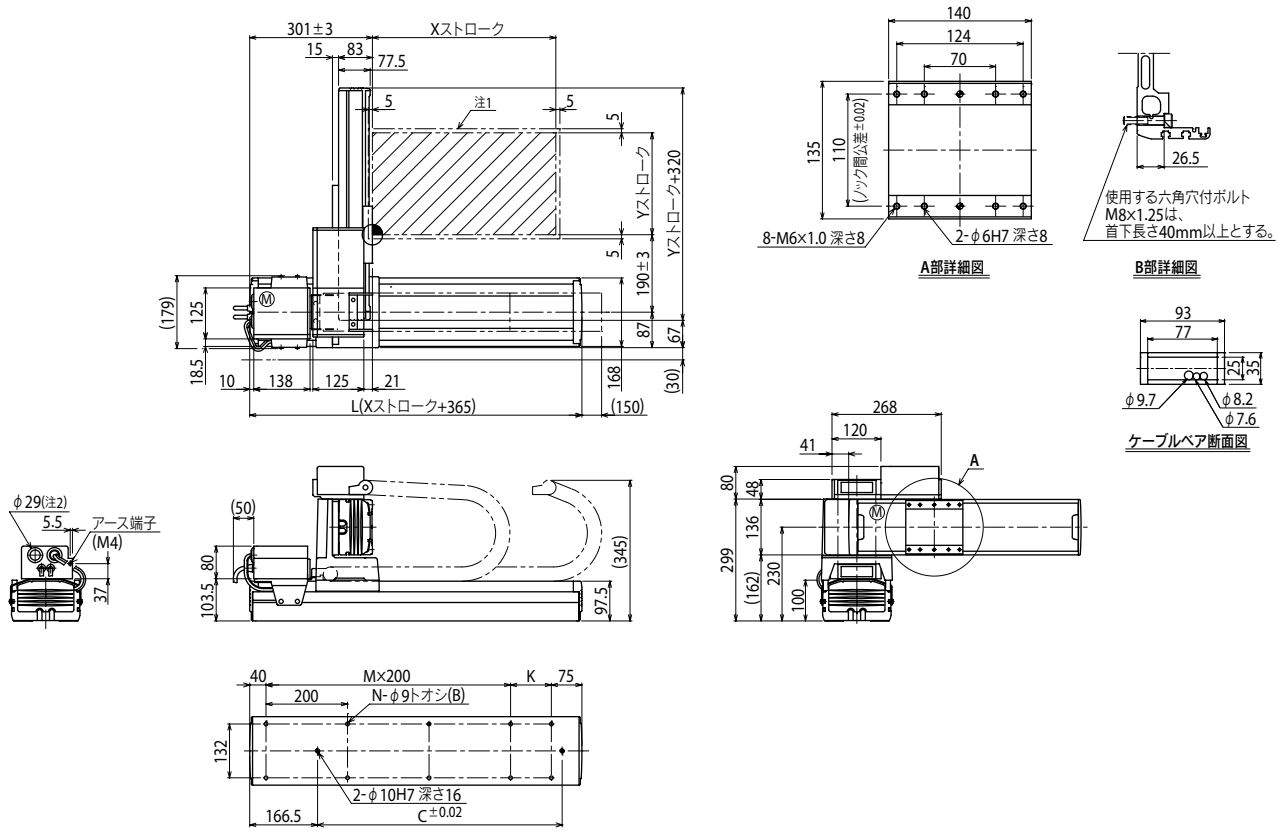
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	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

MXYx 2軸 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

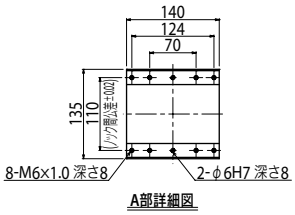
Yストローク	150	250	350	450	550	650
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) X軸	1200			960	840	720	600	480
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) 速度設定	—			80%	70%	60%	50%	40%

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。

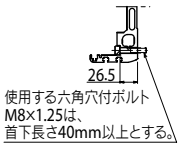
注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

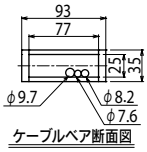
MXYx 2軸 A2



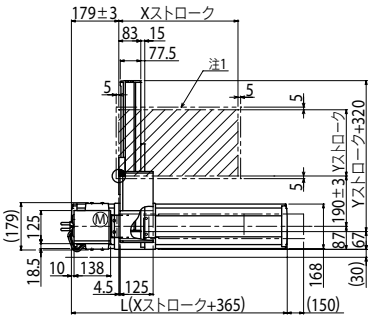
A部詳細図

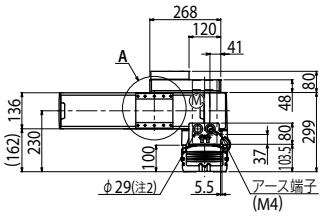


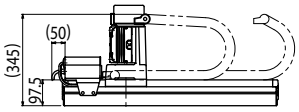
B部詳細図

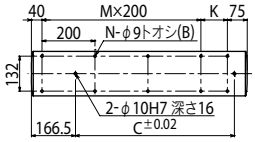


ケーブルベア断面図

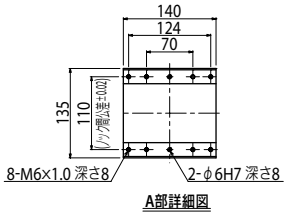




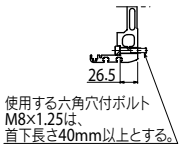




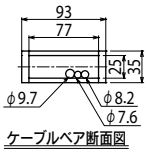
MXYx 2軸 A3



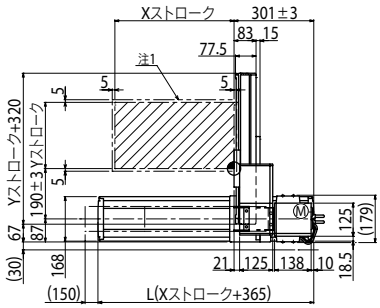
A部詳細図

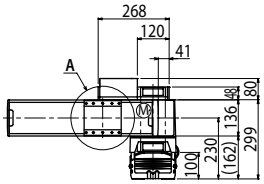


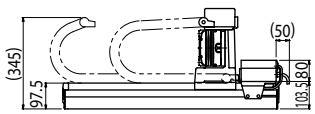
B部詳細図

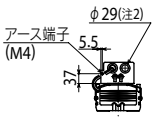


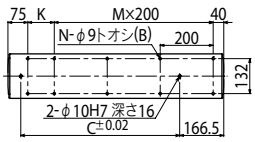
ケーブルベア断面図



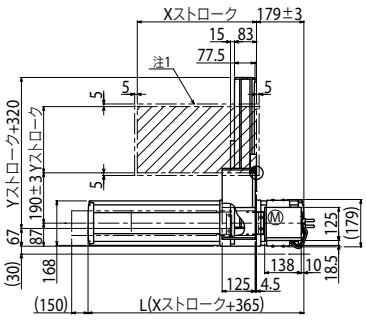


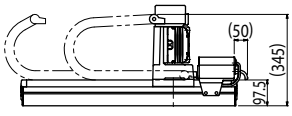


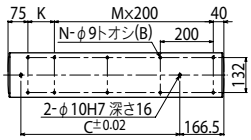


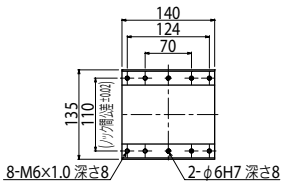


MXYx 2軸 A4

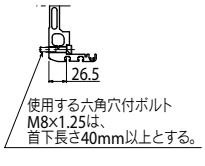




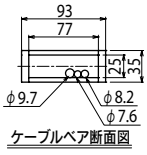




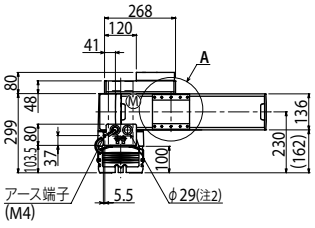
A部詳細図



B部詳細図

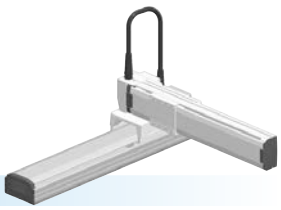


ケーブルベア断面図



MXYx 2軸

アームタイプ　自立ケーブル



注文型式

MXYx - S -		-		-		-	RCX320-2	-		-	R	-		-		-		-	
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		適用コントローラ / 制御軸数		安全規格		回生装置		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
			A1 A2 A3 A4		25～85cm		15～65cm		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.622

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。

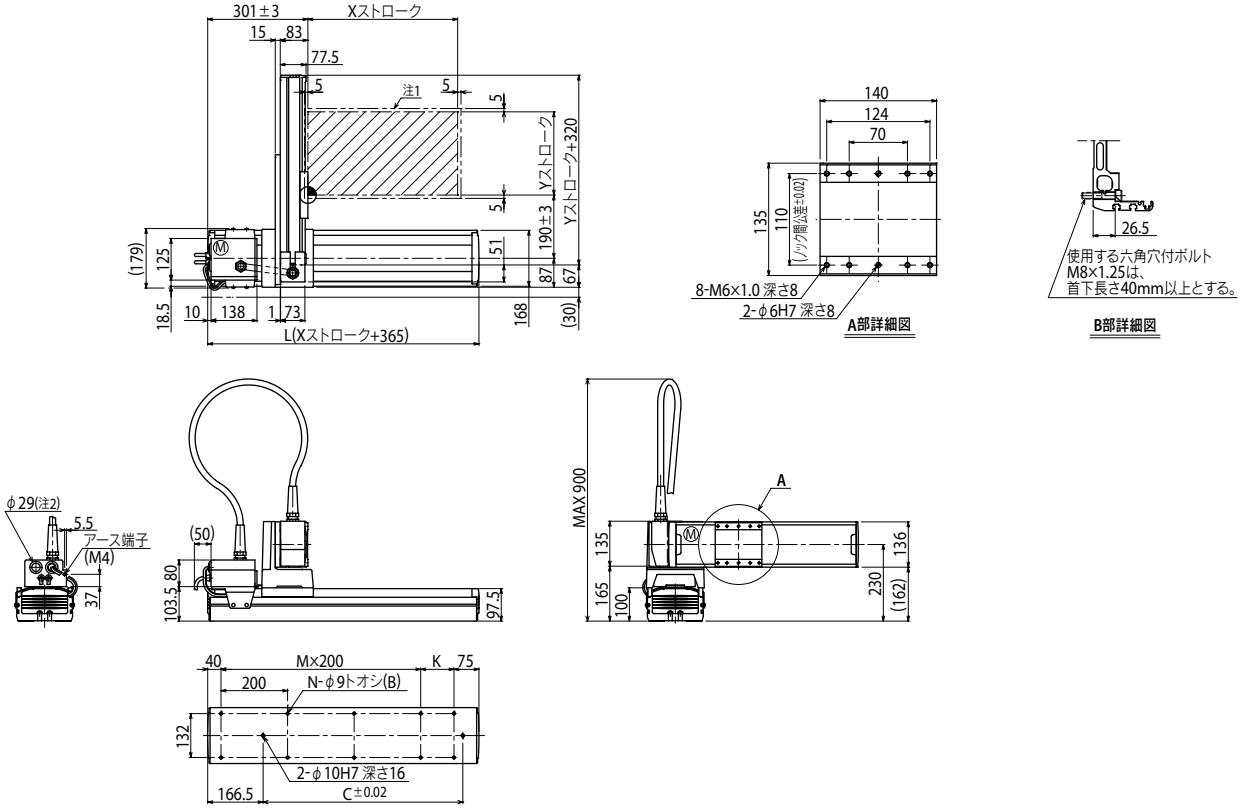
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	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

MXYx 2軸 A1

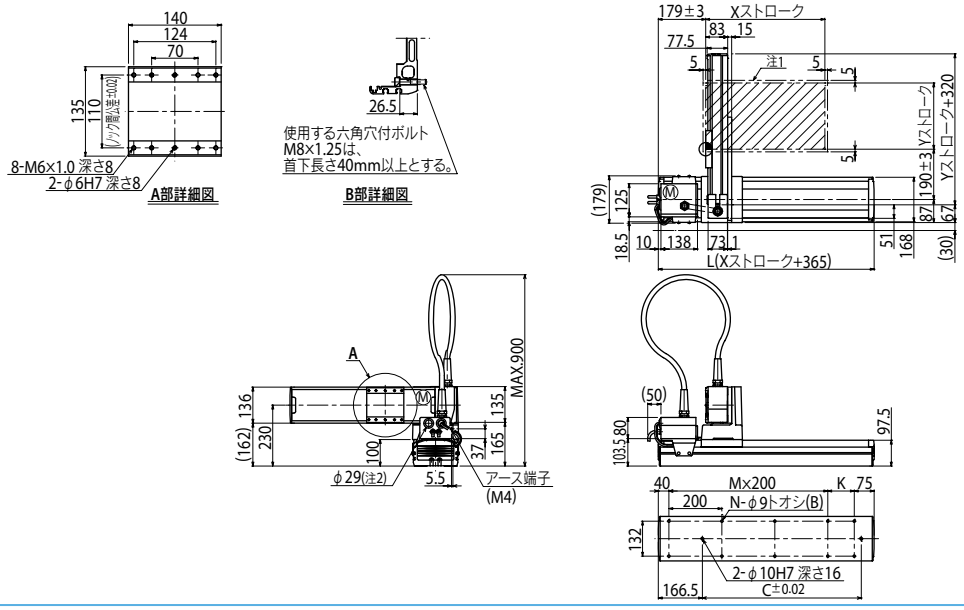


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14

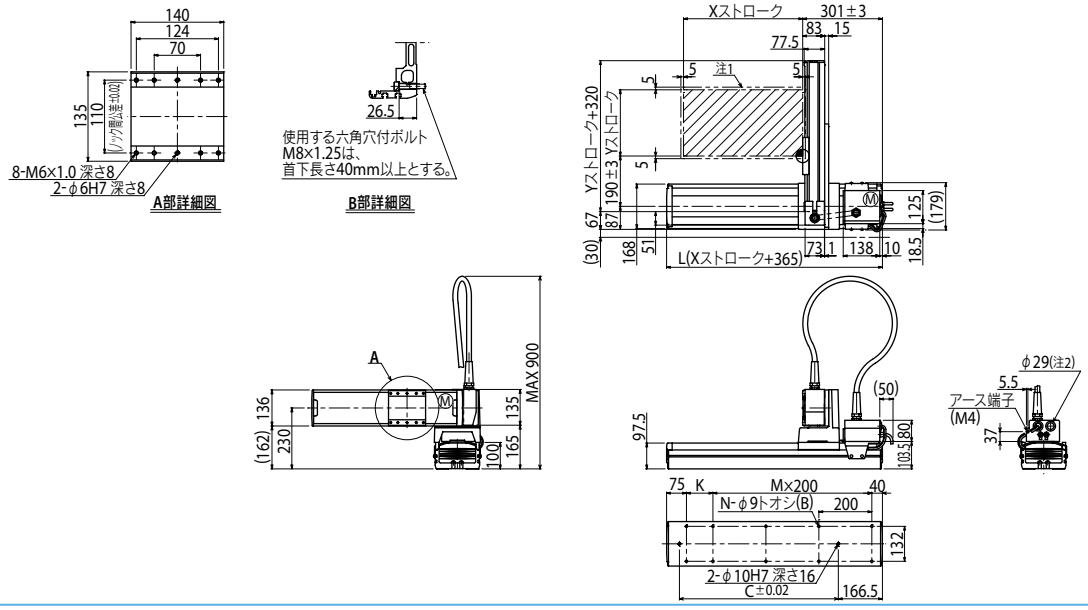
Yストローク	150	250	350	450	550	650	
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200					960
	速度設定	—					80%

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。

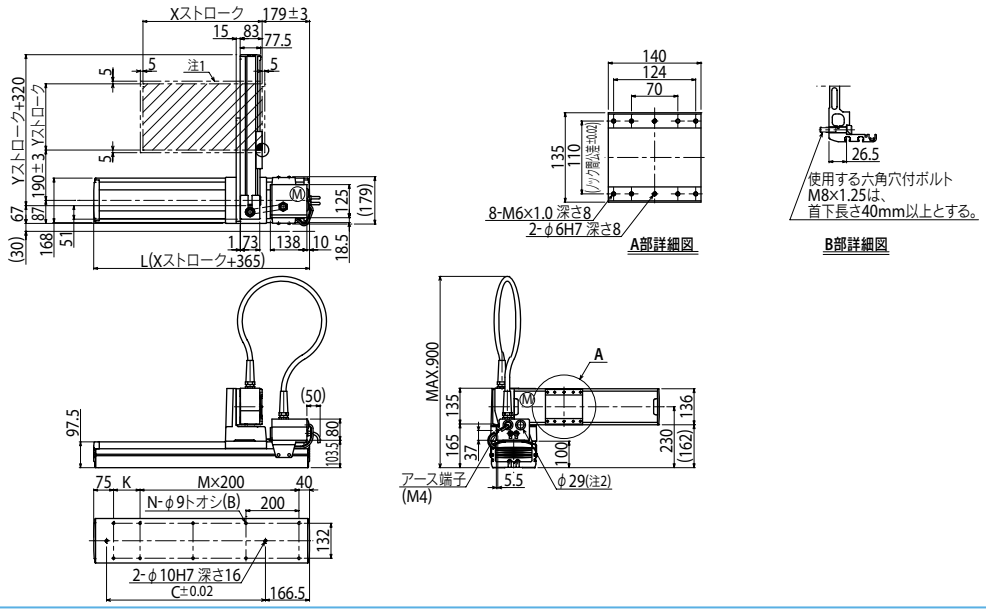
MXYx 2軸 A2



MXYx 2軸 A3

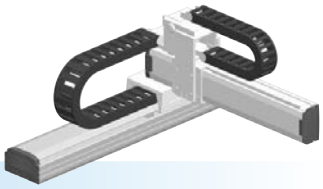


MXYx 2軸 A4



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 -		- RCX320-2 -		- R -		-		-	
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		ZR軸	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	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm			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▶ P622

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。

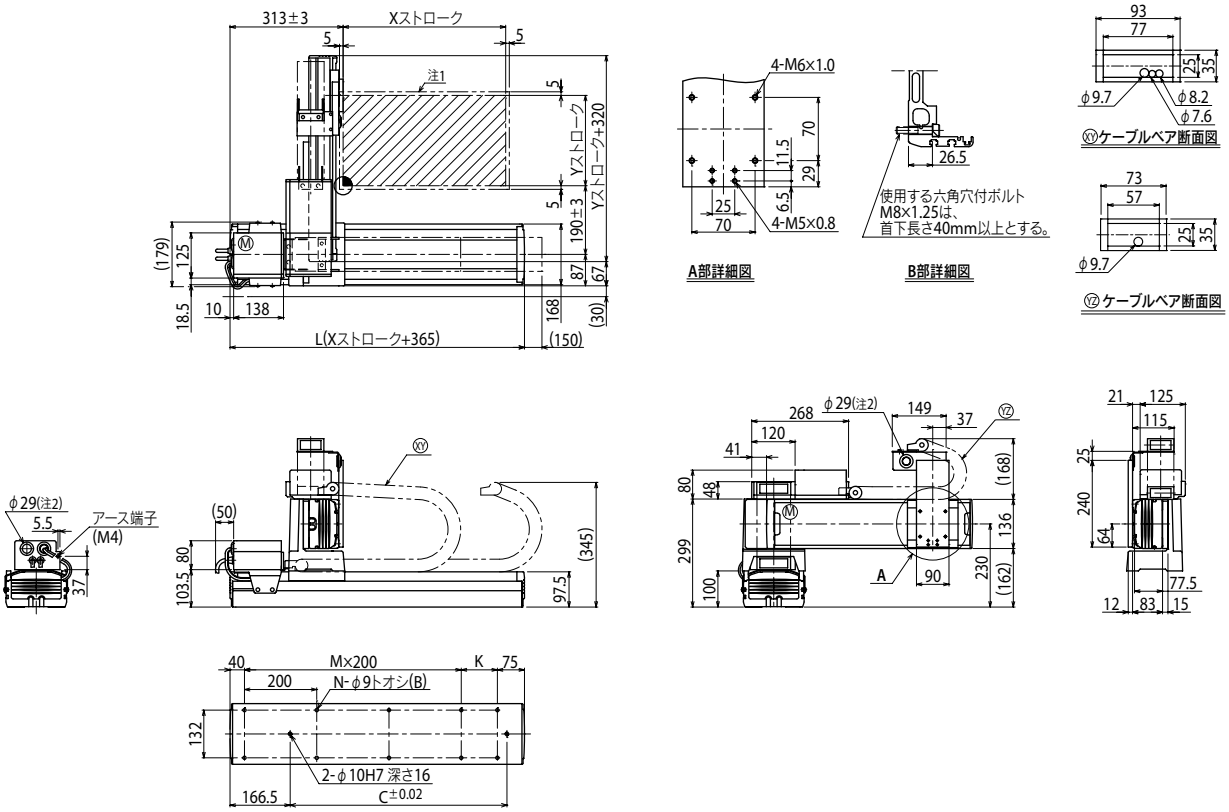
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	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

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

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。

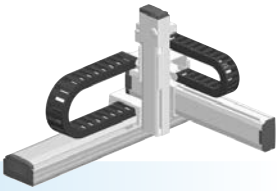
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

注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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

MXYx 3軸/ZFL20/10

●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	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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm	ZFL20 ZFL10	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▶ P632

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。

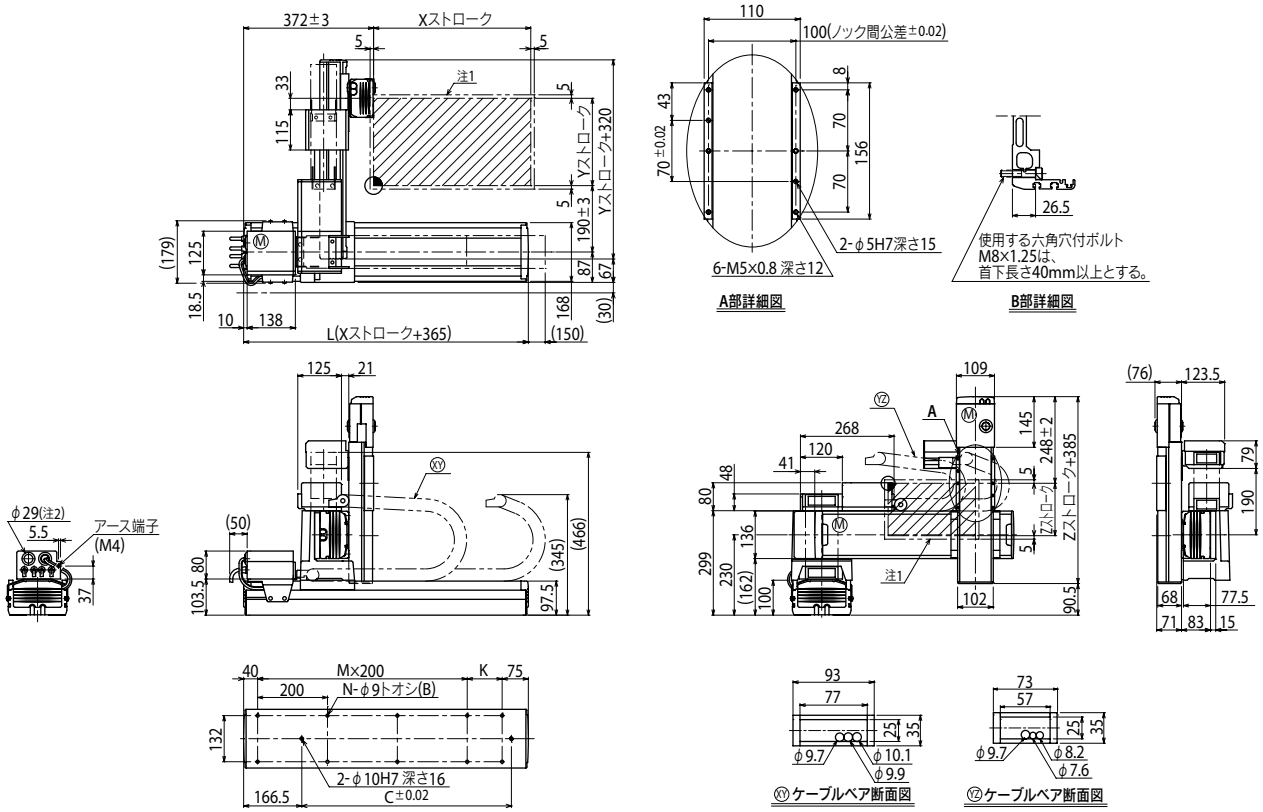
最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク(mm) ZFL20 150	250	350	ZFL10 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%

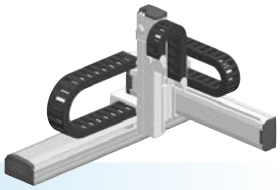
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

MXYx 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

MXYx - C - □ - □ - □ - ZFH - □ - □ - 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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm		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.632

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。

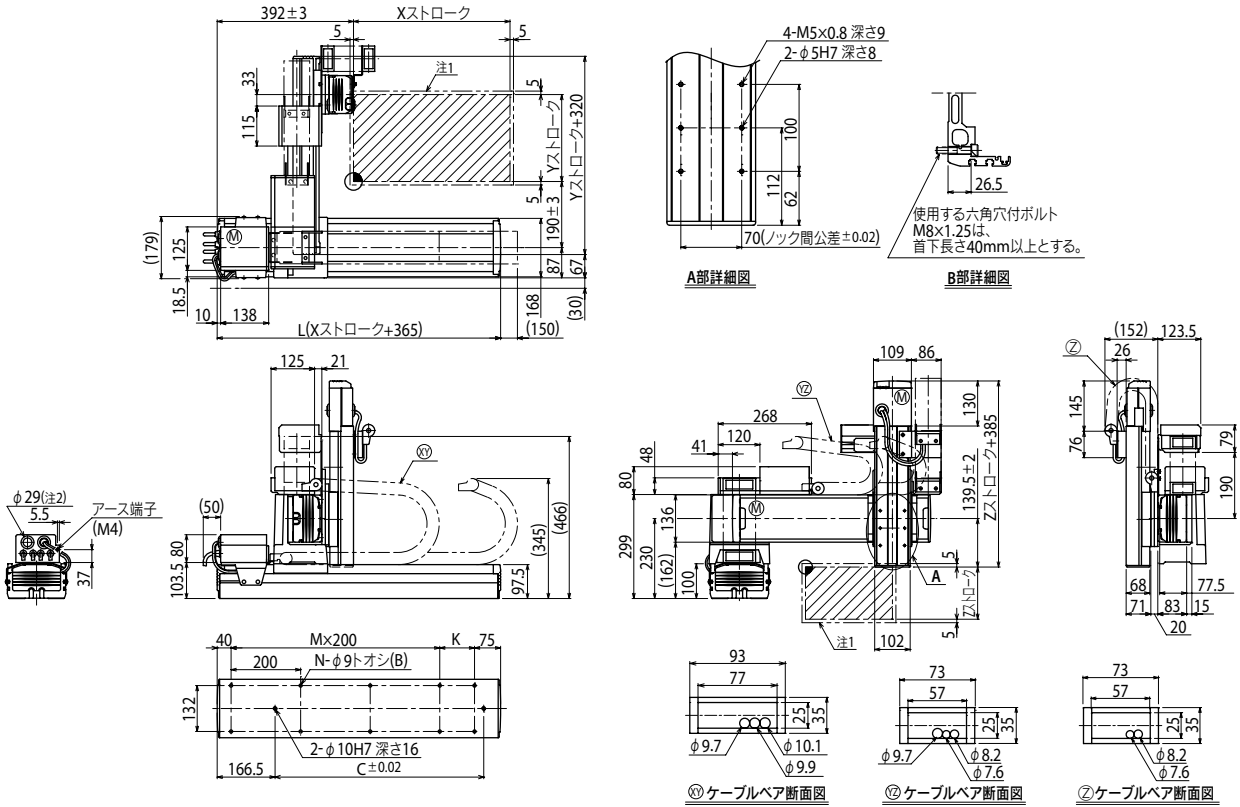
最大可搬質量 (kg)

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

MXYx 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注3 (mm/sec)											
X軸	1200						960	840	720	600	480
速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%

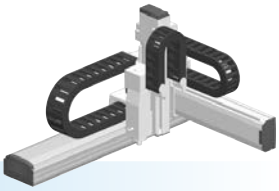
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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

適用コントローラ RCX340▶ 632

MXYx 4軸/ZRFL20/10

●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							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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm	ZRFL20 ZRFL10	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.632

■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
繰り返し位置決め制度※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。

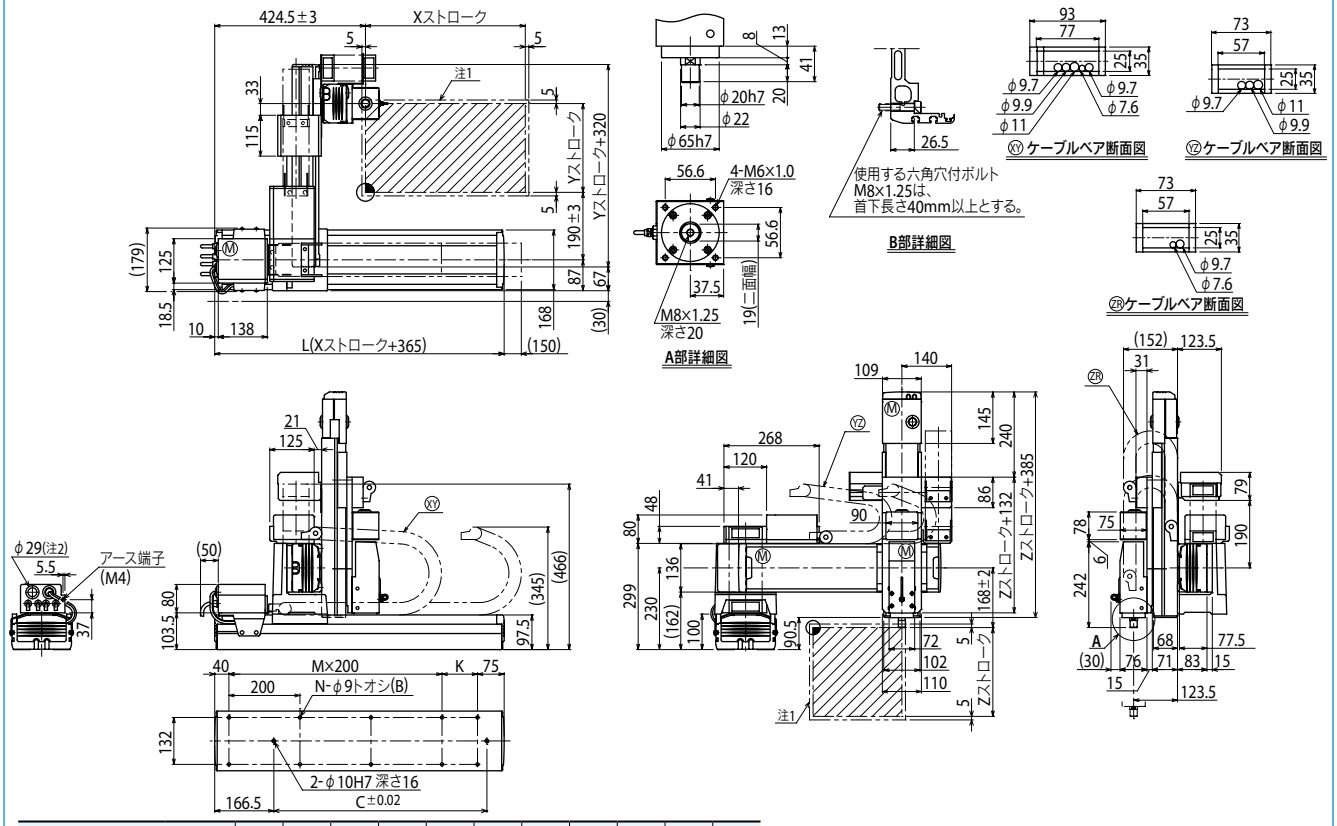
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) ZRFL20 150	250	350	ZRFL10 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

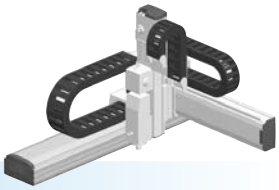
Yストローク	150	250	350	450	550	650
Zストローク	150	250	350			

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

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

適用コントローラ RCX340▶ 632

MXYx 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

MXYx - C - □ - □ - □ - ZRFH - □ - □ - 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 (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)	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm		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.632

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。

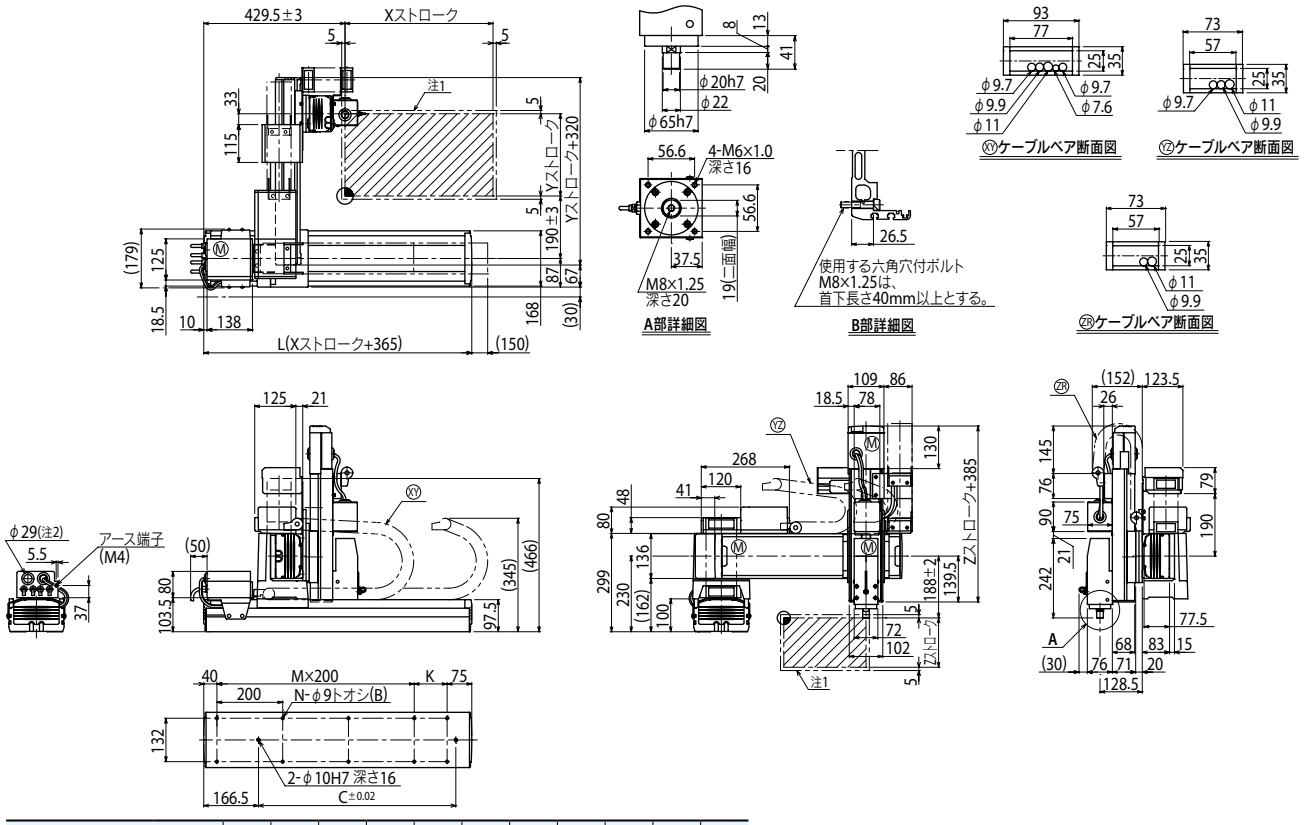
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	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

MXYx 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注3 (mm/sec)							
	X軸	1200	960	840	720	600	480
	速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

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

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

MEMO

HXYx 2軸

●アームタイプ ●ケーブルベア



■注文型式

HXYx - C - □ - □ - □ - □ - RCX320-2 - □ - R - □ - □ - □ - □

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	適用コントローラ/制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	25～65cm	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.622

■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。

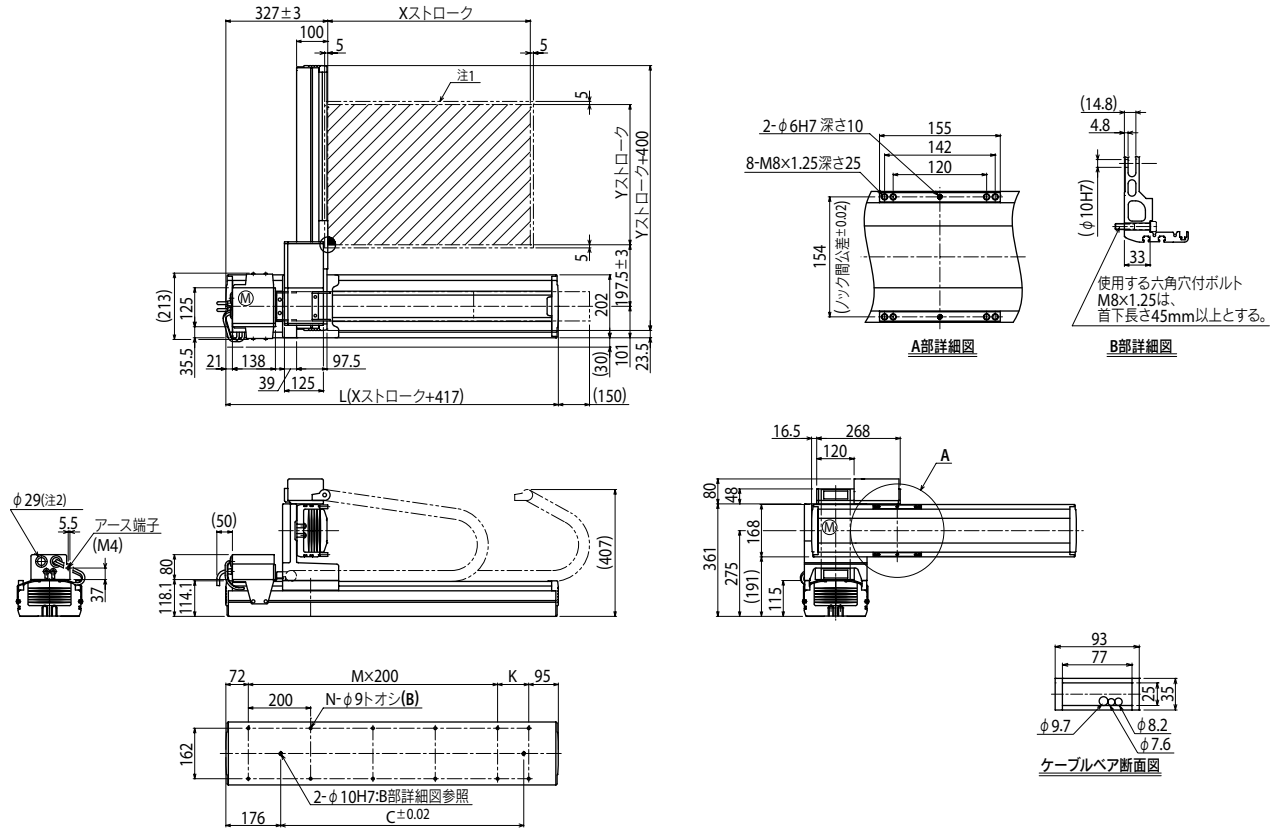
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
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	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

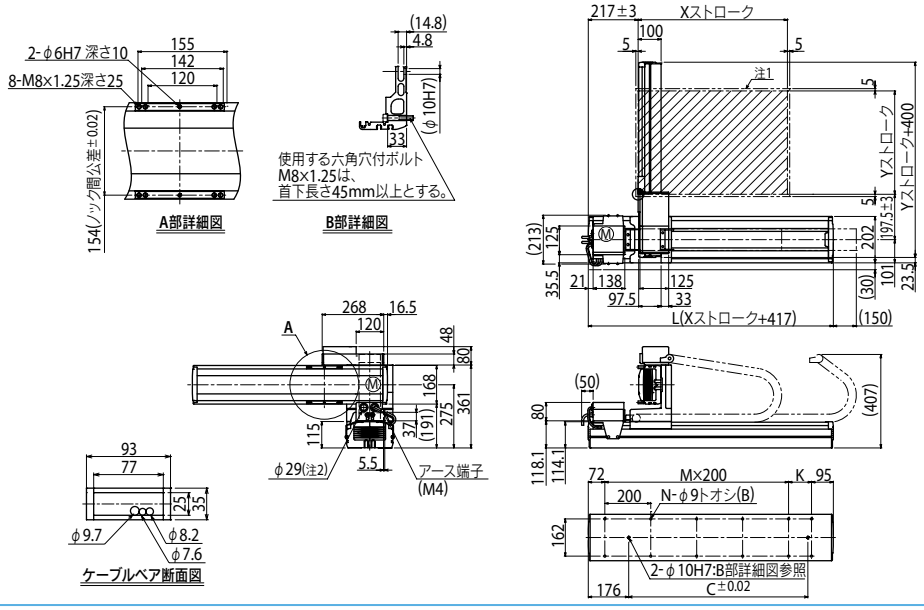


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

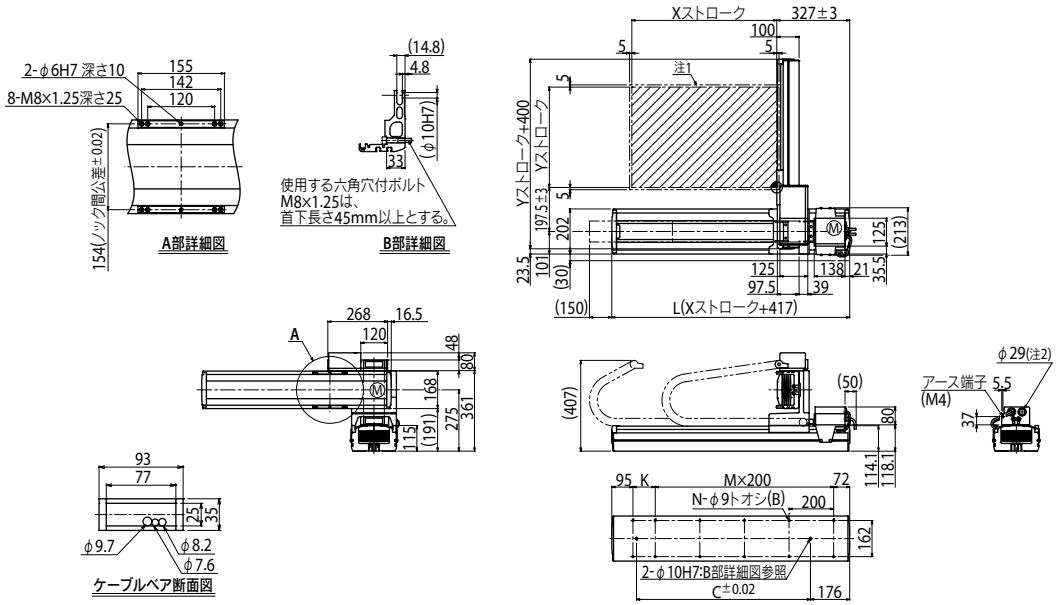
Yストローク		250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

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

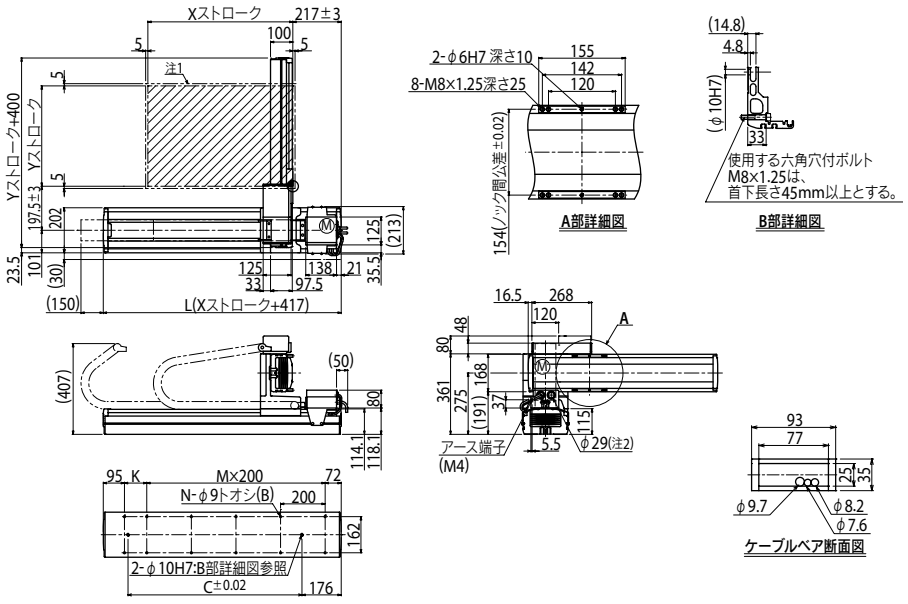
HXYx 2軸 A2



HXYx 2軸 A3

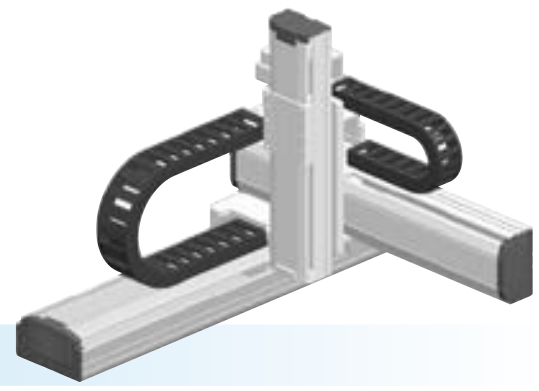


HXYx 2軸 A4



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	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 (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)	アブソバッテリ
HXYx	C	A1 / A2 / A3 / A4	25～125cm	25～65cm	ZL	25～55cm	3L:3.5m / 5L:5m / 10L:10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.632**

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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

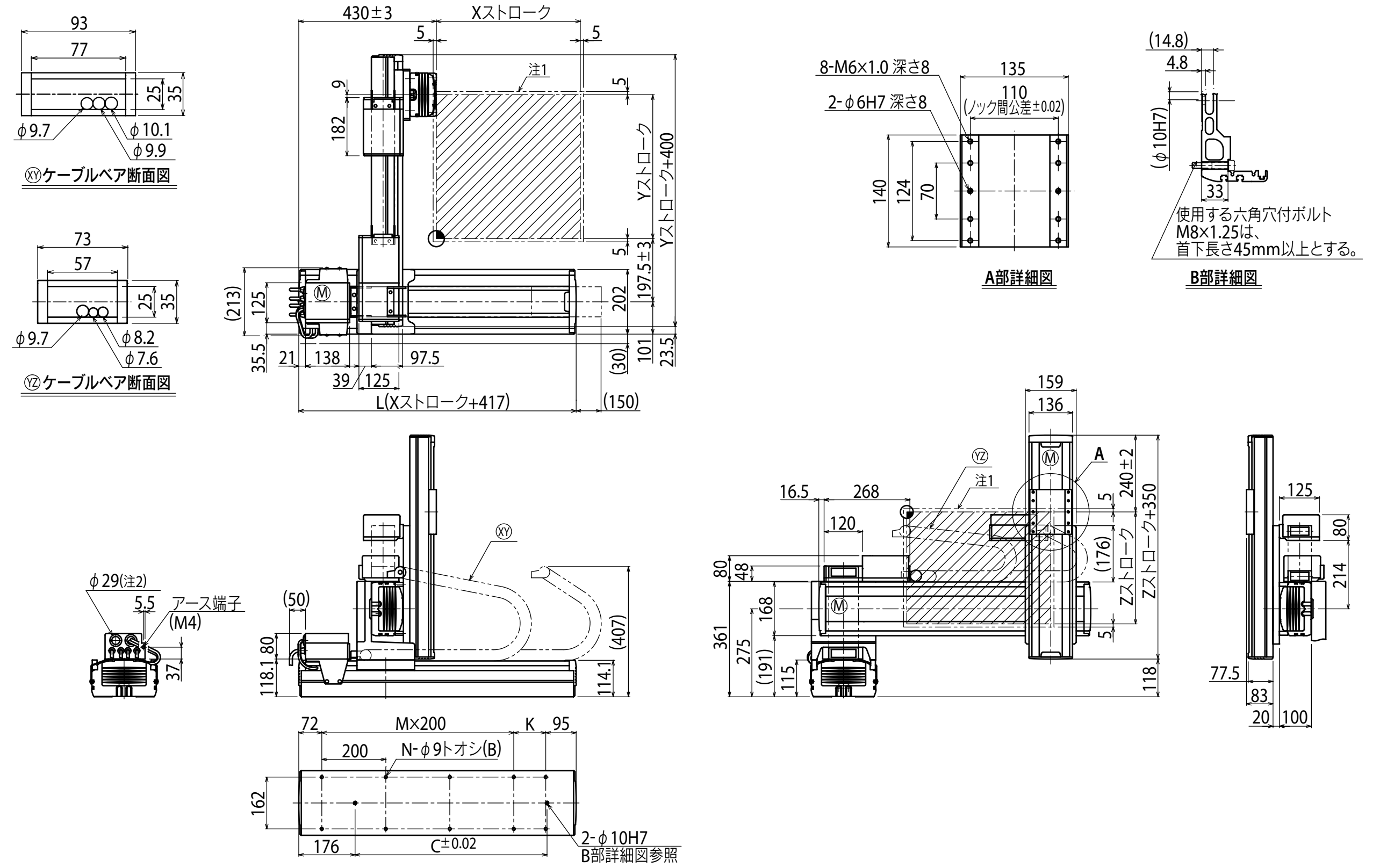
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)			
Yストローク(mm)	**250**	**350**	**450**	**550**
250	20	20	20	20
350	20	20	20	20
450	20	20	19	18
550	18	17	16	15
650	18	17	16	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注3 (mm/sec)		250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
	X軸	1200						960	840	720	600	480
	速度設定	―						80%	70%	60%	50%	40%

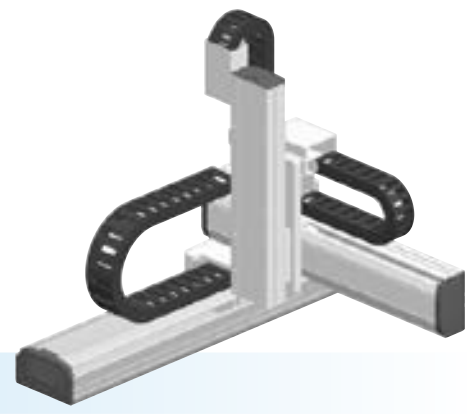
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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。

適用コントローラ RCX340 ▶ 632

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	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 (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)	アブソバッテリ
		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.632**

■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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

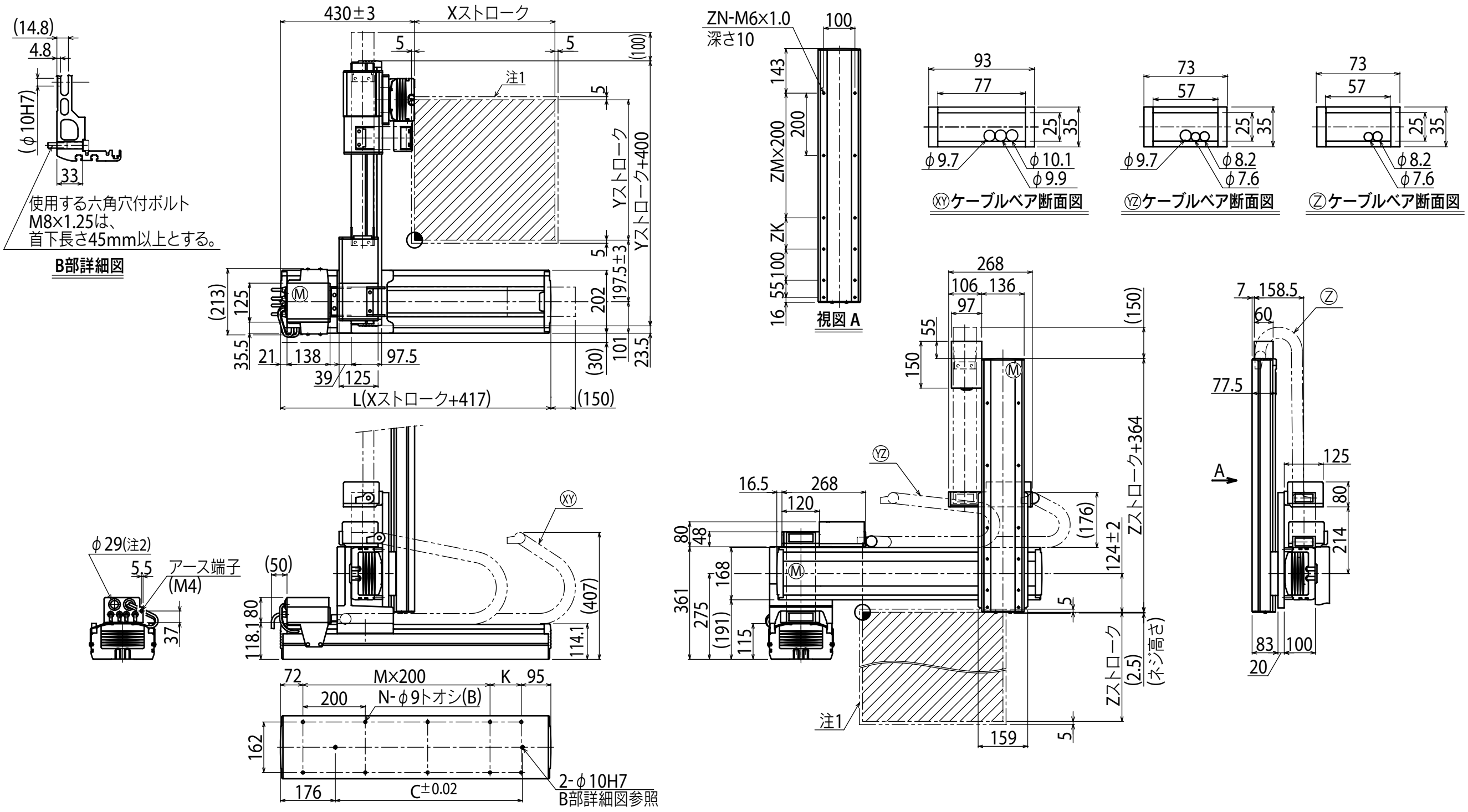
■最大可搬質量 (kg)

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

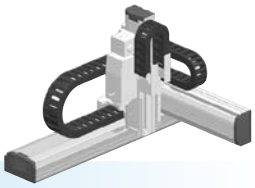
Zストローク	250	350	450	550
ZK	100	200	100	200
ZM	1	1	2	2
ZN	10	10	12	12

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

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

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

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(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)	アブソバッテリ
		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.632

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3(減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360°/sec
動作範囲	250～1250 mm	250～650 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. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

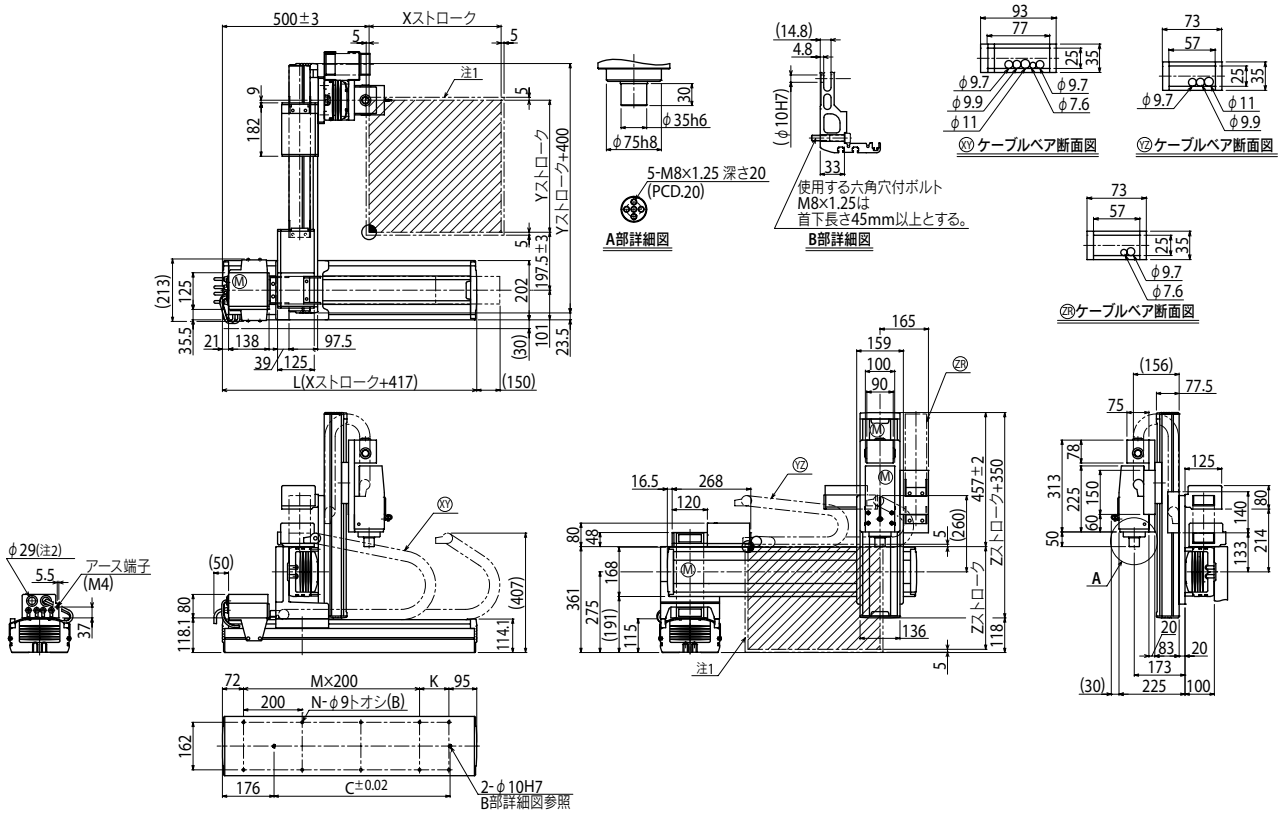
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)			
Y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	10	9	8	7
650	10	9	8	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

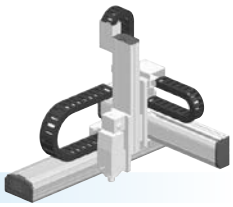
Zストローク	250	350	450	550

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

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

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

HXYx 4軸/ZRH



●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	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)	アブソバッテリ
		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.632

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。

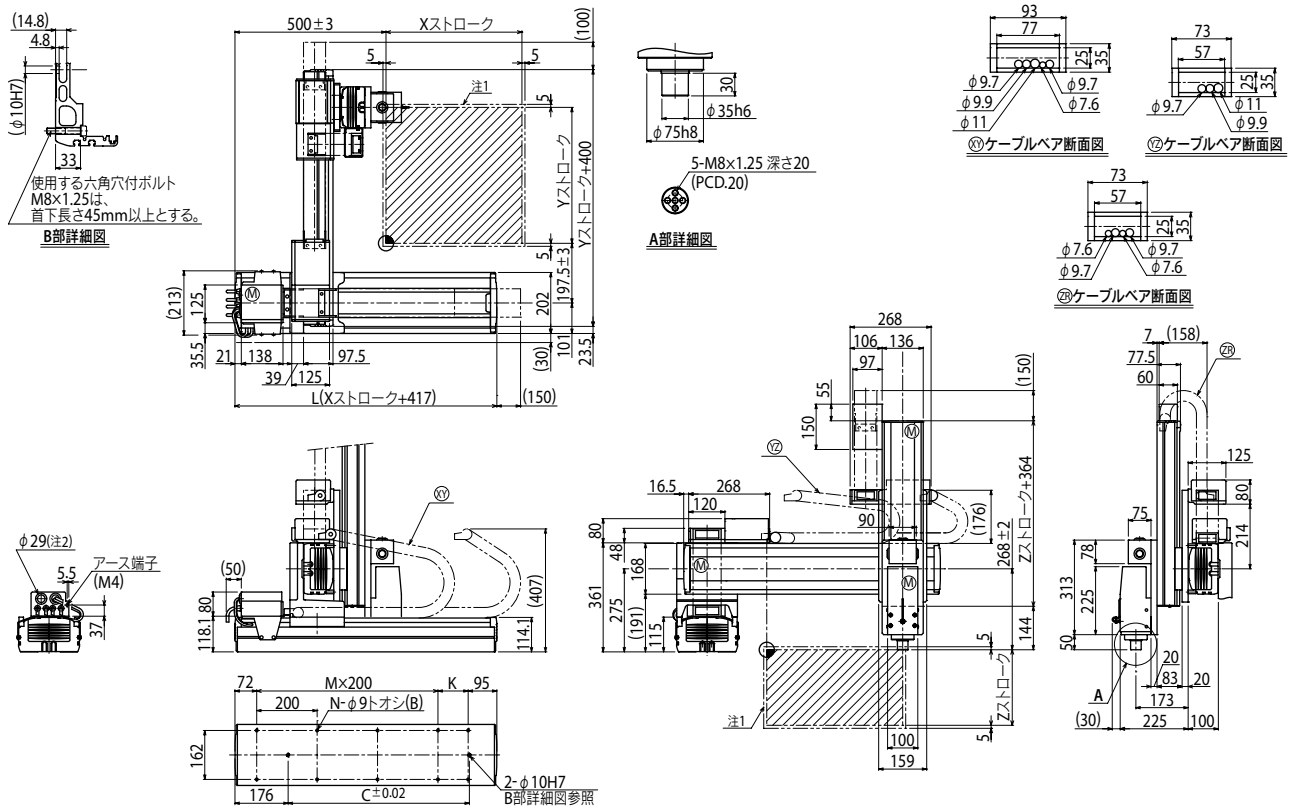
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 250	350	450	550
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※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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

HXYLx 2軸

アームタイプ　ケーブルベア



注文型式

HXYLx - C -						RCX320-2		R				
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	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	アブソバッテリ
		A1 A2 A3 A4	115～205cm	25～65cm	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▶ P622

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。

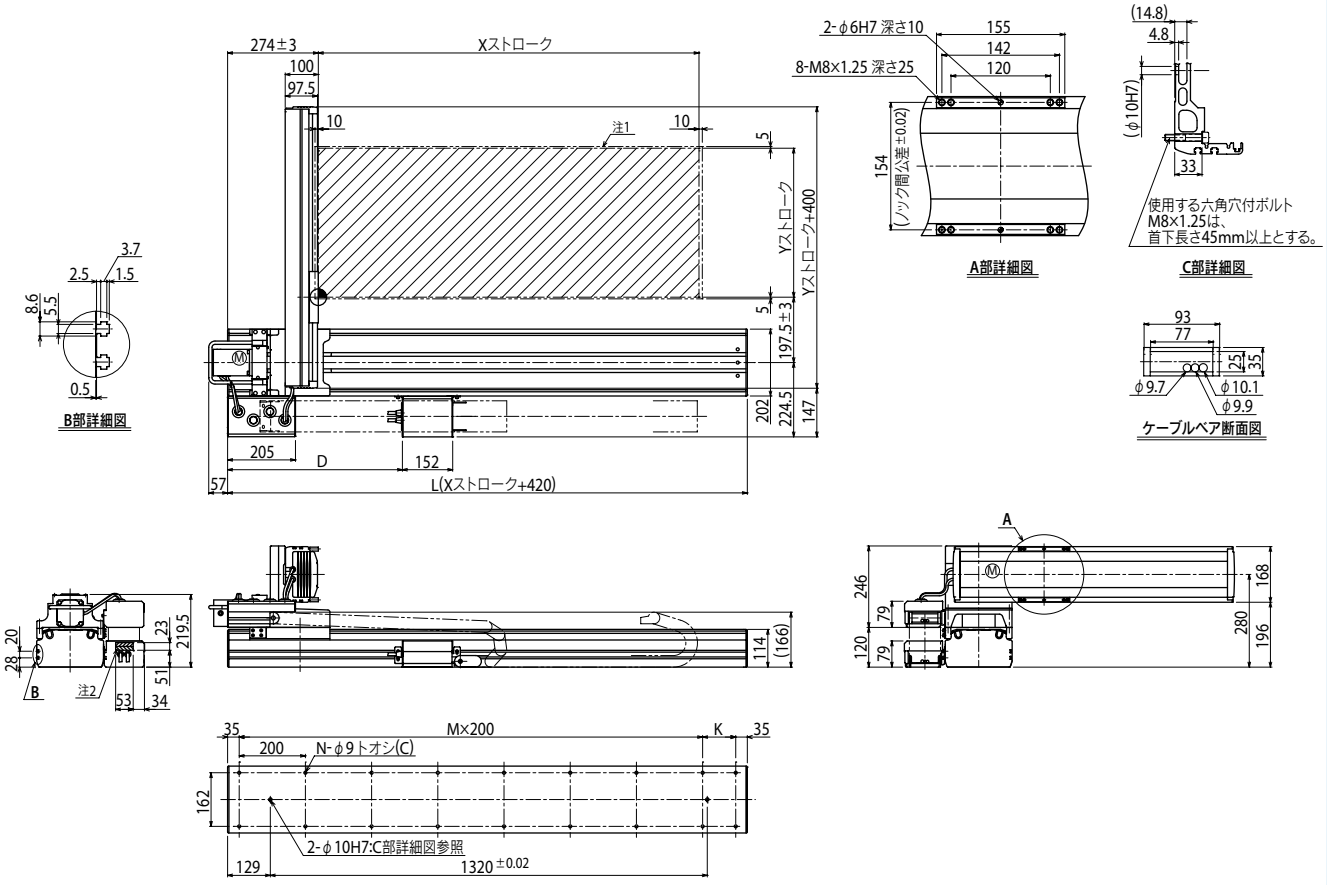
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
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	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



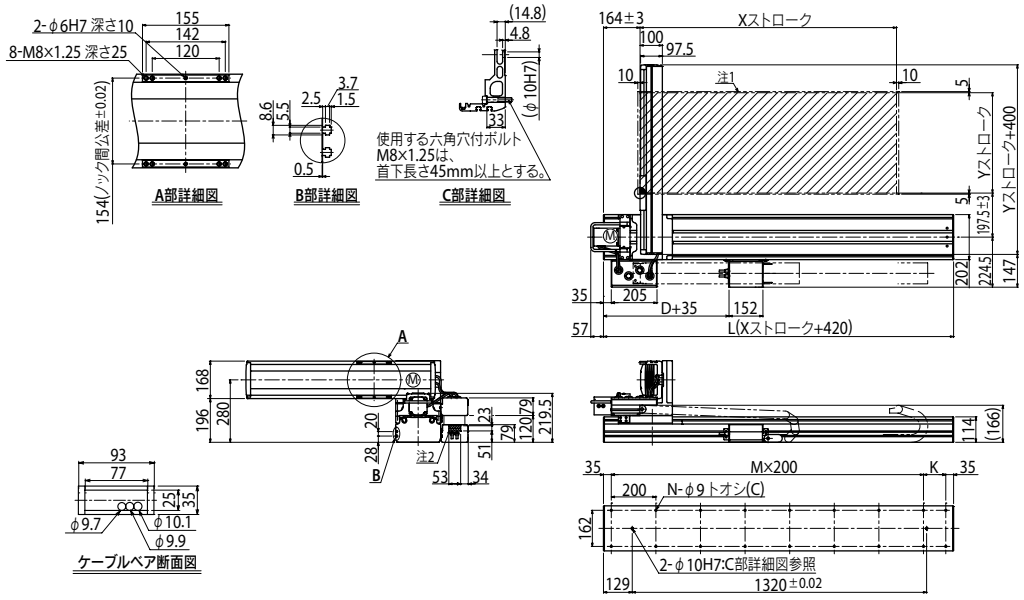
Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26

Yストローク	250	350	450	550	650

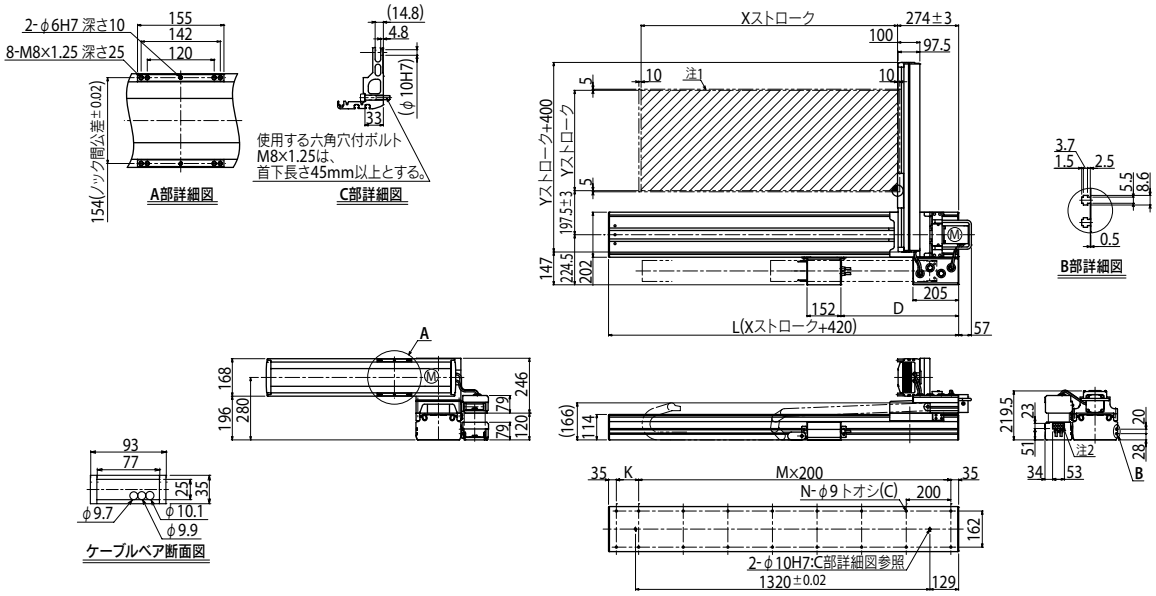
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部及び未使用のグロメットはユーザ用のケーブル取り出し口として御使用頂けます。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

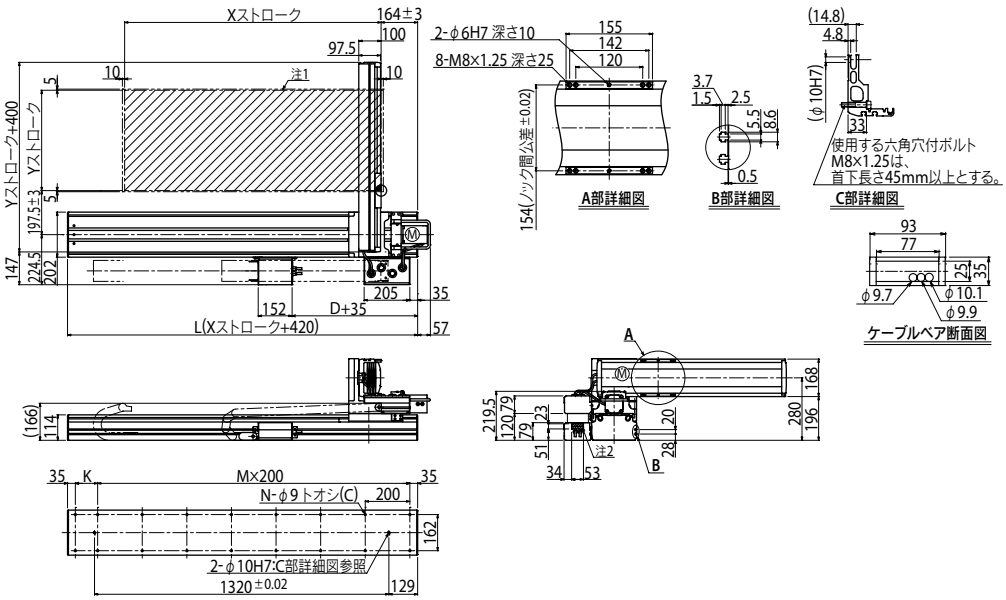
HXYLx 2軸 A2



HXYLx 2軸 A3

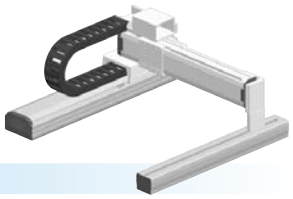


HXYLx 2軸 A4



MXYx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルベア



注文型式

MXYx - C						RCX320-2		R				
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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm	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▶ P622

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。

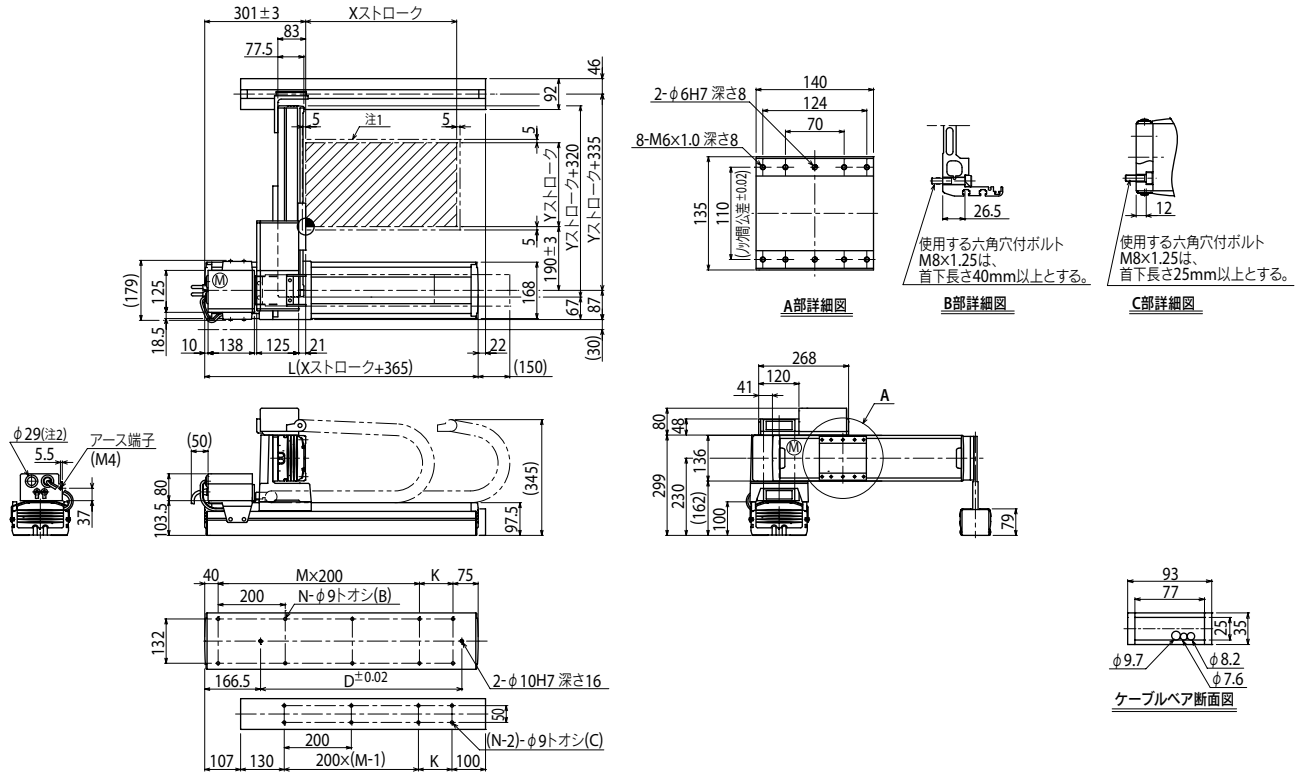
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	XY2軸
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

MXYx 2軸 G1



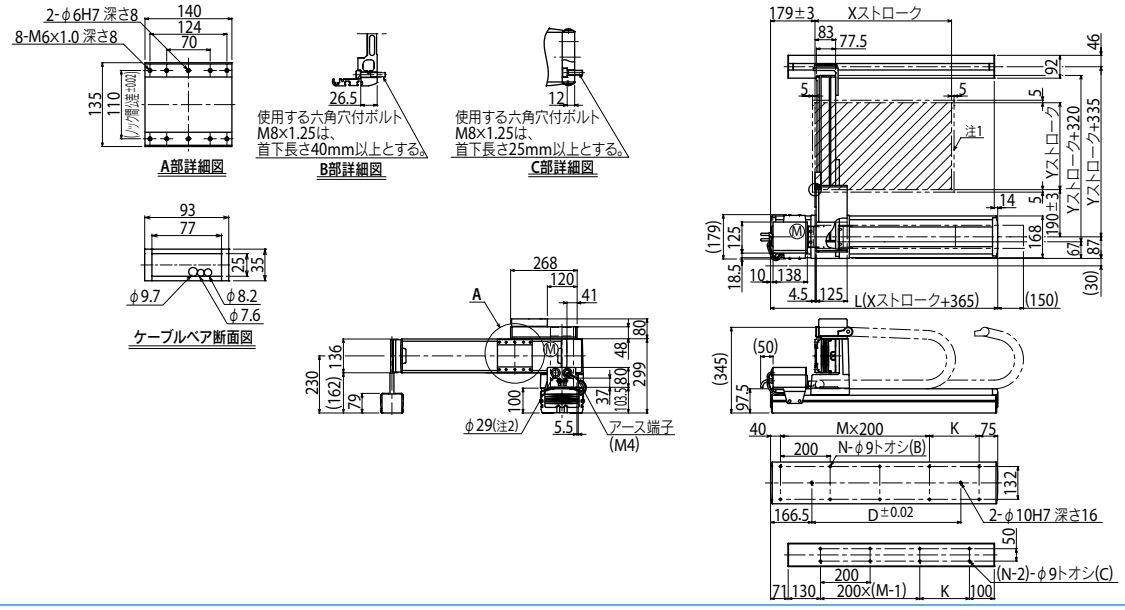
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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	ー						80%	70%	60%	50%	40%
Y軸	1200						960	780			
速度設定	ー						80%	65%			

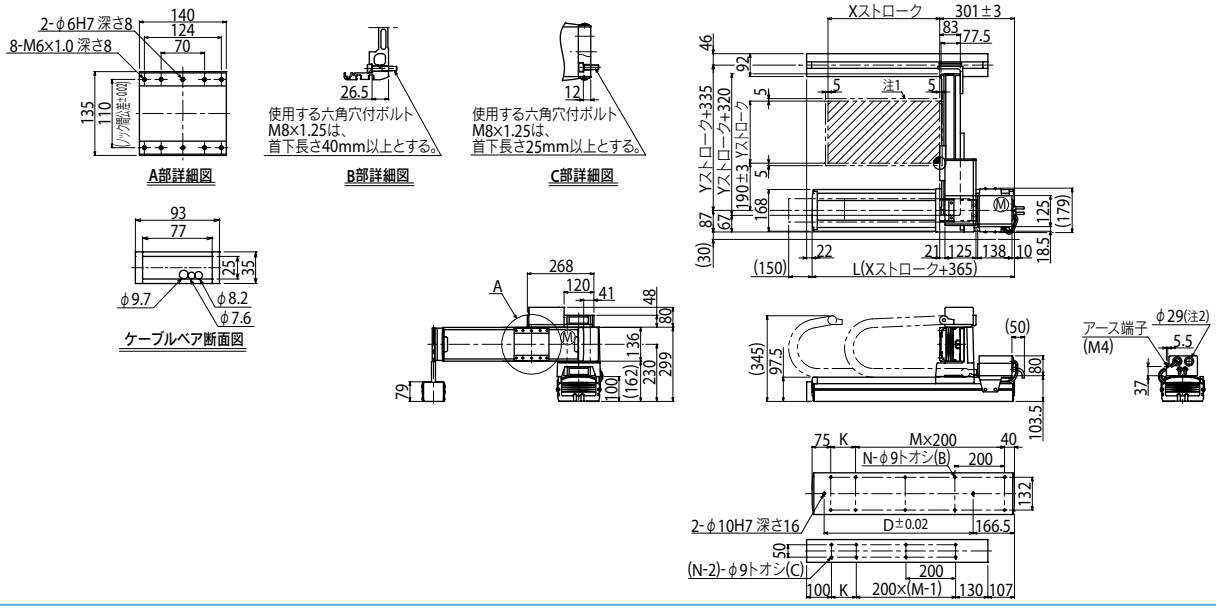
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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。

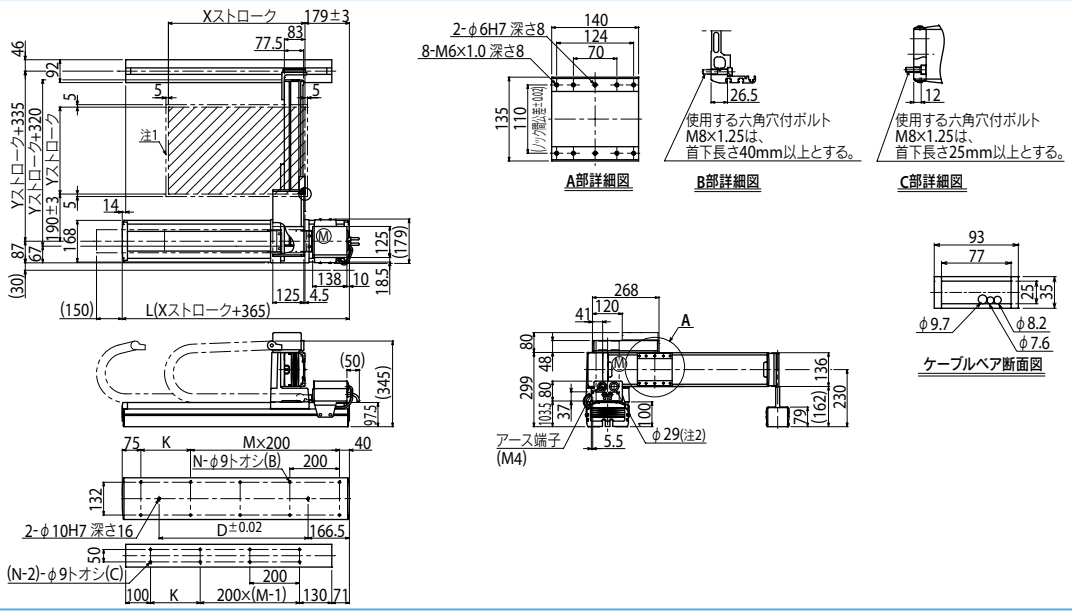
MXYx 2軸 G2



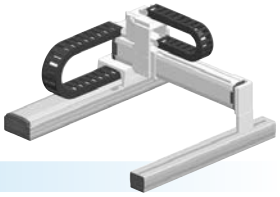
MXYx 2軸 G3



MXYx 2軸 G4



MXYx 2軸/IO



●ガントリタイプ ●ケーブルベア ●Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ

注文型式

MXYx - C - □ - □ - □ - IO - □ - RCX320-2 - □ - R - □ - □ - □ - □

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	ZR軸	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	アブソバッテリ
MXYx	C	G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm	IO	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX320-2		R				

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P622

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。

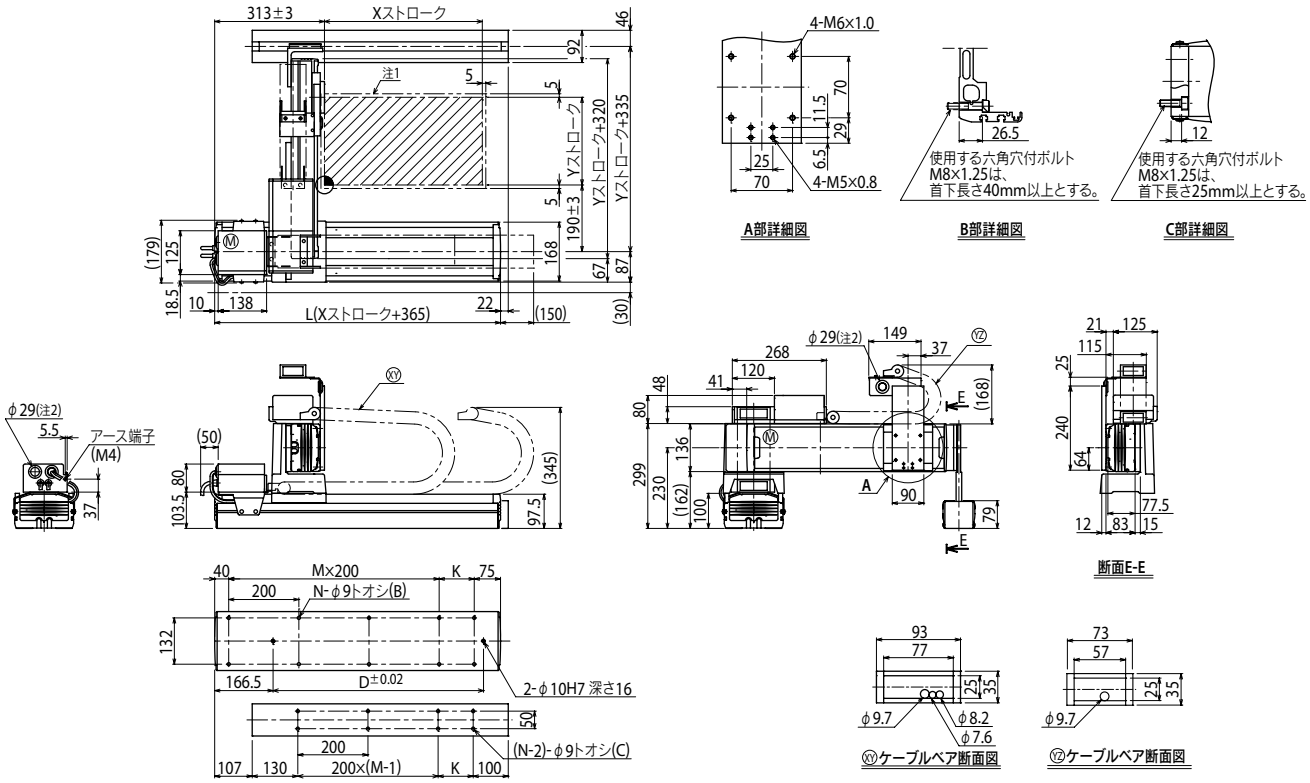
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
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

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

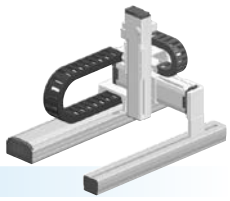
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) X軸	1200						960	840
速度設定	ー						80%	70%
Y軸	1200						960	780
速度設定	ー						80%	65%

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)						
X軸	720	600	480			
速度設定	60%	50%	40%			
Y軸						
速度設定						

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 3軸/ZFL20/10

● 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

MXYx- C -							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 (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)	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm	ZFL20 ZFL10	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.632

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。

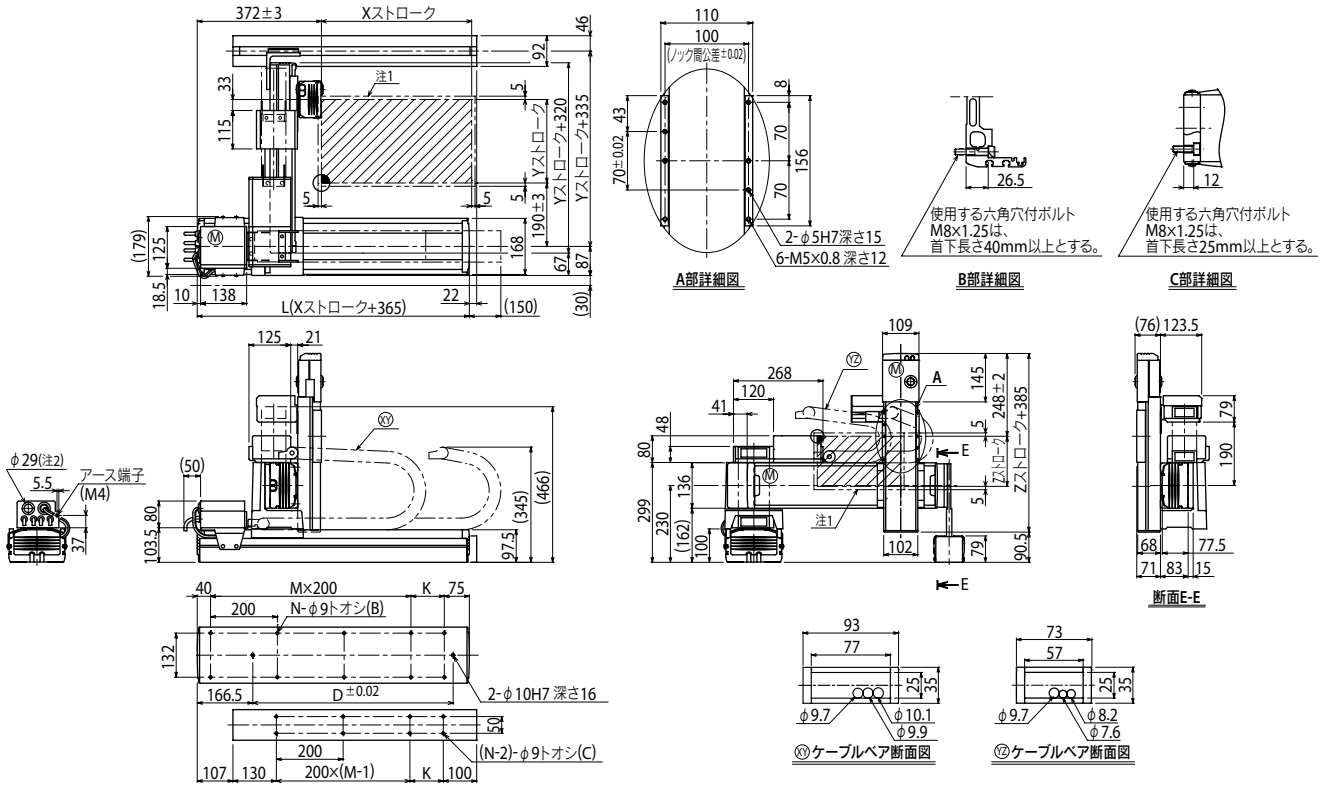
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)					
	ZFL20			ZFL10		
Yストローク(mm)	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



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

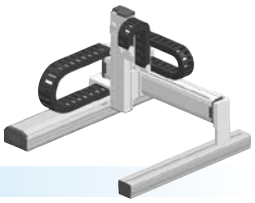
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
Zストローク	150	250	350					

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	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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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	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（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）	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	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.632

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。

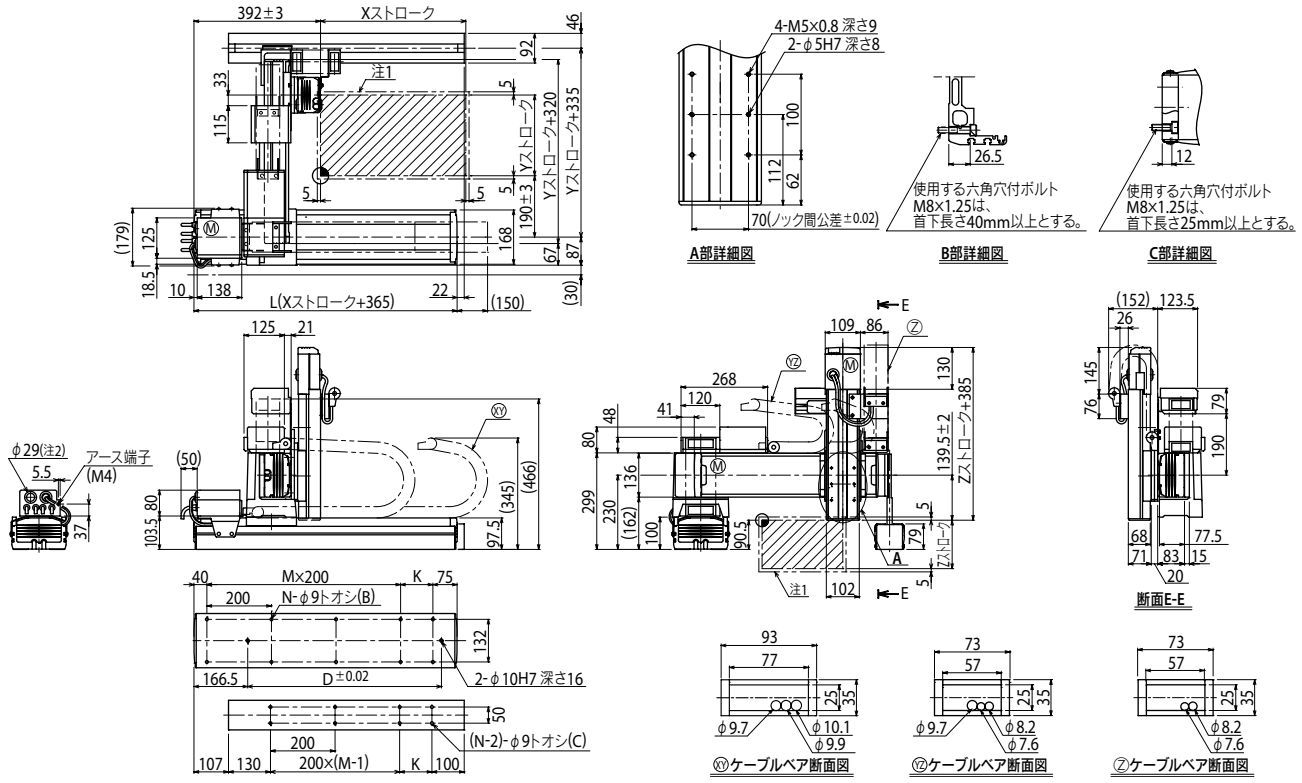
最大可搬質量 (kg)

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

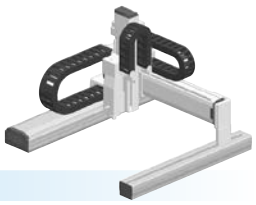
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)							
	X軸	1200	960	840	720	600	480
	速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%
	Y軸	1200	960	780			
	速度設定	—	80%	65%			

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/ZRFL20/10

● 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							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 (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)	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm	ZRFL20 ZRFL10	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▶ P632

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。

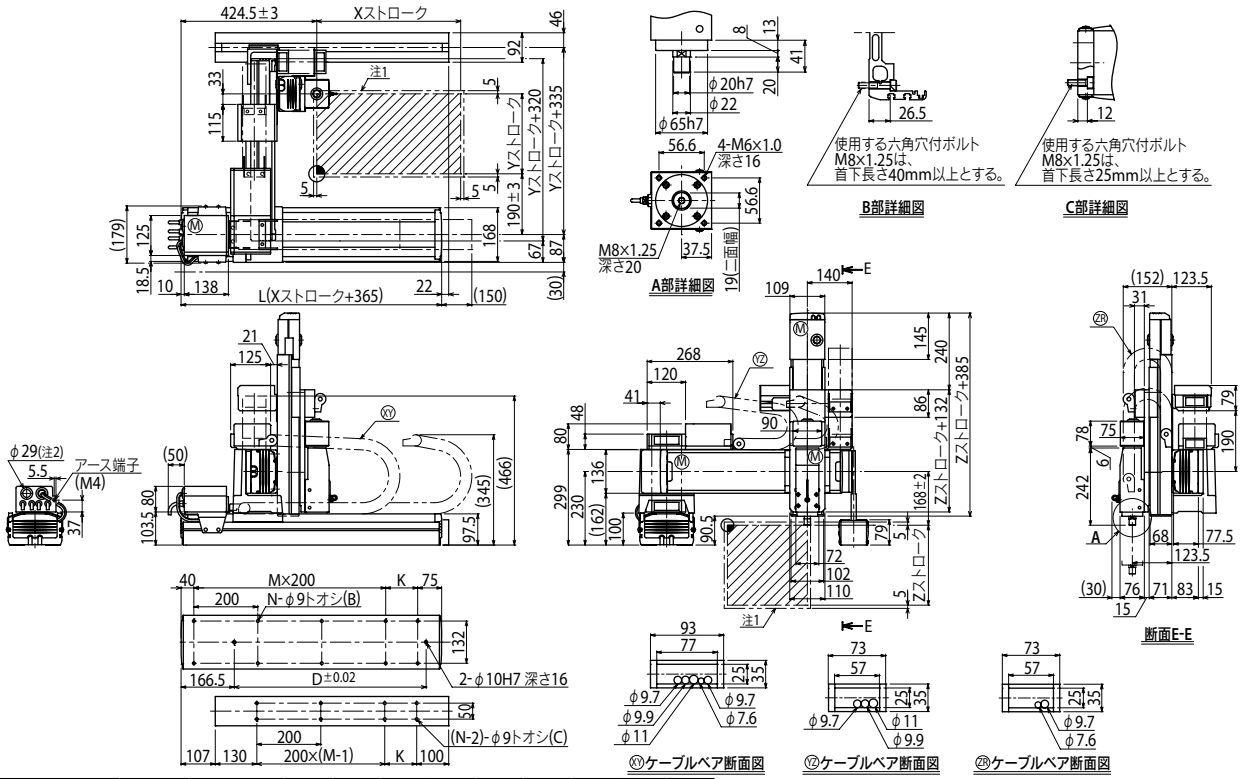
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)					
	ZRFL20			ZRFL10		
Yストローク(mm)	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	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

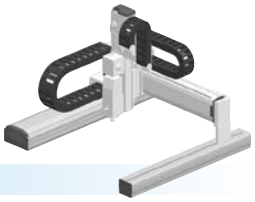
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
Zストローク	150	250	350					

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	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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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	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 (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)	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	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.632

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
繰り返し位置決め制度※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。

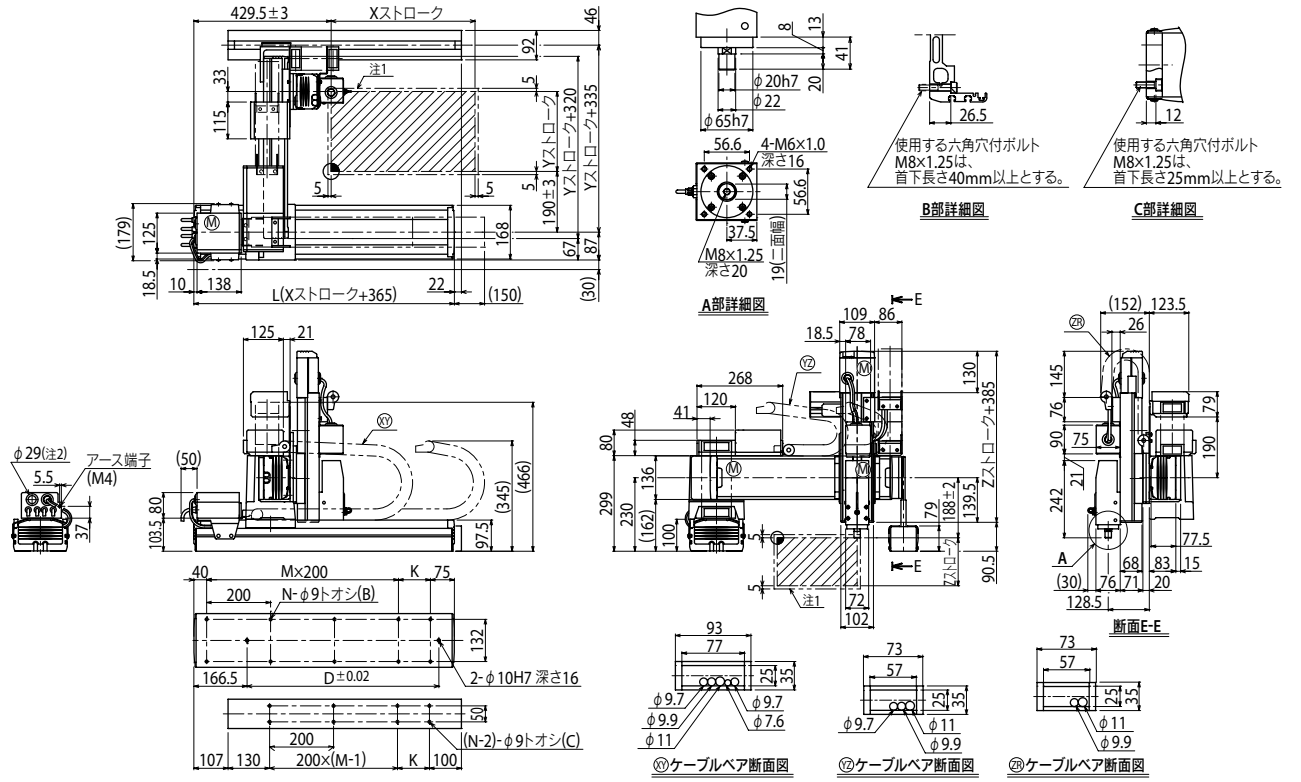
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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	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。

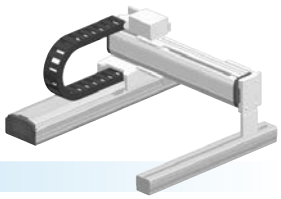
注3. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm以上)のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は左図の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX340▶ 632

MEMO

HXYx 2軸

ガントリタイプ　ケーブルベア



注文型式

HXYx- C -		-		-		-	RCX320-2	-		-	R	-		-		-		-	
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		適用コントローラ / 制御軸数		安全規格		回生装置		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
			G1 G2 G3 G4		25～125cm		25～105cm		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▶ P622

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。

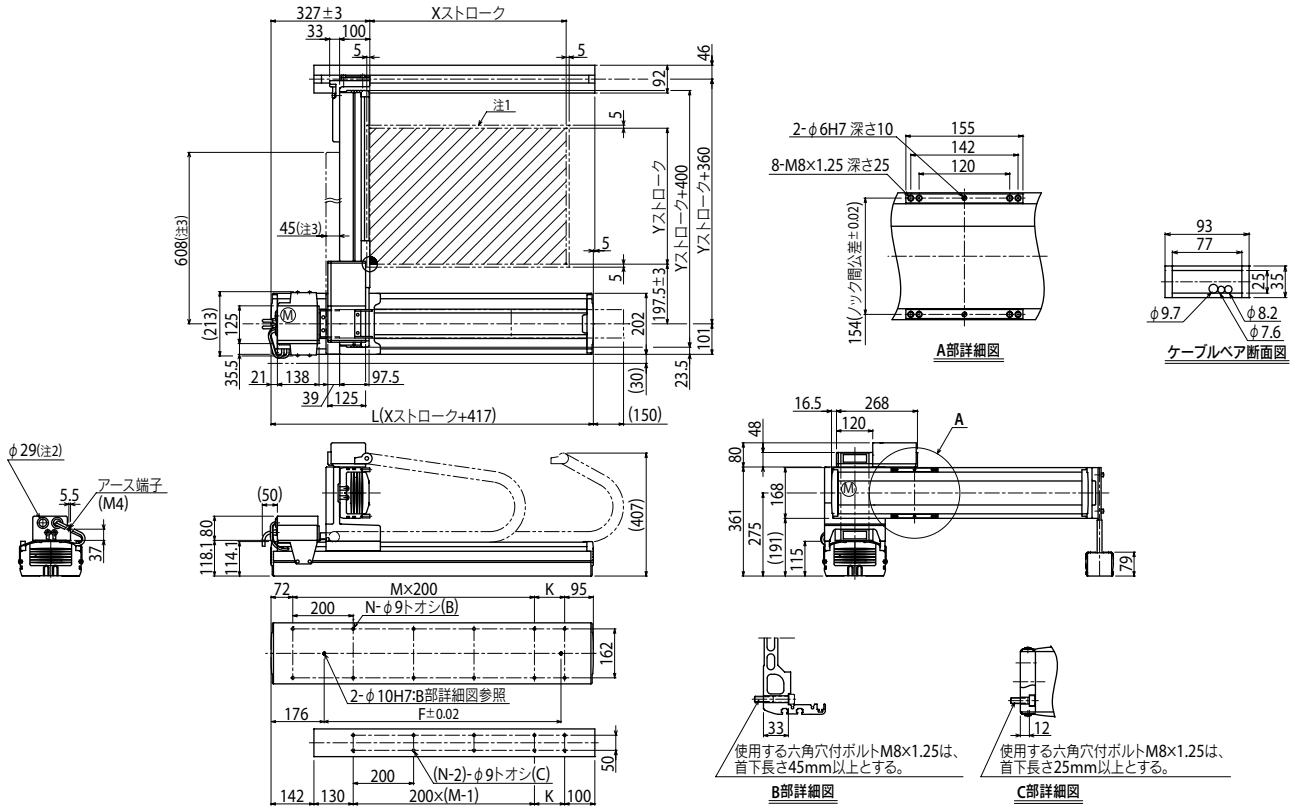
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
250～1050	50

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

HXYx 2軸 G1



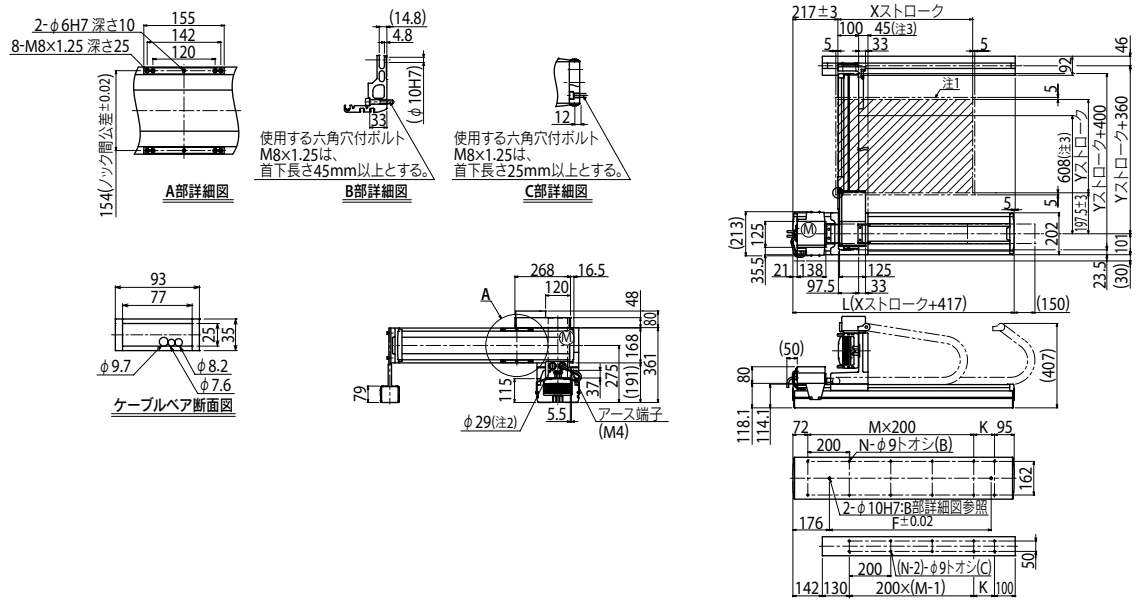
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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注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%

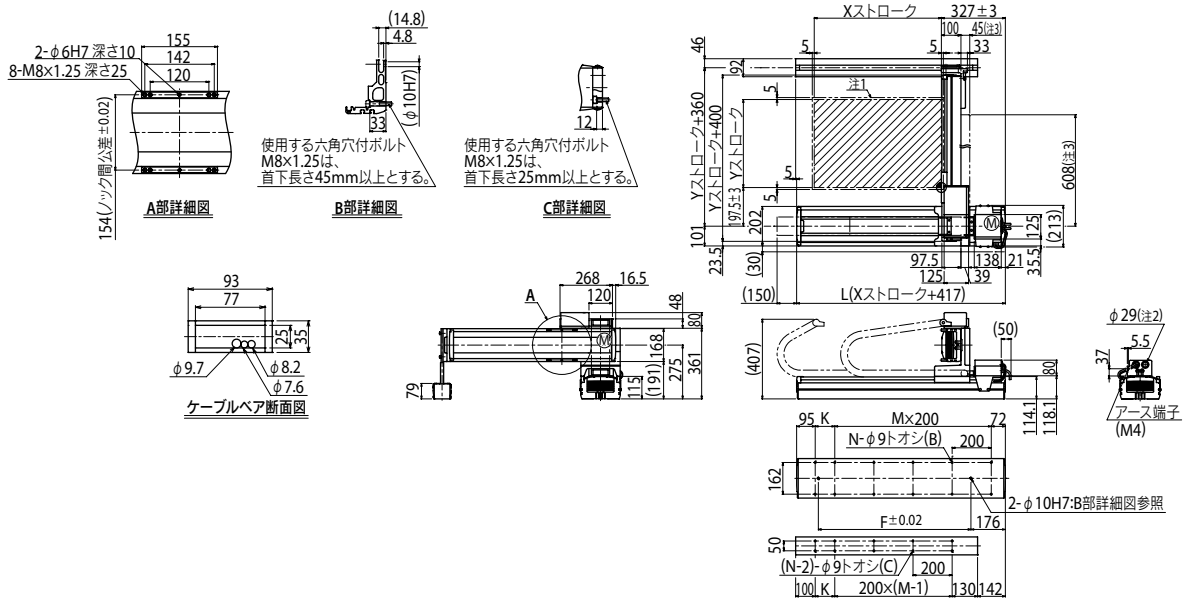
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

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。

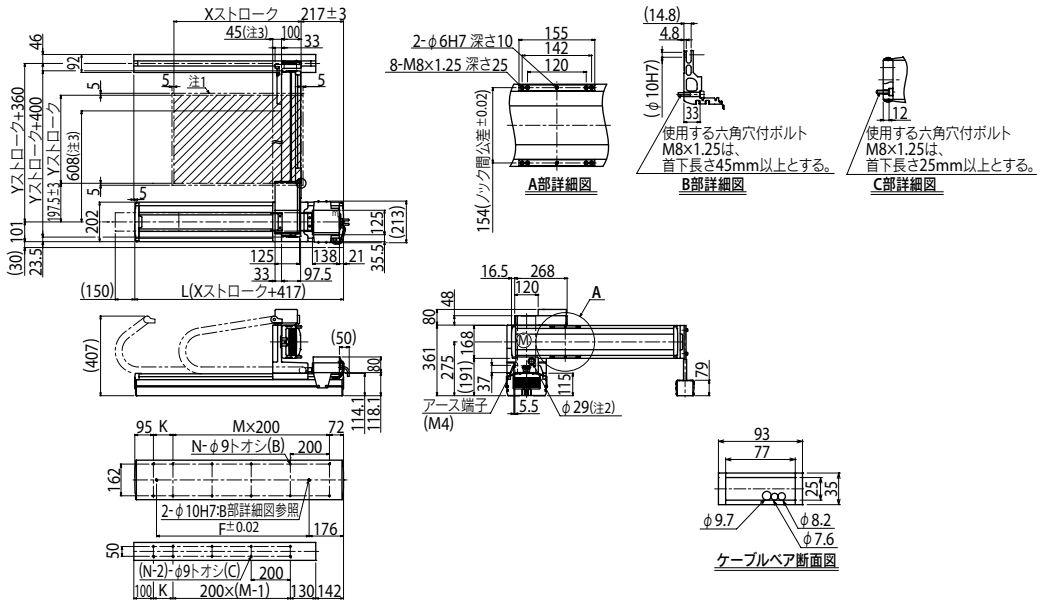
HXYx 2軸 G2



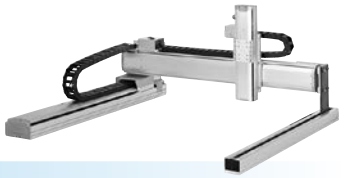
HXYx 2軸 G3



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 (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)	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	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.632

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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

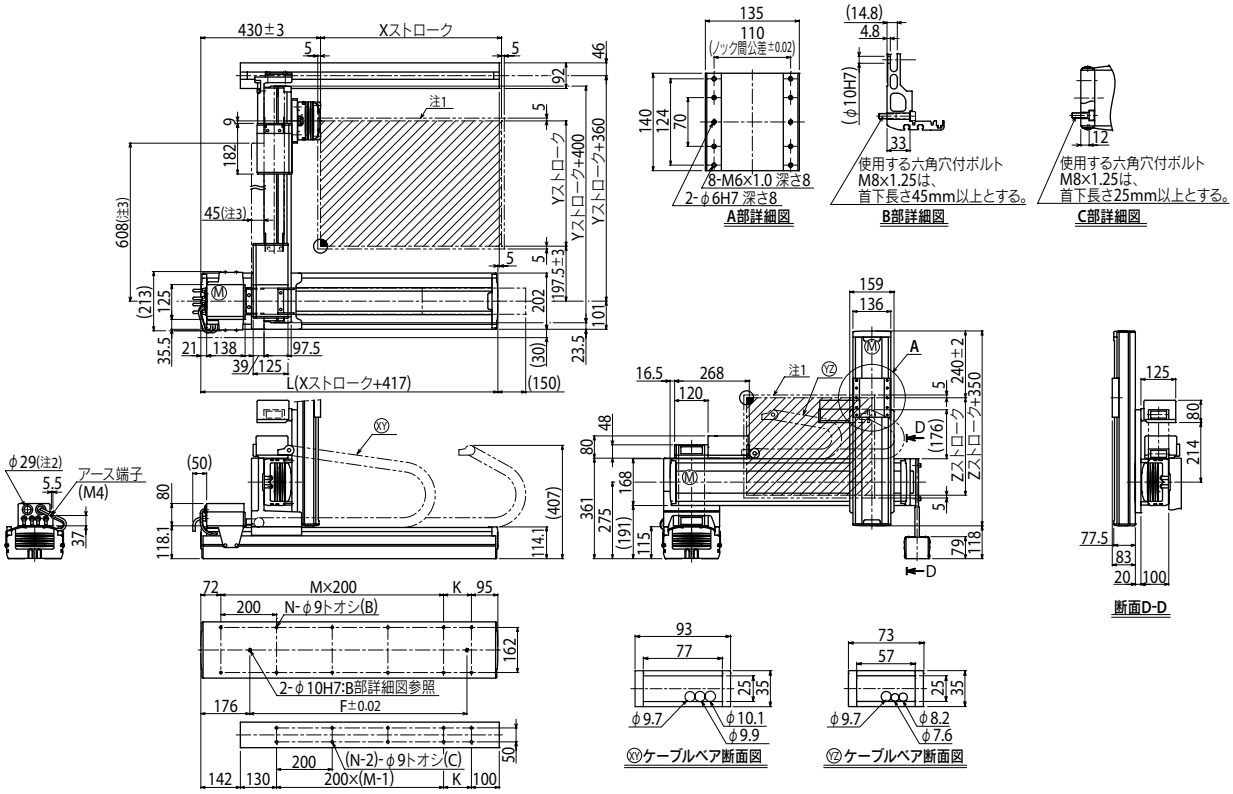
最大可搬質量 (kg)

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

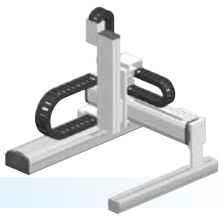
Zストローク	250	350	450	550

ストローク別最高速度注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 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	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（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）	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	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.632

■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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

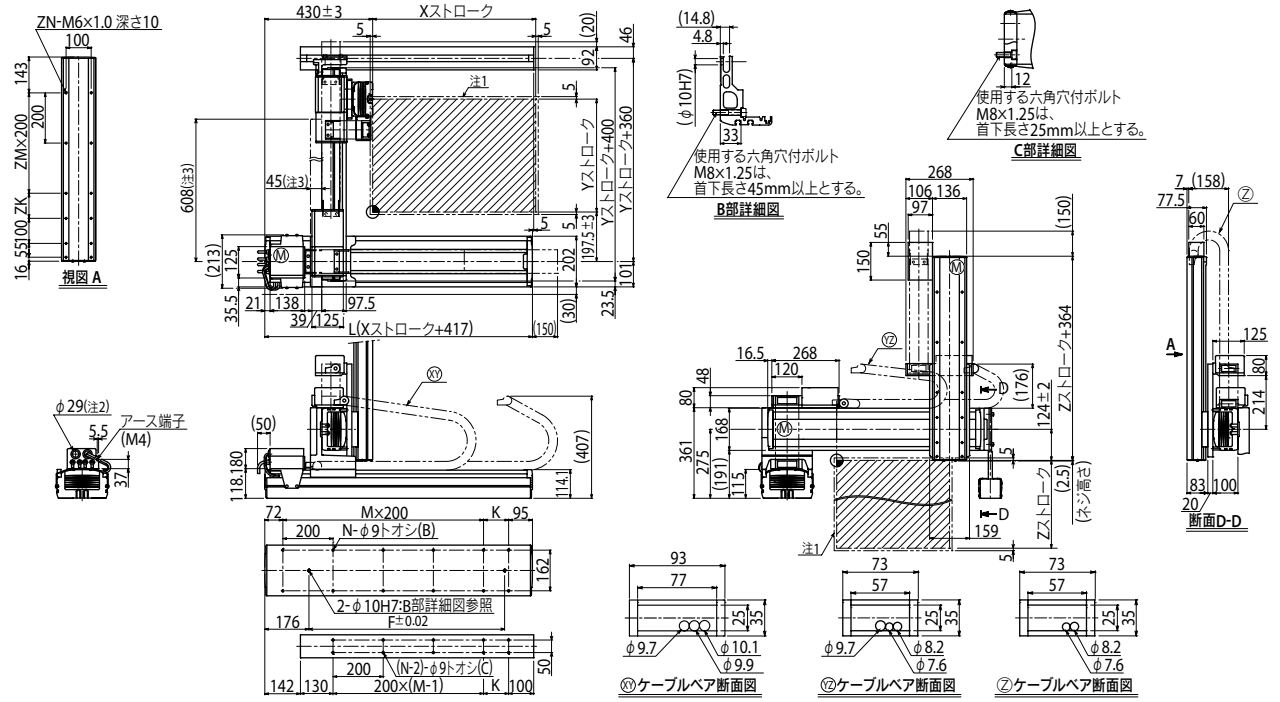
■最大可搬質量 (kg)

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

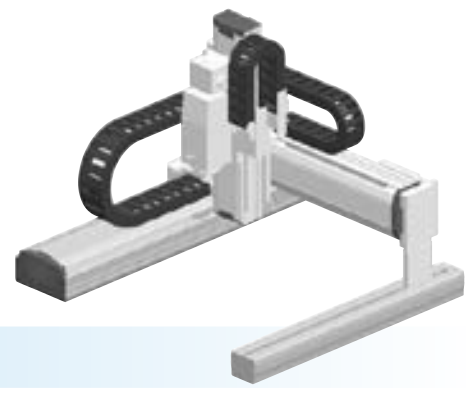
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 強化ブラケットの寸法です。（Yストローク750以上での取付けとなります。）

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 RCX340▶ 632

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	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 (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)	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	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.632**

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3**(減速比)**	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	250～1250 mm	250～1050 mm	250～550 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

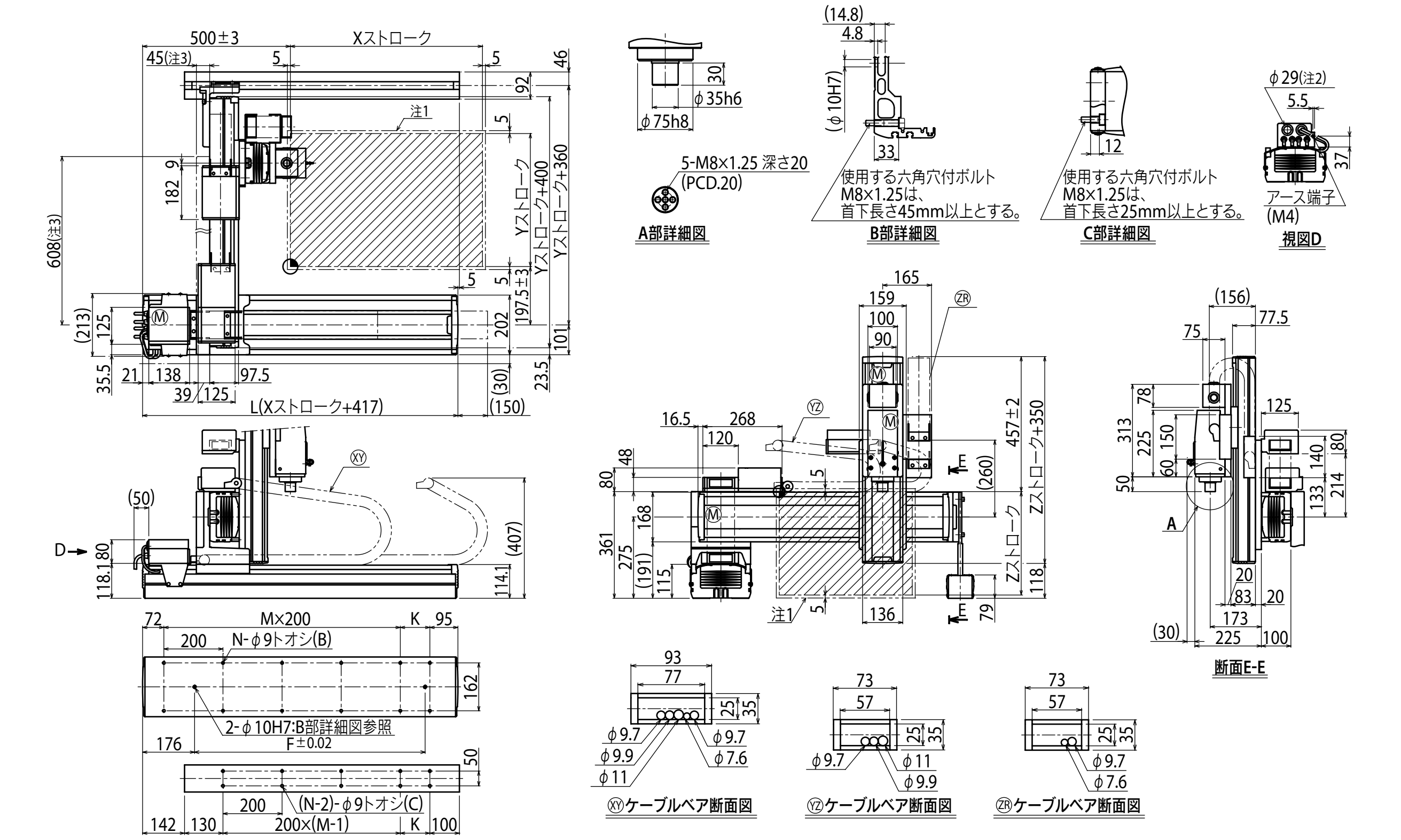
■最大可搬質量 (kg)

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

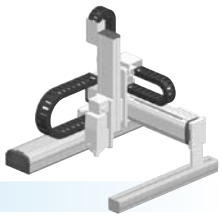
Zストローク	250	350	450	550

ストローク別最高速度注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	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（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）	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	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.632

■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。

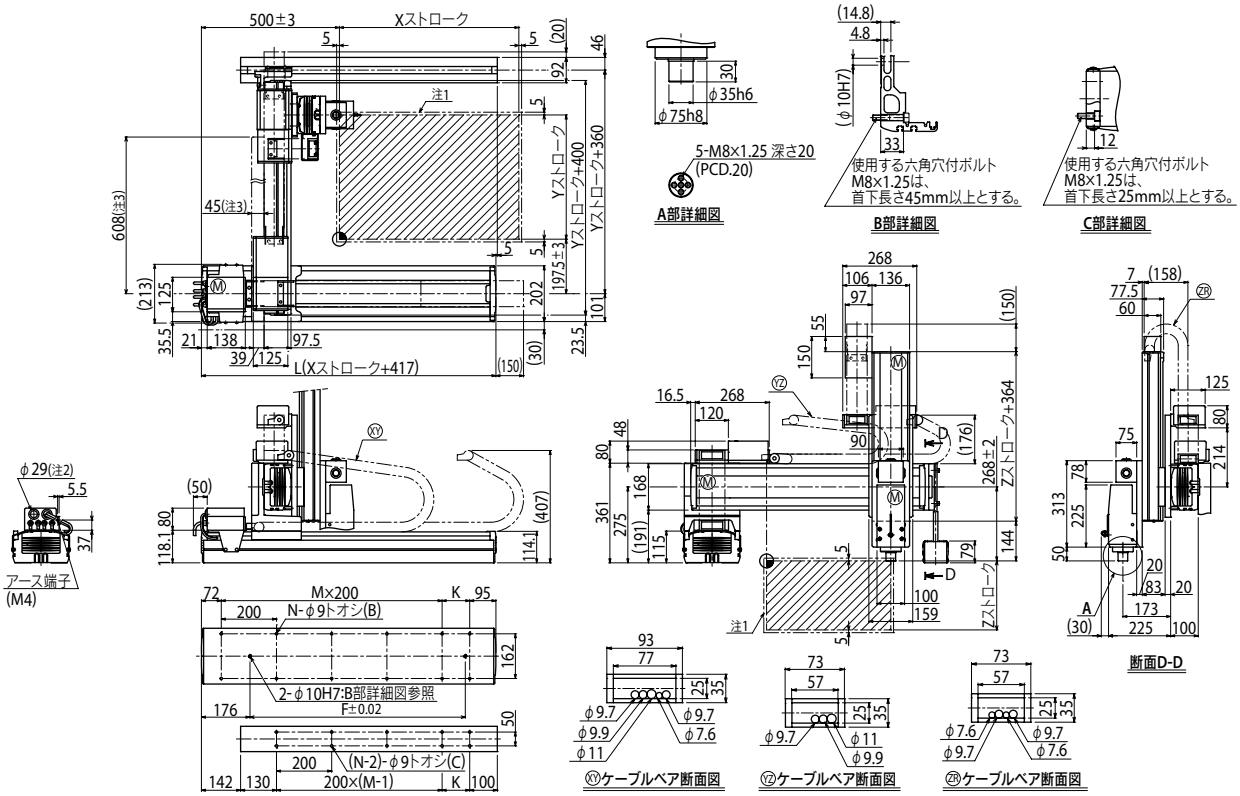
■最大可搬質量 (kg)

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

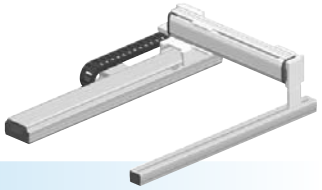
※1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
※2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
※3. 強化ブラケットの寸法です。（Yストローク750以上での取付けとなります。）

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 RCX340▶ 632

HXYLx 2軸

ガントリタイプ　ケーブルベア



注文型式

HXYLx - C -					RCX320-2		R				
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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		G1 G2 G3 G4	115～205cm	25～105cm	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▶ P622

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。

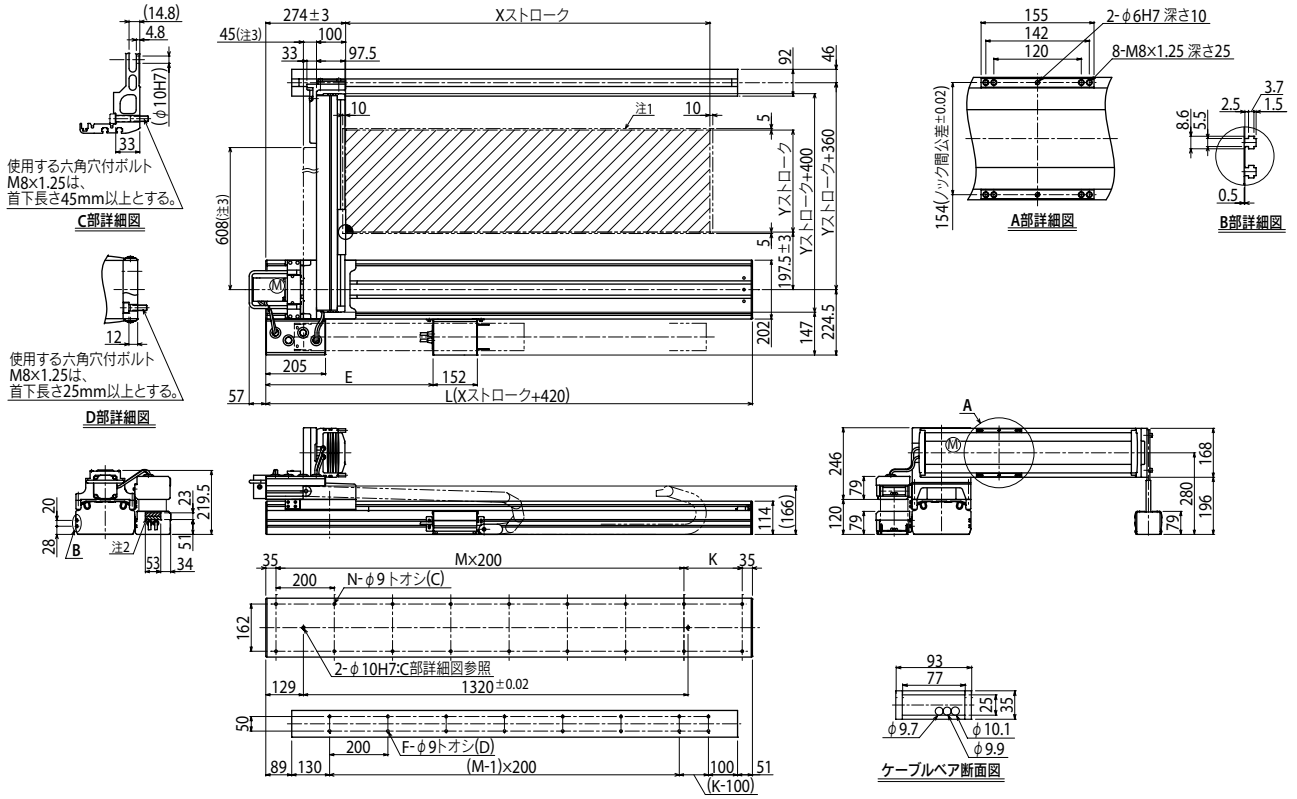
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
250～1050	50

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

HXYLx 2軸 G1

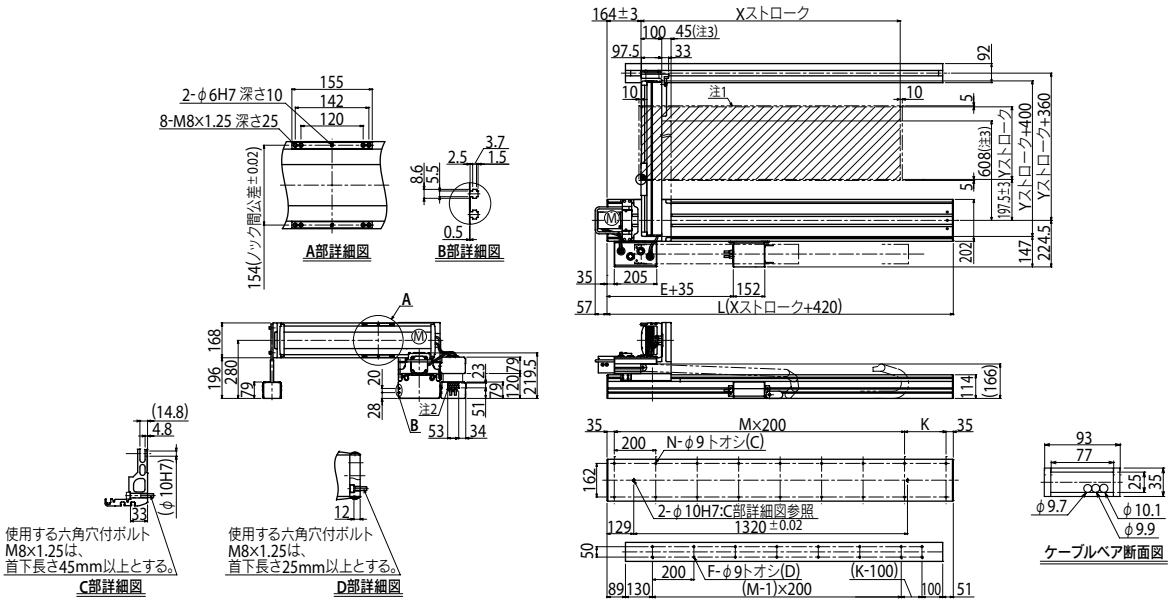


Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
E	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
F	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24

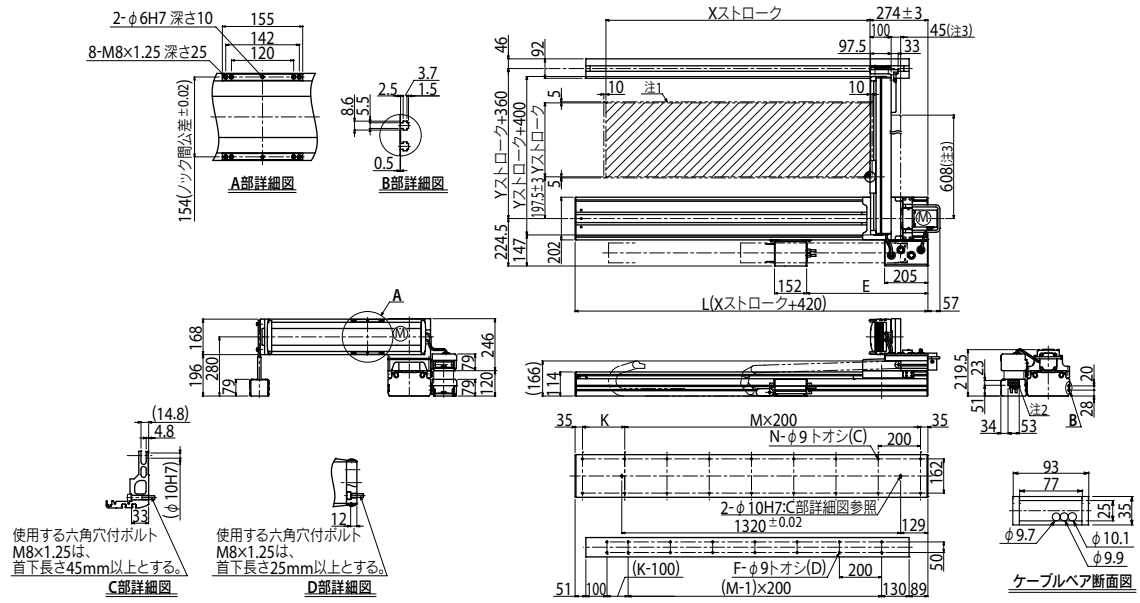
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
ストローク別最高速度※4 (mm/sec) Y軸	1200						960	840	720
ストローク別最高速度※4 (mm/sec) 速度設定	—						80%	70%	60%

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. 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。

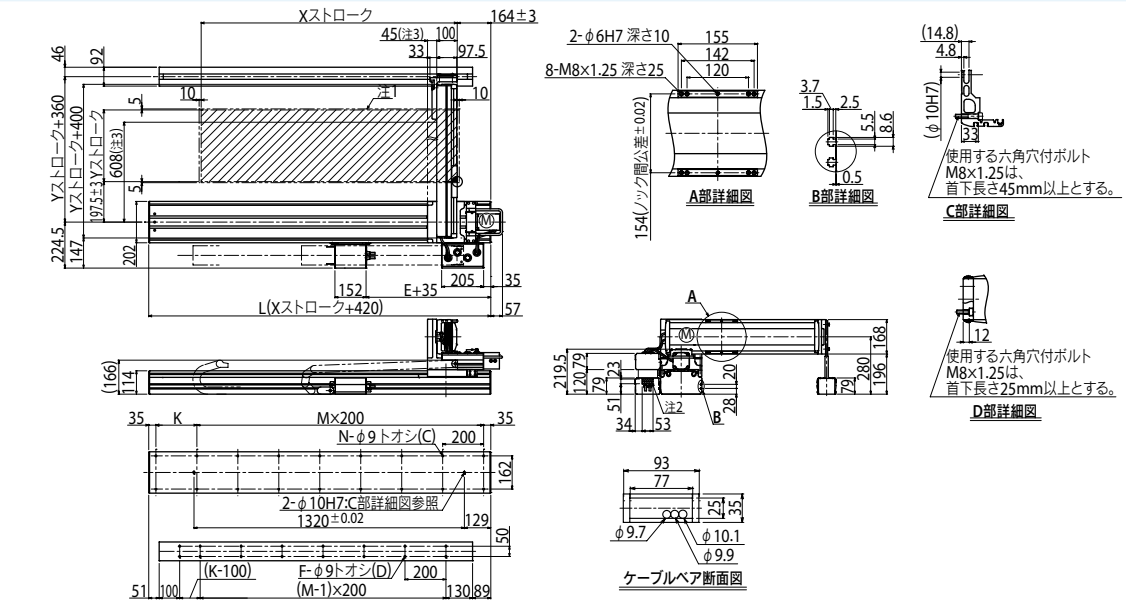
HXYLx 2軸 G2



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 -					- RCX320-2 -					
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	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		M1 M3	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。RCX320▶ P622

※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。

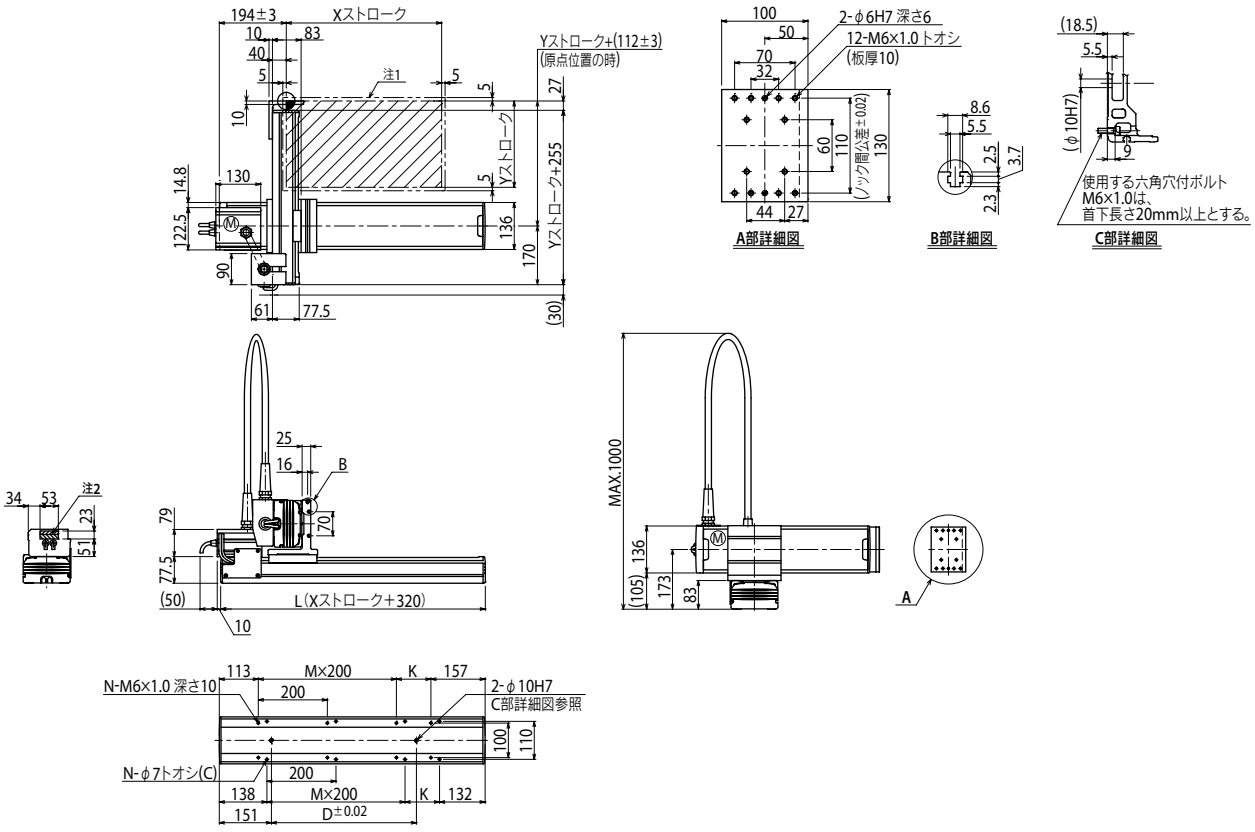
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150	15
250	14
350	13

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

SXYx 2軸 M1



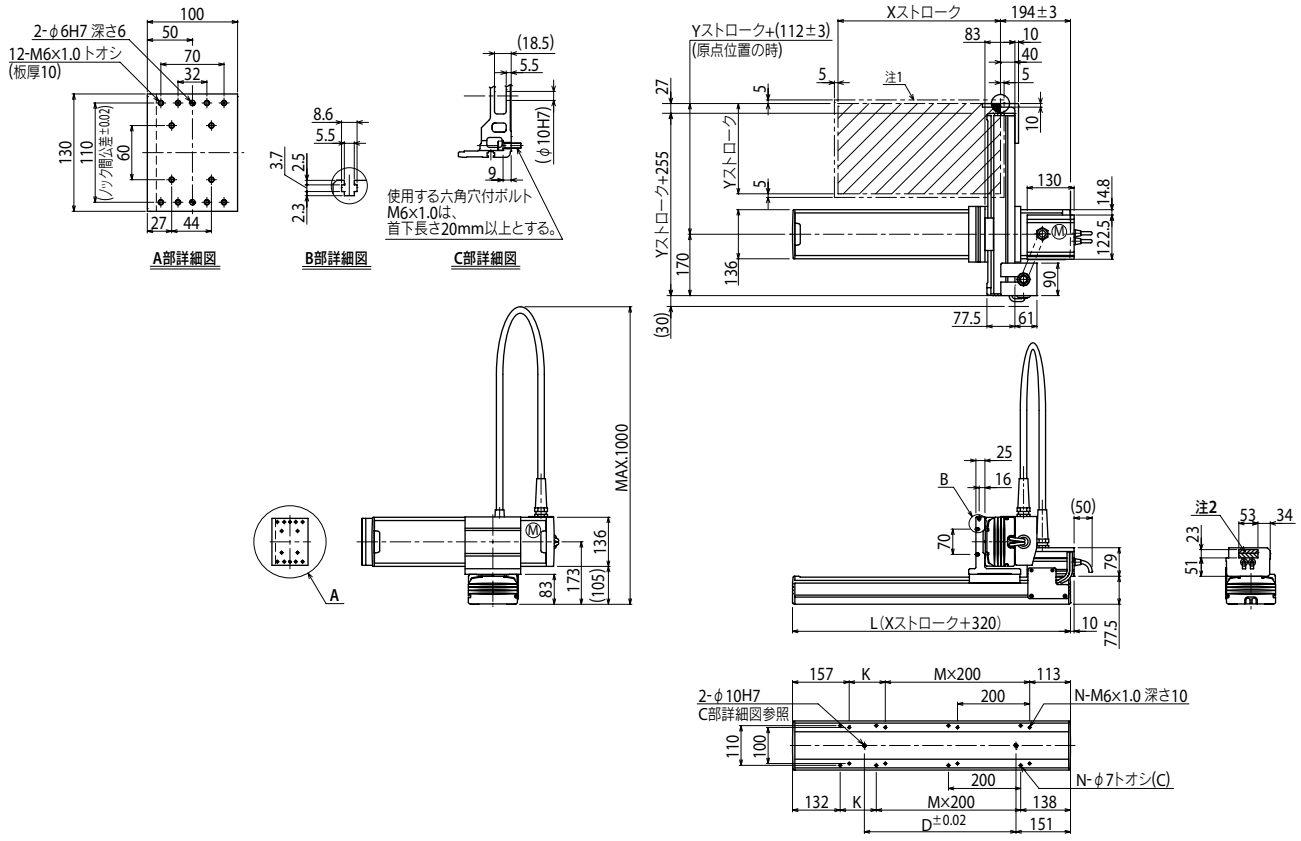
Xストローク注3	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12

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 ▶ 622

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%	

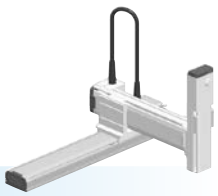
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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	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 (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)	アブソバッテリ
		M1 M3	15～85cm	15～35cm		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.632

※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	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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

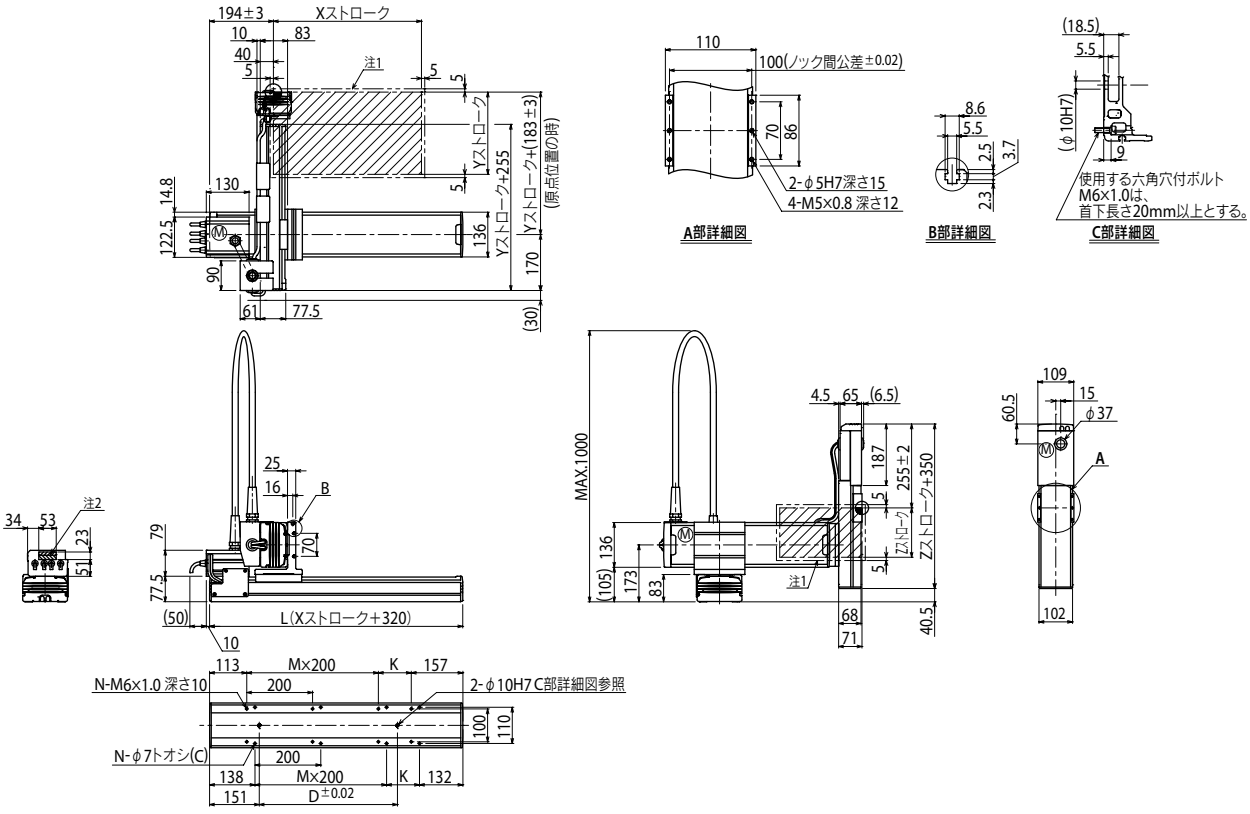
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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
Zストローク	150	250	350

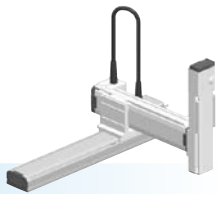
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)									
X軸	1200						960	780
速度設定	—						80%	65%

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 RCX340▶ 632

SXYx 3軸/ZFL20

● 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(200W)



注文型式

SXYx - S -		-		-	ZFL20 -		-	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	ZR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)	アブソバッテリ	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※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。

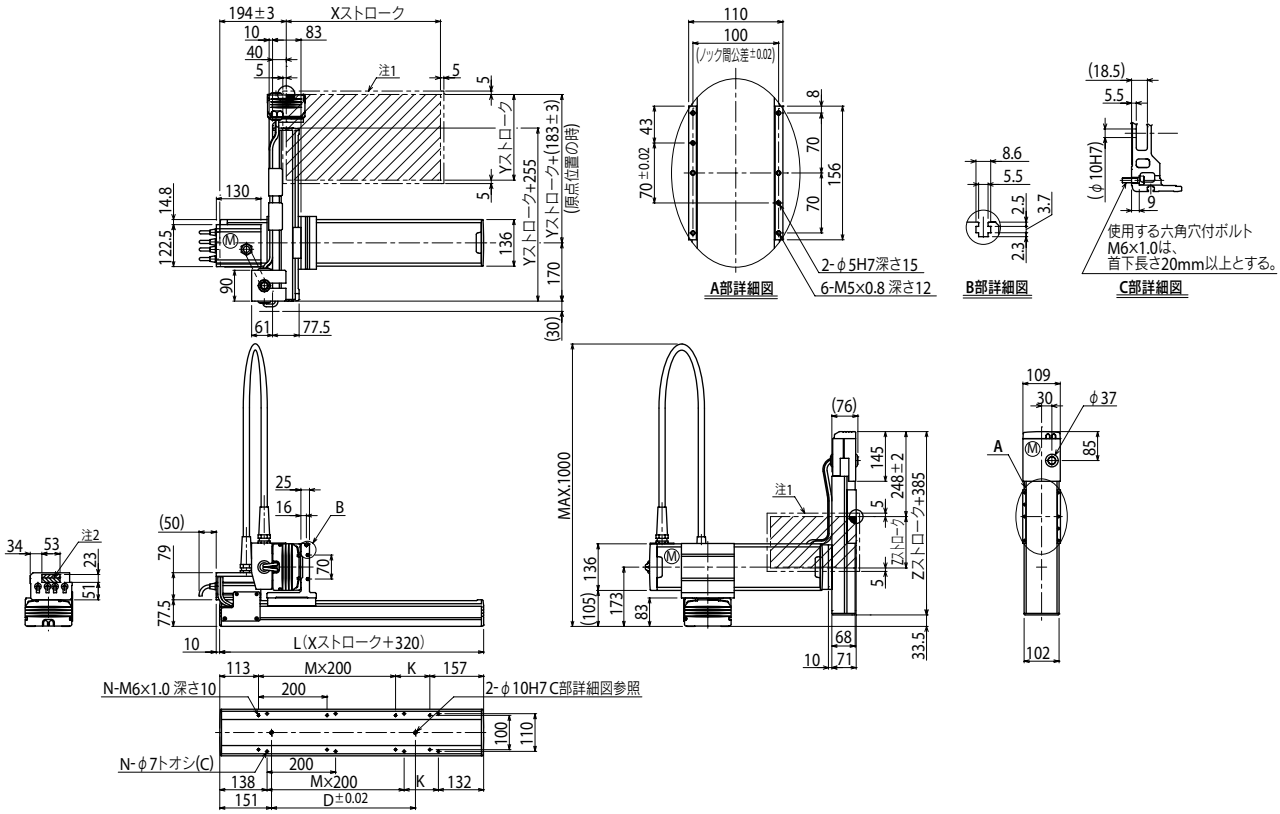
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	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ストローク注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ストローク注3	150	250	350
Zストローク	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。

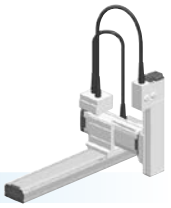
注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

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 RCX340▶ 632

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	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)	アブソバッテリ
		M1 M3	15～85cm	15～35cm		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.632

※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。

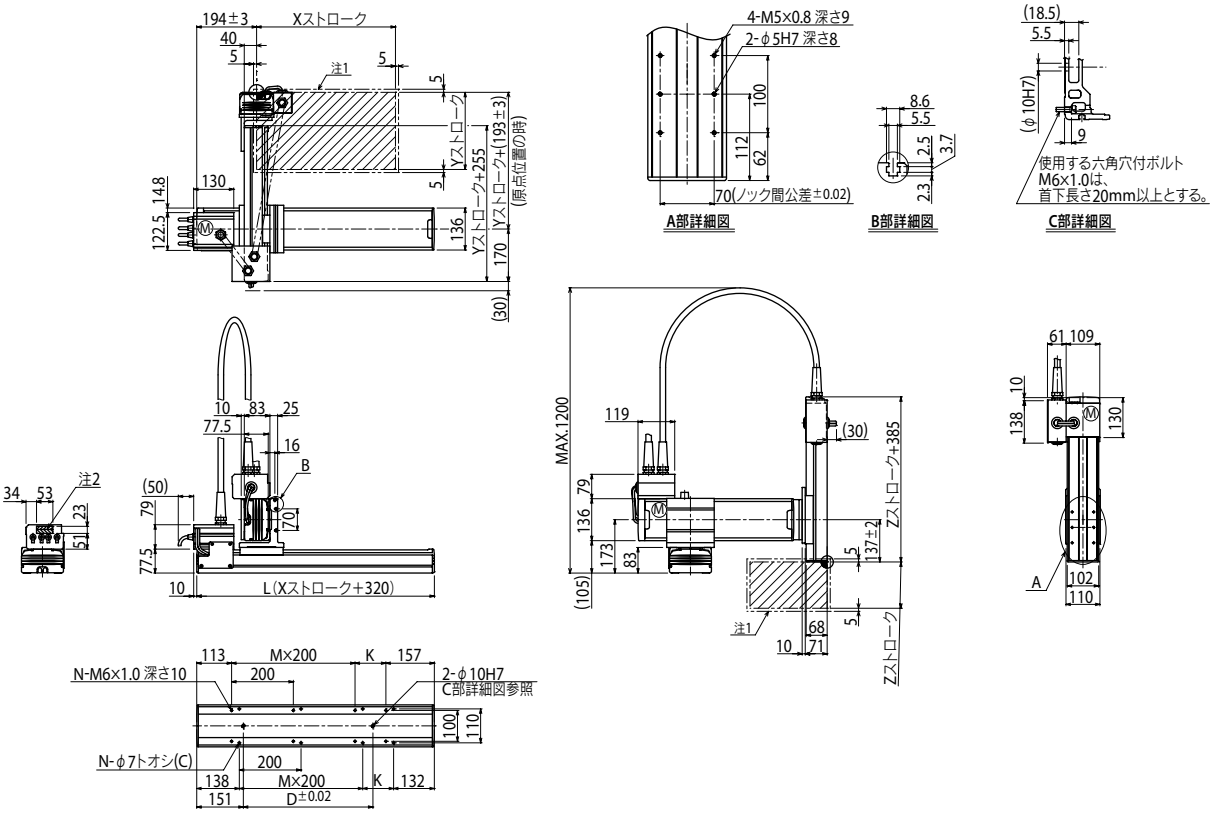
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	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
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注4 (mm/sec)							960	780
	X軸	1200						
	速度設定	—					80%	65%

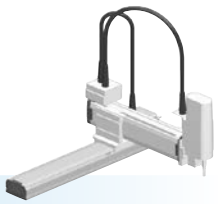
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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/ZS

● 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(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)	アブソバッテリ
		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.632

※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	150～350 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。

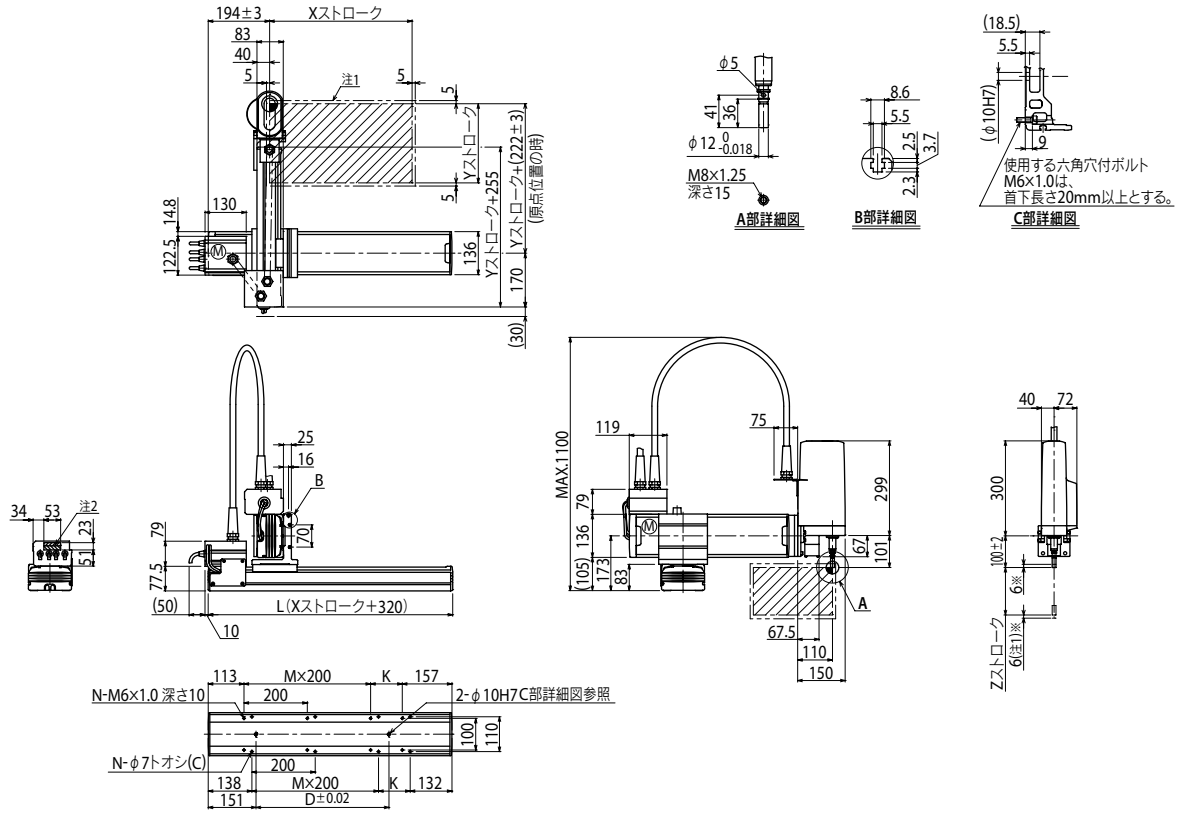
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	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

Zストローク	150

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。

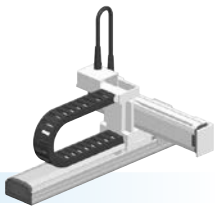
注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

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 RCX340▶ 632

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 -		-		-		-	RCX320-2	-		-	R	-		-		-		-	
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		適用コントローラ / 制御軸数		安全規格		回生装置		オプションA (OP.A)		オプションB (OP.B)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
			M1 M3		25～125cm		15～55cm		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。RCX320▶ P.622

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。

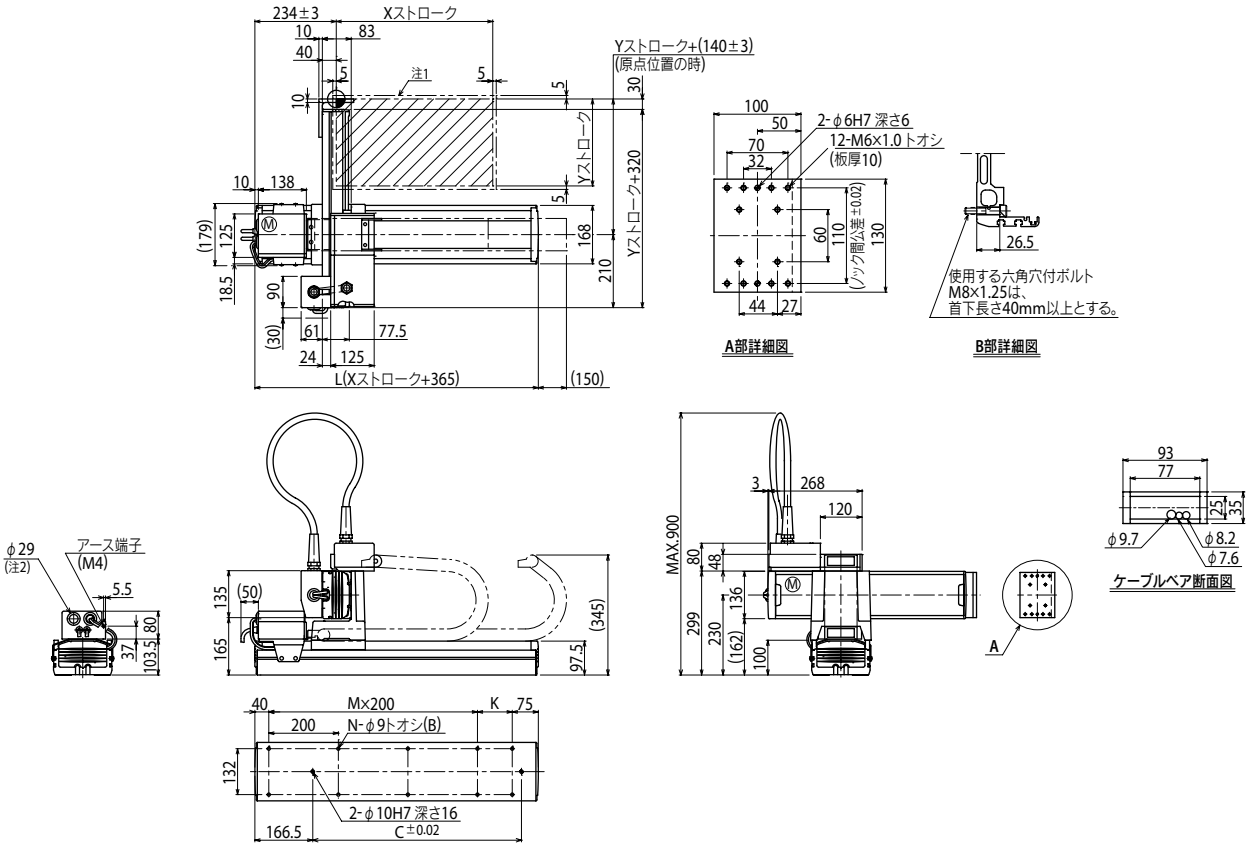
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150～550	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/リモートコマンド/オンライン命令

MXYx 2軸 M1



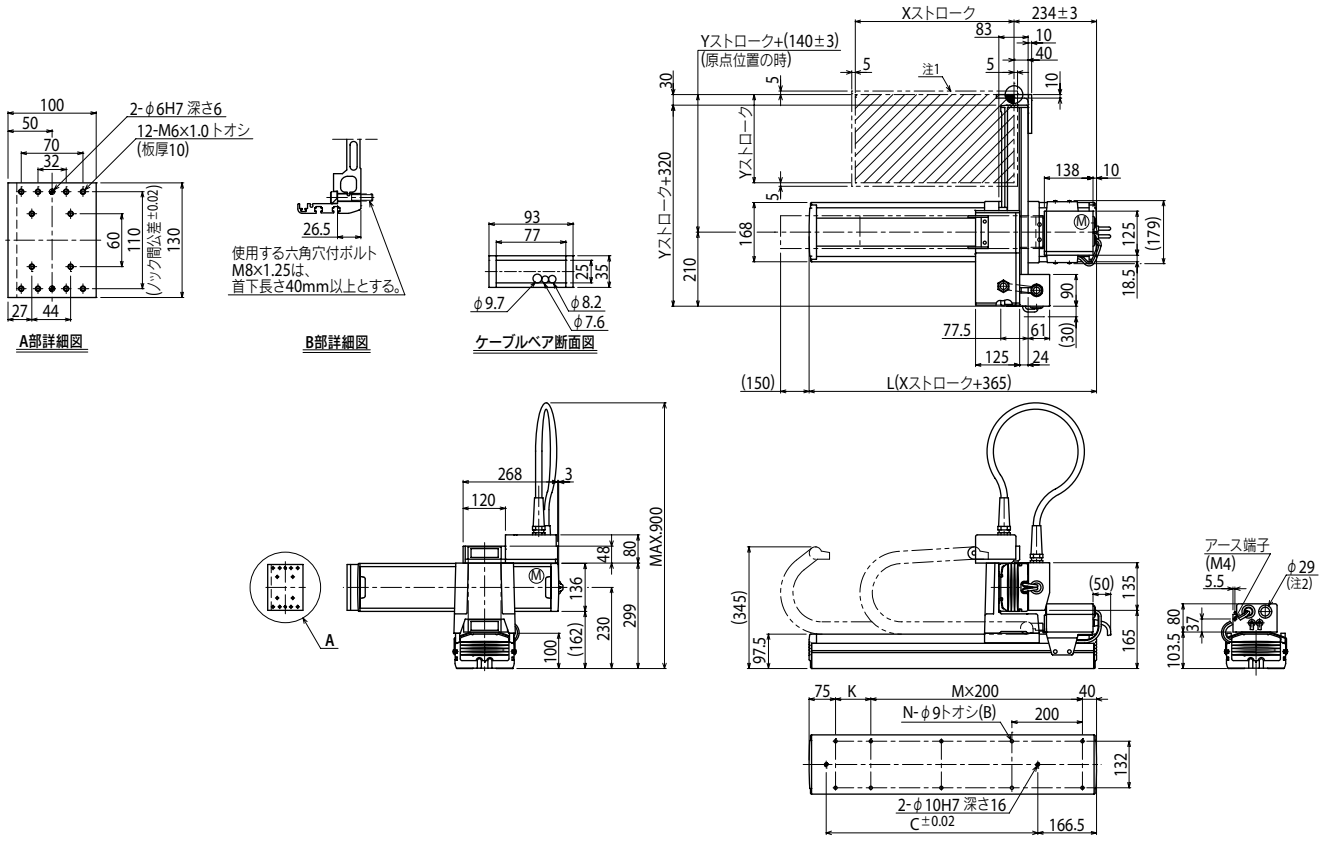
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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 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
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) X軸	1200				
速度設定	—				

Xストローク	850	950	1050	1150	1250
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) X軸	960	840	720	600	480
速度設定	80%	70%	60%	50%	40%

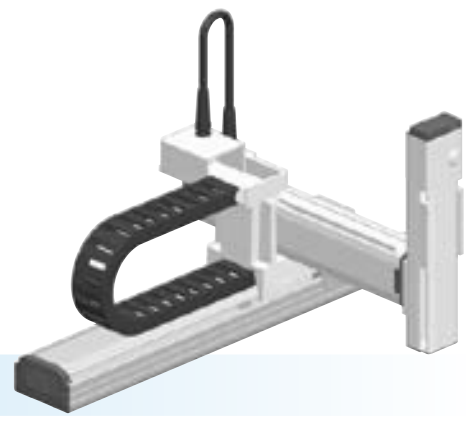
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - [ZR軸] - [Z軸] - [ケーブル長] - RCX340-3 - [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] - [アブソバッテリ]

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 (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)	アブソバッテリ
MXYx	C	M1	25～125cm	15～55cm	ZFL20	15～35cm	3L：3.5m	RCX340-3							
		M3			ZFL10		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.632

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	150～550 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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
　その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

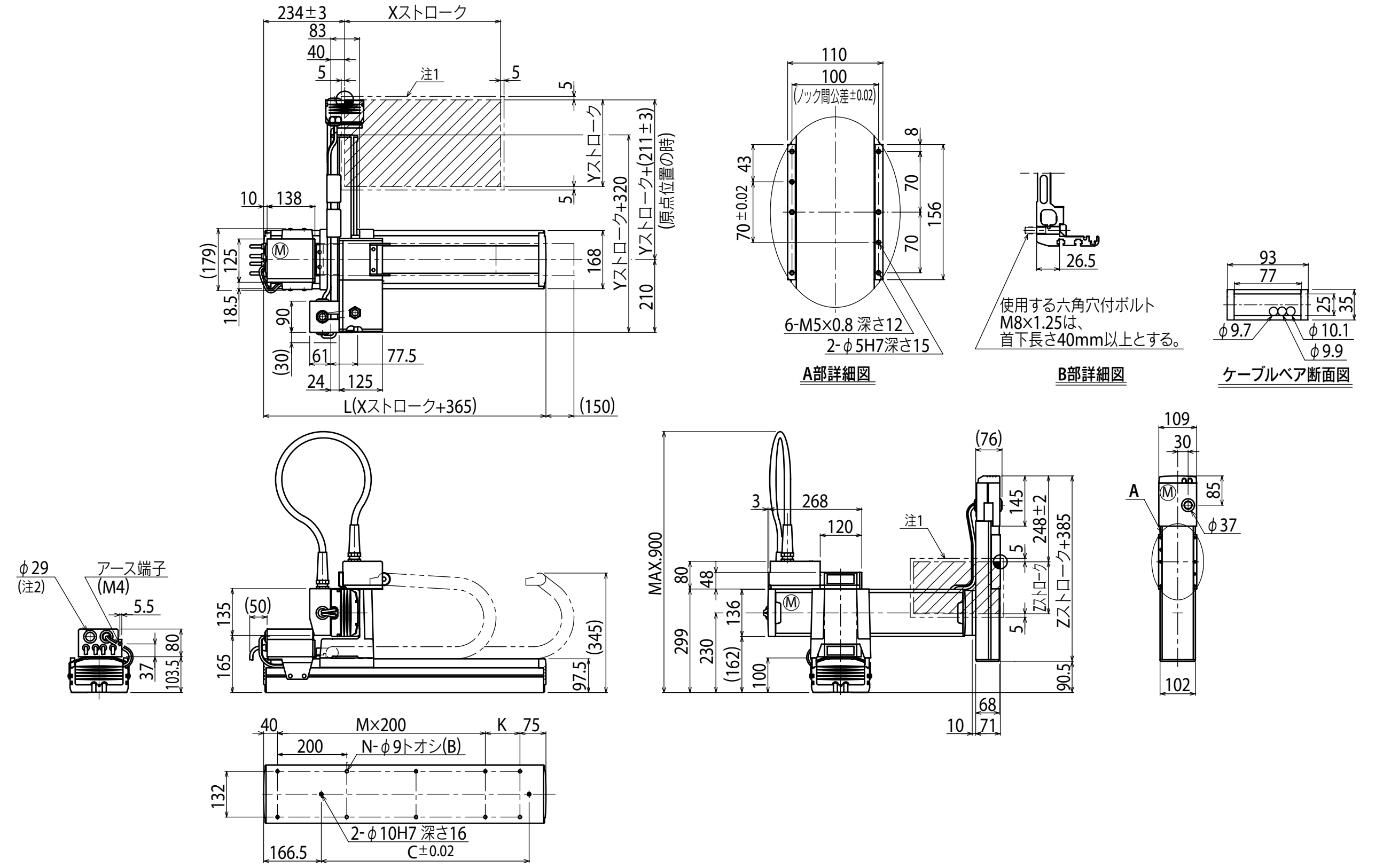
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク（mm）					
	ZFL20			ZFL10		
Yストローク（mm）	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

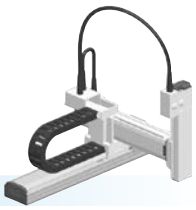
Zストローク	150	250	350

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

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

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	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 (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)	アブソバッテリ
		M1 M3	25～125cm	15～55cm		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▶ P632

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。

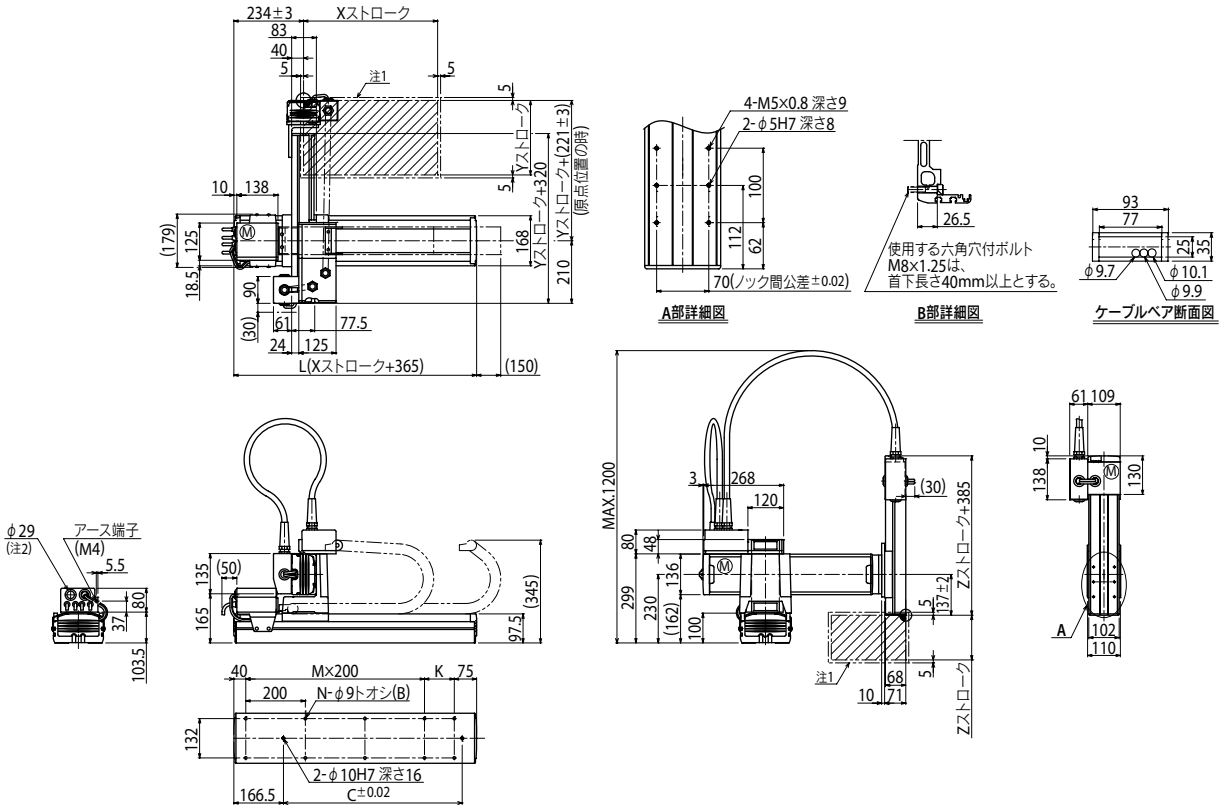
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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ストローク注3	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ストローク注3	150	250	350	450	550
Zストローク	150	250	350		

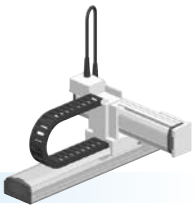
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)											
X軸	1200					960	840	720	600	480	
速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	

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. 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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

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						RCX320-2		R				
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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		M1 M3	25～125cm	25～65cm	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▶ P622

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。

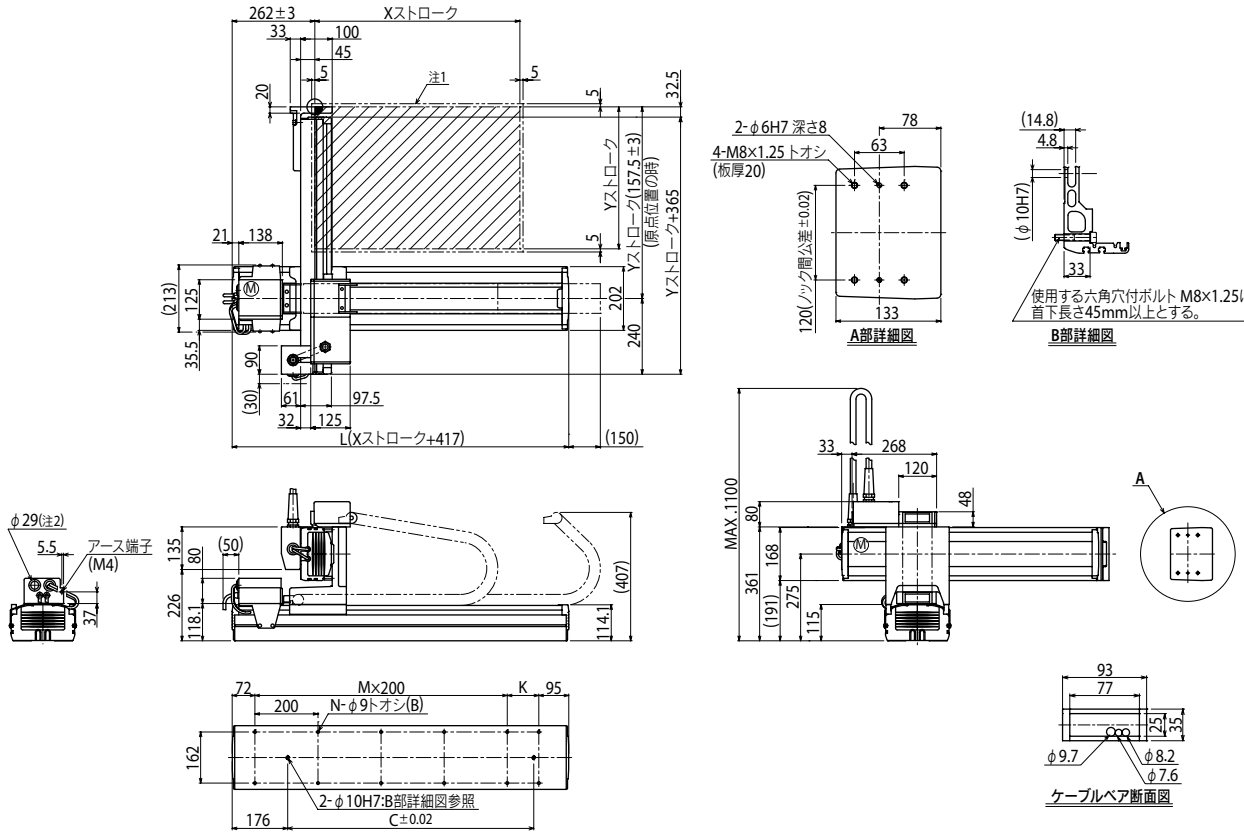
最大可搬質量 (kg)

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	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



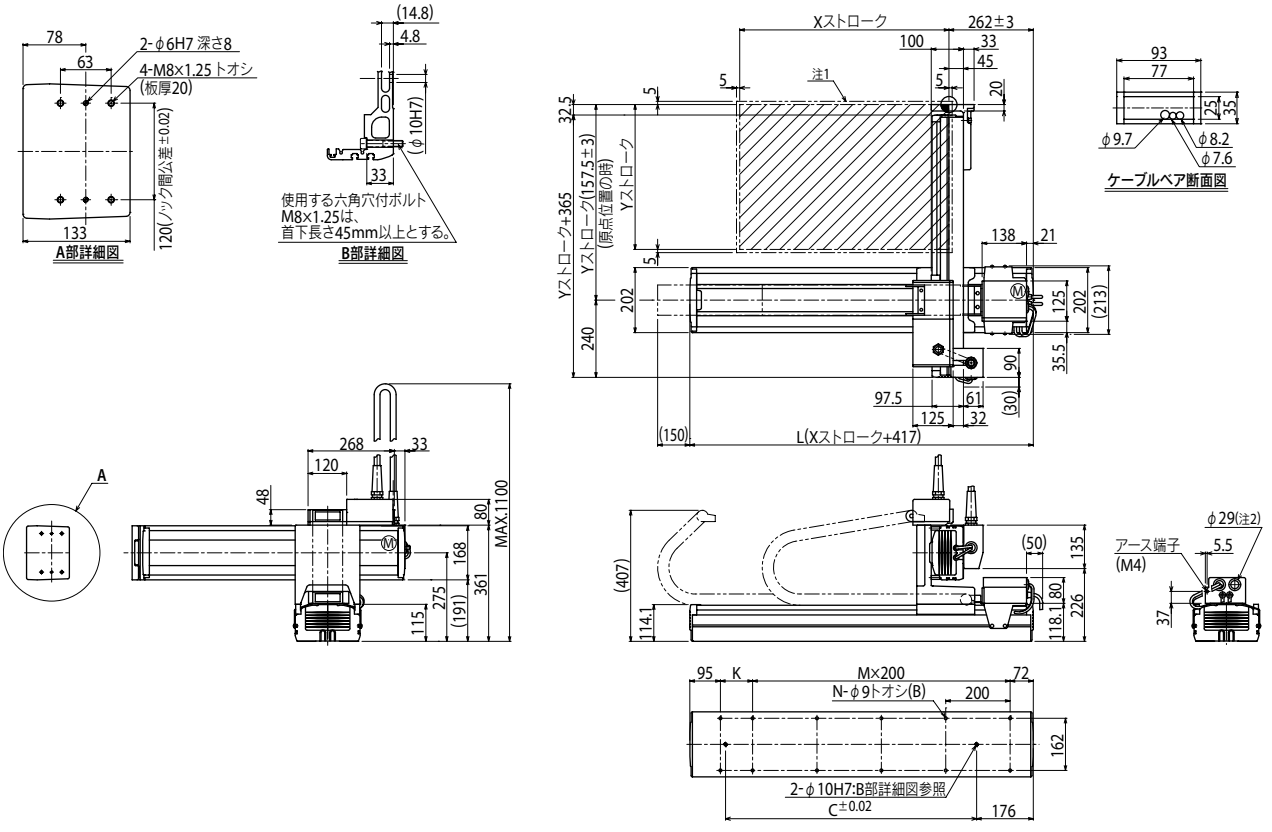
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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	
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) 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。

HXYx 2軸 M3



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[注3] (mm/sec) X軸	1200				
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) 速度設定	—				

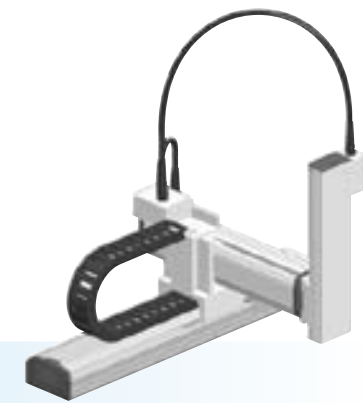
Xストローク	850	950	1050	1150	1250
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) X軸	960	840	720	600	480
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) 速度設定	80%	70%	60%	50%	40%

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。

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	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 (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)	アブソバッテリ
		M1 M3	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.632

■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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

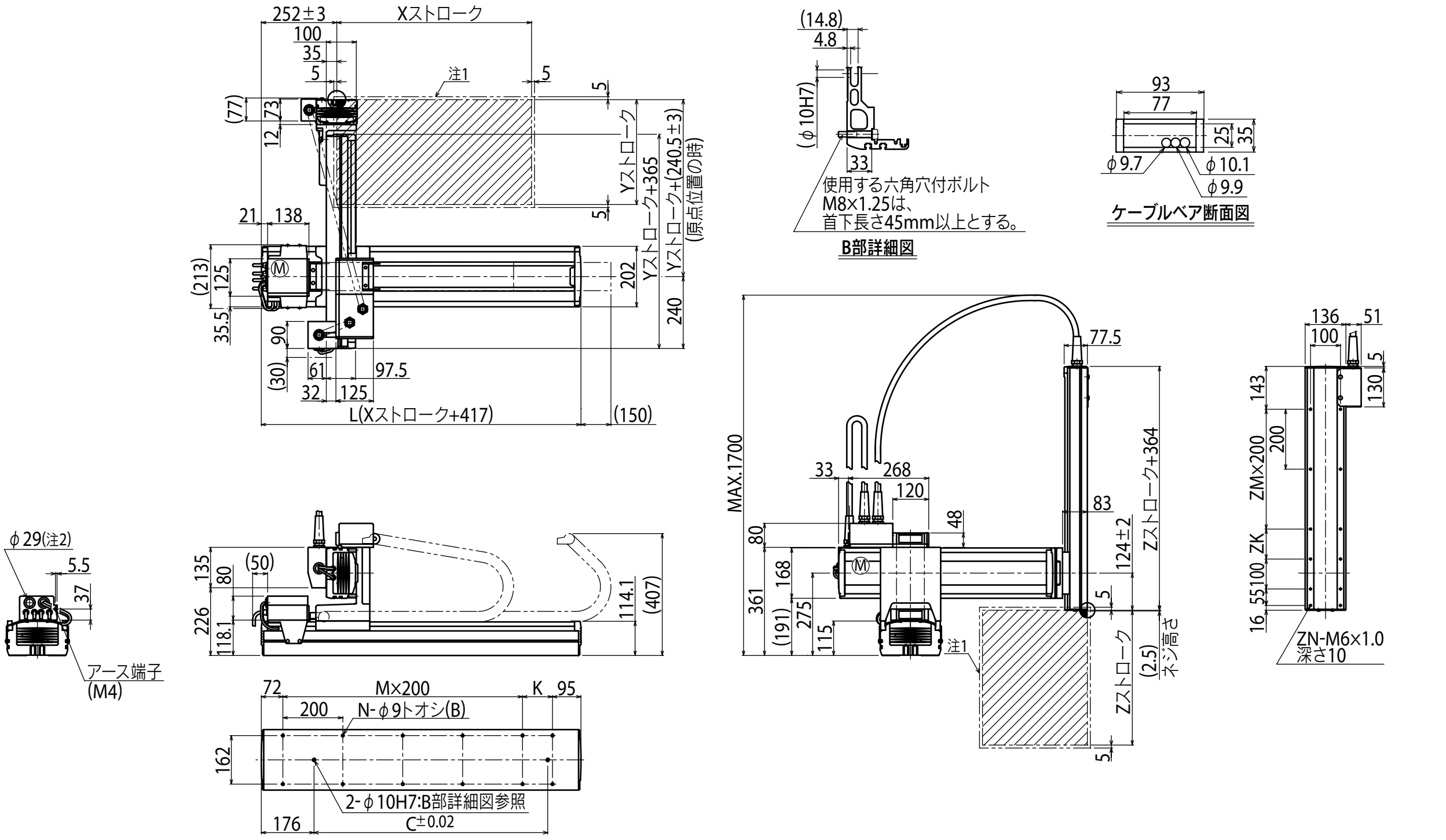
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)			
Yストローク(mm)	**250**	**350**	**450**	**550**
250	18	18	18	18
350	18	18	18	18
450	18	18	18	18
550	18	17	16	15
650	18	17	16	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	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
ZK	100	200	100	200
ZM	1	1	2	2
ZN	10	10	12	12

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		250～750	850	950	1050	1150	1250
	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。

MEMO

SXYx 2軸

ポールタイプ　自立ケーブル



注文型式

SXYx	- S	- P1	-	-	-	RCX320-2	-	-	-	-	-	-
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	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
			15～85cm	15～55cm	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。RCX320▶ P622

※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。

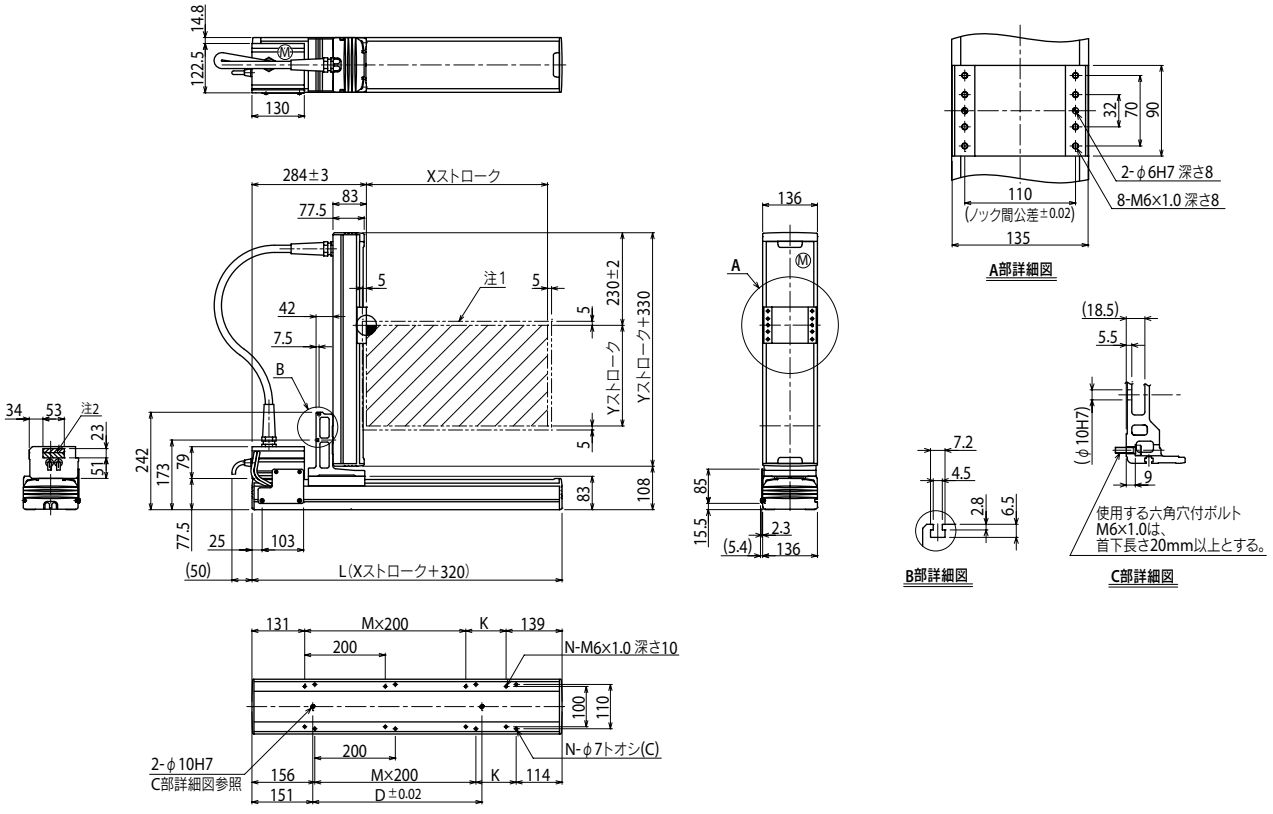
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150～550	8

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

SXYx 2軸 P1



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	450	550			
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

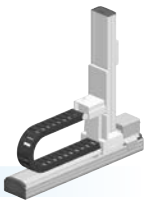
注3. Xストロークと Yストロークの合計は1100mm以下にしてください。

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 ▶ 622

MXYx 2軸

● ポールタイプ　● ケーブルベア



注文型式

MXYx	- 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	Y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	アブソバッテリ
			25～125cm	15～65cm	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▶ P622

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。

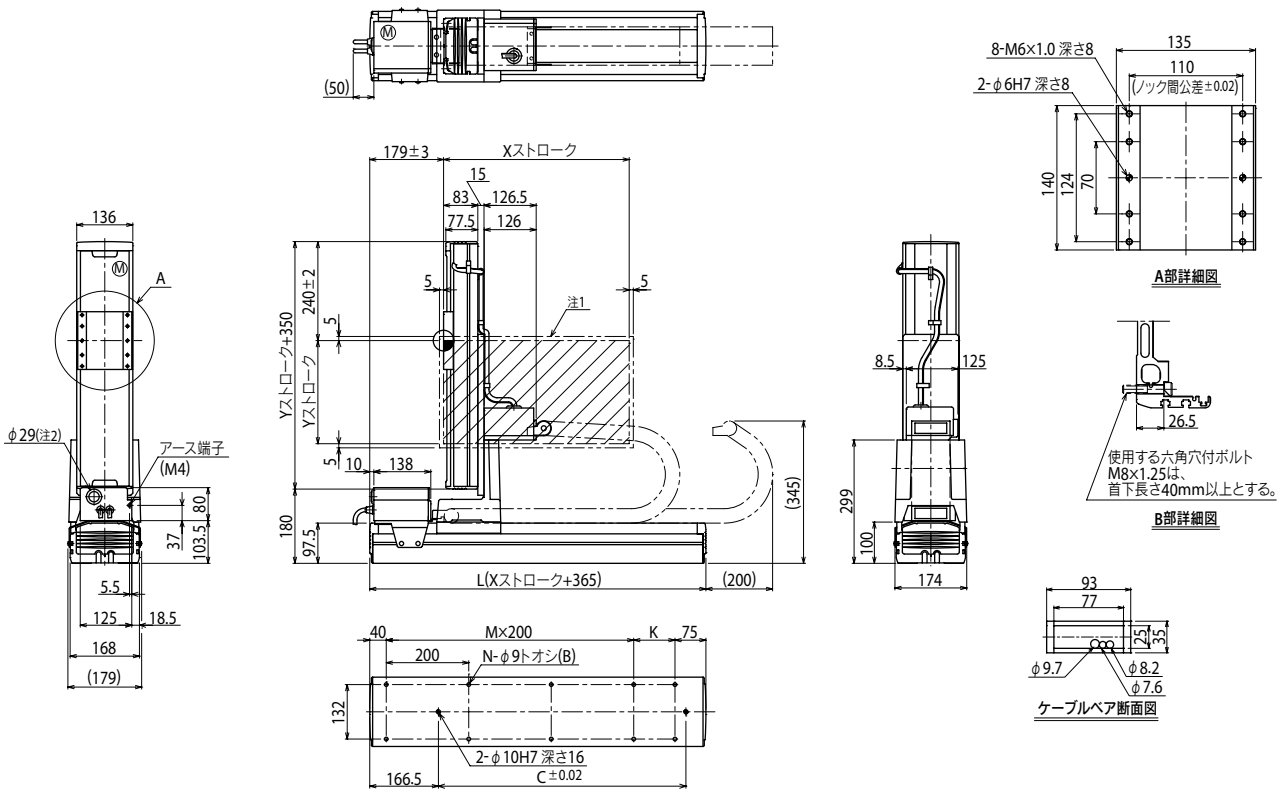
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150～650	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

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注3 (mm/sec) X軸	1200						960	840	720	600	480
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) 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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

MXYx 2軸

● ポールタイプ ● 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 (OPA)		オプションB (OPB)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
			25～95cm		15～65cm		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▶ P622

※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	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。

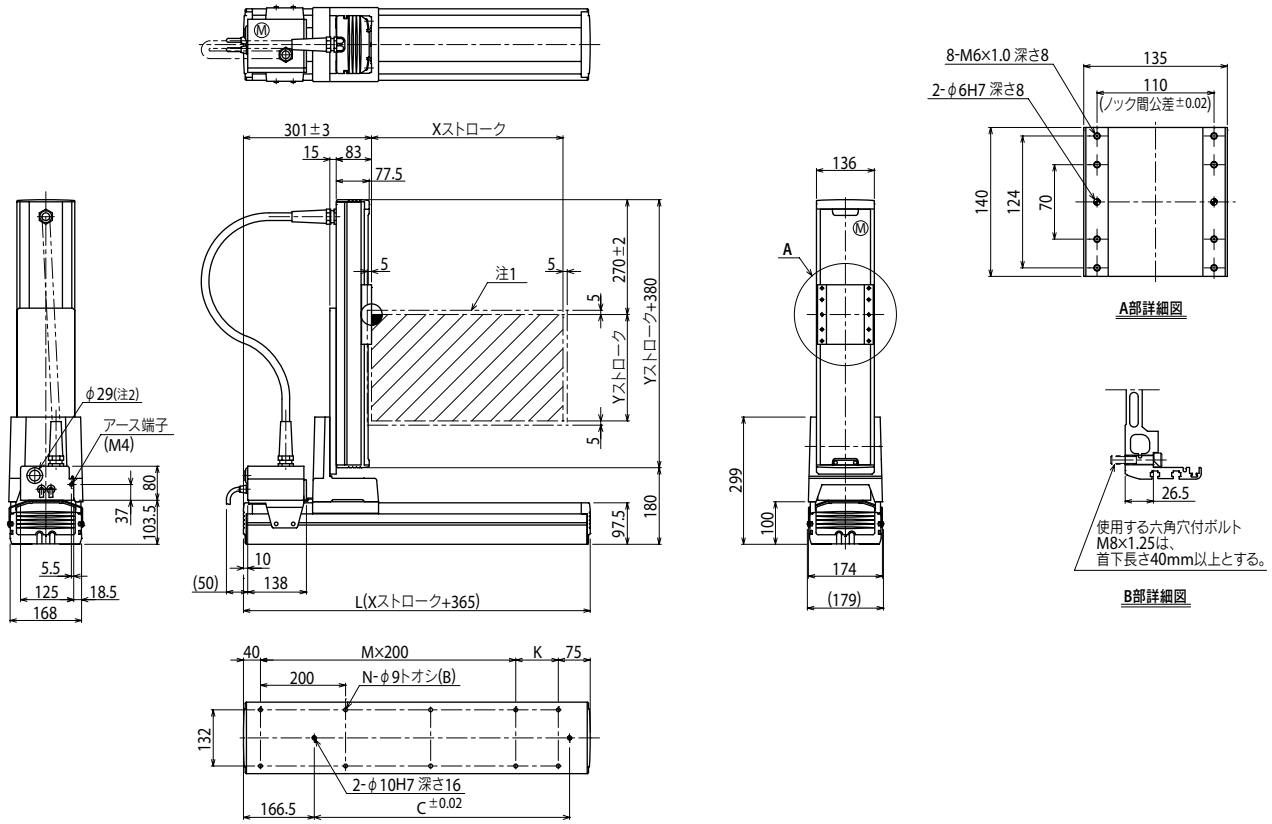
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
150～650	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

MXYx 2軸 P1



Xストローク注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

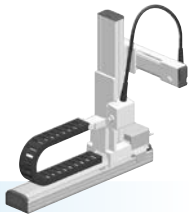
Yストローク注3	150	250	350	450	550	650	
ストローク別最高速度注4 (mm/sec) X軸	1200						960	840
ストローク別最高速度注4 (mm/sec) 速度設定	—						80%	70%

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 ▶ 622

MXYx 3軸/ZPMH

● ボールタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)



注文型式

MXYx	- C	- P2	-	-	-	-	-	RCX340-3	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 25～125cm	Y軸 15～65cm	ZR軸 ZPMHL / ZPMHR	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P632

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F17	F14H-BK	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	10 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 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ZPMから、より剛性を高めたZPMHに変更しました。ZPM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。

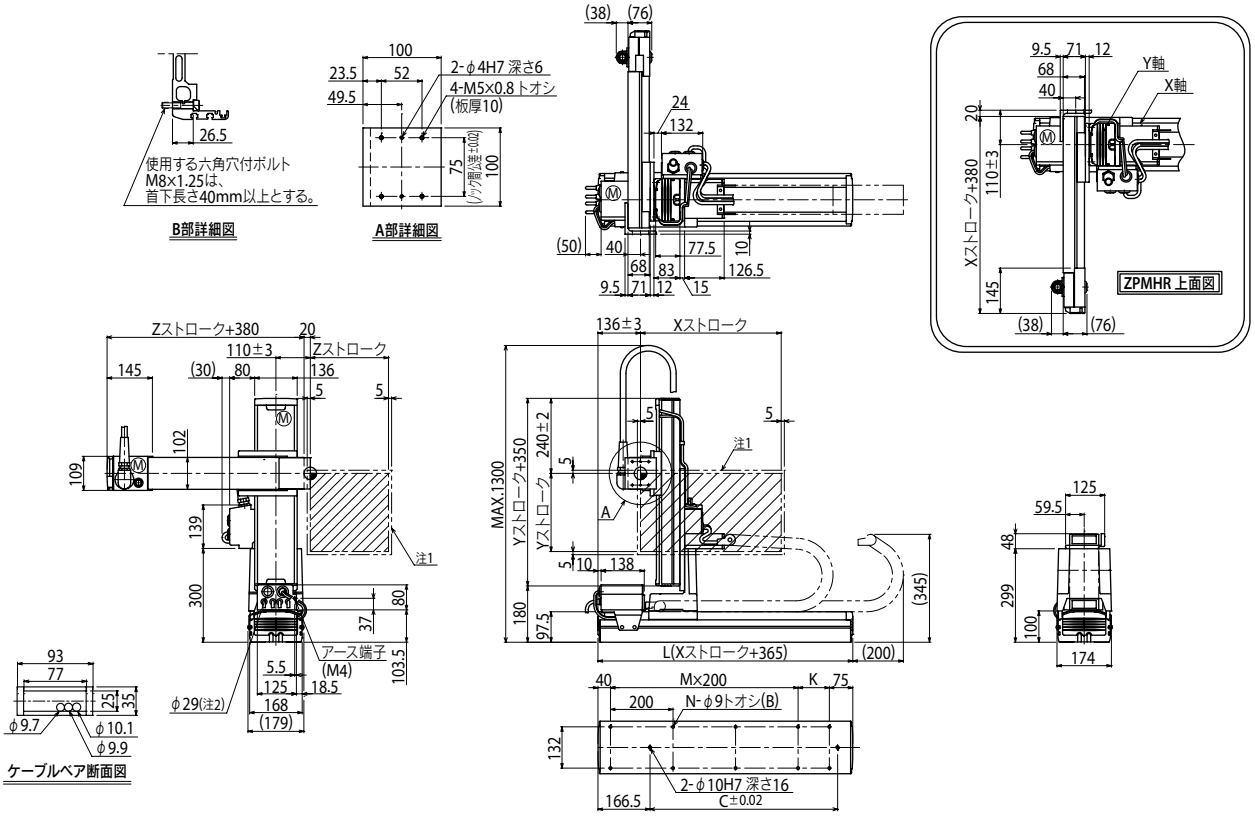
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Yストローク(mm)	150	250	350
150～650	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

MXYx 3軸/ZPMHL 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
Zストローク	150	250	350			

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

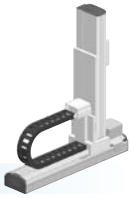
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 本図は、ZPMHLの組合せにて作図してあります。
ZPMHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

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。

適用コントローラ RCX340▶ 632

HXYx 2軸

● ボールタイプ ● ケーブルベア



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	Y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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
			25～125cm	25～105cm	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▶ P622

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。

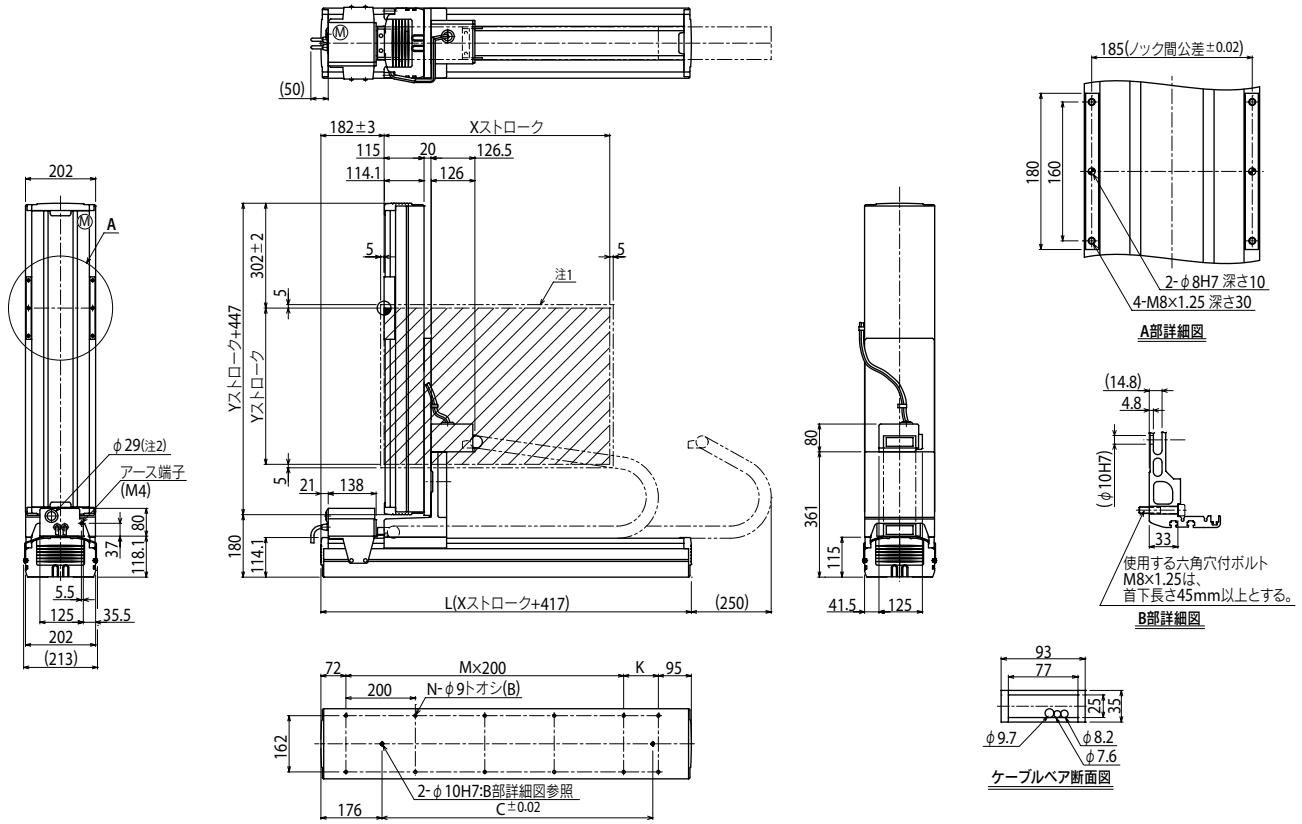
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	XY2軸
250～1050	30

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

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注3 (mm/sec) X軸	1200						960	840	720	600	480
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) Y軸	600						480	420	360		
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) 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、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 ▶ 622

HXYx 2軸

● ポールタイプ　● 自立ケーブル



注文型式

HXYx	- 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	アブソバッテリ
			25～85cm		25～85cm		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▶ P622

※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。

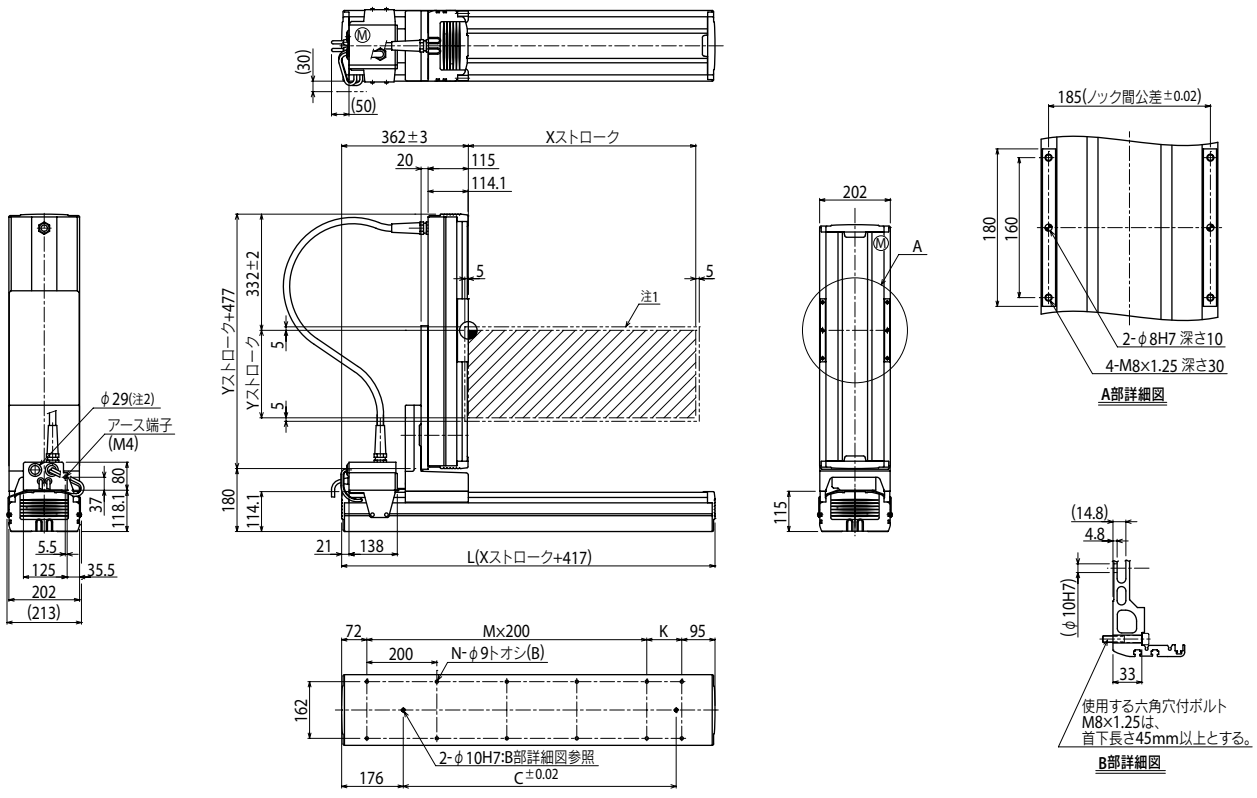
最大可搬質量 (kg)

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	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ストローク注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ストローク注3	250	350	450	550	650	750	850
ストローク別最高速度注4 (mm/sec) 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 ▶ 622

HXYx 3軸/ZPH



● ボールタイプ ● ケーブルベア ● Z軸ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

注文型式

HXYx - C - P2 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - 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 (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)	アブソバッテリ
HXYx	C	P2	25～125cm	25～95cm	ZPHL ZPHR	25～65cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※1. YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F20	F20-BK	F14H
モータ出力 AC	600 W	600 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	10 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250～1250 mm	250～950 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、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。

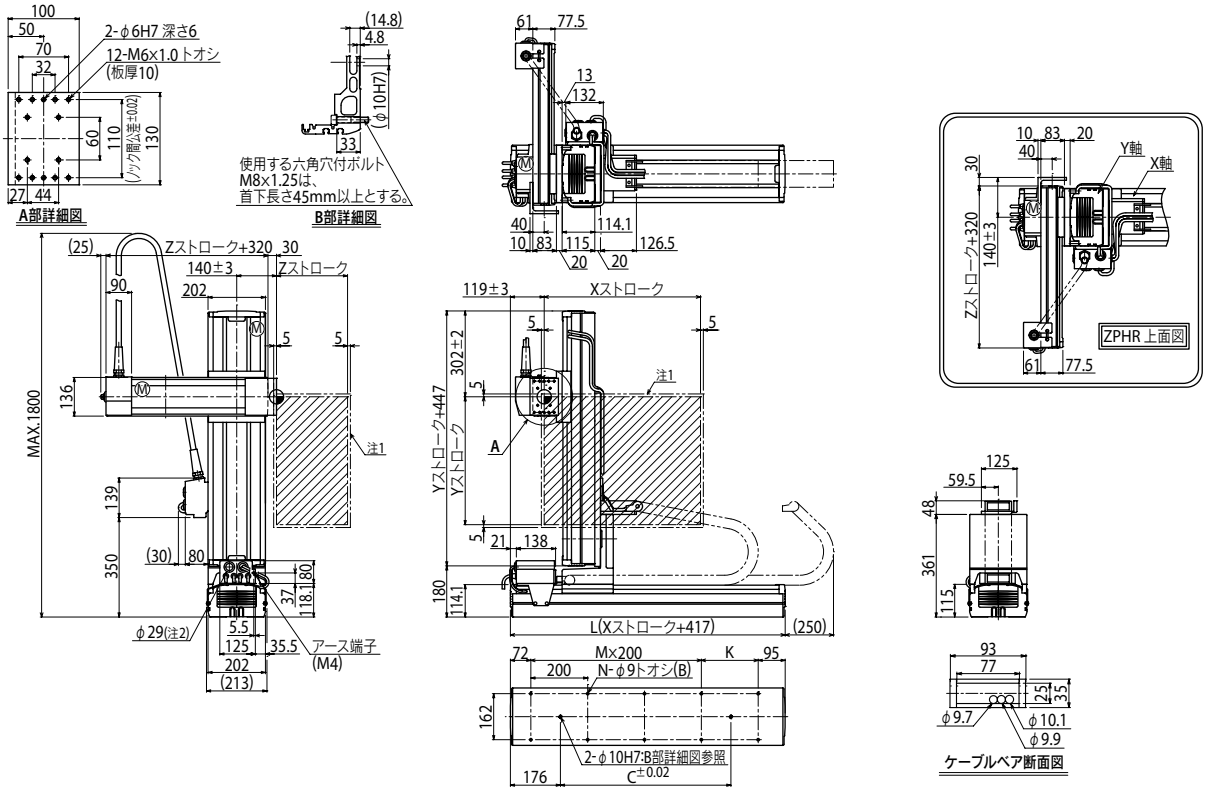
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm) \ Zストローク(mm)	250～650
250～950	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/ZPHL P2



Xストローク注4	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ストローク注4	250	350	450	550	650	750	850	950
Zストローク	250	350	450	550	650			

ストローク別最高速度注5 (mm/sec)									
X軸	1200					960	840	720	600	480
Y軸	600					480	420			
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. 本図は、ZPHLの組合せにて作図してあります。
ZPHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

注4. YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

注5. 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 RCX340▶ 632

HXYx 3軸/ZPH



● ポールタイプ　● 自立ケーブル　● Z軸ポールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)

■注文型式

HXYx	S	P1							RCX340-3							
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸※1 25～85cm	Y軸※1 25～85cm	ZR軸 ZPHL ZPHR	Z軸 25～65cm	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下、Yストロークと
Zストロークの合計は1200mm以下にしてください。

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F20	F20-BK	F14H
モータ出力 AC	600 W	600 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	10 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250～850 mm	250～850 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、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。

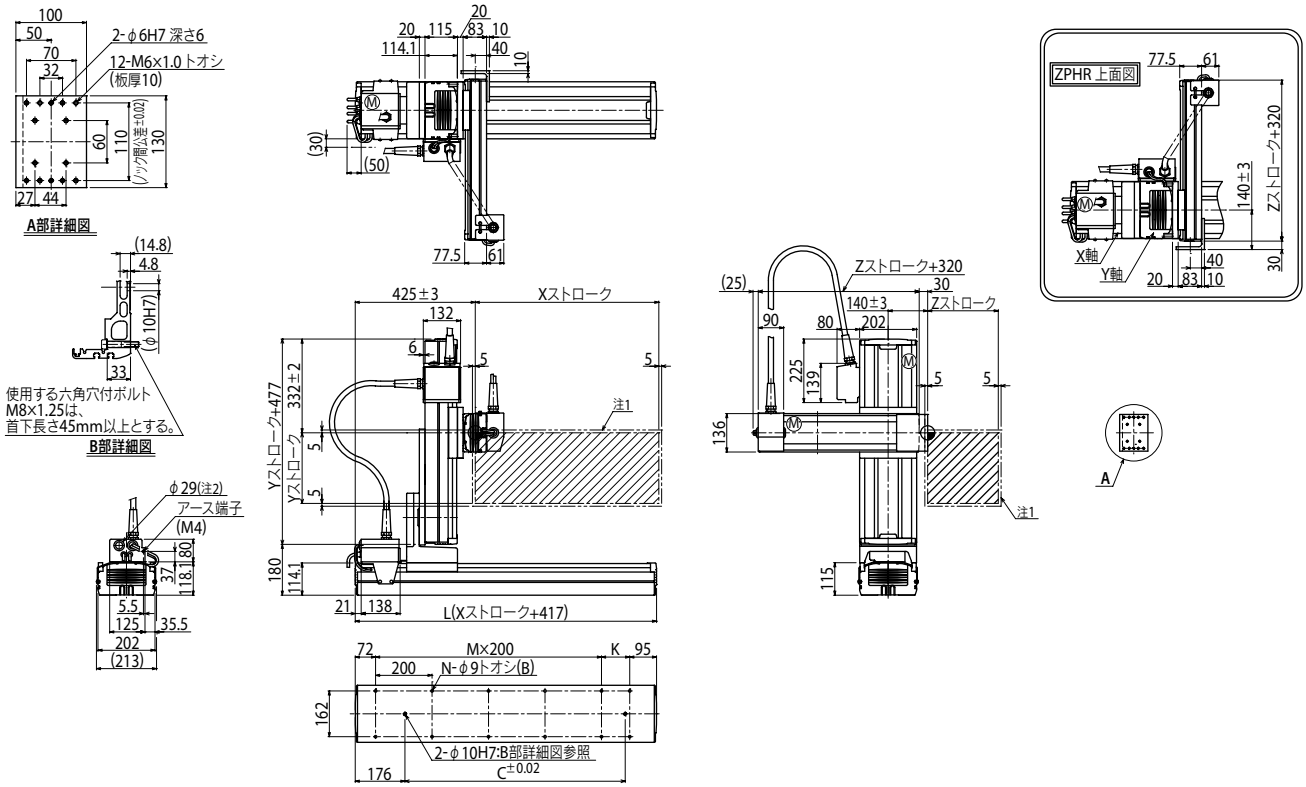
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)
Yストローク(mm)	250～650
250～850	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/ZPHL P1



Xストローク注4	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
D	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク注4	250	350	450	550	650	750	850
Zストローク	250	350	450	550	650		

ストローク別最高速度注5 (mm/sec)			
	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. 本図は、ZPHLの組合せにて作図してあります。
ZPHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

注4. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下、YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。
注5. 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 RCX340▶632

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	-	-	- RCX320-2	-	-	-	-	-
ロボット本体	ケーブル	組合せ F1 F3	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	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14	F10H-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。

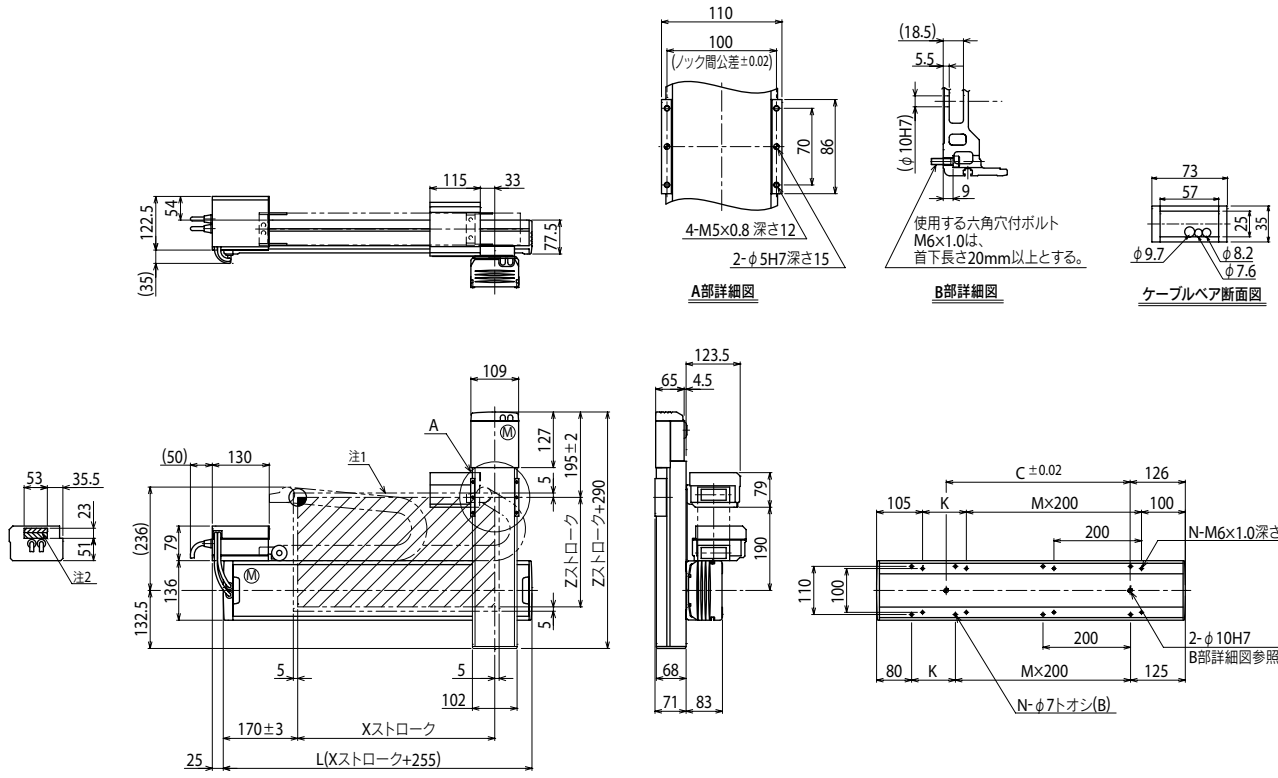
最大可搬質量 (kg)

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

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

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/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	-	-	- ZF	-	-	- RCX320-2	-	-	-	-	-
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	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	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。RCX320▶ P.622

基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14	F10H-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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

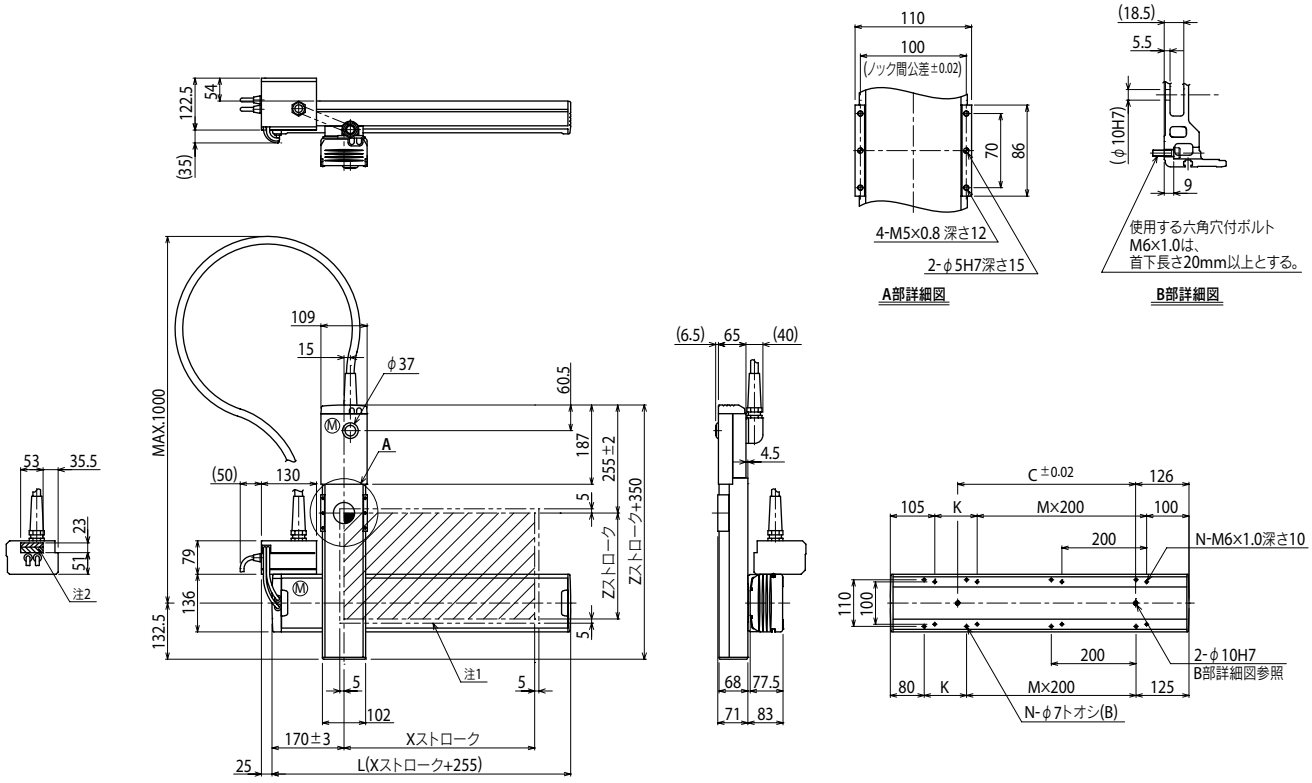
最大可搬質量 (kg)

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

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

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注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 ▶ 622

SXYx 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

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	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※1	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～105cm		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。RCX320▶ P.622

※1. RCX320はYHX-RU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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

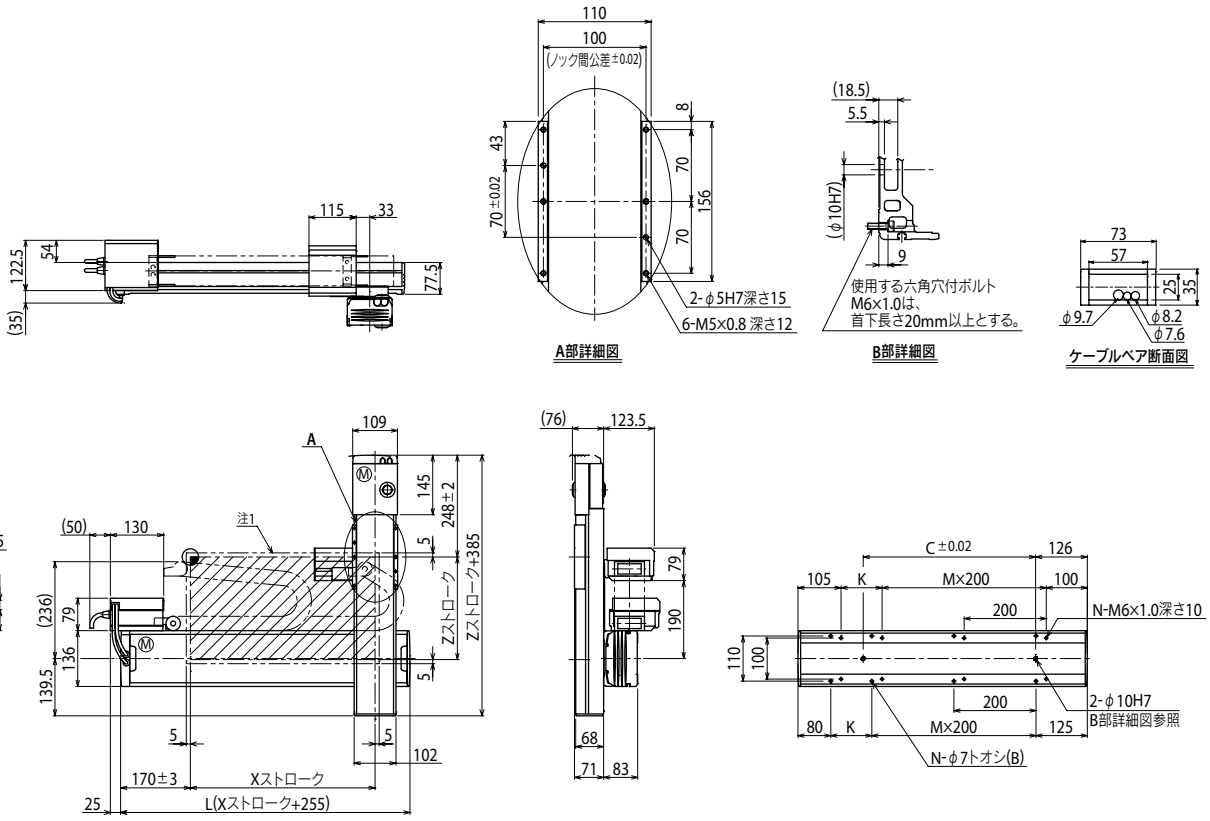
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	150～350
150～1050	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/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

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

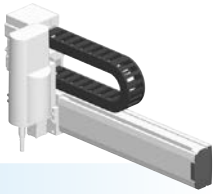
Zストローク	150	250	350							
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)	X軸	1200					960	780	600	540
	速度設定	—					80%	65%	50%	45%

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/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	-	-	-	- 15	-	- RCX320-2	-	-	-	-	-
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	オプションA(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～105cm	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。RCX320▶ P.622

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。

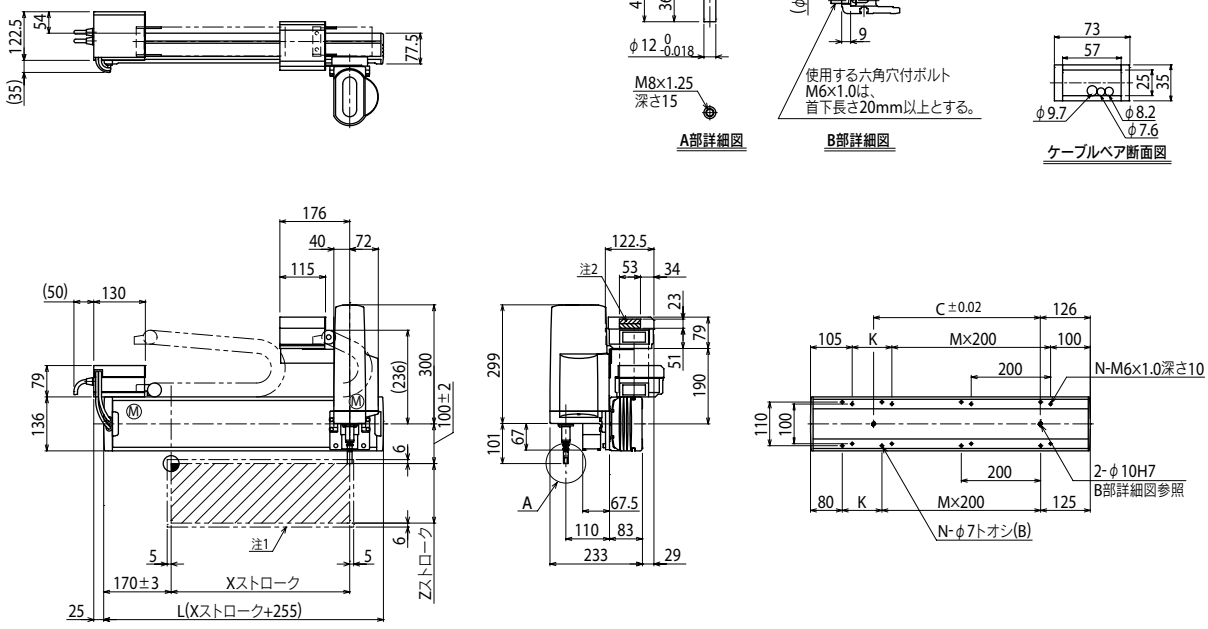
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	ZS12	ZS6
150～1050	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

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注3 (mm/sec)	X軸	1200				960	780	600	540
	速度設定	—				80%	65%	50%	45%

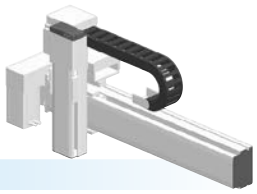
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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 ▶ 622

SXYBx 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

SXYBx	- C	-	-	- ZF	-	-	- RCX320-2	-	-	-	-	-	-
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※1	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～305cm		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。RCX320▶ P.622

※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	Z軸
軸構成※1	B14H	F10H-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.04 mm	±0.01 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	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	600 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)

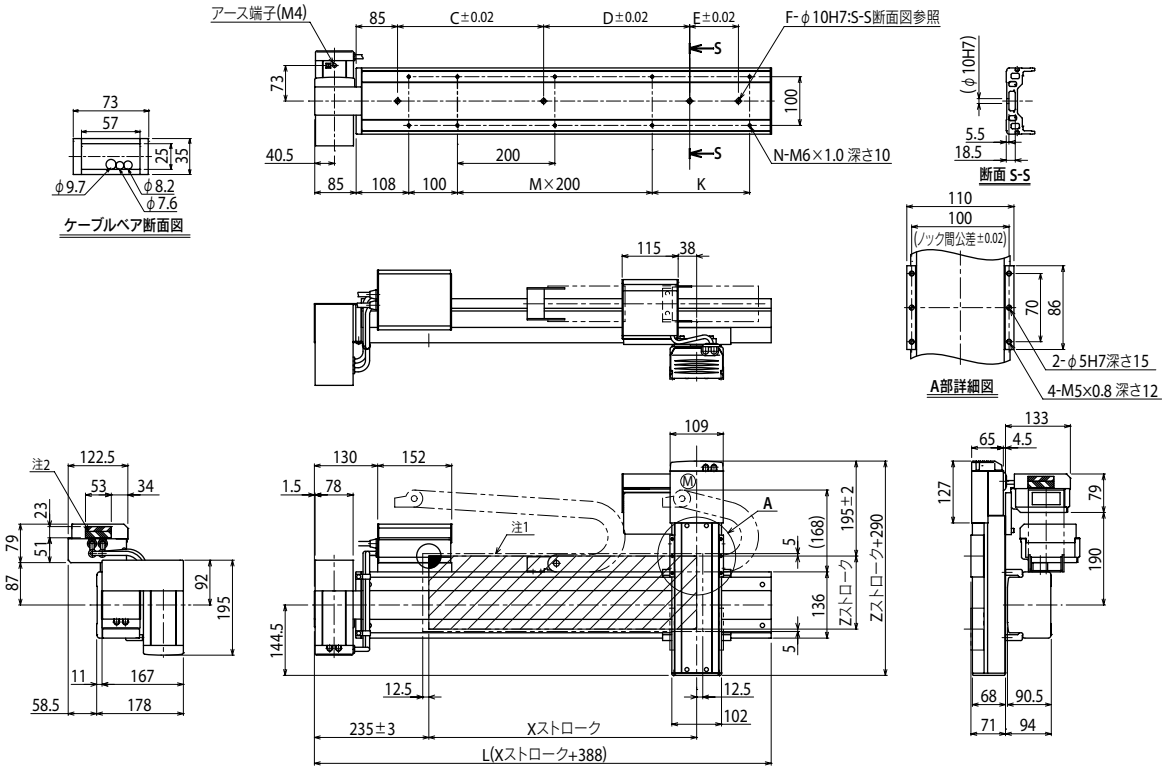
	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	150～350
150～3050	10

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

※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置が必要です。

SXYBx 2軸/ZF F1



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。

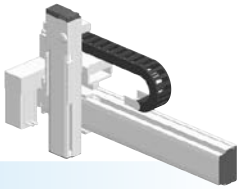
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	100	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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	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	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
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 ▶ 622

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			ZFL20			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(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～305cm		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。RCX320▶ P.622

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。

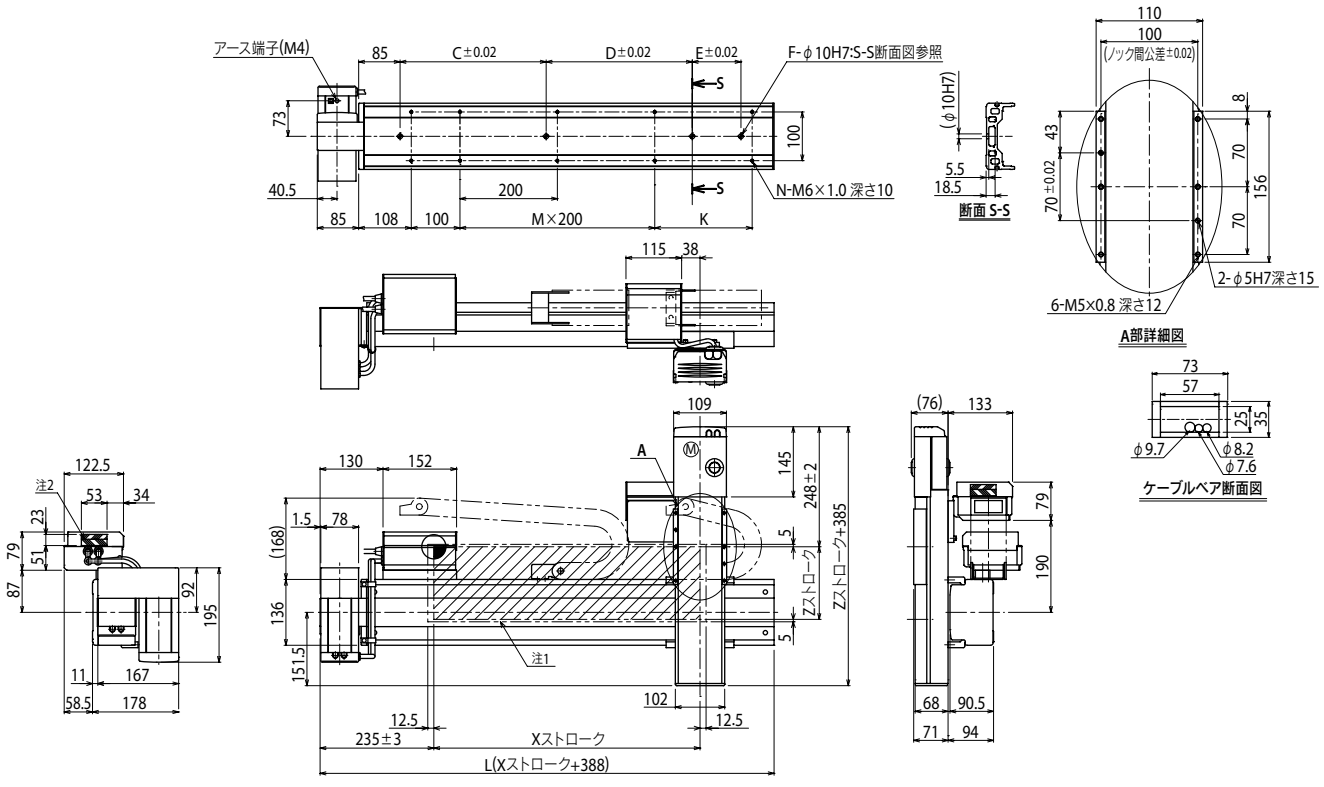
最大可搬質量 (kg)

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

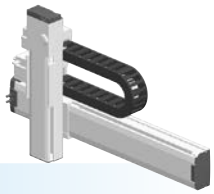
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	100	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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	960	
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
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▶622

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	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～105cm		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。RCX320▶ P.622

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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

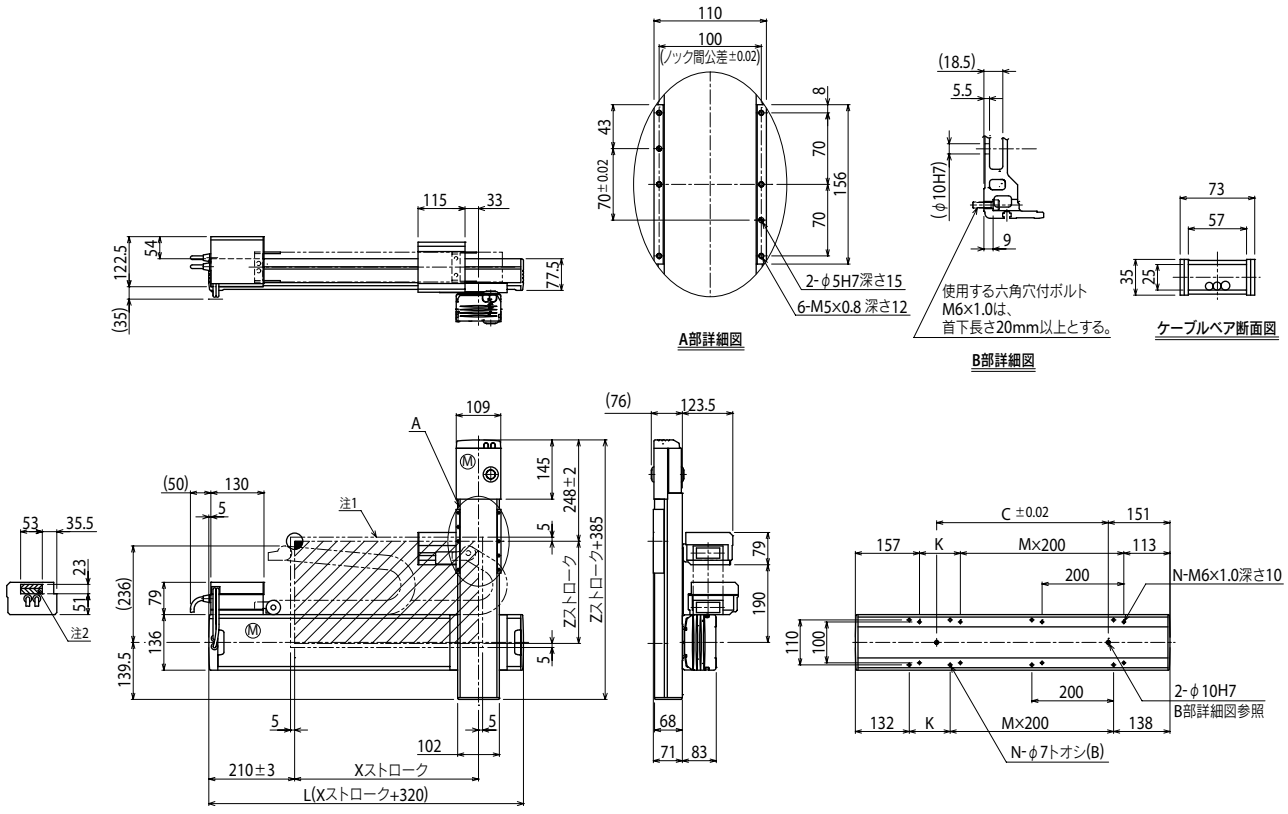
最大可搬質量 (kg)

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

MXYx 2軸/ZFL10 F1



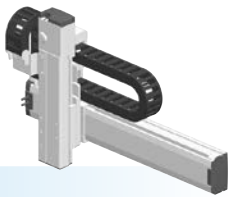
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14

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
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) 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/ZFH



● 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			ZFH			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(OP.A)	オプションB(OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	15～105cm		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。RCX320▶ P.622

■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以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

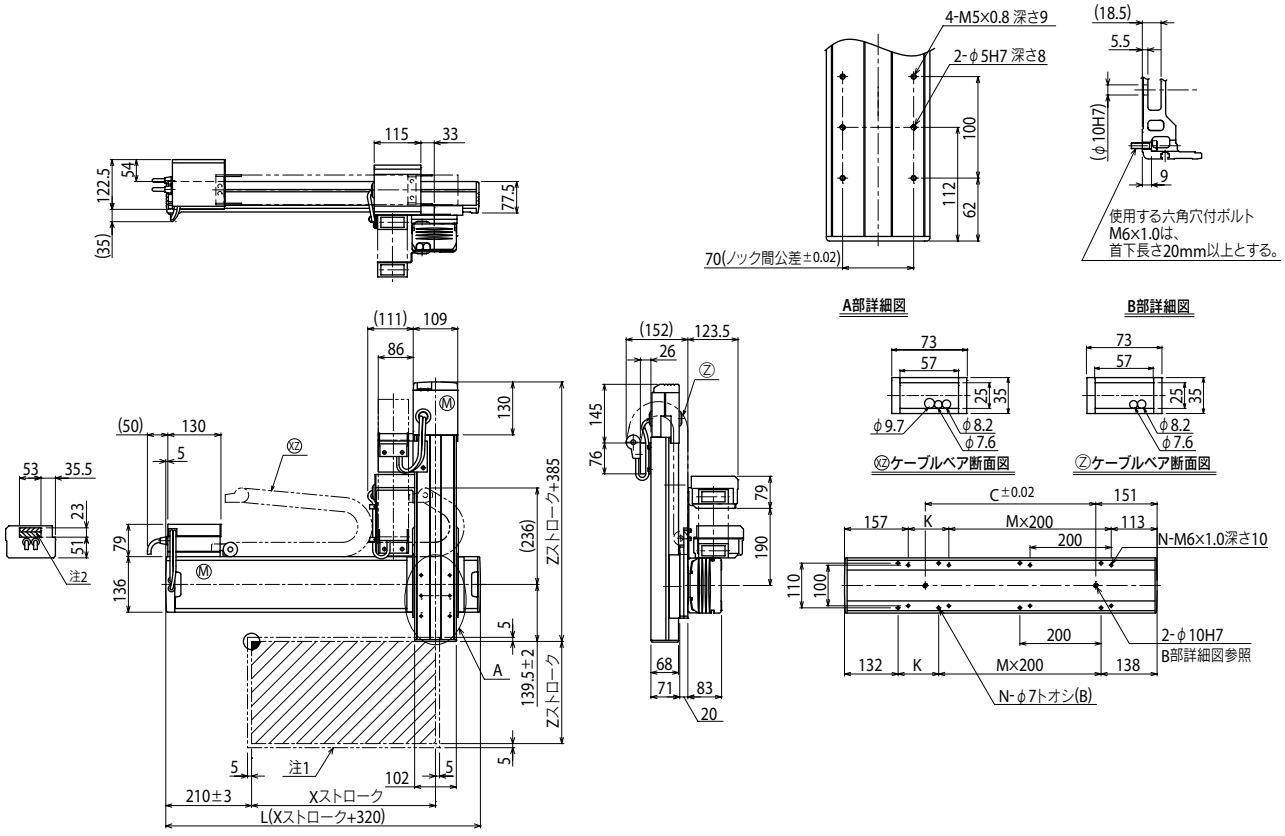
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Xストローク(mm)	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	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

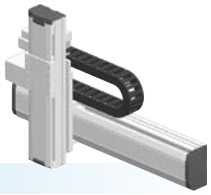
Zストローク		150	250	350				
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)	X軸	1200			960	780	600	540
	速度設定	—			80%	65%	50%	45%

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 ▶ 622

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 -			- 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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	25～125cm		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。RCX320▶ P.622

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。

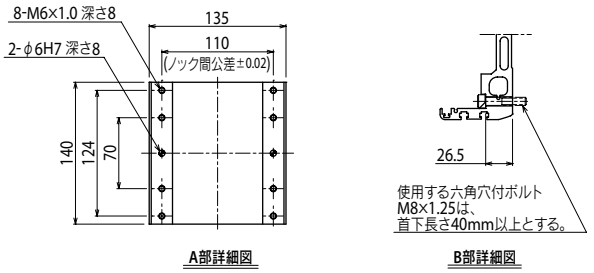
最大可搬質量 (kg)

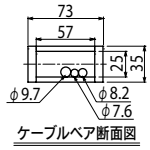
	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	250～550
250～1250	20

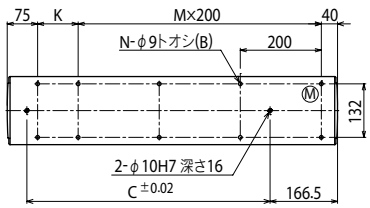
適用コントローラ

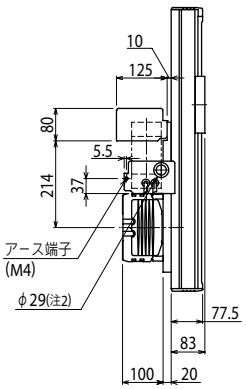
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

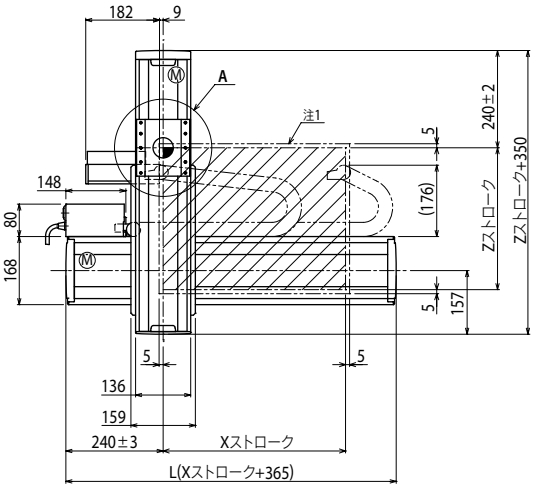
HXYx 2軸/ZL F1











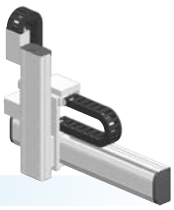
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

Zストローク	250	350	450	550
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) X軸	1200			
ストローク別最高速度※3 (mm/sec) 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。

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 (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
		F1 F3	25～125cm		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。RCX320▶ P.622

基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード※3(減速比)	20 mm	5 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250～1250 mm	250～550 mm
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

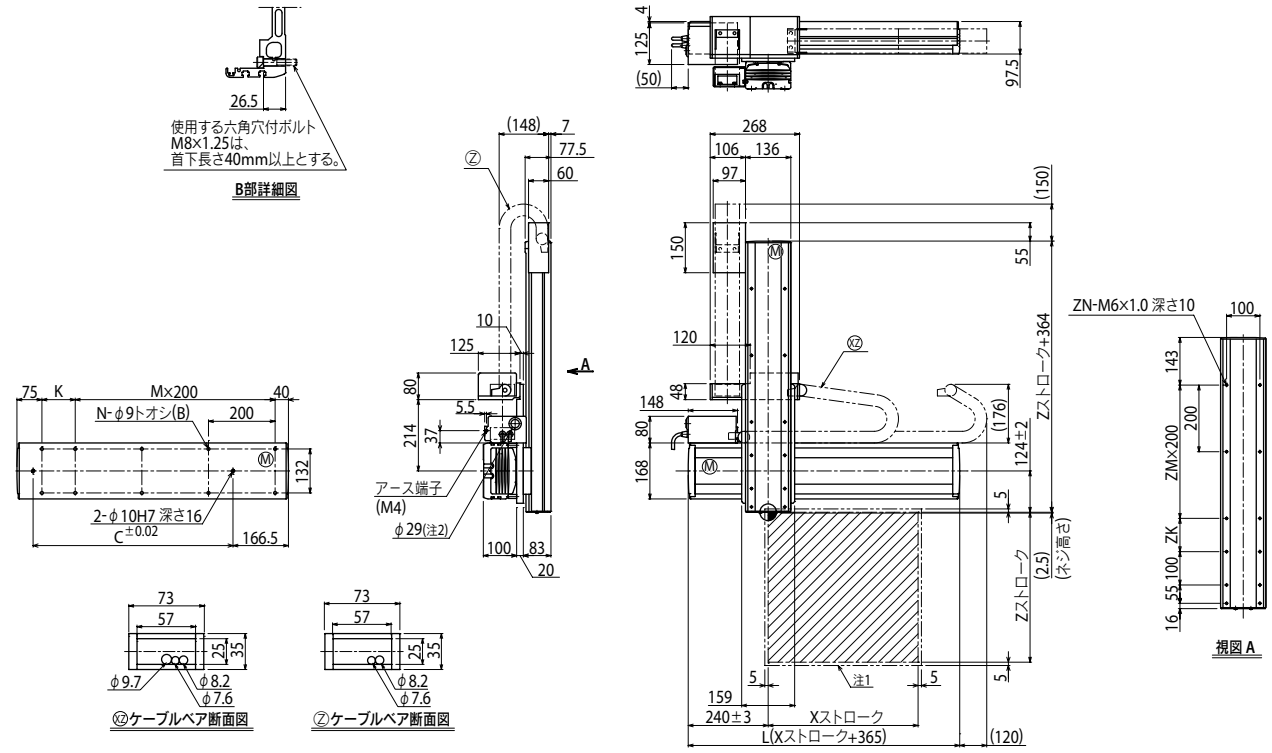
最大可搬質量 (kg)

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

適用コントローラ

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

HXYx 2軸/ZH F1



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

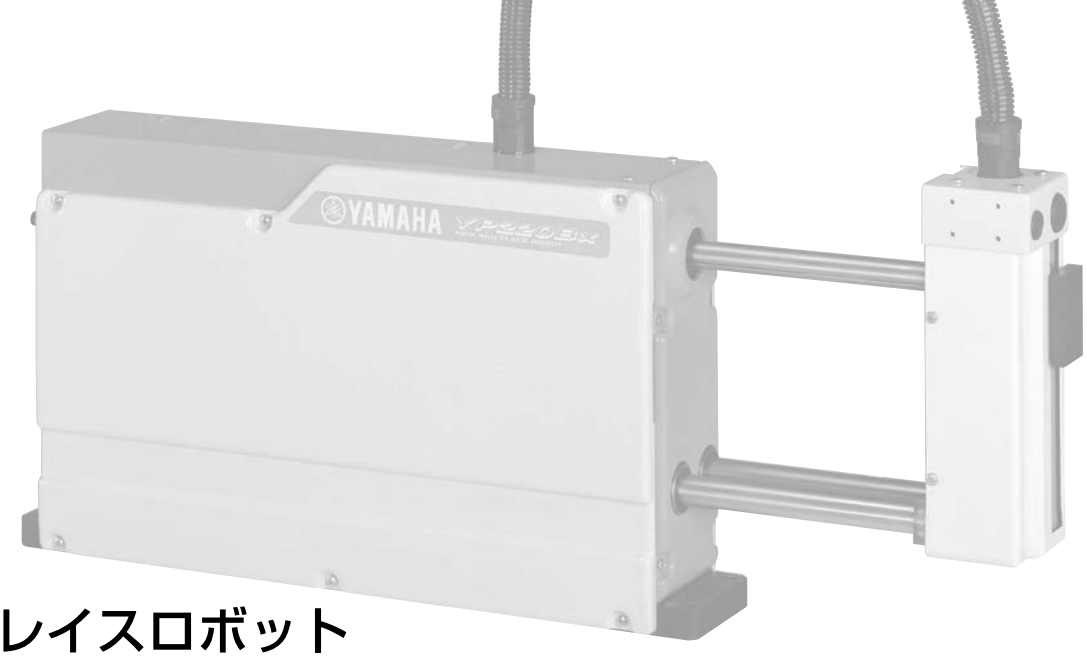
Zストローク	250	350	450	550
ZK	100	200	100	200
ZM	1	1	2	2
ZN	10	10	12	12

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

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

適用コントローラ RCX320▶622

MEMO



ピック＆プレイスロボット

YP-X SERIES

CONTENTS

■ YP-X 仕様一覧表 ……502
■ 注文型式説明……502
■ 注文型式用語説明 ……502

2軸

YP220BX …… 503
YP320X…… 504

3軸

YP220BXR…… 505
YP320XR …… 506
YP330X…… 507

4軸

YP340X…… 508

YP-X 仕様一覧表

タイプ	モデル名	最大可搬質量 (kg)	サイクルタイム(sec)※1	構造		動作範囲	掲載ページ
2軸	YP220BX	3	0.45	X軸	ベルト	200 mm	P.503
				Z軸	ベルト	100 mm	
	YP320X	3	0.57	X軸	ボールネジ	330 mm	P.504
				Z軸	ベルト	100 mm	
3軸	YP220BXR	1	0.62	X軸	ベルト	200 mm	P.505
				Z軸	ベルト	100 mm	
				R軸	回転軸	±180 °	
	YP320XR	1	0.67	X軸	ボールネジ	330 mm	P.506
				Z軸	ベルト	100 mm	
				R軸	回転軸	±180 °	
	YP330X	3	0.57	X軸	ボールネジ	330 mm	P.507
				Y軸	ボールネジ	150 mm	
				Z軸	ベルト	100 mm	
4軸	YP340X	1	0.67	X軸	ボールネジ	330 mm	P.508
				Y軸	ボールネジ	150 mm	
				Z軸	ベルト	100 mm	
				R軸	回転軸	±180 °	

※1. サイクルタイムは、上下50 mm、前後150 mm (アーチ 50) の往復時間です (負荷1 kgの粗位置決めモーション時)。

注文型式説明

ヤマハピック＆プレイスロボットYP-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 ▶ YP220BX
・ロボットケーブル長 ▷ 3.5 m

● コントローラ ▶ RCX320

● 注文型式

YP220BX-3L-RCX320-2-N-NS-2

メカ部分　コントローラ部分

①ロボット本体	②ケーブル長	③適用コントローラ	④制御軸数	⑤安全規格	⑥回生装置	⑦コントローラオプションA (OP.A)	⑧コントローラオプションB (OP.B)	⑨ビジョンシステム	⑩アブソバッテリ
YP220BX YP320X	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX320							

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.622

■ 3/4軸仕様

● メカ ▶ YP340X
・ロボットケーブル長 ▷ 5 m

● コントローラ ▶ RCX340

● 注文型式

YP340X-5L-RCX340

メカ部分　コントローラ部分

①ロボット本体	②ケーブル長	③適用コントローラ	④制御軸数	⑤安全規格	⑥コントローラオプションA (OP.A)	⑦コントローラオプションB (OP.B)	⑧コントローラオプションC (OP.C)	⑨コントローラオプションD (OP.D)	⑩コントローラオプションE (OP.E)	⑪アブソバッテリ
YP220BXR YP320XR YP330X YP340X	3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX340								

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.632

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 ：3.5 m 5L ：5 m 10L：10 m
③適用コントローラ	**2軸仕様** ：RCX320をご選択ください。 **3/4軸仕様**：RCX340をご選択ください。

YP220BX 2軸



注文型式

YP220BX	-		-	RCX320-2	-		-		-		-		-	
ロボット本体		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(OP.A)		オプションB(OP.B)		ビジョンシステム		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.622

基本仕様

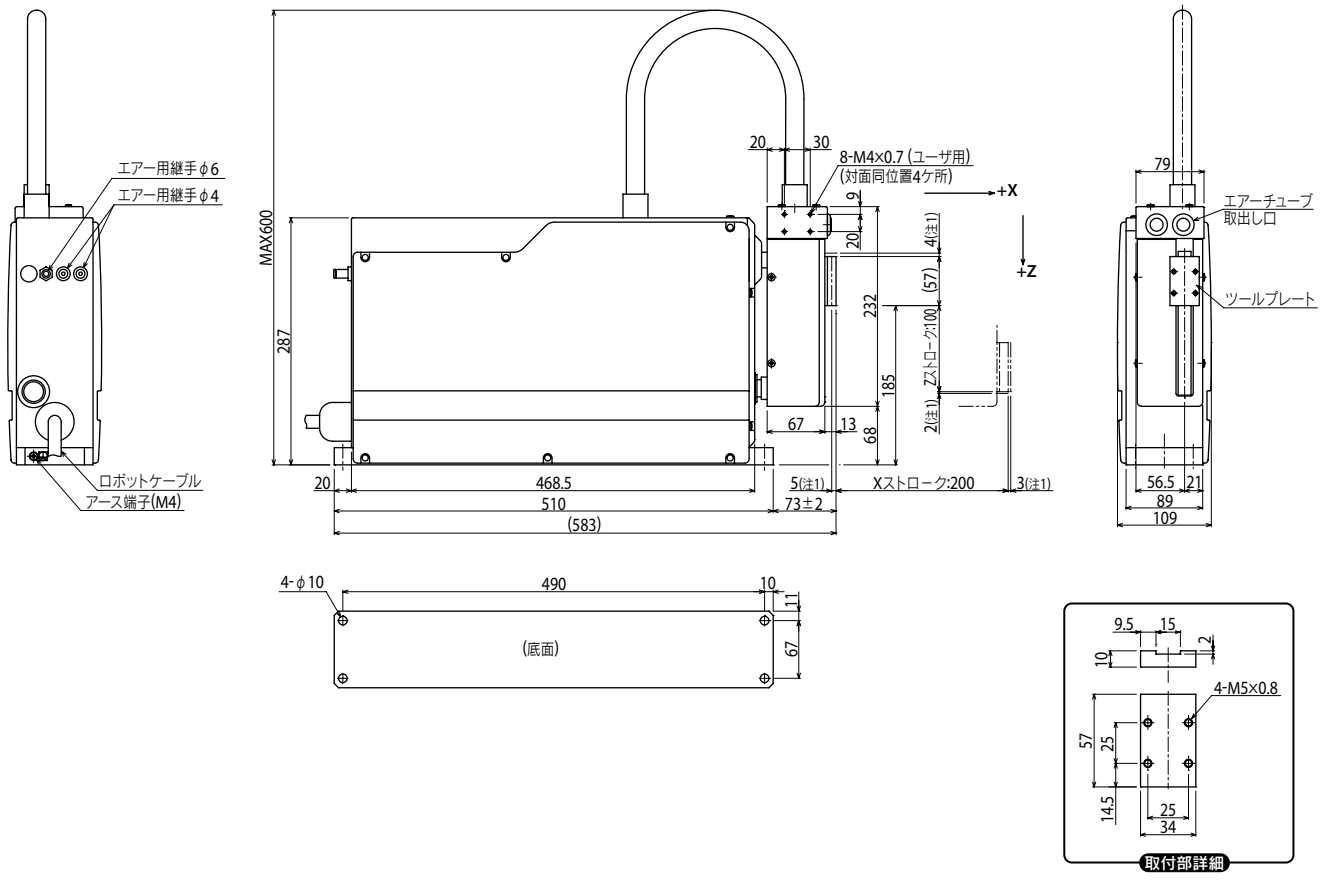
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.05 mm	±0.05 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当
最高速度※2	1440 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	200 mm	100 mm
サイクルタイム	0.45 sec※3	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m	
本体質量	17 kg	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です（負荷、ストロークにより変動）。
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
※3. 上下50 mm・前後150 mm（アーチ量50）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX320	500	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

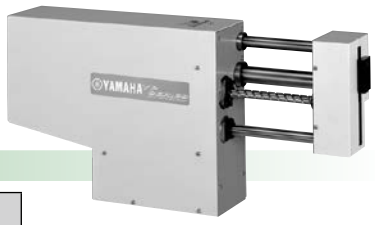
YP220BX



注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP220BXの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　よって初回（設置時）の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

YP320X 2軸



注文型式

YP320X - □ - RCX320-2 - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	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)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
	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.622**

基本仕様

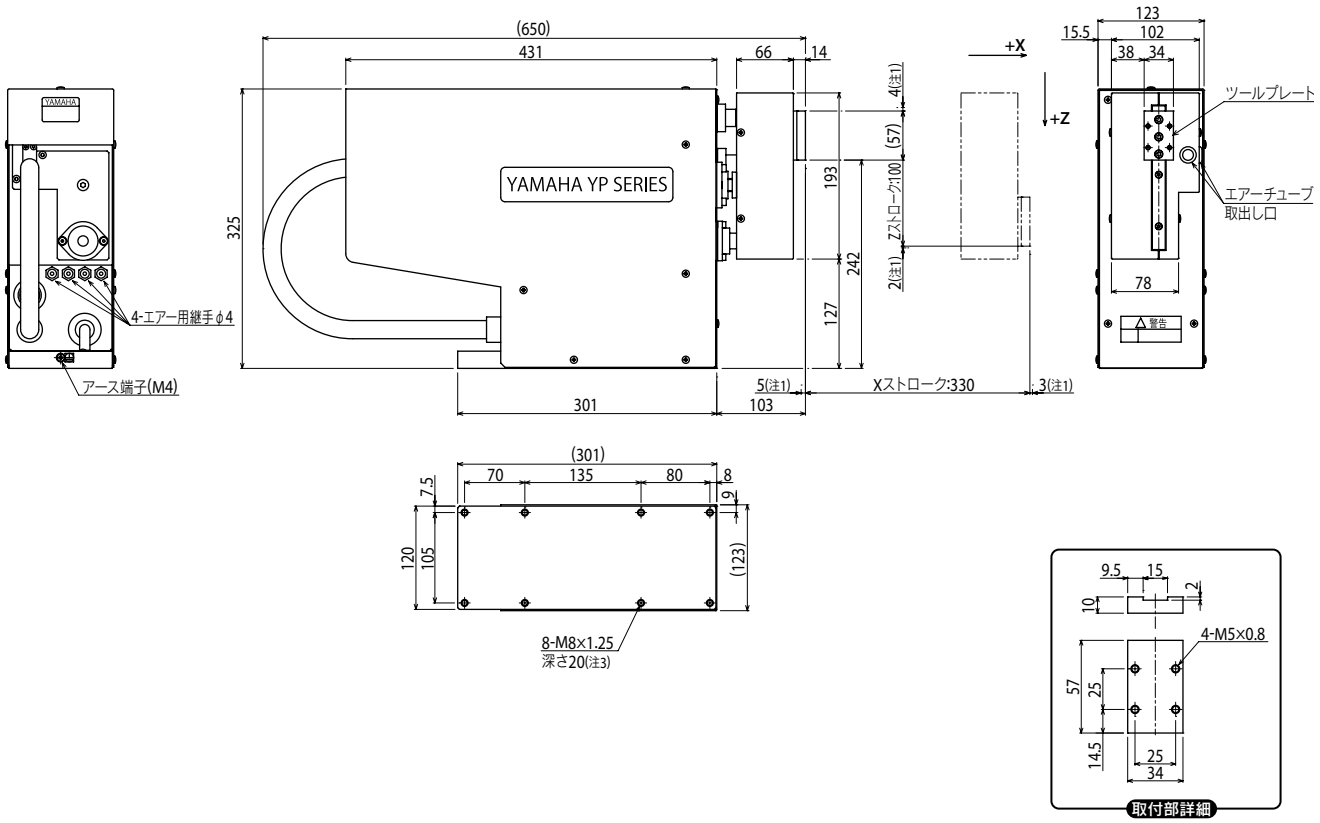
	X軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度※2	1500 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec※3、0.78 sec※4	
最大可搬質量	3 kg	
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m	
本体質量	21 kg	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です（負荷、ストロークにより変動）。
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
※3. 上下50 mm・前後150 mm（アーチ量 50）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。
※4. 上下25 mm・前後300 mm（アーチ量 25）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX320	500	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

YP320X



注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP320Xの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　よって初回（設置時）の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

YP220BXR 3軸



■注文型式

YP220BXR	-		-	RCX340-3	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		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)		アブソバッテリ

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.632

■基本仕様

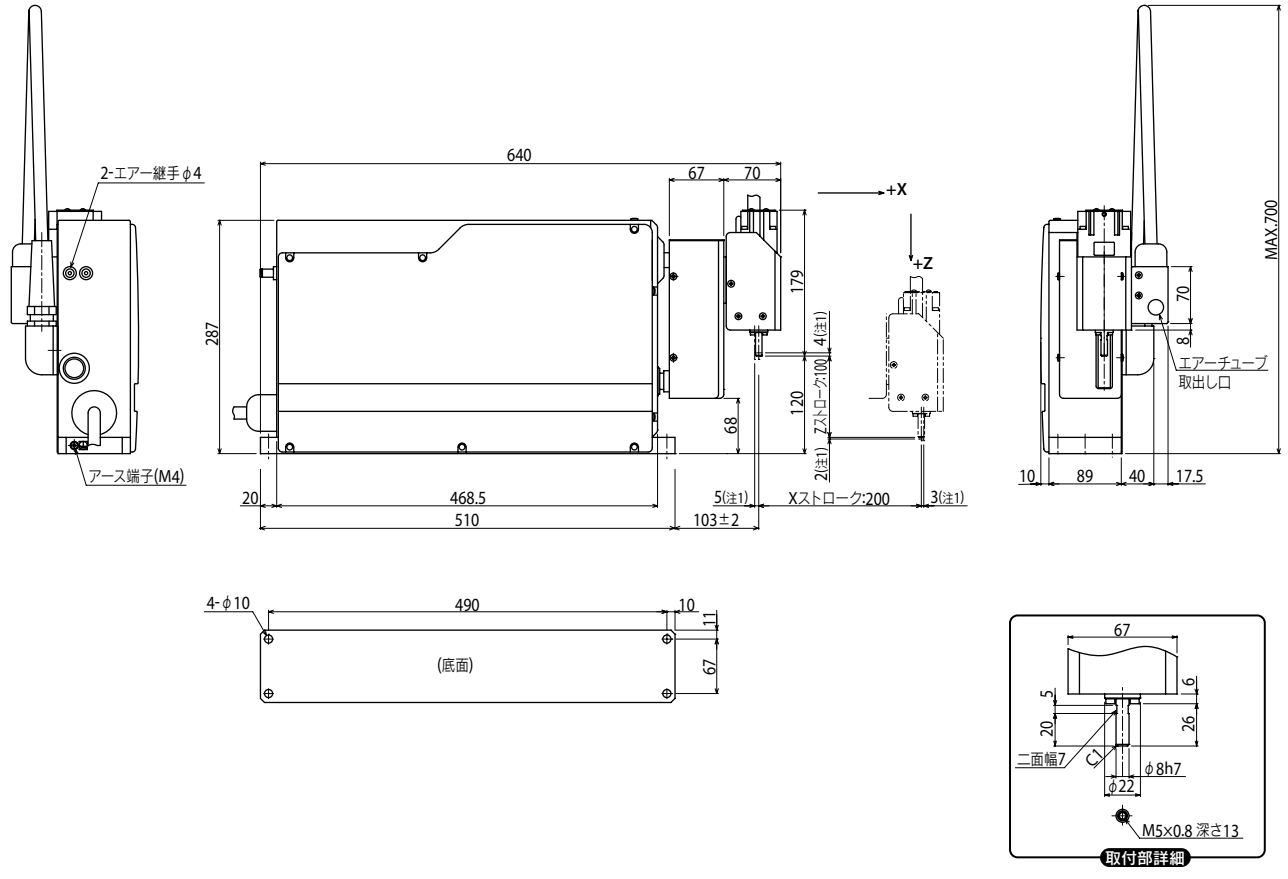
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.05 mm	±0.05 mm	±0.1 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト	減速機
減速比	リード24 mm相当	リード20 mm相当	1/18
最高速度※2	1440 mm/sec	1200 mm/sec	1000 ° /sec
動作範囲	200 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.62 sec※3		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm^2 [0.01 kgfcms^2]		
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		
本体質量	19 kg		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です（負荷、ストロークにより変動）。
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
※3. 上下50 mm・前後150 mm（アーチ量 50）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。

■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	700	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

YP220BXR



注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP220BXRの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　よって初回（設置時）の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。

適用コントローラ RCX340 ▶ 632

YP320XR 3軸



注文型式

YP320XR - [ ] - RCX340-3 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	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)	アブソバッテリ
YP320XR	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340** ▶ P.632

基本仕様

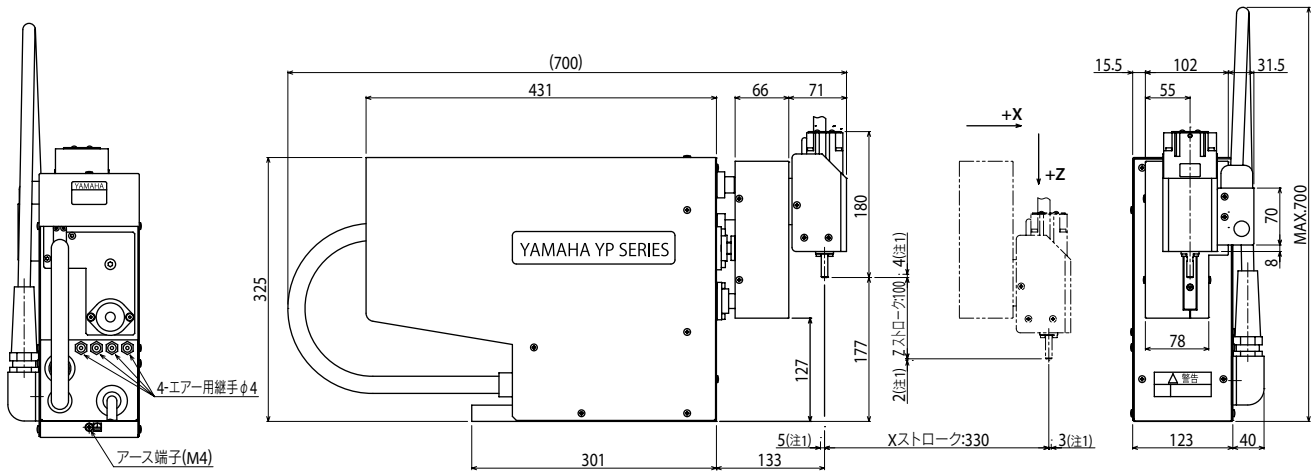
	X軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1 °
駆動方式	ボールネジφ15	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20 mm相当	リード25 mm相当	1/18
最高速度※2	1500 mm/sec	1500 mm/sec	1000 ° /sec
動作範囲	330 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.67 sec※3、0.87 sec※4		
最大可搬質量	1 kg		
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm² [0.01 kgfcms²]		
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		
本体質量	23 kg		

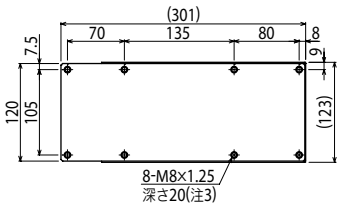
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です（負荷、ストロークにより変動）。
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
※3. 上下50 mm・前後150 mm（アーチ量 50）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。
※4. 上下25 mm・前後300 mm（アーチ量 25）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。

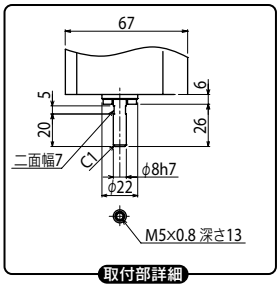
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	700	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

YP320XR



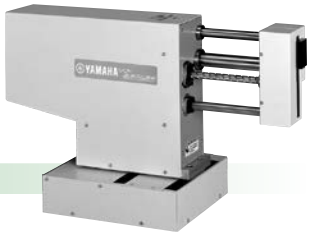




注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP320XRの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　よって初回（設置時）の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

適用コントローラ RCX340 ▶ 632

YP330X 3軸



■注文型式

YP330X	-		-	RCX340-3	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		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)		アブソバッテリ

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.632

■基本仕様

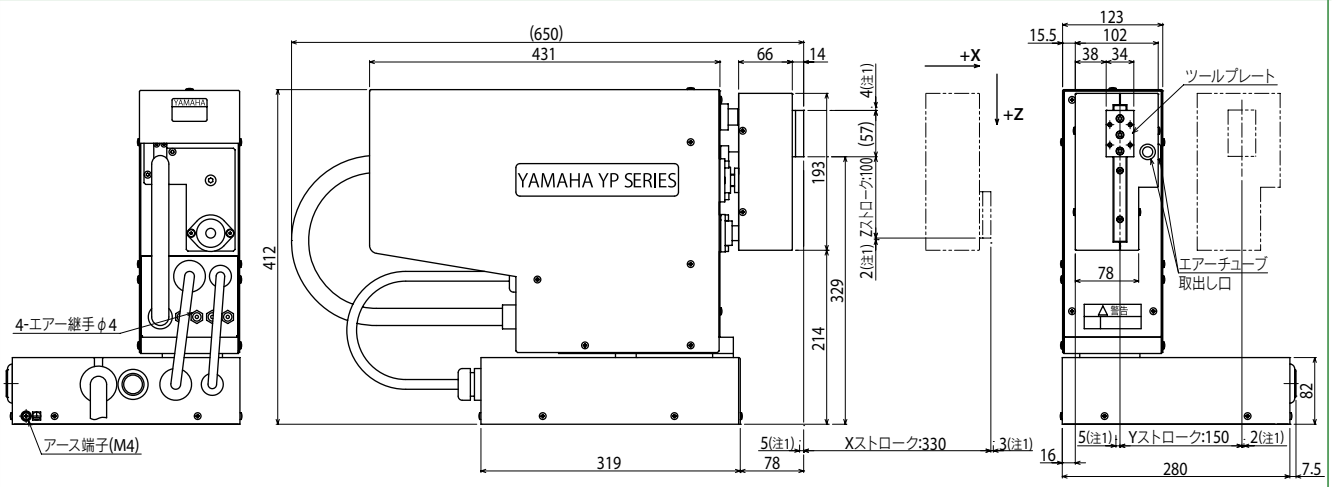
	X軸	Y軸	Z軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当
最高速度※2	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm
サイクルタイム	0.57 sec※3、0.78 sec※4		
最大可搬質量	3 kg		
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		
本体質量	32 kg		

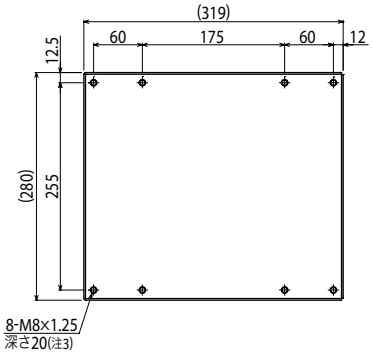
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です（負荷、ストロークにより変動）。
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
※3. 上下50 mm・前後150 mm（アーチ量 50）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。
※4. 上下25 mm・前後300 mm（アーチ量 25）の往復時間（負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時）。

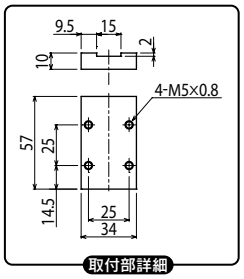
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	700	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

YP330X







注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP330Xの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　よって初回（設置時）の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

適用コントローラ RCX340▶632

YP340X 4軸



■注文型式

YP340X - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 / 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 (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) / アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

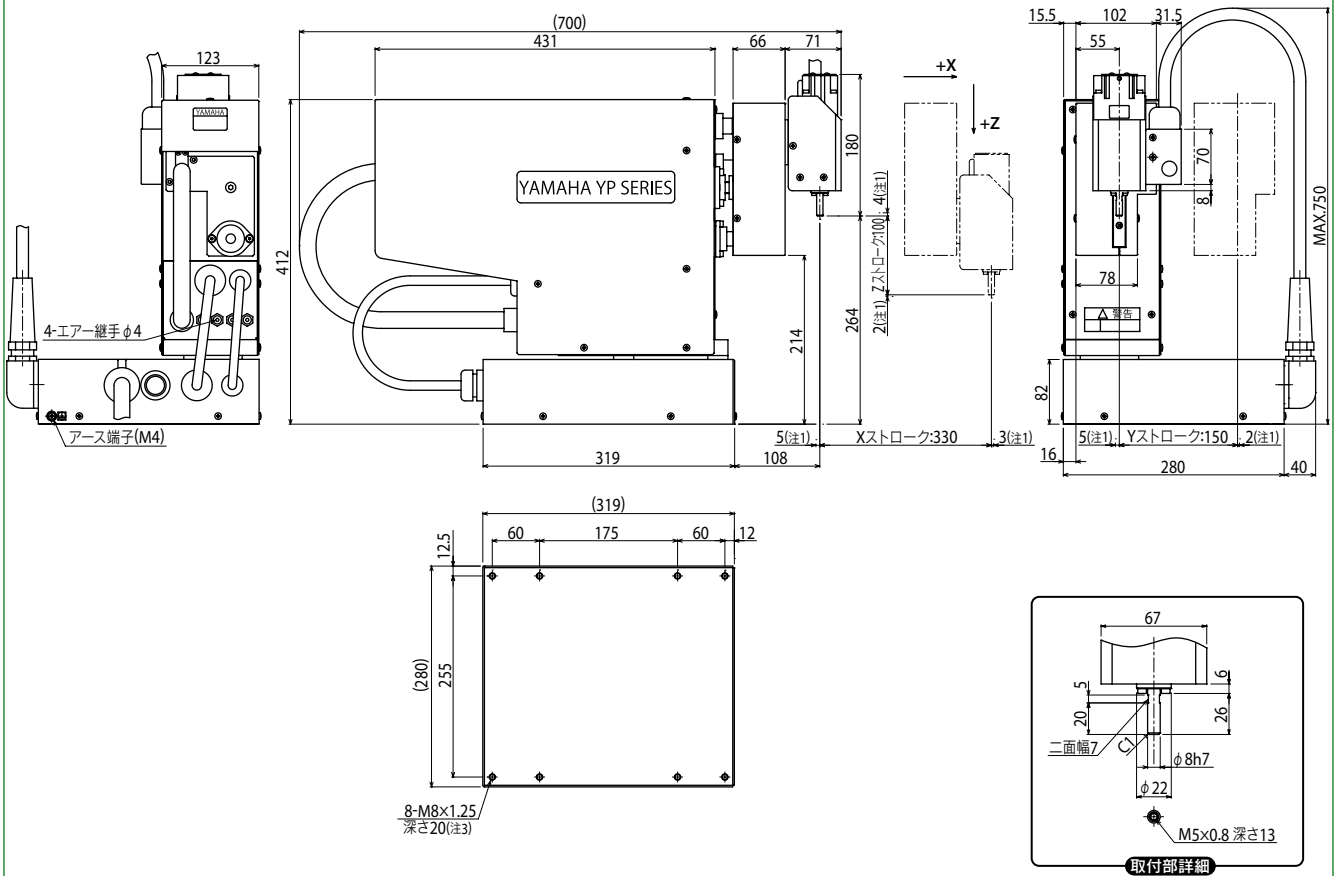
	X軸	Y軸	Z軸	R軸
モータ出力 AC	200 W	200 W	200 W	60 W
繰り返し位置決め精度※1	±0.02 mm	±0.02 mm	±0.05 mm	±0.1 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	タイミングベルト	減速機
減速比	リード20 mm相当	リード20 mm相当	リード25 mm相当	1/18
最高速度※2	1500 mm/sec	1000 mm/sec	1500 mm/sec	1000 ° /sec
動作範囲	330 mm	150 mm	100 mm	±180 °
サイクルタイム	0.67 sec※3、0.87 sec※4			
最大可搬質量	1 kg			
R軸許容慣性モーメント	0.00098 kgm² [0.01 kgfcms²]			
ロボットケーブル長	標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m			
本体質量	34 kg			

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。残留振動整定時の値です(負荷、ストロークにより変動)。
※2. 移動ストロークが短いと、最高速度まで達しない場合があります。
※3. 上下50 mm・前後150 mm (アーチ量 50)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。
※4. 上下25 mm・前後300 mm (アーチ量 25)の往復時間(負荷1 kgの粗位置決めアーチモーション時)。

■適用コントローラ

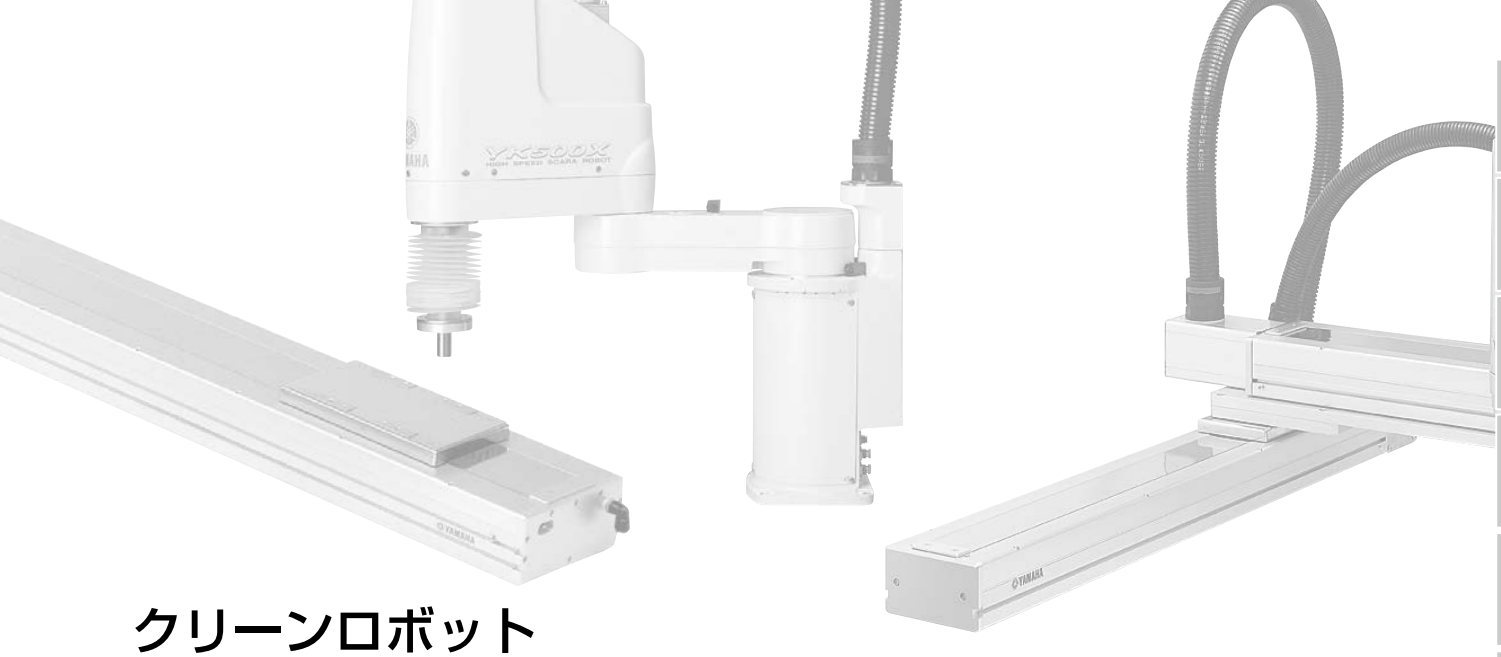
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	800	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

YP340X



注1. メカストッパまでの距離です。
注2. YP340Xの原点復帰はアブソリュート方式です。
　　よって初回(設置時)の原点出しは必要ですが、それ以外は原点出し不要です。
注3. ロボット底板の厚さ20mmを超える長さのボルトは使用できません。

適用コントローラ RCX340 ▶ 632



クリーンロボット

CLEAN TYPE

CONTENTS

■ クリーンロボット 仕様一覧表…510

単軸

● TRANSERVO
SSC04 …… 513
SSC05 …… 514
SSC05H …… 515

● FLIP-XC
C4L …… 516
C4LH …… 517
C5L …… 518
C5LH …… 519
C6L …… 520
C8 …… 521
C8L …… 522
C8LH …… 523
C10 …… 524
C14 …… 525
C14H …… 526
C17 …… 527
C17L …… 528
C20 …… 529

直交　XY-XC

● 2軸
SXYxC …… 530

● 3軸/ZSC
SXYxC …… 532

● 4軸/ZRSC
SXYxC …… 534

スカラ　YK-XC

YK180XC …… 536
YK220XC …… 537
YK250XGC …… 538
YK350XGC …… 540
YK400XGC …… 542
YK400XEC-4 …… 544
YK500XGLC …… 545
YK500XC …… 547
YK510XEC-10 …… 548
YK600XGLC …… 549
YK600XC …… 551
YK610XEC-10 …… 552
YK700XC …… 553
YK710XEC-10 …… 554
YK800XC …… 555
YK1000XC …… 556

クリーンロボット 仕様一覧表

クリーン単軸ロボット

● TRANSERVO

・クリーン度　ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
・吸引量　15～80 Nℓ/min

モデル名	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)															掲載ページ
		水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
SSC04	12	2	1	600																P.513
	6	4	2	300																
	2	6	4	100																
SSC05	20	4	–	1000												933	833	733	633	P.514
	12	6	1	600												560	500	440	380	
	6	10	2	300												280	250	220	190	
SSC05H	20	6	–	1000												933	833	733	633	P.515
	12	8	–	600												560	500	440	380	
		–	2	500														440	380	
	6	12	–	300												280	250	220	190	
		–	4	250														220	190	

● FLIP-XC

・クリーン度　ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当
・吸引量　20～90 Nℓ/min

モデル名	モータ出力 (W)	繰り返し位置決め精度 (mm)	リード (mm)	可搬質量 (kg)		ストローク(mm)と最高速度(mm/sec)																			
				水平	垂直	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	
C4L/C4LH	30	±0.02	12	4.5	1.2	720																			
			6	6	2.4	360																			
			2	6	7.2	120																			
C5L/C5LH	30	±0.02	20	3	–	1000																			
			12	5	1.2	800																			
			6	9	2.4	400																			
C6L	60	±0.02	20	10	–	1000																			
			12	12	4	800																			
			6	30	8	400																			
C8	100	±0.02	20	12	–			1000										900	800	700	650				
			12	20	4			720									648	540	468	432	360				
			6	40	8			360									324	270	234	216	180				
C8L	100	±0.01	20	20	4			1000												900	800	700	650	600	
			10	40	8			600											510	450	390	360	330	300	
			5	50	16			300											255	225	195	180	165	150	
C8LH	100	±0.01	20	30	–			1000											900	800	700	650	600	550	
			10	60	–			600										510	450	390	360	330	300	270	
			5	80	–			300										255	225	195	180	165	150	135	
C10	100	±0.01	20	20	4			1000												950		750		600	
			10	40	10			500												475		375		300	
			5	60	20			250												237		187		150	
C14	100	±0.01	20	30	4			1000												950		750		600	
			10	55	10			500												475		375		300	
			5	80	20			250												237		187		150	
C14H	200	±0.01	20	40	8			1000												950		750		600	
			10	80	20			500												475		375		300	
			5	100	30			250												237		187		150	
C17	400	±0.01	20	80	15					1000														800	
			10	120	35					500														400	
C17L	600	±0.02	50	50	10																				
C20	600	±0.01	20	120	25					1000														800	
			10	–	45					500														400	

																								掲載ページ
	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	
																								C4L： P.516 C4LH：P.517
																								C5L： P.518 C5LH：P.519
																								P.520
																								P.521
	550	500																						P.522
	270	240																						
	135	120																						
	500	450																						P.523
	240	210																						
	120	105																						
	600	500																						P.524
	300	250																						
	150	125																						
	600	500																						P.525
	300	250																						
	150	125																						
	600	500																						P.526
	300	250																						
	150	125																						
	800		700		600		500																	P.527
	400		350		300		250																	
				1000		1000		1000		1000		1000		1000		1000		900		800		800		P.528
	800		700		600		500																	P.529
	400		350		300		250																	

クリーン直交ロボット

●XY-XC

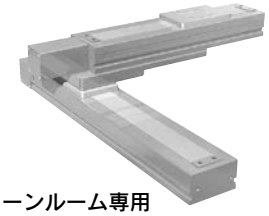
・クリーン度　ISO CLASS 3(ISO14644-1)相当
・吸引量　　60～90 Nℓ/min
・ステンレスシート採用により開口部を最小に設計
・クリーンロボット専用ケーブルダクト採用



※ユーザ配線：D-Sub 25 Pinコネクタ
：24芯、0.3 sq
（1～24番結線済・25番フレームグランド）
※ユーザ配管：φ6エアーチューブ3本

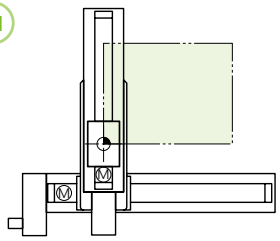
タイプ	モデル名	軸	動作範囲	最高速度(mm/sec)	最大可搬質量(kg)	掲載ページ
2軸	SXYXC	X	150～1050 mm	1000	20	P.530
		Y	150～650 mm	1000		
3軸	SXYXC (ZSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.532
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
	SXYXC (ZSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.532
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
4軸	SXYXC (ZRSC12)	X	150～1050 mm	1000	3	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	1000		
		R	360°	1020°/sec		
	SXYXC (ZRSC6)	X	150～1050 mm	1000	5	P.534
		Y	150～650 mm	1000		
		Z	150 mm	500		
		R	360°	1020°/sec		

アームバリエーション

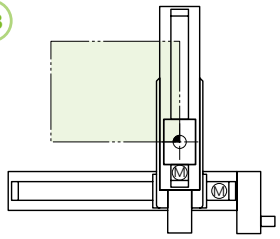


クリーンルーム専用
上向きに設置された
Y軸のスライダが動作するタイプ

T1



T3



クリーンスカラロボット

●YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC/YK-XEC

・クリーン度　YK-XC/YK-XGC/YK-XGLC ...ISO CLASS 3 (ISO14644-1)
　　YK-XEC .....ISO CLASS 4 (ISO14644-1)
・吸引量　　30～60 Nℓ/min
・ハーネス完全内蔵

・ジャバラを先端軸に装備



2000万往復の耐久試験をクリア

タイプ	モデル名	アーム長(mm)とXY軸合成最高速度(m/s)															標準サイクルタイム(sec)	最大可搬質量(kg)	R軸許容慣性モーメント(kgm^2)	掲載ページ
		120	150	180	220	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000	1200				
超小型	YK180XC	3.3 m/s															0.42	1.0	0.01	P.536
	YK220XC	3.4 m/s															0.45	1.0	0.01	P.537
小型	YK250XGC	4.5 m/s															0.50	4.0	0.05	P.538
	YK350XGC	5.6 m/s															0.52	4.0	0.05	P.540
	YK400XGC	6.1 m/s															0.50	4.0	0.05	P.542
	YK400XEC-4	6.0 m/s															0.45	4.0	0.05	P.544
中型	YK500XGLC	5.1 m/s															0.66	4.0	0.05	P.545
	YK500XC	4.9 m/s															0.53	10.0	0.12	P.547
	YK510XEC-10	7.8 m/s															0.42	10.0	0.42	P.548
	YK600XGLC	4.9 m/s															0.71	4.0	0.05	P.549
	YK600XC	5.6 m/s															0.56	10.0	0.12	P.551
	YK610XEC-10	8.6 m/s															0.44	10.0	0.3	P.552
大型	YK700XC	6.7 m/s															0.57	20.0	0.32	P.553
	YK710XEC-10	9.5 m/s															0.49	10.0	0.3	P.554
	YK800XC	7.3 m/s															0.57	20.0	0.32	P.555
	YK1000XC	8.0 m/s															0.60	20.0	0.32	P.556

SSC04 スライダタイプ



● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

SSC04 - [リード指定] S [ブレーキ] - [継手取付方向] - [原点位置] - [ストローク] - [ケーブル長] — S2 [入出力] / SH [入出力] - [バッテリ] / SD 1

ロボット本体	リード指定	タイプ	ブレーキ	継手取付方向	原点位置	ストローク	ケーブル長※2
SSC04	12：12mm 6：6mm 2：2mm	S：ストレート	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	RJ：右(標準) LJ：左	N：標準原点※1 Z：反モータ側	50～400 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※3	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

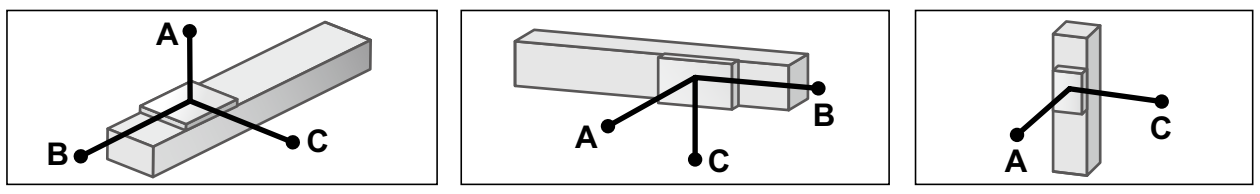
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター		42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
モータ最大トルク		0.27 N・m		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	2 kg	4 kg	6 kg
	垂直使用時	1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力		45 N	90 N	150 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+216 mm		
	垂直使用時	ストローク+261 mm		
本体断面最大外形		W49 mm × H59 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー		リード12 mm	リード6 mm	リード2 mm
		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。

■許容オーバーハング量※



水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード12	1kg	807	218	292
	2kg	667	107	152
リード6	2kg	687	116	169
	3kg	556	76	112
	4kg	567	56	84
リード2	4kg	869	61	92
	6kg	863	40	60

壁面取付使用時 (単位：mm)

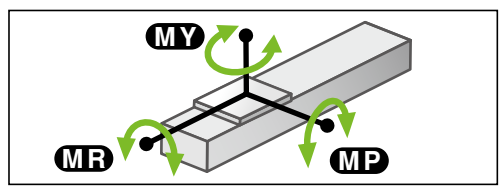
		A	B	C
リード12	1kg	274	204	776
	2kg	133	93	611
リード6	2kg	149	102	656
	3kg	92	62	516
	4kg	63	43	507
リード2	4kg	72	48	829
	6kg	39	29	789

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	0.5kg	407	408
	1kg	204	204
リード6	1kg	223	223
	2kg	107	107
リード2	2kg	118	118
	4kg	53	53

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは400 mm)。

■静的許容モーメント



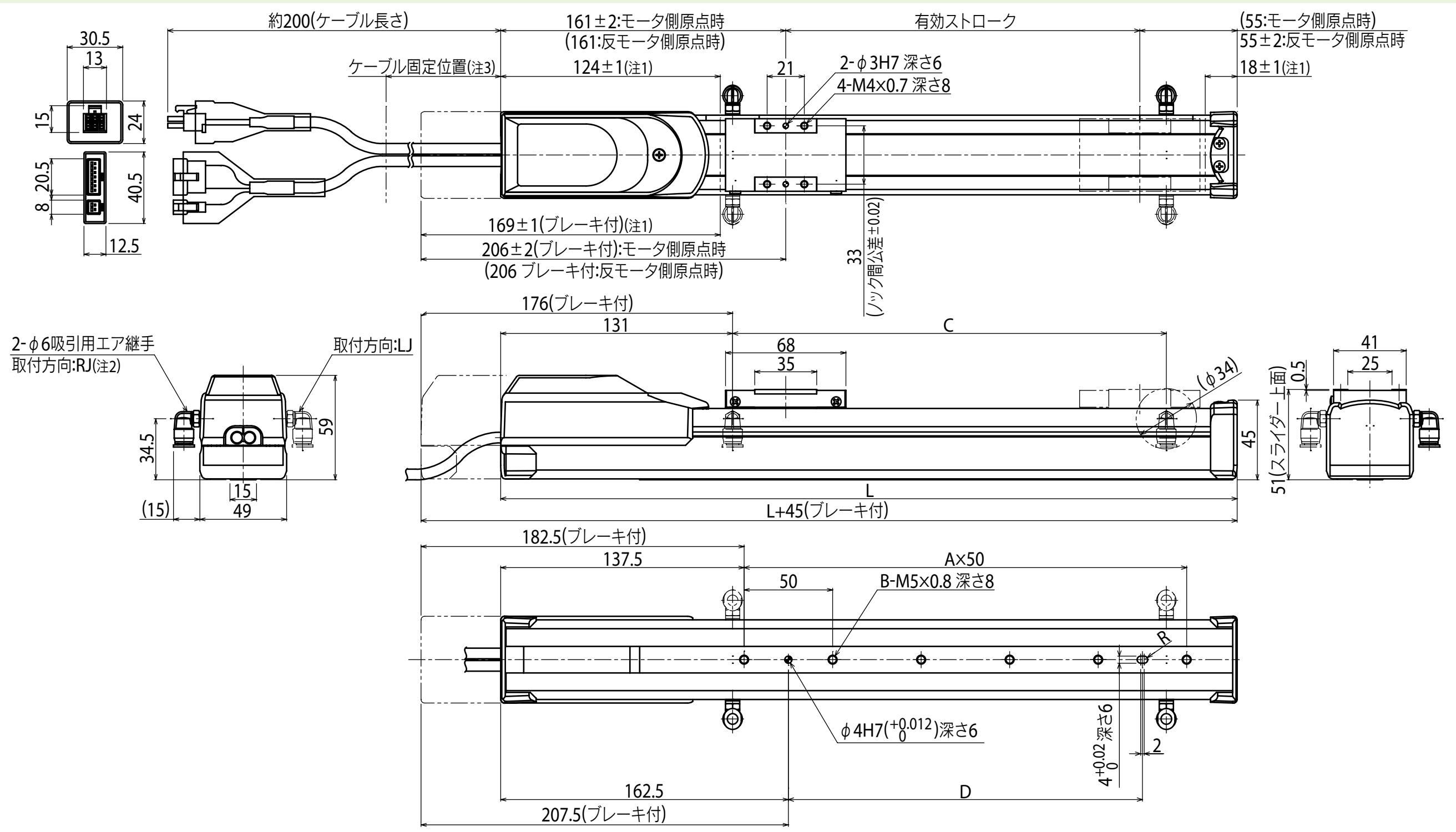
(単位：N・m)

MY	MP	MR
16	19	17

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SSC04



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)注5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は左右の選択が可能です。
　　本図面の継手取付方向はRJ (標準)側で作図されています。
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

SSC05 スライダタイプ



● ハイリード：リード20　● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

SSC05		S							
ロボット本体	リード指定	タイプ	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置	ストローク	ケーブル長※3		
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	S：ストレート	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	RJ：右(標準) LJ：左	N：標準原点※2 Z：反モータ側	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m		

S2	
ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※4	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5

SH		
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SD	1
ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

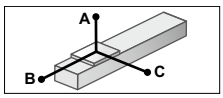
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

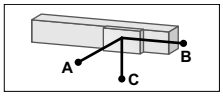
■基本仕様

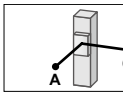
モーター		42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
モータ最大トルク		0.27 N・m		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時	―	1 kg	2 kg
最大押付力		27 N	45 N	90 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+230 mm		
	垂直使用時	ストローク+270 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H56 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		リード20 mm	リード12 mm	リード6 mm
		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが650 mmを超える時、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速度を下げ調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。

■許容オーバーハング量※







水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	413	139	218
	4kg	334	67	120
リード12	4kg	347	72	139
	6kg	335	47	95
リード6	4kg	503	78	165
	8kg	332	37	79
	10kg	344	29	62

壁面取付使用時　(単位：mm)

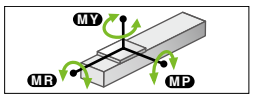
		A	B	C
リード20	2kg	192	123	372
	4kg	92	51	265
リード12	4kg	109	57	300
	6kg	63	31	263
リード6	4kg	134	63	496
	6kg	76	35	377
	8kg	47	22	355

垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード12	0.5kg	578	579
	1kg	286	286
リード6	1kg	312	312
	2kg	148	148

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600 mm)。

■静的許容モーメント



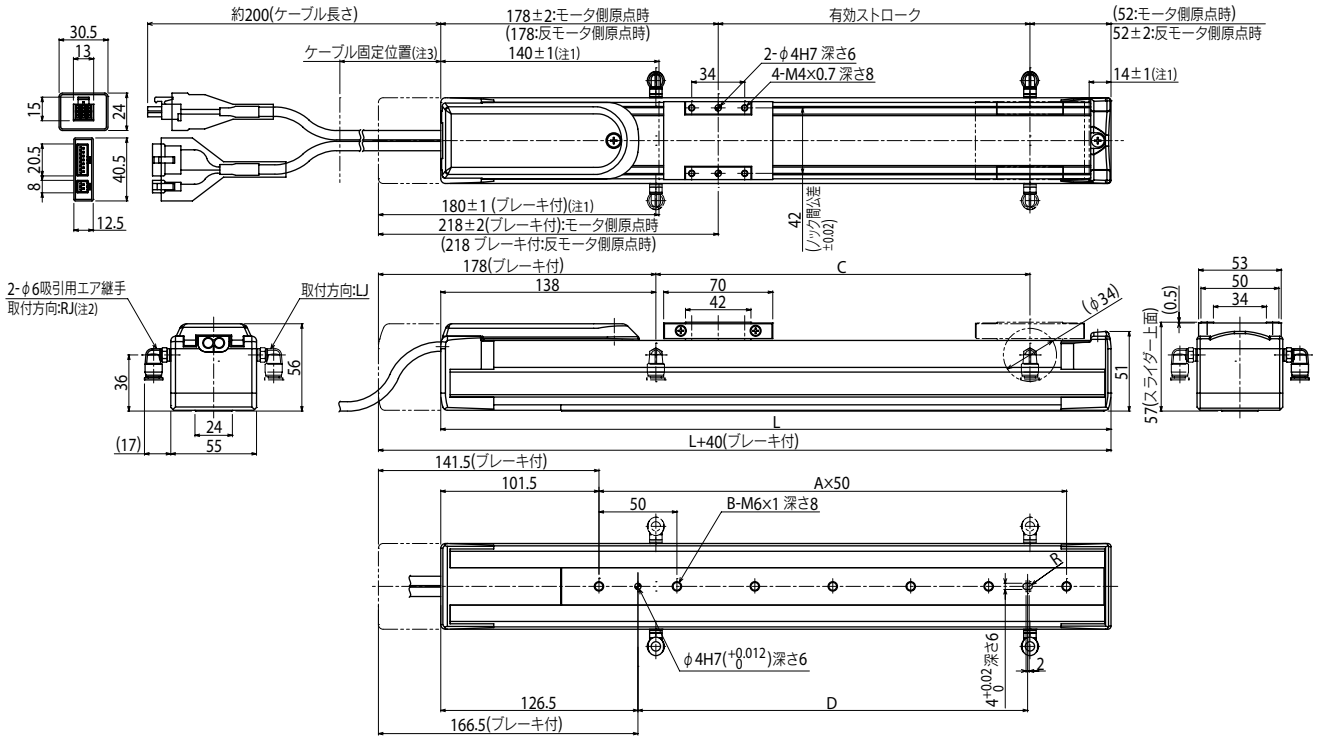
(単位：N・m)

MY	MP	MR
25	33	30

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SSC05



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注5	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別最高速度注6 (mm/sec) リード20	1000												933	833	733	633
リード12	600												560	500	440	380
リード6	300												280	250	220	190

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注6. ストロークが650mmを超えるとき、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　TS-S2 ▶ 588　TS-SH ▶ 588　TS-SD ▶ 598

SSC05H スライダタイプ



● ハイリード：リード20　● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

SSC05H - [ ] S [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	タイプ	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置	ストローク	ケーブル長※3
SSC05H	20：20mm	S：ストレート	N：ブレーキなし	RJ：右(標準)	N：標準原点※2	50～800	1K：1m
	12：12mm		B：ブレーキ付き	LJ：左	Z：反モータ側	(50mmピッチ)	3K：3m
	6：6mm						5K：5m
							10K：10m

S2 [ ]

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※4	NP：NPN
	PN：PNP
	CC：CC-Link
	DN：DeviceNet™
	EP：EtherNet/IP™
	PT：PROFINET
	GW：I/Oボードなし※5

SH [ ] - [ ]

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH：TS-SH	NP：NPN	B：有り(アブソ仕様)
	PN：PNP	N：なし(インクリ仕様)
	CC：CC-Link	
	DN：DeviceNet™	
	EP：EtherNet/IP™	
	PT：PROFINET	
	GW：I/Oボードなし※5	

SD **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

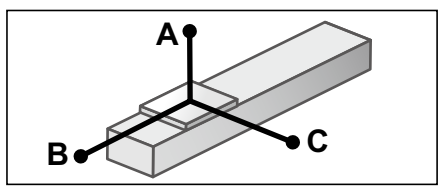
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

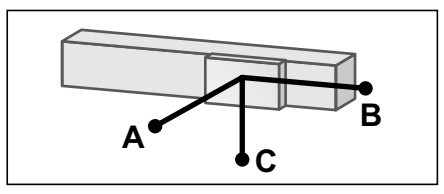
■基本仕様

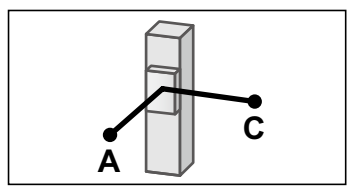
項目				
モーター		42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
モータ最大トルク		0.47 N・m		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2	水平使用時	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
	垂直使用時	ー	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	8 kg	12 kg
	垂直使用時	ー	2 kg	4 kg
最大押付力		36 N	60 N	120 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+286 mm		
	垂直使用時	ストローク+306 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H56 mm		
ケーブル長		標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3		
吸引量エアー		リード20 mm	リード12 mm	リード6 mm
		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが650 mmを超える時、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速度を下げ調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	599	225	291
	4kg	366	109	148
	6kg	352	71	104
リード12	4kg	500	118	179
	6kg	399	79	118
	8kg	403	56	88
リード6	6kg	573	83	136
	8kg	480	61	100
	10kg	442	47	78
	12kg	465	39	64

壁面取付使用時 (単位：mm)

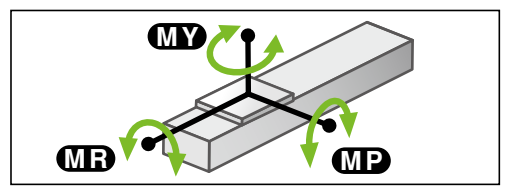
		A	B	C
リード20	2kg	262	203	554
	4kg	118	88	309
	6kg	71	49	262
リード12	4kg	146	96	449
	6kg	85	55	334
	8kg	55	34	305
リード6	6kg	101	62	519
	8kg	64	39	413
	10kg	43	26	355
	12kg	28	17	338

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	458	459
	2kg	224	224
リード6	2kg	244	245
	4kg	113	113

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600 mm)。

■静的許容モーメント



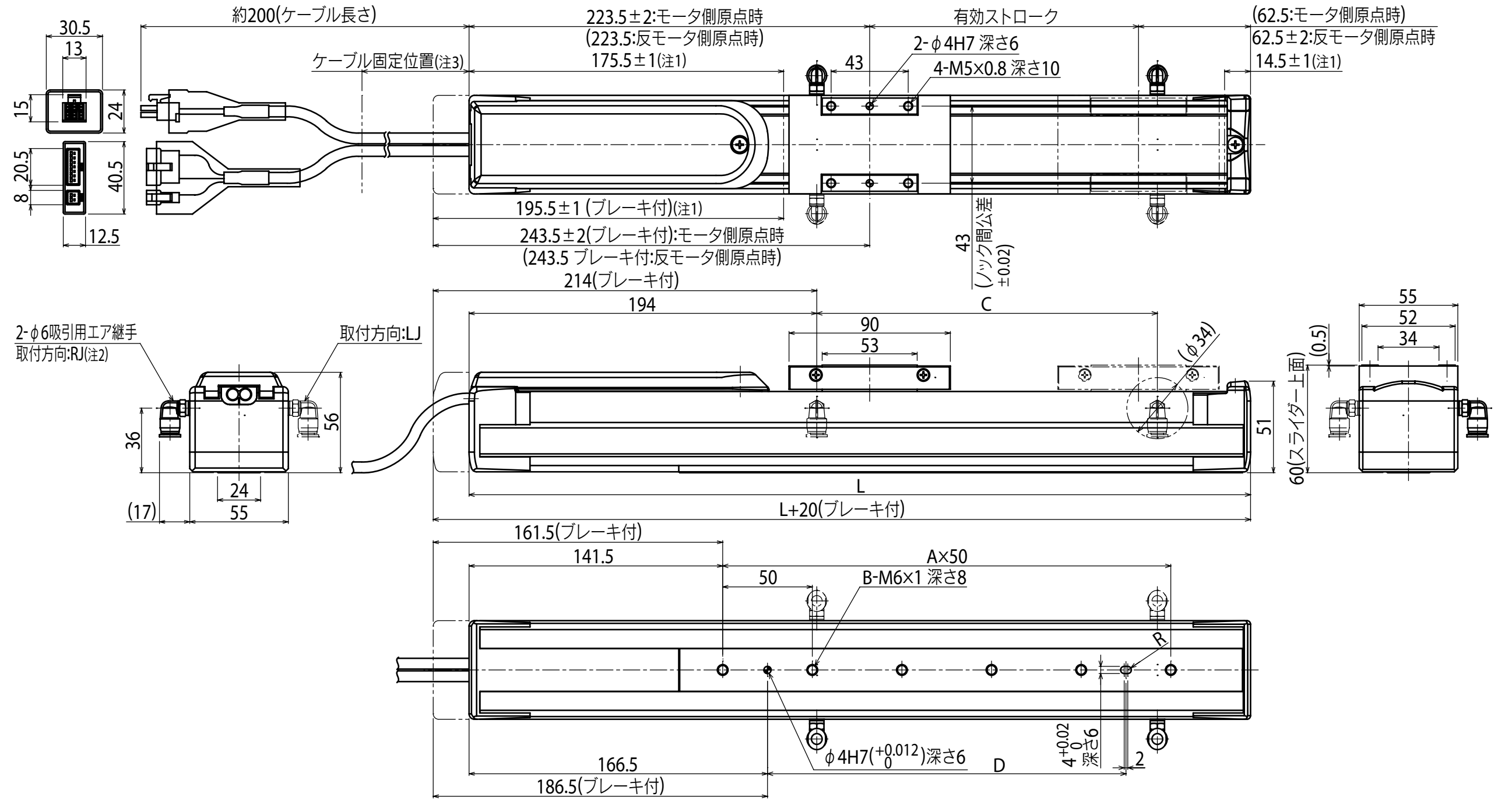
(単位：N・m)

MY	MP	MR
32	38	34

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SSC05H



有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注5		2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
ストローク別最高速度注6 (mm/sec)	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12(水平)	600												560	500	440	380
	リード12(垂直)	500														440	380
	リード6(水平)	300												280	250	220	190
	リード6(垂直)	250														220	190

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ (標準) 側で作図されています。
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注6. ストロークが650mmを超えるとき、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 TS-S2 ▶ 588 TS-SH ▶ 588 TS-SD ▶ 598

C4L

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様



注文型式

C4L - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - ERCD - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※1	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
C4L	12：12mm 6：6mm 2：2mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左（標準） RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～400 （50mmピッチ）	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m	ERCD	CN1：I/Oフラットケーブル1m（標準） CN2：ツイストペアケーブル2m（パルス列仕様）

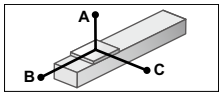
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

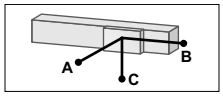
基本仕様

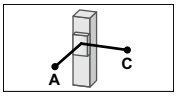
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm		
	垂直使用時	ストローク+243 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H55 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

許容オーバーハング量※







水平使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード12	2kg	429	87	179
	4.5kg	219	32	74
リード6	3kg	511	58	135
	6kg	336	26	62
リード2	3kg	1571	58	142
	6kg	751	27	66

壁面取付使用時 （単位：mm）

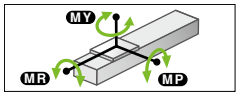
		A	B	C
リード12	2kg	145	52	368
	4.5kg	46	0	139
リード6	3kg	103	22	370
	6kg	27	0	185
リード2	3kg	109	23	1150
	6kg	27	0	420

垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード12	1.2kg	121	122
リード6	2.4kg	52	54
リード2	3kg	37	39
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

静的許容モーメント



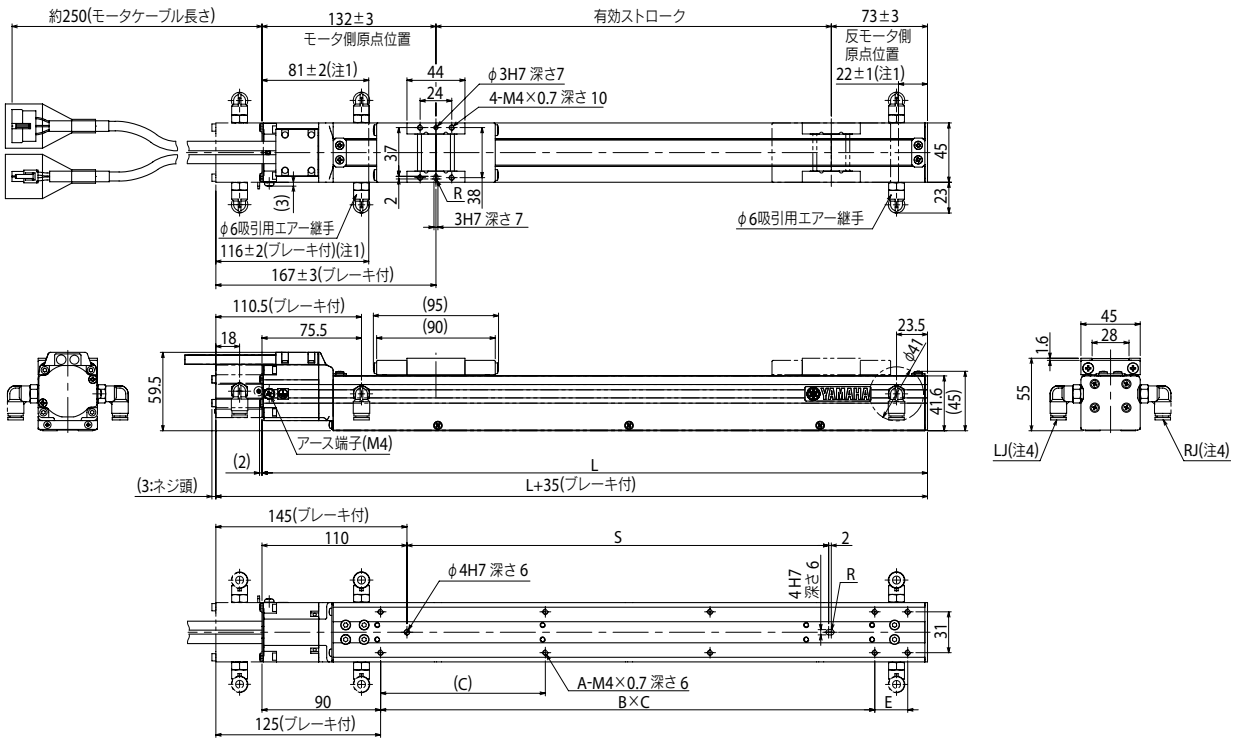
（単位：N・m）

MY	MP	MR
15	19	18

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列 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

C4L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量(kg)注3	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	720							
ストローク別最高速度(mm/sec) リード6	360							
ストローク別最高速度(mm/sec) リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 608

C4LH

● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ100V/200V仕様



■注文型式

C4LH

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※1
	12：12mm 6：6mm 2：2mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左(標準) RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～400 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X

コントローラ	05	CE対応	入出力	バッテリ
	ドライバ：モータ容量 05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X

ロボットドライバ	2	05
	電源電圧 2：AC200V	ドライバ：モータ容量 05：100W以下

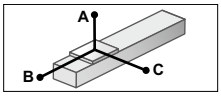
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

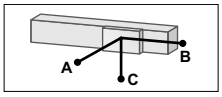
■基本仕様

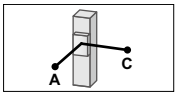
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		720 mm/sec	360 mm/sec	120 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	4.5 kg	6 kg	6 kg
	垂直使用時	1.2 kg	2.4 kg	7.2 kg
定格推力		32 N	64 N	153 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+205 mm		
	垂直使用時	ストローク+243 mm		
本体断面最大外形		W45 mm × H55 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード12	2kg	339	90	174
	4.5kg	169	37	72
リード6	3kg	352	58	133
	6kg	234	27	62
リード2	3kg	1105	59	142
	6kg	520	27	66

壁面取付使用時 (単位：mm)

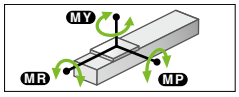
		A	B	C
リード12	2kg	136	72	295
	4.5kg	44	20	111
リード6	3kg	101	41	254
	6kg	27	10	127
リード2	3kg	110	41	805
	6kg	28	10	290

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	118	118
リード6	2.4kg	52	54
リード2	3kg	38	39
	7.2kg	0	0

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは300 mmです。

■静的許容モーメント



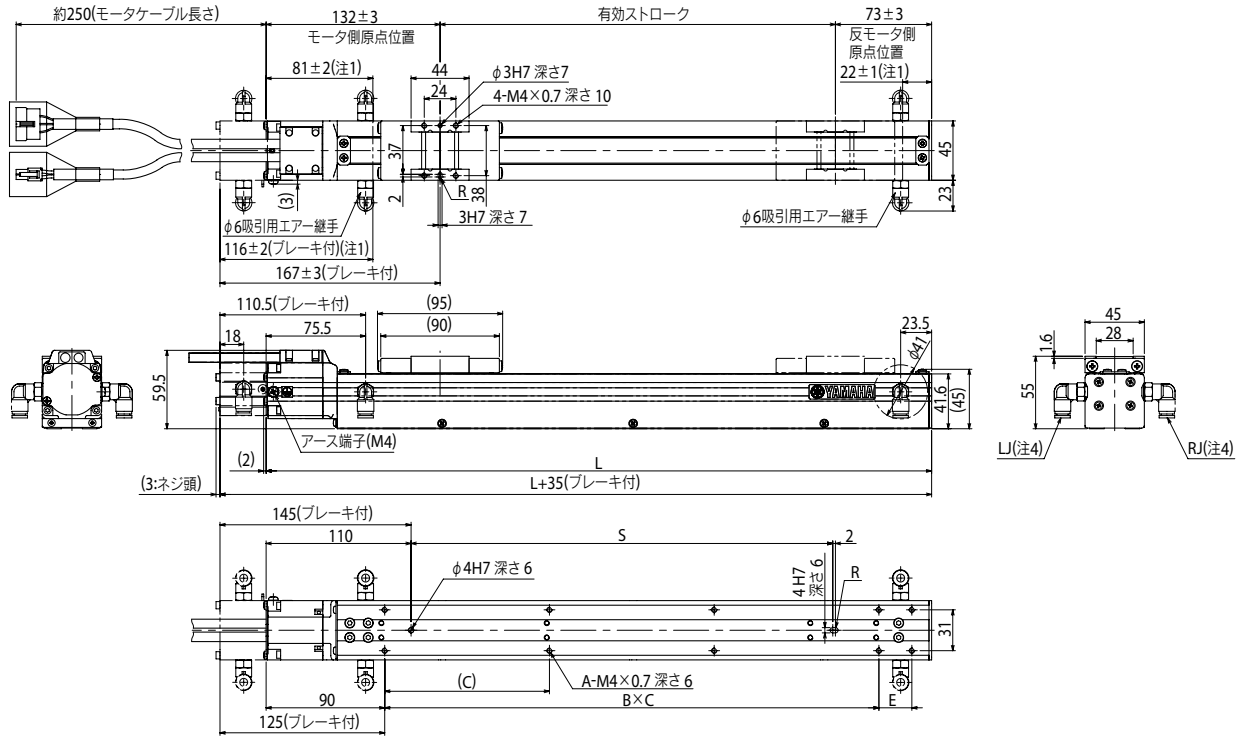
(単位：N・m)

MY	MP	MR
15	19	18

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C4LH



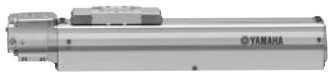
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	255	305	355	405	455	505	555	605
A	4	6	6	8	8	10	10	10
B	1	2	2	2	2	3	3	4
C	150	100	125	125	125	125	125	125
E	0	0	0	50	100	25	75	0
S	70	120	170	220	270	320	370	420
本体質量(kg)※3	1.4	1.5	1.7	1.8	2	2.1	2.3	2.4
ストローク別最高速度(mm/sec) リード12	720							
ストローク別最高速度(mm/sec) リード6	360							
ストローク別最高速度(mm/sec) リード2	120							

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. C4LとC4LHの外観図は同一です。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C5L

● ハイリード：リード20
● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ24V仕様



注文型式

C5L - □ - □ - □ - □ - □ - □ - ERCD - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※2	適用コントローラ	I/Oコネクタ仕様
C5L	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左（標準） RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～800 （50mmピッチ）	1K：1m 3K：3.5m 5K：5m 10K：10m	ERCD	CN1：I/Oフラットケーブル1m（標準） CN2：ツイストペアケーブル2m（パルス列仕様）

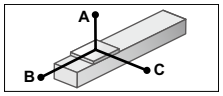
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様（垂直仕様）を選択できません。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。

基本仕様

モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	—	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm（50 mmピッチ）		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：1 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※2		
吸引量エアー※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

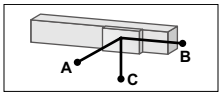
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

許容オーバーハング量※



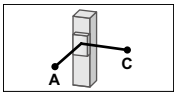
水平使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード20	1kg	1584	324	745
	3kg	699	104	251
リード12	2kg	1166	159	406
	5kg	551	59	155
リード6	3kg	1194	104	294
	9kg	624	31	89



壁面取付使用時 （単位：mm）

		A	B	C
リード20	1kg	679	303	1505
	3kg	215	87	605
リード12	2kg	364	126	1073
	5kg	123	28	438
リード6	3kg	259	72	354
	9kg	50	0	154

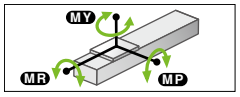


垂直使用時 （単位：mm）

		A	C
リード12	1.2kg	246	245
リード6	2.4kg	110	110

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

静的許容モーメント



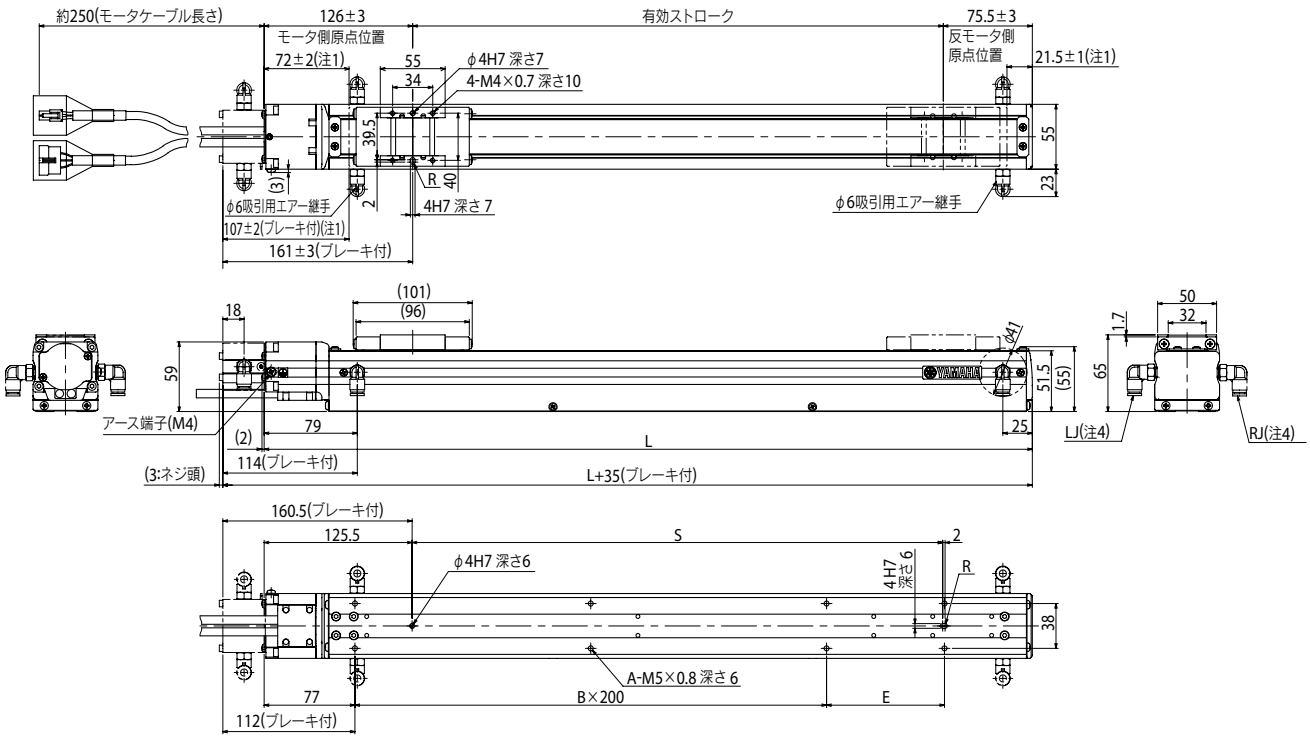
（単位：N・m）

MY	MP	MR
30	34	40

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERCD	パルス列 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

C5L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg) 注3	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1000													900	800	700
速度設定	—													90%	80%	70%
リード12	800												640	560	480	440
リード6	400												320	280	240	220
速度設定	—												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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動作速度を下げる調整をしてください。
注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ ERCD ▶ 608

C5LH

● ハイリード：リード20
● 原点反モータ側選択可能
● 適用コントローラ100V/200V仕様



■注文型式

C5LH

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左(標準) RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X

コントローラ	05	CE対応	入出力	バッテリ
	ドライバ：モータ容量 05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X

ロボットドライバ	2	05
	電源電圧 2：AC200V	ドライバ：モータ容量 05：100W以下

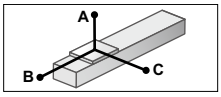
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

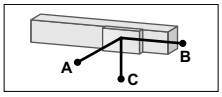
■基本仕様

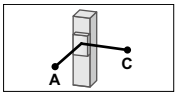
モーター出力 AC		30 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	3 kg	5 kg	9 kg
	垂直使用時	—	1.2 kg	2.4 kg
定格推力		19 N	32 N	64 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+201.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+239.5 mm		
本体断面最大外形		W55 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※2		
吸引量エアー※3		80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	1kg	1099	324	645
	3kg	488	104	241
リード12	2kg	916	159	398
	5kg	436	60	152
リード6	3kg	1194	105	294
	9kg	624	31	89

壁面取付使用時 (単位：mm)

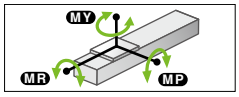
		A	B	C
リード20	1kg	602	303	950
	3kg	197	87	432
リード12	2kg	347	141	800
	5kg	119	44	355
リード6	3kg	259	87	950
	9kg	50	15	385

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1.2kg	240	239
リード6	2.4kg	109	110

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

■静的許容モーメント



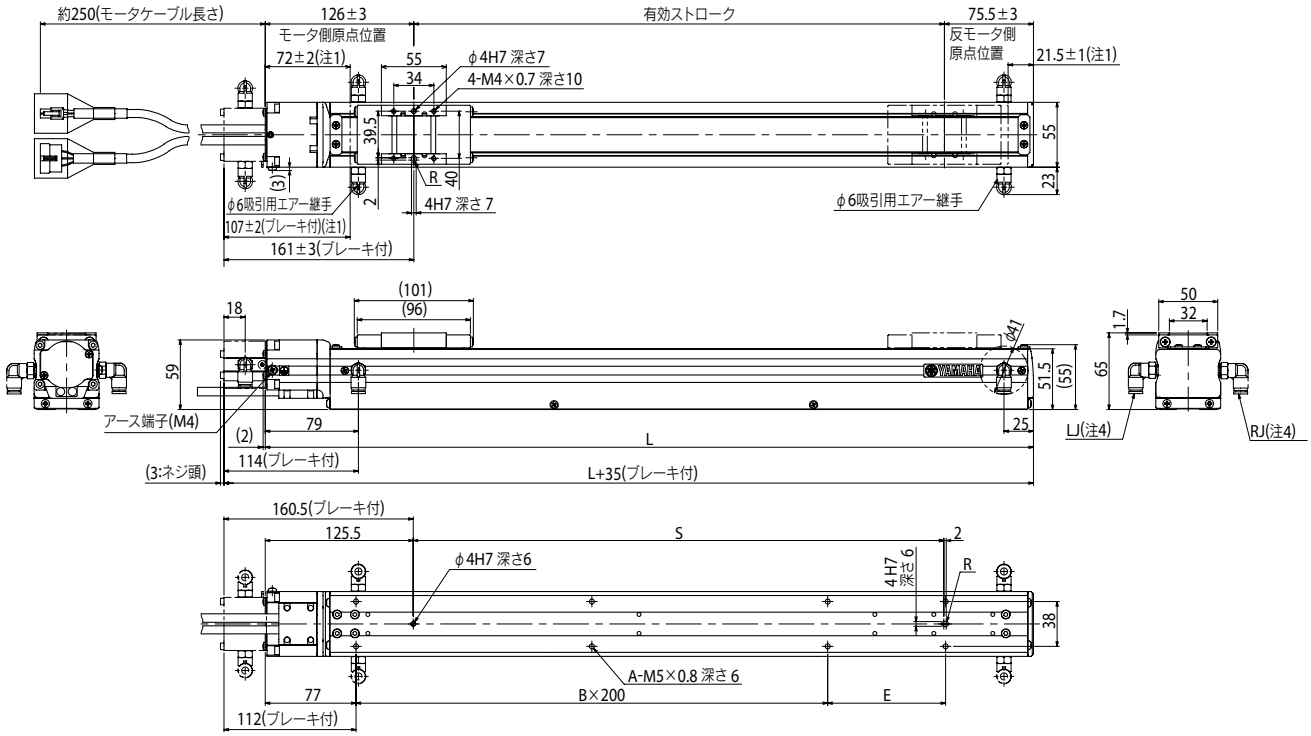
(単位：N・m)

MY	MP	MR
30	34	40

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X205	パルス列

C5LH



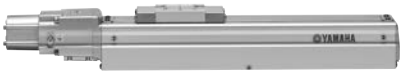
有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	251.5	301.5	351.5	401.5	451.5	501.5	551.5	601.5	651.5	701.5	751.5	801.5	851.5	901.5	951.5	1001.5
A	4	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg) 注3	1.7	2.0	2.2	2.5	2.7	3.0	3.2	3.4	3.7	3.9	4.2	4.4	4.7	4.9	5.1	5.4
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード20	1000													900	800	700
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) 速度設定	—													90%	80%	70%
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード12	800												640	560	480	440
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) リード6	400												320	280	240	220
ストローク別最高速度注5 (mm/sec) 速度設定	—												80%	70%	60%	55%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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動作速度を下げる調整をしてください。
注6. C5LとC5LHの外観図は同一です。

適用コントローラ SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C6L

● ハイリード：リード20
● 原点反モータ側選択可能



注文型式

C6L - [ロボット本体] - [リード指定] - [ブレーキ※1] - [継手取付方向] - [原点位置変更] - [ストローク] - [ケーブル長※2]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	継手取付方向	原点位置変更	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	LJ：左(標準) RJ：右	なし：標準 Z：反モータ側	50～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - [ポジショナ※3] - [ドライバ：電源電圧/モータ容量] - [TSモニタ] - [入出力] - [バッテリ]

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **05** - [CE対応] - [入出力] - [バッテリ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

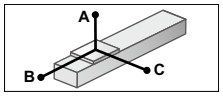
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

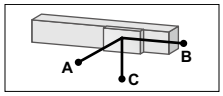
基本仕様

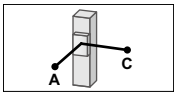
モーター出力 AC		60 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度		1000 mm/sec	800 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	10 kg	12 kg	30 kg
	垂直使用時	—	4 kg	8 kg
定格推力		51 N	85 N	170 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+247.5 mm		
	垂直使用時	ストローク+285.5 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × H65 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※2		
吸引量エアー※3		80 N ℓ /min	50 N ℓ /min	30 N ℓ /min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 吸引ブロア使用時。
※3. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	2kg	433	192	295
	6kg	145	59	104
	10kg	110	33	75
リード12	3kg	622	125	336
	8kg	271	41	121
	12kg	214	24	76
リード6	5kg	692	73	236
	10kg	372	33	109
	30kg	157	0	25

壁面取付使用時 (単位：mm)

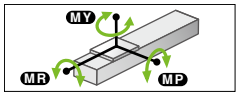
		A	B	C
リード20	2kg	300	174	365
	6kg	83	44	105
	10kg	43	18	71
リード12	3kg	291	96	317
	8kg	87	13	110
	12kg	41	0	126
リード6	5kg	202	45	237
	10kg	70	5	97
	30kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	353	351
	2kg	163	164
	4kg	68	70
リード6	2kg	169	170
	4kg	71	73
	8kg	21	24

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。
※ 寿命計算時のストロークは600 mmです。

静的許容モーメント



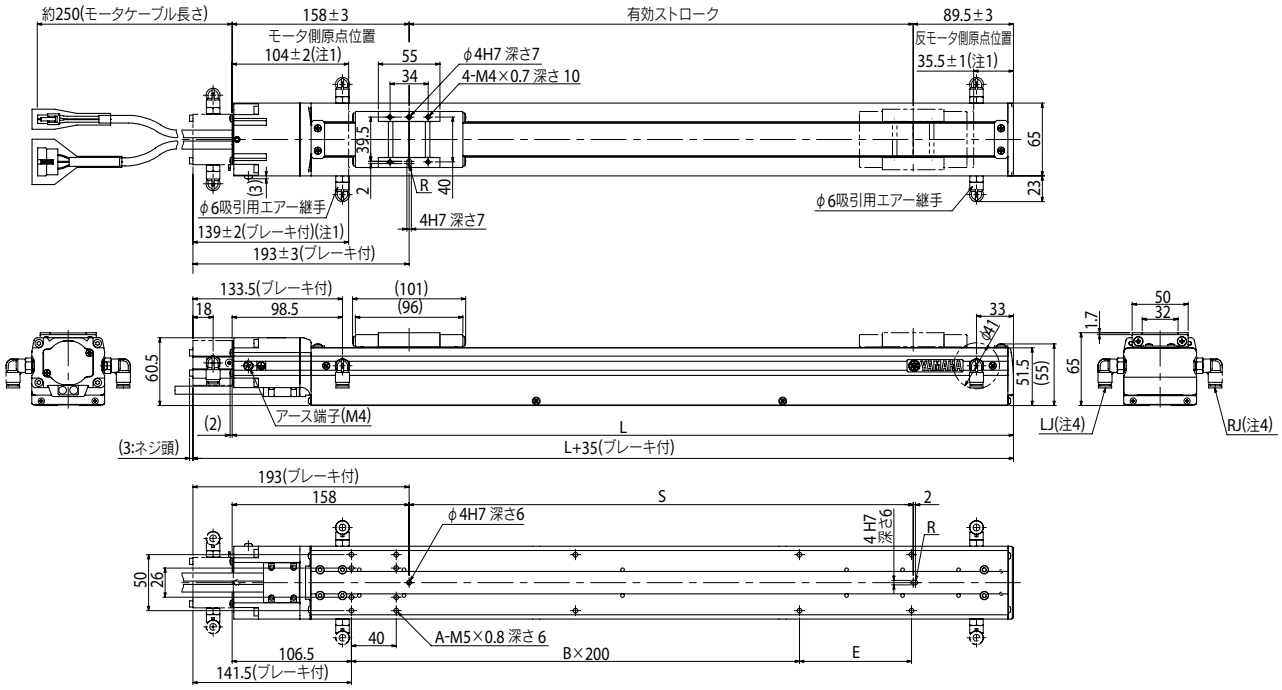
(単位：N・m)

MY	MP	MR
35	40	50

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C6L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	297.5	347.5	397.5	447.5	497.5	547.5	597.5	647.5	697.5	747.5	797.5	847.5	897.5	947.5	997.5	1047.5
A	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
B	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4
E	150	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100	100	200	200	100
S	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
本体質量 (kg)※3	2.6	2.9	3.1	3.4	3.7	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2	5.4	5.7	6.0	6.3	6.6	6.8
ストローク別最高速度※5 (mm/sec) リード20	1000													900	800	700
ストローク別最高速度※5 (mm/sec) 速度設定	—													90%	80%	70%
ストローク別最高速度※5 (mm/sec) リード12	800												680	600	520	480
ストローク別最高速度※5 (mm/sec) リード6	400												340	300	260	240
ストローク別最高速度※5 (mm/sec) 速度設定	—												85%	75%	65%	60%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きは本体質量表中の値より0.2kg重くなります。
注4. φ6吸引用エアー継手の取り付け方向は、左右の選択が可能です。(左が標準です。)
注5. ストロークが600mmを超えるとき、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動作速度を下げる調整をしてください。

C8

- ハイリード：リード20
- 原点反モータ側選択可能



注文型式

C8					
ロボット本体	リード指定	ブレーキ※1	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 12：12mm 6：6mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側	150～800 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX				
ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X	05			
コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X	2	05	RBR1
ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

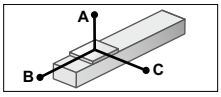
※1. リード20mmの場合はブレーキ付き仕様(垂直仕様)を選択できません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

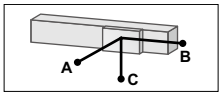
基本仕様

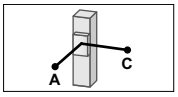
モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	720 mm/sec	360 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	12 kg	20 kg	40 kg
	垂直使用時	—	4 kg	8 kg
定格推力		84 N	141 N	283 N
ストローク		150 mm～800 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+320 mm		
	垂直使用時	ストローク+355 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H75 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600 mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	245	85	146
	10kg	131	39	69
	12kg	115	31	57
リード12	5kg	364	92	192
	10kg	207	43	92
	15kg	144	26	41
	20kg	112	18	40
リード6	10kg	406	47	124
	20kg	225	20	54
	30kg	162	11	31
	40kg	168	7	20

壁面取付使用時 (単位：mm)

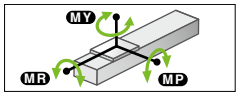
		A	B	C
リード20	5kg	121	71	211
	10kg	42	24	88
	12kg	29	16	66
リード12	5kg	164	78	328
	10kg	62	29	158
	15kg	26	12	83
	20kg	7	4	32
リード6	10kg	87	33	353
	20kg	18	6	127
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード12	1kg	440	442
	2kg	207	209
	3kg	130	132
	4kg	91	92
リード6	2kg	237	238
	4kg	106	96
	6kg	62	62
	8kg	34	40

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント



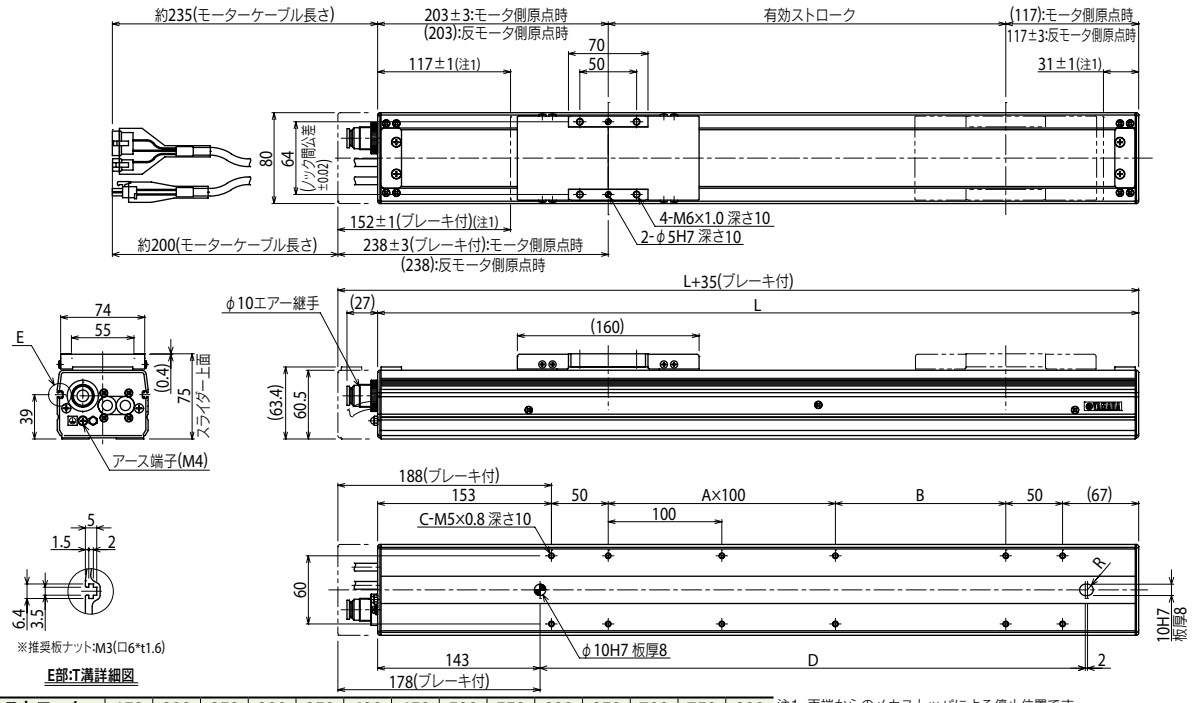
(単位：N・m)

MY	MP	MR
70	95	110

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930
本体質量(kg)注3	3.6	3.9	4.1	4.4	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.4	6.7	7.0	7.3
最高速度注4 (mm/sec) リード20	1000										950	800	700	650
速度設定	—										95%	80%	70%	65%
リード12	720									648	540	468	432	360
リード6	360									324	270	234	216	180
速度設定	—									90%	75%	65%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。

注4. ストロークが600mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C8L

● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

C8L - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **05** - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	入出力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

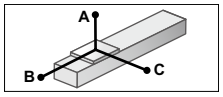
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	20 kg	40 kg	50 kg
	垂直使用時	4 kg	8 kg	16 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+325 mm		
	垂直使用時	ストローク+360 mm		
本体断面最大外形		W80 mm × H75 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 N ℓ /min～90 N ℓ /min※4		

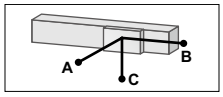
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが700 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※



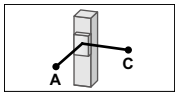
水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	259	122	179
	10kg	149	55	89
	15kg	100	33	56
	20kg	95	22	41
リード10	10kg	251	61	130
	20kg	127	25	55
	30kg	90	14	31
	40kg	69	8	18
リード5	20kg	256	29	76
	30kg	188	16	43
	40kg	96	10	28
	50kg	33	6	18



壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	147	100	220
	10kg	53	32	97
	15kg	17	10	39
	20kg	0	0	0
リード10	10kg	87	41	197
	20kg	10	4	37
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
リード5	20kg	24	9	152
	30kg	0	0	0
	40kg	0	0	0
	50kg	0	0	0

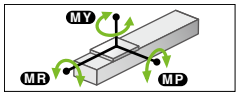


垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	2kg	255	260
	4kg	111	115
リード10	2kg	300	302
	4kg	131	133
	6kg	75	77
	8kg	47	49
リード5	5kg	113	114
	10kg	37	38
	15kg	12	12
	16kg	9	9

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



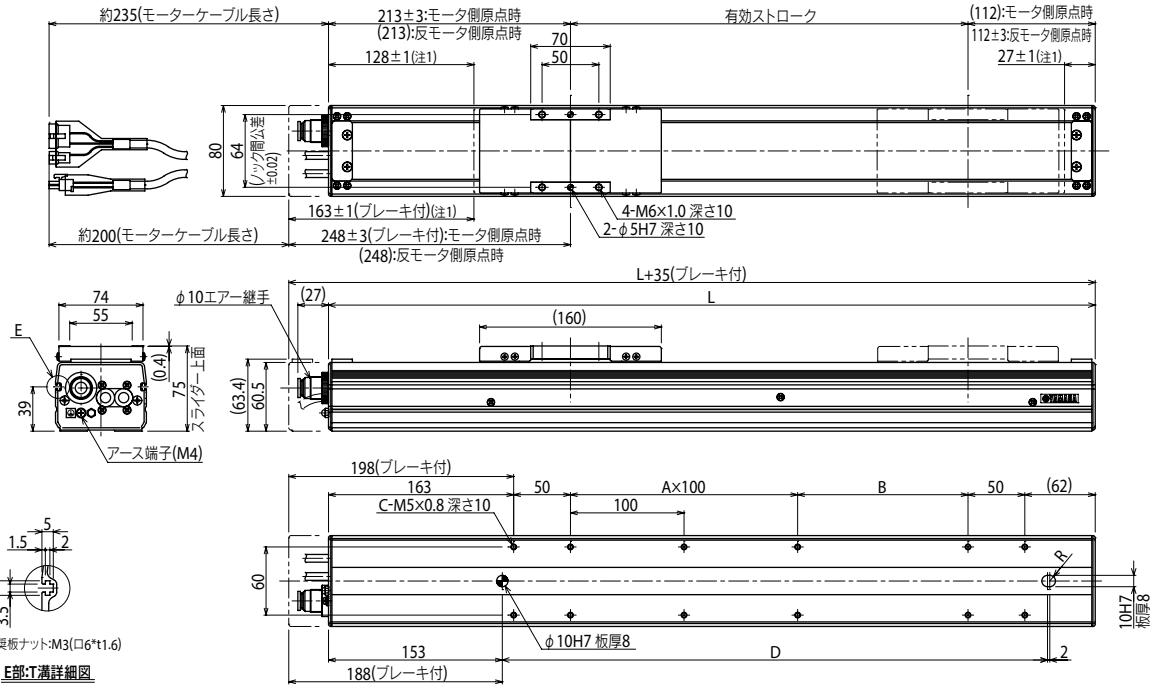
(単位：N・m)

MY	MP	MR
70	95	110

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8L



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	475	525	575	625	675	725	775	825	875	925	975	1025	1075	1125	1175	1225	1275	1325	1375
A	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
B	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150
C	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
D	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180
本体質量(kg)注3	3.9	4.2	4.5	4.8	5.1	5.4	5.7	6.0	6.4	6.7	7.0	7.3	7.6	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5
最高速度注4 (mm/sec) リード20	1000												900	800	700	650	600	550	500
速度設定	—												90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%
リード10	600											510	450	390	360	330	300	270	240
リード5	300											255	225	195	180	165	150	135	120
速度設定	—											85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.3kg重くなります。

注4. ストロークが700mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

C8LH

● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

C8LH - □ - □ - □ - □ - **TSX** - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX	ドライバ：電源電圧/モータ容量	TSモニタ	入出力	バッテリ
ポジショナ※2 TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X	05	CE対応	入出力	バッテリ
コントローラ	ドライバ：モータ容量 05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X	2	05	RBR1
ロボットドライバ	電源電圧 2：AC200V	ドライバ：モータ容量 05：100W以下	回生装置

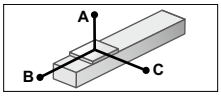
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

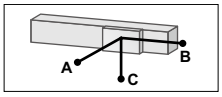
■基本仕様

モーター出力 AC	100 W		
繰り返し位置決め精度※1	±0.01 mm		
減速機構	ボールネジφ15		
ボールネジリード	20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量 水平使用時	30 kg	60 kg	80 kg
定格推力	84 N	169 N	339 N
ストローク	150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	ストローク+389 mm		
本体断面最大外形	W80 mm × H75 mm		
ケーブル長	標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー	30 N ℓ /min～90 N ℓ /min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが650 mmを超えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※





水平使用時 (単位：mm)

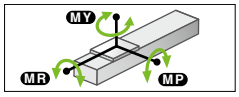
		A	B	C
リード20	10kg	687	274	200
	20kg	401	125	92
	30kg	338	76	57
リード10	20kg	622	137	111
	40kg	472	57	47
	60kg	375	30	25
リード5	20kg	1087	148	127
	40kg	844	63	54
	60kg	707	34	29
	80kg	594	20	17

壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	163	225	617
	20kg	56	76	302
	30kg	20	27	182
リード10	20kg	74	90	517
	40kg	8	11	196
	60kg	—	—	—
リード5	20kg	89	104	974
	40kg	15	18	505
	60kg	—	—	—
	80kg	—	—	—

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



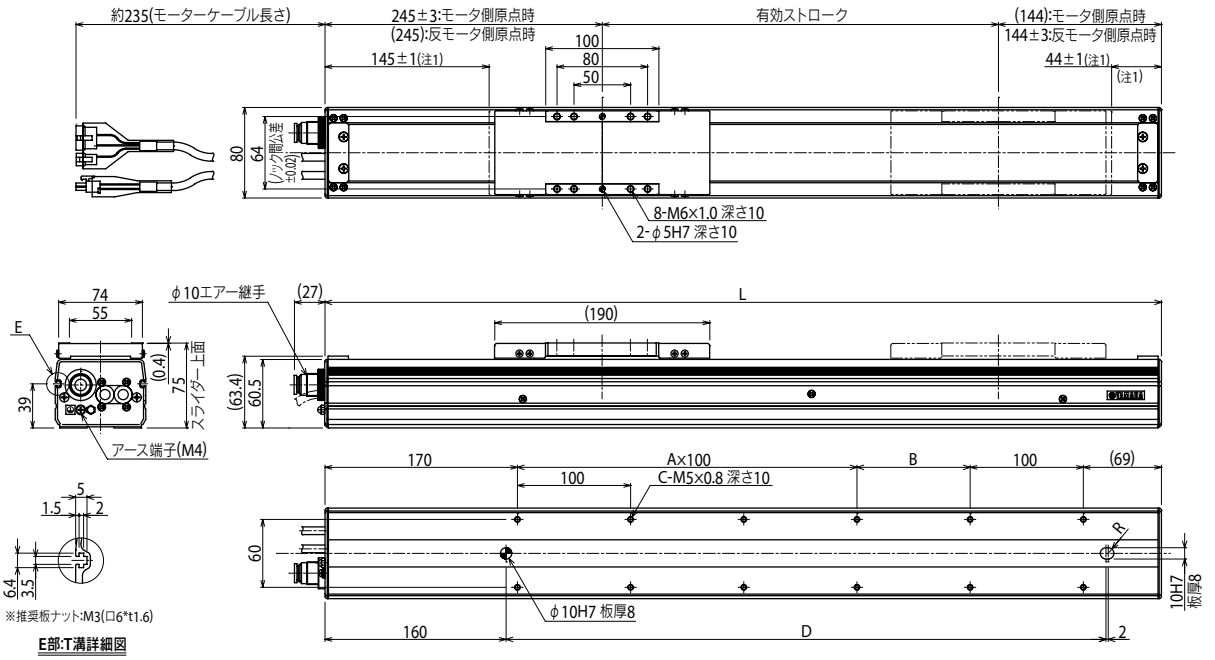
(単位：N・m)

MY	MP	MR
128	163	143

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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
TS-X105	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

C8LH



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	539	589	639	689	739	789	839	889	939	989	1039	1089	1139	1189	1239	1289	1339	1389	1439
A	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
B	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100	150	100
C	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
D	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030	1080	1130	1180	1230
本体質量(kg)	4.7	5.0	5.3	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.8	8.1	8.4	8.7	9.0	9.3	9.7	10.0	10.3
最高速度※3 (mm/sec) リード20	1000											900	800	700	650	600	550	500	450
速度設定	—											90%	80%	70%	65%	60%	55%	50%	45%
リード10	600										510	450	390	360	330	300	270	240	210
リード5	300										255	225	195	180	165	150	135	120	105
速度設定	—										85%	75%	65%	60%	55%	50%	45%	40%	35%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ストロークが650mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C10

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



■注文型式

C10 - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側※1	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下 205：200V/100W以下	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - 05 - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入力	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - 2 - 05 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	05：100W以下	

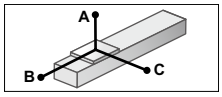
※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	20 kg	40 kg	60 kg
	垂直使用時	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+283 mm		
	垂直使用時	ストローク+313 mm		
本体断面最大外形		W104 mm × H85 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ/min～90 Nℓ/min※4		

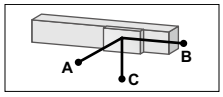
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※



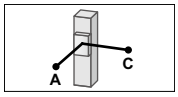
水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	1875	530	510
	10kg	1079	247	242
	20kg	628	106	107
リード10	15kg	765	156	164
	30kg	425	62	66
リード5	40kg	350	38	42
	30kg	960	63	68
	50kg	565	25	28
	60kg	470	16	17



壁面取付使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	496	451	1826
	10kg	218	168	1002
	20kg	78	27	497
リード10	15kg	230	170	1036
	20kg	80	29	506
	30kg	30	0	311
リード5	30kg	234	170	2716
	40kg	82	29	1206
	60kg	31	0	711

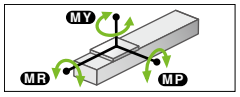


垂直使用時　(単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	2461	2492
	2kg	1213	1244
	4kg	585	617
リード10	4kg	627	658
	8kg	280	312
	10kg	210	242
リード5	10kg	213	244
	15kg	119	151
	20kg	72	104

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

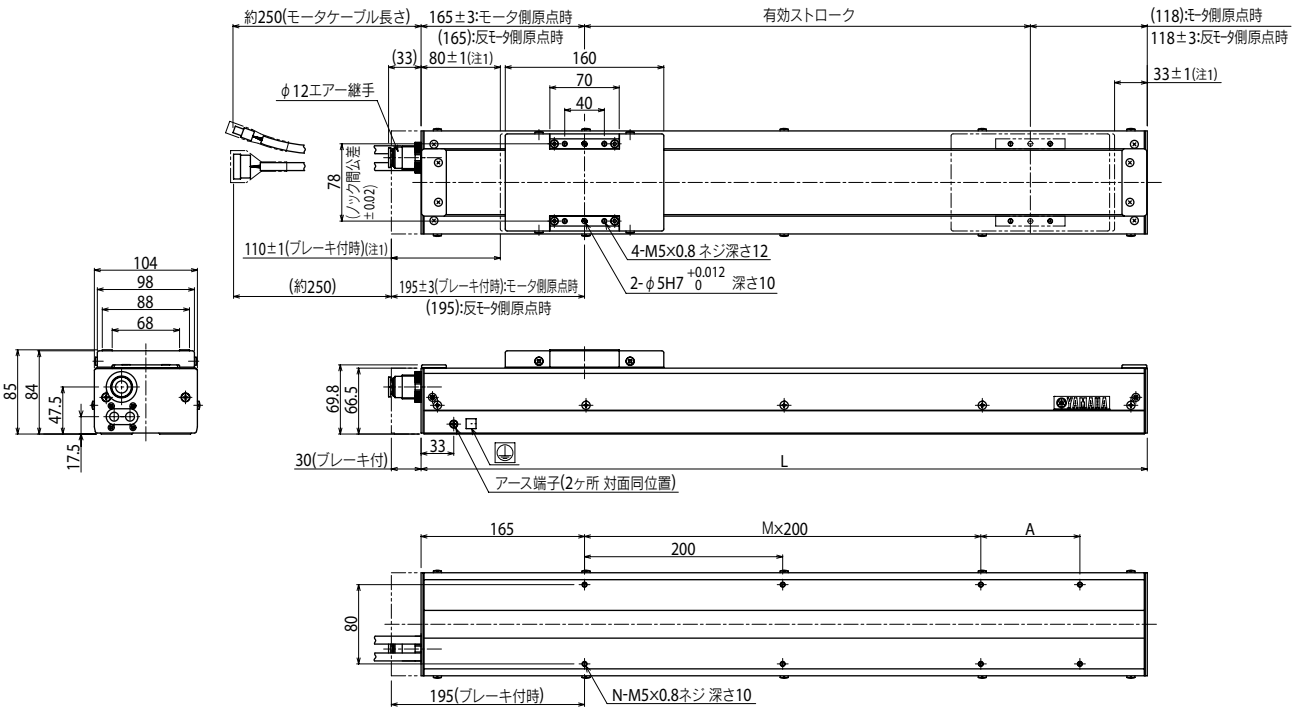
MY	MP	MR
119	119	105

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 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
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

C10



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14
本体質量(kg)注3	4.4	5.0	5.5	6.1	6.7	7.3	7.8	8.4	9.0	9.6	10.1	10.7	11.3	11.9	12.4	13.0	13.6	14.2	14.7
最高速度(mm/sec)注4 リード20	1000												950	950	750	750	600	600	500
最高速度(mm/sec)注4 リード10	500												475	475	375	375	300	300	250
最高速度(mm/sec)注4 リード5	250												237	237	187	187	150	150	125
最高速度(mm/sec)注4 速度設定	—												95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。

注4. ストロークが750mmを超えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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　SR1-X ▶ 614　TS-X ▶ 588　RDV-X ▶ 602

C14

●原点反モータ側選択可能



■注文型式

C14 – リード指定 – ブレーキ – オプション – ストローク – ケーブル長※1 – (TSX / SR1-X / RDV-X)

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション		ストローク	ケーブル長※1
C14	20：20mm	無記入：ブレーキなし	原点位置変更	なし：標準	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m
	10：10mm	BK：ブレーキ付き		Z：反モータ側		5L：5m
	5：5mm					10L：10m
						3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	105：100V/100W以下	無記入：なし	無記入：なし	N：NPN	B：有り(アブソ仕様)
	205：200V/100W以下	R：RGT付き	L：LCD付き	P：PNP	N：なし(インクリ仕様)
				CC：CC-Link	
				DN：DeviceNet™	
				EP：EtherNet/IP™	
				PT：PROFINET	
				GW：I/Oボードなし※3	

SR1-X 05

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
SR1-X	05：100W以下	無記入：標準	無記入：なし	N：NPN	B：有り(アブソ仕様)
		E：CE仕様	R：RG1付き	P：PNP	N：なし(インクリ仕様)
				CC：CC-Link	
				DN：DeviceNet™	
				PB：PROFIBUS	

RDV-X 2 05 - RBR1

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
RDV-X	2: AC200V	05：100W以下	RBR1

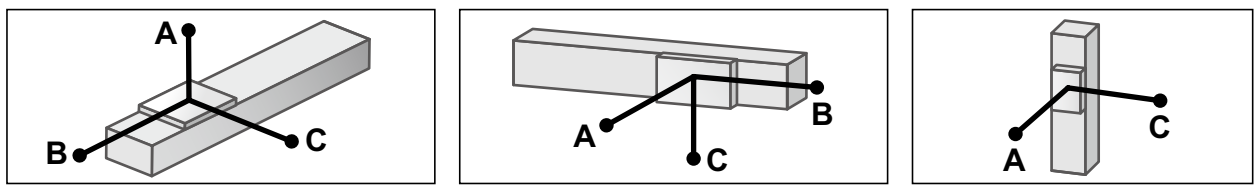
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです（3L/5L/10L）。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		100 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジϕ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	30 kg	55 kg	80 kg
	垂直使用時	4 kg	10 kg	20 kg
定格推力		84 N	169 N	339 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+285 mm		
	垂直使用時	ストローク+315 mm		
本体断面最大外形		W136 mm × H96 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを越えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※



水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	5kg	2127	1384	968
	15kg	1177	459	425
	30kg	1247	242	291
リード10	20kg	1120	349	353
	40kg	857	179	215
	55kg	932	138	182
リード5	50kg	2017	250	335
	60kg	1477	134	192
	80kg	1452	106	157

壁面取付使用時 (単位：mm)

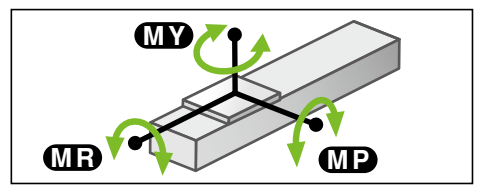
		A	B	C
リード20	5kg	1047	968	1553
	15kg	387	264	748
	30kg	206	97	633
リード10	20kg	299	180	658
	40kg	127	49	363
	55kg	79	16	296
リード5	50kg	233	103	1033
	60kg	75	13	433
	80kg	35	0	242

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	1kg	600	600
	2kg	1200	1200
	4kg	1141	885
リード10	4kg	1216	943
	8kg	621	482
	10kg	503	390
リード5	10kg	574	445
	15kg	370	287
	20kg	268	208

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

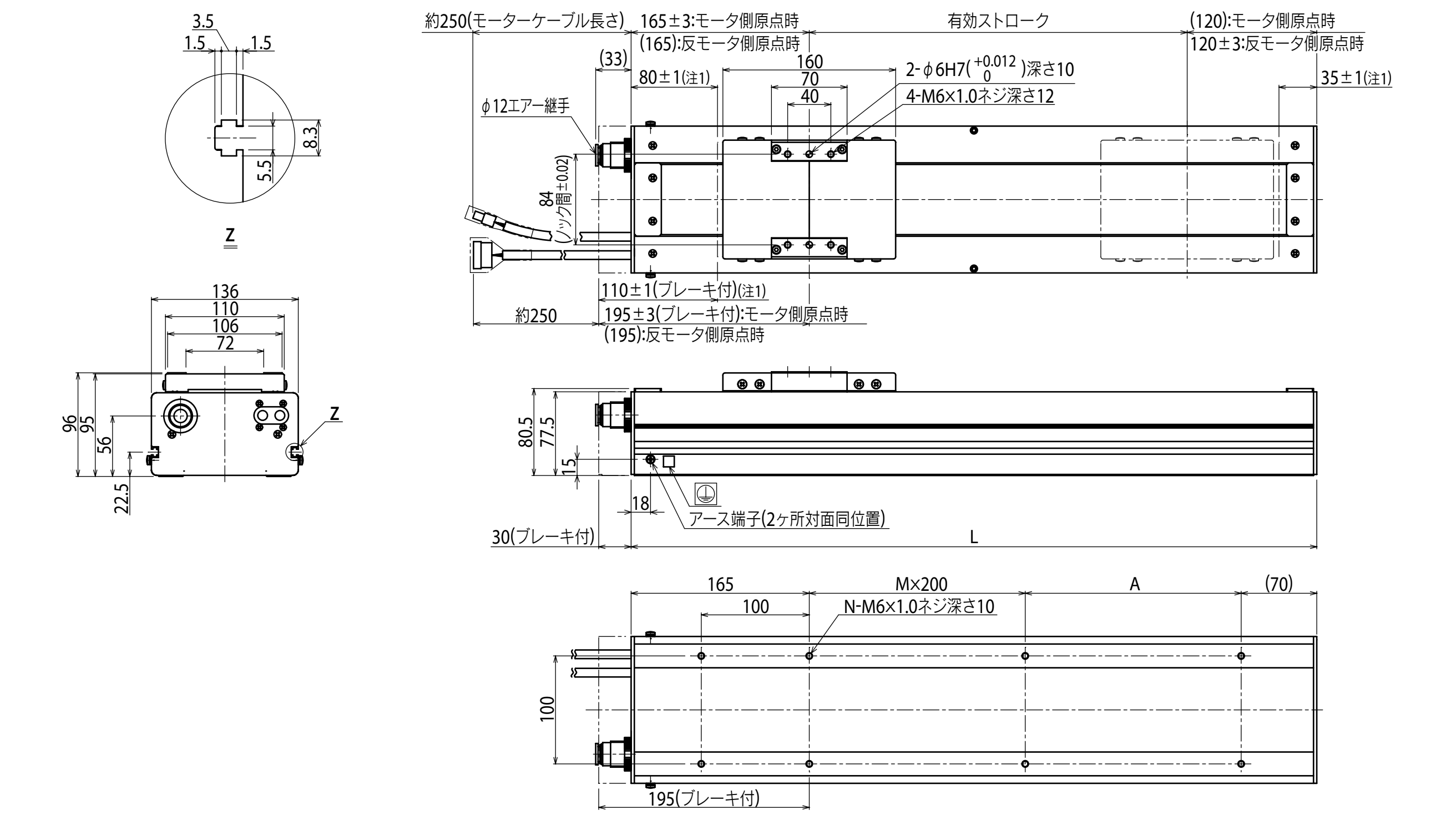
MY	MP	MR
232	233	204

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05※ RCX320 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
TS-X105※ TS-X205※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時で移動ストロークが700 mm以上の場合は回生装置が必要になります。

C14



有効ストローク		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L		435	485	535	585	635	685	735	785	835	885	935	985	1035	1085	1135	1185	1235	1285	1335
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N		6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
本体質量(kg)注3		9.2	9.9	10.5	11.2	11.7	12.4	13.0	13.7	14.3	15.0	15.5	16.2	16.8	17.5	18.1	18.8	19.3	20.0	20.6
最高速度注4 (mm/sec)	リード20	1000												950	950	750	750	600	600	500
	リード10	500												475	475	375	375	300	300	250
	リード5	250												237	237	187	187	150	150	125
	速度設定	―												95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。

注4. ストロークが750mmを越えるとき、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）。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 | TS-X ▶ 588 | RDV-X ▶ 602

C14H

● 原点反モータ側選択可能：リード20・10



■注文型式

C14H - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 10：10mm 5：5mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側※1	150～1050 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - □ - □ - □ - □ - □

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	110：100V/200W 210：200V/200W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※4	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **10** - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	10：200W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **10** - **RBR1**

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	10：200W以下	

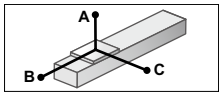
※1. リード5mm仕様の場合は、原点を反モータ側に変更することはできません。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

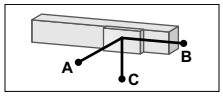
■基本仕様

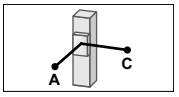
モーター出力 AC		200 W		
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		
減速機構		ボールネジφ15		
ボールネジリード		20 mm	10 mm	5 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec	250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	40 kg	80 kg	100 kg
	垂直使用時	8 kg	20 kg	30 kg
定格推力		170 N	341 N	683 N
ストローク		150 mm～1050 mm(50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+349 mm		
	垂直使用時	ストローク+379 mm		
本体断面最大外形		W136 mm × H96 mm		
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3		
吸引量エアー		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min※4		

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが750 mmを越えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	2247	1675	958
	20kg	1397	855	528
	40kg	1037	445	318
リード10	30kg	1937	583	478
	50kg	1637	364	323
	80kg	1717	242	235
リード5	60kg	2443	311	313
	80kg	2193	242	250
	100kg	2000	202	213

壁面取付使用時 (単位：mm)

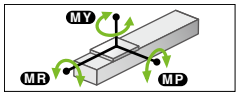
		A	B	C
リード20	10kg	987	1210	1678
	20kg	497	548	958
	40kg	247	217	598
リード10	30kg	402	328	1238
	50kg	227	152	878
	80kg	119	74	678
リード5	60kg	197	108	1308
	80kg	127	53	1008
	100kg	85	20	788

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	4kg	2400	2008
	6kg	1687	1358
	8kg	1287	1033
リード10	10kg	1347	1088
	15kg	887	718
	20kg	657	538
リード5	20kg	747	608
	25kg	663	484
	30kg	491	396

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

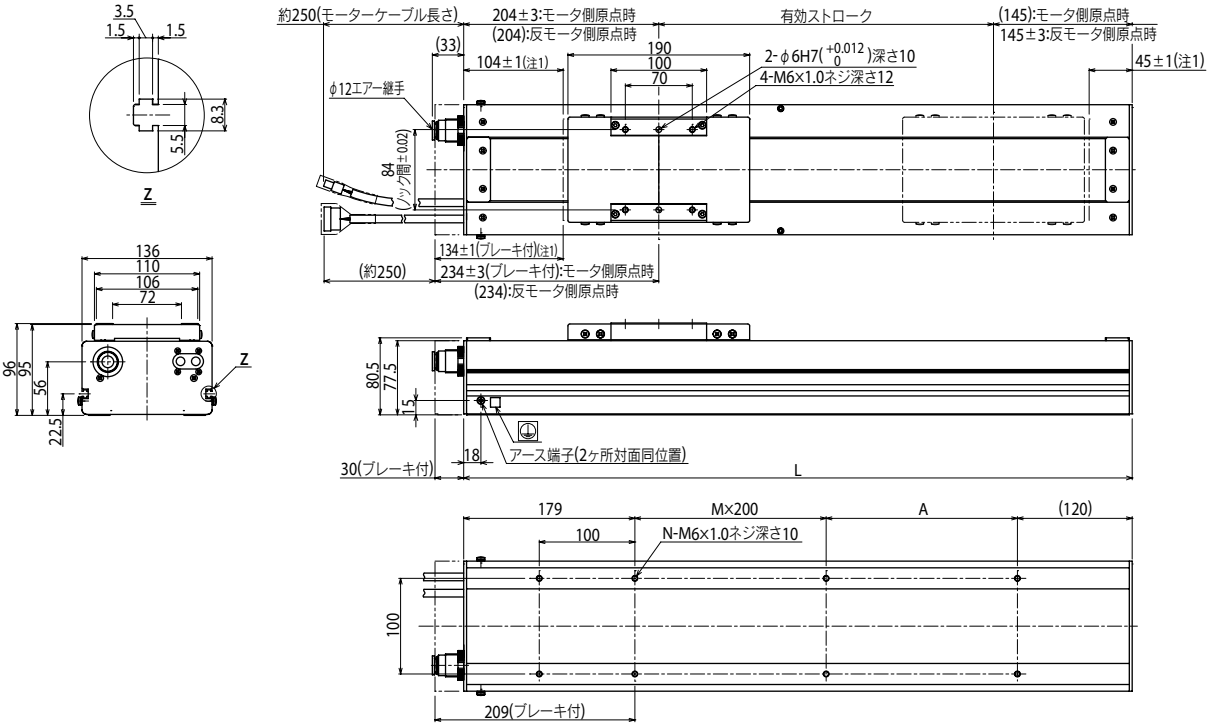
MY	MP	MR
293	294	258

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10※ RCX320 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
TS-X110※	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X210※	
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 垂直使用時は回生装置が必要になります。

C14H



有効ストローク	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	499	549	599	649	699	749	799	849	899	949	999	1049	1099	1149	1199	1249	1299	1349	1399
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5
N	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16
本体質量(kg)※3	10.7	11.4	12.0	12.7	13.2	13.9	14.5	15.2	15.8	16.5	17.0	17.7	18.3	19.0	19.6	20.3	20.8	21.5	22.1
最高速度※4 (mm/sec) リード20	1000												950	950	750	750	600	600	500
最高速度※4 (mm/sec) リード10	500												475	475	375	375	300	300	250
最高速度※4 (mm/sec) リード5	250												237	237	187	187	150	150	125
最高速度※4 (mm/sec) 速度設定	—												95%	95%	75%	75%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より0.4kg重くなります。

注4. ストロークが750mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 | TS-X ▶ 588 | RDV-X ▶ 602

C17

● 原点反モータ側選択可能



■注文型式

C17 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※1
	20：20mm 10：10mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側	200～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - **220** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	220：200V/400～600W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **20** - [ ]

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量	回生装置
	2：AC200V	20：400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

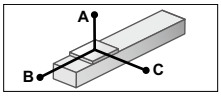
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

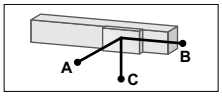
■基本仕様

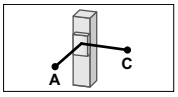
モーター出力 AC		400 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		ボールネジφ20	
ボールネジリード		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	80 kg	120 kg
	垂直使用時	15 kg	35 kg
定格推力		339 N	678 N
ストローク		200 mm～1250 mm(50 mmピッチ)	
全長	水平使用時	ストローク+395 mm	
	垂直使用時	ストローク+425 mm	
本体断面最大外形		W168 mm × H114 mm	
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3	
吸引量エアー		30 N ℓ /min～90 N ℓ /min※4	

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが950 mmを越えるとき、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プログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	30kg	2660	871	1040
	50kg	1911	508	615
	80kg	1541	303	377
リード10	60kg	2443	418	580
	100kg	2000	237	330
	120kg	1841	192	268

壁面取付使用時 (単位：mm)

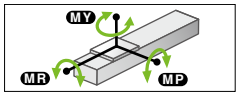
		A	B	C
リード20	30kg	1017	789	2576
	50kg	583	426	1808
	80kg	338	221	1380
リード10	60kg	525	336	2443
	100kg	271	155	2000
	120kg	207	109	1841

垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	5kg	3000	3000
	10kg	2443	2443
	15kg	1633	1633
リード10	15kg	1728	1728
	25kg	1013	1013
	35kg	707	707

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



(単位：N・m)

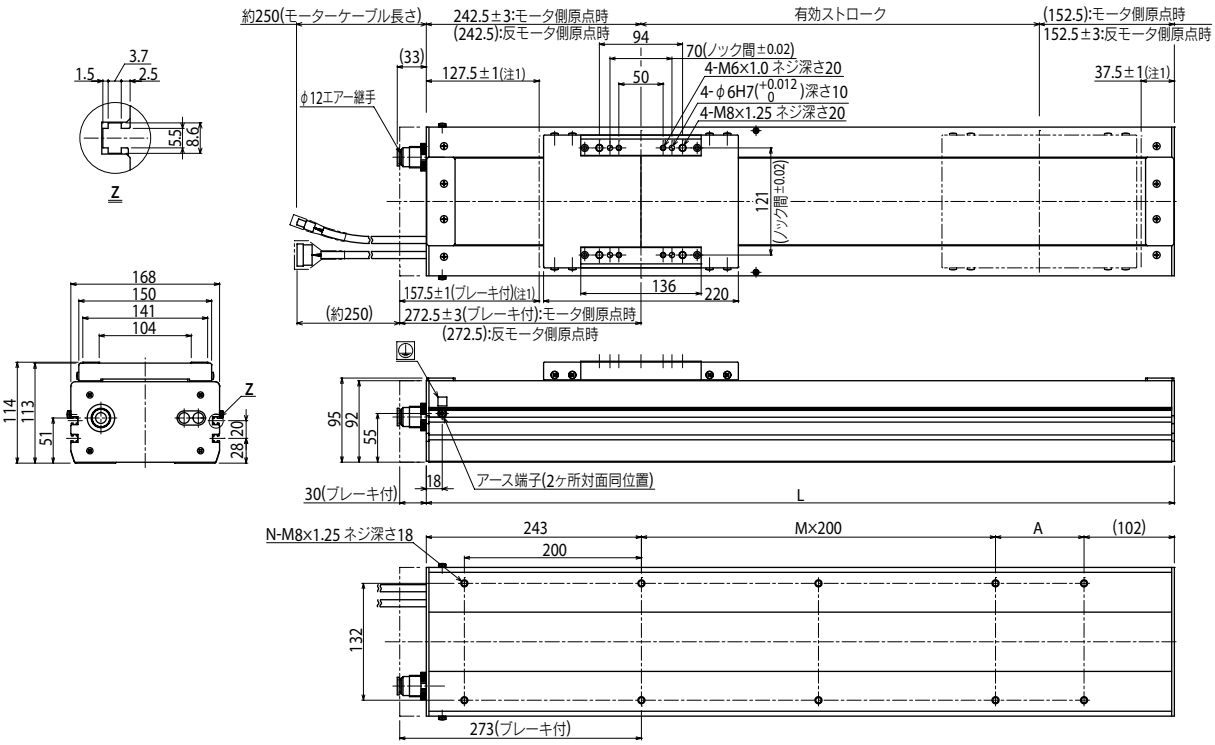
MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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
TS-X220※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合

C17



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495	1545	1595	1645
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
本体質量(kg)※3	15.0	16.0	17.0	17.9	18.9	19.8	20.8	21.7	22.7	23.6	24.6	25.5	26.5	27.4	28.4	29.3	30.3	31.2	32.2	33.1	34.1	35.0
最高速度※4(mm/sec) リード20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度※4(mm/sec) リード10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度※4(mm/sec) 速度設定	—															80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より1.5kg重くなります。

注4. ストロークが950mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C17L

● 原点反モータ側選択可能



※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

■注文型式

C17L - 50 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※1
		無記入:ブレーキなし BK:ブレーキ付き	原点位置変更 なし:標準 Z:反モータ側	1150～2050 (100mmピッチ)	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - 220 - R - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2	ドライバ:電源電圧/モータ容量※3	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	220:200V/400～600W	R:RGT付き	無記入:なし L:LCD付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SR1-X - 20 - [ ] - R - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ:モータ容量※3	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20:400～600W	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG1付き	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

RDV-X - 2 - 20 - [ ]

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ:モータ容量※3	回生装置
	2:AC200V	20:400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

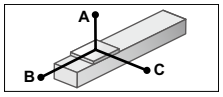
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※3. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

モーター出力 AC		600 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm
減速機構		ボールネジφ25
ボールネジリード		50 mm
最高速度※2		1000 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	50 kg
	垂直使用時	10 kg
定格推力		204 N
ストローク		1150 mm～2050 mm(100 mmピッチ)
全長	水平使用時	ストローク+485 mm
	垂直使用時	ストローク+515 mm
本体断面最大外形		W168 mm × H114 mm
ケーブル長		標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3
吸引量エアー		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min※4

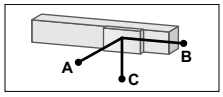
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが1850 mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■許容オーバーハング量※



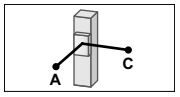
水平使用時 (単位:mm)

リード		A	B	C
50	10kg	4000	2687	3327
	30kg	3045	872	929
	50kg	2602	509	714



壁面取付使用時 (単位:mm)

リード		A	B	C
50	10kg	3436	2605	4000
	30kg	1169	790	3045
	50kg	666	427	2602

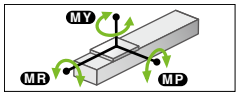


垂直使用時 (単位:mm)

リード		A	C
50	2kg	1200	1200
	5kg	3000	3000
	10kg	2579	2579

※ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

■静的許容モーメント



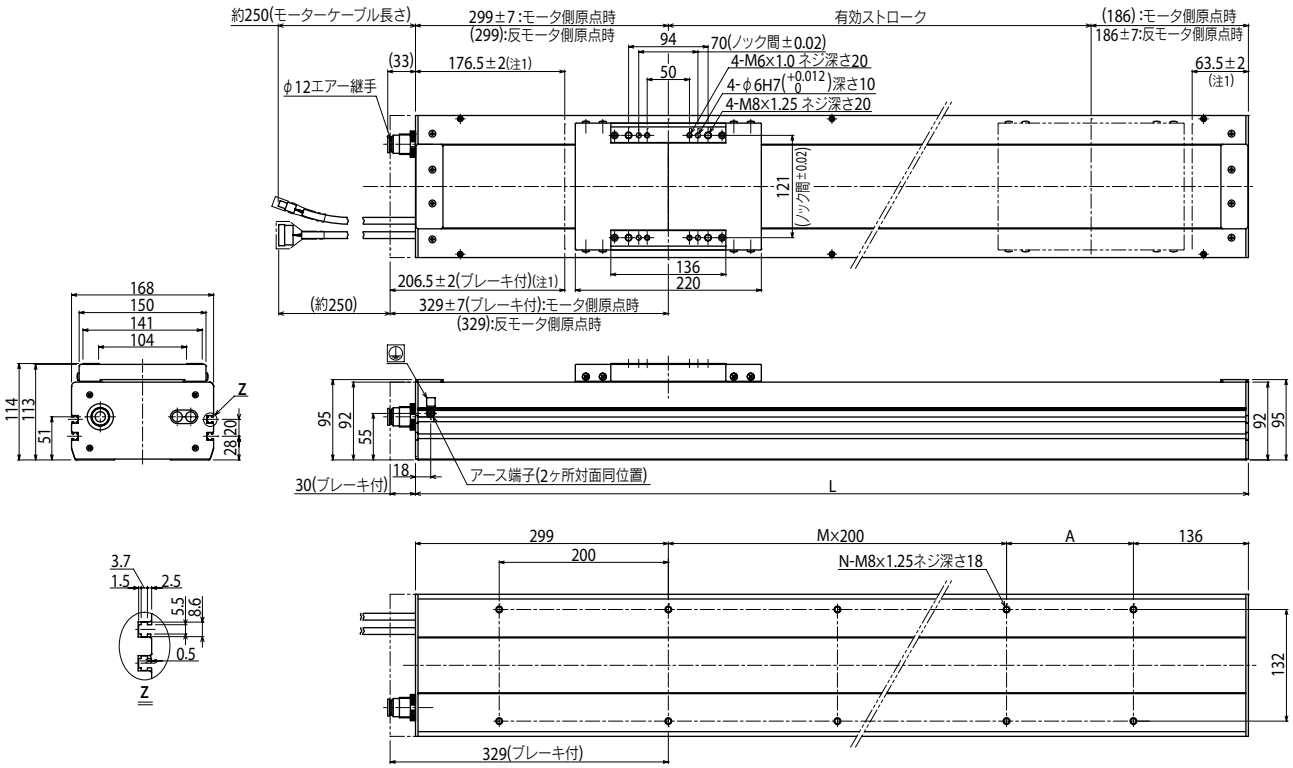
(単位:N・m)

MY	MP	MR
1032	1034	908

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20-R RCX320 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
TS-X220-R	ポイントトレース/リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

C17L



有効ストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1635	1735	1835	1935	2035	2135	2235	2335	2435	2535
A	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
N	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
本体質量(kg)※3	39.1	41.2	43.2	45.2	47.3	49.3	51.3	53.4	55.4	57.4
最高速度※4 (mm/sec) リード50	1000							900	800	
最高速度※4 (mm/sec) 速度設定	ー							90%	80%	

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より1.5kg重くなります。
注4. ストロークが1850mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

C20

原点反モータ側選択可能



注文型式

C20 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	リード指定※1	ブレーキ	オプション	ストローク	ケーブル長※2
	20：20mm 10：10mm	無記入：ブレーキなし BK：ブレーキ付き	原点位置変更：なし：標準 Z：反モータ側	200～1250 (50mmピッチ)	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m 3K/5K/10K (耐屈曲)

TSX - **220** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※3	ドライバ：電源電圧/モータ容量※4	回生装置	TSモニタ	入出力	バッテリ
TS-X	220：200V/400～600W	無記入：なし R：RGT付き	無記入：なし L：LCD付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※5	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SR1-X - **20** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量※4	CE対応	回生装置	入出力	バッテリ
	20：400～600W	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：なし R：RG1付き	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

RDV-X - **2** - **20** - [ ]

ロボットドライバ	電源電圧	ドライバ：モータ容量※4	回生装置
	2：AC200V	20：400W以下	RBR1(水平) RBR2(垂直)

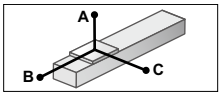
※1. リード10mmはブレーキ付き仕様(垂直仕様)のみで選択できます。
※2. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.684～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
※3. DINレールについてはP.596をご参照ください。
※4. ポジショナ、コントローラ、ロボットドライバにより加減速が異なります。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター出力 AC		600 W	
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm	
減速機構		ボールネジφ20	
ボールネジリード		20 mm	10 mm
最高速度※2		1000 mm/sec	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	120 kg	—
	垂直使用時	25 kg	45 kg
定格推力		510 N	1020 N
ストローク		200 mm～1250 mm(50 mmピッチ)	
全長	水平使用時	ストローク+441 mm	
	垂直使用時	ストローク+471 mm	
本体断面最大外形		W202 mm × H117 mm	
ケーブル長		標準：3.5 m / オプション：5 m, 10 m	
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※3	
吸引量エアー		30 Nℓ /min～90 Nℓ /min※4	

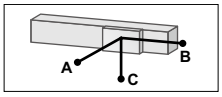
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが950mmを越えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

許容オーバーハング量※



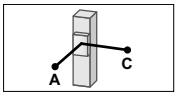
水平使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	50kg	2602	869	1145
	80kg	2193	528	720
	120kg	1841	339	505



壁面取付使用時 (単位：mm)

		A	B	C
リード20	50kg	1144	798	2602
	80kg	717	456	2193
	120kg	466	267	1841

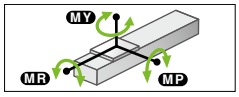


垂直使用時 (単位：mm)

		A	C
リード20	15kg	2711	2711
	20kg	2045	2045
	25kg	1647	1647
リード10	20kg	2182	2182
	30kg	1437	1437
	45kg	939	939

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です。

静的許容モーメント



(単位：N・m)

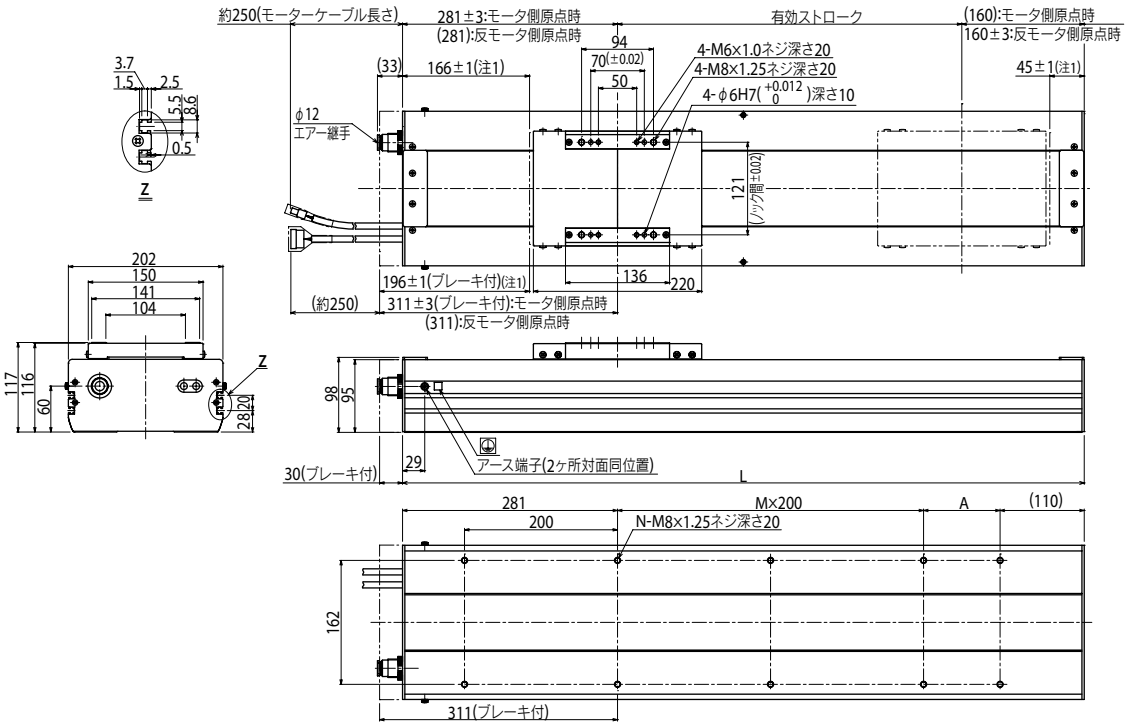
MY	MP	MR
1101	1103	968

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X20※ RCX320 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
TS-X220※	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X220-RBR1(水平) RDV-X220-RBR2(垂直)	パルス列

※以下の場合は回生装置が必要
・垂直で使用する場合

C20



有効ストローク	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	641	691	741	791	841	891	941	991	1041	1091	1141	1191	1241	1291	1341	1391	1441	1491	1541	1591	1641	1691
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6
N	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18
本体質量(kg)注3	25.0	26.0	27.0	28.0	29.0	30.0	31.0	32.0	33.0	34.0	35.0	36.0	37.0	38.0	39.0	40.0	41.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0
最高速度注4 (mm/sec) リード20	1000															800	800	700	700	600	600	500
最高速度注4 (mm/sec) リード10	500															400	400	350	350	300	300	250
最高速度注4 (mm/sec) 速度設定	—															80%	80%	70%	70%	60%	60%	50%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR50です。
注3. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの本体質量表中の値より2.0kg重くなります。

注4. ストロークが950mmを越えるとき、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)。その時は上記の表に示す最高速度を目安として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 SR1-X ▶ 614 TS-X ▶ 588 RDV-X ▶ 602

SXYxC 2軸

クリーンタイプ　ケーブルダクト



注文型式

SXYxC	-	D	-		-		-		-		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		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)		ビジョンシステム		アブソバッテリ
		D:ケーブルダクト		T1 T3		15～105cm		15～65cm		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.622

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成※1	C14H	C14
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	1000 mm/sec	1000 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	
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※5	
吸引量エアー	60 Nℓ/min ※6	

※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850 mm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。
※5. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

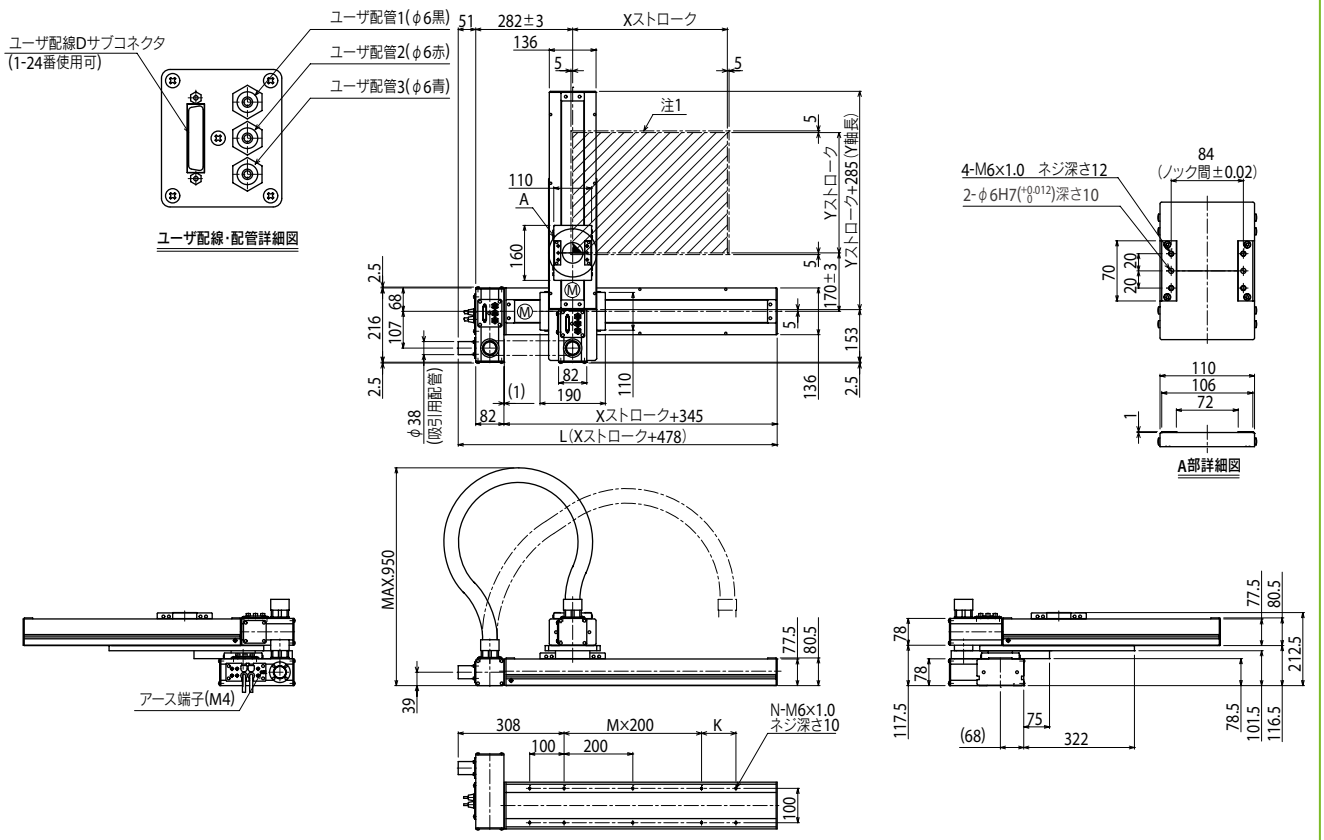
最大可搬質量 (kg)

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

SXYxC 2軸 T1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

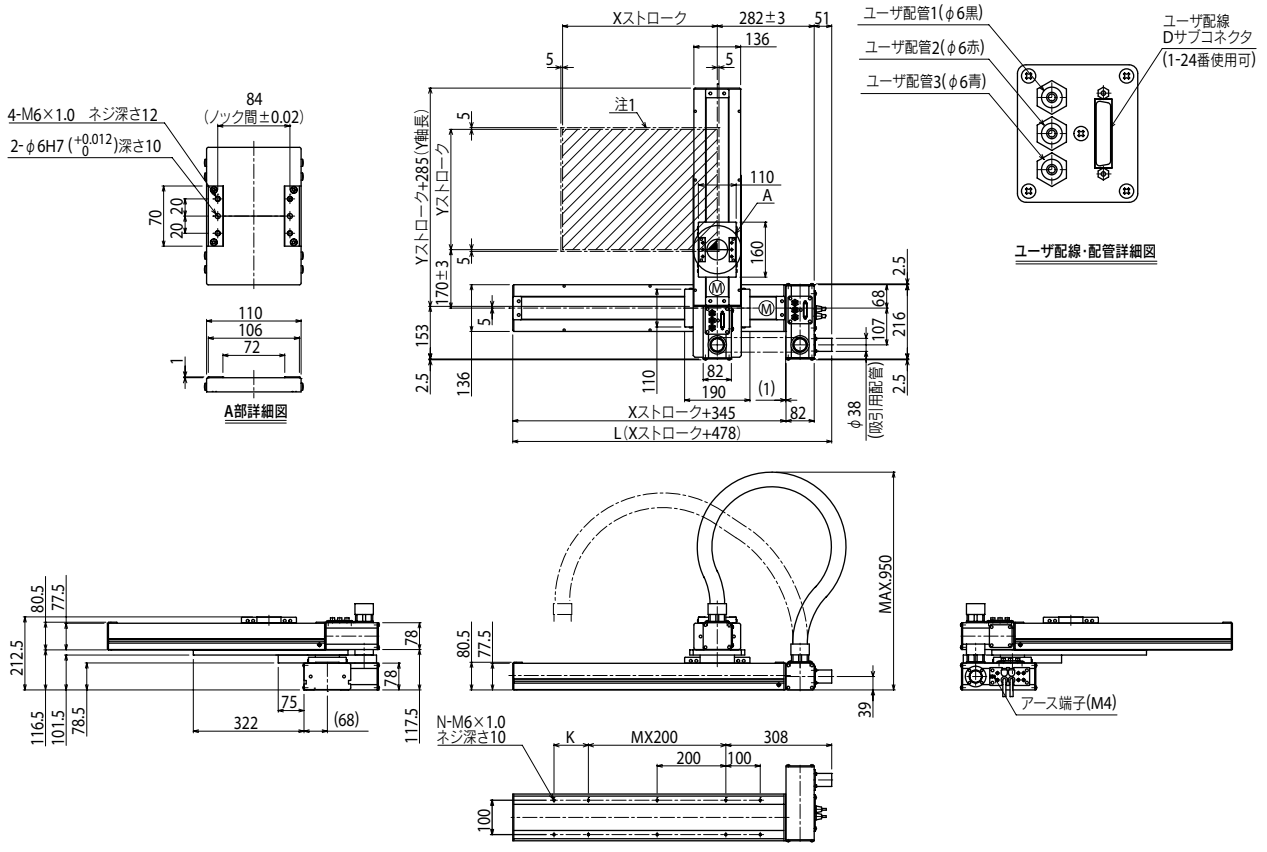
Yストローク	150	250	350	450	550	650
ストローク別最高速度※2 (mm/sec) 軸	1000				800	650	550
ストローク別最高速度※2 (mm/sec) 速度設定	—				80%	65%	55%

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. 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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

SXYxC 2軸 T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	650			
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) X軸	1000						800	650	550
ストローク別最高速度[注3] (mm/sec) 速度設定	—						80%	65%	55%

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. 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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 622

SXYxC 3軸/ZSC

● クリーンタイプ ● ケーブルダクト ● Z軸シャフト上下タイプ

注文型式

SXYxC - D - □ - □ - □ - □ - 15 - □ - 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 (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)	アブソバッテリ
	D: ケーブルダクト	T1 T3	15～105cm	15～65cm	ZSC12 ZSC6		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-3							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸：ZSC12	Z軸：ZSC6
軸構成※1	C14H	C14	—	
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	1000 mm/sec	1000 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			
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※5			
吸引量エアー	90 Nℓ/min ※6			

※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850 mm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。
※5. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

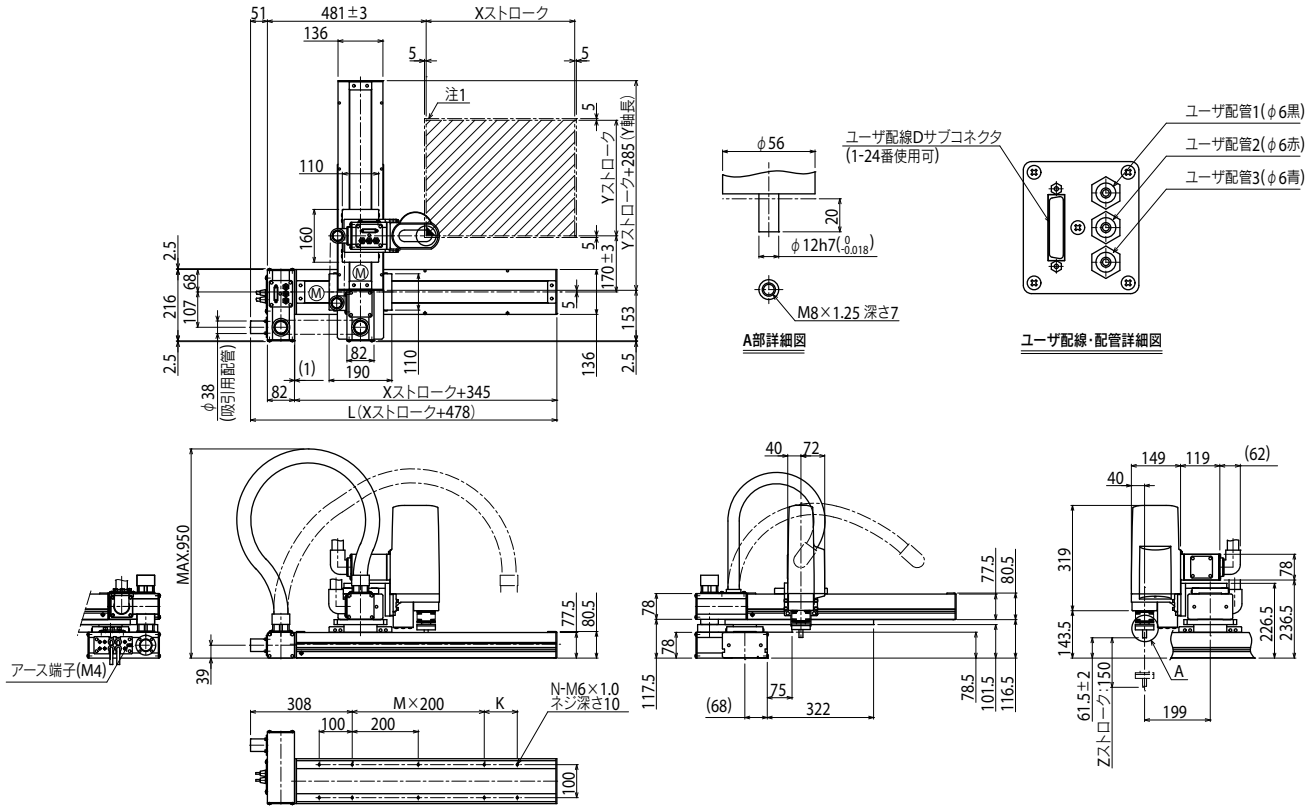
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	ZSC12	ZSC6
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

SXYxC 3軸/ZSC T1



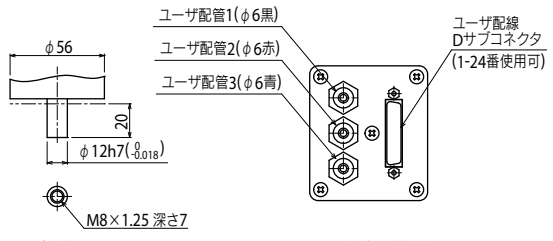
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

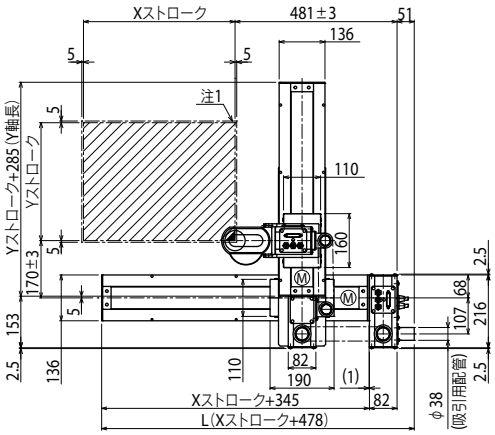
Yストローク	150	250	350	450	550	650
Zストローク	150					

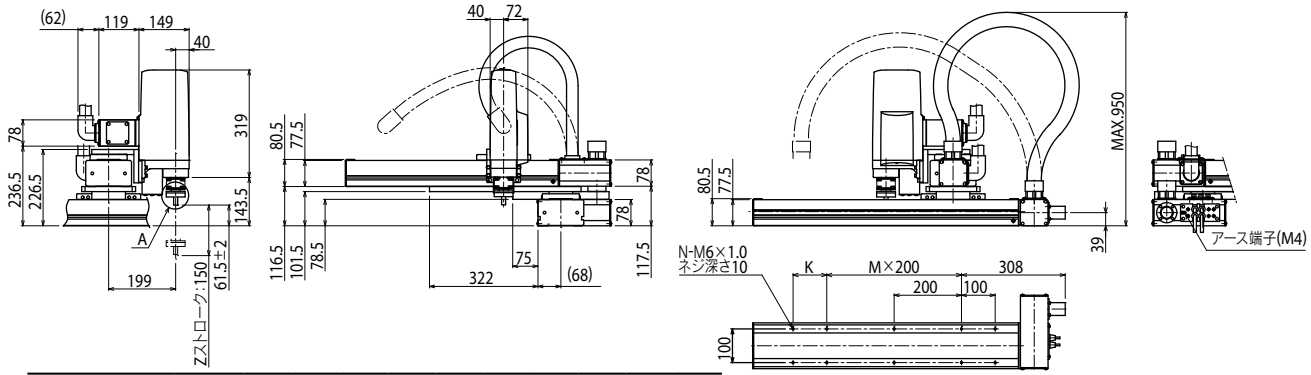
ストローク別最高速度注2 (mm/sec)									
X軸	1000						800	650	550
速度設定	—						80%	65%	55%

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. 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）。その時は上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。

SXYxC 3軸/ZSC T3







Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	650

Zストローク	150

ストローク別最高速度注2 (mm/sec)								
X軸	1000						800	650	550
速度設定	—						80%	65%	55%

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. 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)。その時は上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 RCX340 ▶ 632

SXYxC 4軸/ZRSC

●クリーンタイプ ●ケーブルダクト ●シャフト上下タイプZR軸一体型



注文型式

SXYxC-	D	-		-		-		-		-	15	-		-	RCX340-4									
ロボット本体		ケーブル	D：ケーブルダクト	組合せ	T1 T3	X軸	15～105cm	Y軸	15～65cm	ZR軸	ZRSC12 ZRSC6	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸：ZRSC12	Z軸：ZRSC6	R軸
軸構成※1	C14H	C14	—		R5
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	1000 mm/sec	1000 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				
クリーン度	ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※5				
吸引量エアー	90 Nℓ /min ※6				

※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850 mm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。
※5. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※6. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

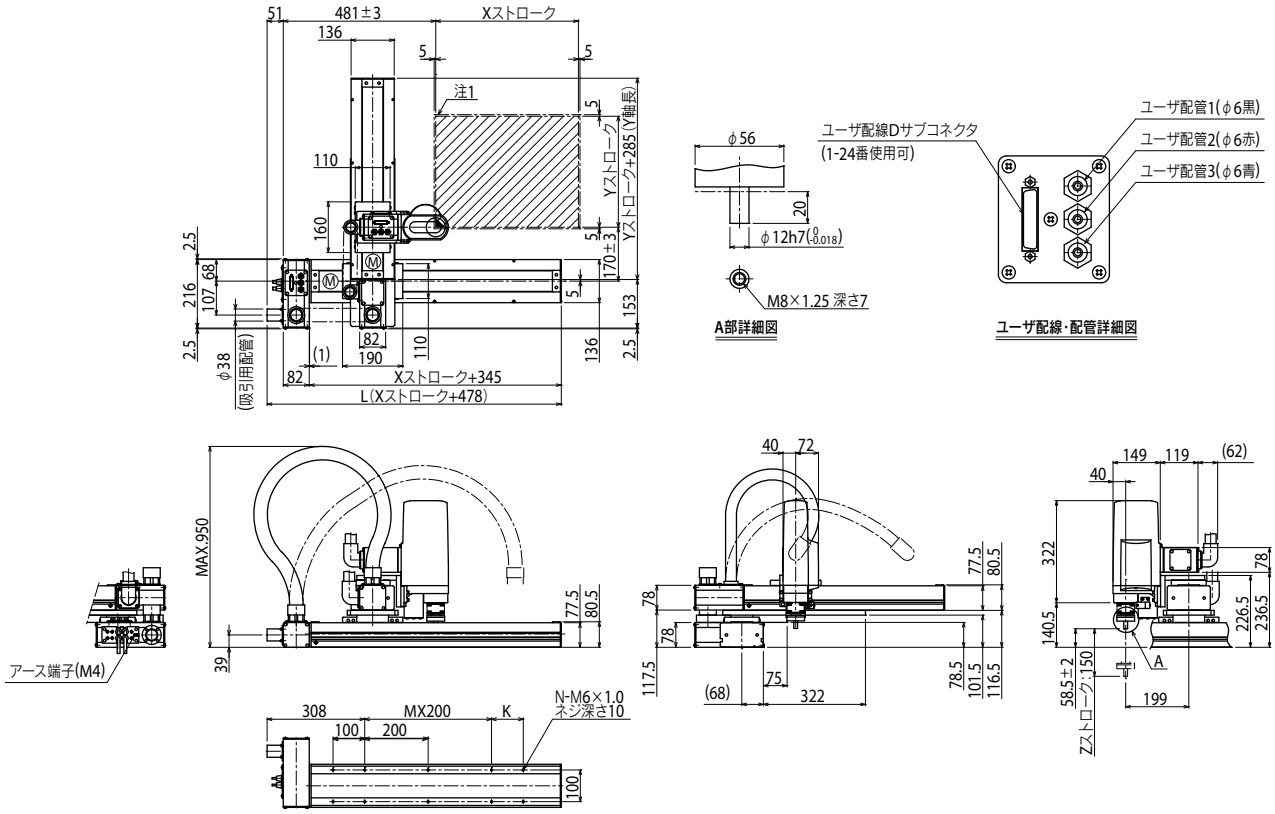
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	ZRSC12	ZRSC6
150	3	5
250		
350		
450		
550		
650		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

SXYxC 4軸/ZRSC T1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16

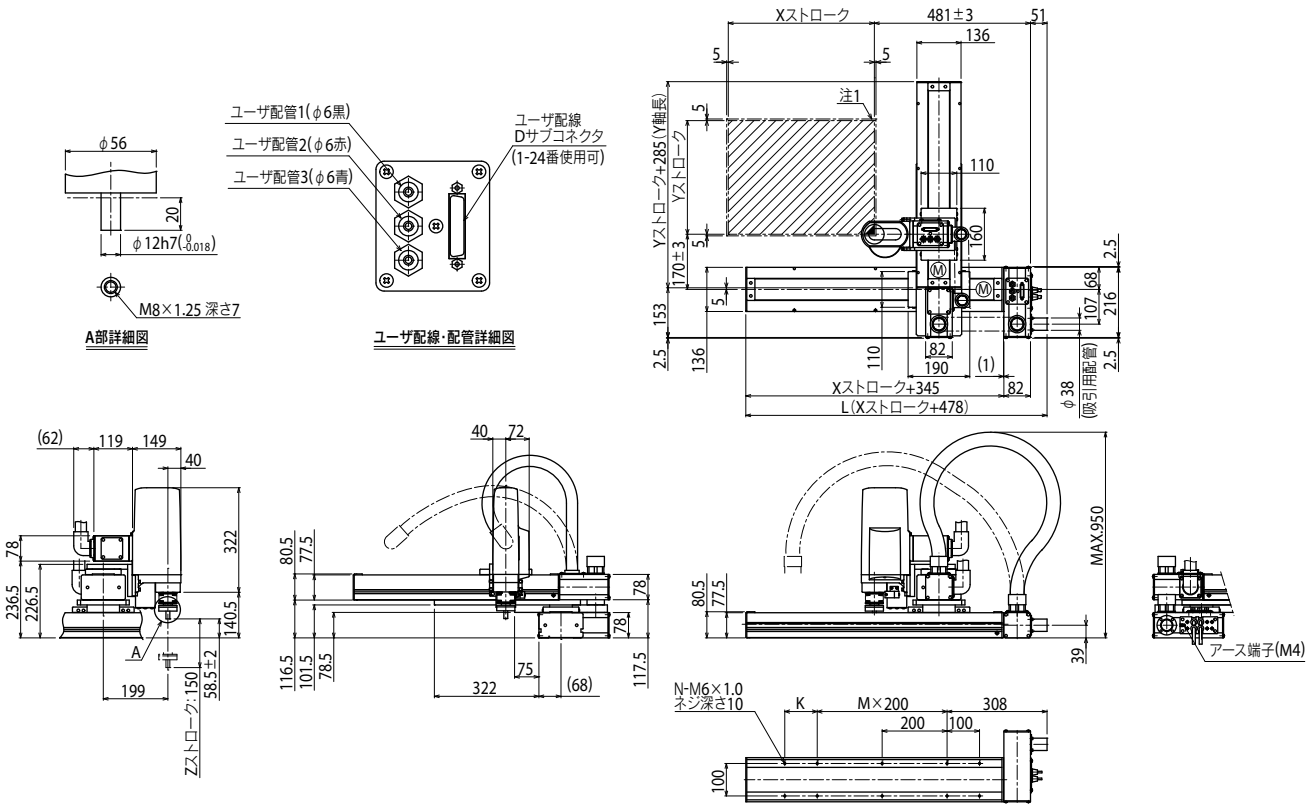
Yストローク	150	250	350	450	550	650
Zストローク	150					

ストローク別最高速度注2 (mm/sec)									
X軸	1000						800	650	550
速度設定	—						80%	65%	55%

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. 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）。その時は上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 RCX340▶ 632

SXYxC 4軸/ZRSC T3



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	628	728	828	928	1028	1128	1228	1328	1428	1528
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
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	650

Zストローク	150

ストローク別最高速度注2 (mm/sec)								
	X軸	1000				800	650	550
	速度設定	—				80%	65%	55%

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. 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)。その時は上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 RCX340 ▶ 632

YK180XC

クリーンタイプ：タイニー（超小型）

● アーム長 180mm　● 最大可搬質量 1kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK180XC - 100 - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	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	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)	アブソバッテリ
YK180XC	100：100mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

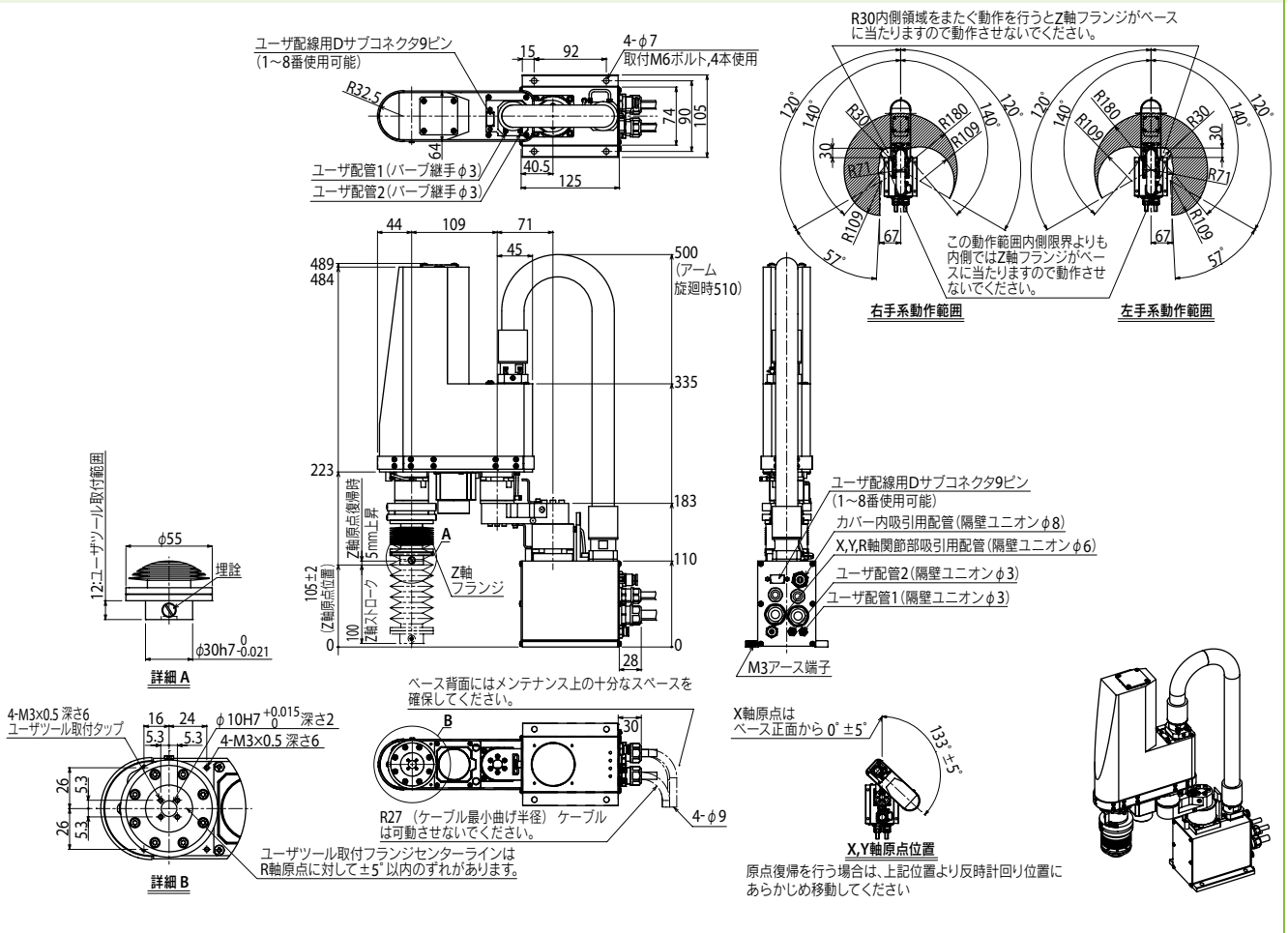
		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	71 mm	109 mm	100 mm	—
	動作範囲	±120 °	±140 °	—	±360 °
モータ出力 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		3.3 m/sec		0.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.01 kgm^2			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）		φ3 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカリミット（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4		6.5 kg			
ロボットケーブル質量		1.5 kg（3.5 m）　2.1 kg（5 m）　4.2 kg（10 m）			
クリーン度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当（0.1 μmベース）			
吸引量エアー		30 N ℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 上下移動25 mm、水平移動100 mmの往復動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	500	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

YK180XC



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK220XC

クリーンタイプ：タイニー（超小型）

● アーム長 220mm ● 最大可搬質量 1kg

※受注生産ですので、納期は弊社営業までお問い合わせください。

注文型式

YK220XC - 100 - □ - RCX340-4 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	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	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)	アブソバッテリ
YK220XC	100：100mm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340▶ P.632**

基本仕様

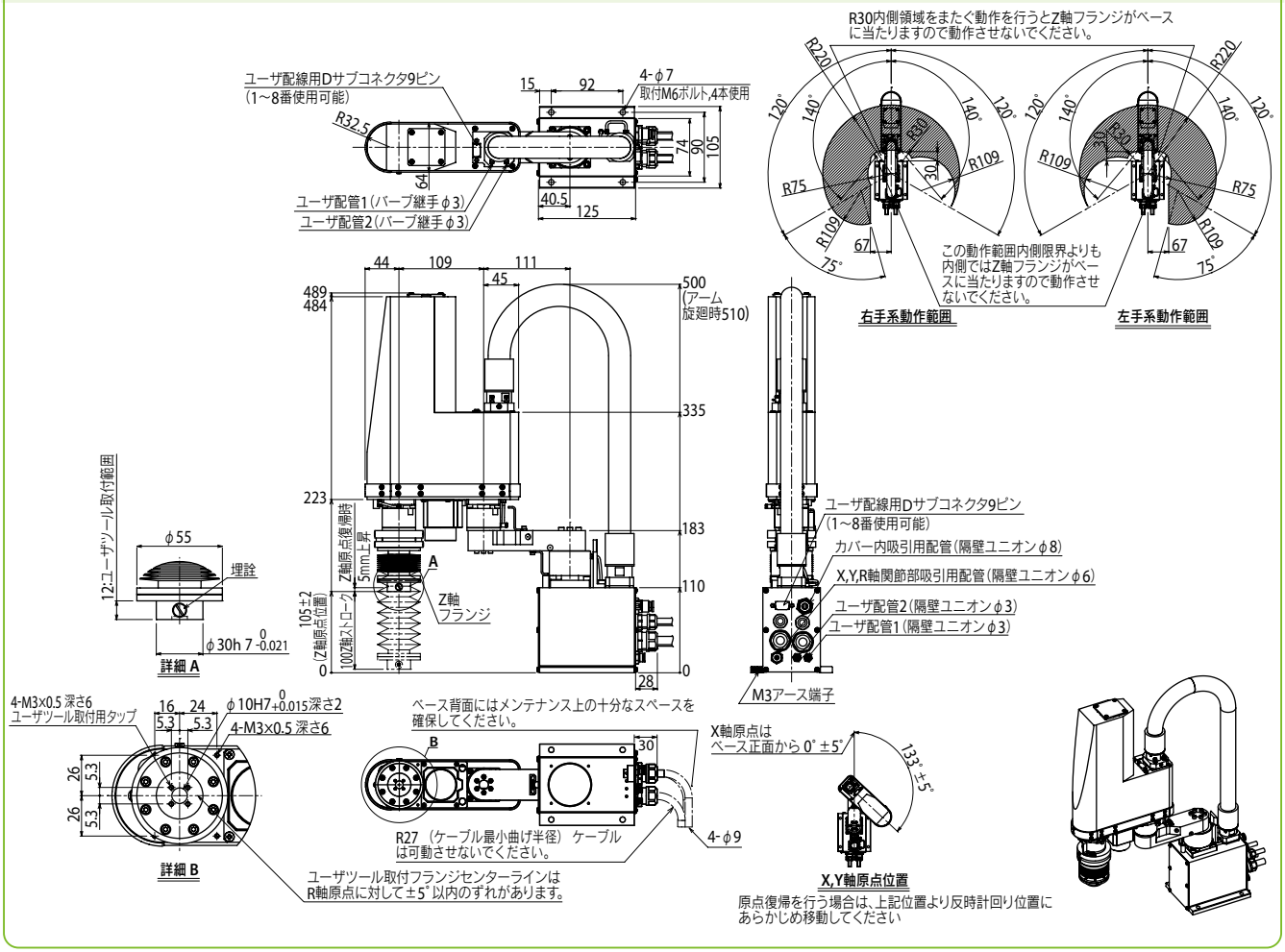
		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	111 mm	109 mm	100 mm	—
	回転範囲	±120 °	±140 °	—	±360 °
モータ出力 AC		50 W	30 W	30 W	30 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		3.4 m/sec		0.7 m/sec	1700 ° /sec
最大可搬質量		1.0 kg			
標準サイクルタイム：0.1kg 可搬時※2		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.01 kgm^2			
ユーザ配線		0.1 sq × 8 本			
ユーザ配管（外径）		φ3 × 2			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量（ロボットケーブル含まず）※4		6.5 kg			
ロボットケーブル質量		1.5 kg (3.5 m)　2.1 kg (5 m)　4.2 kg (10 m)			
クリーン度		ISO CLASS 3（ISO14644-1）相当（0.1 μmベース）			
吸引量エアー		30 N ℓ /min			

※1. 周囲温度一定時の値です。
※2. 水平方向100 mm、垂直方向25 mm往復、粗位置決め時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ロボット全体の質量は、本体質量とロボットケーブルの質量を足したものになります。

適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	500	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

YK220XC



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK250XGC

クリーンタイプ：小型

● アーム長 250mm ● 最大可搬質量 4kg



■注文型式

YK250XGC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	100 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±134 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.5 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量		21.5 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD ※4			
吸引量エアー		30 N ℓ /min ※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

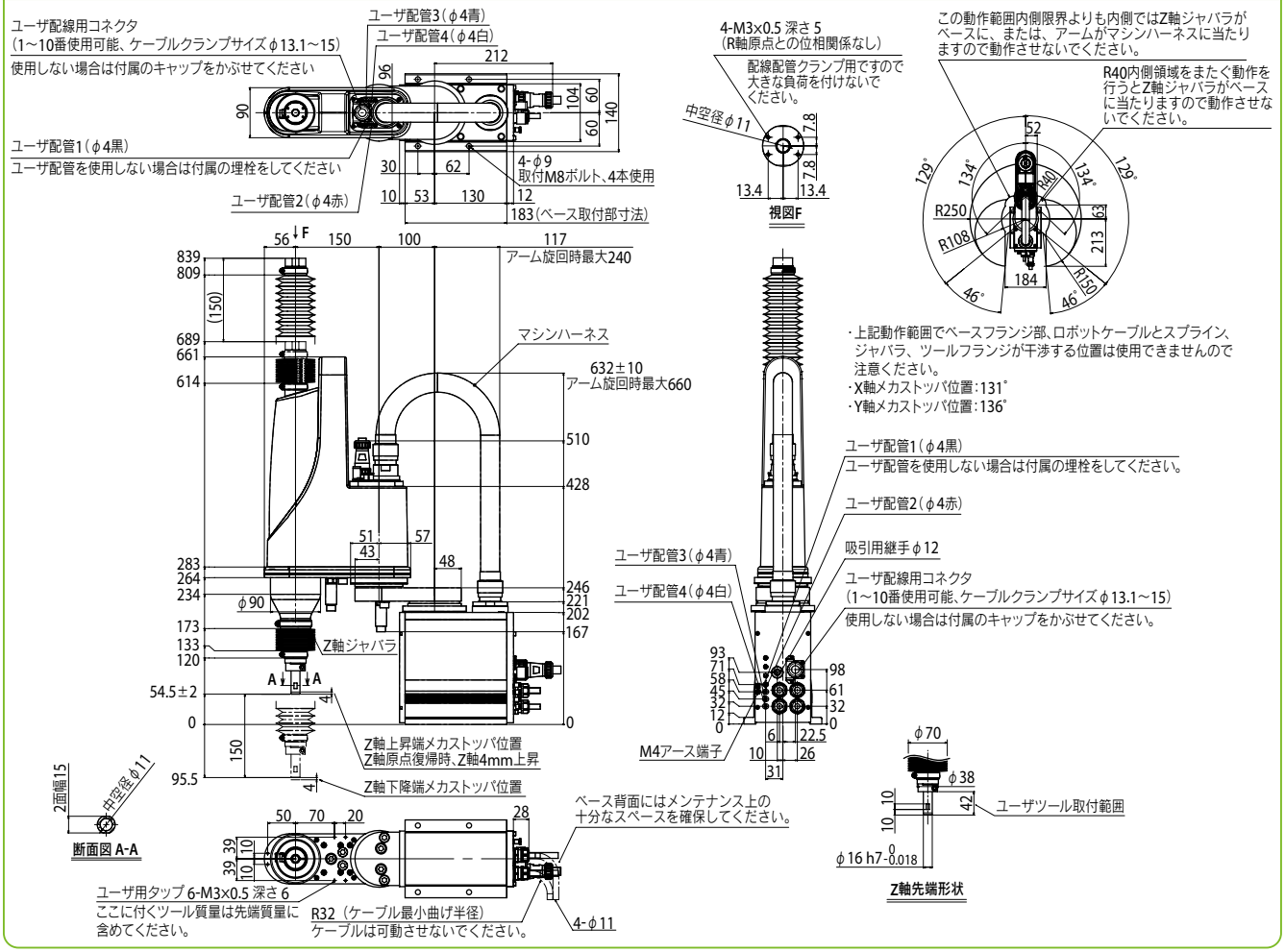
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

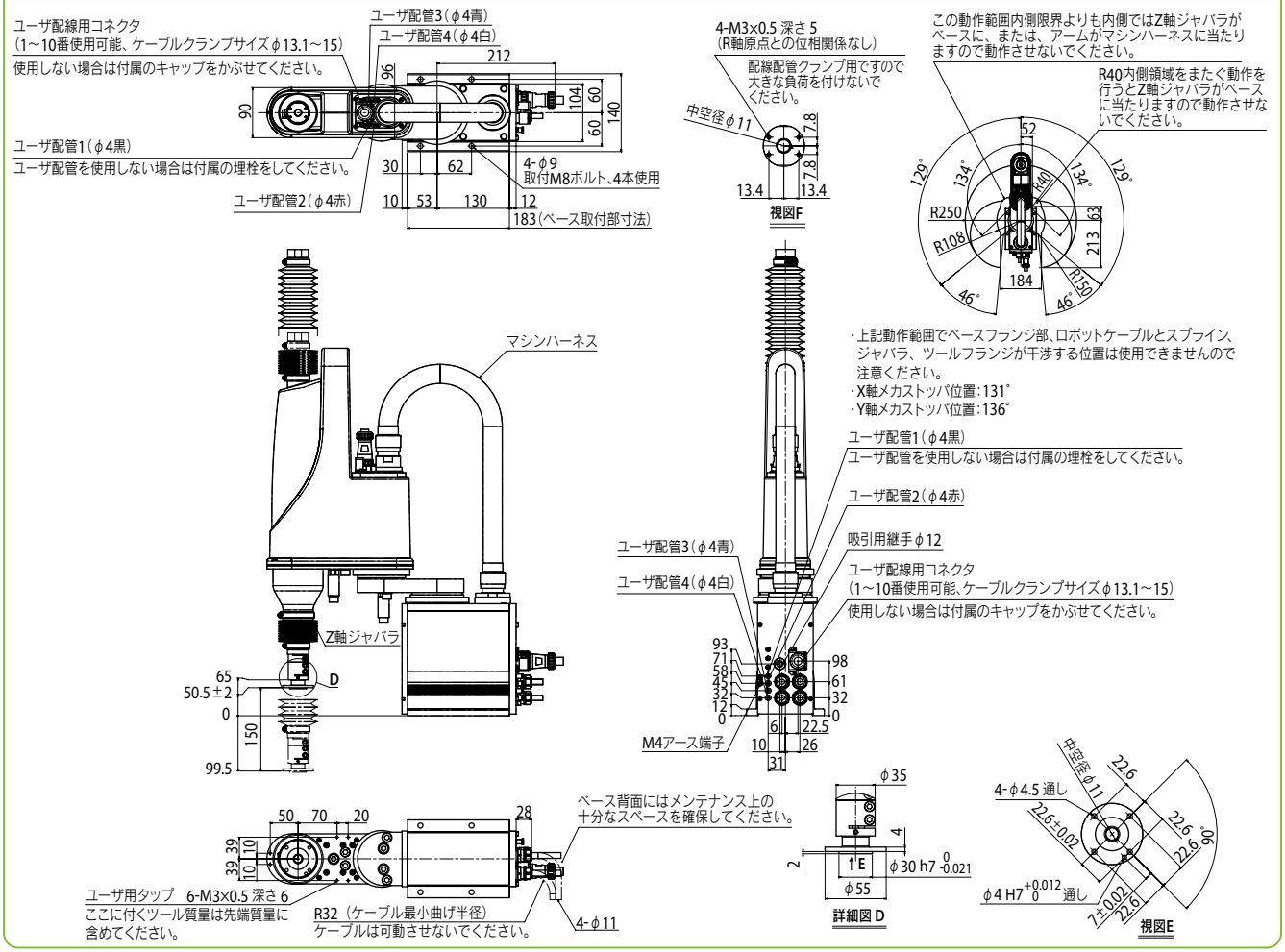
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK250XGC



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK250XGC　ツールフランジ取付仕様



YK350XGC

クリーンタイプ：小型

● アーム長 350mm ● 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK350XGC - 150 - [ ] - S - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	Z軸ストローク	ツールフランジ	中通しシャフト	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)	アブソバッテリ
YK350XGC	150：150mm	無記入：なし F：あり	S：あり	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340-4							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	200 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±134 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		5.6 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.52 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管(外径)		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		22 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 N ℓ /min※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

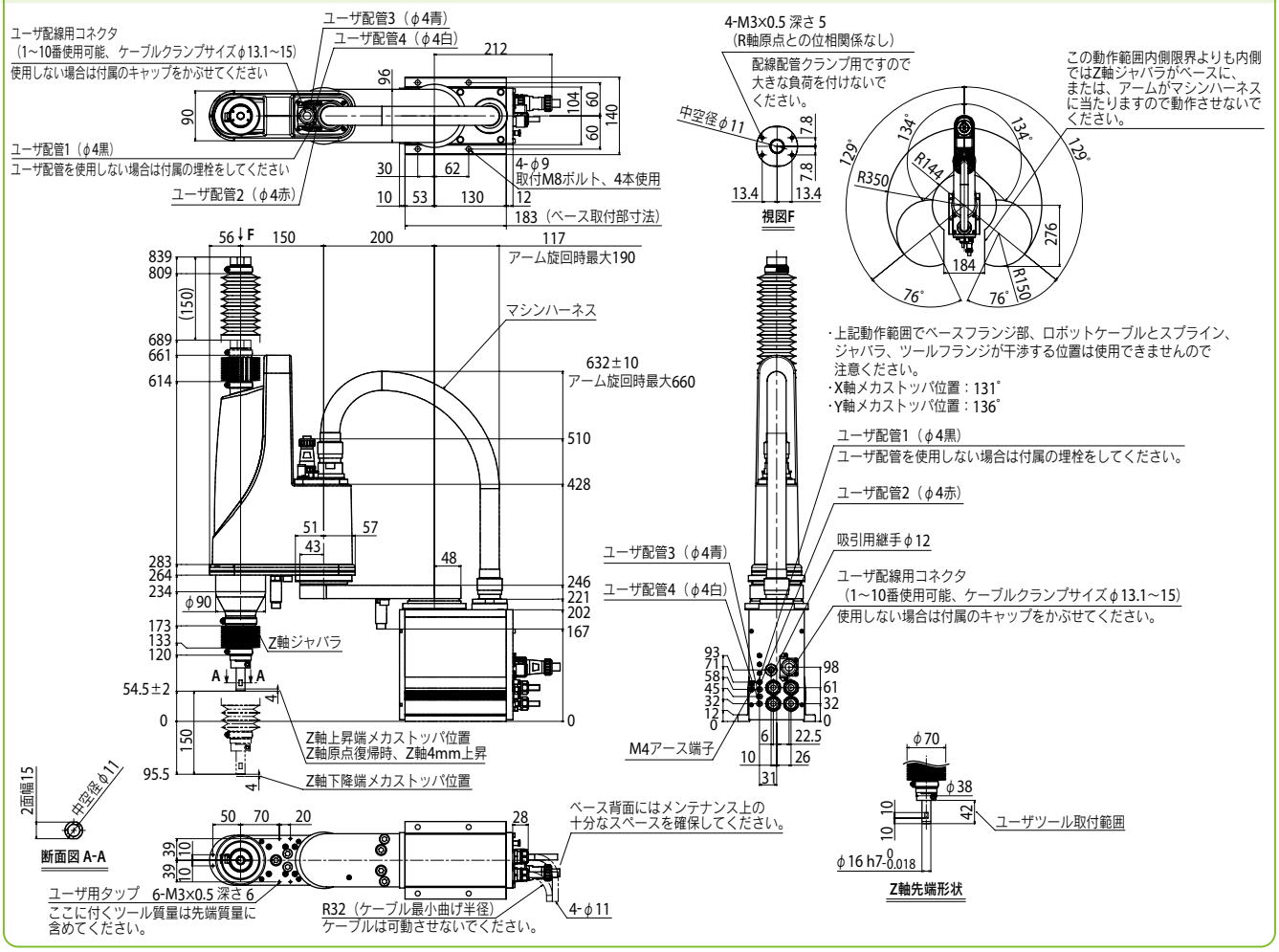
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

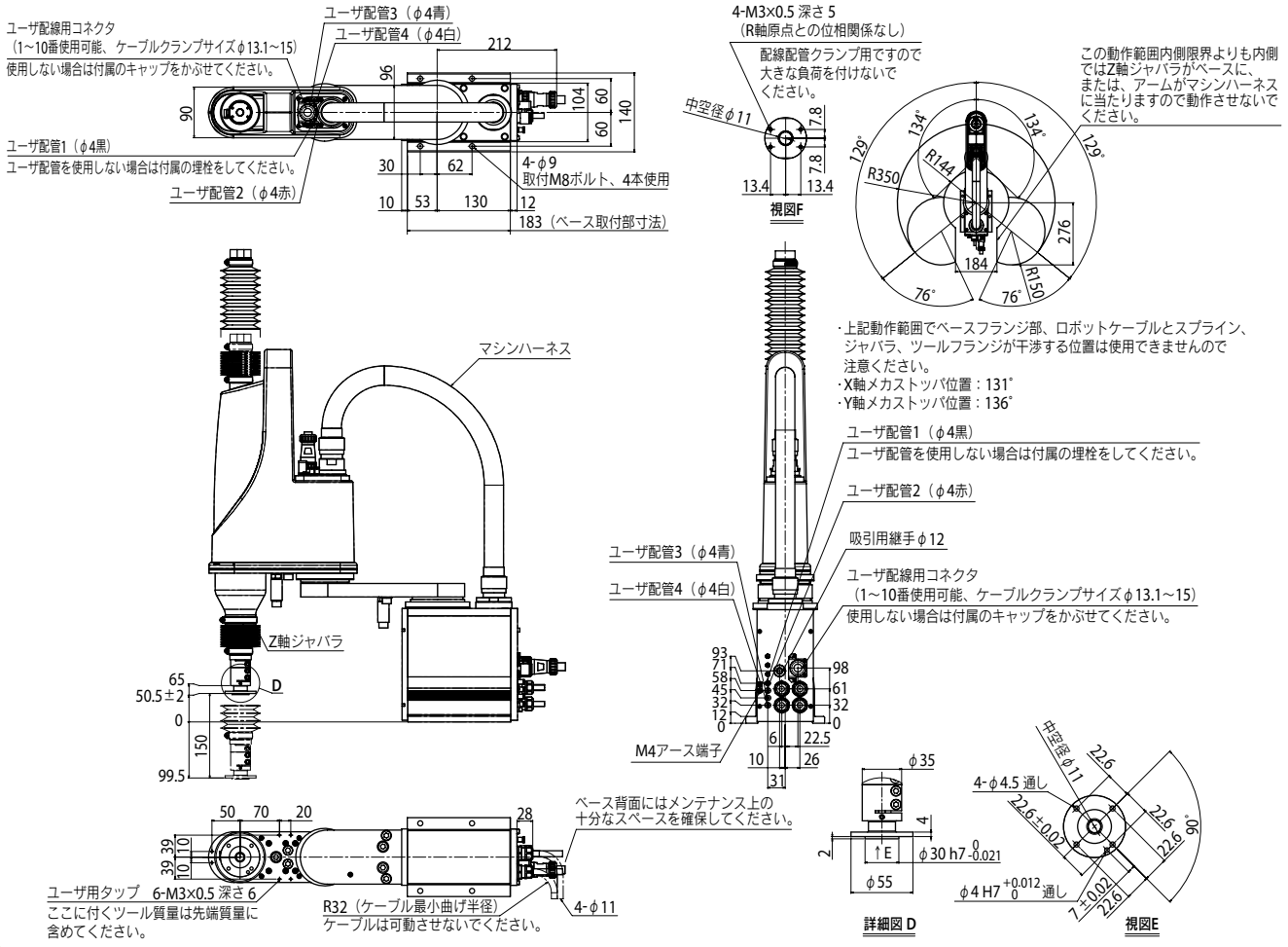
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK350XGC



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK350XGC　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK400XGC

クリーンタイプ：小型

● アーム長 400mm ● 最大可搬質量 4kg



注文型式

YK400XGC	150		S		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	150 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		6.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.50 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		22.5 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 N ℓ /min※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

適用コントローラ

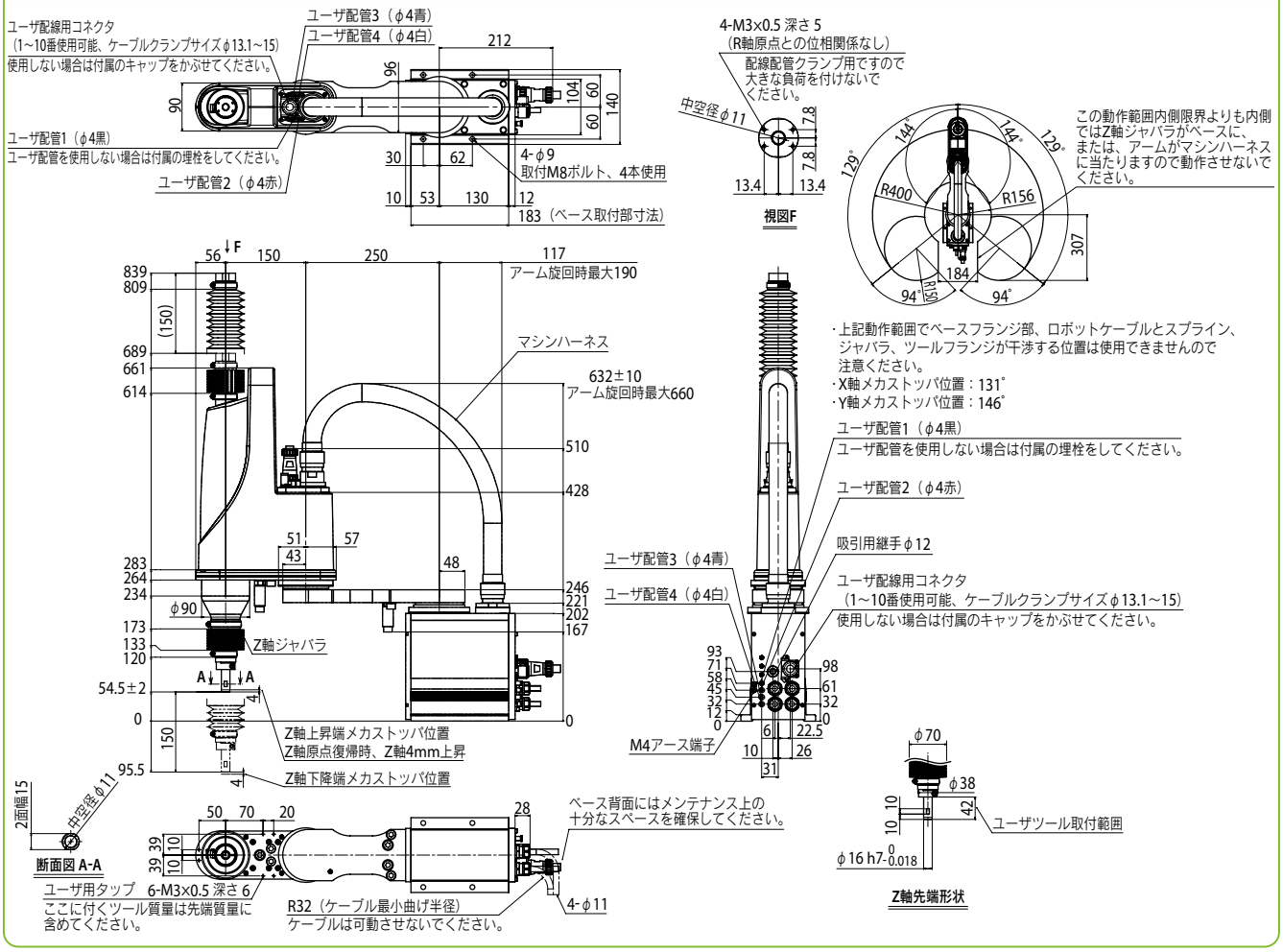
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

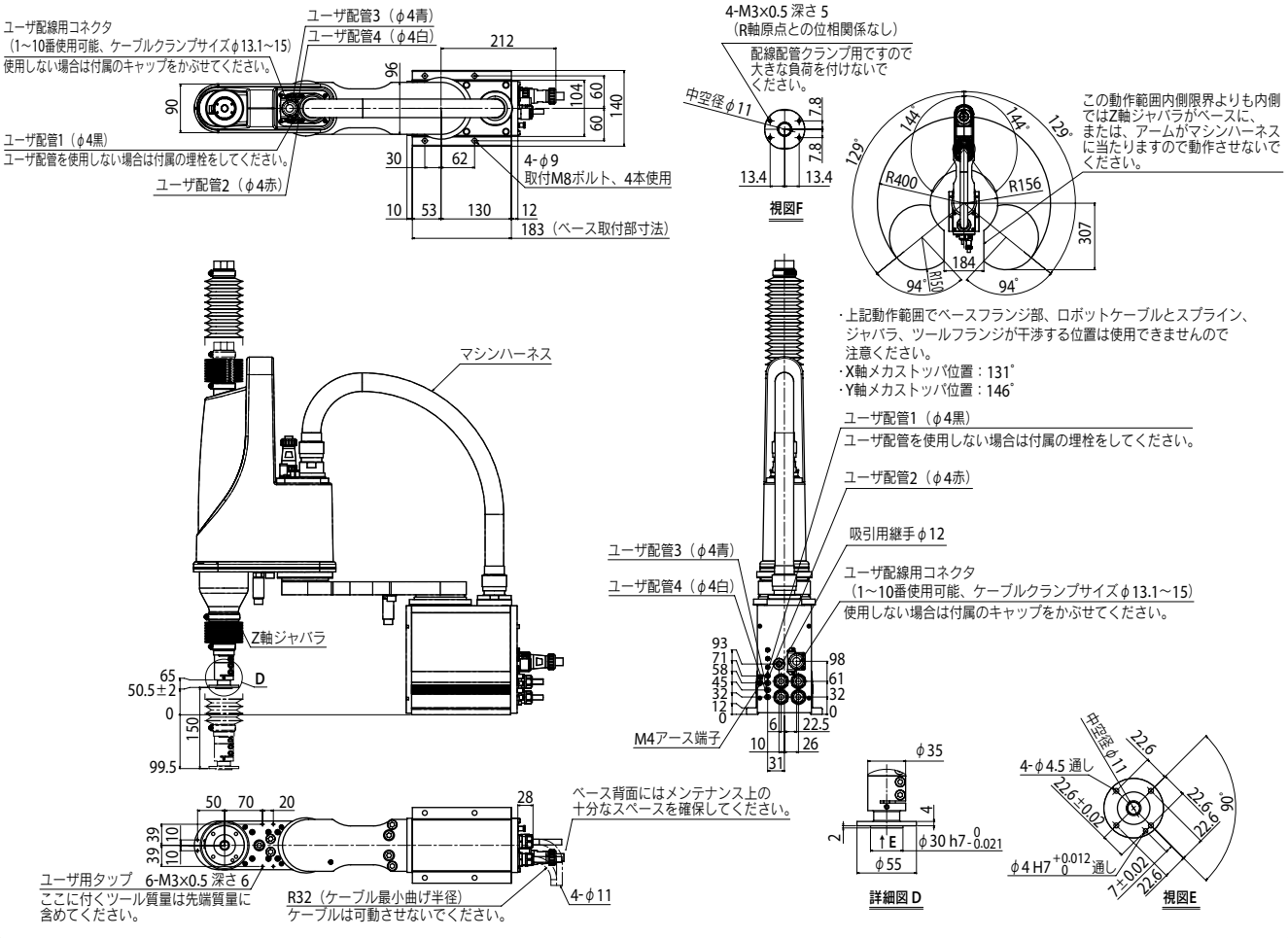
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XGC



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK400XGC　ツールフランジ取付仕様



YK400XEC-4

クリーンタイプ：小型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 400mm　● 最大可搬質量 4kg



■ 注文型式

YK400XEC - 4 - 150 - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし BS：あり	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.632

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	225 mm	175 mm	150 mm	—
	回転範囲	±132 °	±145 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	100 W	100 W	100 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		6 m/sec		1.1 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.45 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		18 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		55 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ±1N ℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

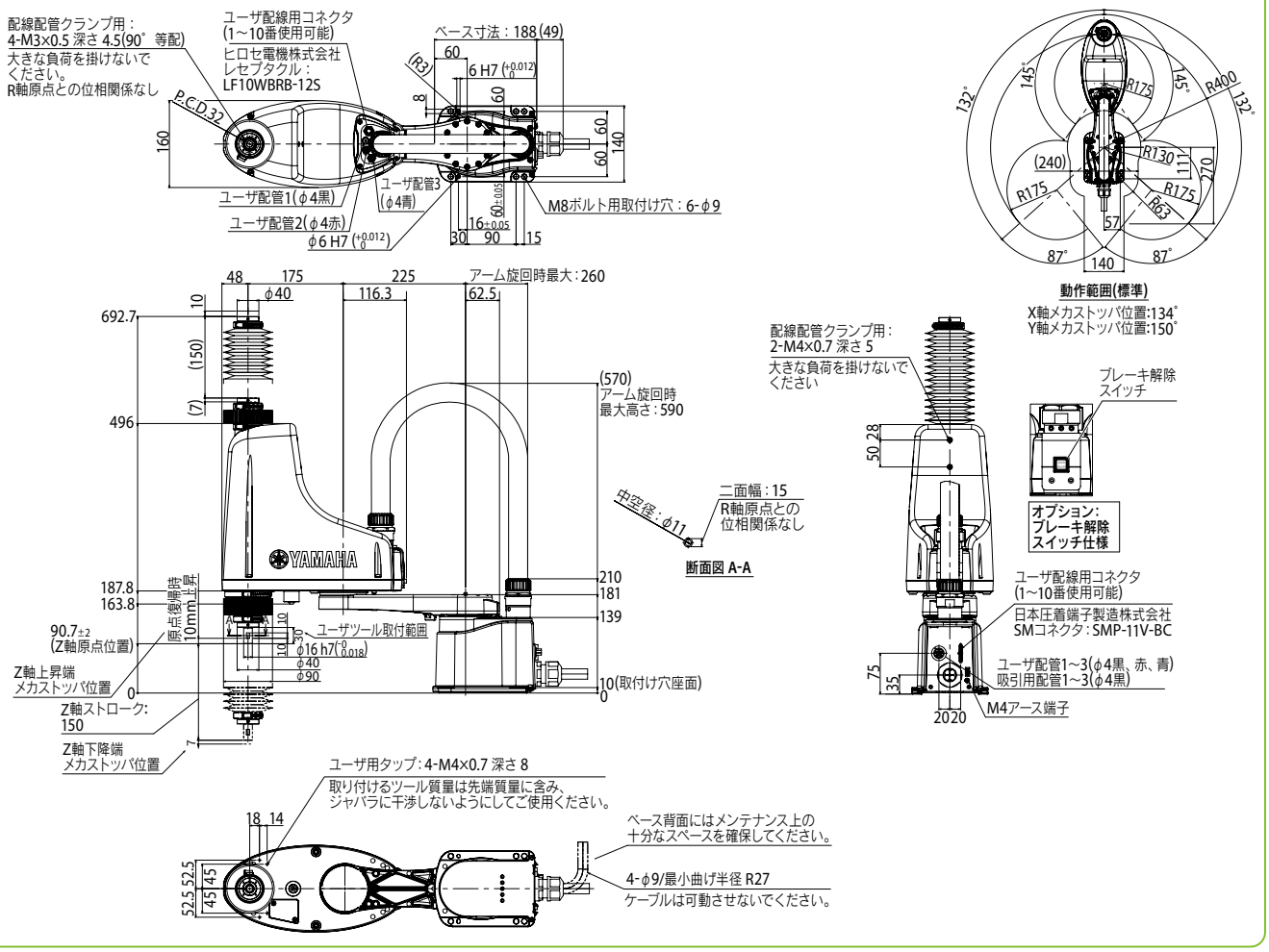
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	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

※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることできます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK400XEC-4



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK500XGLC

クリーンタイプ：中型

● アーム長 500mm ● 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK500XGLC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		5.1 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.66 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		25 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 N ℓ /min※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

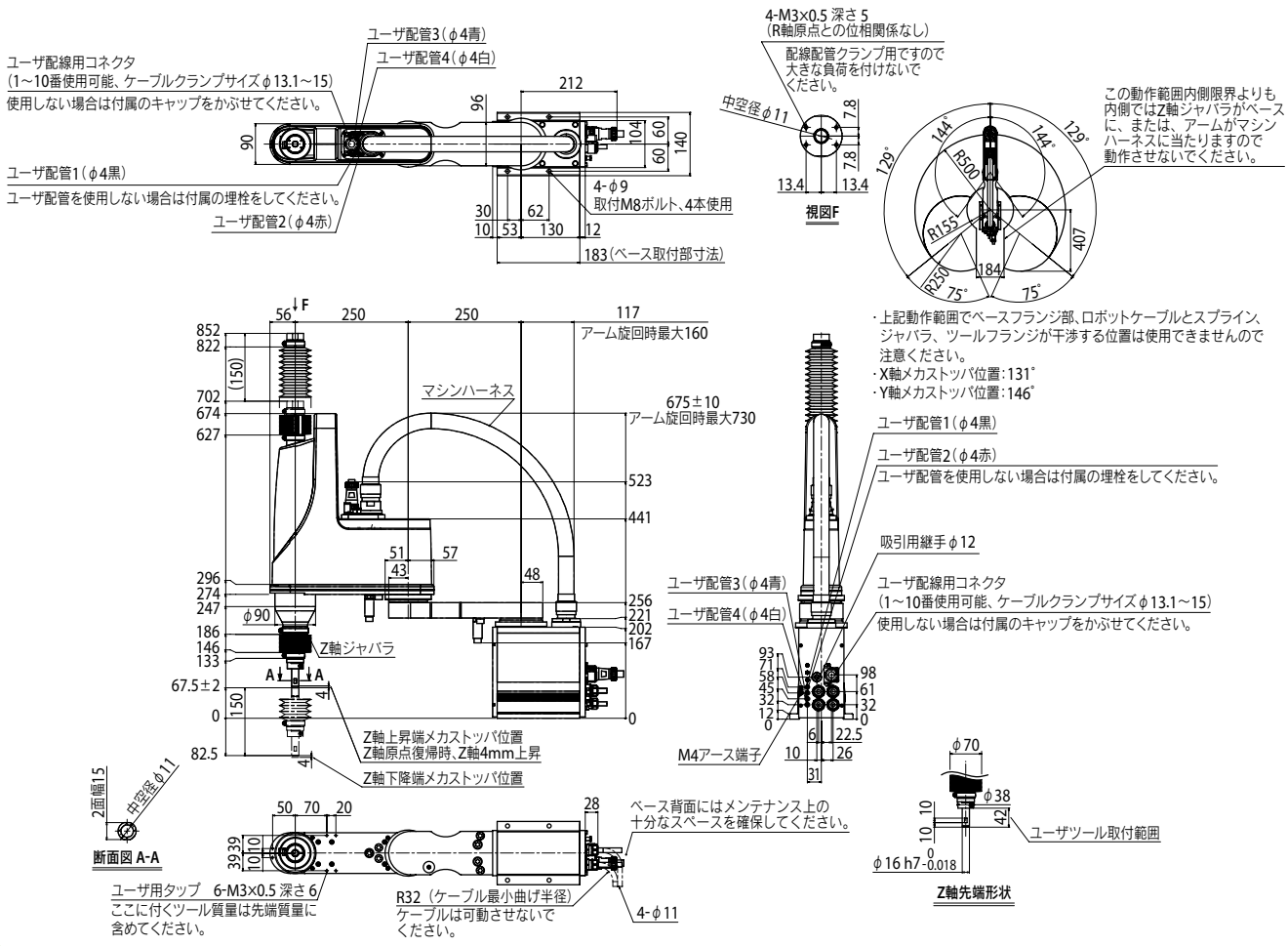
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

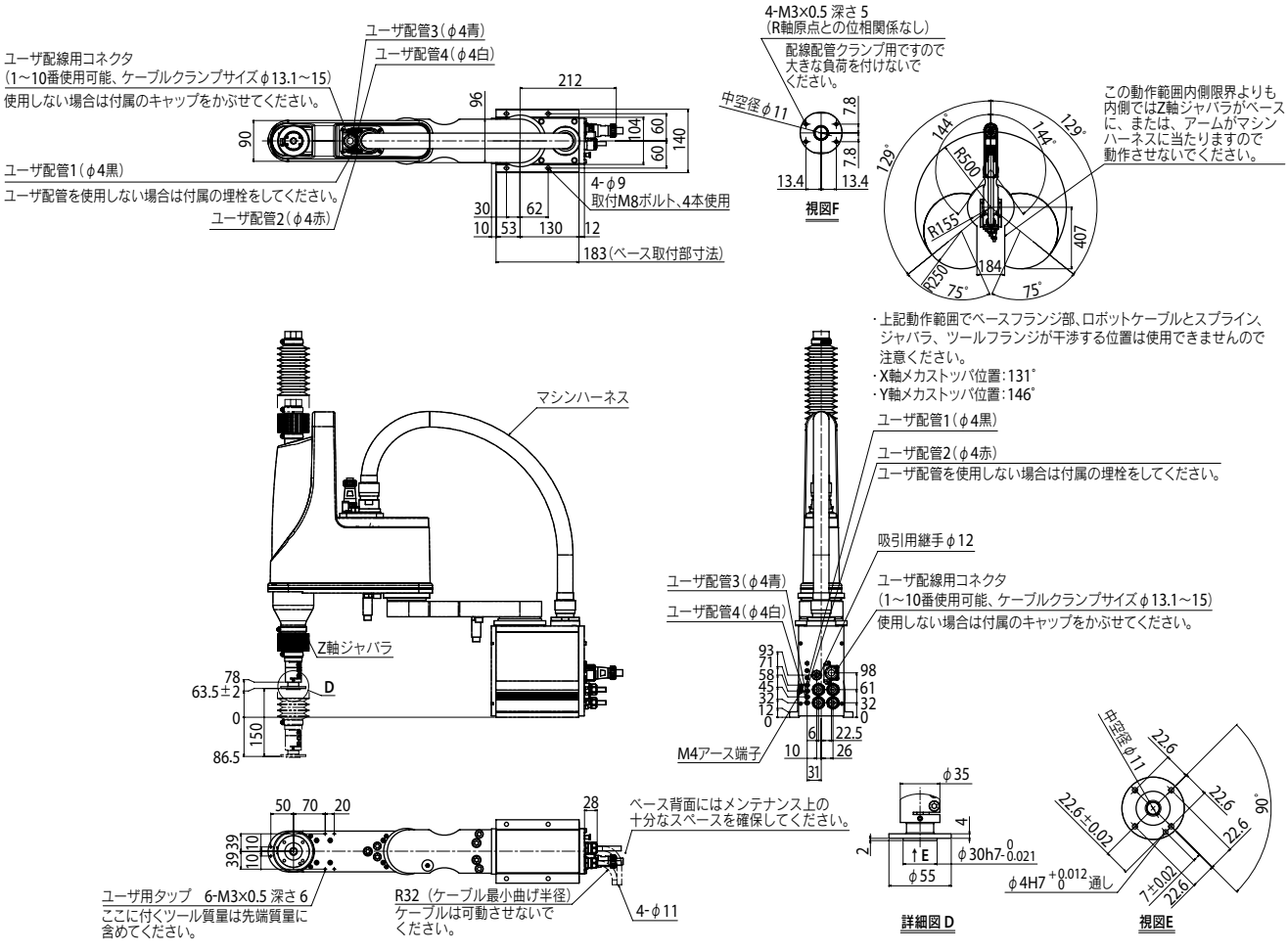
YK500XGLC



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK500XGLC

YK500XGLC　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK500XC

クリーンタイプ：中型

- アーム長 500mm
- 最大可搬質量 10kg



注文型式

YK500XC	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	250 mm	250 mm	200 mm | 300 mm	—
	回転範囲	±120 °	±142 °	—	±180 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005 °
最高速度		4.9 m/sec		1.7 m/sec	876 ° /sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.53 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.12 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		31 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※3. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

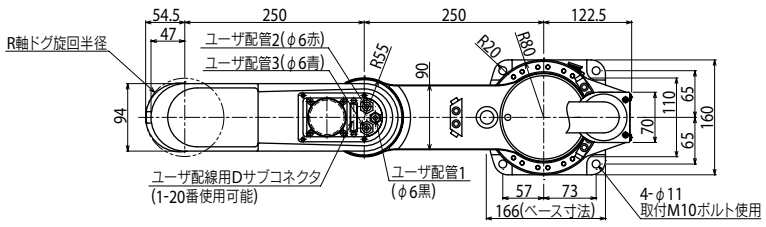
適用コントローラ

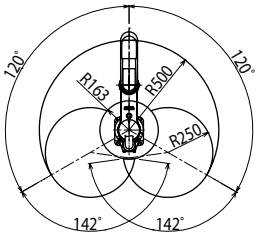
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

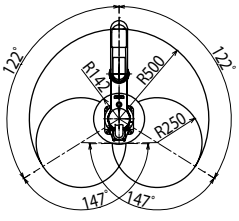
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK500XC

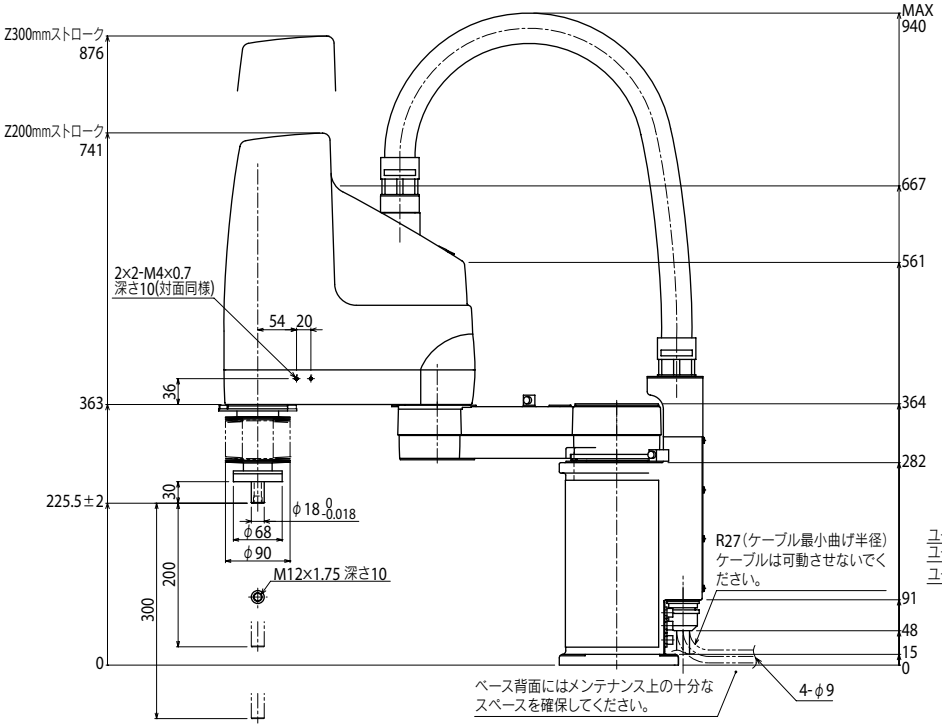


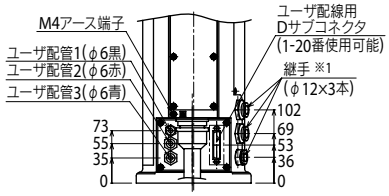


動作範囲



X,Y軸メカストッパ位置





※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ RCX340▶ 632

YK510XEC-10

クリーンタイプ：中型

ハイコストパフォーマンスモデル

アーム長 510mm　最大可搬質量 10kg



注文型式

YK510XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし BS：あり	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.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	235 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134 °	±147.5 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		7.8 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		10kg（通常仕様）　9kg（ツールフランジありの場合）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.42 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.3 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		27 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4（ISO14644-1）			
吸引量エアー		60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ±1N ℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

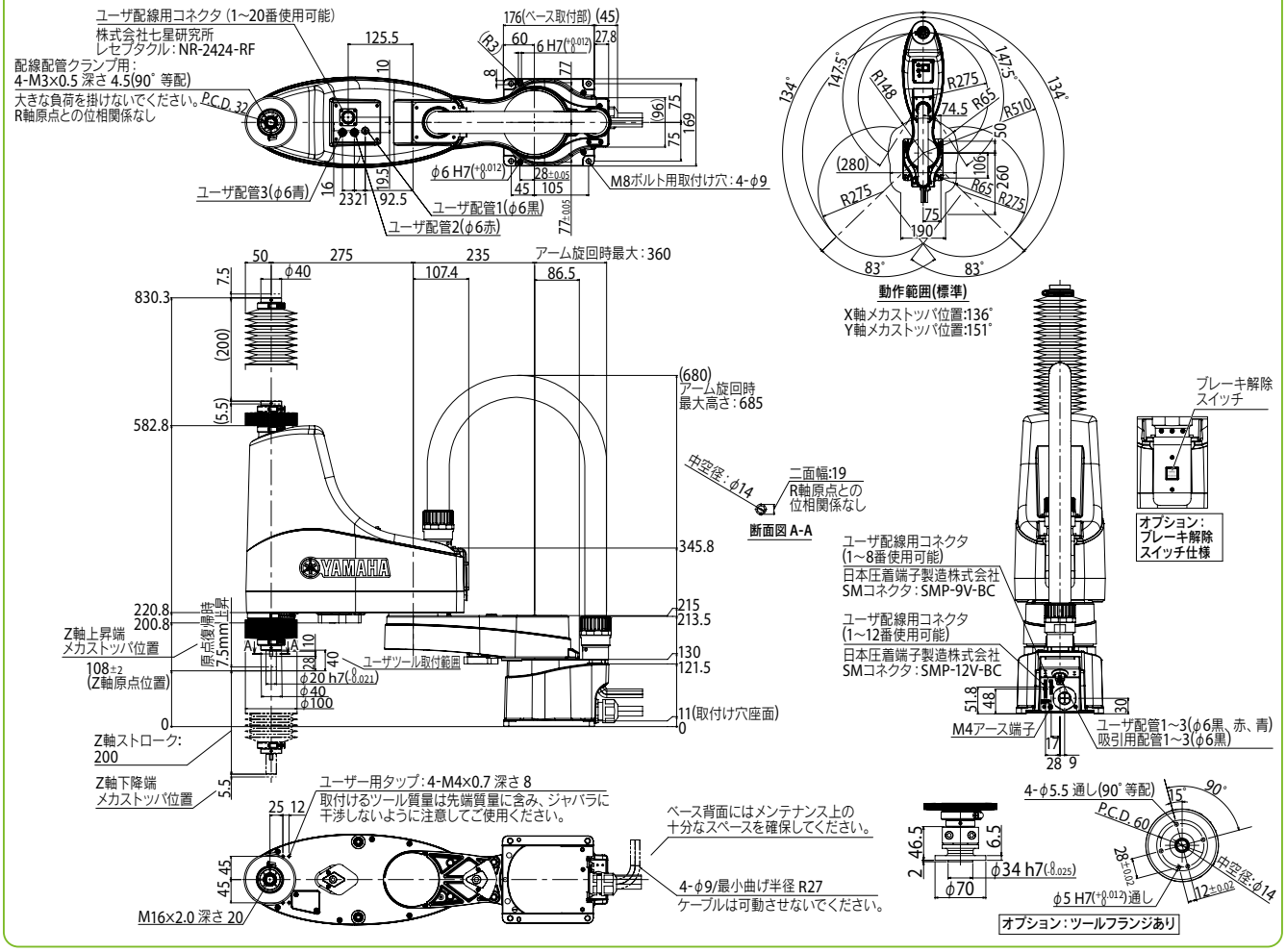
適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	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

※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることできます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK510 XEC-10



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK600XGLC

クリーンタイプ：中型

● アーム長 600mm ● 最大可搬質量 4kg

■注文型式

YK600XGLC	- 150	-	- S	-	- RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-
ロボット本体	Z軸ストローク 150：150mm	ツールフランジ 無記入：なし F：あり	中通しシャフト S：あり	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	150 mm	—
	回転範囲	±129 °	±144 °	—	±360 °
モータ出力 AC		200 W	150 W	50 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.004 °
最高速度		4.9 m/sec		1.1 m/sec	1020 ° /sec
最大可搬質量		4 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2		0.71 sec			
R軸許容慣性モーメント※3		0.05 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 10 本			
ユーザ配管（外径）		φ4 × 4			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		26 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)＋ESD※4			
吸引量エアー		30 N ℓ /min※5			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 上下移動25 mm、水平移動300 mmの往復動作時(粗位置決めアーチモーション)。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ESD仕様はオプション対応です。弊社営業までお問い合わせください。
※5. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

■適用コントローラ

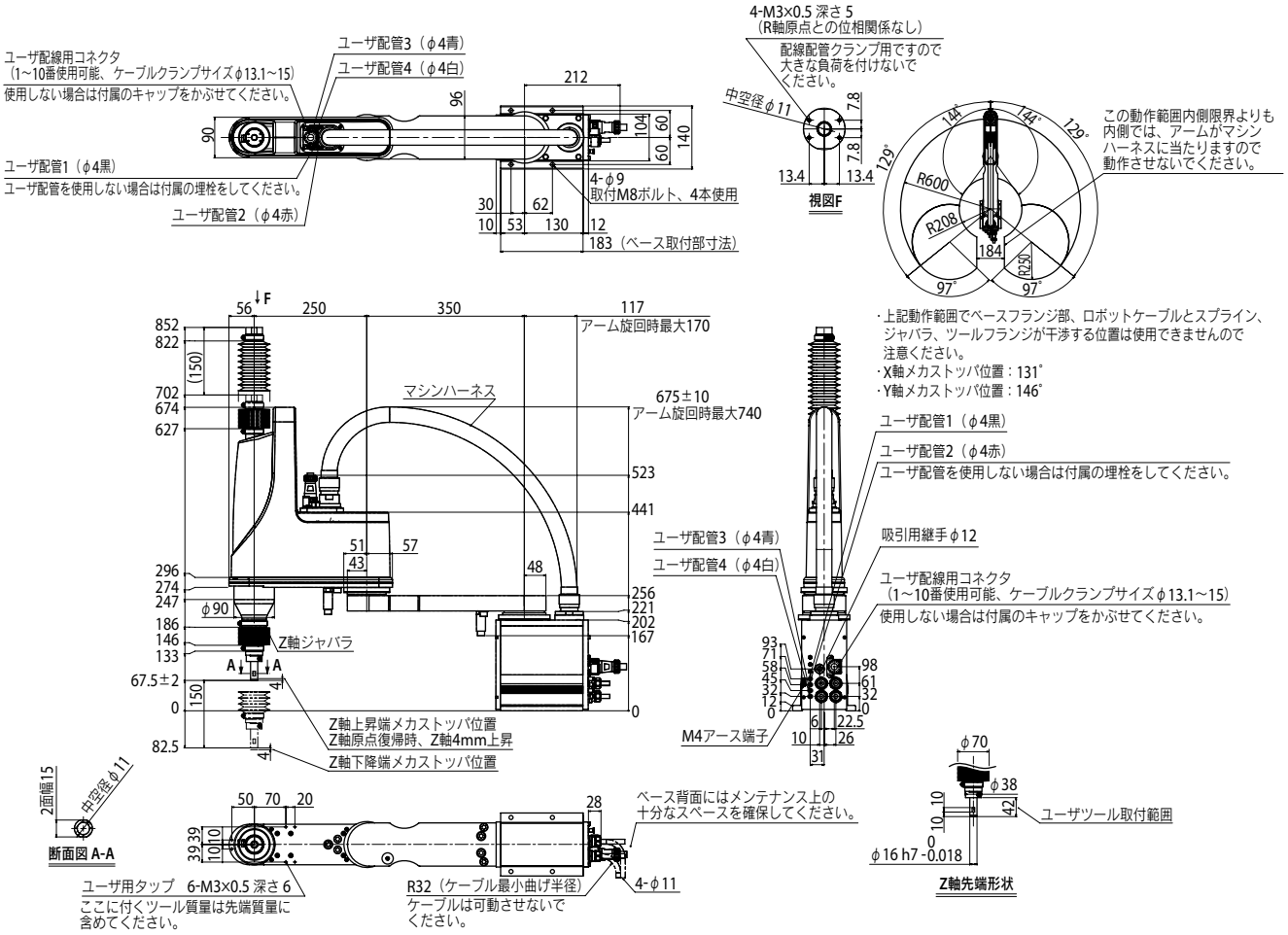
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

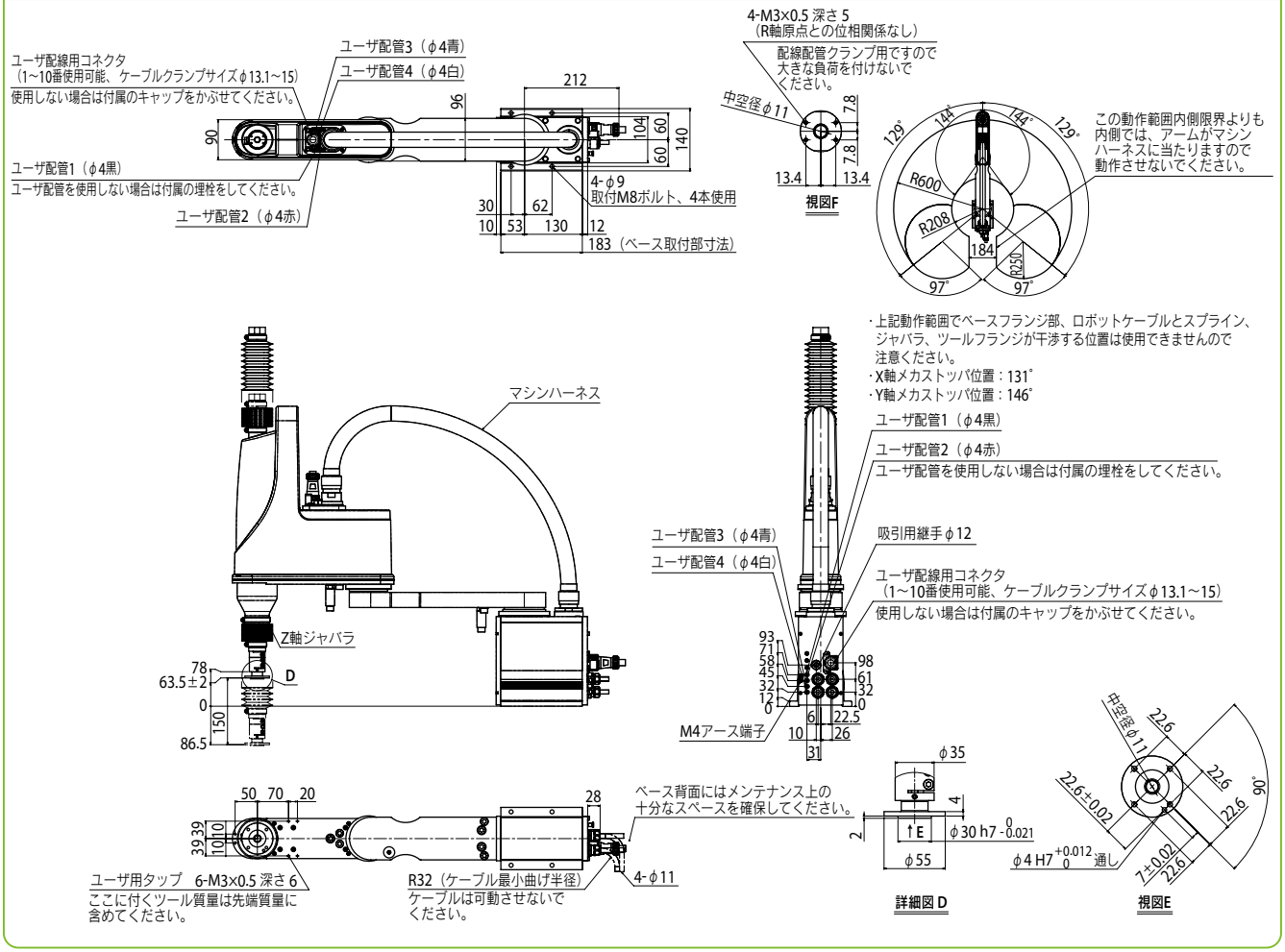
YK600XGLC



適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK600XGLC

YK600XGLC　ツールフランジ取付仕様



適用コントローラ　RCX340 ▶ 632

YK600XC

クリーンタイプ：中型

● アーム長 600mm　● 最大可搬質量 10kg



■ 注文型式

YK600XC	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		Z軸ストローク 200：200mm 300：300mm		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	250 mm	200 mm / 300 mm	—
	回転範囲	±120 °	±145 °	—	±180 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005 °
最高速度		5.6 m/sec		1.7 m/sec	876 ° /sec
最大可搬質量		10 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.56 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.12 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		33 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

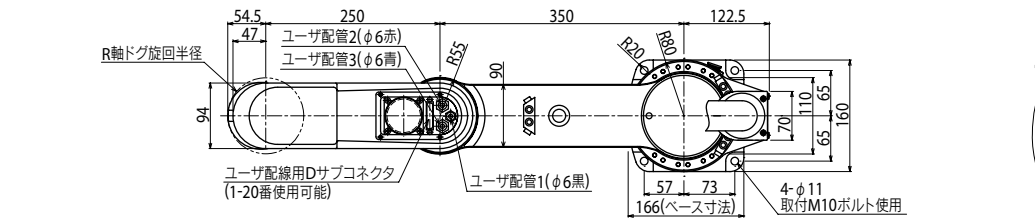
■ 適用コントローラ

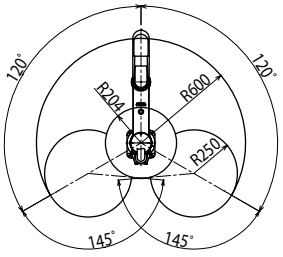
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細はマニュアル(設置マニュアル)をご参照ください。

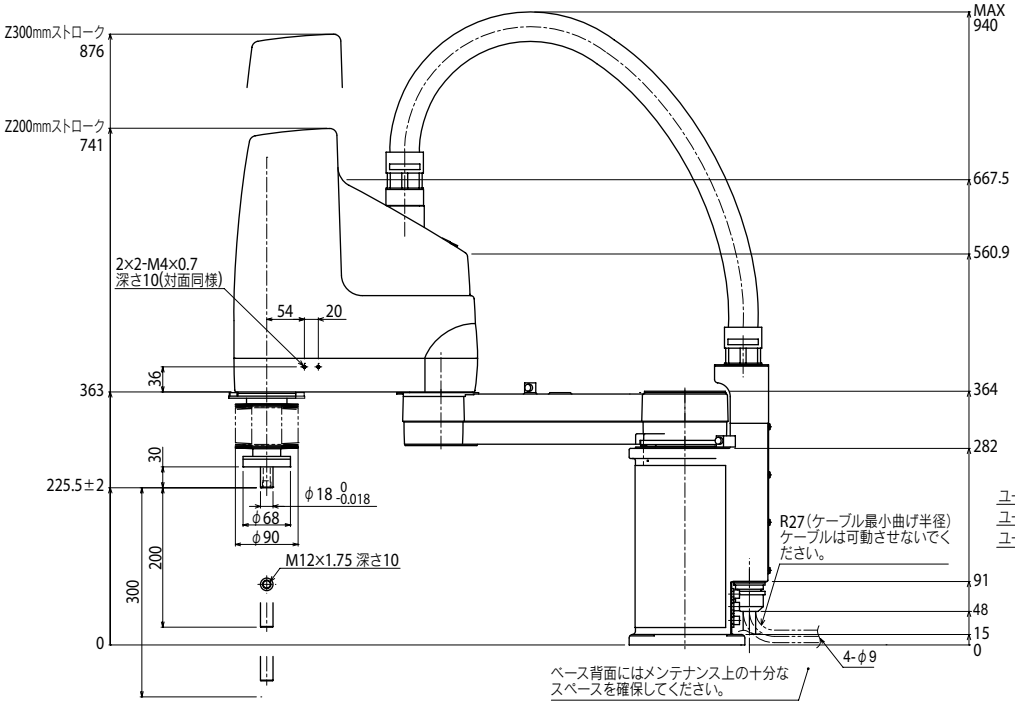
マニュアル(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

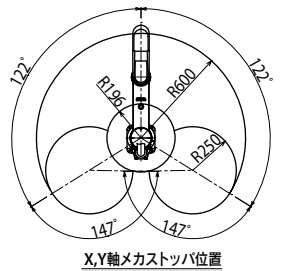
YK600XC



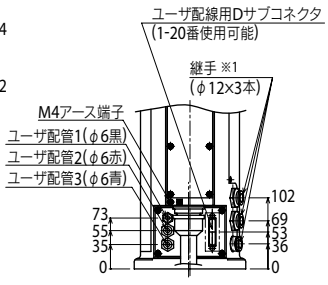


動作範囲





X,Y軸メカストッパ位置



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ RCX340▶ 632

YK610XEC-10

クリーンタイプ：中型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 610mm　● 最大可搬質量 10kg



■ 注文型式

YK610XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし BS：あり	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.632

■ 基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長		335 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲		±134 °	±147.5 °	—	±360 °
モータ出力 AC			400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式	モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
		減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1			±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度			8.6 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量			10kg（通常仕様） 9kg（ツールフランジありの場合）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時※2			0.44 sec			
R軸許容慣性モーメント※3			0.3 kgm^2			
ユーザ配線			0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）			φ6 × 3 本			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長			標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量			27 kg			
クリーン度			ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー			60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ±1N ℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	1700	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

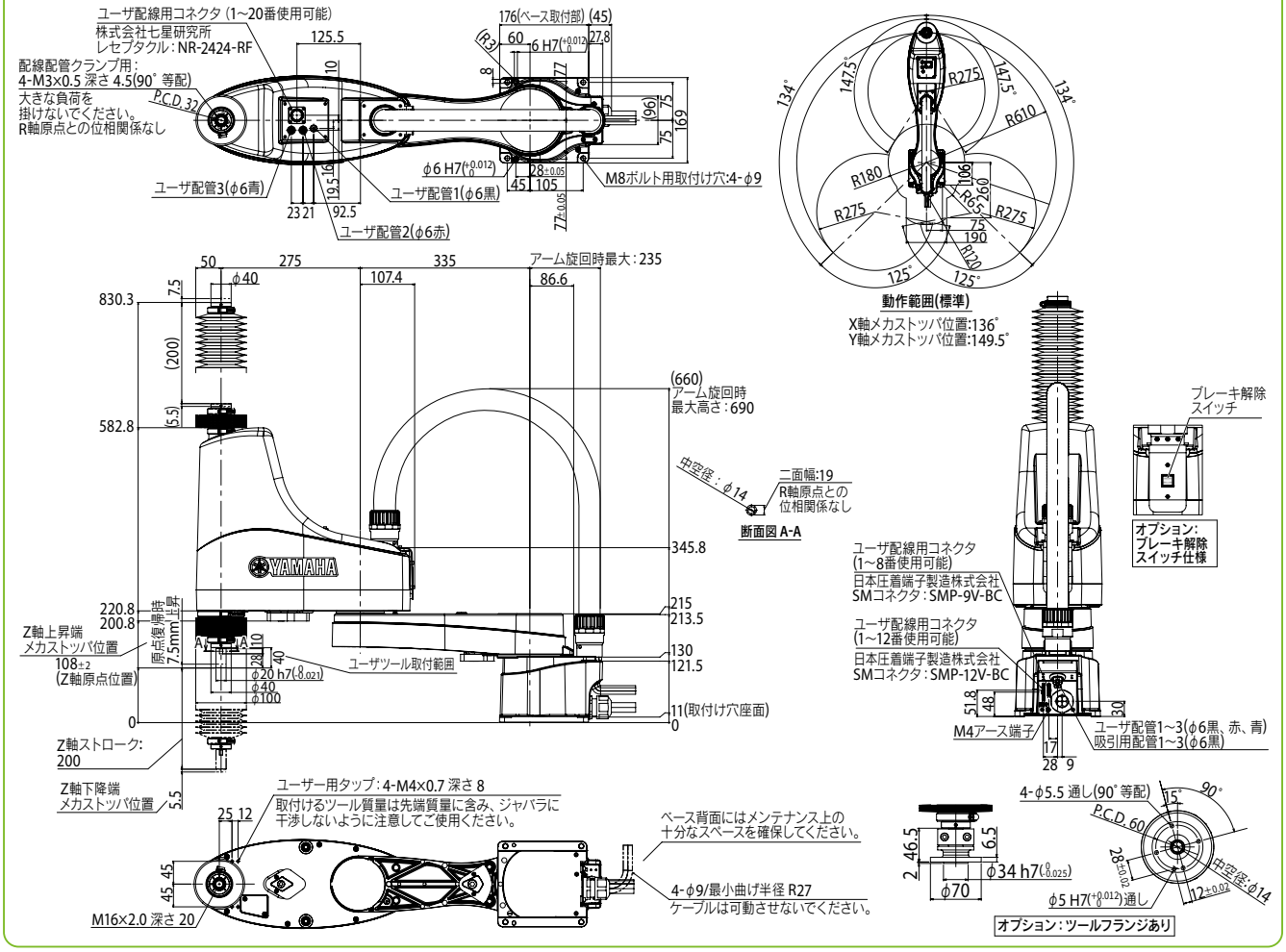
※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることできます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK610 XEC-10



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK700XC

クリーンタイプ：大型

アーム長 700mm　**最大可搬質量 20kg**



注文型式

YK700XC	-		-		-	RCX340-4	-		-		-		-		-		-		-	
ロボット本体		Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm		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 (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)		アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	350 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—	±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005°
最高速度		6.7 m/sec		1.7 m/sec	600°/sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ（X, Y, Z軸）			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		57 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 Nℓ/min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※3. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

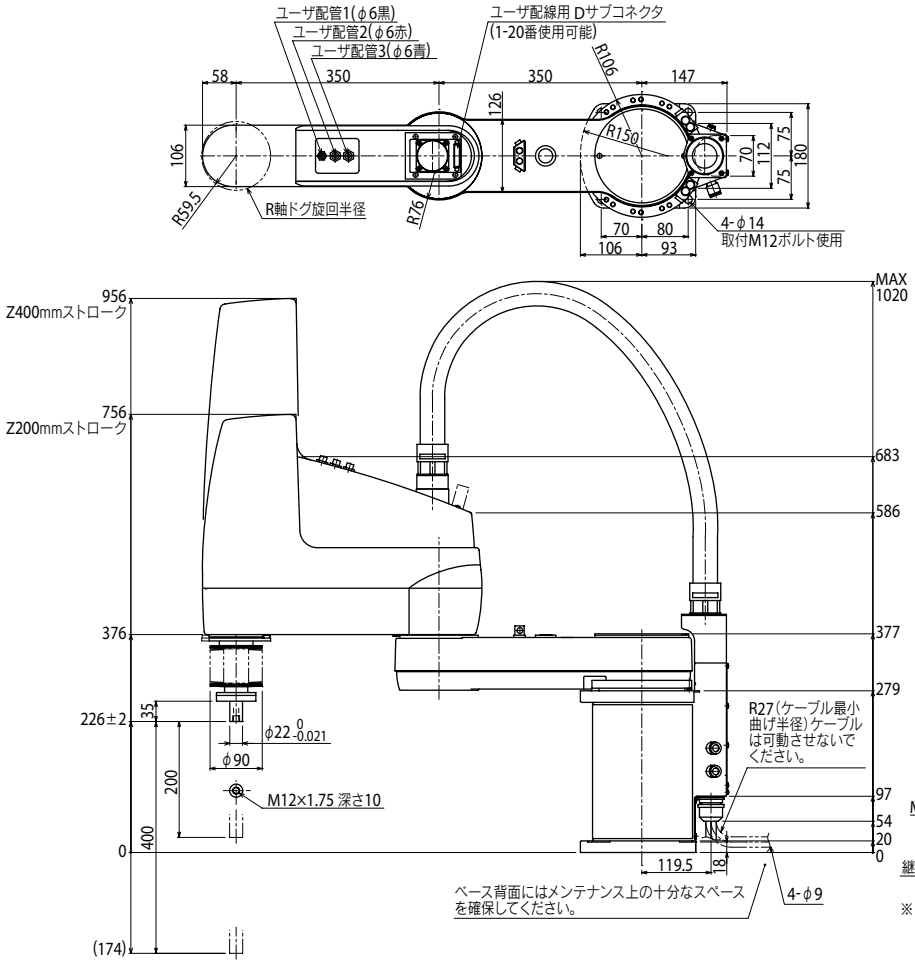
適用コントローラ

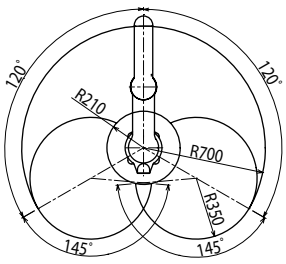
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

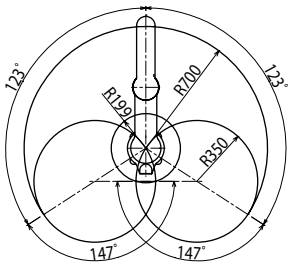
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK700XC

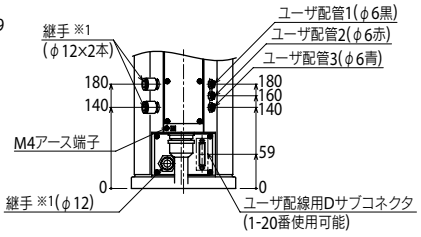




動作範囲



X、Yメカストッパー位置



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ　RCX340▶ 632

YK710XEC-10

クリーンタイプ：大型

● ハイコストパフォーマンスモデル

● アーム長 710mm　● 最大可搬質量 10kg



■ 注文型式

YK710XEC - 10 - 200 - [ ] - [ ] - [ ] - RCX340-4 - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	最大可搬質量	Z軸ストローク	ツールフランジ	ブレーキ解除スイッチ	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～E (OPA～E)	アブソバッテリ
			無記入：なし F：あり	無記入：なし BS：あり	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.632

■ 基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	435 mm	275 mm	200 mm	—
	回転範囲	±134 °	±147.5 °	—	±360 °
モータ出力 AC		400 W	200 W	200 W	200 W
減速機構	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結		タイミングベルト	
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結			タイミングベルト
繰り返し位置決め精度※1		±0.01 mm		±0.01 mm	±0.01 °
最高速度		9.5 m/sec		2 m/sec	2600 ° /sec
最大可搬質量		10kg（通常仕様） 9kg（ツールフランジありの場合）			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.49 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.3 kgm^2			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3 本			
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m			
本体質量		28 kg			
クリーン度		ISO CLASS 4 (ISO14644-1)			
吸引量エアー		60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決めアーチ動作時。
※3. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※4. ±1N ℓ/minの範囲内で設定してください。吸引量が適切でない場合、クリーン度に悪影響を及ぼしたり、ジャバラが変形したりする恐れがあります。

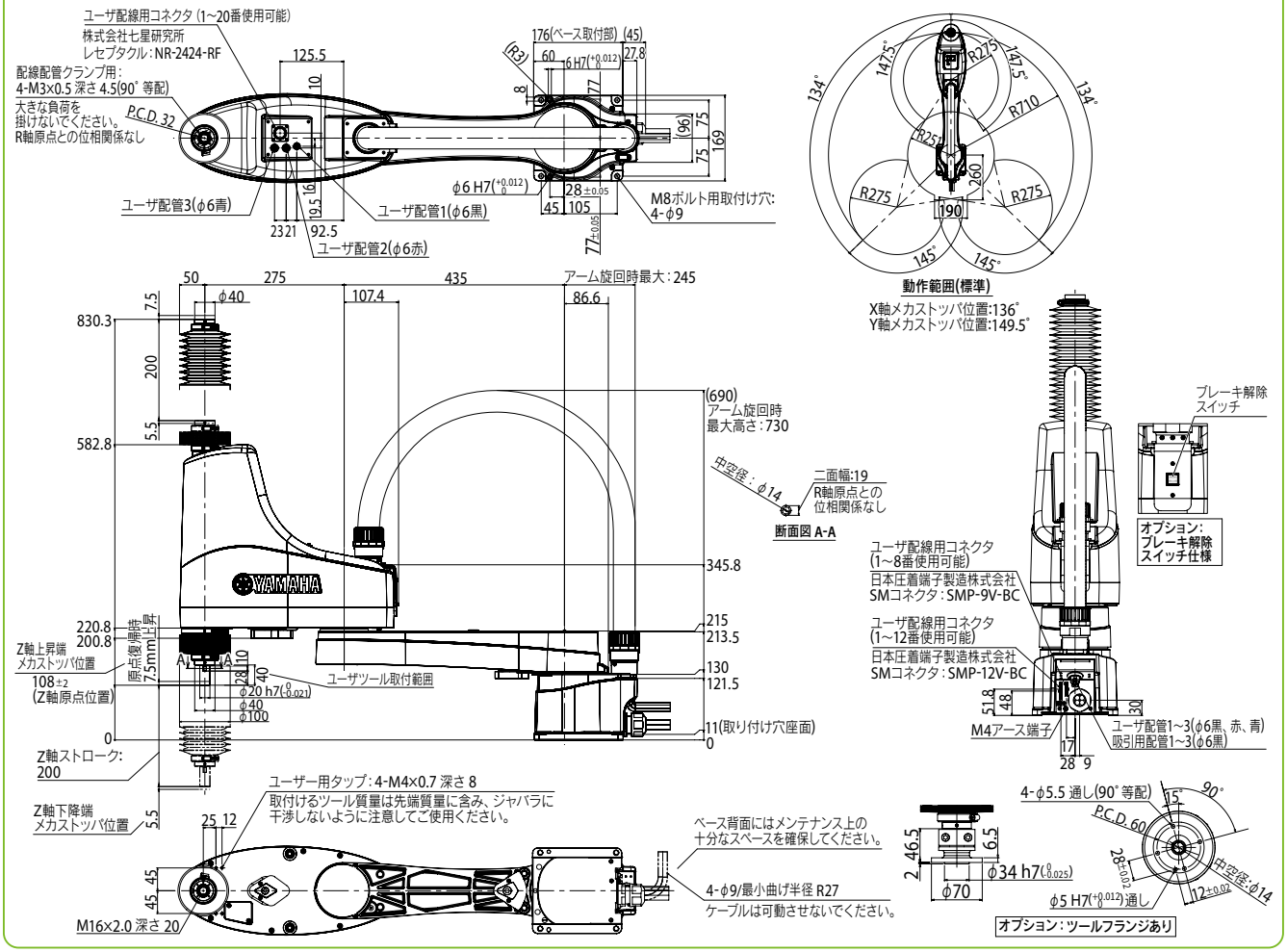
■ 適用コントローラ

コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340	1700	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

※ Z軸シャフトの上部から先端まで、ユーザ配線配管を中通しすることできます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパを追加することで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。
※ 精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具（オプション）を使用して行ないます。詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK710 XEC-10



適用コントローラ RCX340▶ 632

YK800XC

クリーンタイプ：大型

- アーム長 800mm
- 最大可搬質量 20kg



注文型式

YK800XC -			RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	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 (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)	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長	450 mm	350 mm	200 mm / 400 mm	—
	回転範囲	±120 °	±145 °	—	±180 °
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm	±0.005 °
最高速度		7.3 m/sec		1.7 m/sec	600 ° /sec
最大可搬質量		20 kg			
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.57 sec			
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²			
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本			
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3			
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)			
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			
本体質量		58 kg			
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当 ※3			
吸引量エアー		60 N ℓ /min ※4			

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※3. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

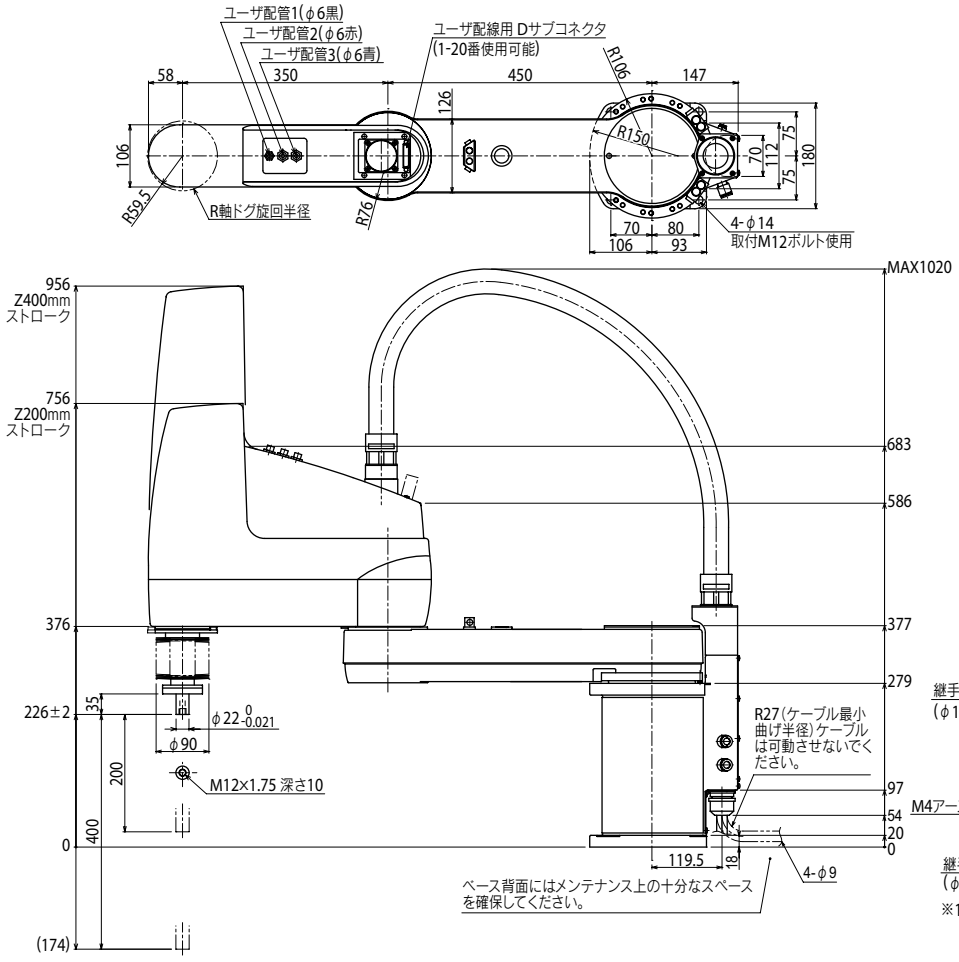
適用コントローラ

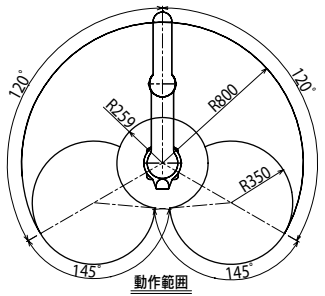
コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2000	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

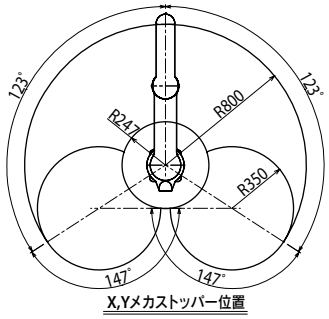
※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）
詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

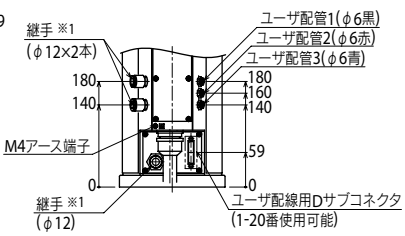
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK800XC









※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。

適用コントローラ RCX340▶ 632

YK1000XC

クリーンタイプ：大型

● アーム長 1000mm　● 最大可搬質量 20kg



■注文型式

YK1000XC	-	-	-	RCX340-4	-	-	-	-	-	-	-	
ロボット本体	Z軸ストローク 200：200mm 400：400mm	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 (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)	アブソバッテリ	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.632

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長	550 mm	450 mm	200 mm	400 mm	—
	回転範囲	±120°	±145°	—		±180°
モータ出力 AC		800 W	400 W	400 W		200 W
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		±0.01 mm		±0.005°
最高速度		8.0 m/sec		1.7 m/sec		600°/sec
最大可搬質量		20 kg				
標準サイクルタイム：2kg 可搬時		0.60 sec				
R軸許容慣性モーメント※2		0.32 kgm²				
ユーザ配線		0.2 sq × 20 本				
ユーザ配管（外径）		φ6 × 3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット　2.メカストッパ(X, Y, Z軸)				
ロボットケーブル長		標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m				
本体質量		59 kg				
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1) 相当※3				
吸引量エアー		60 Nℓ/min※4				

※1. 周囲温度一定時の値です（X、Y軸）。
※2. 先端質量、R軸慣性モーメントの設定により加速度係数が自動設定されます。
※3. 1cfあたり（0.1 μmベース）、吸引ブロア使用時。
※4. 必要吸引量は使用状態・使用環境で異なります。

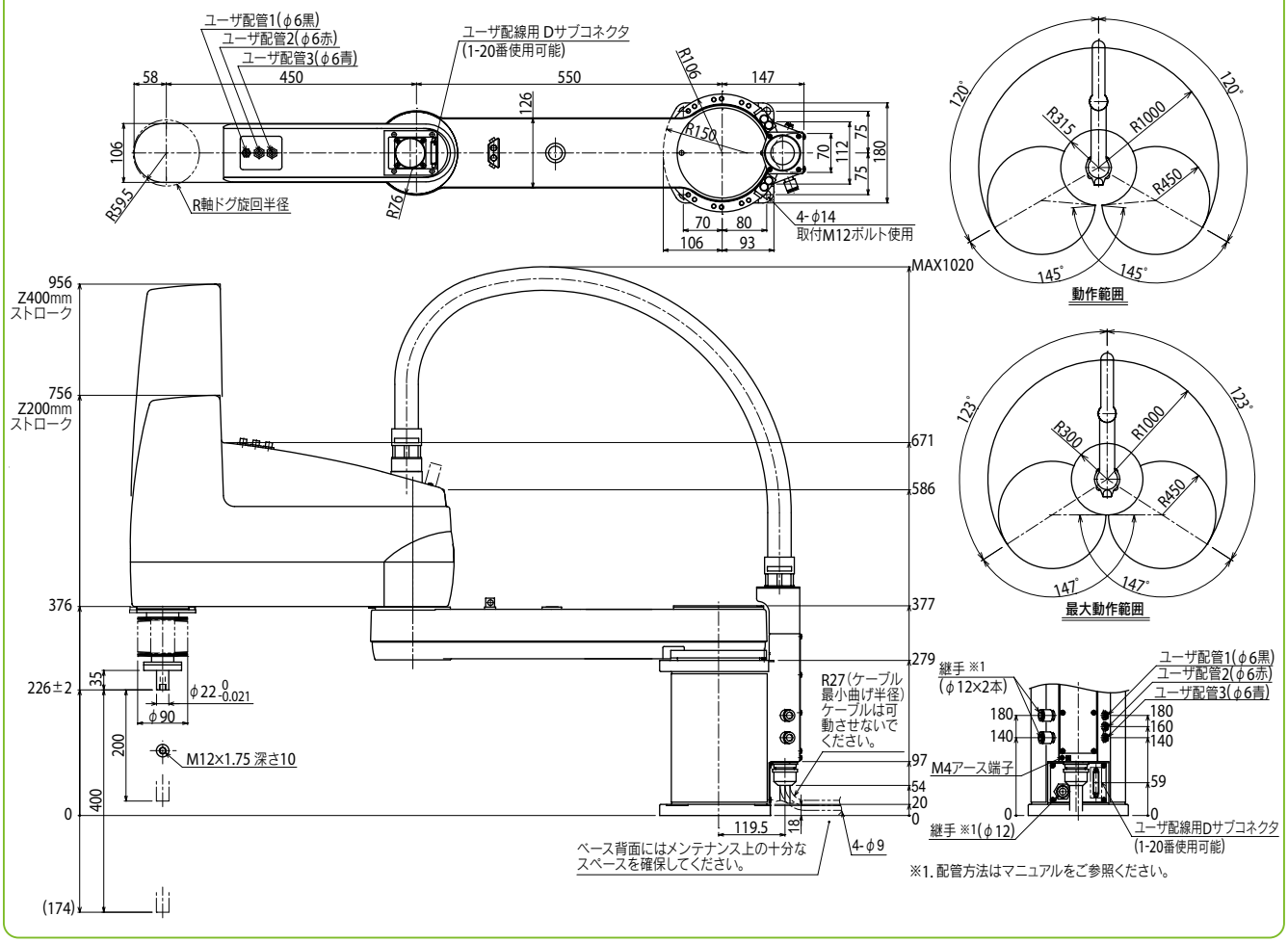
■適用コントローラ

コントローラ	電源容量（VA）	運転方法
RCX340	2000	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

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。（出荷時は最大可動範囲）詳細はマニュアル（設置マニュアル）をご参照ください。

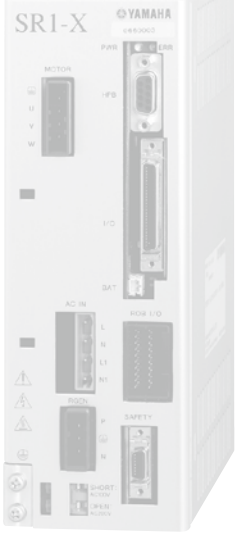
マニュアル（設置マニュアル）は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

YK1000XC



※1. 配管方法はマニュアルをご参照ください。







ヤマハロボットコントローラ

CONTROLLER

CONTENTS

LCMR200 / GXシリーズ用コントローラ
YHX ····· 562

LCM100用コントローラ
LCC140 ····· 572

ポジショナ
EP-01 ····· 578
TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P ····· 588

ドライバ
TS-SD ····· 598
RDV-X/RDV-P ····· 602

コントローラ
ERCD ····· 608
SR1-X/SR1-P ····· 614
RCX320 ····· 622
RCX340 ····· 632

オプション詳細
● パソコン用サポートソフト
TS-Manager/EP-Manager ····· 642
POPCOM+ ····· 644
RDV-Manager ····· 646
RCX-Studio 2020 ····· 648
● ハンディターミナル
HT1/HT1-D ····· 650
HT2/HT2-D ····· 651
● プログラミングボックス
HPB/HPB-D ····· 652
PBX/PBX-E ····· 653
● LCDモニタオプション
TS-Monitor ····· 654
● タッチパネル表示器
Pro-face ····· 655
● 省配線フィールドネットワークシステム（NETWORK）
YHX ····· 656
LCC140 ····· 657
TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P ····· 658
SR1-X/SR1-P ····· 659
RCX320/RCX340 ····· 660

ロボットビジョン
RCXiVY2+ System ····· 664

電動グリッパ
YRG Series ····· 672
● 小型シングルカムタイプ
YRG-2005SS ····· 673
● シングルカムタイプ
YRG-2010S/2815S/4225S ····· 674
● ダブルカムタイプ
YRG-2005W/2810W/4220W ····· 675
● ねじタイプストレート形
YRG-2020FS/2840FS ····· 676
● ねじタイプティー形
YRG-2020FT/2840FT ····· 677
● 三つ爪タイプ
YRG-2004T ····· 678
YRG-2013T/2820T/4230T ····· 679

コントローラ特長一覧

LCMR200 / GXシリーズ用

ロボットコントローラ
YHX

リニアコンベアモジュール … LCMR200
単軸ロボット …… GXシリーズ

P.562



LCM100用

ロボットコントローラ
LCC140

リニアコンベアモジュール … LCM100

P.572



運転方法	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
ポイント数	10,000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V ±10%以内 主電源　単相AC200V～230V ±10%以内
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™

1軸用

単軸ロボットポジショナ
EP-01

単軸ロボット …… Robonityシリーズ
ABAS/AGXS/ABAR

P.578



運転方法	ポイントトレース/リモートコマンド
ポイント数	255ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V ±10% 主電源　単相AC200V～230V ±10%
原点復帰方式	アブソリュート
フィールドネットワーク	CC-Link V2、EtherNet/IP™ EtherNet/IP™、PROFINET

単軸ロボットポジショナ
TS-S2/TS-SH

ステッピングモータ
単軸ロボット …… TRANSERVOシリーズ※

P.588

※SG07はTS-SHのみ対応



運転方法	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	255ポイント
入力電源	制御電源　DC24V±10% 主電源　DC24V±10%
原点復帰方式	TS-S2 ：インクリメンタル TS-SH：アブソリュート、インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、 EtherNet/IP™、PROFINET

単軸ロボットポジショナ
TS-X/TS-P

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ
リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ

P.588



運転方法	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	255ポイント
入力電源	制御電源 AC100V仕様　単相AC100～115V ±10% AC200V仕様　単相AC200～230V ±10% 主電源 AC100V仕様　単相AC100～115V ±10% AC200V仕様　単相AC200～230V ±10%
原点復帰方式	TS-X：アブソリュート、インクリメンタル TS-P：インクリメンタル、セミアブソ
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、 EtherNet/IP™、PROFINET

単軸ロボットドライバ
TS-SD

ステッピングモータ
単軸ロボット ……TRANSERVOシリーズ

P.598



運転方法	パルス列
入力電源	制御電源　DC24V±10% 主電源　DC24V±10%
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	未対応

1軸用

単軸ロボットドライバ
RDV-X/RDV-P

【RDV-X】単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ
【RDV-P】リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ

P.602

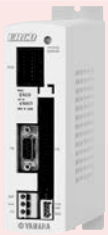


運転方法	パルス列
入力電源	制御電源　単相200～230V +10%、-15% 主電源　単相/三相200～230V +10%、-15%
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	未対応

単軸ロボットコントローラ
ERCD

単軸ロボット …… T4L/T5L
クリーン単軸ロボット … C4L/C5L

P.608



運転方法	パルス列/プログラム/ ポイントトレース/オンライン命令
ポイント数	1000ポイント
入力電源	DC24V±10%以内
原点復帰方式	インクリメンタル
フィールドネットワーク	未対応

単軸ロボットコントローラ
SR1-X/SR1-P

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ
リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ

P.614



運転方法	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
ポイント数	1000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC100～115/200～230V ±10%以内 主電源 SR1-X05/SR1-X10 単相AC100～115/200～230V ±10%以内 SR1-X20 単相AC200～230V ±10%以内 SR1-P05/SR1-P10 単相AC100～115/200～230V ±10%以内 SR1-P20 単相AC200～230V ±10%以内
原点復帰方式	SR1-X　アブソリュート、インクリメンタル SR1-P　インクリメンタル、セミアブソ
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、PROFIBUS

1～2軸用

多軸ロボットコントローラ
RCX320

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ
リニア単軸ロボット … PHASERシリーズ
直交ロボット …… XY-Xシリーズ
ピック＆プレイス …… YP-Xシリーズ

P.622



運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令
ポイント数	30000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V ±10%以内 主電源 単相AC200V～230V ±10%以内
原点復帰方式	アブソリュート、インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、 Ethernet、PROFIBUS、PROFINET、 EtherCAT

1～4軸用

多軸ロボットコントローラ
RCX340

単軸ロボット …… FLIP-Xシリーズ
リニア単軸 …… PHASERシリーズ
直交ロボット …… XY-Xシリーズ
スカラロボット …… YK-TW、YK-XG、YK-XE、YK-XGS、YK-XGP
ピック＆プレイス … YP-Xシリーズ

P.632



運転方法	プログラム/リモートコマンド/ オンライン命令
ポイント数	30000ポイント
入力電源	制御電源 単相AC200V～230V±10%以内 主電源 単相AC200V～230V±10%以内
原点復帰方式	アブソリュート インクリメンタル
フィールドネットワーク	CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、 Ethernet、PROFIBUS、PROFINET、 EtherCAT

コントローラ仕様一覧表

区分			ロボットコントローラ		ロボットポジショナ				
名称			YHX	LCC140	EP-01	TS-S2	TS-SH	TS-X	TS-P
外観									
運転方法			スタンダードプロファイル	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	ポイントトレース/リモートコマンド	ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令			
対応ロボット	LCMR200		●	—	—	—	—	—	—
	LCM100		—	●	—	—	—	—	—
	GX		●	—	—	—	—	—	—
	Robonity		—	—	●				
	TRANSERVO		—	—	—	●※2	●	—	—
	FLIP-X	T4L/T5L/C4L/C5L	—	—	—	—	—	—	—
		上記以外のFLIP-X	—	—	—	—	—	●	—
	PHASER		—	—	—	—	—	—	●
	XY-X		—	—	—	—	—	—	—
	YK-X		—	—	—	—	—	—	—
	YP-X		—	—	—	—	—	—	—
入力電源	制御電源		YHXコントローラの詳細ページにてご確認ください。	単相AC200～230V ±10%以内 (50/60Hz)	単相AC200～230V ±10% (50/60Hz)	DC24V ±10%以内		●AC100V仕様※1 (105/110 ドライバ) 単相AC100～115V ±10%以内 (50/60Hz) ●AC200V仕様 (205/210/220 ドライバ) 単相AC200～230V ±10%以内 (50/60Hz)	
	主電源				単相AC200～230V ±10% (50/60Hz)				
制御軸数				1軸					
位置検出				インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル	アブソリュート/インクリメンタル	アブソリュート/インクリメンタル	インクリメンタル/セミアブソ
最大プログラム数				100	—	（プログラム不要）			
1プログラム最大ステップ				999ステップ	—	（プログラム不要）			
ポイント数				10,000ポイント	255ポイント	255ポイント			
マルチタスク				4	—	—	—	—	—
入力ポイント数	専用入力/出力			8点/4点	16点/16点	16点/16点	16点/16点	16点/16点	16点/16点
	汎用入力/出力			16点/16点	—	—	—	—	—
フィールドネットワーク対応	CC-Link		●	●	—	●	●	●	●
	CC-Link V2		—	—	●	—	—	—	—
	DeviceNet		—	●	—	●	●	●	●
	EtherNet/IP		●	●	●	●	●	●	●
	Ethernet		—	—	—	—	—	—	—
	PROFIBUS		—	—	—	—	—	—	—
	PROFINET		●	—	●	●	●	●	●
	EtherCAT		●	—	●	—	—	—	—
CEマーキング対応			●	—	●	●	●	●	●
プログラミングボックス			YHX-PP	HPB / HPB-D（イネーブルスイッチ付き）	HT2 / HT2-D（イネーブルスイッチ付き）	HT1 / HT1-D（イネーブルスイッチ付き）			
パソコン用サポートソフト			YHX-Studio for Standard Profile	POPCOM+	EP-Manager	TS-Manager			
詳細ページ			P.562	P.572	P.578	P.588			

※1. 20A仕様は200Vのみです。
※2. SG07を除く。
※3. YK400XRを除く。
※4. オプションボードをOP.1（1枚）、OP.2（1枚）の合計2枚入れた場合の最大汎用入出力点数です。
※5. オプションボードをOP.DIO（4枚）入れた場合の最大汎用入出力点数です。

	ロボットドライバ			ロボットコントローラ				
	TS-SD	RDV-X	RDV-P	ERCD	SR1-X	SR1-P	RCX320	RCX340
								
	パルス列			パルス列/プログラム/ポイントトレース/オンライン命令	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		プログラム/リモートコマンド/オンライン命令	
	—	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—	—
	●	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	●	—	—	—	—
	—	●	—	—	●	—	●	●
	—	—	●	—	—	●	●	●
	—	—	—	—	—	—	●	●
	—	—	—	—	—	—	—	●
	—	—	—	—	—	—	●	●
	DC24V ± 10%以内	単相AC200～230V +10%～−15% (50/60Hz ±5%)		DC24V ±10%以内	●05/10/20ドライバ 単相AC100～115V/200～230V ±10%以内(50/60Hz)		単相AC200～230V ±10%以内(50/60Hz)	
		単相/三相200～230V +10%～−15% (50/60Hz ±5%)			●05/10ドライバ 単相AC100～115V/200～230V ±10%以内(50/60Hz) ●20ドライバ 単相AC200～230V ±10%以内(50/60Hz)			
	1軸			1軸	1軸		最大2軸 最大ロボット数4台	最大ロボット数4台 最大制御軸数16軸
	インクリメンタル			インクリメンタル	アブソリュート/インクリメンタル	インクリメンタル/セミアブソ	アブソリュート/インクリメンタル/セミアブソ	アブソリュート/インクリメンタル/セミアブソ
	—	—		100	100		100	100
	—	—		1024ステップ	3000ステップ		9999ステップ	9999ステップ
	—	—		1000ポイント	1000ポイント		30000ポイント	30000ポイント
	—	—		4	4		16	16
	—	—		8点/3点	8点/4点		8点/9点	8点/9点
	—	—		6点/6点	16点/16点		96点/64点(最大) ※5	96点/64点(最大) ※5
	—	—	—	—	●	●	●	●
	—	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	●	●	●	●
	—	—	—	—	—	—	●	●
	—	—	—	—	—	—	●	●
	—	—	—	—	●	●	●	●
	—	—	—	—	—	—	●	●
	—	—	—	—	—	—	●	●
	●	●	●	—	●	●	●	●
	—	—		HPB / HPB-D(イネーブルスイッチ付き)			PBX /PBX-E (イネーブルスイッチ付き)	PBX /PBX-E (イネーブルスイッチ付き)
	TS-Manager	RDV-Manager		POPCOM+			RCX-Studio 2020	RCX-Studio 2020
	P.598	P.602		P.608	P.614		P.622	P.632

コントローラ運転方法について

- **ポイントトレース**：上位機器からポイント番号をバイナリーで指定し、スタート信号を入力すると指定されたポイントに移動します。コントローラ側はプログラムレスでポイントデータをティーチングしておくだけで動作可能です。
- **リモートコマンド**：CC-Link やDeviceNet™ のワード機能を使い、ロボットに様々なコマンドやデータの発行ができます。上位機器から自由自在にロボットコントローラの機能を使うことができます。
- **パルス列**：位置決めユニットからのパルス列でロボットを制御します。コントローラ側にプログラムやポイントデータを持たせる必要はありません。上位機器にコントロールを集中させたい場合に便利です。
- **オンライン命令**：RS232C やEthernetを介しPC から直接ロボットコントローラに様々なコマンドやデータの発行や、データ、ステータスの受信ができます。

YHX

●LCMR200 / GXシリーズ専用

注文型式：**YHX-HD** □ – □

コントローラ	言語	ネットワーク
	J（日本語）	N：無し
	E（英語）	CC：CC-Link※1
		PT：PROFINET※2
		EP：EtherNet/IP※3
		ES：EtherCAT※4

※1. CC-Linkは、三菱電機株式会社の登録商標です。
※2. PROFINETは，PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. (PNO) の登録商標です。
※3. EtherNet/IPは、ODVA，Inc.の商標です。
※4. EtherCATはBeckhoff Automation GmbH(ドイツ) がライセンスを受けた特許取得済み技術であり登録商標です。

YHX-HDは以下ホストコントローラーユニットと
ドライバパワーユニット及び関連部品のセット型式です。
各ユニットの組み付けはお客様で行っていただきます。

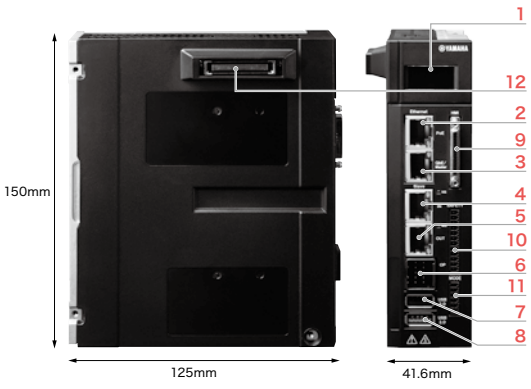


YHX-HD　構成部品

▶制御ユニット

ホスト

ホストコントローラユニット



1	LCD	コントローラの状態を表示
2	PoE	PoE対応ギガビットイーサネットコネクタ。
3	GbE	PoE非対応ギガビットイーサネットコネクタ
4	IN	フィールドネットワーク通信コネクタ(EtherNet/IP, EtherCAT, PROFINET)マスタ機器と接続するLANコネクタ
5	OUT	フィールドネットワーク通信コネクタ(EtherNet/IP, EtherCAT, PROFINET)他スレーブ機器と接続するLANコネクタ
6	OP	フィールドネットワーク通信アダプタ用コネクタ (CC-Link)
7	USB 2.0	USB 2.0 対応コネクタ
8	USB 3.0	USB 3.0 対応コネクタ
9	HMI	プログラミングパッド・ディスプレイ他接続コネクタ
10	SAFETY	外部PLC、安全装置等に接続
11	MODE	CPU OK出力 プログラミングパッドのAUTO/MANUAL選択スイッチ接点の出力
12	ユニット間接続用コネクタ(制御用信号/ 電源)	

リニアコンベアとあわせて複数のロボットを制御できるユニットです。
小型でありながら、多機能でインタフェースも充実しています。

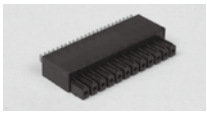


日本語版	型式	YHX-HCU
	部品番号	KEK-M4200-0A
英語版	型式	YHX-HCU-E
	部品番号	KEK-M4200-1A

SAFETY コネクタ

ホスト　YQLink

ホストコントローラユニットのセーフティ専用ポートに接続し、外部安全回路構築する場合に使用します。



型式	YHX-CN-SAFE
部品番号	KEK-M4432-00

MODE コネクタ

ホスト

ホストコントローラユニットのモードスイッチ出力ポートを用いて、外部安全回路を構築する場合に使用します。



型式	YHX-CN-MODE
部品番号	KEK-M4432-10

HMI ショートコネクタ

ホスト

ホストコントローラユニットにプログラミングパッドを接続しない場合に使用します。接続しない場合はコントローラが非常停止状態になりロボットを動作させることができません。



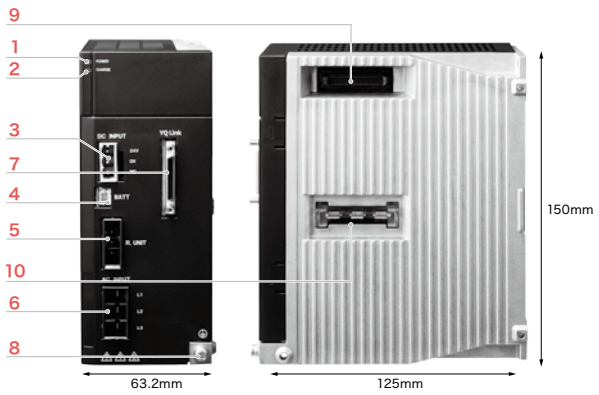
型式	YHX-CN-HMIS
部品番号	KEK-M4429-00

コントローラ

▶パワーユニット

D.パワー

ドライバパワーユニット



1	POWER	青：DC24V制御電源入力あり
2	CHARGE	橙：AC200V主電源入力あり&チャージ※
3	DC INPUT	制御電源コネクタ（DC24V）
4	BATT	ABSバッテリ用コネクタ
5	R.UNIT	回生ユニット接続用コネクタ
6	AC INPUT	主電源コネクタ(単相/ 三相　200V ～ 230V)
7	YQLink	YQLink通信コネクタ IOユニットやリニアコンベアモジュールと接続
8	⏚	アース端子
9	ユニット間接続用コネクタ（制御用信号/ 電源）	
10	ユニット間接続用コネクタ(モータ駆動用高圧電源)	

※主電源をオフにしても、内部コンデンサに電荷が残っている間は点灯しています。
点灯中は主回路およびモータ端子に触れないでください。感電のおそれがあります。

各ユニットに電源を供給するユニットです。必ずホストコントローラユニットもしくは YQLink 拡張ユニットとセットで使用します。リニアコンベアモジュールは、専用ケーブルで接続します。

型式	YHX-DPU
部品番号	KEK-M5880-0A



制御電源コネクタ

D.パワー

制御電源供給時に使用します。

型式	YHX-CN-CP
部品番号	KEK-M4512-00



主電源コネクタ

D.パワー

主電供給時に使用します。

型式	YHX-CN-DP
部品番号	KEK-M5382-00



回生ユニットショートコネクタ

D.パワー

回生ユニットを接続しない場合に使用します。回生ユニットショートコネクタ未接続の場合はエラーが発生します。

型式	YHX-CN-RUS
部品番号	KEK-M4431-00



選択オプション

フィールドネットワーク

EtherCAT スレーブ

型式	YHX-NWS-ECAT
部品番号	KEK-M440A-A0

EtherNet/IP アダプタ（スレーブ）

型式	YHX-NWS-ENIP
部品番号	KEK-M440A-E0

PROFINET スレーブ

型式	YHX-NWS-PFNET
部品番号	KEK-M440A-N0

CC-Link スレーブ（アダプタ・コネクタ付）

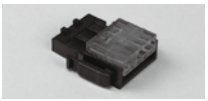
型式	YHX-NWS-CCL
部品番号	KEK-M440A-C0



CC-Link用コネクタ

CC-Link コネクタ

型式	YHX-CN-CCL
部品番号	KEK-M4872-C0



CC-Link 分岐コネクタ

型式	YHX-CN-CCSP
部品番号	KEK-M4873-00



《フィールドネットワークに関する注意事項》
YHX コントローラはフィールドネットワークのボードはありません。
ホストコントローラユニットごとに発行されるアクティベーションコードをホストコントローラユニットに入力することで、フィールドネットワークの機能が有効化されます。
アクティベーションコード証書はホストコントローラユニットに同梱されます。

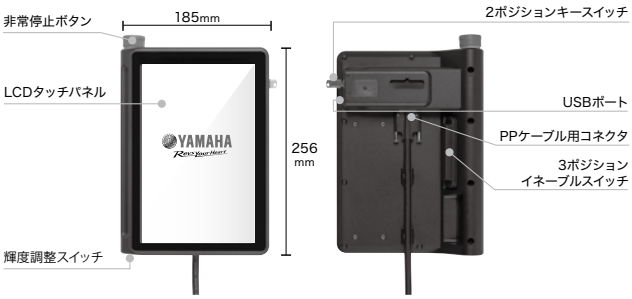
※フィールドネットワークのみ後から追加購入した場合は、アクティベーションコードを発行するためにホストコントローラユニットのシリアルNO.が必要となります。

※CC-Linkオプション選択時は、CC-Link アダプタ×1、CC-Linkコネクタ×2、CC-Link分岐コネクタ×1 が同梱されます。CC-Link終端コネクタが必要な場合別途個別手配が必要です。

マークは下記に関する構成部品を示します。 ホスト …ホストコントローラユニット　D.パワー …ドライバパワーユニット　回生ユニット …回生ユニット　YQLink …YQLink拡張ユニット　ドライバ …ドライバユニット

プログラミングパッド（ケーブルセット）

注文型式： **YHX-PP6L** （KEK-M5110-0B）6mケーブル
YHX-PP12L （KEK-M5110-1B）12mケーブル



タッチパネルを使って各種操作を行います。
安全機能（非常停止ボタン、イネーブルスイッチ）やUSBコネクタを備えています。



プログラミングパッド

型式	YHX-PP
部品番号	KEK-M5110-0A

プログラミングパッドケーブル

ホスト

プログラミングパッドを接続する場合に使用します。



6 m	型式	YHX-PP-6M
	部品番号	KEK-M5362-61
12m	型式	YHX-PP-12M
	部品番号	KEK-M5362-C0

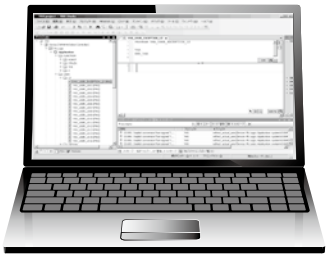
開発環境ソフトウェア　YHX Studio for Standard Profile

注文型式： **YHX-SW-STUDIO-SP** （KEK-M4990-10）
※USB キーは付属されません。

PC動作環境	OS	Windows 7 SP1/8/8.1/10（全て64Bit版のみ）/11（対応バージョンV2.0.6～）
	CPU	Intel Core(TM) i5-6200U 2.30GHz 相当以上
	メモリ	8GB 以上
	ハードディスク容量	YHX Studio のインストール先に2GB以上の空き容量
	通信ポート	イーサネット
	ディスプレイ	1920×1080 以上の解像度を推奨
	その他	イーサネットケーブル（カテゴリ5 以上）
対応コントローラ		YHXホストコントローラユニット
対応ロボット		YHX に接続可能なロボット

Microsoft、 Windows、Windows7 は、米国Microsoft Corporationの米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

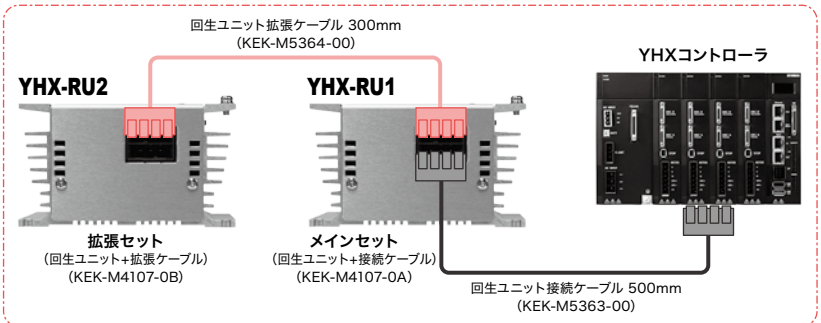
YHX Studio for Standard Profile は、ヤマハロボットコントローラ YHX シリーズの YHX ホストコントローラユニットのセットアップで使用するソフトウェアです。



WEBサイトより ダウンロード

回生ユニットセット ※回生ユニットの数量決定手順はP.567にてご確認ください。





大型のモータを持つロボットを制御する際に減速時に発生する回生エネルギーを吸収します。
2連結により回生吸収能力を2倍にすることが可能です。

吸収可能電力	100W ※2連結時200W
瞬時最大電力	1600W
ユニット連結数	最大2ユニット
その他	FANによる排気強制空冷 過熱検出保護

回生ユニット

回生ユニット（メインセット）

回生ユニットと回生ユニット接続ケーブルのセット型式です。

注文型式： **YHX-RU1** （KEK-M4107-0A）

回生ユニット

型式	YHX-RU
部品番号	KEK-M5850-0A



回生ユニット接続ケーブル

D.パワー　回生ユニット

回生ユニットを接続する場合に使用します。



0.5m	型式	YHX-RU-50C
	部品番号	KEK-M5363-00

回生ユニット

回生ユニット（拡張セット）

回生ユニットと回生ユニット拡張ケーブルのセット型式です。

注文型式： **YHX-RU2** （KEK-M4107-0B）

回生ユニット

型式	YHX-RU
部品番号	KEK-M5850-0A



回生ユニット拡張ケーブル

回生ユニット

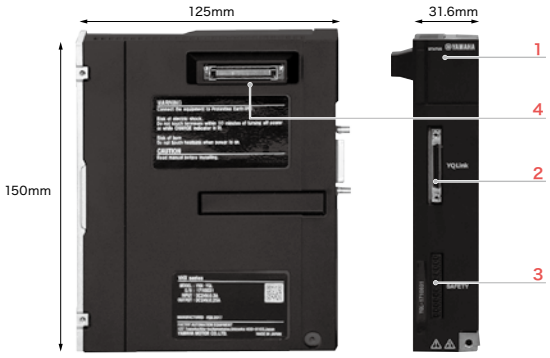
回生ユニットを増設する場合に使用します。



0.3m	型式	YHX-RU-EX30C
	部品番号	KEK-M5364-00

YQLink拡張ユニットセット

注文型式： YHX-YQL-SET (KEK-M4406-0B)



1	STATUS	青：DC24V制御電源入力あり 赤：エラー
2	YQLink	YQLink 通信コネクタ（入力）ドライバパワーユニットと接続
3	SAFETY	外部PLC、安全装置等に接続
4	ユニット間接続用コネクタ（制御用信号/ 電源）	

コントローラの物理的制約を解消・拡張するためのユニットです。 YQLink

YQLink拡張ユニット

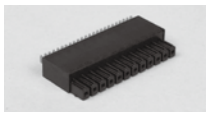
型式	YHX-YQL
部品番号	KEK-M4406-0A

SAFETY コネクタ

ホスト YQLink

ホストコントローラのセーフティ専用ポートに接続し、
外部安全回路構築する場合に使用します。

型式	YHX-CN-SAFE
部品番号	KEK-M4432-00



その他オプション品

バッテリホルダーボックス

注文型式： YHX-BATT-HLD

D.パワー

ABS バッテリーの格納に使用します。
最大 8 個まで格納可能です。

型式	YHX-BATT-HLD
部品番号	KEK-M53G7-00



バッテリホルダー接続ケーブル

注文型式： YHX-BATT-15C

D.パワー

バッテリーホルダーボックスを接続する場合に使用します。

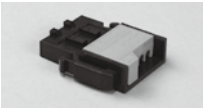
型式	YHX-BATT-15C
部品番号	KEK-M53G4-00



CC-Link 終端コネクタ

注文型式： YHX-CN-CCTM

型式	YHX-CN-CCTM
部品番号	KEK-M4874-00



STOP コネクタ

注文型式： YHX-CN-STOIN

ドライバ

ドライバユニット毎に動力電源を遮断したい場合に
使用します。

型式	YHX-CN-STOIN
部品番号	KEK-M5869-10



ブレーキ電源用コネクタ

注文型式： YHX-CN-BU

ドライバ

ブレーキ用電源を外部から供給する場合に使用します。
ブレーキ電源ユニットを使用する場合は不要です。

1m	型式	YHX-CN-BU
	部品番号	KEK-M4427-00



マークは下記に関する構成部品を示します。 ホスト …ホストコントローラユニット D.パワー …ドライバパワーユニット 回生ユニット …回生ユニット YQLink …YQLink拡張ユニット ドライバ …ドライバユニット

単軸ロボット用ドライバ

注文型式：

ドライバ	ブレーキユニット※	ABSバッテリ
A10:YHX-A10-SET A30:YHX-A30-SET	V：有り N：なし	B：有り N：なし

※ 外部ブレーキ電源入力の場合はブレーキユニット使用不可



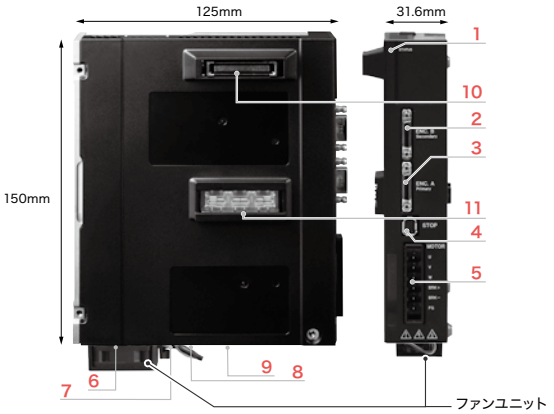
ドライバユニットはお客様にて必要数をホストコントローラユニットと
ドライバパワーユニットの間に組み付けてご使用いただきます。

YHX-A10-SET / YHX-A30-SET　構成部品

▶ドライバユニット

ドライバ

ドライバユニット 10A/30A



1	STATUS	青点灯：サーボオン 青点滅：サーボオフ、運転準備完了状態 青/ 赤交互点滅：サーボオフ、運転準備未完了 赤点灯：エラー
2	ENC.B	循環ユニット専用リニアスケールセンサケーブル接続コネクタ
3	ENC.A	ロボットケーブル（エンコーダ線）接続コネクタ
4	STOP	モータへの動力遮断回路を構築する際に使用。 未使用時は「STOP ショートコネクタ」を接続
5	MOTOR	ロボットケーブル（動力線）接続コネクタ ・出力　U/V/W 電流出力、ブレーキ出力
6	FAN 用コネクタ	ファンユニット用コネクタ※
7	BATT コネクタ	ABS バッテリ用コネクタ
8	ブレーキ用電源出力	ブレーキユニット用コネクタ
9	保持ブレーキ用電源入力	ブレーキユニット用またはブレーキ用外部電源コネクタ
10	ユニット間接続用コネクタ（制御用信号/ 電源）	
11	ユニット間接続用コネクタ（モータ駆動用高圧電源）	

※30A仕様にはファンユニットが標準装備されます。

ロボットを駆動させるユニットです。ケーブルを介してロボットと接続します。
制御ユニットの左側に接続します。



10A 仕様	型式	YHX-A10
	部品番号	KEK-M5800-0A
30A 仕様	型式	YHX-A30
	部品番号	KEK-M5800-1A

STOP ショートコネクタ

ドライバ

ドライバユニット毎に動力電源遮断が不要な場合に使用します。



型式	YHX-CN-STOEN
部品番号	KEK-M5869-00

ファンユニット（30A仕様のみ）

ドライバ

ドライバユニットを冷却します。ドライバユニットの底部に取り付け、ヒートシンクに風を送ります。30A仕様のドライバユニットはファンユニットが取り付けられた状態で出荷されます。



型式	YHX-AMP-FU
部品番号	KEK-M6195-00

選択オプション

ABSバッテリ

D.パワー　ドライバ



型式	YHX-AMP-BATT
部品番号	KEK-M53G0-00

ブレーキユニット

ドライバ

ブレーキ付仕様のロボット※のブレーキ解除用のユニットです。
外部配線なしでロボットのブレーキ制御が可能になります。
ドライバユニットの底部に取り付けます。



型式	YHX-AMP-BU
部品番号	KEK-M5317-00

※ブレーキ付仕様のロボットは、ブレーキユニットもしくは外部24V 電源の接続がない場合にブレーキを解除することができません。

マークは下記に関する構成部品を示します。　ホスト …ホストコントローラユニット　D.パワー …ドライバパワーユニット　回生ユニット …回生ユニット　YQLink …YQLink拡張ユニット　ドライバ …ドライバユニット

回生ユニットの数量決定手順(循環ユニット / トラバースユニット / 単軸ロボットGXシリーズ)

1台の D.パワー に接続する回生ユニットの数は、その 回生ユニット に接続される各 ドライバ で動作させる循環ユニットとトラバースユニット、単軸ロボットGXシリーズの構成に応じて定められます。
必要な回生ユニットの台数については、以下の表より確認してください。

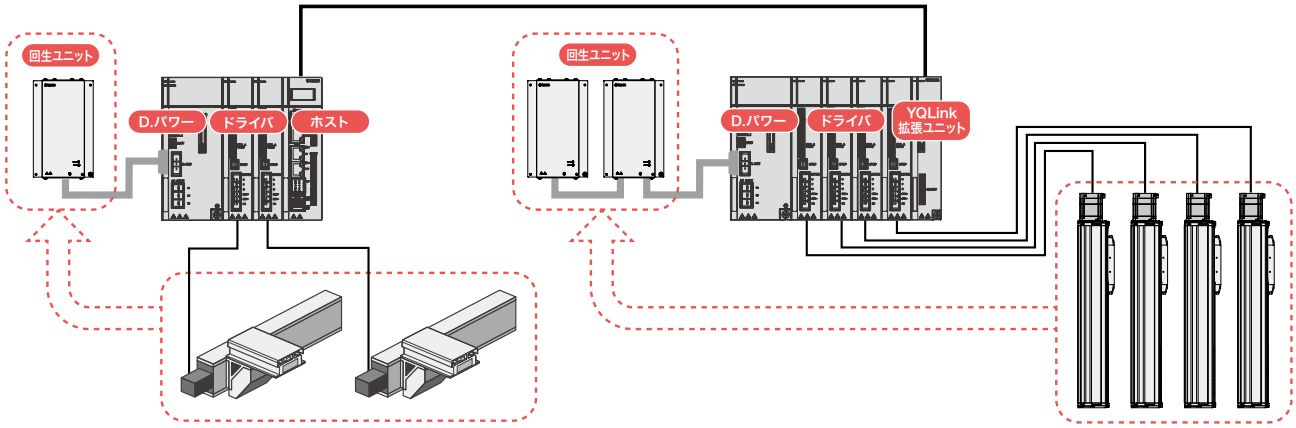
1台のD.パワーに必要な回生ユニットの台数

単軸ロボットの使用構成	ジャンクション軸(循環ユニットとトラバースユニット)の台数			
	ジャンクション軸は使わない	2台まで	4台まで	5台以上
単軸ロボットを使わない場合	回生ユニットは必要ありません	1台	2台	＊1
下記使用構成①の場合	1台	2台	＊1	ヤマハ営業担当にご相談ください
下記使用構成②の場合	2台	＊1	＊1	ヤマハ営業担当にご相談ください

＊1　YQ-Link拡張ユニットを使用し、D.パワーを増設してください。
　　また、D.パワーの増設後はジャンクション軸と単軸ロボットを切り分けて、各D.パワーに必要な回生ユニットの台数をご確認ください。

回生ユニットの必要台数の選定例

水平循環ユニットを2台、垂直設置されたGX20を4軸接続する場合、＊1に該当しYQ-Link拡張ユニットでD.パワーを増設します。
そして、ジャンクション軸(水平循環ユニット)を接続するD.パワー、単軸ロボット(GX20)を接続するD.パワーに切り分け、
それぞれのD.パワーごとで必要な回生ユニットの個数を選定します。



単軸ロボットの使用構成①

1. **垂直設置された単軸ロボットのモータ容量の合計が、400W以上となる**
2. **垂直設置された単軸ロボットのうち、以下のものが含まれる**
   - GX07：リード5の1000st以上
   - GX10：リード5の500st以上
   - GX10：リード10の500st以上
   - GX10：リード20の1200st以上
3. **水平設置された単軸ロボットのうち、以下のものが含まれる**
   - GX16：リード20の500～800st
   - GX20：リード20の550～800st
4. **水平設置された単軸ロボットが、以下の条件を満たす**
   - GX12、GX16、GX20の台数の合計が3台以上
   - GX16、GX20の台数の合計が2台以上

単軸ロボットの使用構成②

以下の条件を満たし、かつ、条件に挙げられるロボットの中で、動作デューティ（※）が50%を超える単軸ロボットが1軸以上ある場合は、2台の回生ユニットが必要です。

1. **垂直設置されたGX16、GX20の台数の合計が4軸以上**
2. **垂直設置されたGX12、GX16、GX20の台数の合計が7軸以上**
3. **垂直設置されたGX10、GX12、GX16、GX20の台数の合計が8軸以上**
4. **水平設置されたGX10、GX12、GX16、GX20の台数の合計が6軸以上**

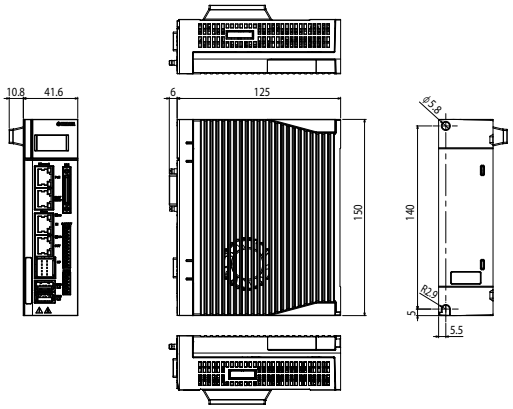
※動作デューティは、以下の計算式により求められます。

動作デューティ＝ロボットが移動している時間の合計÷1サイクルの時間×100 [%]

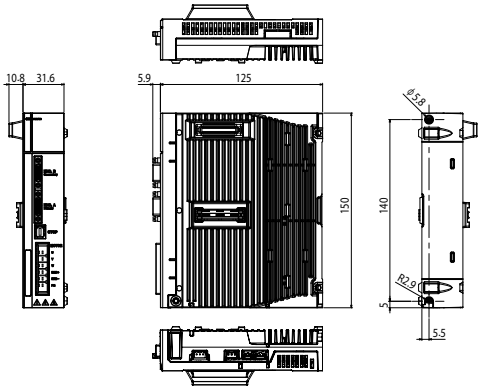
1サイクルで1往復するロボットは、往路と復路の移動時間の合計が「ロボットが移動している時間の合計」となります。

各ユニット外観図

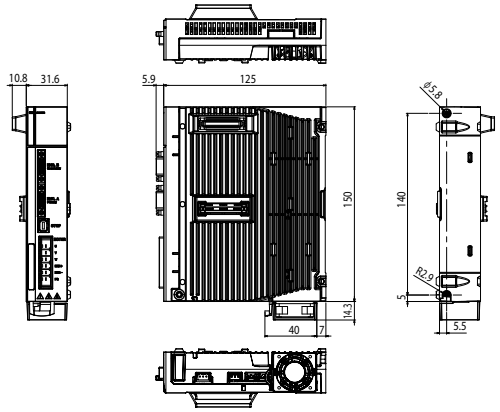
ホストコントローラユニット　YHX-HCU　KEK-M4200-0A



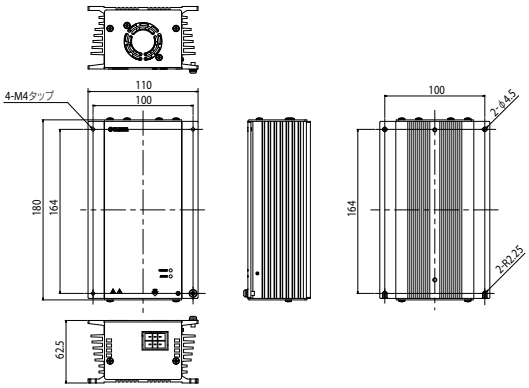
ドライバユニット 10A　YHX-A10　KEK-M5800-0A



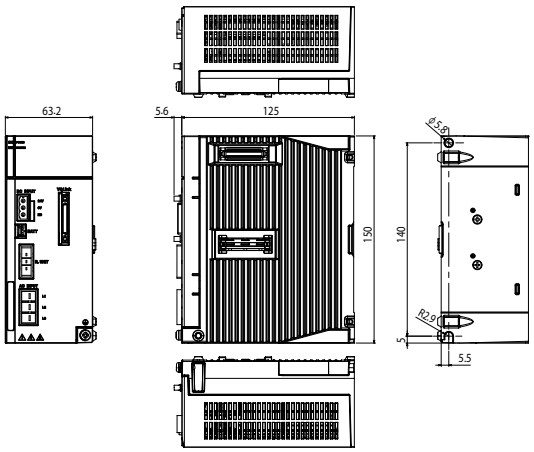
ドライバユニット 30A　YHX-A30　KEK-M5800-1A



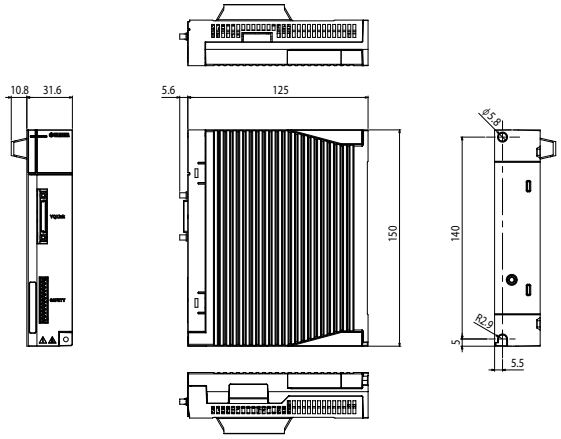
回生ユニット　YHX-RU　KEK-M5850-0A



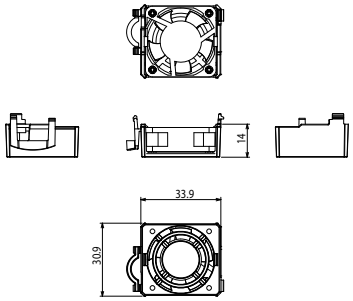
ドライバパワーユニット　YHX-DPU　KEK-M5880-0A



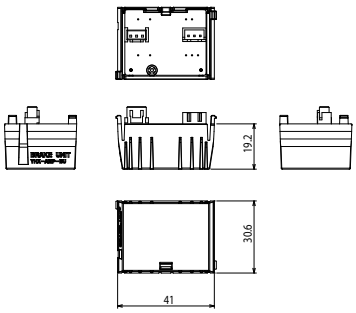
YQLink拡張ユニット　YHX-YQL　KEK-M4406-0A



ファンユニット　YHX-AMP-FU　KEK-M6195-00



ブレーキユニット　YHX-AMP-BU　KEK-M5317-00



基本仕様

ホスト

ホストコントローラユニット

日本語版	型式	YHX-HCU
	部品番号	KEK-M4200-0A
英語版	型式	YHX-HCU-E
	部品番号	KEK-M4200-1A

項目		ホストコントローラユニット
電源	制御電源	電圧 : DC21.6 ～ 26.4V (24V ±10%)
		電流 : 3.5A（PoE 分含む）
コネクタ	外部 I/F	ギガビットイーサネット ・PoE 対応　1 ポート（23W） ・PoE 未対応　1 ポート フィールドネットワーク (スレーブ)　下記 4 種類の中から選択可能 ・EtherCAT　・CC-Link※ ・EtherNet/IP　※別途アダプタが必要です。 ・PROFINET USB ・USB2.0　1 ポート（バスパワー 0.5A） ・USB3.0　1 ポート（バスパワー 1.0A）
	HMI	プログラミングパッド接続コネクタ
	SAFETY	非常停止接点出力 イネーブルスイッチ接点出力 非常停止入力
	MODE	CPU OK 出力 プログラミングパッド　AUTO/MANUAL 選択キースイッチ出力
インジケータ	LCD	128×64 ドット , 黄
サイズ		41.6×150×125 (mm)
重量		750g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

D.パワー

ドライバパワーユニット

型式	YHX-DPU
部品番号	KEK-M5880-0A

項目		ドライバパワーユニット
電源	制御電源	電圧 : DC21.6 ～ 26.4V (24V ±10%)
		電流 : 0.5A
	主電源	入力 : 単相 / 三相 AC180 ～ 253V (AC200 ～ 230V ±10%) , 50/60Hz
		電源容量 : 単相 3.5kVA　三相 6kVA
接続モータ容量		単相 1.6kW 以内 , 三相 3.0kW 以内 / ドライバユニット 16 台（16 軸）以内
コネクタ	回生	回生ユニット接続コネクタ
	外部 I/F	YQLink
	ABS バッテリ	ABS バッテリ接続コネクタ
サイズ		63.2×150×125 (mm)
重量		1050g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

回生ユニット

回生ユニット

型式	YHX-RU
部品番号	KEK-M5850-0A

項目		回生ユニット
電源	入力	DC254 ～ 357V (コントローラ DCBUS 接続)
コネクタ		回生コネクタ　(回生ユニット接続用、回生ユニット増設用)
サイズ		62.5×180×110 (mm)
重量		1450g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

YQLink

YQLink 拡張ユニット

型式	YHX-YQL
部品番号	KEK-M4406-0A

項目		YQLink 拡張ユニット
電源	制御電源	電圧 : DC21.6V ～ DC26.4V (DC24V ±10%)
		電流 : 0.3A
コネクタ	外部 I/F	YQLink
	SAFETY	非常停止入力
サイズ		31.6×150×125 (mm)
重量		380g
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

ドライバ

ドライバユニット
サーボモータ仕様 (10A)

型式	YHX-A10
部品番号	KEK-M5800-0A

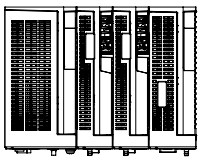
ドライバユニット
サーボモータ仕様 (30A)

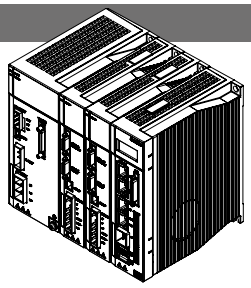
型式	YHX-A30
部品番号	KEK-M5800-1A

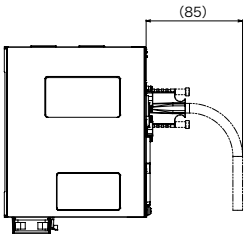
項目		ドライバユニット 10A/30A
電源	制御電源	電圧 : DC21.6 ～ 26.4V (24V ±10%)
		電流 : 0.8A (ブレーキユニット電源含む)
コネクタ	ENC.A	エンコーダ入力
	ENC.B	エンコーダ入力（専用用途）
	STOP	ゲートオフ入力　2 点 ゲート状態出力　1 点
	MOTOR	モータ駆動電源出力 ブレーキ電源出力
	ABS バッテリ	ABS バッテリ接続コネクタ
	ファンユニット用コネクタ	付属ファンユニット接続用途
	ブレーキユニット用コネクタ	ブレーキユニットを接続可
サイズ		31.6×150×125 (mm)
重量		10A : 560g / 30A : 570g (付属ファンユニット含む)
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス 1

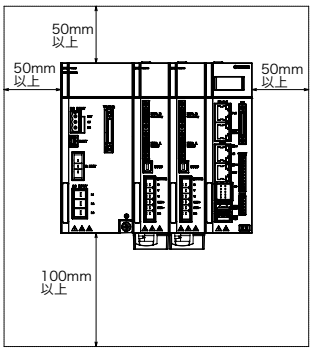
YHXユニット組合せ外観図

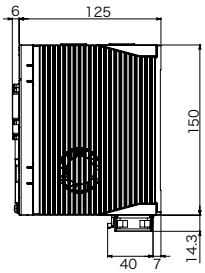
ホストコントローラ（HCU） ＋ ドライバユニット（A30） ＋ ドライバパワーユニット（DPU）の組合せ

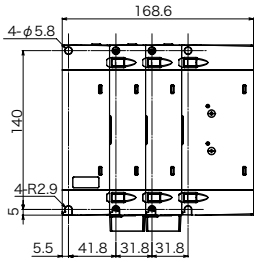


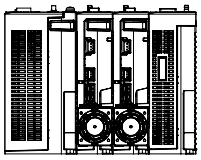




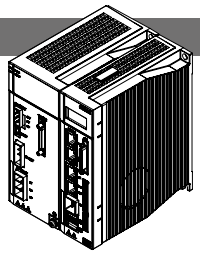


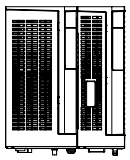


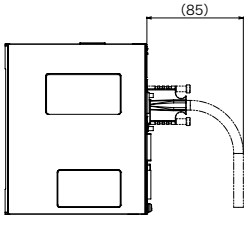


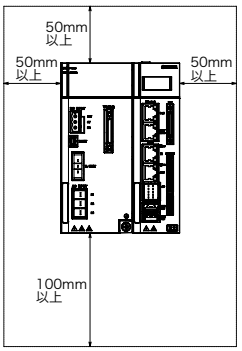


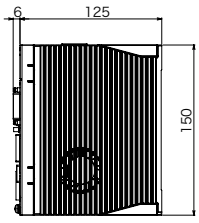
ホストコントローラ（HCU） ＋ ドライバパワーユニット（DPU）の組合せ

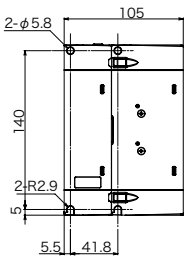


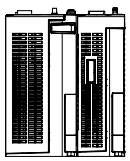












MEMO

LCC140

● LCM100専用

リニアコンベアモジュールLCM100専用コントローラです。
移動、位置決めや入出力信号の制御のほか、
スライダの挿入・排出に係る処理を行うことができます。



LCC140

プログラミングボックス
▶ HPB/HPB-D
P.652

パソコン用サポートソフト
▶ POPCOM+
P.644

■基本仕様

項目		LCC140
制御可能ロボット		リニアコンベアモジュール　LCM100
電源容量		350VA
外径寸法		W402.5×H229×D106.5 mm
本体質量		4.8 kg
制御電源入力		単相AC200～230V　±10%以内(50/60Hz)
主電源入力		単相AC200～230V　±10%以内(50/60Hz)
制御方式		ACフルデジタルソフトウェアサーボ
位置検出方式		磁気式リニアスケール
非常停止入力		ノーマルクローズ接点入力
出力信号		接点出力：　MPRDY
通信		RS-232C　2ch (HPB/COM用、RFID用)
プログラム		最大999ステップ/1プログラム 最大10000ステップ/全プログラム 最大100プログラム
ポイント		10000ポイント
システムバックアップ		リチウム電池
マルチタスク		最大4タスク
使用温度		0～40℃
保存温度		-10～65℃
使用湿度		35～85%RH　(結露しないこと)
ノイズ耐性		IEC61000-4-4　レベル3
CC-Link ユニット	CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
	リモート局タイプ	リモートデバイス局
	占有局数	2局固定
	局番設定	1~63(HPBより設定)
	通信速度設定	10M/5M/2.5M/625K/156Kbps(HPBまたはPOPCOM+にて設定)
	局間最短長	0.2m以上
	総延長距離	100m/10Mbps、160m/5Mbps、4000m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
	モニタ用LED	なし
	CC-Link入出力点数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード

対応ロボット	LCM100 P.60
CEマーキング対応	—
フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet EtherNet/IP

■機種概要

名称		LCC140
対応ロボット		リニアコンベアモジュールLCM100
入力電源	制御電源	単相AC200～230V±10%以内(50/60Hz)
	主電源	
運転方法		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

■注文型式

LCC140 - 10 - □

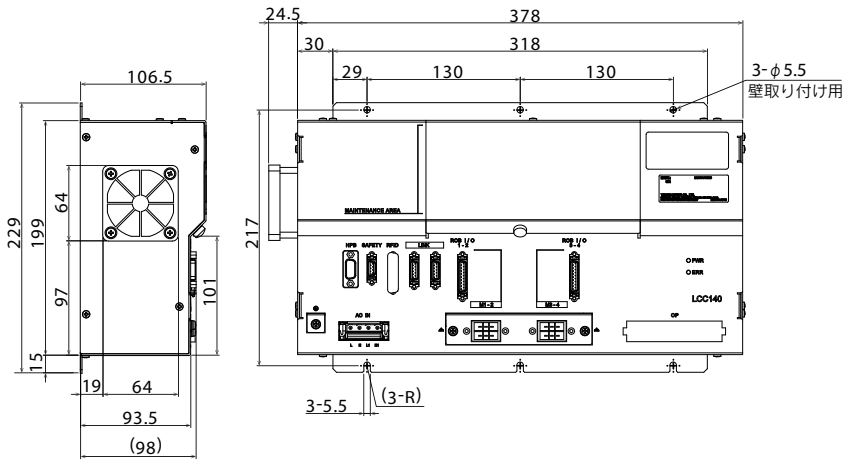
	電流センサ	ネットワークオプション※
	10:10A	無記入:なし
		CC:CC-Link
		DN:DeviceNet™
		EP:EtherNet/IP™

※2MTの場合は必ずネットワークオプションを選択してください。

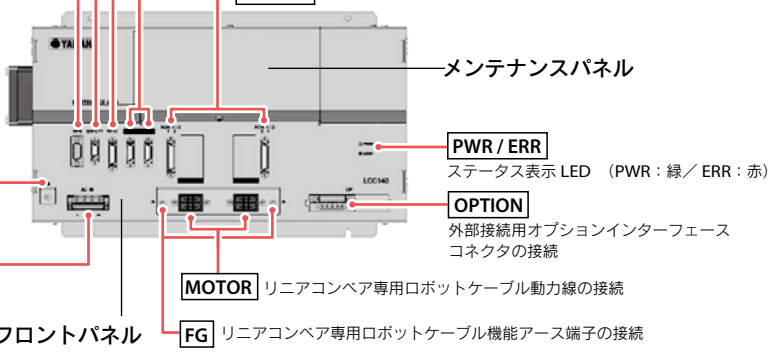
項目			LCC140	
DeviceNet™ ユニット	適合DeviceNet™仕様		Volume 1 Release2.0、Volume 2 Release2.0	
	DeviceNet™ コンフォーマンステスト		CT24準拠	
	デバイスプロファイル ／デバイスタイプ番号		Generic Device (keyable) / 2B Hex	
	ベンダ名／ベンダID		YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636	
	プロダクトコード		21	
	製品リビジョン		1.0	
	EDSファイル名		Yamaha_LCC1(DEV).eds	
	MAC ID設定		0～63 (HPBまたはPOPCOM+にて設定)	
	通信速度設定		500K/250K/125Kbps (HPBまたはPOPCOM+にて設定)	
	通信データ		Predefined Master/Slave Connection Set :Group 2 Only サーバ ダイナミックコネクションのサポート(UCMM) :なし Explicitメッセージの分割送信サポート :あり	
	ネットワーク長	総延長距離	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps	
		支線長	6m以下	
		総支線長	39m以下/500Kbps、78m以下/250Kbps、156m以下/125Kbps	
	モニタ用LED		なし	
	DeviceNet™入出力点数 ／ 占有チャネル数		汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	入力:24byte 出力:24byte
EtherNet/IP™ ユニット	対応ソフトウェアバージョン		LCC140 : Ver.64.07以降 HPB/HPB-D : Ver.24.06以降 POPCOM+ : Ver.2.1.0以降	
	適合EtherNet/IP™仕様		Volume 1 : Common Industrial protocol(CIP™) Edition 3.14 Volume 2 : EtherNet/IP™ Adaptation of CIP™ Edition 1.15	
	EtherNet/IP™コンフォーマンステスト		CT11準拠	
	デバイスプロファイル／デバイスタイプ番号		Generic Device (keyable) / 2B Hex	
	ベンダ名／ベンダID		YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636	
	プロダクトコード		23	
	製品リビジョン		1.1	
	EDSファイル名		Yamaha_LCC1(EIP2).eds	
	通信速度		10Mbps / 100Mbps	
	コネクタ仕様		RJ-45コネクタ(8極モジュラコネクタ) 2ポート	
	適合ケーブル仕様		CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)	
	最大ケーブル長		100m	
	モニタ用LED		Module Status(MS), Network Status(NS), Link/Activity:Port1-2	
	EtherNet/IP™入出力点数 ／占有チャネル数		汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	入力:24byte 出力:24byte

LCC140

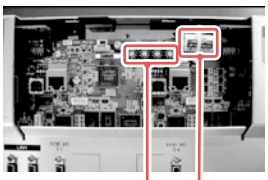
■外観図



■各部名称

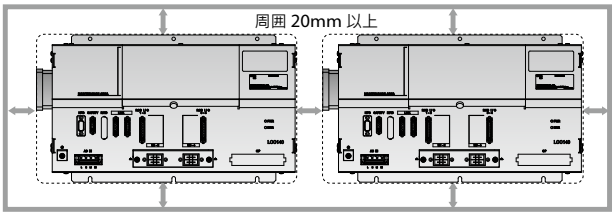


メンテナンスパネル内部



■設置条件

- 対となるモジュール（LCM100）付近に収納場所をご用意ください。
- 壁面に垂直に取り付けてください。
- 周囲に十分な空間と取り、通風の良いところに設置してください。（右図参照）
- 周囲温度：0～40度
- 周囲湿度：35～85%RH（結露なきこと）



■電源容量と発熱量の目安

リニアコンベアの必要とする電源容量や発熱量は、接続するモジュールタイプや動作デューティによって変化します。
以下の表を目安に電源の準備および制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法を検討してください。

●実運用上の目安値（LCC140コントローラ1台あたり）

モジュールタイプ	モータ数	電源容量			発熱量（動作時）
		制御電源	待機時	スライダ動作時	スライダ動作時
LCM100-4M	4	35VA	60VA	350VA	20W
LCM100-3M	3	35VA	54VA	271VA	16W
LCM100-2MT	2	35VA	48VA	193VA	11W

表の電源容量、発熱量の値はLCC140の最大値であり、これを超える事はありません。リニアコンベアはその動作特性上、各モータの動作デューティが低いため、実運用時に必要となる電源容量は能力最大値の1/4～1/3程度となります。

●能力最大値（LCC140コントローラ1台あたり）

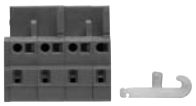
機種	電源容量	発熱量
LCM100	1200VA	70W

オプションパーツ
LCC140



■オプション品

● 電源コネクタ＋結線レバー
LCC140 1台につき1個必要です。



型式	KAS-M5382-00

LCC140 / TS-X / TS-P / SR1-X / SR1-P / RCX320 / RCX340

● HPBダミーコネクタ
プログラミングボックスHPBを取り外した状態で運転する場合、HPBコネクタに接続します。
LCC140 1台につき1個必要です。



型式	KDK-M5163-00

LCC140 / SR1-X / SR1-P

● SAFETYコネクタ
LCC140 1台につき1個必要です。



未配線（プラグ+シェルキット）　配線済み※

型式	未配線	KDK-M5370-10
	配線済み	KDK-M5370-00

※配線済みコネクタは非常停止解除用の配線をコネクタ内部に施したものです。リニアコンベア単体での動作確認・デバック等を実施する場合にお選びください。

LCC140

● LINKケーブル
1ラインにつき（[モジュール台数]－1）本必要です。



型式	1m	KDK-M5361-10
	3m	KDK-M5361-30
	5m	KDK-M5361-50

LCC140

● 終端抵抗コネクタ
モジュールを連結して使用する場合、1ラインにつき2個必要です。



型式	KDK-M5361-00

LCC140

● ダストカバー（LINKコネクタ用）
LINKケーブル終端抵抗コネクタを挿していない挿入口に取り付けるカバーです。モジュールを連結せず1台で使用する場合、2個必要です。



型式	KDK-M658K-00（MDR20ピン用）

※2MTでは必須です。

LCC140

● プログラミングボックス P.652
HPB/HPB-D
ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



HPB　HPB-D

	HPB	HPB-D
型式	KBB-M5110-01	KBB-M5110-21
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

LCC140 / ERCD / SR1-X / SR1-P

● パソコン用サポートソフト P.644
POPCOM+
ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



型式	KBG-M4966-00

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

LCC140 / ERCD / SR1-X / SR1-P

● 動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10（対応バージョン V.2.1.1～）
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX～SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140※1

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

次ページへ続きます

LCC140

■オプション品

● 通信ケーブル

POPCOM+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。


USB


D-Sub

型式		
	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCC140 ERCD SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

RFID

● RFID（BALLUFF GmbH製）※

リーダライタ・ケーブル -

※耐屈曲ケーブルです。



型式	
	3m　: KDK-M6300-00
	5m　: KDK-M6300-10
	10m : KDK-M6300-20

※RFIDシステムは仕向地（使用国）によって使用可否があります。選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

● RFID（OMRON株式会社製）

アンテナ・アンプ・コントローラ・ケーブル



型式	
	0.5m+2m : KDK-M6300-A0

※RFIDシステムは仕向地（使用国）によって使用可否があります。選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

● ダストカバー（RFID用）

RFID を使用しない場合に挿入口に取り付けるカバーです。（標準付属品）



型式	
	KDK-M658K-10（MDR26ピン用）

※RFIDシステムは仕向地（使用国）によって使用可否があります。選定時は必ず事前に弊社営業までお問合せください。

保守用パーツ

● LCM100用ロボットケーブル



型式	
	KDJ-M4751-30（3m×1本）
	KDJ-M4751-50（5m×1本）
	KDJ-M4755-30（耐屈曲3m×1本）
	KDJ-M4755-50（耐屈曲5m×1本）

LCC140

● システムバックアップ用リチウム電池



型式	
	KDK-M4252-00

LCC140

● LCC140用交換フィルター（5枚入り）



型式	
	KDK-M427G-00

LCC140

MEMO

EP-01

● 標準CE仕様

単軸ロボットRobonityシリーズ「ABAS」「AGXS」「ABAR」用の
1軸ロボットポジショナです。
産業用Ethernet対応、Ethernetポート標準装備、
従来比37%のサイズダウンを実現。
TSシリーズを踏襲し、使い勝手を大幅に改善しました。



EP-01


ハンディターミナル
▶ HT2 / HT2-D
P.651



パソコン用サポートソフト
▶ EP-Manager
P.642
※メンバーサイトにて無料DL可能

■基本仕様

項目			EP-01	
基本仕様	ドライバ型式		EP-01-A10	EP-01-A30
	制御軸数		1軸	
	制御可能ロボット		単軸ロボット Robonityシリーズ　ABAS / AGXS / ABAR	
	電源容量		420VA	1600VA
	外形寸法		W40×H150×D130mm	W55×H150×D130mm
	本体質量		約0.6kg	約1kg
	入力電源	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
		主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz	
軸制御	制御方式		クローズドループ　ベクトル制御方式	
	運転方式		ポイントトレース(ポイント番号指定による位置決め運転) / リモートコマンド	
	運転種類		位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転	
	位置検出方式		光学式エンコーダ、バッテリアブソまたはバッテリレスアブソ選択	
	分解能		8,388,608パルス/回転	
	原点復帰方式		アブソリュート	
ポイント	ポイント点数		255点	
	ポイントタイプ設定		①標準設定：速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合(%)で設定 ②カスタム設定：速度及び加減速はSI単位で設定	
	ポイント教示方式		マニュアルデータイン(座標値入力)、ティーチング、ダイレクトティーチング	
外部入出力	I/Oインターフェース		EtherNet/IP™、PROFINET、EtherCAT、NPN、CC-Linkより選択	
	入力		サーボON (SERVO)、リセット(RESET)、スタート(START)、インターロック(/LOCK)、原点復帰(ORG)、 教示モード(TMODE)、ジョグ移動－(JOG-)、ジョグ移動＋(JOG+)、ポイント番号選択(PIN0～PIN7)	
	出力		サーボ状態(SRV-S)、アラーム(/ALM)、運転完了(END)、運転実行中(BUSY)、制御出力(OUT0～3)、 ポイント番号出力0～7(POUT0～POUT7)、フィードバックパルス出力(A/B/Z)(オプション)	
	外部通信		Ethernet (IEEE802.3 100BASE-TX準拠 Auto Negotiation対応)	
	ブレーキ用電源		DC24V±10% 300mA (お客様用意)	
	安全回路		非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力(1 系統：HT2 使用時)	
オプション	ハンディーターミナル		HT2、HT2-D (イネーブルスイッチ付き)	
	パソコン用サポートソフト		EP-Manager	
一般仕様	使用周囲温度・湿度		0℃～40℃、35%～85%RH (結露なきこと)	
	保存周囲温度・湿度		-10℃～65℃、10%～85%RH (結露なきこと)	
	雰囲気		直射日光のあたらない屋内。腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
	耐振動		XYZ各方向 10～57Hz　片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s^2	
	保護機能		位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常	
	保護構造		IP20	

対応ロボット	EP-01 ▶ Robonity (ABAS P.174, AGXS P.188, ABAR P.210)
CEマーキング対応	◯
フィールドネットワーク対応	EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT, CC-Link V2

■機種概要

名称		EP-01
対応ロボット		単軸ロボット Robonity（ABAS / AGXS / ABAR）
入力電源	主電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz
	制御電源	単相AC200～230V±10% 50/60Hz
運転方法		ポイントトレース（ポイント番号指定による位置決め運転）/ リモートコマンド
最大制御軸数		1軸
原点復帰方式		アブソリュート

■注文型式

EP-01 – [ ] – [ ] – [ ]

コントローラ	ドライバ：モータ容量	回生装置	入出力選択
	A10: 200W以下	無記入: なし	EP: EtherNet/IP™
	A30: 400W/750W	R: EP-RU付き	PT: PROFINET
			ES: EtherCAT
			NS: NPN
			CC: CC-Link

※バッテリの有無は、ロボット注文型式での選択となります。

■仕様選択表

※回生装置の必要条件は目安であり、実際の動作条件により異なる場合があります。

〈標準加減速仕様〉

		Basic								Advanced						
		ABAS04	ABAS05	ABAS08	ABAS12	ABAS12H	ABAR04	ABAR05	ABAR08	AGXS05	AGXS05L	AGXS07	AGXS10	AGXS12	AGXS16	AGXS20
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●		●	●	●	●	●	●	●			
	EP-01-A30					●								●	●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時		①	②	④	⑥	⑦	⑧	⑩		⑫	⑫	⑩	⑭	⑩	⑩
	水平使用時			③	⑤			⑨	⑪				⑬	⑭	⑮	⑮

回生装置の必要条件

① リード5、リード10の650mmストローク以上
② リード5、リード20の450mmストローク以上及びリード10の150mmストローク以上
③ リード20の250～750mmストローク
④ リード5、10、20の150mmストローク以上及びリード32の300～750mmストローク
⑤ リード10、20の250～750mmストローク及びリード32の400～750mmストローク
⑥ リード5、10、20の300mmストローク以上及びリード32の300～750mmストローク
⑦ 全リードの250mmストローク以上
⑧ 全リードの150mmストローク以上
⑨ リード20の300～400mmストローク
⑩ 全リードの全ストローク
⑪ リード10、20の150～500mmストローク
⑫ 全リードの500mmストローク以上
⑬ リード10、20、30の300～800mmストローク
⑭ 全リードの400mmストローク以上
⑮ リード20の400～850mmストローク及びリード40の600～950mmストローク

〈高加減速仕様〉

		Advanced					
		AGXS05-H	AGXS05L-H	AGXS07-H	AGXS10-H	AGXS12-H	AGXS16-H
ドライバ	EP-01-A10	●	●	●	●		
	EP-01-A30					●	●
回生装置 EP-RU	垂直使用時				①	③	④
	水平使用時				②		⑤

回生装置の必要条件

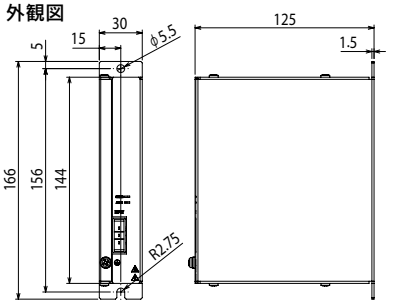
① リード10の400mmストローク以上及びリード20の450mmストローク以上
② リード20の250mmストローク以上及びリード30の450mmストローク以上
③ リード5、リード20の650mmストローク以上及びリード10の450mmストローク以上
④ リード10、リード20の全ストローク及びリード40の300mmストローク以上
⑤ リード20の150mmストローク以上及びリード40の450mmストローク以上

EP-01

■回生装置 EP-RU



外観図



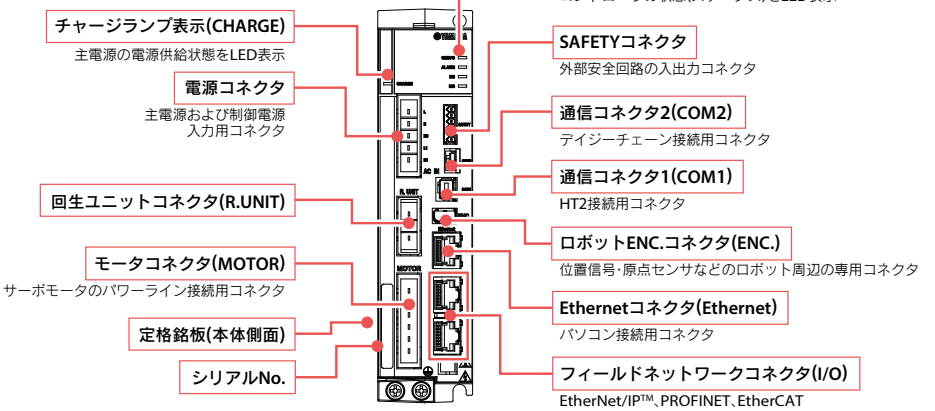
●基本仕様

仕様項目	EP-RU
型式	KFX-M5850-00
外形寸法	W30×H144（取付ステイ部含まず）×D125mm
本体質量	650 g
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
吸収可能電力	40W
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル（300mm）

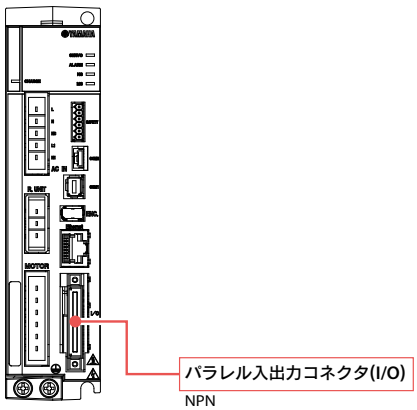
※ 必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて（20mm程度）設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

■各部名称

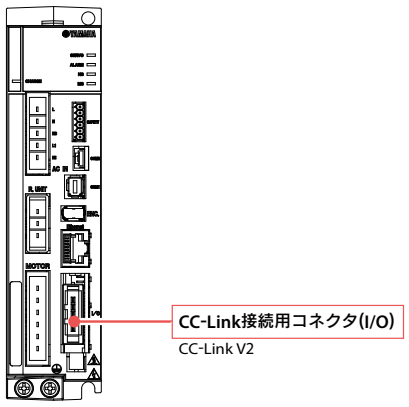
EP-01（EtherNet/IP™, PROFINET, EtherCAT）



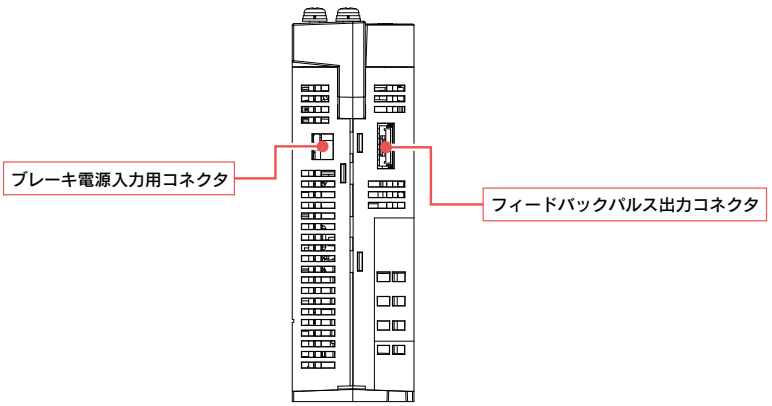
EP-01（NPN）



EP-01（CC-Link）

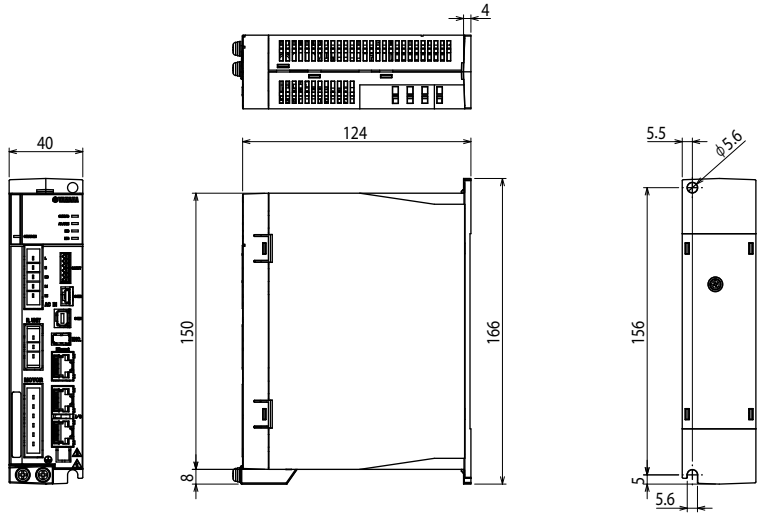


EP-01（底面視）

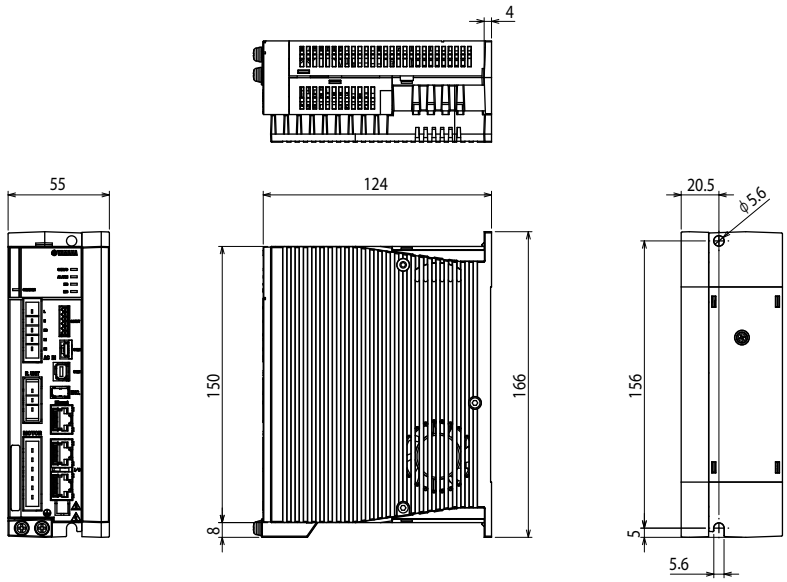


■外観図

EP-01-A10



EP-01-A30



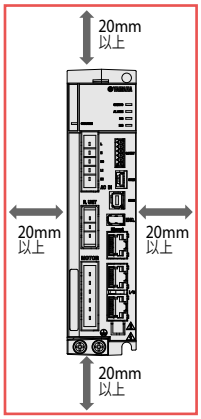
■設置条件

・制御盤の中に設置してください。
・金属製の壁面に垂直に取り付けてください。
・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（右図参照）

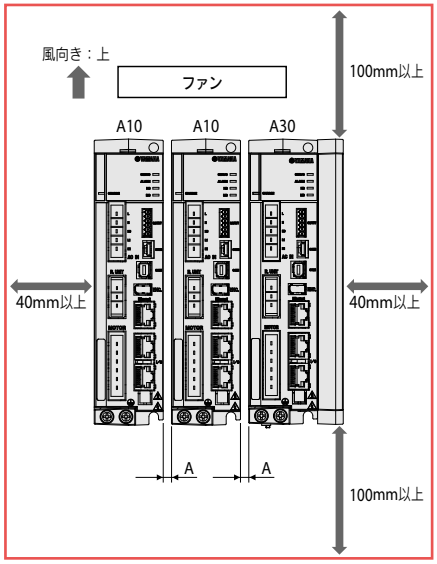
・使用温度：0～40℃
・使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）

【複数のEP-01を用いる場合】
・ファンを取付け、十分にコントローラ本体を冷却してください。
・複数台のコントローラを設置する際は、コントローラ間の距離を最低1mm開けてください。
・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（図2参照）
・隣接するEP-01との距離（図2中 A）が20mm以下の場合は、実効負荷率を75%以下に設定してください。

（図1）



（図2）



■データのしくみについて

EPシリーズを使用してロボットを運転するためには、ポイントデータとパラメータデータを設定する必要があります。

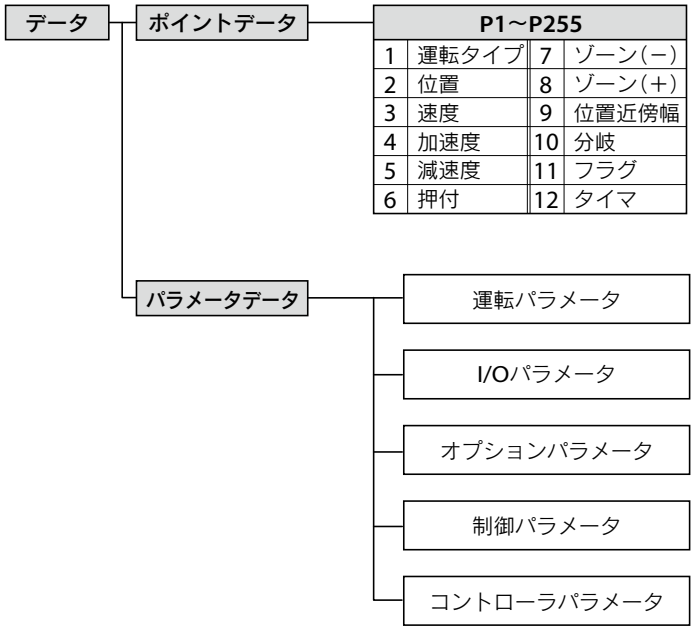
ポイントデータ

位置決めに使用するポイントデータには、「運転タイプ」「位置」「速度」などの項目が含まれます。P1～P255の255点まで登録可能です。
ポイントデータには、搬送質量を指定するだけで最適な位置決めを提供する「標準設定」と、位置決めを自由に設定できる「カスタム設定」があり、用途に応じて選択できます。

パラメータデータ

パラメータデータは、「運転パラメータ」、「I/Oパラメータ」、「オプションパラメータ」、「制御パラメータ」および「コントローラパラメータ」に分類されます。

● **データのしくみ**



位置決めに使用するポイントデータを設定します。
２種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。

①標準設定
搬送質量を指定することで、最適な位置決めを提供します。

②カスタム設定
位置決めを自由に設定できます。

位置決めや原点復帰などの運転関係のパラメータを設定します。

端子割り付けや入出力機能選択のパラメータを設定します。

EtherNet/IP™などのオプションに関係するパラメータを設定します。

接続するロボット固有のパラメータです。初期処理時に設定します。

接続するコントローラとの通信に関係するパラメータを設定します。

■ポイントデータについて

ポイントデータの項目一覧

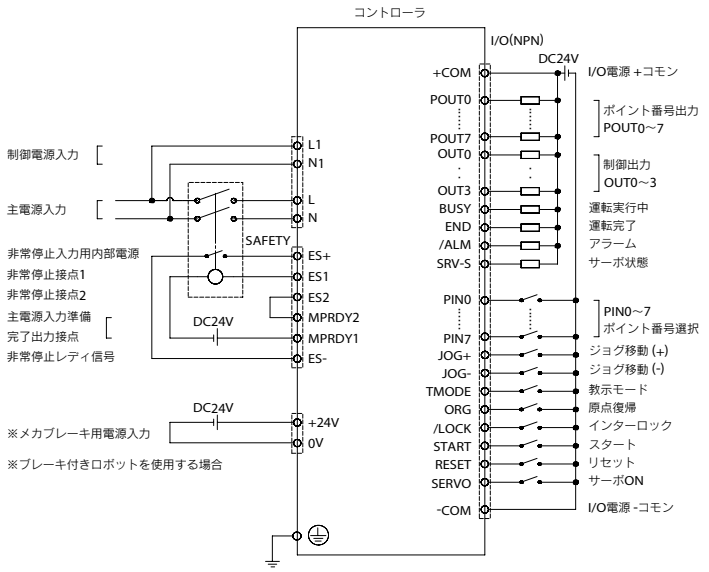
P1～P255		
項目		設定内容
1	**運転タイプ**	位置決め運転パターン
2	**位置**	位置決め運転の目標位置または移動量
3	**速度**	位置決め運転の速度
4	**加速度**	位置決め運転の加速度
5	**減速度**	位置決め運転の減速度（加速度に対する割合）
6	**押付**	押付運転時の電流制限値
7	**ゾーン(－)**	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
8	**ゾーン(＋)**	
9	**位置近傍幅**	「位置近傍出力」の近傍幅（目標位置からの距離公差）
10	**分岐**	位置決め完了後、次の移動先、または連結運転の連結先のポイント番号
11	**フラグ**	位置決め運転に関する他の情報
12	**タイマ**	位置決め完了後の待ち時間（遅延）

標準設定とカスタム設定

ポイントデータには、標準設定とカスタム設定の２種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。
いずれの場合も、設定可能なポイントデータはP1～P255の255点です。

設定タイプ	内容
標準設定	搬送質量を指定することで最適な位置決めを提供します。 組立・搬送などのシステムに適しています。
カスタム設定	速度や加速度などをSI単位系で任意に変更できますので、位置決めを自由に設定できます。 加工・検査などのシステムに適しています。

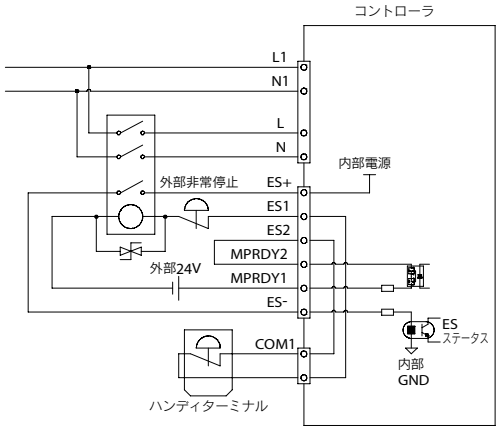
■NPNタイプ入出力配線概略図



■入出力仕様

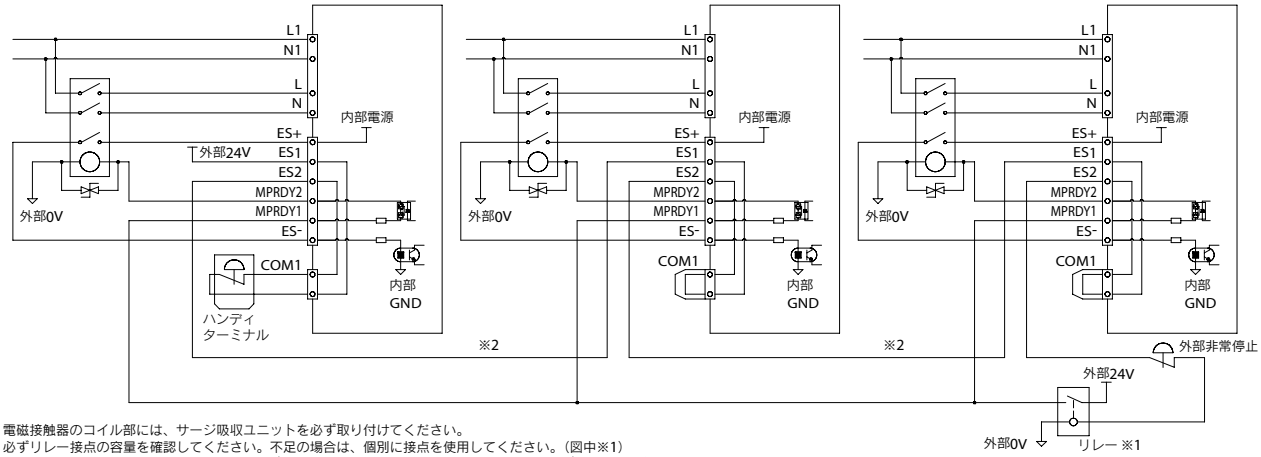
項　目	内　容
EtherNet/IP™	EtherNet/IP™アダプタ(2ポート)
PROFINET	PROFINET スレーブ1 ノード
EtherCAT	EtherCATスレーブ1ノード
NPN	入力16 点 DC24V±10% 5.1mA/ 点 プラスコモン 出力16 点 DC24V±10% 50mA/ 点 シンクタイプ
CC-Link	CC-Link Ver. 2.00 対応 リモートデバイス局(1局2倍設定)

■非常停止回路例(EP-01単体)



※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

■非常停止回路例(デイジーチェーン)



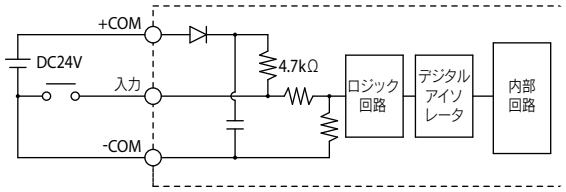
・電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。
・必ずリレー接点の容量を確認してください。不足の場合は、個別に接点を使用してください。(図中※1)
・ES1、ES2 を用いた非常停止の配線には電流が 300mA 以下の負荷を接続してください。電流が 300mA を超える負荷を接続した場合、あるいは負荷を接続しないで配線し 300mA を超える電流が流れた場合、コントローラが故障する恐れがあります。(図中※2)

■NPNタイプI/O信号表

番号	信号名称		意味		番号	信号名称		意味
A1	+COM		入力用電源 ＋コモン		B1	POUT0	出力	ポイント番号出力
A2					B2	POUT1		
A3	NC		未接続		B3	POUT2		
A4	NC				B4	POUT3		
A5	PIN0	入力	ポイント番号選択		B5	POUT4		
A6	PIN1				B6	POUT5		
A7	PIN2				B7	POUT6		
A8	PIN3				B8	POUT7		
A9	PIN4				B9	OUT0		OUT0 ～3に以下より割付 • ゾーン出力 • 個別ゾーン出力 • 教示モード状態 • 原点復帰完了状態 • 位置近傍出力 • 移動中出力 • 押付状態 • 警告出力
A10	PIN5				B10	OUT1		
A11	PIN6				B11	OUT2		
A12	PIN7				B12	OUT3		
A13	JOG+ (A15: ON) / SPD (A15: OFF)		ジョグ移動（＋方向）	速度切替	B13	BUSY		運転実行中
A14	JOG-		ジョグ移動（－方向）		B14	END		運転完了
A15	TMODE		教示モード (ON: I/O教示モード　OFF: I/O位置決めモード)		B15	/ALM		アラーム
A16	ORG		原点復帰		B16	SRV-S		サーボ状態
A17	/LOCK		インターロック		B17	NC		
A18	TEACH (A15: ON) / START (A15: OFF)		現在位置教示	スタート	B18	NC		未接続
A19	RESET		リセット		B19	-COM		入力用電源 －コモン
A20	SERVO		サーボON		B20			

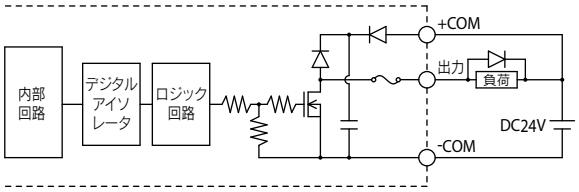
■NPNタイプ入出力回路詳細

●入力回路



形式: DC入力（プラスコモンタイプ）
デジタルアイソレータ方式
負荷: DC24V±10%　5.1mA
OFF電圧　19.2Vmin（1.0mA）
ON電圧　7.4Vmax（3.4mA）

●出力回路



形式: NPNオープンコレクタ出力
（マイナスコモンタイプ）
デジタルアイソレータ方式
負荷: DC24V 50mA

■フィードバックパルス出力信号表

●基本仕様

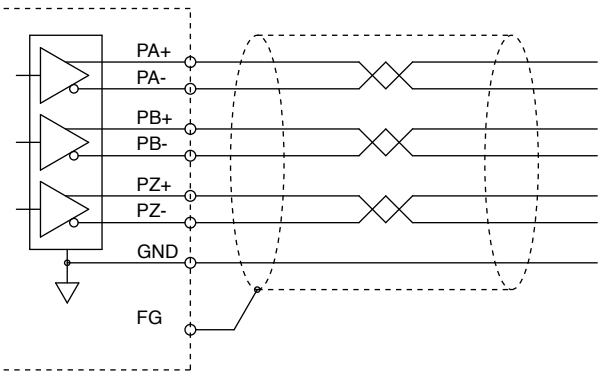
項目	仕様
出力信号	ABZ相パルス
1回転あたりのパルス数	4～16384　可変
最大回転速度	6000rpm
最大動作周波数	2Mbps

●信号表

信号名称	内容	配線色	備考
GND	シグナルグランド	白	
PA+	A相+信号出力	黄	ツイストペア①
PA-	A相-信号出力	白	
PB+	B相+信号出力	緑	ツイストペア②
PB-	B相-信号出力	白	
PZ+	Z相+信号出力	赤	ツイストペア③
PZ-	Z相-信号出力	白	
FG	フレームグランド	（シールド）	

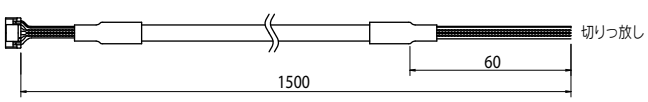
■フィードバックパルス出力回路詳細

●出力回路



ラインドライバ（AM26LV31相当）
最大出力電流：30mA

■フィードバックパルス出力ケーブル



型式	KFX-M532M-00

付属品及びオプションパーツ

EP-01

■標準付属品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

● 電源コネクタ＋操作レバー



型式		
	電源コネクタ	KFX-M5382-00
	操作レバー	KEF-M657M-00

EP-01

● 回生ユニットショートコネクタ



型式 KEK-M4431-00

EP-01
YHX
RCX320

● HT2ダミーコネクタ



型式 KEK-M5869-00

EP-01
YHX

● SAFETYコネクタ



型式 KEK-M4432-10

EP-01
YHX

● ブレーキ電源ケーブル(1m)※
※ブレーキ付きロボット購入時に付属



型式 KFX-M532K-10

EP-01

● I/Oケーブル(2m/20芯×2)※
※NPN仕様購入時に付属



型式 KCA-M4421-20

EP-01
TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

● CC-Linkコネクタ※
※CC-Link仕様購入時に付属



型式		
	コネクタ※	KCA-M4872-00
	分岐ソケット	KCA-M4873-00

※ コネクタ1個の型式です。(分岐ソケットにはコネクタを2個差し込みます。)

EP-01
TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

● フェライトコア※
※ロボットケーブルに取り付けた状態で出荷されます。



型式 KK1-M6563-200

EP-01

オプションパーツは次ページです

■オプション品

右端のアイコンは各部品が使用可能なコントローラを示しています

● ハンディターミナル HT2/HT2-D

P.651



		HT2	HT2-D
型式	3.5m	KFX-M5110-0J	KFX-M5110-1J
	10m	KFX-M5110-2J	KFX-M5110-3J
イネーブルスイッチ		無し	有り
CE仕様		非対応	対応

EP-01

● サポートソフト EP-Manager

P.642



WEBサイト(メンバーサイト)より
ダウンロード

型式	KFX-M4990-00

● 動作環境

OS	Microsoft Windows 10 (32bit/64bit)、11 (対応バージョンV1.2.4～)
CPU	お使いのOS が推奨する環境以上
メモリ	お使いのOS が推奨する環境以上
通信ポート	Ethernetポート(100BASE-TX) Ethernetケーブル(カテゴリ 5 以上)
ディスプレイ	1024×768 以上の解像度、256 色以上
使用可能コントローラ	EP-01

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

EP-01

● アブソバッテリ

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2700mAh
データ保持時間	約10年
外形寸法	φ17×L47mm
本体質量	20.3g



型式	KFX-M53G0-00

※アブソバッテリは消耗品です。

EP-01

● バッテリホルダキット



型式	KFX-M53G7-00

※バッテリホルダと結線バンド2本のセット番号です。

EP-01

● CC-Link終端コネクタ



型式	KCA-M4874-00

EP-01
TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

● フィードバックパルス出力ケーブル



型式	KFX-M532M-00

EP-01

● デイジーチェーン及び ゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KFX-M532L-00

EP-01

MEMO

TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P

● 標準CE仕様

プログラム不要のポイントトレースのみのポジショナタイプ。
ポイントデータを登録し、PLCなどの上位機器から
ポイント番号を指定し、START信号を入力するだけで、
位置決めや押付運転ができます。





ハンディターミナル
▶ HT1/HT1-D
P.650



パソコン用サポートソフト
▶ TS-Manager
P.642

■基本仕様

TS-S2/TS-SH

項目			TS-S2	TS-SH
基本仕様	制御軸数		1軸	
	制御可能ロボット		TRANSERVO シリーズ	
	消費電流		定格2.5A（最大4.5A）	定格3.5A（最大6.5A）
	外形寸法		W30 × H162 × D82mm	W30 × H162 × D123mm
	本体質量		約0.2kg	約0.3kg
	入力電源	制御電源	DC24V ± 10%	
		主電源	DC24V ± 10%	
軸制御	制御方式		クローズドループ　ベクトル制御方式	
	運転方式		ポイント番号指定による位置決め運転、直接位置決めコマンド	
	運転種類		位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転	
	位置検出方式		レゾルバ	多回転アブソ機能付レゾルバ
	分解能		ロボットにより20480パルス/回転、4096パルス/回転	
	原点復帰方式		インクリメンタル	アブソリュート/インクリメンタル
ポイント	ポイント点数		255点	
	ポイントタイプ設定		①標準設定：　速度および加速度はそれぞれの最大に対する割合（%）で設定 ②カスタム設定：速度および加速度はSI 単位系で設定	
	ポイント教示方式		マニュアルデータイン（座標値入力）、ティーチング、ダイレクトティーチング	
外部入出力	I/Oインターフェース		NPN, PNP, CC-Link, DeviceNet™, EtherNet/IP™, PROFINETより選択	
	入力		サーボON（SERVO）、リセット（RESET）、スタート（START）、インターロック（/LOCK）、原点復帰（ORG）、 手動モード（MANUAL）、ジョグ移動－（JOG-）、ジョグ移動＋（JOG+）、ポイント番号選択（PIN0 ～ PIN7）	
	出力		サーボ状態（SRV-S）、アラーム（/ALM）、運転完了（END）、運転実行中（BUSY）、制御出力（OUT0 ～ 3）、 ポイント番号出力0~7（POUT0 ～ POUT7）	
	外部通信		RS-232C 1CH	
	安全回路		非常停止入力、非常停止接点出力（1系統：HT1 使用時）	
オプション	ハンディターミナル		HT1、HT1-D（イネーブルスイッチ付き）	
	パソコン用サポートソフト		TS-Manager	
一般仕様	使用周囲温度・湿度		0 ～ 40℃、35 ～ 85%RH（結露なきこと）	
	保存周囲温度・湿度		-10 ～ 65℃、10 ～ 85%RH（結露なきこと）	
	雰囲気		直射日光の当たらない屋内。腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと	
	耐振動		XYZ 各方向　10 ～ 57Hz　片振幅0.075mm　57 ～ 150Hz　9.8m/s^2	
	保護機能		位置検出エラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常、モータ線断線、励磁停電エラー ※1	

※1. 励磁停電エラーはTS-SHのみの保護機能です。

対応ロボット	TS-S2/TS-SH ▶ TRANSERVO P.331	TS-X ▶ FLIP-X P.285	TS-P ▶ PHASER P.263
CEマーキング対応	○	フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet EtherNet/IP PROFINET

■機種概要

名称		TS-S2	TS-SH	TS-X/TS-P	
対応ロボット		小型単軸ロボット TRANSERVO		TS-X：単軸ロボット FLIP-X TS-P：リニア単軸ロボット PHASER	
入力電源	制御電源	DC24V±10%		●100V仕様 主電源　AC100～115V±10% 制御電源　AC100～115V±10%	●200V仕様 主電源　AC200～230V±10% 制御電源　AC200～230V±10%
	主電源				
運転方法		ポイントトレース / リモートコマンド / オンライン命令			
最大制御軸数		1軸			
原点復帰方式		インクリメンタル	アブソリュート / インクリメンタル	TS-X：アブソリュート / インクリメンタル TS-P：アブソリュート / セミアブソ	

■注文型式

TS-S2/TS-SH（TRANSERVO）

コントローラ	タイプ	入出力選択	バッテリ※1
S2：TS-S2	無記入：標準	NP：NPN	B：有り（アブソ仕様）
SH：TS-SH	S：センサー	PN：PNP	N：なし（インクリ仕様）
		CC：CC-Link	
		DN：DeviceNet™	
		EP：EtherNet/IP™	
		PT：PROFINET	
		GW：I/Oボードなし	

※1. バッテリの有無はTS-SHのみの選択となります（TS-S2には付きません）。

TS-X/TS-P（FLIP-X/PHASER）

コントローラ	ドライバ：電源電圧/モータ容量	回生装置	TSモニタ	入出力選択	バッテリ※2
TSX：TS-X	105：100V/100W以下	無記入：なし	無記入：なし	NP：NPN	B：有り（アブソ仕様）
TSP：TS-P	110：100V/200W	R：RGT付き	L：LCD付き	PN：PNP	N：なし（インクリ仕様）
	205：200V/100W以下	R：RGU-2付き		CC：CC-Link	
	210：200V/200W			DN：DeviceNet™	
	220：200V/400～600W			EP：EtherNet/IP™	
				PT：PROFINET	
				GW：I/Oボードなし	

※2. バッテリの有無はTS-Xのみの選択となります（TS-Pには付きません）。

TS-X/TS-P

項目		TS-X / TS-P				
		AC100V仕様		AC200V仕様		
基本仕様	ドライバ形式	TS-X105/TS-P105	TS-X110/TS-P110	TS-X205/TS-P205	TS-X210/TS-P210	TS-X220/TS-P220
	制御軸数	1軸				
	制御可能ロボット	TS-X：単軸ロボットFLIP-Xシリーズ　TS-P：リニア単軸ロボットPHASERシリーズ				
	電源容量	400VA	600VA	400VA	600VA	1400VA
	外形寸法	W58×H162×D131mm				W70×H162×D131mm
	本体質量	約0.9kg				約1.1kg
	入力電源 制御電源	単相AC100～115V±10% 50/60Hz		単相AC200～230V±10% 50/60Hz		
	入力電源 主電源	単相AC100～115V±10% 50/60Hz		単相AC200～230V±10% 50/60Hz		
軸制御	制御方式	クローズドループ　ベクトル制御方式				
	運転方式	ポイントトレース（ポイント番号指定による位置決め運転）/ リモートコマンド				
	運転種類	位置決め運転、位置決め連結運転、押付運転、ジョグ運転				
	位置検出方式	TS-X：多回転アブソリュート機能付きレゾルバ　TS-P：磁気式リニアスケール				
	分解能	TS-X：16384パルス/回転　TS-P：1μm				
	原点復帰方式	TS-X：アブソリュート / インクリメンタル　TS-P：インクリメンタル / セミアブソ				
ポイント	ポイント点数	255点				
	ポイントタイプ設定	①標準設定：　速度及び加減速はそれぞれの最大に対する割合（%）で設定 ②カスタム設定：　速度及び加減速はSI単位で設定				
	ポイント教示方式	マニュアルデータイン（座標値入力）、ティーチング、ダイレクトティーチング				
外部入出力	I/Oインターフェース	NPN、PNP、CC-Link、DeviceNet™、EtherNet/IP™、PROFINETより選択				
	入力	サーボON（SERVO）、リセット（RESET）、スタート（START）、インターロック（/LOCK）、原点復帰（ORG）、 手動モード（MANUAL）、ジョグ移動－（JOG-）、ジョグ移動＋（JOG+）、ポイント番号選択（PIN0～PIN7）				
	出力	サーボ状態（SRV-S）、アラーム（/ALM）、運転完了（END）、運転実行中（BUSY）、制御出力（OUT0～3）、 ポイント番号出力0～7（POUT0～POUT7）				
	外部通信	RS-232C 1CH				
	ブレーキ用電源	DC24V±10% 300mA（お客様用意）				
	安全回路	非常停止入力、主電源入力準備完了出力、非常停止接点出力（1 系統：HT1 使用時）				
オプション	ハンディターミナル	HT1、HT1-D（イネーブルスイッチ付き）				
	パソコン用サポートソフト	TS-Manager				
一般仕様	使用周囲温度・湿度	0℃～40℃、35%～85%RH（結露なきこと）				
	保存周囲温度・湿度	-10℃～65℃、10%～85%RH（結露なきこと）				
	雰囲気	直射日光のあたらない屋内。腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと				
	耐振動	XYZ各方向　10～57Hz　片振幅0.075mm　57～150Hz　9.8m/s²				
	保護機能	位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、過電流、モータ電流異常				
	保護構造	IP20				

TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P

■TS-X/TS-P 仕様選択表

ロボットの機種によって自動的に仕様が決まります。

TS-X

			T4LH/C4LH	T5LH/C5LH	T6L/C6L	T9	T9H	F8/C8	F8L/C8L	F8LH/C8LH	F10/C10	F10H	F14/C14	F14H/C14H	GF14XL	F17/C17	F17L/C17L	GF17XL	F20/C20	F20N	N15/N15D	N18/N18D	B10	B14	B14H	R5	R10	R20
電源電圧/電流センサ	TS-X	105	●	●	●	●		●	●	●	●		●											●	●	●	●	●	
		110					●					●		●	●														●
		205	●	●	●	●		●	●	●	●		●											●	●	●	●	●	
		210					●					●		●	●														●
		220														●	●	●	●	●	●	●							
回生装置	無記入(不要)					①	②				①	②	①	②	●	③		⑥	③	④						⑤			
	R(RGT)					①	②				①	②	①	②		③	●	⑥	③	④	●	●				⑤			

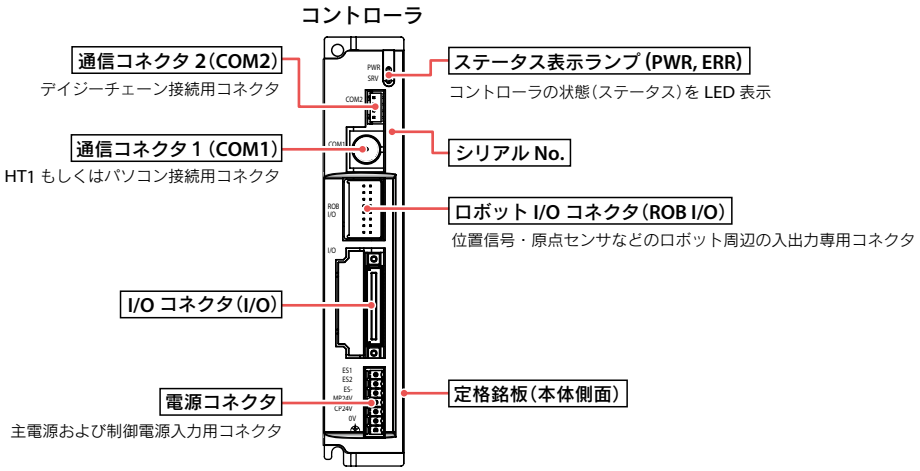
①垂直使用時で移動ストロークが700mm以上の場合は回生装置が必要です。
②垂直使用時は回生装置が必要になります。
③【以下の場合は回生装置が必要】
・垂直で使用する場合
・水平使用で最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合
・水平使用でハイリード(40)の場合
④最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
⑤最高速度が1250mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。
⑥最高速度が750mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要となります。

TS-P

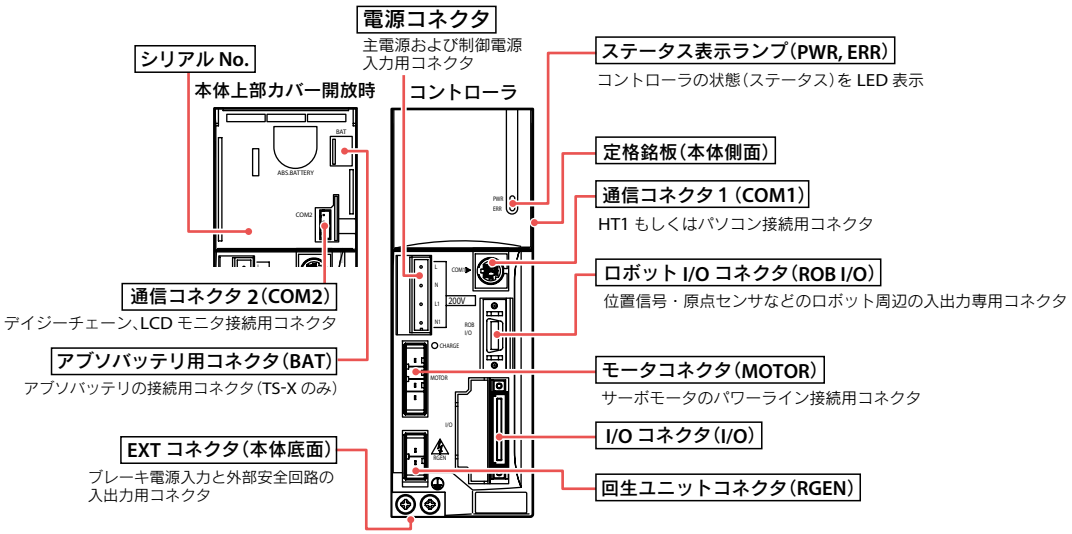
			MF7/7D	MF15/15D	MF20/20D	MF30/30D	MF75/75D
電源電圧/電流センサ	TS-P	105					
		110	●	●	●		
		205					
		210	●	●	●		
		220				●	●
回生装置	無記入(不要)		●	●			
	R(RGT)				●	●	
	R(RGU-2)						●

■各部名称

TS-S2/TS-SH

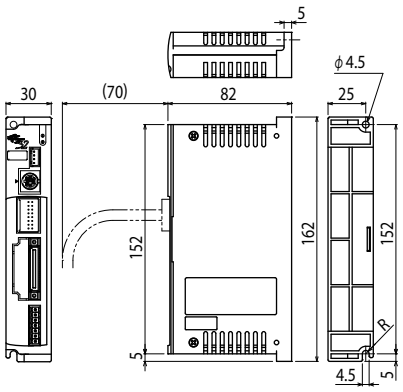


TS-X/TS-P

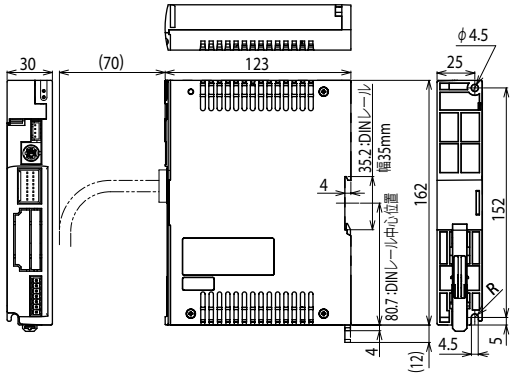


■外観図

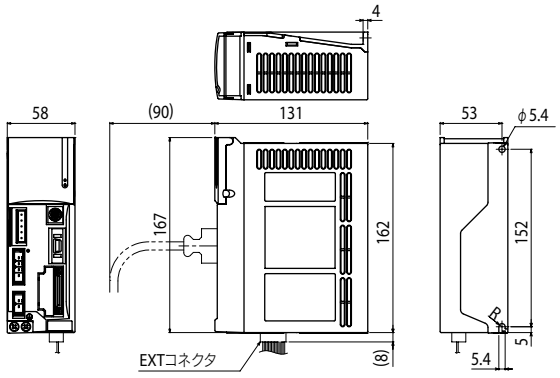
TS-S2



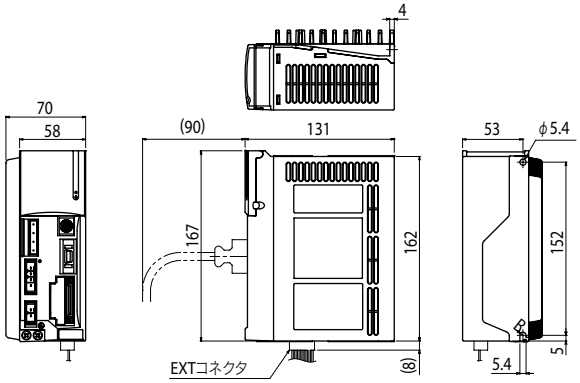
TS-SH



TS-X/TS-P (105/110/205/210)



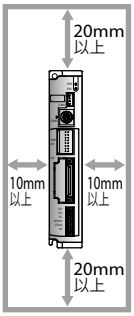
TS-X/TS-P (220)



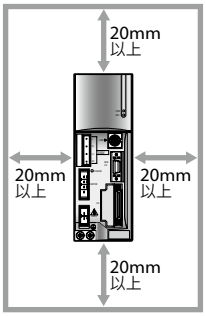
■設置条件

- 制御盤の中に設置してください。
- 壁に垂直に取り付けてください。
- 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- 使用温度 : 0～40℃
- 使用湿度 : 35～85%RH (結露なきこと)

TS-S2/TS-SH



TS-X/TS-P



■TS-S2/TS-SHについての注意事項

RFタイプのセンサー仕様の場合のコントローラ「TS-S2」「TS-SH」は、「TS-S2S」「TS-SHS」となります。

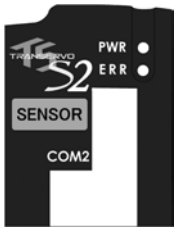
TS-S2/TS-SH (標準仕様)

コントローラの表に「BK」のシール貼付



TS-S2S/TS-SHS (センサー仕様)

コントローラの表に「SENSOR」のシール貼付
(コントローラの正面にTS-S2Sの表記がありませんのでご注意ください。)

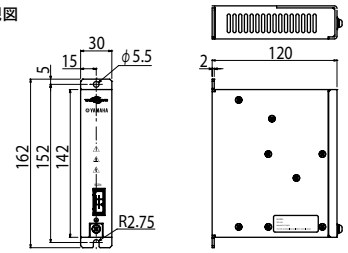


■回生装置 RGT/RGU-2

回生装置 RGT



外観図



● 基本仕様

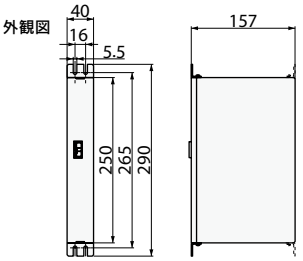
仕様項目	RGT
型式	KCA-M4107-0A（付属品ケーブル含む）
外形寸法	W30×H142×D118mm（取付ステイ含まず）
本体質量	470g
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル（300mm）

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて（20mm程度）設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

回生装置 RGU-2



外観図



● 基本仕様

仕様項目	RGU-2（TS-P用）
型式	KCA-M4107-2A（付属品ケーブル含む）
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル（300mm）

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて（20mm程度）設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

■データのしくみについて

TSシリーズを使用してロボットを運転するためには、ポイントデータとパラメータデータを設定する必要があります。

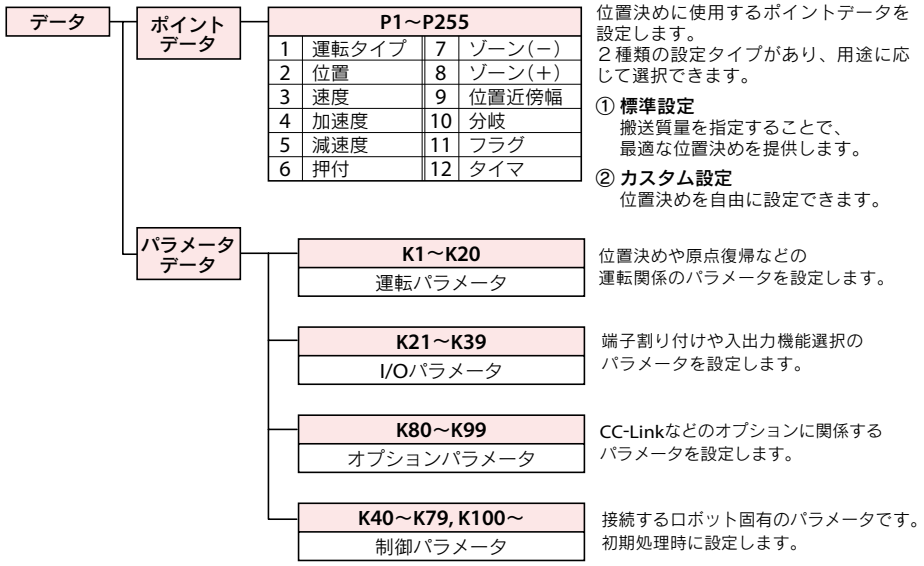
ポイントデータ

位置決めに使用するポイントデータには、「運転タイプ」「位置」「速度」などの項目が含まれます。P1～P255の255点まで登録可能です。
ポイントデータには、搬送質量を指定するだけで最適な位置決めを提供する「標準設定」と、位置決めを自由に設定できる「カスタム設定」があり、用途に応じて選択できます。

パラメータデータ

パラメータデータは、「運転パラメータ」、「I/Oパラメータ」、「オプションパラメータ」、および「制御パラメータ」に分類されます。

● データのしくみ



■ポイントデータについて

ポイントデータの項目一覧

P1～P255		
項目		設定内容
1	運転タイプ	位置決め運転パターン
2	位置	位置決め運転の目標位置または移動量
3	速度	位置決め運転の速度
4	加速度	位置決め運転の加速度
5	減速度	位置決め運転の減速度（加速度に対する割合）
6	押付	押付運転時の電流制限値
7	ゾーン(－)	「個別ゾーン出力」を出力する範囲
8	ゾーン(＋)	
9	位置近傍幅	「位置近傍出力」の近傍幅（目標位置からの距離公差）
10	分岐	位置決め完了後、次の移動先、または連結運転の連結先のポイント番号
11	フラグ	位置決め運転に関する他の情報
12	タイマ	位置決め完了後の待ち時間（遅延）

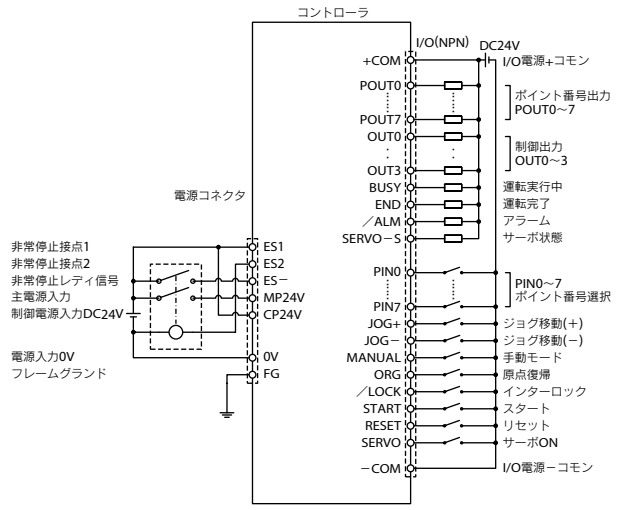
標準設定とカスタム設定

ポイントデータには、標準設定とカスタム設定の２種類の設定タイプがあり、用途に応じて選択できます。
いずれの場合も、設定可能なポイントデータはP1～P255の255点です。

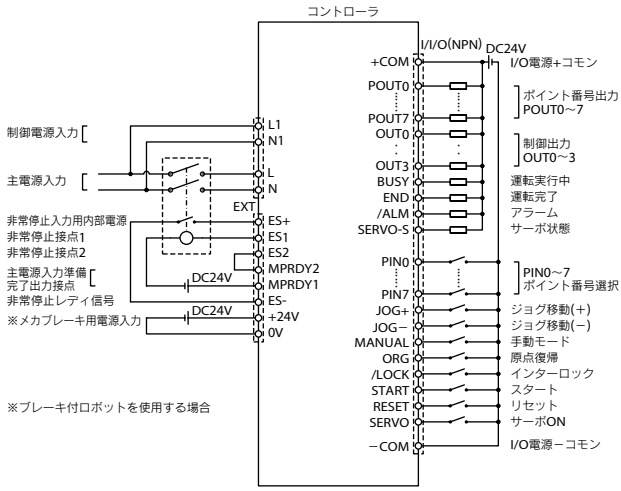
設定タイプ	内容
標準設定	搬送質量を指定することで最適な位置決めを提供します。 組立・搬送などのシステムに適しています。
カスタム設定	速度や加速度などを任意に変更できますので、位置決めを自由に設定できます。 加工・検査などのシステムに適しています。

■NPNタイプ入出力配線概略図

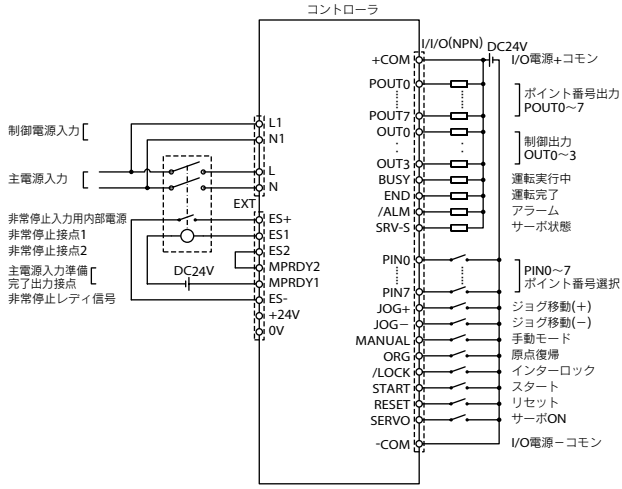
TS-S2/TS-SH



TS-X

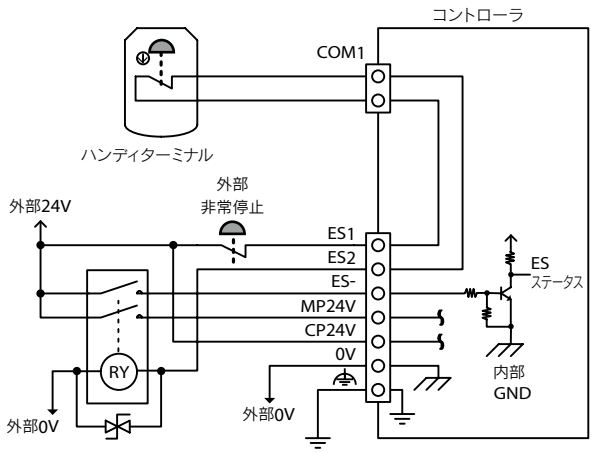


TS-P



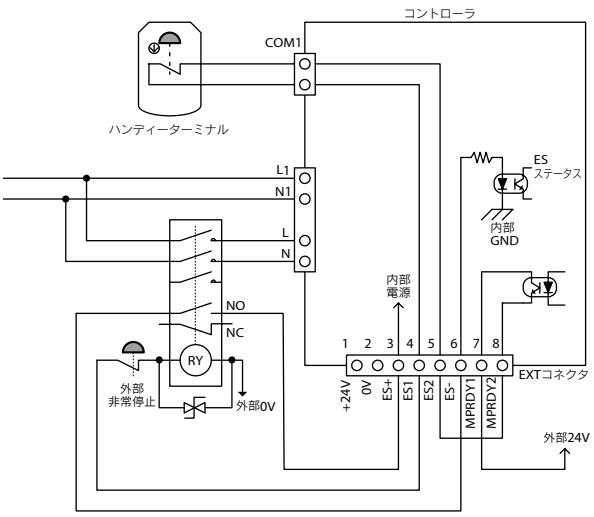
■非常停止回路例

TS-S2/TS-SH（電源コネクタと上位装置との接続例）



※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

TS-X/TS-P（EXTコネクタと上記装置との接続例）



※ 電磁接触器のコイル部には、サージ吸収ユニットを必ず取り付けてください。

外部安全回路を組むことで、安全カテゴリクラス4まで対応可能です。詳細はP.706をご参照ください。

■入出力仕様

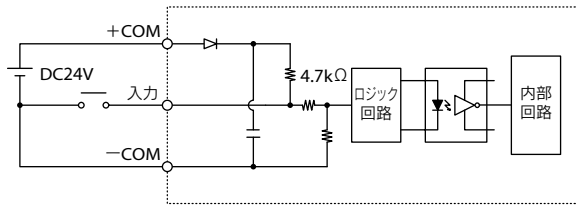
項　目	内　容
NPN	入力16点　DC24V±10%　5.1mA/点　プラスコモン 出力16点　DC24V±10%　50mA/点　シンクタイプ
PNP	入力16点　DC24V±10%　5.5mA/点　マイナスコモン 出力16点　DC24V±10%　50mA/点　ソースタイプ
CC-Link	CC-Link Ver. 1.10 対応　リモートデバイス局（1局）
DeviceNet™	DeviceNet™ スレーブ1 ノード
EtherNet/IP™	EtherNet/IP™アダプタ（2ポート）
PROFINET	PROFINET スレーブ1 ノード

■NPN/PNPタイプI/O信号表

番号	信号名称	意味		番号	信号名称	意味	
A1	+COM	入力用電源 ＋コモン		B1	POUT0	出力	ポイント番号出力
A2				B2	POUT1		
A3	NC	未接続		B3	POUT2		
A4	NC			B4	POUT3		
A5	PIN0	入力	ポイント番号選択	B5	POUT4		
A6	PIN1			B6	POUT5		
A7	PIN2			B7	POUT6		
A8	PIN3			B8	POUT7		
A9	PIN4			B9	OUT0		OUT0 ～3に以下より割付 • ゾーン出力 • 個別ゾーン出力 • 手動モード状態 • 原点復帰完了状態 • 位置近傍出力 • 移動中出力 • 押付状態 • 警告出力
A10	PIN5			B10	OUT1		
A11	PIN6			B11	OUT2		
A12	PIN7			B12	OUT3		
A13	JOG+		ジョグ移動（＋方向）	B13	BUSY		運転実行中
A14	JOG-		ジョグ移動（－方向）	B14	END		運転完了
A15	MANUAL		手動モード	B15	/ALM		アラーム
A16	ORG		原点復帰	B16	SRV-S		サーボ状態
A17	/LOCK		インターロック	B17	NC	未接続	
A18	START		スタート	B18	NC		
A19	RESET		リセット	B19	-COM	入力用電源 －コモン	
A20	SERVO		サーボON	B20			

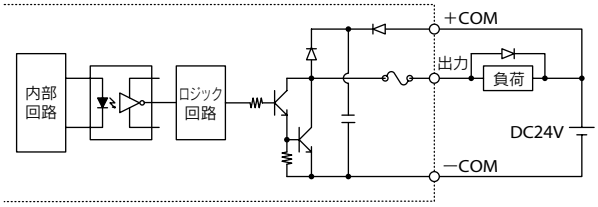
■NPNタイプ入出力回路詳細

●入力回路



形式：DC入力（プラスコモンタイプ）
フォトカプラ絶縁方式
負荷：DC24V±10%　5.1mA
OFF電圧 19.6Vmin（1.0mA）
ON電圧　4.9Vmax（4.0mA）

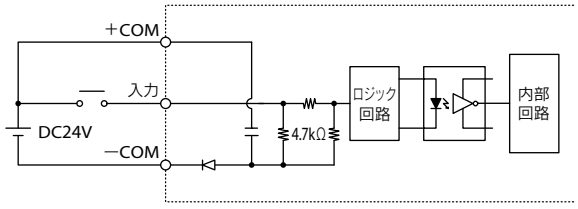
●出力回路



形式：NPNオープンコレクタ出力
（マイナスコモンタイプ）
フォトカプラ絶縁方式
負荷：DC24V 50mA/1点

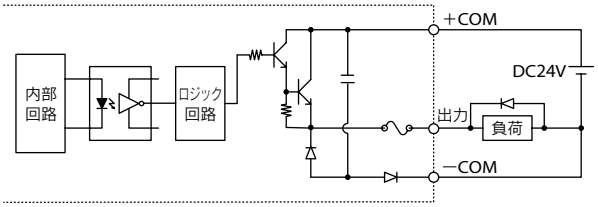
■PNPタイプ入出力回路詳細

●入力回路



形式：DC入力（マイナスコモンタイプ）
フォトカプラ絶縁方式
負荷：DC24V　±10%　5.5mA
ON電圧　19.6Vmin（4.5mA）
OFF電圧　4.9Vmax（1.1mA）

●出力回路



形式：PNPオープンコレクタ出力
（プラスコモンタイプ）
フォトカプラ絶縁方式
負荷：DC24V 50mA/1点

付属品及びオプションパーツ

TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P



■標準付属品

● 電源コネクタ

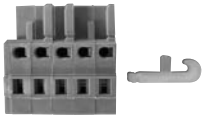


型式	KCC-M4421-00

TS-S2 / TS-SH / TS-SD

● 電源コネクタ(100V仕様)

100V仕様購入時に付属

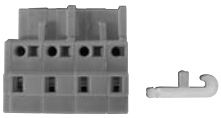


型式	KCA-M5382-00

TS-X / TS-P

● 電源コネクタ(200V仕様)

200V仕様購入時に付属



型式	KAS-M5382-00

LCC140 / TS-X / TS-P / SR1-X / SR1-P / RCX320 / RCX340

● EXTコネクタ

ブレーキ電源および安全回路接続用



型式	KCA-M5370-00

TS-X / TS-P

● ダミーコネクタ



型式	KCA-M5163-00

TS-S2 / TS-SH / TS-X / TS-P

● I/Oケーブル(2m/20芯×2)



型式	KCA-M4421-20

TS-S2 / TS-SH / TS-X / TS-P

● アブソバッテリ

● 基本仕様

仕様項目	TS-X用	TS-SH用
電池の種類	リチウム金属電池	
電池容量	3.6V / 1,650mAh	3.6V / 2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)	
外形寸法	φ18×L60mm	φ17×L53mm
本体質量	24g	21g



TS-X 用



TS-SH 用

型式	KCA-M53G0-10 (TS-X用)
	KCA-M53G0-02 (TS-SH用)

※ アブソバッテリは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

TS-X / TS-SH / RCX320 / RCX340

● CC-Linkコネクタ(CC-Link仕様)

CC-Link仕様購入時に付属



コネクタ



分岐ソケット

型式	コネクタ※	KCA-M4872-00
	分岐ソケット	KCA-M4873-00

※ コネクタ1個の型式です。(分岐ソケットにはコネクタを2個差し込みます。)

TS-S2 / TS-SH / TS-X / TS-P

オプションパーツは次ページです

■オプション品

● ハンディターミナル HT1/HT1-D P.650



		HT1	HT1-D
型式	3.5m	KCA-M5110-0J	KCA-M5110-1J
	10m	KCA-M5110-6J	KCA-M5110-7J
イネーブルスイッチ		なし	3ポジション
CE仕様		非対応	対応

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P

● サポートソフト TS-Manager P.642



型式	KCA-M4966-0J（日本語）
	KCA-M4966-0E（英語）

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P TS-SD

● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10（対応バージョン V1.4.5～）、11（対応バージョン V1.4.5～）
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル（RS-232C）、USB
使用可能コントローラ	TSシリーズ

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

● 通信ケーブル

TS-Manager用通信ケーブル。
USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。



型式	USBタイプ(5m)	KCA-M538F-A0
	D-Subタイプ(5m)	KCA-M538F-01

※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P TS-SD

● デイジーチェーン及び ゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KCA-M532L-00（300mm）

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P TS-SD

● CC-Link終端コネクタ（CC-Link仕様）



型式	KCA-M4874-00

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P

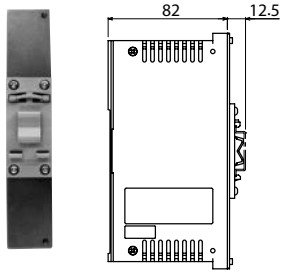
● TS-Monitor（LCDモニタ） P.654



型式	TS-X用	KCA-M5119-00
	TS-P用	KCA-M5119-10

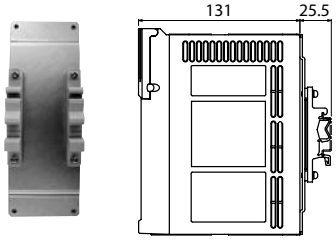
TS-X TS-P

● DINレール取付用ステー （TS-SHは標準装備）



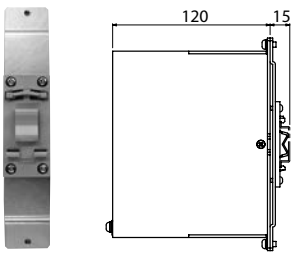
型式	TS-S2用
	KCC-M499A-00

TS-S2



型式	TS-X/TS-P用
	KCA-M499A-00

TS-X TS-P



型式	TS-X/TS-P回生装置付用
	KCA-M499A-10

TS-X TS-P

MEMO

TS-SD

● 標準CE仕様　● パルス列指令入力専用　● TRANSERVO専用

パルス列指令入力に対応したTRANSERVOシリーズ専用の
高性能ロボットドライバです。



TS-SD

パソコン用サポートソフト
▶ TS-Manager
P.642

■基本仕様

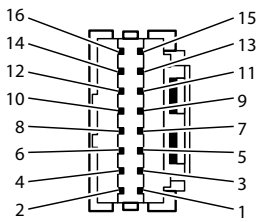
項目			TS-SD
基本仕様	制御軸数		1軸
	制御可能ロボット		TRANSERVOシリーズ※
	消費電流		2.5A（定格）　4.5A（最大）
	外形寸法		W30×H162×D82mm
	本体質量		約0.2kg
	入力電源	制御電源	DC24V±10%
		主電源	DC24V±10%
軸制御	運転方式		パルス列
	制御方式		クローズドループ　ベクトル制御方式
	位置検出方式		レゾルバ
	分解能		20480パルス/回転、4096パルス/回転
	原点復帰方式		インクリメンタル
外部入出力	パルス列指令入力		ラインドライバ：500kpps以下
			オープンコレクタ：100kpps以下（DC5～24V±10%）
	入力		サーボON（SERVO）、リセット（RESET）、原点復帰（ORG）
	出力		サーボ状態（SRV-S）、アラーム（/ALM）、位置決め終了（IN-POS）、原点復帰完了状態（ORG-S）
	外部通信		RS-232C 1CH
オプション	パソコン用サポートソフト		TS-Manager
一般仕様	使用温度		0～40℃
	保存温度		-10～65℃
	使用湿度		35～85%RH（結露なきこと）
	保存湿度		10～85%RH（結露なきこと）
	雰囲気		直射日光のあたらない屋内。腐食・可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと
	耐振動		XYZ各方向　10～57Hz 片振幅 0.075mm　57～150Hz　9.8m/s^2
	保護機能		位置検出エラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、位置偏差過大、制御電源電圧低下、過電流、モータ電流異常、CPU異常、モータ線断線、指令速度超過、パルス周波数超過

※RFタイプセンサー仕様及びSTHタイプ垂直仕様を除く。

■I/O信号表

番号	信号名称	意味
1	+COM	I/O 電源入力（DC24V±10%）
2	OPC	オープンコレクタ用電源入力
3	PULS1	指令パルス入力1
4	PULS2	指令パルス入力2
5	DIR1	指令方向入力1
6	DIR2	指令方向入力2
7	ORG	原点復帰
8	NC	使用禁止
9	RESET	リセット
10	SERVO	サーボオン
11	ORG-S	原点復帰完了状態
12	IN-POS	位置決め完了
13	/ALM	アラーム
14	SRV-S	サーボ状態
15	-COM	I/O 電源入力（0V）
16	FG	アース

I/Oコネクタ



対応ロボット	TRANSERVO P.331
CEマーキング対応	○
フィールドネットワーク対応	—

機種概要

名称		TS-SD
対応ロボット		小型単軸ロボット TRANSERVO
入力電源	制御電源	DC24V ±10%以内
	主電源	
運転方法		パルス列
最大制御軸数		1軸
原点復帰方式		インクリメンタル

注文型式

■ コントローラ単体

TS-SD※

コントローラ

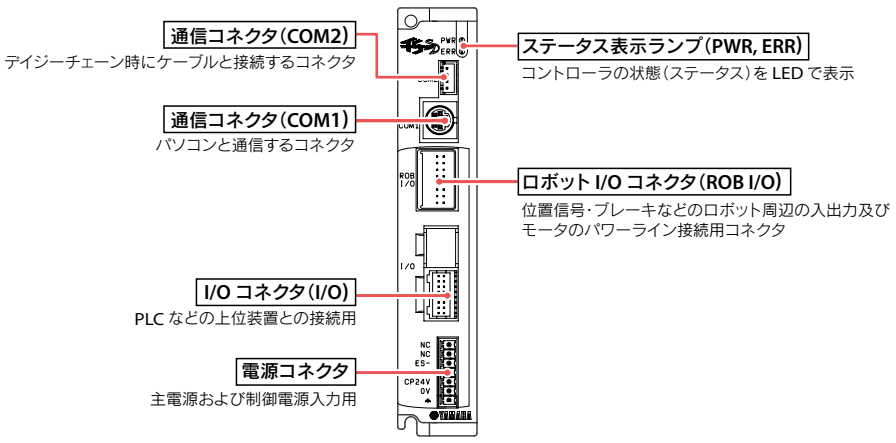
■ ロボット＋コントローラ

□ – □ – **SD** **1**

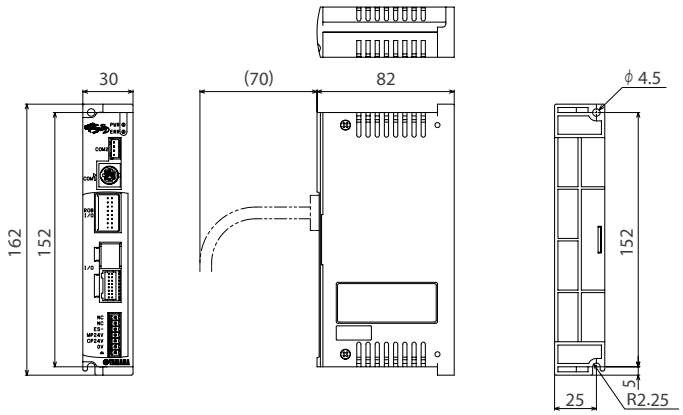
ロボット型式	ケーブル長	コントローラ	I/Oケーブル
TRANSERVOシリーズ	1K：1メートル 3K：3メートル 5K：5メートル 10K：10メートル （耐屈曲ケーブルです）	SD	1：1メートル

※I/O ケーブル（1m）が付属します。

各部名称



外観図



TS-SD

■設置条件

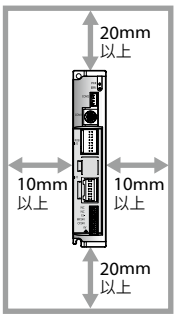
・制御盤の中に設置してください。

・壁に垂直に取り付けてください。

・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。
（右図参照）

・使用温度：0～40℃

・使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）

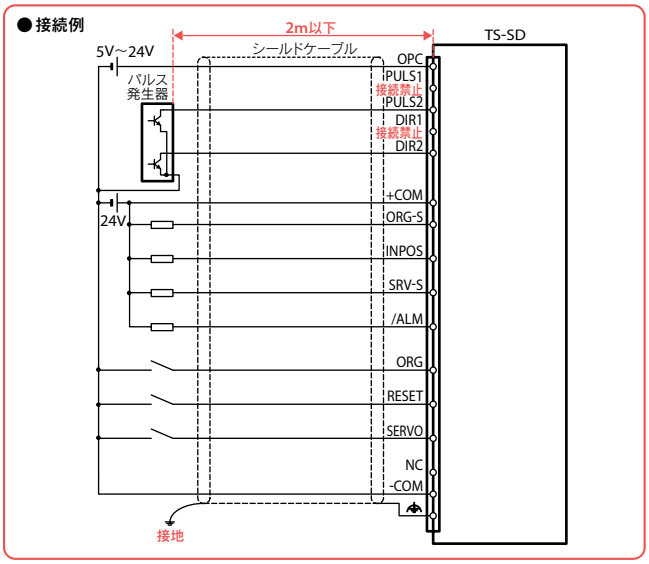


■入出力信号一覧

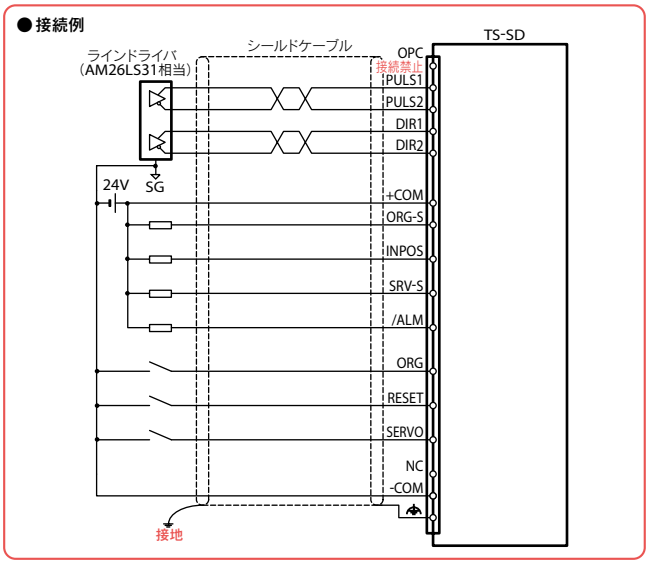
種類	信号名称	オープンコレクタ	ラインドライバ	内　容
入力	OPC	オープンコレクタ用電源入力	（接続禁止※2）	オープンコレクタ用電源を入力（DC5～24V±10%）
	PULS1	（接続禁止※1）	指令パルス入力（+）	パルス列指令の入力端子で、パラメータにより3 通りの指令形態が選択可能。 ・A 相／ B 相入力 ・パルス／符号入力 ・CW ／ CCW 入力
	DIR1	（接続禁止※1）	指令方向入力（+）	
	PULS2	指令パルス入力	指令パルス入力（−）	
	DIR2	指令方向入力	指令方向入力（−）	
	ORG	原点復帰	←	ON で原点復帰開始、OFF で停止。
	RESET	リセット	←	アラームリセット
	SREVO	サーボオン	←	ON：サーボオン、OFF：サーボオフ
出力	ORG-S	原点復帰完了状態	←	原点復帰完了でON を出力
	IN-POS	位置決め完了	←	偏差カウンタの溜りパルスが指定値の範囲内になった時にON を出力
	/ALM	アラーム	←	正常時ON、アラーム発生時OFF を出力
	SRV-S	サーボ状態	←	サーボオン時ON を出力

※1. オープンコレクタで使用する場合は、PULS1 およびDIR1 に信号を接続しないで下さい。誤動作およびドライバ破損の原因となります。
※2. ラインドライバで使用する場合は、OPC に信号を接続しないで下さい。誤動作およびドライバ破損の原因となります。

■入出力信号接続図［オープンコレクタ］



■入出力信号接続図［ラインドライバ］

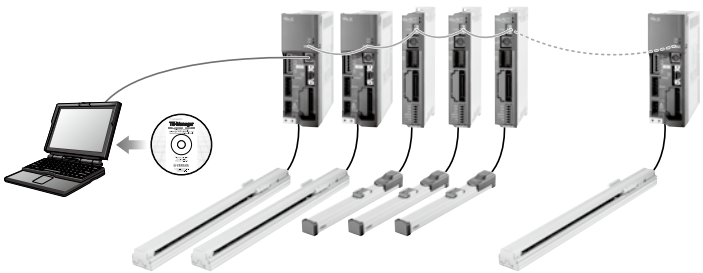


■デイジーチェーン機能

複数台のTSシリーズコントローラ及びドライバをデイジーチェーン接続することで、パソコンから任意の1台のデータ編集が可能となります。

・最大16台まで接続可能です。

・デイジーチェーン接続用ケーブルが必要です。



付属品及びオプションパーツ

TS-SD



■標準付属品

● 電源コネクタ



型式	KCC-M4421-00

TS-S2 TS-SH TS-SD

● I/Oケーブル(1m)



型式	KCC-M5362-00

TS-SD

■オプション品

● サポートソフト TS-Manager

P.642



型式	KCA-M4966-0J (日本語)
	KCA-M4966-0E (英語)

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P TS-SD

● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V1.4.5～)、11 (対応バージョン V1.4.5～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル(RS-232C)、USB
使用可能コントローラ	TSシリーズ

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

● 通信ケーブル

TS-Manager用通信ケーブル。
USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。


USB


D-Sub

型式	USBタイプ(5m)	KCA-M538F-A0
	D-Subタイプ(5m)	KCA-M538F-01

※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P TS-SD

● デイジーチェーン及び ゲートウェイ接続用ケーブル



型式	KCA-M532L-00 (300mm)

TS-S2 TS-SH TS-X TS-P TS-SD

RDV-X/RDV-P

●パルス列指令入力専用

パルス列指令入力に対応したFLIP-Xシリーズ、
PHASERシリーズ用の高性能ロボットドライバです。



RDV-X　RDV-P

パソコン用サポートソフト
▶ RDV-Manager
P.646

■基本仕様

項目			RDV-X			RDV-P			
ドライバ型式			RDV-X205	RDV-X210	RDV-X220	RDV-P205	RDV-P210	RDV-P220	RDV-P225
制御軸数			1軸						
制御可能ロボット			単軸ロボットFLIP-X			リニア単軸ロボットPHASER			
基本仕様	接続モータ容量		200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 400W以下	200V 750W以下
	最大消費電力		0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	0.3kVA	0.5kVA	0.9kVA	1.3kVA
	外形寸法		W40×H160×D140mm		W40×H160×D170mm	W40×H160×D140mm		W40×H160×D170mm	W55×H160×D170mm
	本体質量		0.7kg		1.1kg	0.7kg		1.1kg	1.2kg
	入力電源	制御電源	単相200～230V+10%、-15%、50/60Hz±5%						
		主電源	単相/三相200～230V+10%、-15%、50/60Hz±5%						
軸制御	位置検出方式		レゾルバ			磁気式リニアスケール			
	制御方式		線間正弦波変調PWM方式						
	制御モード		位置制御						
	最高速度※1		5000rpm			3.0m/s			
入出力関係機能	位置指令入力		ラインドライバ信号（2Mpps以下） ①正転パルス+逆転パルス　②符号入力+指令パルスT　③90°位相差二相パルス指令 ①～③よりいずれか選択						
	入力信号		DC24V接点信号入力（シンク/ソース対応可）（DC24V電源内蔵） ①サーボON　②アラームリセット　③トルク制限　④正転駆動禁止　⑤逆転駆動禁止 ⑥原点センサ※3　⑦原点復帰　⑧パルス列入力許可　⑨偏差カウンタクリア						
	出力信号		オープンコレクタ信号出力（シンク/ソース対応可）①サーボ準備完了 ②アラーム ③位置決め完了 ④原点復帰完了						
	リレー出力信号		ブレーキ解除信号（24V 375mA）			ー			
	位置出力		A、B相信号出力：ラインドライバ信号出力　Z相信号出力：ラインドライバ/オープンコレクタ信号出力 N/8192（N=1～8191）　1/N（N=1～64）　または2/N（N=3～64）						
	モニタ出力		2ch、0～±5V電圧出力、速度検出値、トルク指令など選択可能						
内部機能	表示器		5桁数字表示器、制御電源LED						
	外部オペレータ		パソコンソフト「RDV-Manager」モニタ機能、パラメータ設定機能、運転トレース機能、試運転機能など USB2.0使用 Windows Vista / 7 / 8 / 8.1 パソコン接続可能						
	回生制動回路		内蔵（ただし制動抵抗無し）						
	ダイナミックブレーキ※4		内蔵（動作条件設定可能）（DB抵抗無し、結線：2相短絡）						内蔵（動作条件設定可能）（DB抵抗付き、結線：2相短絡）
	保護構造※2		半閉鎖型（IP20）						
	保護機能		過電流、過負荷、制動抵抗器過負荷、主回路電圧、メモリ異常 など						

対応ロボット	RDV-X ▶ FLIP-X※1 P.285	RDV-P ▶ PHASER P.263
CEマーキング対応	○	
フィールドネットワーク対応	—	

※1. T4/T5/C4/C5/YMSを除く。

■機種概要

名称		RDV-X	RDV-P
対応ロボット		単軸ロボット FLIP-X※1	リニア単軸ロボット PHASER
入力電源	制御電源	単相200～230V +10%～ -15%（50/60Hz ±5%）	
	主電源	単相/三相200～230V +10%～ -15%（50/60Hz ±5%）	
運転方法		パルス列	
最大制御軸数		1軸	
原点復帰方式		インクリメンタル	

■注文型式

RDV-X

RDV-X □ □ – □

コントローラ	電源電圧	ドライバ※	回生装置※
	2：AC200V	05：100W以下	RBR1
		10：200W以下	RBR2
		20：600W以下	

※ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。
次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。

RDV-P

RDV-P □ □ – □

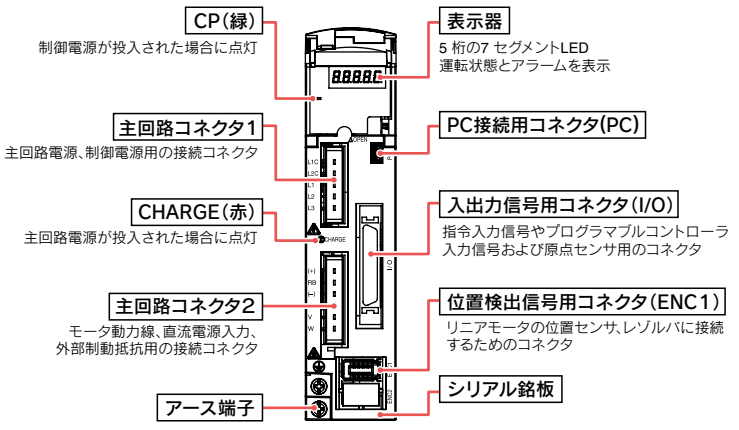
コントローラ	電源電圧	ドライバ※	回生装置※
	2：AC200V	05：100W以下	無記入：不要
		10：200W以下	RBR1
		20：400W以下	RBR2
		25：750W以下	

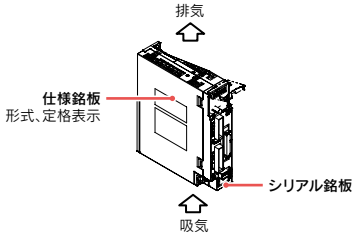
※ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。
次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。

項目		RDV-X	RDV-P
オプション	パソコン用サポートソフト	RDV-Manager	
一般仕様	使用温度	0℃～+55℃	
	保存温度※5	-10℃～+70℃	
	使用湿度	20%～90%RH（結露なきこと）	
	耐振動※6	5.9m/s^2 (0.6G) 10～55Hz	

※1. ロボットドライバの制御上のパラメータ、演算範囲であり、ロボットの最高速度の能力ではありません。
※2. 保護方式は JIS C 0920（IEC60529）に準拠します。
※3. 原点センサはGXL-8FB（SUNX製）または、FL7M-1P5B6-Z（山武製）とします。原点センサの消費電量は15mA以下（出力開放時）とし、ロボットドライバ1台に対し原点センサ1台のみの接続とします。
※4. ダイナミックブレーキは非常停止用としてお使いください。ロボットの機種によっては、ブレーキの効きが小さい場合があります。
※5. 保存温度は輸送中を含めた非通電時の温度です。
※6. JIS C 60068-2-6:2010（IEC 60068-2-6:2007）の試験方法に準拠します。

■各部名称

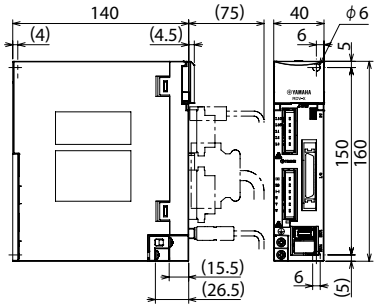




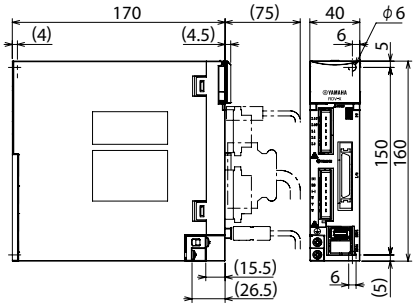
RDV-X/RDV-P

■外観図

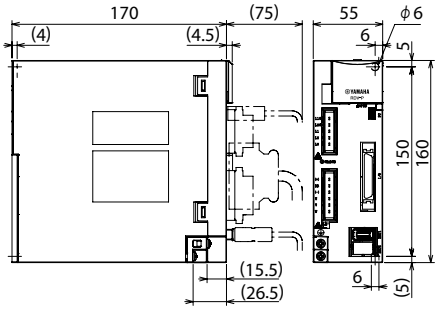
RDV-X205/210
RDV-P205/210



RDV-X220
RDV-P220



RDV-P225



■ドライバ/回生装置 選択表

RDV-X

			FLIP-X																										
			T4LH/C4LH	T5LH/C5LH	T6L/C6L	T9	T9H	F8/C8	F8L/C8L	F8LH/C8LH	F10/C10	F10H	F14/C14	F14H/C14H	GF14XL	F17/C17	F17L/C17L	GF17XL	F20/C20	F20N	N15	N18	N15D	N18D	B10	B14	B14H	R5	R10	R20
ドライバ選択	RDV-X	05	●	●	●	●		●	●	●	●		●												●	●		●	●	
		10					●					●		●													●			●
		20													●	●	●	●	●	●	●	●	●	●						
回生装置	無記入(不要)		●	●																										
	RBR1				●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	❶	❶	●	❶	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	RBR2															❶	❶		❶											

❶水平使用の場合はRBR1、垂直使用の場合はRBR2の回生装置が必要です。

RDV-P

			PHASER				
			MF7/MF7D	MF15/MF15D	MF20/MF20D	MF30/MF30D	MF75/MF75D
ドライバ選択	RDV-P	05					
		10	●	●	●		
		20				●	
		25					●
回生装置	無記入(不要)						
	RBR1		●	●	●	●	
	RBR2						●

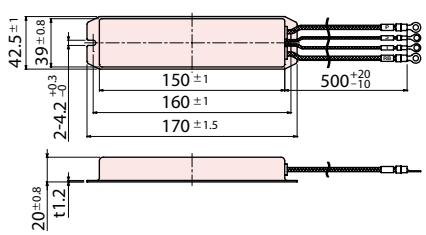
■回生装置 RBR1/RBR2

モーターが減速する際に発生する回生電流を熱に変換する装置です。
当社指定機種、イナーシャの大きな負荷を運転する場合に必要です。



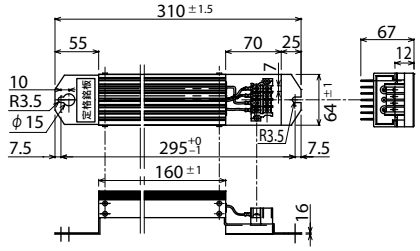
回生装置 RBR1

外観図



回生装置 RBR2

外観図



●基本仕様

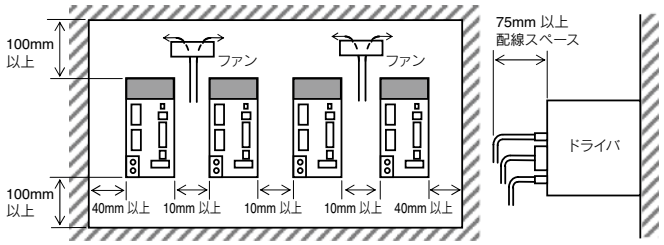
仕様項目	RBR1	RBR2
型式	KBH-M5850-00	KBH-M5850-10
容量のタイプ	120W	200W
抵抗値	100Ω	100Ω
許容制動頻度	2.5%	7.5%
連続許容制動時間	12秒	30秒
質量	0.27kg	0.97kg

※内部サーマル接点容量はAC250V、2A maxです。正常時ON(b接点)です。
※内蔵の温度ヒューズにより誤って使用された場合の異常発熱を防止します(復帰不可)。
※温度リレーが動作した時は、サーボアンプを停止するかあるいは減速時間を長くするなどして回生エネルギーを減らしてください。
※回生装置は、ロボットや動作条件により仕様や必要性が変わる場合があります。

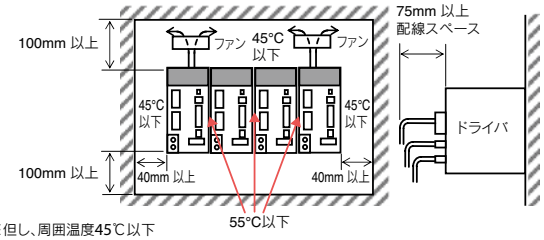
■設置条件

- 金属壁面に垂直に取り付けてください。
- 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。
- 使用温度：0～55℃
- 使用湿度：20～90%RH（結露なきこと）
- 盤内に複数台のロボットドライバを収納する場合は、下図を参考に取り付けてください。

▮RDV-X/RDV-P 盤内収納

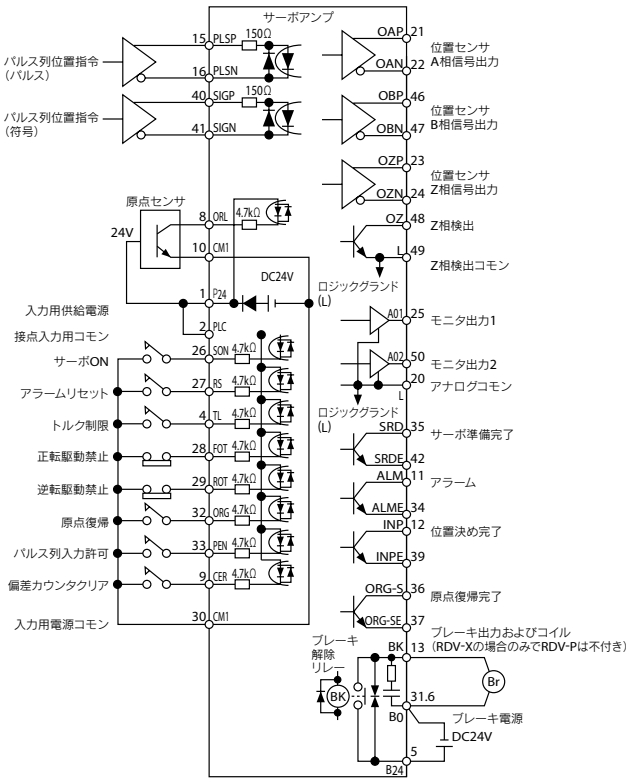


▮サイド・バイ・サイド設置



※但し、周囲温度45℃以下
もしくは実効負荷率75%以下

■入出力信号接続図



※上図は、シンクタイプ出力モジュールで、内部入力用供給電源を使用した例です。

■RDV-X/RDV-P 端子機能一覧表

種類	端子記号	端子名称	機能概要
接点入力信号	P24	入力用 供給電源	接点入力用の DC24V 電源を供給します。本信号を PLC 端子に接続することで、内部電源が利用できます。本端子は、接点入力用のみに使用できます。ブレーキなどドライバの外部の機器には使用できません。
	CM1	入力用 電源コモン	P24 電源のグランド信号です。内部電源を使用する場合は、接点入力信号とこの信号との間に接点信号を入力します。
	PLC	接点入力用 コモン	接点入力信号の電源コモンを接続します。外部電源または内部供給電源 (P24) を接続します。
	SON	サーボ ON	本信号を ON すると、サーボオン状態（モータへ通電して、制御している状態）になります。また、本信号は、FA90=oFF4,oFF5 設定の場合、磁極位置推定動作にも使用されます。
	RS	アラーム リセット	アラーム状態の時、本信号の入力によりアラーム状態を解除します。ただし、リセット前に SON 端子を OFF にし、異常要因を取り除いた後入力してください。
	TL	トルク制限	本信号 ON 時、トルク制限を有効とします。
	FOT	正転駆動 禁止	本信号 OFF 時、正転方向に動作しません。（正転方向リミット信号）
	ROT	逆転駆動 禁止	本信号 OFF 時、逆転方向に動作しません。（逆転方向リミット信号）
	ORL	原点センサ	原点領域を示す原点リミットスイッチの信号を入力します。
	ORG	原点復帰	本信号の入力により、原点復帰動作を開始します。
	PEN	パルス列 入力許可	本信号が ON している間、パルス列位置指令の入力を有効とします。
	CER	偏差カウンタ クリア	位置偏差カウンタをクリアします。 （位置指令値を現在位置とします）
接点出力信号	SRD SRDE	サーボ 準備完了	サーボオン可能な状態（主電源が確立していて、アラーム状態でない）のとき出力します。
	ALM ALME	アラーム	アラーム発生時信号を出力（正常時 ON、アラーム時 OFF）します。
	INP INPE	位置決め完了	指令位置と現在位置との偏差が、設定された位置決め幅内にあるとき出力します。
	ORG-S ORG-SE	原点復帰完了	原点復帰が正常終了したとき出力します。
リレー出力	BK (B24) ※1	ブレーキ解除 リレー出力	サーボオン時に、ブレーキ解除を許可する信号を出力します。(FLIP-X シリーズの場合のみ)
モニタ出力	AO1	モニタ出力 1	速度検出値やトルク指令値などをモニタ用アナログ信号で電圧出力します。出力する信号はパラメータにより設定できます。本信号はモニタ用のため、制御用に使わないでください。
	AO2	モニタ出力 2	
	L	モニタ出力コモン	モニタ用信号のグランドです。
位置指令	PLSP PLSN	位置指令パルス (パルス信号)	パルス列位置指令入力で、以下の信号形態から選択できます。 1. 指令パルス＋方向信号 2. 正転方向パルス列＋逆転方向パルス列 3. 位相差 2 相パルス
	SIGP SIGN	位置指令パルス (符号信号)	
位置センサモニタ	OAP OAN	位置センサ A 相信号出力	位置センサの A 相信号を分周したモニタ信号を出力します。
	OBP OBN	位置センサ B 相信号出力	位置センサの B 相信号を分周したモニタ信号を出力します。
	OZP OZN	位置センサ Z 相信号出力	位置センサの Z 相信号のモニタ信号を出力します。
	OZ	Z 相検出	位置センサの Z 相信号のモニタ信号を出力します。
	L	Z 相検出コモン	
ブレーキ電源入力	B24 ※1	ブレーキ電源入力	ブレーキ電源 DC24V を入力します。
	B0 ※1	ブレーキ電源コモン	ブレーキ電源のコモン端子入力です。

※1. B24、BO、BK はRDV-X の場合のみで、RDV-P には付いていません。

付属品及びオプションパーツ

RDV-X/RDV-P



■標準付属品

● I/Oコネクタ（ブレーキ線無し）



型式	KBH-M4420-00

RDV-X
RDV-P

● I/Oコネクタ（ブレーキ線付き）



型式	KBH-M4421-00

RDV-X
RDV-P

● 電源コネクタ



型式	KEF-M4422-00

RDV-X
RDV-P

■オプション品

● サポートソフト RDV-Manager

P.646



型式	KEF-M4966-00

RDV-X
RDV-P

● 動作環境

OS	Windows Vista SP1 (32bit)※1、7、8/8.1、10（対応バージョン V2.203.12.2～）、11（対応バージョン V2.203.12～）
CPU	Pentium4　1.8GHz以上推奨
メモリ	1GB以上
ハードディスク	空きディスク量1GB以上
通信方法	USB
使用可能コントローラ	RDVシリーズ

※1. SP1（サービスパック1）以上
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

● 通信ケーブル

コントローラ、パソコン間の通信ケーブルです。



型式	KEF-M538F-01

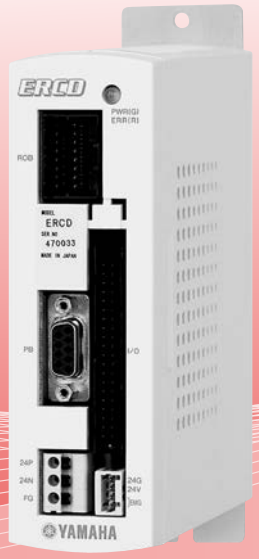
RDV-X
RDV-P

MEMO

ERCD

●T4L/T5L/C4L/C5L専用

低価格でコンパクト。
従来の機能に加えパルス列機能を追加し、
応用範囲がさらに拡がります。
FLIP-XシリーズT4L、T5L、C4L、C5L専用の
コントローラです。



ERCD

プログラミングボックス
▶ HPB/HPB-D
P.652

パソコン用サポートソフト
▶ POPCOM+
P.644

■基本仕様

項目					ERCD
制御軸数					1軸
制御可能ロボット					単軸ロボットFLIP-Xシリーズ　T4L/T5L/C4L/C5L
基本仕様	接続モータ容量				DC24V 30W以下
	外形寸法				W44×H166×D117mm
	本体質量				0.45kg
	入力電源				DC24V±10%以内 3A～4.5A（ロボットにより異なる）
軸制御	駆動方式				ACフルデジタルサーボ
	位置検出方式				レゾルバ
	運転方式				ポイントトレース運転、プログラム運転、RS-232C通信による運転（通常モード）、パルス列運転（パルス列モード）
	位置表示単位				ミリ
	速度設定				1%～100%（1%単位）
	加減速度設定				1. ロボット番号および搬送質量パラメータによる自動加速度設定 2. 加速度および減速率パラメータによる設定 1%～100%（1%単位）
	分解能				16384パルス/回転
	原点復帰方式				インクリメンタル
プログラミング	プログラム言語				ヤマハSRC
	マルチタスク				4タスク
	教示方式				マニュアルデータイン（座標値入力）、ダイレクトティーチング、リモートティーチング
メモリ	RAM				32Kバイト リチウム電池バックアップ付き（5年間有効）プログラム、ポイント、パラメータおよびエラー履歴保持
	プログラム				100プログラム（最大プログラム数） 255ステップ/1プログラム　1024ステップ/トータル以下
	ポイント				1000ポイント（ポイントトレース時256）
外部入出力	I/Oインターフェース	通常モード※1	シーケンス入力		専用入力8点、汎用入力6点
			シーケンス出力		専用出力3点、汎用出力6点、オープンコレクタ出力
		パルス列モード※1	シーケンス入力		専用入力5点、汎用入力6点
			シーケンス出力		専用出力3点、汎用出力6点、オープンコレクタ出力
			指令パルス列入力	種類	1.A相/B相、2.パルス/符号、3.CW/CCW
				形態	ラインドライバ（+5V）
				周波数	最大2Mpps
		フィードバックパルス出力		端子名	PA+、PA-、PB+、PB-、PZ+、PZ-
				種類	A相/B相/Z相
				形態	ラインドライバ（+5V）
				パルス数	16～4096パルス/回転
		シーケンス入出力用電源			シーケンス入出力用DC+24V外部入力
	非常停止入力				ノーマルクローズ接点入力
	ブレーキ出力				リレー出力（24V/300mAのブレーキ用）1ch
	外部通信				RS-232C 1CH（HPBまたは汎用パソコン等との通信用）

対応ロボット	FLIP-X T4L/T5L専用 P.290 C4L/C5L専用 P.516
CEマーキング対応	—
フィールドネットワーク対応	—

機種概要

名称	ERCD
対応ロボット	T4L/T5L/C4L/C5L専用
入力電源	DC24V±10%以内　3A～4.5A（ロボットにより異なる）
運転方法	パルス列/プログラム/ポイントトレース/オンライン命令
最大制御軸数	1軸
原点復帰方式	インクリメンタル

注文型式

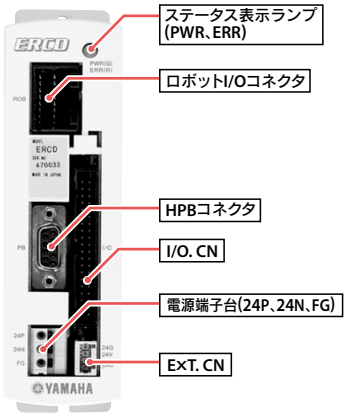
ERCD -

コントローラ	-	I/Oコネクタ仕様
		CN1：I/Oフラットケーブル1m（標準）
		CN2：ツイストペアケーブル2m（パルス列仕様）

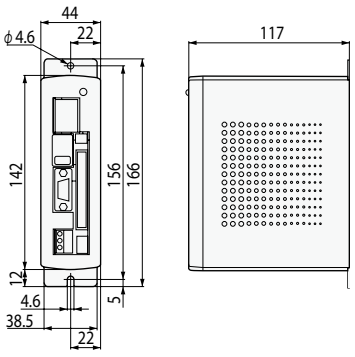
項目		ERCD
オプション	プログラミングボックス	HPB、HPB-D（イネーブルスイッチ付き）
オプション	パソコン用サポートソフト	POPCOM+
一般仕様	使用温度	0℃～40℃
一般仕様	保存温度	-10℃～65℃
一般仕様	使用湿度	35%～85%RH（結露なきこと）
一般仕様	ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル2 準拠
一般仕様	保護機能	過電流、過負荷、電圧低下、断線検出、暴走検出など

※1. 通常モード/パルス列モードはパラメータによる切り替えになります。

各部名称

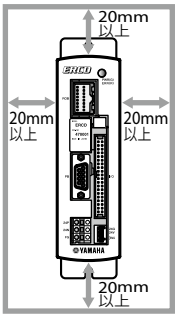


外観図



設置条件

- 制御盤の中に設置してください。
- 壁に垂直に取り付けてください。
- 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。
（下図参照）
- 使用温度：0～40℃
- 使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）



■I/Oコネクタ入出力信号表

端子番号	信号名称	信号の意味
A-1	ABS-PT	原点位置基準のポイント移動命令
B-1	INC-PT	現在位置基準のポイント移動命令
A-2	AUTO-R	自動運転起動命令
B-2	STEP-R	ステップ運転起動命令
A-3	ORG-S	原点復帰命令
B-3	RESET	リセット命令
A-4	SERVO	サーボ復帰命令
B-4	LOCK	インターロック入力
A-5	DI 0	汎用入力 0
B-5	DI 1	汎用入力 1
A-6	DI 2	汎用入力 2
B-6	DI 3	汎用入力 3
A-7	DI 4	汎用入力 4
B-7	DI 5	汎用入力 5
A-8	(SVCE)	サービスモード入力
B-8	DO 5	汎用出力 5
A-9	DO 0	汎用出力 0
B-9	DO 1	汎用出力 1
A-10	DO 2	汎用出力 2
B-10	DO 3	汎用出力 3
A-11	DO 4	汎用出力 4
B-11	END	実行終了出力
A-12	BUSY	命令実行中出力
B-12	READY	準備完了出力
A-13	FG	フレームグランド
B-13	FG	フレームグランド
A-14	GND	シグナルグランド
B-14	GND	シグナルグランド
A-15	NC	予約(使用禁止)
B-15	NC	予約(使用禁止)
A-16	NC	予約(使用禁止)
B-16	NC	予約(使用禁止)
A-17	PA+	フィードバックパルス出力
B-17	PA−	フィードバックパルス出力
A-18	PB+	フィードバックパルス出力
B-18	PB−	フィードバックパルス出力
A-19	PZ+	フィードバックパルス出力
B-19	PZ−	フィードバックパルス出力
A-20	NC	予約(使用禁止)
B-20	NC	予約(使用禁止)

■パルス列 I/Oコネクタ入出力信号表

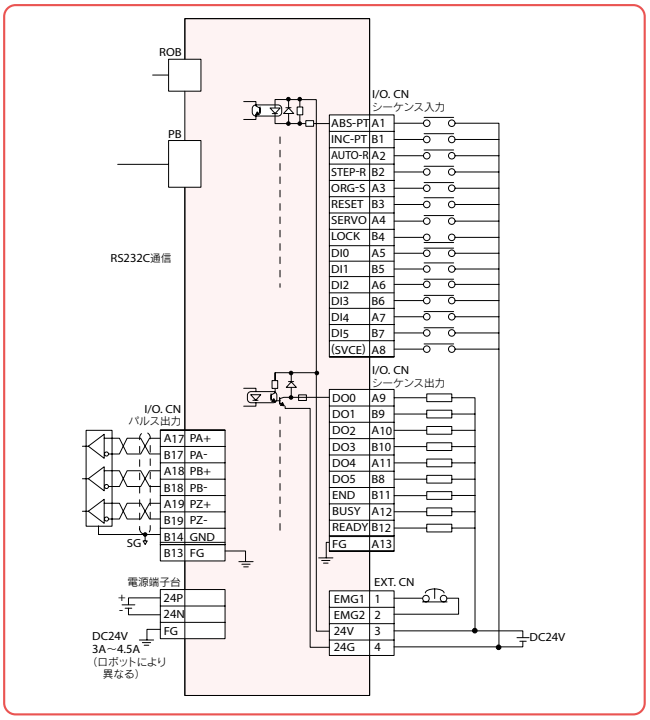
端子番号	信号名称	信号の意味
A-1	NC	予約(使用禁止)
B-1	NC	予約(使用禁止)
A-2	NC	予約(使用禁止)
B-2	PCLR	偏差クリア入力
A-3	ORG-S	原点復帰
B-3	RESET	アラームリセット入力
A-4	SERVO	サーボオン入力
B-4	INH	指令パルス禁止入力
A-5	DI 0	汎用入力 0
B-5	DI 1	汎用入力 1
A-6	DI 2	汎用入力 2
B-6	DI 3	汎用入力 3
A-7	DI 4	汎用入力 4
B-7	DI 5	汎用入力 5
A-8	NC	予約(使用禁止)
B-8	DO 5	汎用出力 5
A-9	DO 0	汎用出力 0
B-9	DO 1	汎用出力 1
A-10	DO 2	汎用出力 2
B-10	DO 3	汎用出力 3
A-11	DO 4	汎用出力 4
B-11	IN-POS	インポジション出力
A-12	SRDY	サーボ準備完了出力
B-12	ALM	アラーム出力
A-13	FG	フレームグランド
B-13	FG	フレームグランド
A-14	GND	シグナルグランド
B-14	GND	シグナルグランド
A-15	PULS+	指令パルス入力
B-15	PULS−	指令パルス入力
A-16	DIR+	指令方向入力
B-16	DIR−	指令方向入力
A-17	PA+	フィードバックパルス出力
B-17	PA−	フィードバックパルス出力
A-18	PB+	フィードバックパルス出力
B-18	PB−	フィードバックパルス出力
A-19	PZ+	フィードバックパルス出力
B-19	PZ−	フィードバックパルス出力
A-20	NC	予約(使用禁止)
B-20	NC	予約(使用禁止)

■ERCDコマンド一覧表

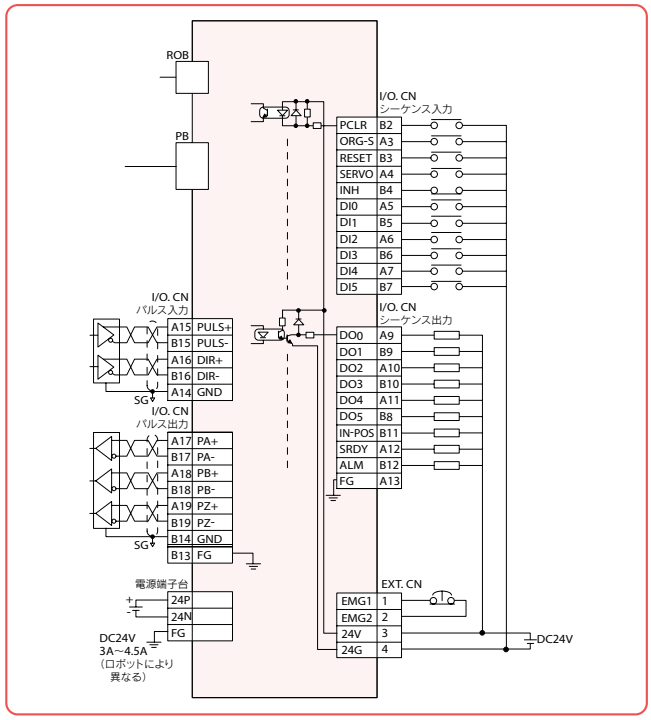
言語名	意味
MOVA	ポイントデータの位置に移動
MOVI	ポイントデータ量だけ、現在位置より移動
MOVF	指定したDI入力がくるまで移動
JMP	指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPF	入力条件により、指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPB	汎用入力またはメモリ入力が指定状態のとき、 指定ラベルにジャンプ
L	JMP文、JMPF文などのジャンプ先を定義
CALL	他のプログラムの実行
DO	汎用出力またはメモリ出力のON/OFFを行う
WAIT	汎用入力またはメモリ入力が指定状態になるまで待つ
TIMR	指定時間だけ次のステップに進むのを待つ
P	ポイント変数の定義
P+	ポイント変数に1を加算
P-	ポイント変数から1を減算
SRVO	サーボのON/OFFを行う
STOP	プログラム実行の一時中断
ORGN	原点復帰動作を実行
TON	指定したタスクを実行
TOFF	指定したタスクを停止
JMPP	軸の位置関係が指定された条件と等しいとき、 指定ラベルにジャンプ

言語名	意味
MAT	マトリクスの定義
MSEL	移動マトリクスの指定
MOVM	マトリクス上の指定パレットワーク位置に移動
JMPC	カウンタ配列変数Cが指定値と等しいとき、 指定ラベルにジャンプ
JMPD	カウンタ変数Dが指定値と等しいとき、 指定ラベルにジャンプ
CSEL	カウンタ配列変数Cの配列要素の指定
C	カウンタ配列変数Cの定義
C+	カウンタ配列変数Cに指定値を加算
C-	カウンタ配列変数Cから指定値を減算
D	カウンタ変数Dの定義
D+	カウンタ変数Dに指定値を加算
D-	カウンタ変数Dから指定値を減算
SHFT	指定したポイントデータだけ座標位置をシフト実行
IN	指定した汎用入力またはメモリ入力のビット情報をカウンタ変数Dに格納
OUT	カウンタ変数Dの値を指定した汎用出力またはメモリ出力へ出力
LET	指定した変数の値を別の変数へ代入
TORQ	最大トルク指令値の定義

■入出力配線概略図



■パルス列入出力配線概略図



■パルス列入力形態

論　理	指令パルス形態	CW方向	CCW方向
正論理	A相/B相		
	パルス/符号		
	CW/CCW		

論　理	指令パルス形態	CW方向	CCW方向
正論理	A相/B相		
負論理	パルス/符号		
	CW/CCW		

付属品及びオプションパーツ

ERCD



■標準付属品

● 24V電源コネクタ(EXT.CN)



型式	KAU-M4422-00	ERCD

● I/Oフラットケーブル(CN1):1m

標準パラレルI/Oと外部機器とを接続。
ケーブル端は切り放し。



型式	KAU-M4421-00	ERCD

● I/Oツイストペアケーブル(CN2):2m

パラレルI/Oと外部機器とを接続。
ケーブル端は切り放し。

※パルス列入力機器を使用される場合はCN2を選択してください。



型式	KAU-M4421-10	ERCD

■オプション品

● パソコン用サポートソフト POPCOM+ P.644

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



型式	KBG-M4966-00	LCC140 / ERCD / SR1-X / SR1-P

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

● 動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V.2.1.1～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX～SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140※1

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

● 通信ケーブル

POPCOM+ 用通信ケーブル。
USB接続用、D-Sub接続用からお選びください。



USB



D-Sub

型式			LCC140 / ERCD / SR1-X / SR1-P / RCX320 / RCX340
	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00	
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

● プログラミングボックス HPB/HPB-D P.652

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



HPB　HPB-D

	HPB	HPB-D	LCC140 / ERCD / SR1-X / SR1-P
型式	KBB-M5110-01	KBB-M5110-21	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション	
CE仕様	非対応	対応	

MEMO

SR1-X/SR1-P

●高機能ロボットコントローラ

コンパクト設計で、高機能。
上級コントローラなみの機能を1軸で活用できます。



SR1-X　SR1-P



プログラミングボックス
▶ HPB/HPB-D
P.652



パソコン用サポートソフト
▶ POPCOM+
P.644

■基本仕様

項目			SR1-X			SR1-P		
基本仕様	ドライバ形式		SR1-X05	SR1-X10	SR1-X20	SR1-P05	SR1-P10	SR1-P20
	適合モータ仕様		200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下	200V 100W以下	200V 200W以下	200V 600W以下
	制御軸数		1軸					
	制御可能ロボット		単軸ロボットFLIP-X（T4/T4L、T5/T5Lを除く）			リニア単軸ロボットPHASER		
	最大消費電力		400VA	600VA	1400VA	400VA	600VA	1400VA
	接続モータ容量		100W	200W	600W	100W	200W	600W
	外形寸法		W74×H210×D146mm		W99×H210×D146mm	W74×H210×D146mm		W99×H210×D146mm
	本体質量		1.54kg		1.92kg	1.54kg		1.92kg
	入力電源	制御電源	単相AC100～115/200～230V±10%以内　50/60Hz					
		主電源	単相AC100～115/200～230V ±10%以内 50/60Hz		単相AC200～230V ±10%以内 50/60Hz	単相AC100～115/200～230V ±10%以内 50/60Hz		単相AC200～230V ±10%以内 50/60Hz
軸制御	駆動方式		ACフルデジタルソフトウェアサーボ					
	位置検出方式		多回転アブソリュート機能付レゾルバ			磁気式リニアスケール		
	運転方式		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					
	位置表示単位		ミリ、度					
	速度設定		1%～100%（1%単位）					
	加減速度設定		1. ロボット型式および搬送質量パラメータによる自動加速度設定 2. 加速度および減速率パラメータによる設定（1%単位）					
	原点復帰方式		アブソリュート、インクリメンタル			インクリメンタル、セミアブソ		
プログラミング	プログラム言語		ヤマハSRC					
	マルチタスク		最大4タスク					
	教示方式		マニュアルデータイン（座標値入力）、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック					
メモリ	プログラム		100プログラム 255ステップ/1プログラム　3000ステップ/トータル					
	ポイント		1000ポイント					
外部入出力	STD.DIO	I/O入力	専用入力8点・汎用入力16点					
		I/O出力	専用出力4点・汎用出力16点					
	SAFETY		非常停止入力（ノーマルクローズ接点入力）、サービスモード入力					
	ブレーキ出力		リレー接点			―		
	原点センサ入力		DC24V用B接センサ接続					
	外部通信		RS-232C：1CH（HPB/HPB-Dまたは汎用パソコンとの通信用）					
	アナログ入出力		入力1ch（0～+10V）出力2ch（0～+10V）					
	オプション	スロット数	1					
		種類	NPN/PNP：専用入力8点、専用出力4点、汎用入力16点、汎用出力16点					
			CC-Link：専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点					
			DeviceNet™：専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点					
			PROFIBUS：専用入力16点、専用出力16点、汎用入力32点、汎用出力32点					

対応ロボット	SR1-X ▶ FLIP-X P.285	SR1-P ▶ PHASER P.263
CEマーキング対応	○	
フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet PROFIBUS	

機種概要

名称		SR1-X	SR1-P
対応ロボット		単軸ロボットFLIP-X	リニア単軸ロボットPHASER
入力電源	制御電源	05/10/20ドライバ 単相AC100～115V/200～230V ±10%以内 (50/60Hz)	
	主電源	05/10ドライバ 単相AC100～115V/200～230V ±10% 以内 (50/60Hz) 20ドライバ 単相AC200～230V ±10% 以内 (50/60Hz)	
運転方法		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	
最大制御軸数		1軸	
原点復帰方式		アブソリュート/インクリメンタル	インクリメンタル/セミアブソ

注文型式

SR1-X

SR1-X □ - □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ	CE対応	回生装置※1	入出力選択	バッテリ
	05：100W以下	無記入：標準	無記入：不要	N：NPN	N：バッテリなし（インクリ仕様）
	10：200W	E：CE仕様	R：RG1	P：PNP	B：バッテリ付（アブソ仕様）
	20：400～600W			CC：CC-Link	
				DN：DeviceNet™	
				PB：PROFIBUS	
				YC：YC-Link※1	

※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。
次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。
※2. スレーブのみで対応可能です。

SR1-P

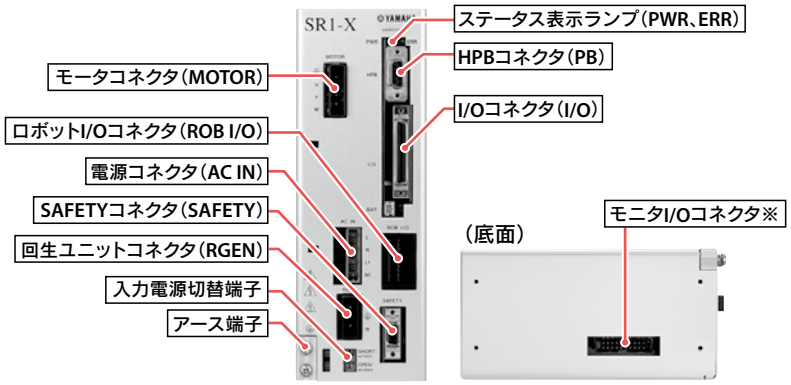
SR1-P □ - □ - □ - □

コントローラ	ドライバ	CE対応	回生装置※1	入出力選択
	05：100W以下	無記入：標準	無記入：不要	N：NPN
	10：200W	E：CE仕様	R：RG1※2	P：PNP
	20：400～600W			CC：CC-Link
				DN：DeviceNet™
				PB：PROFIBUS
				YC：YC-Link※3

※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。
次ページのドライバ/回生装置選択表をご参照ください。
※2. MF75の場合は「RGU-2」となります。
※3. スレーブのみで対応可能です。

	項目	SR1-X	SR1-P
オプション	プログラミングボックス	HPB、HPB-D（イネーブルスイッチ付き）	
オプション	パソコン用サポートソフト	POPCOM+	
一般仕様	使用温度	0℃～40℃	
一般仕様	保存温度	-10℃～65℃	
一般仕様	使用湿度	35%～85%RH（結露なきこと）	
一般仕様	アブソバックアップ電池	リチウム金属電池	—
一般仕様	アブソバックアップ期間	1年（無通電状態）	—
一般仕様	ノイズ耐量	IEC61000-4-4 レベル3	

各部名称



※お使いになる場合はオプションのモニタI/O用ケーブルが必要です。

SR1-X/SR1-P

■ ドライバ/回生装置 選択表

SR1-X

			FLIP-X																									
			T4LH/C4LH	T5LH/C5LH	T6L/C6L	T9	T9H	F8/C8	F8L/C8L	F8LH/C8LH	F10 C10	F10H	F14/C14	F14H/C14H	GF14XL	F17/C17	F17L/C17L	GF17XL	F20/C20	F20N	N15/N15D	N18/N18D	B10	B14	B14H	R5	R10	R20
ドライバ選択	SR1-X	05	●	●	●	●		●	●	●	●		●										●	●	●	●	●	
		10					●					●		●	●														●
		20														●	●	●	●	●	●	●						
回生装置	無記入(不要)		●	●	●	①	②	●	●	●	①	②	①	②	●	③		⑥	③	④			●	●	⑤	●	●	●
	R(RG1)					①	②				①	②	①	②		③	●	⑥	③	④	●	●			⑤			

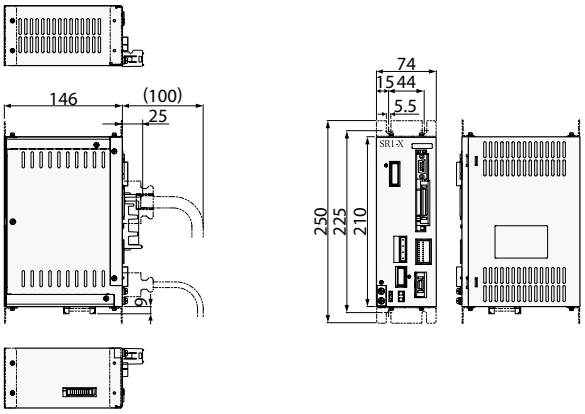
①垂直仕様で移動ストロークが700mm以上の場合回生装置が必要です。
②垂直仕様の場合、回生装置が必要です。
③垂直仕様の場合、最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合、ハイリード(40)の場合は回生装置が必要です。
④最高速度が1000mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要です。
⑤最高速度が1250mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要です。
⑥最高速度が750mm/secを超えた速度で動かす場合は、回生装置が必要です。

SR1-P

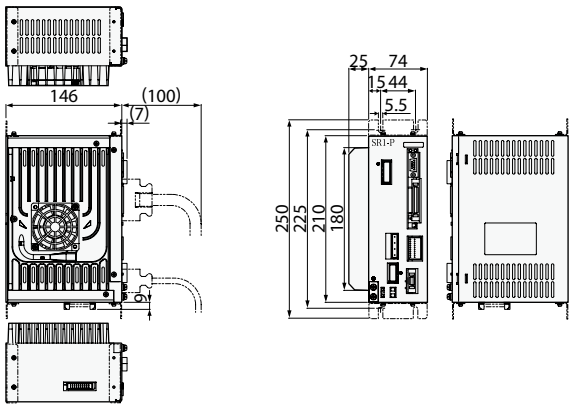
			PHASER				
			MF7/MF7D	MF15/MF15D	MF20/MF20D	MF30/MF30D	MF75/MF75D
ドライバ選択	SR1-P	05					
		10	●	●	●		
		20				●	●
回生装置	無記入(不要)		●	●			
	R(RG1)				●	●	
	R(RGU-2)						●

■ 外観図

SR1-X/SR1-P 05・10

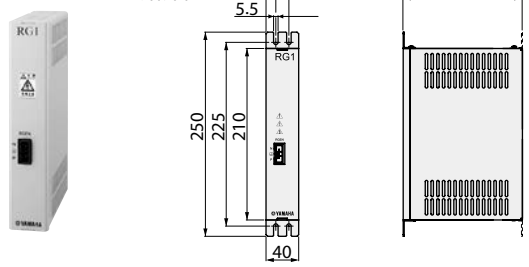


SR1-X/SR1-P 20

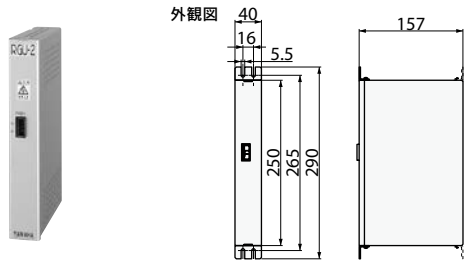


■ 回生装置RG1/RGU-2

回生装置 RG1



回生装置 RGU-2



● 基本仕様

仕様項目	RG1
型式	KBG-M4107-0A(付属品含)
外形寸法	W40×H210×D146mm
本体質量	0.8kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

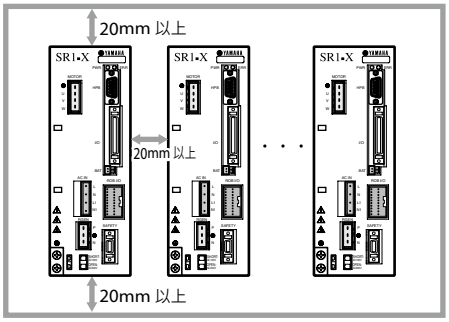
● 基本仕様

仕様項目	RGU-2
型式	KS5-M4107-0A(付属品含)
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

■設置条件

- 制御盤の中に設置してください。
- 壁に垂直に取り付けてください。
- 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。（右図参照）
- 使用温度：0～40℃
- 使用湿度：35～85%RH（結露なきこと）



■【NPN・PNPタイプ】I/Oコネクタ入出力信号表

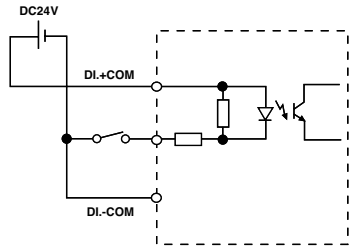
端子番号	信号名称	信号の意味
1	DI.+COM	入力用電源+コモン
2	SERVO	サーボ復帰
3	INC-PT	相対ポイント移動
4	ABS-PT	絶対ポイント移動
5	STEP-R	ステップ運転
6	DI 0	汎用入力0
7	DI 1	汎用入力1
8	DI 2	汎用入力2
9	DI 3	汎用入力3
10	DI 4	汎用入力4
11	DI 5	汎用入力5
12	DI 6	汎用入力6
13	DI 7	汎用入力7
14	DO.+COM	出力用電源+コモン
15	DO.+COM	出力用電源+コモン
16	END	実行結果（実行終了）
17	BUSY	命令実行中
18	DO 0	汎用出力0
19	DO 1	汎用出力1
20	DO 2	汎用出力2
21	DO 3	汎用出力3
22	DO 4	汎用出力4
23	DO 5	汎用出力5
24	DO 6	汎用出力6
25	DO 7	汎用出力7

端子番号	信号名称	信号の意味
26	DI.-COM	入力用電源-コモン
27	AUTO-R	自動運転
28	RESET	リセット
29	ORG-S	原点復帰
30	ALMRST	アラームリセット
31	DI 8	汎用入力8
32	DI 9	汎用入力9
33	DI 10	汎用入力10
34	DI 11	汎用入力11
35	DI 12	汎用入力12
36	DI 13	汎用入力13
37	DI 14	汎用入力14
38	DI 15	汎用入力15
39	DO.-COM	出力用電源-コモン
40	DO.-COM	出力用電源-コモン
41	READY	運転可能（準備完了）
42	UTL	ユーティリティ出力
43	DO 8	汎用出力8
44	DO 9	汎用出力9
45	DO 10	汎用出力10
46	DO 11	汎用出力11
47	DO 12	汎用出力12
48	DO 13	汎用出力13
49	DO 14	汎用出力14
50	DO 15	汎用出力15

■NPNタイプ入出力回路接続例

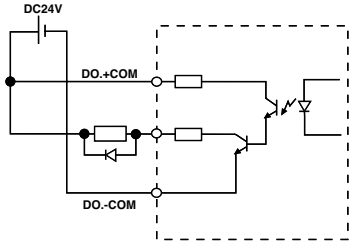
入力回路

- 形　　式：DC 入力（プラスコモンタイプ）
  フォトカプラ絶縁方式
- 入力電源：5mA/1 点
- 応答時間：30ms 以下



出力回路

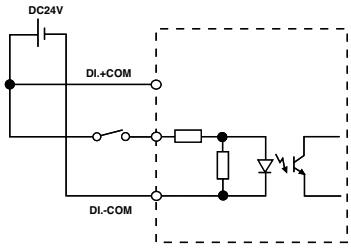
- 形　　式：NPNオープンコレクタ出力（マイナスコモンタイプ）
  フォトカプラ絶縁方式
- 負　　荷：50mA/1 点
- 応答時間：1ms 以下



■PNPタイプ入出力回路接続例

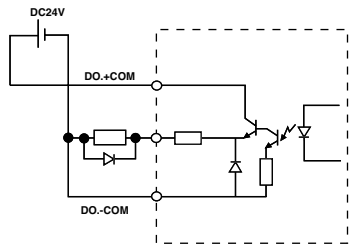
入力回路

- 形　　式：DC 入力（マイナスコモンタイプ）
  フォトカプラ絶縁方式
- 入力電源：5mA/1 点
- 応答時間：30ms 以下



出力回路

- 形　　式：PNPオープンコレクタ出力（プラスコモンタイプ）
  フォトカプラ絶縁方式
- 負　　荷：50mA/1 点
- 応答時間：1ms 以下



■SAFETYコネクタ信号表

番号	信号名称	意味
1	DI.COM	入力用コモン
2	LOCK	インターロック
3	SVCE	サービスモード
4	DO.COM	出力用コモン
5	MPRDY	主電源準備完了
6	NC	NC
7	NC	NC
8	NC	NC
9	NC	NC
10	NC	NC
11	EMG1	非常停止1
12	EMG2	非常停止2
13	NC	NC
14	NC	NC

■SR1-X/Pコマンド一覧表

言語名	意味
MOVA	ポイントデータの位置に移動
MOVI	ポイントデータ量だけ、現在位置より移動
MOVF	指定したDI入力がくるまで移動
JMP	指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPF	入力条件により、指定プログラムの指定ラベルにジャンプ
JMPB	汎用入力またはメモリ入力が指定状態のとき、 指定ラベルにジャンプ
L	JMP文、JMPF文などのジャンプ先を定義
CALL	他のプログラムの実行
DO	汎用出力またはメモリ出力のON/OFFを行う
WAIT	汎用入力またはメモリ入力が指定状態になるまで待つ
TIMR	指定時間だけ次のステップに進むのを待つ
P	ポイント変数の定義
P+	ポイント変数に1を加算
P-	ポイント変数から1を減算
SRVO	サーボのON/OFFを行う
STOP	プログラム実行の一時中断
ORGN	原点復帰動作を実行
TON	指定したタスクを実行
TOFF	指定したタスクを停止
JMPP	軸の位置関係が指定された条件と等しいとき、 指定ラベルにジャンプ
MAT	マトリクスの定義
MSEL	移動マトリクスの指定
MOVM	マトリクス上の指定パレットワーク位置に移動
JMPC	カウンタ配列変数Cが指定値と等しいとき、 指定ラベルにジャンプ
JMPD	カウンタ変数Dが指定値と等しいとき、 指定ラベルにジャンプ
CSEL	カウンタ配列変数Cの配列要素の指定
C	カウンタ配列変数Cの定義
C+	カウンタ配列変数Cに指定値を加算
C-	カウンタ配列変数Cから指定値を減算
D	カウンタ変数Dの定義
D+	カウンタ変数Dに指定値を加算
D-	カウンタ変数Dから指定値を減算
SHFT	指定したポイントデータだけ座標位置をシフト実行
IN	指定した汎用入力またはメモリ入力のビット情報をカウンタ変数Dに格納
OUT	カウンタ変数Dの値を指定した汎用出力またはメモリ出力へ出力
LET	指定した変数の値を別の変数へ代入

付属品及びオプションパーツ

SR1-X/SR1-P



■標準付属品

● 電源コネクタ＋結線レバー



型式	KAS-M5382-00

LCC140 TS-X TS-P SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

● SAFETYコネクタ



コネクタプラグ型式	KBG-M4424-00
コネクタカバー型式	KBG-M4425-00

SR1-X SR1-P

● HPBダミーコネクタ

プログラミングボックスHPBを取り外した状態で運転する場合、HPBコネクタに接続します。



型式	KDK-M5163-00

LCC140 SR1-X SR1-P

● NPN/PNPコネクタ



コネクタプラグ型式	KBH-M4424-00
コネクタカバー型式	KBH-M4425-00

SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

● L字型ステイ

コントローラを設置する為に使用します。



型式	KBG-M410H-00

※ステイ1個の型式です。

SR1-X SR1-P

● アブソバッテリ

アブソデータバックアップ用バッテリです。
（SR1-Pには付きません）

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年（無通電状態）
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量※1	21g



型式	KAS-M53G0-12

※1. 電池単体の質量です。
※アブソバッテリは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

SR1-X

● バッテリケース

アブソバッテリ取付用ホルダです。



型式	KBG-M5395-00

SR1-X

オプションパーツは次ページです

■オプション品

● モニタI/O用ケーブル

SR1のモニタI/Oコネクタに接続するケーブルです。ケーブル長1.5m、ケーブル端は切り放し。
アナログ入出力やフィードバックパルス出力を使用する場合必要です。



型式	KBG-M4421-00

SR1-X
SR1-P

● パソコン用サポートソフト POPCOM+ P.644

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



型式	KBG-M4966-00

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

LCC140
ERCD
SR1-X
SR1-P

● 動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V.2.1.1～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX～SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140※1

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

● 通信ケーブル

POPCOM+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。


USB


D-Sub

型式		
	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCC140
ERCD
SR1-X
SR1-P
RCX320
RCX340

● プログラミングボックス HPB/HPB-D P.652

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。


HPB


HPB-D

	HPB	HPB-D
型式	KBB-M5110-01	KBB-M5110-21
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

LCC140
ERCD
SR1-X
SR1-P

● YC-Linkボード(接続ケーブル付)

型式	KBG-M4400-60

SR1-X
SR1-P

※ SRCX、SRCPでご使用いただいていたシステムを、SR1-X、SR1-Pに変更する場合は変換ケーブルをご利用ください(P.699参照)。

MEMO

RCX320

●高機能ロボットコントローラ

RCX340コントローラの2軸モデルがついに登場。
高度な機能性と柔軟な拡張性により、複数台ロボットの
同期制御などハイレベルな設備構築を実現します。



RCX320



プログラミングボックス
▶ PBX/PBX-E
P.653



パソコン用サポートソフト
▶ RCX-Studio 2020
P.648

■注文型式

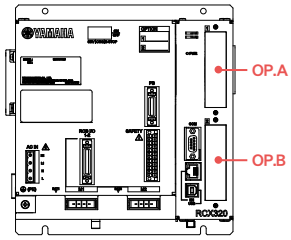
RCX320 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

適用コントローラ	制御軸数	安全規格	回生装置※8	コントローラオプションA (OP.A)	コントローラオプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ※9
	2：2軸 1：1軸	N：ノーマル E：CE	無記入：不要 R：YHX-RU1	無記入：選択なし NS：STD.DIO(NPN) ※1※4 NE：EXP.DIO(NPN) ※2※4 PS：STD.DIO(PNP) ※1※4 PE：EXP.DIO(PNP) ※2※4 GR：グリッパ TR：トラッキング ※5 YM1：YC-Link/Eマスタ ※6 YS2~4：YC-Link/Eスレーブ ※6 EP：Ethernet/IP™ ※7 PB：PROFIBUS ※7 CC：CC-Link ※7 DN：DeviceNet™ ※7 PT：PROFINET ※7 ES：EtherCAT ※7	無記入：選択なし ---：※3 NE：EXP.DIO(NPN) ※2※4 ---：※3 PE：EXP.DIO(PNP) ※2※4 GR：グリッパ TR：トラッキング ※5 YM1：YC-Link/Eマスタ ※6 YS2~4：YC-Link/Eスレーブ ※6 EP：Ethernet/IP™ ※7 PB：PROFIBUS ※7 CC：CC-Link ※7 DN：DeviceNet™ ※7 PT：PROFINET ※7 ES：EtherCAT ※7	無記入：選択なし WY：RCXiVY2+付き照明なし WL：RCXiVY2+付き照明付き	2：2個 1：1個 0：0個

コントローラオプションAから順番に選択項目の上段にある項目から選択してください。

※1. パラレルI/Oボード標準仕様
(OP.B)でフィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)を選択し、フィールドバスオプションを有効にした場合、パラレルI/Oボードからの専用入力はSTOP信号以外無効となります。
※2. パラレルI/Oボード拡張仕様
※3. パラレルI/Oボード標準仕様はオプションボードに1枚のみ選択可能なため、(OP.B)では選択できません。
※4. パラレルI/OボードはNPNとPNPが混在しないようにご注意ください。
※5. トラッキングボードは(OP.A)と(OP.B)の内、どちらか一方でのみ選択可能です。
※6. YC-Link/Eを使用する場合、マスタ(YM1)またはスレーブ(YS2/YS3/YS4)の4種類のオプションボードのうち、一枚のみ選択ください。
また、どのロボットを何台目のコントローラに接続するかご指定ください。
詳細は下記「RCX320 YC-Link/E注文型式説明」をご覧ください。
※7. フィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)は混在させないでください。
※8. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合、オプションの回生装置が必要です。
※9. インクリ仕様でお使いになる場合、アブソバッテリは不要になります。
セミアブソ仕様のリニアモータをお使いになる場合、セミアブソ仕様はインクリ扱いとなるため、アブソバッテリは不要になります。
アブソ仕様でお使いの場合、軸数分アブソバッテリの指示が必要になります。

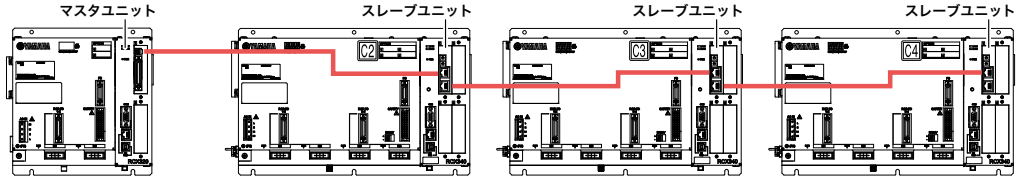
●コントローラオプション



■RCX320 YC-Link/E 説明

コントローラ間通信「YC-Link/E」により、RCX320とRCX340を接続し最大14軸（4ロボット）まで拡張可能です。
マスターコントローラのみのプログラムで実行できるため、システム立ち上げ時間の大幅な短縮に貢献します。

YC-Link/E 接続例



1台目コントローラ　マスタ　YM1
2台目コントローラ　スレーブ　YS2
3台目コントローラ　スレーブ　YS3
4台目コントローラ　スレーブ　YS4

・マスタ仕様、スレーブ仕様の両方に対応可能です。
・RCX320、RCX340を最大4台まで接続できます。
・ネットワークボードはマスタコントローラ(YM1)のみに挿入します。

※韓国に輸出されるお客様は、YC-Link/Eを用いてRCX320を2台以上接続すると、KCs制度の適用範囲となり対応できない場合があります。
ご検討の際は弊社までご相談ください。

対応ロボット	XY-X P.373	FLIP-X P.285	PHASER P.263	YP-X P.501
CEマーキング対応	○			

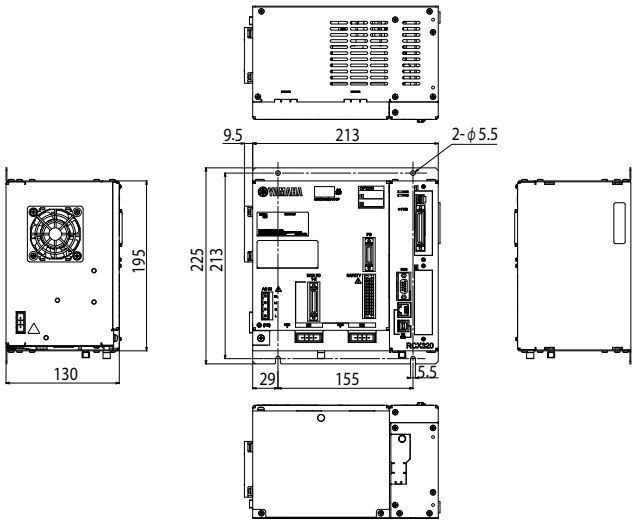
フィールドネットワーク対応：CC-Link / DeviceNet / EtherNet/IP / Ethernet / PROFIBUS / PROFINET / EtherCAT

■基本仕様

項目			RCX320
基本仕様	適用ロボット		単軸ロボット、リニア単軸ロボット、直交型ロボット、ピック＆プレイスロボット
	接続モータ容量		2軸合計　1200W 以下
	電源容量		2400VA
	外形寸法		W213×H195×D130mm（本体のみ）
	重量		3.6kg（本体のみ）
	入力電源	制御電源	単相AC200~230V±10% 50/60Hz
		主電源	単相AC200~230V±10% 50/60Hz
軸制御	制御軸数		最大2軸 コントローラ間通信YC-Link/Eにより、RCX340およびRCX320を4 台まで接続可能
	駆動方式		ACフルデジタルサーボ
	位置検出方式		レゾルバ、磁気式リニアスケール
	制御方式		PTP動作（Point to Point）、アーチモーション、直線補間、円弧補間
	座標系		関節座標、直交座標
	位置表示単位		パルス、ミリメートル（1/1000単位）、度（1/1000単位）
	速度設定		0.01～100%（1%未満は、プログラムでの変更可能）
	加減速度設定		ロボット型式および先端質量パラメータによる最適化 加速度および減速率パラメータによる設定（1%単位設定） ※プログラムでの変更可能 ゾーン制御（スカラ型ロボットのみ、アーム姿勢に応じた最適化）
プログラミング	プログラム言語		ヤマハ BASIC Ⅱ（JIS B8439（SLIM 言語）準拠）
	マルチタスク		最大16 タスク
	シーケンスプログラム		1 プログラム
	メモリ容量		2.1MB（プログラムとポイントの合計容量） （最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、300KB）
	プログラム		100 プログラム（最大プログラム数） 9999 行（1 プログラム最大行数）
	ポイント		30000 ポイント（最大ポイント数）
	ポイント教示方式		MDI（座標値入力）、ダイレクトティーチ、ティーチングプレーバック、 オフラインティーチング（外部からのデータ入力）
	システムバックアップ （内部メモリバックアップ）		リチウム電池（0 ～ 40℃で約4 年間有効）
	内部フラッシュメモリ		512KB
外部入出力	SAFETY	入力	非常停止入力2 系統 自動モード入力2 系統（CE 仕様のみ有効）
		出力	非常停止接点出力2 系統 イネーブル接点出力2 系統（PBX-E 使用時のみ有効） モータパワーレディ出力2 系統
	ブレーキ出力		トランジスタ出力（PNP オープンコレクタ）
	原点センサ入力		DC24V　B 接点センサ接続
	外部通信		RS-232C：1CH（D-SUB 9 ピン（メス）） Ethernet：1CH（IEEE802.3u/IEEE802.3 準拠） 100Mbps/10Mbps（100BASE-TX/10BASE-T） Auto Negotiation 対応 RS-422：1CH（PBX 専用）
一般仕様	使用温度		0℃～40℃
	保存温度		-10℃ ~65℃
	使用湿度		35%～85%RH（結露なきこと）
	雰囲気		直射日光のあたらない屋内　※腐食、可燃性ガス、オイルミスト、塵埃なきこと
	耐振動		XYZ各方向 10～57Hz　片振幅0.075mm 57～150Hz 9.8m/s^2
	保護機能		位置検出エラー、パワーモジュールエラー、温度異常、過負荷、過電圧、低電圧、 位置偏差過大、過電流、モータ電流異常
	ノイズ耐量		IEC61000-4-4　レベル3
	保護構造		IP20
	保護クラス		クラスⅠ
オプション	オプションボード	パラレルI/Oボード 標準仕様	専用入力 8点、専用出力 9点 汎用入力 16点、汎用出力 8点 （最大1ボード、NPN/PNP　仕様選択）
		パラレルI/Oボード 拡張仕様	汎用入力 24点、汎用出力 16点 （最大4ボード、NPN/PNP　仕様選択）
		CC-Link ボード Ver1.1/2.0	リモートI/O　専用入出力：各16点 汎用入出力：各96点 リモートレジスタ　入出力：各16ワード
		DeviceNet™ ボード	
		EtherNet/IP™ ボード	
		PROFIBUS ボード	
		PROFINET ボード	
		EtherCAT ボード	
		YC-Link/E ボード（マスタ/スレーブ）	通信周期：1ms、制御周期：最小1ms / 最大8ms、最大ロボット台数：4 台 最大制御軸数：全14 軸（マスタコントローラ 2 軸を含む）スレーブのみで最大12 軸
		YRG（グリッパ）ボード	位置検出方式：光学式ロータリエンコーダ、最小設定距離：0.01mm 速度設定：パラメータ最高速度に対し20 ～ 100% にて設定、グリッパ接続台数：最大2 台 駆動電源：DC 24V ± 10%　1.0A Max
		トラッキングボード	エンコーダ接続台数：最大2 台、対象エンコーダ：26LS31/26C31 相当ラインドライバ（RS422 準拠） エンコーダ電源：DC5V（2 カウンタ（ch）合計500mA 未満）（コントローラより供給）
	RCXiVY2+ユニット		カメラ画素数：最大500 万画素、品種設定数：254 品種、カメラ接続台数：最大2 台 電源：DC24V ± 10% 1.5A Max
	プログラミングボックス		PBX、PBX-E
	アブソバッテリ		3.6V　2700mAH / 軸　バックアップ保持期間：約1 年
	パソコン用ソフト		RCX-Studio 2020

RCX320

■外観図



■電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。
以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

●直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値※		電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸		
05	05	500	53
10	05	700	58
20	05	1500	78
10	10	900	63
20	10	1700	83
20	20	2400	100

※各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

モータW数と電流センサの対応表

モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

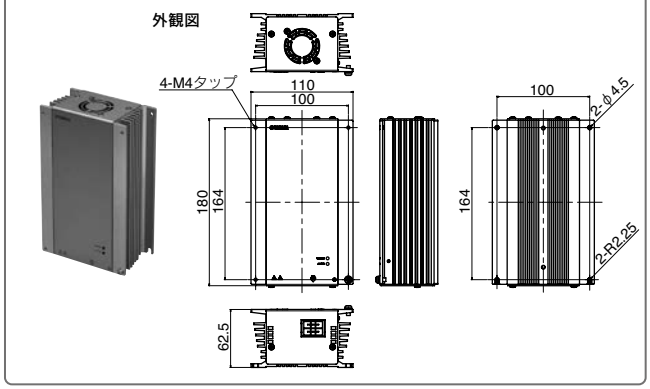
※B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

マルチロボットで回生装置が必要な条件

- モータ容量が合計450Wを超える。
- 垂直軸のモータ容量が合計240Wを超える。
- 垂直軸が240W以下の場合で、下記に当てはまる。
  - ・200Wの垂直軸がある。
  - ・100Wの垂直軸で、ストロークが700mm以上のものがある。
  - ・100Wの垂直軸が2本あり、リード5mmが含まれている。
- B14Hで最高速が1250mm/sを超える動作をする場合。

■回生ユニットYHX-RU1

回生ユニット YHX-RU1



●基本仕様

仕様項目		YHX-RU1
型式		KEK-M4107-0A (付属品ケーブル含む)
外形寸法		W62.5×H180×D110mm
本体質量		1.45kg
吸収可能電力		100W(RGU3相当) ※2連結時200W
電源	入力	DC254 ～ 357V(コントローラDCBUS接続)
コネクタ		回生コネクタ (回生ユニット接続用、回生ユニット増設用)
設置環境	使用温度	0 ～ 40℃
	使用湿度	35 ～ 85%RH(結露なきこと)
	使用湯所	標高 2000m 以下、屋内(腐食ガス、塵埃のないところ)
	保存温度	-10℃ ～ 65℃
	耐振動	1G
保護構造 / 保護クラス		IP20 / クラス1
付属品		コントローラとの専用接続ケーブル(500mm)

●回生ユニット選択表

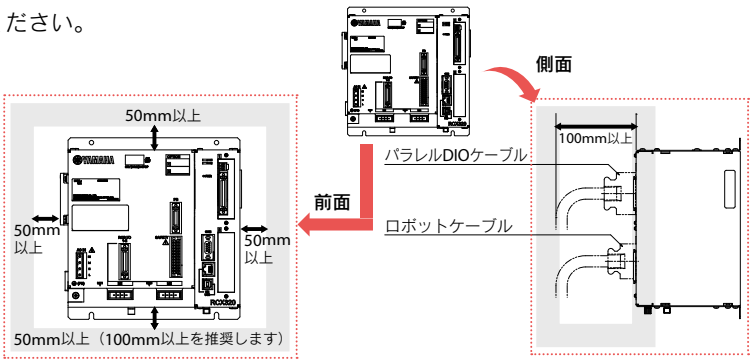
ロボットの機種によって自動的に回生ユニットの要、不要が決まります。

		PHASER						FLIP-X		XY-X												YP-X		クリーン
										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						
		MF7D	MF15D	MF20D	MF30D	MF50D	MF75D	N15D	N18D	PXYx	FXYx	FXYBx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	HXYLx	SXYx (ZF)	SXYx (ZFL20)	SXYBx (ZF)	SXYBx (ZFL20)	MXYx	HXYx	YP220BX	YP320X	SXYxC
		2軸								2軸																	2軸
回生装置	無記入(不要)	●	●							●	●	●	●	○					●		●				●	●	●
	R(YHX-RU1)			●	●	●	●	●	●					○	●	●	●	●		●		●	●	●			

●:対応　○:条件により選択

■設置条件

・制御盤内の取付け板に、水平な状態でねじ止めしてください。
　また、取付け板は金属製のものを使用してください。
・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置
　してください。(右図参照)
・周囲温度：0 ～ 40℃
・周囲湿度：35 ～ 85%RH (結露なきこと)



■標準仕様入出力コネクタ信号表

PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI 01	専用入力　サーボオン入力	
2	DI 10	専用入力　シーケンスコントロール	
3	DI 03	予備	使用禁止
4	CHK 1	確認信号1	CHK2 と短絡すること
5	DI 05	予備	使用禁止
6	DI 06	専用入力　ストップ	
7	DI 07	予備	使用禁止
8	DI 20	汎用入力20	
9	DI 21	汎用入力21	
10	DI 22	汎用入力22	
11	DI 23	汎用入力23	
12	DI 24	汎用入力24	
13	DI 25	汎用入力25	
14	DI 26	汎用入力26	
15	DI 27	汎用入力27	
16	DO 00	予備	使用禁止
17	DO 01	専用出力　CPU OK	
18	DO 10	専用出力　自動モード出力	
19	DO 11	専用出力　原点復帰完了	
20	DO 12	専用出力　シーケンスプログラム実行中	
21	DO 13	専用出力　ロボットプログラム運転中	
22	DO 14	専用出力　プログラムリセット状態出力	
23	DO 15	専用出力　ワーニング出力	
24	DO 16	予備	使用禁止
25	DO 17	予備	使用禁止
26	DI 12	専用入力　自動運転スタート	
27	DI 13	予備	使用禁止
28	DI 14	専用入力　原点復帰(INC 軸用)	
29	DI 15	専用入力　プログラムリセット入力	
30	DI 16	専用入力　アラームリセット入力	
31	DI 17	専用入力　原点復帰(ABS 軸用)	
32	DI 30	汎用入力30	
33	DI 31	汎用入力31	
34	DI 32	汎用入力32	
35	DI 33	汎用入力33	
36	DI 34	汎用入力34	
37	DI 35	汎用入力35	
38	DI 36	汎用入力36	
39	DI 37	汎用入力37	
40	CHK 2	確認信号2	CHK1 と短絡すること
41	DO 02	専用出力　サーボオン出力	
42	DO 03	専用出力　アラーム出力	
43	DO 20	汎用出力 20	
44	DO 21	汎用出力 21	
45	DO 22	汎用出力 22	
46	DO 23	汎用出力 23	
47	DO 24	汎用出力 24	
48	DO 25	汎用出力 25	
49	DO 26	汎用出力 26	
50	DO 27	汎用出力 27	

■拡張仕様入出力コネクタ信号表

PIN	I/O No. (ID=1)	I/O No. (ID=2)	I/O No. (ID=3)	I/O No. (ID=4)	名称
1	—	—	—	—	予約
2	DI 10	DI 40	DI 70	DI 120	汎用入力 10,40,70,120
3	—	—	—	—	予約
4	DI 11	DI 41	DI 71	DI 121	汎用入力 11,41,71,121
5	—	—	—	—	予約
6	—	—	—	—	予約
7	—	—	—	—	予約
8	DI 20	DI 50	DI 100	DI 130	汎用入力 20,50,100,130
9	DI 21	DI 51	DI 101	DI 131	汎用入力 21,51,101,131
10	DI 22	DI 52	DI 102	DI 132	汎用入力 22,52,102,132
11	DI 23	DI 53	DI 103	DI 133	汎用入力 23,53,103,133
12	DI 24	DI 54	DI 104	DI 134	汎用入力 24,54,104,134
13	DI 25	DI 55	DI 105	DI 135	汎用入力 25,55,105,135
14	DI 26	DI 56	DI 106	DI 136	汎用入力 26,56,106,136
15	DI 27	DI 57	DI 107	DI 137	汎用入力 27,57,107,137
16	—	—	—	—	予約
17	—	—	—	—	予約
18	DO 10	DO 30	DO 50	DO 70	汎用出力 10,30,50,70
19	DO 11	DO 31	DO 51	DO 71	汎用出力 11,31,51,71
20	DO 12	DO 32	DO 52	DO 72	汎用出力 12,32,52,72
21	DO 13	DO 33	DO 53	DO 73	汎用出力 13,33,53,73
22	DO 14	DO 34	DO 54	DO 74	汎用出力 14,34,54,74
23	DO 15	DO 35	DO 55	DO 75	汎用出力 15,35,55,75
24	DO 16	DO 36	DO 56	DO 76	汎用出力 16,36,56,76
25	DO 17	DO 37	DO 57	DO 77	汎用出力 17,37,57,77
26	DI 12	DI 42	DI 72	DI 122	汎用入力 12,42,72,122
27	DI 13	DI 43	DI 73	DI 123	汎用入力 13,43,73,123
28	DI 14	DI 44	DI 74	DI 124	汎用入力 14,44,74,124
29	DI 15	DI 45	DI 75	DI 125	汎用入力 15,45,75,125
30	DI 16	DI 46	DI 76	DI 126	汎用入力 16,46,76,126
31	DI 17	DI 47	DI 77	DI 127	汎用入力 17,47,77,127
32	DI 30	DI 60	DI 110	DI 140	汎用入力 30,60,110,140
33	DI 31	DI 61	DI 111	DI 141	汎用入力 31,61,111,141
34	DI 32	DI 62	DI 112	DI 142	汎用入力 32,62,112,142
35	DI 33	DI 63	DI 113	DI 143	汎用入力 33,63,113,143
36	DI 34	DI 64	DI 114	DI 144	汎用入力 34,64,114,144
37	DI 35	DI 65	DI 115	DI 145	汎用入力 35,65,115,145
38	DI 36	DI 66	DI 116	DI 146	汎用入力 36,66,116,146
39	DI 37	DI 67	DI 117	DI 147	汎用入力 37,67,117,147
40	—	—	—	—	予約
41	—	—	—	—	予約
42	—	—	—	—	予約
43	DO 20	DO 40	DO 60	DO 100	汎用出力 20,40,60,100
44	DO 21	DO 41	DO 61	DO 101	汎用出力 21,41,61,101
45	DO 22	DO 42	DO 62	DO 102	汎用出力 22,42,62,102
46	DO 23	DO 43	DO 63	DO 103	汎用出力 23,43,63,103
47	DO 24	DO 44	DO 64	DO 104	汎用出力 24,44,64,104
48	DO 25	DO 45	DO 65	DO 105	汎用出力 25,45,65,105
49	DO 26	DO 46	DO 66	DO 106	汎用出力 26,46,66,106
50	DO 27	DO 47	DO 67	DO 107	汎用出力 27,47,67,107

※ID はパラメータにより設定されます。

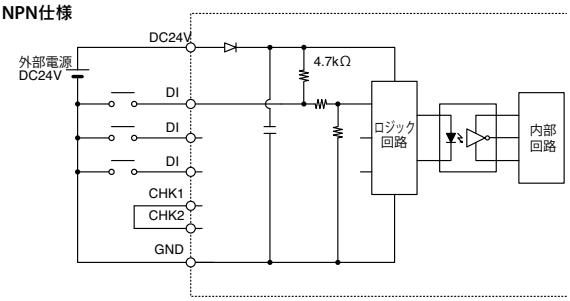
RCX320

■標準仕様入出力コネクタピン配列表

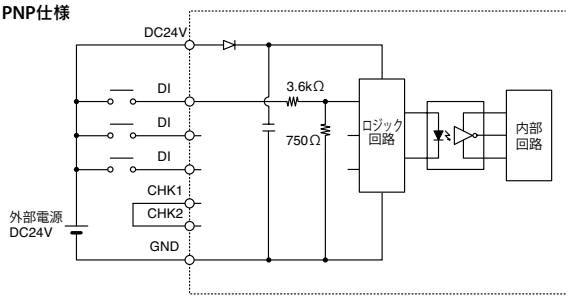
Pin	I/O No.	名称
1	DI01	サーボオン
2	DI10	SEQ許可
3	DI03	(予備)
4	CHK1	確認入力1
5	DI05	(予備)
6	DI06	STOP
7	DI07	(予備)
8	DI20	汎用入力
9	DI21	汎用入力
10	DI22	汎用入力
11	DI23	汎用入力
12	DI24	汎用入力
13	DI25	汎用入力
14	DI26	汎用入力
15	DI27	汎用入力
16	DO00	(予備)
17	DO01	CPUOK
18	DO10	AUTO
19	DO11	ORGOK
20	DO12	SEQRUN
21	DO13	RUN
22	DO14	RESET
23	DO15	WARNING
24	DO16	(予備)
25	DO17	(予備)
26	DI12	RUN
27	DI13	(予備)
28	DI14	ORIGIN(INC 軸用)
29	DI15	RESET
30	DI16	ALMRST
31	DI17	ORIGIN(ABS 軸用)
32	DI30	汎用入力
33	DI31	汎用入力
34	DI32	汎用入力
35	DI33	汎用入力
36	DI34	汎用入力
37	DI35	汎用入力
38	DI36	汎用入力
39	DI37	汎用入力
40	CHK2	確認入力2
41	DO02	SERVO
42	DO03	ALARM
43	DO20	汎用出力
44	DO21	汎用出力
45	DO22	汎用出力
46	DO23	汎用出力
47	DO24	汎用出力
48	DO25	汎用出力
49	DO26	汎用出力
50	DO27	汎用出力

■入力信号接続例

●NPN仕様

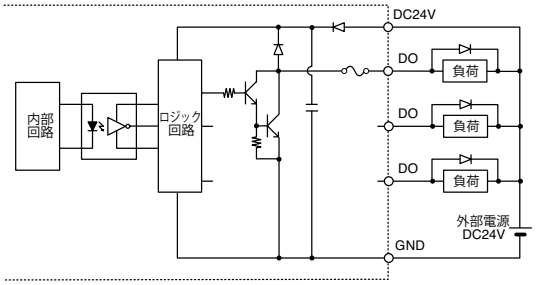


●PNP仕様

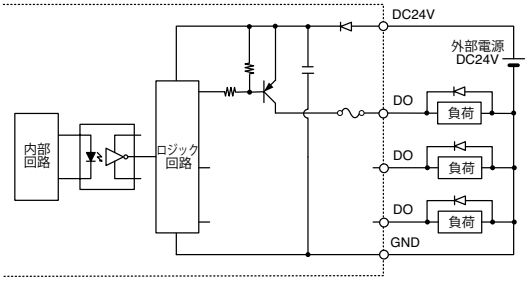


■出力信号接続例

●NPN仕様



●PNP仕様

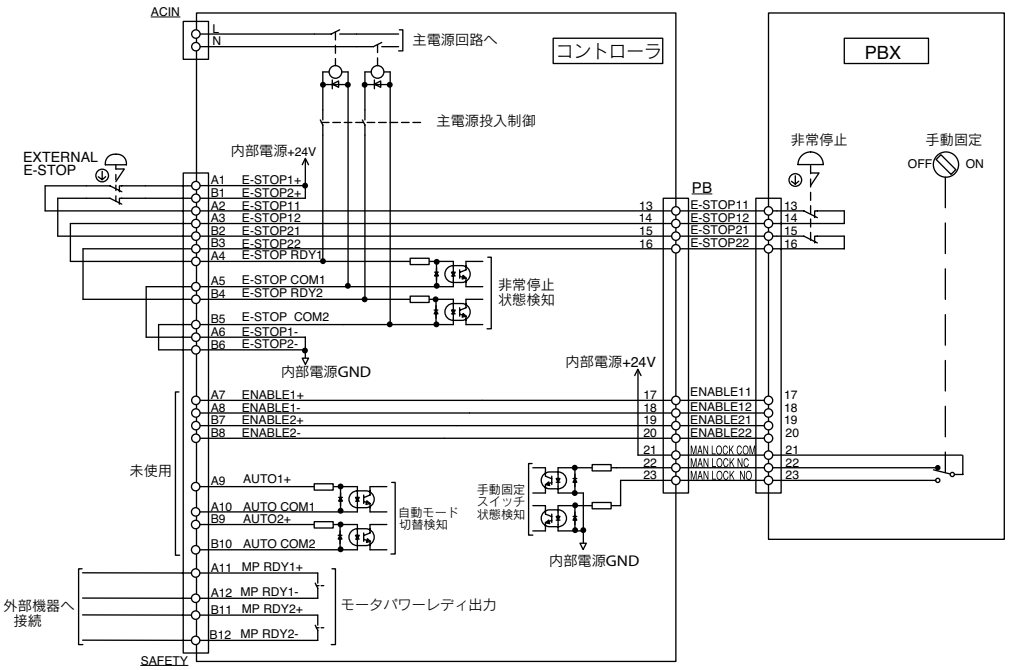


■コントローラ基本機能

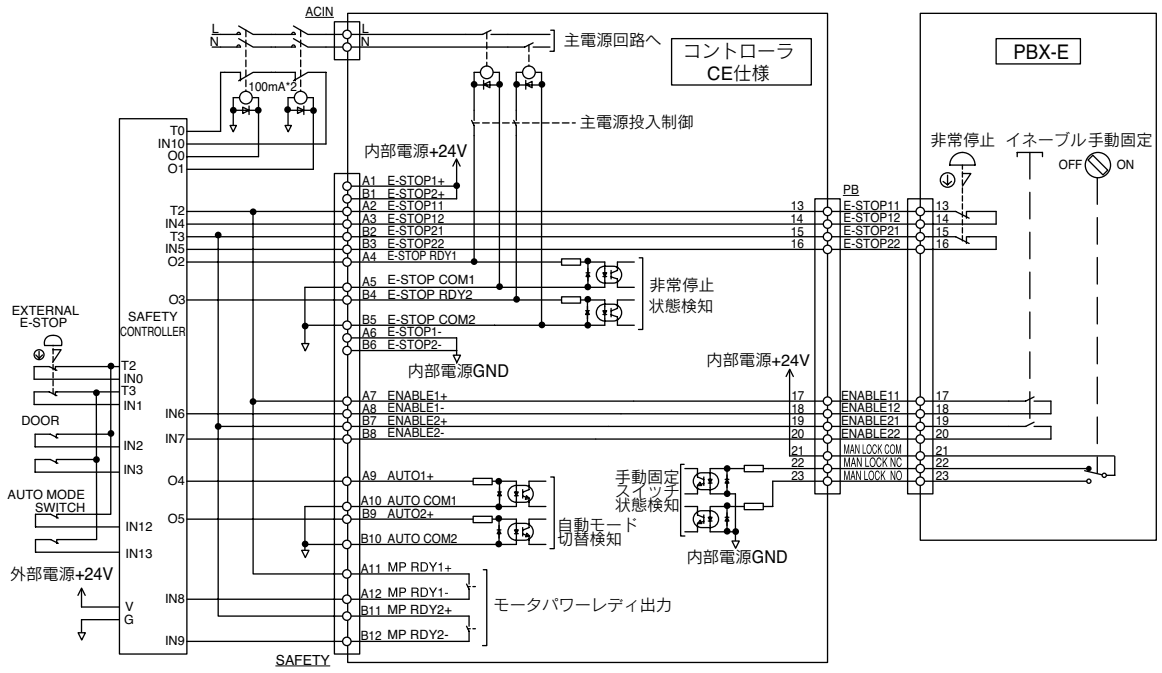
機能	説明	
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム作成, プログラム実行, ステップ実行, etc) 手動モード(主な処理: ジョグ移動, ポイントティーチング, パラメータ編集, etc)	
命令	配列宣言命令(DIM文) 代入命令(数値代入文、文字列代入文、ポイント定義文、etc) 移動関連命令(MOVE 文、DRIVE 文、PMOVE 文、etc) 条件分岐命令(IF 文、FOR 文、WHILE 文 etc)	外部出力命令(DO 文、MO 文、LO 文、TO 文、SO 文) パラメータ命令(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文 etc) 条件待ち命令(WAIT 文) タスク関連命令(START 文、SUSPEND 文、CUT 文 etc) 等
関数	算術関数(SIN 関数、COS 関数、TAN 関数、etc) 文字列関数(STR$ 関数、LEFT$ 関数、MID$ 関数、RIGHT$ 関数 etc)	ポイント関数(WHERE 関数、JTOXY 関数、XYTOJ 関数、etc) パラメータ関数(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文、etc) 等
変数	単純変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) 配列変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) ポイント変数	シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子(+、−、*、 /、MOD) 論理演算子(AND、OR、XOR)	比較演算子(=、<、>、<>、<=、>=)
モニタ	入出力信号等の監視(200ms インターバル)	
オンライン命令	プログラム操作命令(RUN、STOP、RESET、STEP etc) ユーティリティ命令(COPY、ERA、INIT etc)	データハンドリング命令(READ、WRITE etc) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム, ポイント、パラメータ、シフト、ハンド、オール、 アラーム履歴 等	
内部タイマ	タイマカウント変数(TCOUNTER), 1ms インターバル	
プログラム ブレークポイント	最大32点	

■非常停止入力信号の接続

● ノーマル仕様コントローラとPBXの接続例



● CE仕様コントローラとPBX-Eの接続例



■RCX320コマンド一覧表

●一般命令

言語名	機能
DIM	DIM 配列変数の名前と要素数を宣言する
LET	LET 指定された代入文を実行する
REM	REM コメント文を記述する

●算術命令

言語名	機能
ABS	指定された値の絶対値を求める
ATN	指定された値の逆正接値を求める
ATN2	指定されたX-Y座標の逆正接値を求める
COS	指定された値の余弦値を求める
DEGRAD	値をラジアンに変換する(↔ RADDEG)
DIST	指定される2点間の距離を求める
INT	値の小数点以下を切り捨てた整数値を得る
LSHIFT	値を指定したビット数だけ左にシフトさせる(↔ RSHIFT)
RADDEG	値を度に変換する(↔ DEGRAD)
RSHIFT	値を指定したビット数だけ右にシフトさせる(↔ LSHIFT)
SIN	指定された値の正弦値を求める
SQR	指定された値の平方根を求める
TAN	指定された値の正接値を求める

●日付・時刻

言語名	機能
DATE $	日付を"yy/mm/dd" の形式の文字列で求める
TCOUNTER	TCOUNTER 変数がリセットされた時点から、1ms毎にカウントアップされた値を出力する
TIME $	現在時刻を"hh : mm : ss" の形式の文字列で求める
TIMER	現在時刻を午前0 時からの秒で求める

●文字列操作

言語名	機能
CHR $	指定したキャラクタコードを持つ文字を求める
LEFT $	指定した文字列の左側から指定した桁数の文字列を抜き出す
LEN	指定した文字列の長さ(バイト数)を得る
MID $	指定した文字列中から任意の長さの文字列を抜き出す
ORD	指定した文字列の最初の文字のキャラクタコードを得る
RIGHT $	指定した文字列の右側から指定した桁数の文字列を抜き出す
STR $	指定した値を文字列に変換する(↔ VAL)
VAL	指定した文字列表記の値を実際の数値に変換する(↔ STR $)

●ポイント・座標・シフト座標

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
JTOXY	関節座標データを指定されたロボットの直交座標データに変換する(↔ XYTOJ)
LEFTY	指定されたロボットの手系を左手系に設定する
LOCx	ポイントデータを軸単位またはシフトデータを要素単位で設定／取得する
Pn	プログラムの中でポイントを定義する
PPNT	パレット定義番号とパレット位置番号で指定されるポイントデータを作成する
RIGHTY	指定されたロボットの手系を右手系に設定する
Sn	プログラムの中でシフト座標を定義する
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータで指定されたロボットのシフト座標を設定する
XYTOJ	ポイント変数の直交座標データを指定されたロボットの関節座標データに変換する(↔ JTOXY)

●分岐命令

言語名	機能
EXIT FOR	FOR 文～NEXT 文のループを強制的に終了する
FOR～NEXT	繰り返しを制御する指定値を超えるまで、FOR 文の次からNEXT 文までを繰り返し実行する
GOSUB～RETURN	GOSUB 文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプする
IF	条件によって制御の流れを分岐する
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB 文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプする
SELECT CASE ～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐する
WHILE～WEND	繰り返しを制御する

●エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプまたは、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止する
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開する
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

●プログラム制御

言語名	機能
CALL	サブプロシージャを呼び出す
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセットする
HALTALL	全てのプログラムを停止し、かつ、タスク1 はリセット、その他のタスクは終了する
HOLD	プログラムを一時停止する
HOLDALL	全てのプログラムを一時停止する
SWI	実行プログラムを切り替え、1 行目から実行する

●タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更する
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了する
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了する
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動する
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動する
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止する

●ロボット動作

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
DRIVE	指定されたロボットを軸単位で絶対位置移動する
DRIVEI	指定されたロボットを軸単位で相対位置移動する
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
LEFTY	指定されたロボットの手系を左手系に設定する
MOTOR	モータ電源状態をコントロールする
MOVE	指定されたロボットの全軸を絶対移動する
MOVEI	指定されたロボットの全軸を相対移動する
ORIGIN	原点復帰動作を実行する
PMOVE	指定されたロボットのパレット移動命令を実行する
RIGHTY	指定されたロボットの手系を右手系に設定する
SERVO	指定されたロボットの指定された軸または全軸のサーボのオン／オフをコントロールする

状態取得

言語名	機能
ABSRPOS	指定されたロボットの指定された軸のマシンリファレンス値を求める(原点復帰方式がマーク方式の場合のみ有効)
ARMCND	指定されたロボットの現在のアームの状態を取得する
ARMSEL	指定されたロボットの現在の手系の設定を取得する
ARMTYP	指定されたロボットの手系設定を取得する
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
MCHREF	指定されたロボット軸の原点復帰動作およびアブソサーチ動作のマシンリファレンスを求める
PSHRSLT	PUSH 文終了時の状態を取得する
PSHSPD	押付速度比率パラメータを設定/ 取得する
PSHTIME	押付時間パラメータを設定/ 取得する
WAIT ARM	指定されたロボットの軸動作の完了を待つ
WHERE	指定されたロボットのアームの現在位置を関節座標(パルス)で読み出す
WHRXY	指定されたロボットのアームの現在位置を直交座標(mm、度)で読み出す

状態変更

言語名	機能
ACCEL	指定されたロボットの加速度係数パラメータを設定／取得する
ARCHP1	指定されたロボットのアーチ位置1 パラメータを設定／取得する
ARCHP2	指定されたロボットのアーチ位置2 パラメータを設定／取得する
ASPEED	指定されたロボットの自動移動速度を設定／取得する
AXWGHT	指定されたロボットの軸先端質量パラメータを設定／取得する
DECEL	指定されたロボットの減速比率パラメータを設定／取得する
ORGORD	指定されたロボットの原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定／取得する
OUTPOS	指定されたロボットのアウト有効位置パラメータを設定／取得する
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義する
PSHFRC	押付力パラメータを設定／取得する
PSHJGSP	押付判定速度閾値パラメータを設定/ 取得する
PSHMTD	押付方式パラメータを設定／取得する
SPEED	指定されたロボットのプログラム移動速度を変更する
TOLE	指定されたロボットの公差パラメータを設定／取得する
WEIGHT	指定されたロボットの先端質量パラメータを設定／取得する

PATH 制御

言語名	機能
PATH	PATH 移動経路を設定する
PATH END	PATH 移動の経路設定を終了する
PATH SET	PATH 移動の経路設定を開始する
PATH START	PATH 移動を開始する

トルク制御

言語名	機能
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
CURTRQ	指定されたロボットの指定された軸の現在トルク値を取得する
PUSH	軸単位で押付動作する
TORQUE	指定されたロボットの指定された軸の最大トルク指令値を設定／取得する

入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDO ポートに出力する
LO	指定された値をLO ポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMO ポートに出力する
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了する
RESET	指定された出力ポートのビットをオフする
SET	指定された出力ポートのビットをオンする
SO	指定された値をSO ポートに出力する
TO	指定された値をTO ポートに出力する
WAIT DI/DO	条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付)

通信制御

言語名	機能
ONLINE	指定した通信ポートをオンラインモードに設定する
OFFLINE	指定した通信ポートをオフラインモードに設定する
SEND	ファイルを転送する

付属品及びオプションパーツ

RCX320



■標準付属品

● 電源コネクタ＋結線レバー



型式	KAS-M5382-00

LCC140 TS-X TS-P SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

● SAFETYコネクタ



型式	KCX-M5370-00

RCX320 RCX340

● PBXターミネータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスPBXを取り外した状態で運転する場合、PBXコネクタに接続します。



型式	KFR-M5163-00

RCX320 RCX340

● NPN/PNPコネクタ



コネクタプラグ型式	KBH-M4424-00
コネクタカバー型式	KBH-M4425-00

SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

● アブソバッテリ

アブソデータバックアップ用バッテリです。

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量※1	21g



型式	KCA-M53G0-02

※1. 電池単体の質量です。

※アブソバッテリは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

RCX320 RCX340 TS-SH

重要 アブソバッテリ取付条件

1軸ごとに1個必要です。
● 1個…データ保持時間約半年(無通電状態)
※インクリまたはセミアブソの場合は、アブソバッテリは不要です。

● COMコネクタ用ダストカバー

型式	KR7-M5395-10

RCX320 RCX340

● LANコネクタ用ダストカバー

型式	KCX-M658K-10

RCX320 RCX340

● USBコネクタ用ダストカバー

型式	KCX-M658K-00

RCX320 RCX340

■オプション品

● プログラミングボックス P.653
PBX/PBX-E

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。


PBX

種類	言語	ケーブル長	型式	
PBX	日本語	5m	KCX-M5110-1J	RCX320 RCX340
		12m	KCX-M5110-3J	
	英語	5m	KCX-M5110-1E	
		12m	KCX-M5110-3E	
	中国語	5m	KCX-M5110-1C	
		12m	KCX-M5110-3C	
PBX-E（イネーブルスイッチ付）	日本語	5m	KCX-M5110-0J	
		12m	KCX-M5110-2J	
	英語	5m	KCX-M5110-0E	
		12m	KCX-M5110-2E	
	中国語	5m	KCX-M5110-0C	
		12m	KCX-M5110-2C	

	型式	
PBX用表示言語切り替えUSB	KCX-M6498-00	
USBケーブル	KCX-M657E-00	

● パソコン用サポートソフト P.648
RCX-Studio 2020

RCX320 / RCX340 コントローラの操作支援ソフトウェアです。
RCX-Studio 2020 には、ロボットの誤操作を防止するための USB キーが付属しています。




USB キー

型式	RCX-Studio 2020 Basic〔USBキー 青〕	KCX-M4990-40	RCX320 RCX340
	RCX-Studio 2020 Pro〔USBキー 紫〕	KCX-M4990-50	

USBキーが無くても機能制限版として使用可能です。
機能制限版および、Basic版とPro版の機能詳細については P.648をご参照ください。

● 基本仕様

対応言語	日本語、英語、中国語
OS ※1	Microsoft Windows 7 SP1(32/64bit)、8.1(32/64bit)、10(32/64bit)、11（対応バージョンV3.2.5～）
実行環境	.NET Framework 4.5 以上
CPU	推奨：Intel Core i5 2GHz以上、最小：Intel Celeron 2GHz以上、3Dシミュレータ無効時：Intel Core2 Duo 2GHz以上
メモリ	推奨：8GB以上、最小：4GB以上、3Dシミュレータ無効時：1GB以上
ハードディスク容量	RCX-Studio 2020のインストール先に1G以上の空き容量
通信ポート	通信ケーブル：シリアル通信ポート、イーサネット、またはUSB ポート
その他	専用通信ケーブル（D-Sub用、またはUSB用） イーサネットケーブル（カテゴリ5以上） USBポート：1ポート（USBキー用）
使用可能コントローラ	RCX340/RCX320
使用可能ロボット	RCX340/RCX320に接続可能なヤマハロボット

※1. Windows 7、Windows 8.1、およびWindows 10 は、米国Microsoft Corporation の米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。
その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

● 通信ケーブル

RCX-Studio 2020 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。


USB


D-Sub

イーサネットケーブルにも対応（カテゴリ5以上）

型式	USBタイプ（5m）	KBG-M538F-00	LCC140 ERCD SR1-X SR1-P RCX320 RCX340
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin（5m）	KAS-M538F-10	

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

● YC-Link/E マスターボード

型式	KCX-M4400-M0	RCX320 RCX340

● YC-Link/E スレーブボード

型式	KCX-M4400-S0	RCX320 RCX340

● YC-Link/E ケーブル（1m）

型式	KCX-M6479-10	RCX320 RCX340

RCX340

●高機能ロボットコントローラ

従来のコントローラの機能をさらに向上させるため、
全ての機能を見直した次世代コントローラ。
ハイレベルな設備構築が実現できる高度な機能性が
特長です。



RCX340



プログラミングボックス
▶ PBX/PBX-E
P.653



パソコン用サポートソフト
▶ RCX-Studio 2020
P.648

■基本仕様

項目			RCX340
基本仕様	適用ロボット		単軸ロボット、リニア単軸ロボット、直交型ロボット、スカラ型ロボット（YK120X、YK150X を除く）、ピック& プレイスロボット
	接続モータ容量		4 軸合計 1600W 以下
	電源容量		2500VA
	外形寸法		W355 × H195 × D130mm（本体のみ）
	重量		6.2kg（本体のみ）
	入力電源	制御電源	単相AC200V～230V±10%以内　50/60Hz
		主電源	単相AC200V～230V±10%以内　50/60Hz
軸制御	制御軸数		最大4 軸（同時制御：6 軸） コントローラリンクにより最大16 軸（4 ロボット）まで拡張可能
	駆動方式		AC フルデジタルサーボ
	位置検出方式		レゾルバ、磁気式リニアスケール
	制御方式		PTP 動作（Point to Point）、アーチモーション、直線補間、円弧補間
	座標系		関節座標、直交座標
	位置表示単位		パルス、ミリメートル（1/1000 単位）、度（1/1000 単位）
	速度設定		0.01 ～ 100%（1% 未満は、プログラムでの変更可能）
	加減速度設定		ロボット型式および先端質量パラメータによる最適化 加速度および減速率パラメータによる設定（1% 単位設定） ※プログラムでの変更可能 ゾーン制御　（スカラ型ロボットのみ、アーム姿勢に応じた最適化）
プログラミング	プログラム言語		ヤマハ BASIC Ⅱ（JIS B8439（SLIM 言語）準拠）
	マルチタスク		最大16 タスク
	シーケンスプログラム		1 プログラム
	メモリ容量		2.1MB（プログラムとポイントの合計容量） （最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、300KB）
	プログラム		100 プログラム（最大プログラム数） 9999 行（1 プログラム最大行数）
	ポイント		30000 ポイント（最大ポイント数）
	ポイント教示方式		MDI（座標値入力）、ダイレクトティーチ、ティーチングプレーバック、 オフラインティーチ（外部からのデータ入力）
	システムバックアップ （内部メモリバックアップ）		リチウム電池（0 ～ 40℃で約4 年間有効）
	内部フラッシュメモリ		512KB
外部入出力	SAFETY	入力	非常停止入力2 系統 自動モード入力2 系統（CE 仕様のみ有効）
		出力	非常停止接点出力2 系統 イネーブル接点出力2 系統（PBX-E 使用時のみ有効） モータパワーレディ出力2 系統
	ブレーキ出力		トランジスタ出力(PNP オープンコレクタ)
	原点センサ入力		DC24V　B 接点センサ接続
	外部通信		RS-232C：1CH（D-SUB 9 ピン（メス）） Ethernet：1CH（IEEE802.3u/IEEE802.3 準拠） 100Mbps/10Mbps（100BASE-TX/10BASE-T） Auto Negotiation 対応 RS-422：1CH（PBX 専用）

対応ロボット	XY-X P.373	YK-X P.67	FLIP-X P.285	PHASER P.263	YP-X P.501
CEマーキング対応	○	フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet EtherNet/IP Ethernet PROFIBUS PROFINET EtherCAT		

■注文型式

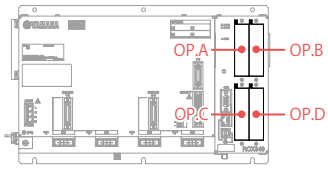
RCX340 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

適用コントローラ	制御軸数	安全規格	コントローラオプションA (OP.A)	コントローラオプションB (OP.B)	コントローラオプションC (OP.C)	コントローラオプションD (OP.D)	コントローラオプションE (OP.E)	アブソバッテリ※8
	4：4軸	N：ノーマル	無記入：選択なし	無記入：選択なし	無記入：選択なし	無記入：選択なし	無記入：選択なし	4：4個
	3：3軸	E：CE	NS：STD.DIO(NPN) ※1 ※4	--- ※3	--- ※3	--- ※3	WY：RCXiVY2+付き 照明制御機能なし	3：3個
	2：2軸	K：KCs	NE：EXP.DIO(NPN) ※2 ※4	NE：EXP.DIO(NPN) ※2 ※4	NE：EXP.DIO(NPN) ※2 ※4	NE：EXP.DIO(NPN) ※2 ※4	WL：RCXiVY2+付き 照明制御機能あり	2：2個
			PS：STD.DIO(PNP) ※1 ※4	--- ※3	--- ※3	--- ※3		1：1個
			PE：EXP.DIO(PNP) ※2 ※4	PE：EXP.DIO(PNP) ※2 ※4	PE：EXP.DIO(PNP) ※2 ※4	PE：EXP.DIO(PNP) ※2 ※4		0：0個
			GR：グリッパ	GR：グリッパ	GR：グリッパ	GR：グリッパ		
			TR：トラッキング ※5	TR：トラッキング ※5	TR：トラッキング ※5	TR：トラッキング ※5		
			YM1：YC-Link/Eマスタ ※6	YM1：YC-Link/Eマスタ ※6	YM1：YC-Link/Eマスタ ※6	YM1：YC-Link/Eマスタ ※6		
			YS2~4：YC-Link/Eスレーブ ※6	YS2~4：YC-Link/Eスレーブ ※6	YS2~4：YC-Link/Eスレーブ ※6	YS2~4：YC-Link/Eスレーブ ※6		
			EP：Ethernet/IP™ ※7	EP：Ethernet/IP™ ※7	EP：Ethernet/IP™ ※7	EP：Ethernet/IP™ ※7		
			PB：PROFIBUS ※7	PB：PROFIBUS ※7	PB：PROFIBUS ※7	PB：PROFIBUS ※7		
			CC：CC-Link ※7	CC：CC-Link ※7	CC：CC-Link ※7	CC：CC-Link ※7		
			DN：DeviceNet™ ※7	DN：DeviceNet™ ※7	DN：DeviceNet™ ※7	DN：DeviceNet™ ※7		
			PT：PROFINET ※7	PT：PROFINET ※7	PT：PROFINET ※7	PT：PROFINET ※7		
			ES：EtherCAT ※7	ES：EtherCAT ※7	ES：EtherCAT ※7	ES：EtherCAT ※7		

コントローラオプションAから順番に選択項目の上段にある項目から選択してください。

※1. パラレルI/Oボード標準仕様 (OP.B)~(OP.D)でフィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)を選択し、フィールドバスオプションを有効にした場合、パラレルI/Oボードからの専用入力はSTOP信号以外無効となります。
※2. パラレルI/Oボード拡張仕様
※3. パラレルI/Oボード標準仕様はオプションボードに1枚のみ選択可能なため、(OP.B)～(OP.D)では選択できません。
※4. パラレルI/OボードはNPNとPNPが混在しないようにご注意ください。
※5. トラッキングボードは(OP.A)～(OP.D)の中で、一枚のみ選択可能です。
※6. YC-Link/Eを使用する場合、マスタ(YM1)またはスレーブ(YS2/YS3/YS4)の4種類のオプションボードのうち、一枚のみ選択ください。また、どのロボットを何台目のコントローラに接続するかご指定ください。詳細は下記「RCX340 YC-Link/E注文型式説明」をご覧ください。
※7. フィールドバス(CC/DN/PB/EP/PT/ES)は混在させないでください。
※8. インクリ仕様でお使いになる場合、アブソバッテリは不要になります。セミアブソ仕様のリニアモータをお使いになる場合、セミアブソ仕様はインクリ扱いとなるため、アブソバッテリは不要になります。アブソ仕様でお使いの場合、軸数分アブソバッテリの指示が必要になります。

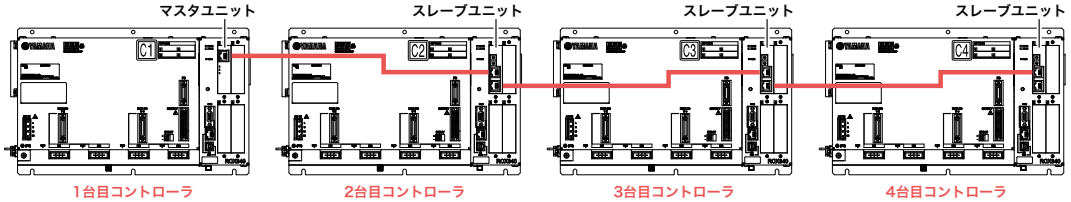
●コントローラオプション



項目				RCX340
一般仕様	使用温度			0℃～40℃
	保存温度			－10℃～65℃
	使用湿度			35% ～ 85%RH （結露なきこと）
	ノイズ耐量			IEC61000-4-4 レベル3
	保護構造			IP20
	保護クラス			クラスⅠ
オプション	※オプションボード	パラレルI/Oボード	標準仕様	専用入力8点 専用出力9点 汎用入力16点 汎用出力8点 （最大1 ボード、NPN/PNP 仕様選択）
			拡張仕様	汎用入力24点 汎用出力16点 （最大4 ボード、NPN/PNP 仕様選択）
		CC-Link ボード Ver1.1/2.0		リモートI/O 専用入出力：各16 点 汎用入出力：各96 点 リモートレジスタ 入出力：各16 ワード
		DeviceNet™ ボード		
		EtherNet/IP™ ボード		
		PROFIBUS ボード		
		PROFINET ボード		
		EtherCATボード		
		YC-Link/E ボード（マスタ/ スレーブ）		通信周期：1ms、制御周期：最小1ms / 最大8ms、最大ロボット台数：4 台 最大制御軸数：全16 軸（マスタコントローラ4 軸を含む）スレーブのみで最大12 軸
		YRG（グリッパ）ボード		位置検出方式：光学式ロータリエンコーダ、最小設定距離：0.01mm 速度設定：パラメータ最高速度に対し20 ～ 100% にて設定、グリッパ接続台数：最大4 台 駆動電源：DC 24V ± 10% 1.0A Max
		トラッキングボード		エンコーダ接続台数：最大2 台、対象エンコーダ：26LS31/26C31 相当ラインドライバ(RS422 準拠) エンコーダ電源：DC5V(2 カウンタ(ch) 合計500mA 未満)(コントローラより供給)
	RCXiVY2+ ユニット			カメラ画素数：最大500 万画素、品種設定数：254 品種、カメラ接続台数：最大2 台 電源：DC24V ± 10% 1.5A Max
	プログラミングボックス			PBX、PBX-E
	アブソバッテリ			3.6V 2700mAH / 軸 バックアップ保持期間：約1 年
	パソコン用ソフト			RCX-Studio 2020

※オプションボードの取付可能スロット数は4スロットです。

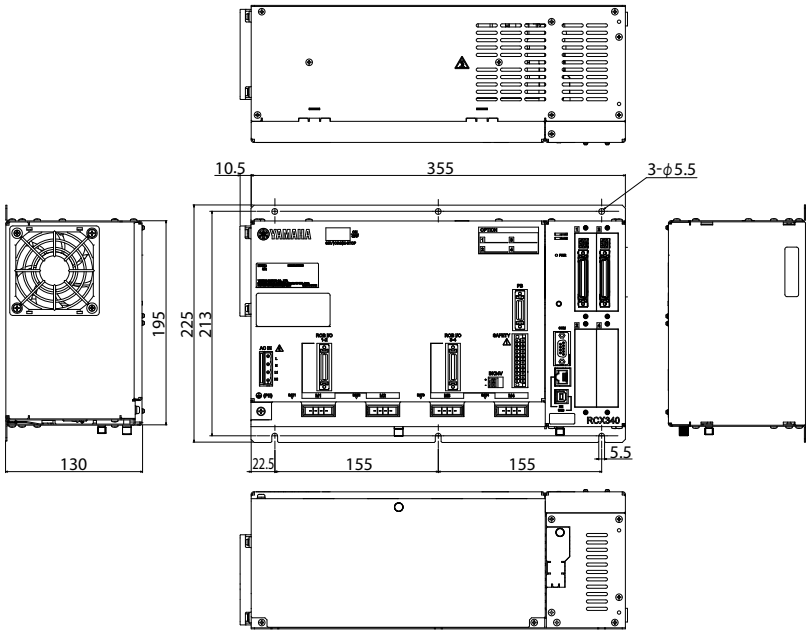
■RCX340 YC-Link/E 注文型式説明



※韓国に輸出されるお客様は、YC-Link/Eを用いてRCX340にRCX340あるいはRCX320を接続すると、KCs制度に対応できない場合があります。
ご検討の際は弊社までご相談ください。

RCX340

■外観図



■電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。
以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

① スカラ型ロボット接続時

ロボット機種					電源容量(VA)	発熱量(W)
標準タイプ	クリーンタイプ	防塵・防滴タイプ	天吊り	壁取付け・インバースタイプ		
YK120XG, YK150XG	–	–	–	–	300	58
YK180XG, YK180X YK220X	YK180XC, YK220XC	–	–	–	500	63
YK250XG, YK350XG YK400XG, YK500XGL YK600XGL, YK400XE-4	YK250XCH, YK350XCH YK400XCH, YK250XGC YK350XGC, YK400XGC YK500XGLC, YK600XGLC	YK250XGP, YK350XGP YK400XGP, YK500XGLP YK600XGLP	–	YK300XGS, YK400XGS	1000	75
–	YK500XC, YK600XC	–	–	–	1500	88
YK510XE-10, YK500XG YK610XE-10, YK600XG YK710XE-10, YK700XGL	–	YK500XGP, YK600XGP		YK500XGS, YK600XGS	1700	93
–	YK700XC, YK800XC YK1000XC	–	–	–	2000	100
YK600XGH, YK700XG YK800XG, YK900XG YK1000XG, YK1200X	–	YK600XGHP, YK700XGP YK800XGP, YK900XGP YK1000XGP	YK350TW YK500TW	YK700XGS, YK800XGS YK900XGS, YK1000XGS	2500	113

② 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値※		電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸		
05	05	600	65
10	05	800	70
20	05	1100	78
10	10	1000	75
20	10	1300	83
20	20	1700	93

③ 直交型およびマルチ型で3軸接続時

軸電流センサ値※			電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸	Z軸		
05	05	05	700	68
10	05	05	900	73
20	05	05	1200	80
10	10	05	1000	75
20	10	05	1300	83
20	20	05	1600	90
10	10	10	1200	80
20	10	10	1500	88
20	20	10	1800	95
20	20	20	2000	100

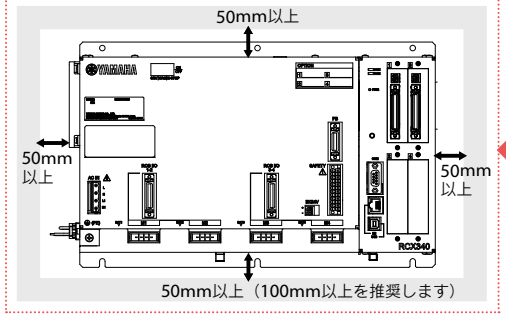
④ 直交型およびマルチ型で4軸接続時

軸電流センサ値※				電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸	Z軸	R軸		
05	05	05	05	800	70
10	05	05	05	1000	75
20	05	05	05	1200	80
10	10	05	05	1100	78
20	10	05	05	1400	85
20	20	05	05	1600	90
10	10	10	05	1300	83
20	10	10	05	1500	88
20	20	10	05	1800	95
20	20	20	05	2100	103
10	10	10	10	1400	85
20	10	10	10	1700	93
20	20	10	10	2000	100
20	20	20	10	2200	105
20	20	20	20	2500	113

※各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

■設置条件

- 制御盤内の取付け板に、水平な状態でねじ止めしてください。また、取付け板は金属製のものを使用してください。
- 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。
  （右図参照）
- 周囲温度：0 ～ 40℃
- 周囲湿度：35 ～ 85%RH（結露なきこと）



■標準仕様入出力コネクタ信号表

PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI 01	専用入力　サーボオン入力	
2	DI 10	専用入力　シーケンスコントロール	
3	DI 03	予備	使用禁止
4	CHK 1	確認信号1	CHK2 と短絡すること
5	DI 05	予備	使用禁止
6	DI 06	専用入力　ストップ	
7	DI 07	予備	使用禁止
8	DI 20	汎用入力20	
9	DI 21	汎用入力21	
10	DI 22	汎用入力22	
11	DI 23	汎用入力23	
12	DI 24	汎用入力24	
13	DI 25	汎用入力25	
14	DI 26	汎用入力26	
15	DI 27	汎用入力27	
16	DO 00	予備	使用禁止
17	DO 01	専用出力　CPU OK	
18	DO 10	専用出力　自動モード出力	
19	DO 11	専用出力　原点復帰完了	
20	DO 12	専用出力　シーケンスプログラム実行中	
21	DO 13	専用出力　ロボットプログラム運転中	
22	DO 14	専用出力　プログラムリセット状態出力	
23	DO 15	専用出力　ワーニング出力	
24	DO 16	予備	使用禁止
25	DO 17	予備	使用禁止
26	DI 12	専用入力　自動運転スタート	
27	DI 13	予備	使用禁止
28	DI 14	専用入力　原点復帰(INC 軸用)	
29	DI 15	専用入力　プログラムリセット入力	
30	DI 16	専用入力　アラームリセット入力	
31	DI 17	専用入力　原点復帰(ABS 軸用)	
32	DI 30	汎用入力30	
33	DI 31	汎用入力31	
34	DI 32	汎用入力32	
35	DI 33	汎用入力33	
36	DI 34	汎用入力34	
37	DI 35	汎用入力35	
38	DI 36	汎用入力36	
39	DI 37	汎用入力37	
40	CHK 2	確認信号2	CHK1 と短絡すること
41	DO 02	専用出力　サーボオン出力	
42	DO 03	専用出力　アラーム出力	
43	DO 20	汎用出力 20	
44	DO 21	汎用出力 21	
45	DO 22	汎用出力 22	
46	DO 23	汎用出力 23	
47	DO 24	汎用出力 24	
48	DO 25	汎用出力 25	
49	DO 26	汎用出力 26	
50	DO 27	汎用出力 27	

■拡張仕様入出力コネクタ信号表

PIN	I/O No. (ID=1)	I/O No. (ID=2)	I/O No. (ID=3)	I/O No. (ID=4)	名称
1	—	—	—	—	予約
2	DI 10	DI 40	DI 70	DI 120	汎用入力 10,40,70,120
3	—	—	—	—	予約
4	DI 11	DI 41	DI 71	DI 121	汎用入力 11,41,71,121
5	—	—	—	—	予約
6	—	—	—	—	予約
7	—	—	—	—	予約
8	DI 20	DI 50	DI 100	DI 130	汎用入力 20,50,100,130
9	DI 21	DI 51	DI 101	DI 131	汎用入力 21,51,101,131
10	DI 22	DI 52	DI 102	DI 132	汎用入力 22,52,102,132
11	DI 23	DI 53	DI 103	DI 133	汎用入力 23,53,103,133
12	DI 24	DI 54	DI 104	DI 134	汎用入力 24,54,104,134
13	DI 25	DI 55	DI 105	DI 135	汎用入力 25,55,105,135
14	DI 26	DI 56	DI 106	DI 136	汎用入力 26,56,106,136
15	DI 27	DI 57	DI 107	DI 137	汎用入力 27,57,107,137
16	—	—	—	—	予約
17	—	—	—	—	予約
18	DO 10	DO 30	DO 50	DO 70	汎用出力 10,30,50,70
19	DO 11	DO 31	DO 51	DO 71	汎用出力 11,31,51,71
20	DO 12	DO 32	DO 52	DO 72	汎用出力 12,32,52,72
21	DO 13	DO 33	DO 53	DO 73	汎用出力 13,33,53,73
22	DO 14	DO 34	DO 54	DO 74	汎用出力 14,34,54,74
23	DO 15	DO 35	DO 55	DO 75	汎用出力 15,35,55,75
24	DO 16	DO 36	DO 56	DO 76	汎用出力 16,36,56,76
25	DO 17	DO 37	DO 57	DO 77	汎用出力 17,37,57,77
26	DI 12	DI 42	DI 72	DI 122	汎用入力 12,42,72,122
27	DI 13	DI 43	DI 73	DI 123	汎用入力 13,43,73,123
28	DI 14	DI 44	DI 74	DI 124	汎用入力 14,44,74,124
29	DI 15	DI 45	DI 75	DI 125	汎用入力 15,45,75,125
30	DI 16	DI 46	DI 76	DI 126	汎用入力 16,46,76,126
31	DI 17	DI 47	DI 77	DI 127	汎用入力 17,47,77,127
32	DI 30	DI 60	DI 110	DI 140	汎用入力 30,60,110,140
33	DI 31	DI 61	DI 111	DI 141	汎用入力 31,61,111,141
34	DI 32	DI 62	DI 112	DI 142	汎用入力 32,62,112,142
35	DI 33	DI 63	DI 113	DI 143	汎用入力 33,63,113,143
36	DI 34	DI 64	DI 114	DI 144	汎用入力 34,64,114,144
37	DI 35	DI 65	DI 115	DI 145	汎用入力 35,65,115,145
38	DI 36	DI 66	DI 116	DI 146	汎用入力 36,66,116,146
39	DI 37	DI 67	DI 117	DI 147	汎用入力 37,67,117,147
40	—	—	—	—	予約
41	—	—	—	—	予約
42	—	—	—	—	予約
43	DO 20	DO 40	DO 60	DO 100	汎用出力 20,40,60,100
44	DO 21	DO 41	DO 61	DO 101	汎用出力 21,41,61,101
45	DO 22	DO 42	DO 62	DO 102	汎用出力 22,42,62,102
46	DO 23	DO 43	DO 63	DO 103	汎用出力 23,43,63,103
47	DO 24	DO 44	DO 64	DO 104	汎用出力 24,44,64,104
48	DO 25	DO 45	DO 65	DO 105	汎用出力 25,45,65,105
49	DO 26	DO 46	DO 66	DO 106	汎用出力 26,46,66,106
50	DO 27	DO 47	DO 67	DO 107	汎用出力 27,47,67,107

※ID はパラメータにより設定されます。

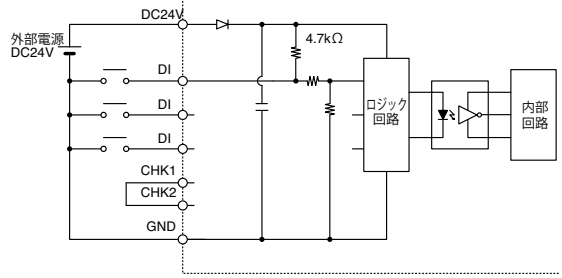
RCX340

■標準仕様入出力コネクタピン配列表

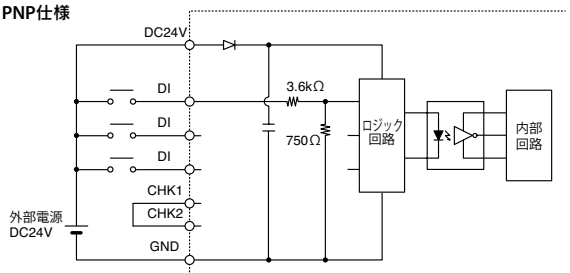
Pin	I/O No.	名称
1	DI01	サーボオン
2	DI10	SEQ許可
3	DI03	(予備)
4	CHK1	確認入力1
5	DI05	(予備)
6	DI06	STOP
7	DI07	(予備)
8	DI20	汎用入力
9	DI21	汎用入力
10	DI22	汎用入力
11	DI23	汎用入力
12	DI24	汎用入力
13	DI25	汎用入力
14	DI26	汎用入力
15	DI27	汎用入力
16	DO00	(予備)
17	DO01	CPUOK
18	DO10	AUTO
19	DO11	ORGOK
20	DO12	SEQRUN
21	DO13	RUN
22	DO14	RESET
23	DO15	WARNING
24	DO16	(予備)
25	DO17	(予備)
26	DI12	RUN
27	DI13	(予備)
28	DI14	ORIGIN(INC 軸用)
29	DI15	RESET
30	DI16	ALMRST
31	DI17	ORIGIN(ABS 軸用)
32	DI30	汎用入力
33	DI31	汎用入力
34	DI32	汎用入力
35	DI33	汎用入力
36	DI34	汎用入力
37	DI35	汎用入力
38	DI36	汎用入力
39	DI37	汎用入力
40	CHK2	確認入力2
41	DO02	SERVO
42	DO03	ALARM
43	DO20	汎用出力
44	DO21	汎用出力
45	DO22	汎用出力
46	DO23	汎用出力
47	DO24	汎用出力
48	DO25	汎用出力
49	DO26	汎用出力
50	DO27	汎用出力

■入力信号接続例

●NPN仕様

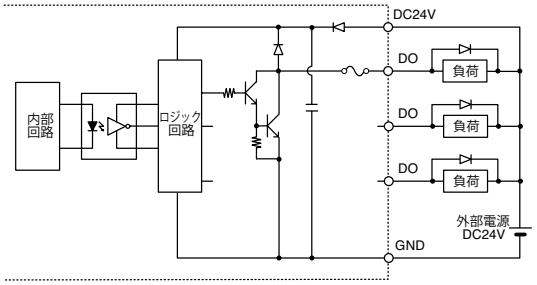


●PNP仕様

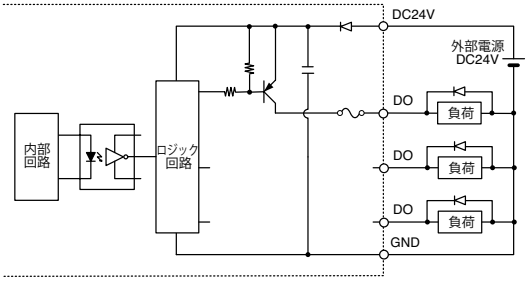


■出力信号接続例

●NPN仕様



●PNP仕様

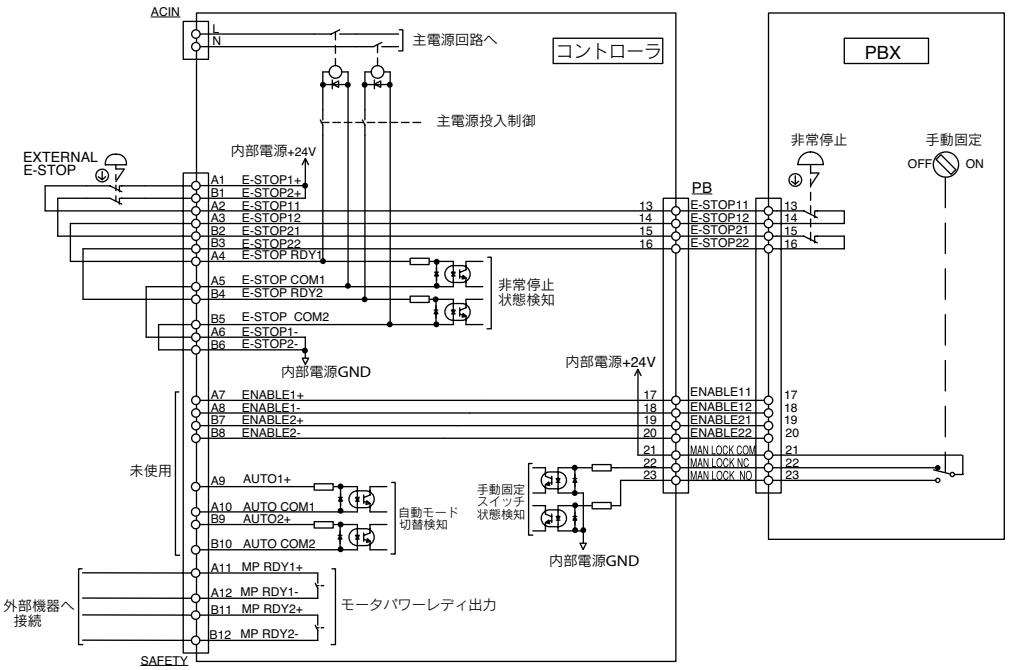


■コントローラ基本機能

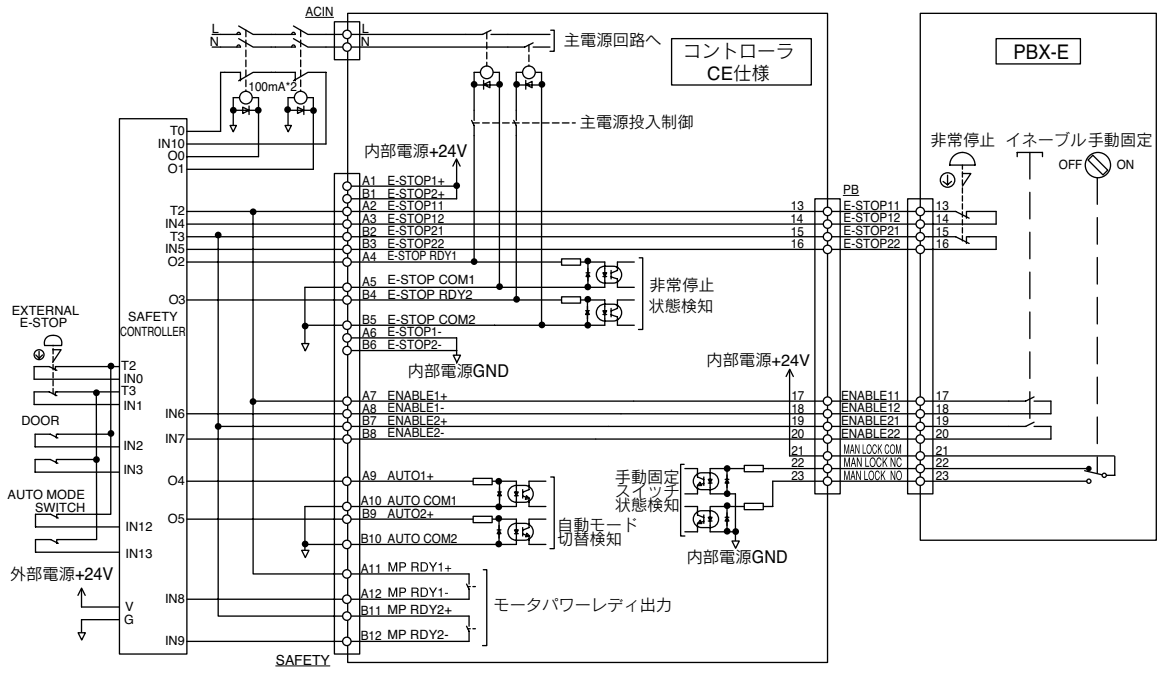
機能	説明	
動作モード	自動モード(主な処理: プログラム作成, プログラム実行, ステップ実行, etc) 手動モード(主な処理: ジョグ移動, ポイントティーチング, パラメータ編集,etc)	
命令	配列宣言命令(DIM文) 代入命令(数値代入文、文字列代入文、ポイント定義文、etc) 移動関連命令(MOVE 文、DRIVE 文、PMOVE 文、etc) 条件分岐命令(IF 文、FOR 文、WHILE 文 etc)	外部出力命令(DO 文、MO 文、LO 文、TO 文、SO 文) パラメータ命令(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文 etc) 条件待ち命令(WAIT 文) タスク関連命令(START 文、SUSPEND 文、CUT 文 etc) 等
関数	算術関数(SIN 関数、COS 関数、TAN 関数、etc) 文字列関数(STR$ 関数、LEFT$ 関数、MID$ 関数、RIGHT$ 関数 etc)	ポイント関数(WHERE 関数、JTOXY 関数、XYTOJ 関数、etc) パラメータ関数(ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文、etc) 等
変数	単純変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) 配列変数(整数型変数、実数型変数、文字列型変数) ポイント変数	シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子(+、−、*、 /、MOD) 論理演算子(AND、OR、XOR)	比較演算子(=、<、>、<>、<=、>=)
モニタ	入出力信号等の監視(200ms インターバル)	
オンライン命令	プログラム操作命令(RUN、STOP、RESET、STEP etc) ユーティリティ命令(COPY、ERA、INIT etc)	データハンドリング命令(READ、WRITE etc) ロボット言語命令(単独実行可能な命令)
データファイル	プログラム, ポイント、パラメータ、シフト、ハンド、オール、 アラーム履歴 等	
内部タイマ	タイマカウント変数(TCOUNTER), 1ms インターバル	
プログラム ブレークポイント	最大32点	

■非常停止入力信号の接続

● ノーマル仕様コントローラとPBXの接続例



● CE仕様コントローラとPBX-Eの接続例



■RCX340コマンド一覧表

●一般命令

言語名	機能
DIM	DIM 配列変数の名前と要素数を宣言する
LET	LET 指定された代入文を実行する
REM	REM コメント文を記述する

●算術命令

言語名	機能
ABS	指定された値の絶対値を求める
ATN	指定された値の逆正接値を求める
ATN2	指定されたX-Y座標の逆正接値を求める
COS	指定された値の余弦値を求める
DEGRAD	値をラジアンに変換する(↔ RADDEG)
DIST	指定される2点間の距離を求める
INT	値の小数点以下を切り捨てた整数値を得る
LSHIFT	値を指定したビット数だけ左にシフトさせる(↔ RSHIFT)
RADDEG	値を度に変換する(↔ DEGRAD)
RSHIFT	値を指定したビット数だけ右にシフトさせる(↔ LSHIFT)
SIN	指定された値の正弦値を求める
SQR	指定された値の平方根を求める
TAN	指定された値の正接値を求める

●日付・時刻

言語名	機能
DATE $	日付を"yy/mm/dd" の形式の文字列で求める
TCOUNTER	TCOUNTER 変数がリセットされた時点から、1ms毎にカウントアップされた値を出力する
TIME $	現在時刻を"hh : mm : ss" の形式の文字列で求める
TIMER	現在時刻を午前0 時からの秒で求める

●文字列操作

言語名	機能
CHR $	指定したキャラクタコードを持つ文字を求める
LEFT $	指定した文字列の左側から指定した桁数の文字列を抜き出す
LEN	指定した文字列の長さ(バイト数)を得る
MID $	指定した文字列中から任意の長さの文字列を抜き出す
ORD	指定した文字列の最初の文字のキャラクタコードを得る
RIGHT $	指定した文字列の右側から指定した桁数の文字列を抜き出す
STR $	指定した値を文字列に変換する(↔ VAL)
VAL	指定した文字列表記の値を実際の数値に変換する(↔ STR $)

●ポイント・座標・シフト座標

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
JTOXY	関節座標データを指定されたロボットの直交座標データに変換する(↔ XYTOJ)
LEFTY	指定されたロボットの手系を左手系に設定する
LOCx	ポイントデータを軸単位またはシフトデータを要素単位で設定／取得する
Pn	プログラムの中でポイントを定義する
PPNT	パレット定義番号とパレット位置番号で指定されるポイントデータを作成する
RIGHTY	指定されたロボットの手系を右手系に設定する
Sn	プログラムの中でシフト座標を定義する
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータで指定されたロボットのシフト座標を設定する
XYTOJ	ポイント変数の直交座標データを指定されたロボットの関節座標データに変換する(↔ JTOXY)

●分岐命令

言語名	機能
EXIT FOR	FOR 文～NEXT 文のループを強制的に終了する
FOR～NEXT	繰り返しを制御する指定値を超えるまで、FOR 文の次からNEXT 文までを繰り返し実行する
GOSUB～RETURN	GOSUB 文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプする
IF	条件によって制御の流れを分岐する
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB 文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行する
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプする
SELECT CASE ～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐する
WHILE～WEND	繰り返しを制御する

●エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプまたは、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止する
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開する
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

●プログラム制御

言語名	機能
CALL	サブプロシージャを呼び出す
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセットする
HALTALL	全てのプログラムを停止し、かつ、タスク1 はリセット、その他のタスクは終了する
HOLD	プログラムを一時停止する
HOLDALL	全てのプログラムを一時停止する
SWI	実行プログラムを切り替え、1 行目から実行する

●タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更する
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了する
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了する
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動する
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動する
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止する

●ロボット動作

言語名	機能
CHANGE	指定されたロボットのハンドの切り替えを行う
DRIVE	指定されたロボットを軸単位で絶対位置移動する
DRIVEI	指定されたロボットを軸単位で相対位置移動する
HAND	指定されたロボットのハンドの定義をする
LEFTY	指定されたロボットの手系を左手系に設定する
MOTOR	モータ電源状態をコントロールする
MOVE	指定されたロボットの全軸を絶対移動する
MOVEI	指定されたロボットの全軸を相対移動する
ORIGIN	原点復帰動作を実行する
PMOVE	指定されたロボットのパレット移動命令を実行する
RIGHTY	指定されたロボットの手系を右手系に設定する
SERVO	指定されたロボットの指定された軸または全軸のサーボのオン／オフをコントロールする

状態取得

言語名	機能
ABSRPOS	指定されたロボットの指定された軸のマシンリファレンス値を求める(原点復帰方式がマーク方式の場合のみ有効)
ARMCND	指定されたロボットの現在のアームの状態を取得する
ARMSEL	指定されたロボットの現在の手系の設定を取得する
ARMTYP	指定されたロボットの手系設定を取得する
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
MCHREF	指定されたロボット軸の原点復帰動作およびアブソサーチ動作のマシンリファレンスを求める
PSHRSLT	PUSH 文終了時の状態を取得する
PSHSPD	押付速度比率パラメータを設定/ 取得する
PSHTIME	押付時間パラメータを設定/ 取得する
WAIT ARM	指定されたロボットの軸動作の完了を待つ
WHERE	指定されたロボットのアームの現在位置を関節座標(パルス)で読み出す
WHRXY	指定されたロボットのアームの現在位置を直交座標(mm、度)で読み出す

状態変更

言語名	機能
ACCEL	指定されたロボットの加速度係数パラメータを設定／取得する
ARCHP1	指定されたロボットのアーチ位置1 パラメータを設定／取得する
ARCHP2	指定されたロボットのアーチ位置2 パラメータを設定／取得する
ASPEED	指定されたロボットの自動移動速度を設定／取得する
AXWGHT	指定されたロボットの軸先端質量パラメータを設定／取得する
DECEL	指定されたロボットの減速比率パラメータを設定／取得する
ORGORD	指定されたロボットの原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定／取得する
OUTPOS	指定されたロボットのアウト有効位置パラメータを設定／取得する
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義する
PSHFRC	押付力パラメータを設定／取得する
PSHJGSP	押付判定速度閾値パラメータを設定/ 取得する
PSHMTD	押付方式パラメータを設定／取得する
SPEED	指定されたロボットのプログラム移動速度を変更する
TOLE	指定されたロボットの公差パラメータを設定／取得する
WEIGHT	指定されたロボットの先端質量パラメータを設定／取得する

PATH 制御

言語名	機能
PATH	PATH 移動経路を設定する
PATH END	PATH 移動の経路設定を終了する
PATH SET	PATH 移動の経路設定を開始する
PATH START	PATH 移動を開始する

トルク制御

言語名	機能
CURTQST	指定された軸の定格トルクに対する現在トルクを取得
CURTRQ	指定されたロボットの指定された軸の現在トルク値を取得する
PUSH	軸単位で押付動作する
TORQUE	指定されたロボットの指定された軸の最大トルク指令値を設定／取得する

入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDO ポートに出力する
LO	指定された値をLO ポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMO ポートに出力する
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了する
RESET	指定された出力ポートのビットをオフする
SET	指定された出力ポートのビットをオンする
SO	指定された値をSO ポートに出力する
TO	指定された値をTO ポートに出力する
WAIT DI/DO	条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付)

通信制御

言語名	機能
ONLINE	指定した通信ポートをオンラインモードに設定する
OFFLINE	指定した通信ポートをオフラインモードに設定する
SEND	ファイルを転送する

付属品及びオプションパーツ

RCX340



■標準付属品

● 電源コネクタ＋結線レバー



型式	KAS-M5382-00

LCC140 TS-X TS-P SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

● SAFETYコネクタ



型式	KCX-M5370-00

RCX320 RCX340

● PBXターミネータ(ダミーコネクタ)

プログラミングボックスPBXを取り外した状態で運転する場合、PBXコネクタに接続します。



型式	KFR-M5163-00

RCX320 RCX340

● NPN/PNPコネクタ



コネクタプラグ型式	KBH-M4424-00
コネクタシェル型式	KBH-M4425-00

SR1-X SR1-P RCX320 RCX340

● アブソバッテリ

アブソデータバックアップ用バッテリです。

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量※1	21g



型式	KCA-M53G0-02

※1. 電池単体の質量です。

※ アブソバッテリは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

RCX320 RCX340 TS-SH

重要 アブソバッテリ取付条件

1軸ごとに1個必要です。
● 1個…データ保持時間約１年（無通電状態）
※インクリまたはセミアブソの場合は、アブソバッテリは不要です。

● COMコネクタ用ダストカバー

型式	KR7-M5395-10

RCX320 RCX340

● LANコネクタ用ダストカバー

型式	KCX-M658K-10

RCX320 RCX340

● USBコネクタ用ダストカバー

型式	KCX-M658K-00

RCX320 RCX340

■オプション品

● ブレーキ用外部24V電源コネクタ＋結線レバー

1台のコントローラに対し、ブレーキ軸が2軸以上ある場合に使用
（詳細はRCX3 [ユーザーズマニュアル] 第3章9節「ブレーキ電源の接続」を参照ください）



型式	KCX-M6500-10	RCX340

● プログラミングボックス P.653 PBX/PBX-E

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。


PBX

種類	言語	ケーブル長	型式	
PBX	日本語	5m	KCX-M5110-1J	RCX320 RCX340
		12m	KCX-M5110-3J	
	英語	5m	KCX-M5110-1E	
		12m	KCX-M5110-3E	
	中国語	5m	KCX-M5110-1C	
		12m	KCX-M5110-3C	
PBX-E（イネーブルスイッチ付）	日本語	5m	KCX-M5110-0J	
		12m	KCX-M5110-2J	
	英語	5m	KCX-M5110-0E	
		12m	KCX-M5110-2E	
	中国語	5m	KCX-M5110-0C	
		12m	KCX-M5110-2C	

付属品	型式
PBX用表示言語切り替えUSB	KCX-M6498-00
USBケーブル	KCX-M657E-00

● パソコン用サポートソフト P.648 RCX-Studio 2020

RCX320 / RCX340 コントローラの操作支援ソフトウェアです。
RCX-Studio 2020 には、ロボットの誤操作を防止するための USB キーが付属しています。


USB キー



型式			
型式	RCX-Studio 2020 Basic〔USBキー 青〕	KCX-M4990-40	RCX320 RCX340
	RCX-Studio 2020 Pro〔USBキー 紫〕	KCX-M4990-50	

USBキーが無くても機能制限版として使用可能です。
機能制限版および、Basic版とPro版の機能詳細についてはP.648をご参照ください。

● 基本仕様

対応言語	日本語、英語、中国語
OS ※1	Microsoft Windows 7 SP1(32/64bit)、8.1(32/64bit)、10(32/64bit)、11（対応バージョンV3.2.5～）
実行環境	.NET Framework 4.5 以上
CPU	推奨：Intel Core i5 2GHz以上、最小：Intel Celeron 2GHz以上、3Dシミュレータ無効時：Intel Core2 Duo 2GHz以上
メモリ	推奨：8GB以上、最小：4GB以上、3Dシミュレータ無効時：1GB以上
ハードディスク容量	RCX-Studio 2020のインストール先に1G以上の空き容量
通信ポート	通信ケーブル：シリアル通信ポート、イーサネット、またはUSB ポート
その他	専用通信ケーブル（D-Sub用、またはUSB用） イーサネットケーブル（カテゴリ5以上） USBポート：1ポート（USBキー用）
使用可能コントローラ	RCX340/RCX320
使用可能ロボット	RCX340/RCX320に接続可能なヤマハロボット

※1. Windows 7、Windows 8.1、およびWindows 10 は、米国Microsoft Corporation の米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。
その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

● 通信ケーブル

RCX-Studio 2020 用通信ケーブル。
USB接続用、D-Sub 接続用からお選びください。


USB


D-Sub

イーサネットケーブルにも対応（カテゴリ5以上）

型式			
型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00	LCC140 ERCD SR1-X SR1-P RCX320 RCX340
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10	

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

● YC-Link/E マスターボード

型式	KCX-M4400-M0	RCX320 RCX340

● YC-Link/E スレーブボード

型式	KCX-M4400-S0	RCX320 RCX340

● YC-Link/E ケーブル(1m)

型式	KCX-M6479-10	RCX320 RCX340

パソコン用サポートソフト

TS-Manager/EP-Manager

ポイントデータの編集やバックアップなど基本的な機能はもちろん、システムのデバッグ、解析を効率よく進めるための便利機能を多数搭載しています。セットアップからメンテナンスまで、あらゆる場面であなたをお助けします。

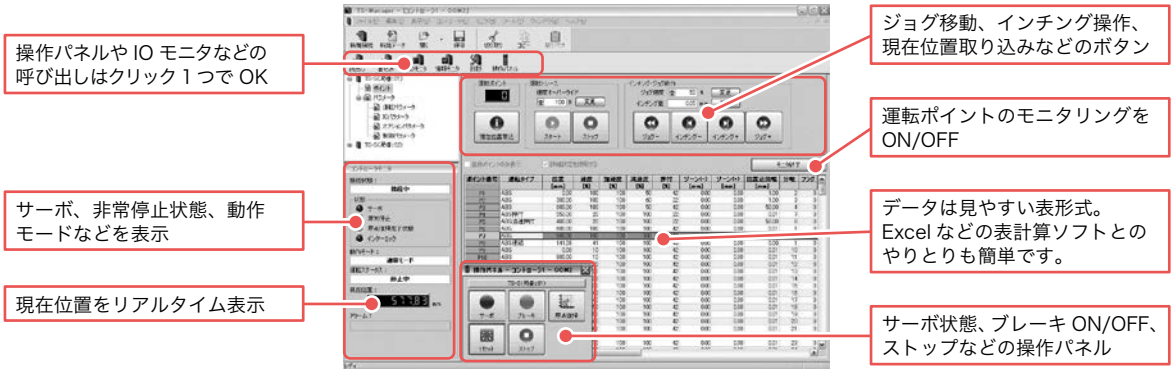


▼対象コントローラ		
TS TS-Manager	TS-S2 TS-SH TS-X TS-P	P.588
	TS-SD	P.598
EP EP-Manager	EP-01	P.578

■特長

1 基本機能 TS EP

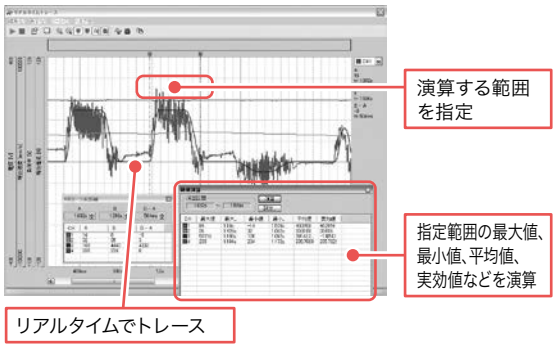
位置情報、動作パターン、速度、加減速など、ポイントごとの詳細設定およびロボットパラメータの設定・編集・バックアップが可能です。
また、ジョグ移動、インチングなどのロボットの基本操作もTS-Managerで行うことができます。



※ Excelは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

2 リアルタイムトレース TS EP

現在位置、速度、負荷率、電流値、電圧値などをリアルタイムでトレースします。また、トリガ条件を設定し、条件成立時におけるデータの自動取得も可能です。
さらに、モニタ結果から範囲を指定して最大値、最小値、平均値などを演算することができますので、万一のトラブル時の解析に役立ちます。

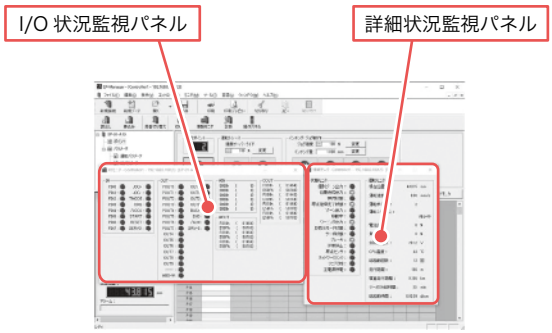


リアルタイムトレース可能な項目（最大4項目）		
・電圧値	・指令位置	・現在位置
・指令速度	・現在速度	・内部温度
・指令電流値	・現在電流値	・モータ負荷率
・入出力I/O状態	・入力パルスカウント※1	・移動パルスカウント※1
・ワード入出力状態※2		

※1：TS-SDのみ　※2：TSコントローラのみ
※2：TSコントローラ、EP-01のみ

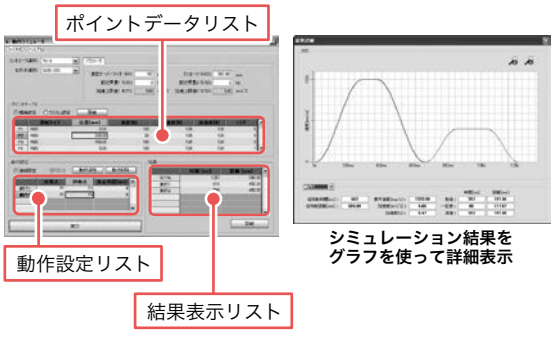
3 各種モニタ機能&詳細なエラー履歴 TS EP

ロボットの運転状態（動作モードやサーボ状態など）、I/O状態のモニタリングが行えます。
また、アラーム履歴画面ではアラーム発生時のキャリア位置・速度、運転状態、電流値・電圧値などに加え、入出力I/O状態も表示。状況の解析に大きく貢献します。



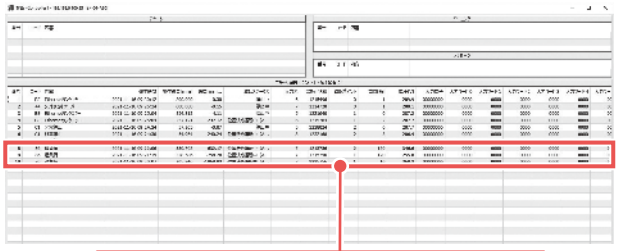
4 動作シミュレーション TS EP

動作条件やポイントデータを入力することで、動作に必要な時間のシミュレーションが行えます。
ご購入前の機種選定はもちろん、速度・加減速の設定などを実機を使用せずにシミュレートすることが可能です。
コントローラとの連動も可能で、編集したポイントデータを実機に簡単に反映できます。



5 アラーム履歴 TS EP

アラーム発生時の位置・速度、運転状態、電流値・電圧値などに加え、入出力I/O 状態も表示。
状況の解析に大きく貢献します。



同じアラームであっても、発生位置、運転条件、運転状態などが異なれば原因が違う可能性が高い

6 無償ダウンロード EP

「設定」→「事前確認」→「デバッグ」→「保守」がひとつでできるサポートソフト「EP-Manager」を無償でご提供。
簡単な編集で操作を行うことができ、実動作から、位置決めタイミングやモータ負荷などのモニタリングも可能です。



無償

WEBサイト(メンバーサイト)より
ダウンロード

■TS-Manager TS



型式	KCA-M4966-0J (日本語)
	KCA-M4966-0E (英語)

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。
その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。
詳しくは弊社までお問い合わせください。

■TS-Manager動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、10 (対応バージョン V1.4.5～)、11 (対応バージョン V1.4.5～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストール先ドライブに20MB以上の空き容量が必要
通信ポート	シリアル(RS-232C)、USB
使用可能コントローラ	TSシリーズ

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

■通信ケーブル(5m)

TS-Manager用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



USB



D-Sub

型式	USBタイプ(5m)	KCA-M538F-A0
	D-Subタイプ	KCA-M538F-01

※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

■EP-Manager EP



無償

WEBサイト(メンバーサイト)より
ダウンロード

型式	KFX-M4990-00

■EP-Manager動作環境

OS	Microsoft Windows 10 (32bit/64bit)、11 (対応バージョンV1.2.4～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
通信ポート	Ethernetポート(100BASE-TX) Ethernetケーブル(カテゴリ 5 以上)
ディスプレイ	1024×768 以上の解像度、256 色以上
使用可能コントローラ	EP-01

※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です

パソコン用サポートソフト

POPCOM+

POPCOM+は、ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



▼対象コントローラ

LCC140	P.572
ERCD	P.608
SR1-X SR1-P	P.614

■特長

1 簡単操作

1画面にすべてのロボット操作項目を用意。マウス操作でメニュー構成を覚えることなく誰でも簡単に操作できます。



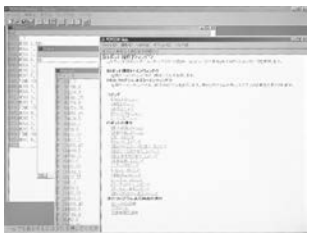
2 プログラム編集

編集のやり直し・切り取り・コピー・張り付け、文法チェックや、プログラムを効率よく入力できるファンクションキーを装備しています。



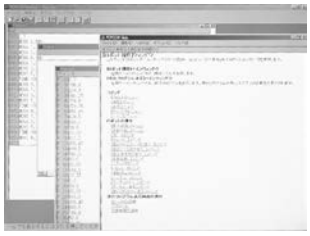
3 ポイント編集

編集のやり直し・切り取り・コピー・張り付け、文法チェック、ティーチ、トレース機能を装備しています。



4 ヘルプ機能

操作中に、詳しい情報やロボット言語等を知りたい場合は、【F1】キーまたは【ヘルプ】ボタンでヘルプが表示されます。



5 ロボット操作

パソコンとコントローラを通信ケーブルで接続すると、HPB/ HPB-D（プログラミングボックス）と同様のロボット操作が行えます。

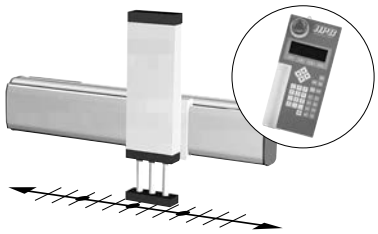


6 ポイントデータの作成

ポイントデータの作成には、3通りの方法が選択できます。

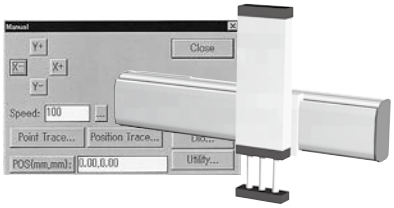
● マニュアルデータイン

キーボードのテンキーを使用して位置座標データを入力します。



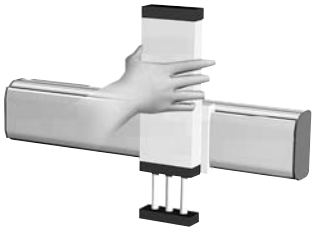
● リモートティーチング

ロボット移動キーで実際にロボットを目標位置に移動し、その位置をポイントデータとして登録します。



● ダイレクトティーチング

ロボットをサーボフリーにして手でアームを目標位置に移動してポイントデータを入力します。



■POPCOM+ソフトウェア



型式	KBG-M4966-10

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合は
その台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。
その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。
詳しくは弊社までお問い合わせください。

■POPCOM+動作環境

OS	Windows XP (32bit)、Vista、7、8/8.1、 10 (対応バージョン V2.1.1～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに50MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	SRCX～SR1、DRCX、TRCX、ERCX、ERCD、LCC140※1

※1. LCC140はVer. 2.1.1以上の対応となります。
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

■通信ケーブル(5m)

POPCOM+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



USB



D-Sub

型式		
	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

LCC140 ERCD
SR1-X SR1-P
RCX320 RCX340

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

パソコン用サポートソフト

RDV-Manager

▼対象コントローラ
RDV-X
RDV-P
P.602

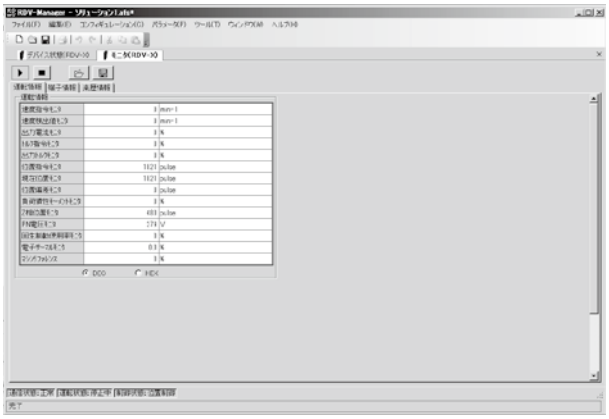
RDV-ManagerはRDV-X/RDX-P専用ソフトウェアです。Windowsの動作するコンピュータを使用して、パラメータの設定や位置・速度・トルクのモニタリングやグラフィック表示等が行えます。
Windows Vista、Windows 7、Windows 8/ Windows 8.1 環境で快適で簡単な操作が可能です。



■特長

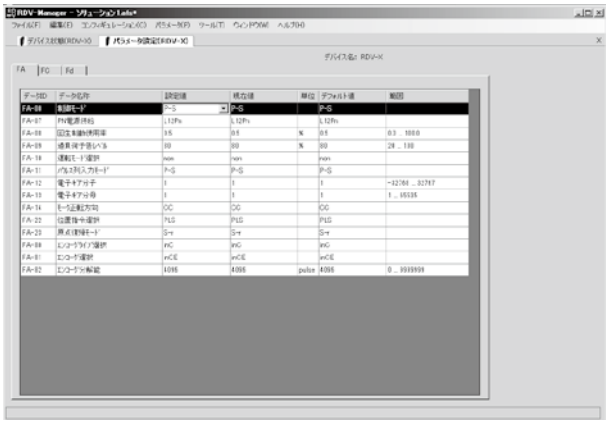
1 モニタリング機能

リアルタイムで運行状況および出力状態のモニタリングができます。
また動作確認用に強制端子操作が行えます。



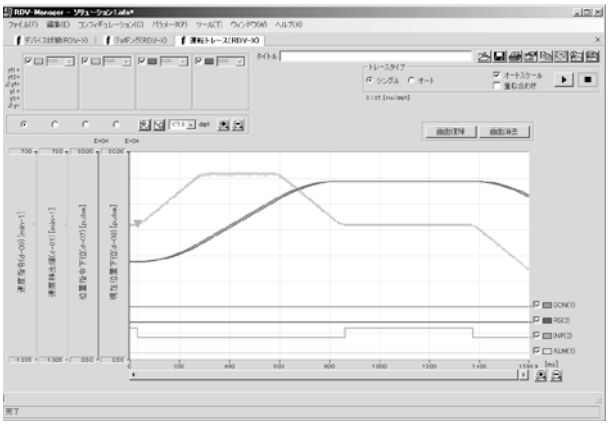
2 パラメータ設定

パラメータの設定、変更、印刷、保存を行うことができます。



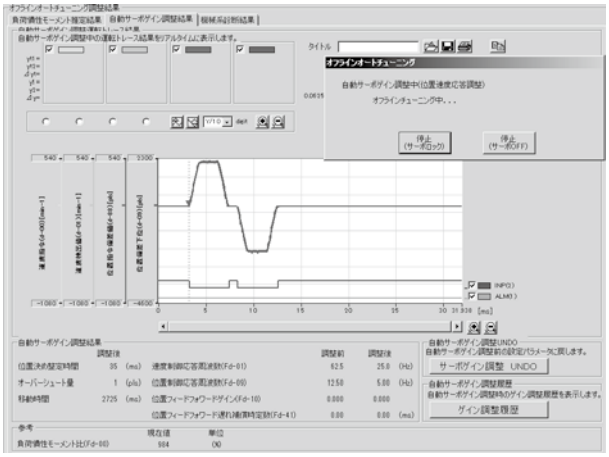
3 運転トレース機能

サーボモータの速度、電流などのグラフィック表示ができます。



4 オフラインオートチューニング機能

負荷慣性モーメント推定、自動サーボゲイン調整が行うことができます。



■RDV-Managerソフトウェア

RDV-X/RDV-P専用ソフトウェアです。



型式	KEF-M4966-00

■動作環境

OS	Windows Vista SP1 (32bit)※1、7、8/8.1、10 (対応V2.203.12.2～)、11 (対応バージョンV2.203.12～)
CPU	Pentium4　1.8GHz以上推奨
メモリ	1GB以上
ハードディスク	空きディスク量1GB以上
通信方法	USB
使用可能コントローラ	RDVシリーズ

※1. SP1 (サービスパック1) 以上
※Windowsは米国Microsoft Corporationの米国及びその他の国における登録商標です。

■通信ケーブル(3m)

コントローラ、パソコン間の通信ケーブルです。



型式	KEF-M538F-01

MEMO

RCX-Studio 2020

従来製品「RCX-Studio Pro」に、3Dシミュレータ機能や
プログラムテンプレート（プログラム雛形自動生成機能）などの
新機能を搭載し、よりユーザビリティを向上させました。



▼対象コントローラ

RCX320	P.622
RCX340	P.632

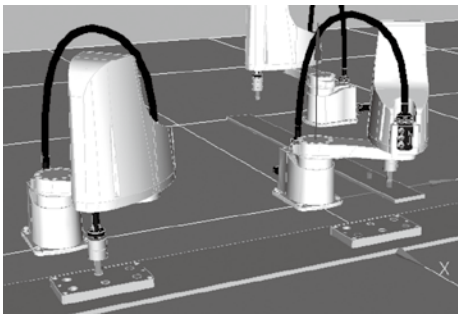
■特長

1 3Dシミュレータ機能

● 実際のロボットが無くても事前のレイアウト検証が可能

ロボットと周辺機器を3Dで表示しパソコン上でロボットの動作をシミュレーションします。

▶ ロボットの配置検討やティーチング、デバッグなどが可能
▶ 設備稼働前にロボットと周辺機器の干渉チェックが可能



2 プログラムテンプレート機能（プログラム雛形自動生成機能）

● プログラム作成時間の大幅な短縮が可能

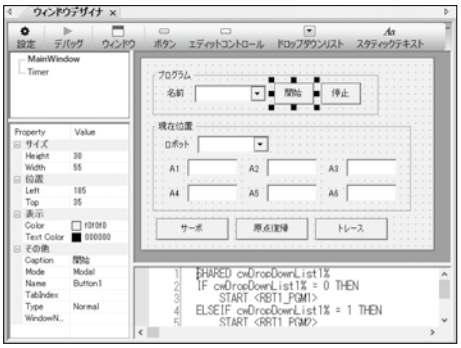
10種類のアプリケーションのプログラムテンプレートを搭載しています。
手順に従い操作していくだけでプログラムの雛形が自動生成されます。



3 カスタムウィンドウ作成機能

● お客様の装置に合わせた操作画面の作成が可能

パネルコンピュータなどに表示するオペレータ向けのGUIを簡単に作成できます。



4 その他の既存機能

従来製品「RCX-Studio Pro」から継承された豊富な機能により、立ち上げから保守までヤマハロボットの運用をサポートします。

- サイクルタイム計算機能
- リアルタイムトレース機能
- データ比較機能



■RCX-Studio 2020ソフトウェア

ソフトウェアはRCX-Studio 2020 Basic、RCX-Studio 2020 Pro ともに、WEBサイト（メンバーサイト）よりダウンロード可能です。



■基本仕様

製品名	RCX-Studio 2020 Basic	RCX-Studio 2020 Pro
型式※1	KCX-M4990-40	KCX-M4990-50
ライセンス管理	USBキー（青）※2	USBキー（紫）
対応言語	日本語、英語、中国語	
OS※3	Microsoft Windows 7 SP1（32/64bit）、8.1（32/64bit）、10（32/64bit）/11（対応バージョンV3.2.5～）	
実行環境	.NET Framework 4.5 以上	
CPU	推奨：Intel Core i5 2GHz以上、最小：Intel Celeron 2GHz以上、 3Dシミュレータ無効時：Intel Core2 Duo 2GHz以上	
メモリ	推奨：8GB以上、最小：4GB以上、3Dシミュレータ無効時：1GB以上	
ハードディスク容量	RCX-Studio 2020 のインストール先に1G以上の空き容量	
通信ポート	通信ケーブル：シリアル通信ポート、イーサネット、またはUSB ポート	
その他	専用通信ケーブル（D-Sub用、またはUSB用） イーサネットケーブル（カテゴリ5以上） USBポート：1ポート（USBキー用）	
使用可能コントローラ	RCX340/RCX320	
使用可能ロボット	RCX340/RCX320に接続可能なヤマハロボット	

※1. ソフトウェアパッケージの型式です。ソフトウェアは2製品共通で、WEBサイトよりダウンロード可能です。
※2. 従来機種RCX-Studio Proと共通です。
※3. Windows 7、Windows 8.1、およびWindows 10 は、米国Microsoft Corporation の米国、およびその他の国における登録商標、または商標です。
その他、記載されている会社名、製品名は各社の登録商標、または商標です。

■USBキーについて

RCX-Studio 2020には、ロボットの誤動作を防止するためのUSBキーが付属しています。
このUSBキーがPCに未接続の場合、またUSBキーの種類の違いにより下記表の様に機能が制限されます。

機能		USBキー未接続	RCX-Studio 2020 Basic（青）※	RCX-Studio 2020 Pro（紫）※
実機とのデータ転送によるバックアップ/リストア		○	○	○
オンラインモードでのコントローラ操作		×	○	○
ファイル保存		×	○	○
リアルタイムトレース		△（データの保存は×）	○	○
サイクルタイム計算機		△（起動のみ、計算不可）	○	○
iVY2エディタ		△（起動のみ、接続不可）	○	○
データ比較ツール		△（変更の保存は×）	○	○
3Dシミュレータ機能		△（キャプチャは×）	○	○
カスタムウィンドウ		○	○	○
プログラムテンプレート		△（ファイル出力は×）	○	○
CADデータ読み込み	STL、OBJ、VRML	○	○	○
	STEP	×	×	○
CAD to ポイント変換		×	×	○

※USBキーの色

■通信ケーブル（5m）

RCX-Studio 2020 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



イーサネットケーブルにも対応
（カテゴリ5以上）

型式	USBタイプ（5m）	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin（5m）	KAS-M538F-10

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Pro、RCX-Studio 2020の通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCC140 ERCD
SR1-X SR1-P
RCX320 RCX340

ハンディターミナル

HT1/HT1-D

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
バックライト付きで見やすいLCDを採用しています。
※お求めの際は、EP-01用ハンディターミナル「HT2/HT2-D」とお間違いないようご注意ください。

▼対象コントローラ

TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

P.588

■HT1/HT1-D基本仕様

名称		HT1	HT1-D
外観			
対応コントローラ		TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P	
型式	日本語仕様	KCA-M5110-0J (3.5m) KCA-M5110-6J (10m)	KCA-M5110-1J (3.5m) KCA-M5110-7J (10m)
	英語仕様	KCA-M5110-0E (3.5m) KCA-M5110-6E (10m)	KCA-M5110-1E (3.5m) KCA-M5110-7E (10m)
表示器		ドットマトリックス・モノクロ液晶(バックライト付き) 32文字×10行	
操作キー		メカニカルスイッチ	
非常停止ボタン		ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ		なし	3ポジション
セーフティ用コネクタ		なし	15ピンD-subコネクタ(オス)
CE仕様		非対応	対応
使用温度		0℃～40℃	
使用湿度		35%～85%RH (結露なきこと)	
外形寸法		W88×H191×D45mm (非常停止ボタン含まず)	
本体質量		260g (ケーブル含まず)	300g (ケーブル含まず)
ケーブル長		3.5m/10m	

■各部名称及び機能



ストラップホルダ
ショートストラップやネックストラップなどを利用して、装置への取り付けや操作中の落下防止に使用できます。

液晶表示部
32 文字 10 行 (ピクセル表示) の液晶ディスプレイです。
選択メニューやポイントデータをはじめ各種情報を表示します。

データ編集キー
メニューの選択や各種データを編集するときに使用します。

接続ケーブル
コントローラとの接続用ケーブルです。
片端に 8 ピン MD コネクタ (オス) がついており、コントローラ前面の COM1コネクタと接続します。

非常停止ボタン
ロボットの動作中に、このボタンを押すとロボットは非常停止します。
時計方向に回すことでボタンのロックが解除され、非常停止も解除されます。

運転キー
ポイントティーチングやロボットの運転をするときに使用します。
⊖ ⊕ キーでジョグ移動もできます。

■HT1-D裏面



イネーブルスイッチ (HT1-D のみ)
外部安全回路を構成した場合に有効です。このスイッチを解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。

セーフティ用コネクタ (HT1-D のみ)
非常停止ボタンおよびイネーブルスイッチで外部安全回路を構成するときに使用します。

ハンディターミナル

HT2/HT2-D

▼対象コントローラ

EP-01 P.578

ロボットの手動操作、ポイントデータの編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
バックライト付きで見やすいLCDを採用しています。

※お求めの際は、TSシリーズ用ハンディターミナル「HT1/HT1-D」とお間違いないようご注意ください。

■HT2/HT2-D基本仕様

名称		HT2	HT2-D
外観			
対応コントローラ		EP-01	
型式	日本語仕様	KFX-M5110-0J（3.5m） KFX-M5110-2J（10m）	KFX-M5110-1J（3.5m） KFX-M5110-3J（10m）
	英語仕様	KFX-M5110-0E（3.5m） KFX-M5110-2E（10m）	KFX-M5110-0J（3.5m） KFX-M5110-2J（10m）
表示器		ドットマトリックス・モノクロ液晶（バックライト付き）32文字×10行	
操作キー		メカニカルスイッチ	
非常停止ボタン		ノーマルクローズ接点（ロック機能付き）	
イネーブルスイッチ		なし	3ポジション
セーフティ用コネクタ		なし	15ピンD-subコネクタ（オス）
CE仕様		非対応	対応
使用温度		0℃～40℃	
使用湿度		35%～85%RH（結露なきこと）	
外形寸法		W88×H191×D45mm（非常停止ボタン含まず）	
本体質量		260g（ケーブル含まず）	300g（ケーブル含まず）
ケーブル長		3.5m/10m	

■各部名称及び機能



ストラップホルダ
ショートストラップやネックストラップなどを利用して、装置への取り付けや操作中の落下防止に使用できます。

液晶表示部
32 文字 10 行（ピクセル表示）の液晶ディスプレイです。
選択メニューやポイントデータをはじめ各種情報を表示します。

データ編集キー
メニューの選択や各種データを編集するときに使用します。

接続ケーブル
コントローラとの接続用ケーブルです。
片端に 8 ピン MD コネクタ（オス）がついており、コントローラ前面の COM1 コネクタと接続します。

非常停止ボタン
ロボットの動作中に、このボタンを押すとロボットは非常停止します。
時計方向に回すことでボタンのロックが解除され、非常停止も解除されます。

運転キー
ポイントティーチングやロボットの運転をするときに使用します。
⊖ ⊕ キーでジョグ移動もできます。

■HT2-D裏面



イネーブルスイッチ（HT2-D のみ）
外部安全回路を構成した場合に有効です。このスイッチを解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。

セーフティ用コネクタ（HT2-D のみ）
非常停止ボタンおよびイネーブルスイッチで外部安全回路を構成するときに使用します。

プログラミングボックス

HPB/HPB-D

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方も簡単に使い方をマスターすることができます。

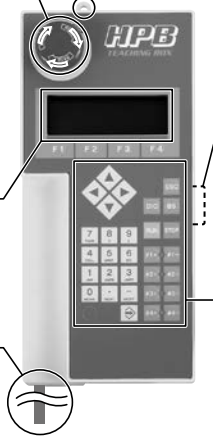
▼対象コントローラ

LCC140	P.572
ERCD	P.608
SR1-X SR1-P	P.614

■HPB/HPB-D基本仕様

名称		HPB	HPB-D
外観			
型式	ERCD、SR1-X、SR1-Pでお使いの場合	KBB-M5110-01（HPB用変換アダプタ無し）	KBB-M5110-21（HPB用変換アダプタ無し）
表示器		LCD（液晶20文字×4行）	
非常停止ボタン		ノーマルクローズ接点（ロック機能付き）	
イネーブルスイッチ		なし	3ポジション
CE仕様		非対応	対応
補助記憶装置		SDカード	
使用温度		0℃～40℃	
使用湿度		35%～85%RH（結露なきこと）	
外形寸法		W107×H230×D53mm（ストラップホルダ、非常停止ボタン突起部含まず）	
本体質量		650g	
ケーブル長		3.5m	

■各部名称及び機能



非常停止ボタン
ロボットの動作中にこのボタンを押すと、ロボットは非常停止します。時計方向に回すことでボタンのロックを解除できます。
このボタンを解除した後、HPB のサーボ復帰操作（またはI/Oからのサーボ復帰命令）で非常停止状態より復帰します。

ディスプレイ（画面）
20 文字 4 行の液晶ディスプレイです。操作メニューをはじめ各種情報を表示します。

接続ケーブル
コントローラとの接続用ケーブルです。片端にD-Sub 9 ピンコネクタ（オス）が付いています。
ERCD コントローラ以外のコントローラと接続するためには、付属の変換アダプタを取り付けて使用します。

ストラップ穴
ショートストラップやネックストラップ等を利用して、装置への取り付けや操作中の落下防止に使用します。

SDメモリーカード用コネクタ（側面）
SDメモリーカードをここに挿入します。（最大 1G まで）
SDメモリーカードはお客様各自でご用意いただくか、弊社までご用命ください。

シートキー
ロボットを動作させたり、プログラムやデータの入力などをするためのキースイッチです。
ファンクションキー、データ入力 / 操作キーの 2 グループに大別されます。

■HPB-D裏面



セーフティ用コネクタ（HPB-Dのみ）
非常停止・イネーブルスイッチで外部安全回路を構成する為に使用します。
付属の 15 ピン D-sub コネクタ（KS9-M532A-01 メス）をそのままセーフティ用コネクタに取り付けますと、非常停止ボタンのみ有効になります。

3ポジションイネーブルスイッチ（HPB-Dのみ）
外部安全回路を構成した場合に有効です。
このスイッチは解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。
通常は、サービスモードでイネーブルスイッチを有効にして、イネーブルスイッチが解放または押込状態でロボットが非常停止するように外部安全回路を構成します。

プログラミングボックス

PBX/PBX-E

「日本語」「英語」「中国語」の３言語に対応。カラーディスプレイにより視認性が向上しました。機能追加、修正作業が簡単で、プログラミングの知識が無い方でも操作可能です。
USBメモリにコントローラデータを保存する機能も搭載しています。

▼対象コントローラ

RCX320 P.622
RCX340 P.632

■PBX/PBX-E基本仕様

名称		PBX	PBX-E
外観			
対応コントローラ		RCX320/RCX340	
型式	日本語仕様	KCX-M5110-1J (5m) KCX-M5110-3J (12m)	KCX-M5110-0J (5m) KCX-M5110-2J (12m)
	英語仕様	KCX-M5110-1E (5m) KCX-M5110-3E (12m)	KCX-M5110-0E (5m) KCX-M5110-2E (12m)
	中国語仕様	KCX-M5110-1C (5m) KCX-M5110-3C (12m)	KCX-M5110-0C (5m) KCX-M5110-2C (12m)
表示画面		カラー液晶　320 × 240dot	
非常停止ボタン		ノーマルクローズ接点(ロック機能付き)	
イネーブルスイッチ		なし	3ポジション式
手動固定セレクタスイッチ		90° 2 ノッチ	
電源		DC+12V	
環境		使用範囲温度：0 ～ 40℃ 保存周囲温度：− 10 ～ 60℃ 湿度：35 ～ 80%RH (結露なきこと)	
外形寸法(mm)		W141 × H245 × D45 (突起部含まず)	
ケーブル長		5m または12m (どちらか選択)	
重量		440 g (ケーブル別)	460 g (ケーブル別)

■各部名称及び機能



ディスプレイ(画面)
液晶 (LCD) ディスプレイで、各種情報を表示

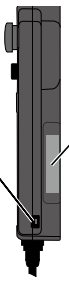
操作キー
ロボットを動作させたり、プログラムの入力などを行うためのキースイッチ

PB コネクタ
コントローラとプログラミングボックスを接続するためのコネクタ

非常停止ボタン
B接点タイプのセルフロック機能付きスイッチ

手動固定スイッチ
コントローラの自動モードと手動モードを切り替え

■PBX-E側面



USBコネクタ
USB メモリとプログラミングボックスを接続するコネクタ

ポジションイネーブルスイッチ(PBX-Eのみ)
安全性を考慮したスイッチで、中間押し状態でのみロボット操作が可能

［付属品］

■PBX用表示言語切り替えUSB

	型式
c用表示言語切り替えUSB※	KCX-M6498-00
USBケーブル	KCX-M657E-00

※PBX更新用データ(言語切替データ)はWEBサイトよりダウンロード可能です。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/download/

LCDモニタオプション

TS-Monitor

本体と一体型なので、ハンディターミナルやパソコンに接続することなく、各種ステータスや現在位置、エラー情報などを確認できます。
現場オペレーターや保全の方でも簡単に状況を把握できます。
また総起動時間も表示されるため、メンテナンス時期の管理もしやすく、大変便利です。

※デイジーチェーン接続時及びゲートウェイ接続時はコントローラにTS-Monitorを装着できません。

▼対象コントローラ
TS-X
TS-P
P.588



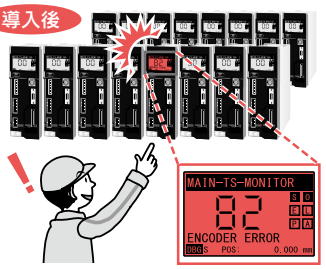
■導入イメージ

導入前



■ハンディターミナル「HT1」やPCソフト「TS-Manager」がないと、アラーム内容が分からず、確認に時間がかかる。

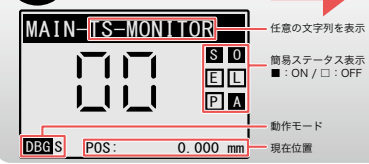
導入後



- ハンディターミナルやパソコンに接続せずに各種情報を確認できる。
- エラー発生時はバックライトが赤色に変わり、どのコントローラで何のエラーが発生しているのかが一目瞭然。
- 総起動時間も表示されるため、メンテナンス時期も管理しやすい。
- バックライトが明るく、暗い盤内でもわかりやすい。

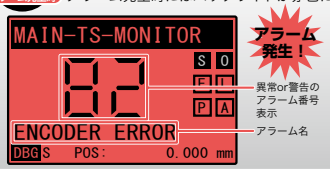
■特徴

メイン画面 基本情報がわかる
通常運転時 任意の文字列を表示



エラー

メイン画面 エラー内容も簡単にわかる
アラーム発生時 アラーム発生時にはバックライトが赤色に！



■簡易ステータス表示

表示	意味
S	サーボ状態表示
E	非常停止状態表示
P	主電源電圧低下表示
O	原点復帰完了状態表示
L	インターロック状態表示
A	アラーム発生状態表示

■動作モード

表示	意味
NORM	通常モード
MON	モニタモード
DBG	調整モード

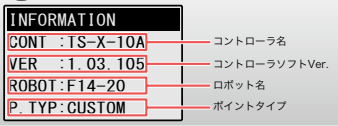
I/O画面 IO状態がわかる
入出力のビット状態を表示可能



■各ビットの信号対応表

	F	E	D	C	B	A	9	8
IN	SERVO	RESET	START	/LOCK	ORG	MANUAL	JOG-	JOG+
	7	6	5	4	3	2	1	0
	PIN7	PIN6	PIN5	PIN4	PIN3	PIN2	PIN1	PIN0
OUT	F	E	D	C	B	A	9	8
	SRV-S	/ALM	END	BUSY	OUT3	OUT2	OUT1	OUT0
	7	6	5	4	3	2	1	0
	POUT7	POUT6	POUT5	POUT4	POUT3	POUT2	POUT1	POUT0

情報画面 機種情報がわかる
接続しているロボットやバージョンを表示



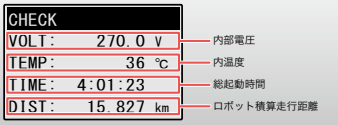
ステータス画面 ステータスがわかる
サーボ状態、移動状態などが一目で！



■ステータス表示

表示	意味
SRV-S	サーボ状態表示
ORGSEN	原点センサ入力状態表示
TLM-S	押付状態表示
MOVE	移動状態表示
E-STOP	非常停止状態表示
P-BLK	主電源電圧低下表示
ORG-S	原点復帰完了状態表示
WARN	警告出力発生状態表示

チェック画面 動作状態がわかる
予防保全に役立つ積算走行距離表示



運転画面 運転状態がわかる
位置・速度・負荷率・運転タイプ

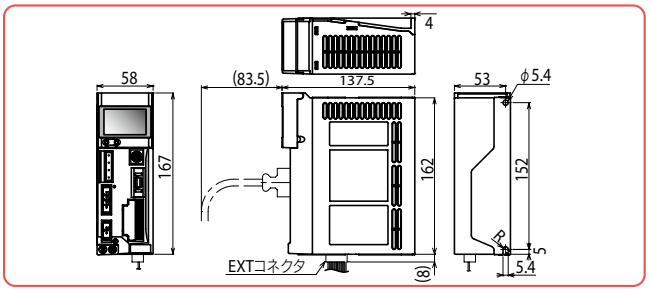


■運転タイプ

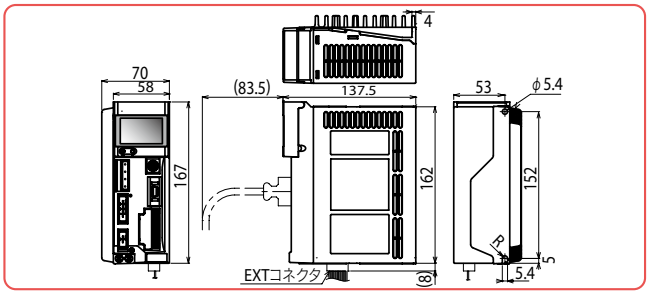
表示	意味
HOLD	サーボオフor口ボット停止中
ABS	ABS
INC	INC
ABS MERGE	ABS連結
INC MERGE	INC連結
ABS PUSH	ABS押付
INC PUSH	INC押付
ABS->PUSH	ABS減速押付
INC->PUSH	INC減速押付
ORG	原点復帰中

■TS-X/TS-P（TS-Monitor付き）外観図

● TS-X/TS-P（105/110/205/210）TS-Monitor付き



● TS-X/TS-P（220）TS-Monitor付き



■TS-Monitor基本仕様

型式	TS-X用	KCA-M5119-00
	TS-P用	KCA-M5119-10
有効表示寸法		W40.546 × H25.63mm
画面表示		グラフィックモノクロLCD

バックライト	青、赤　2色LCD
コントラスト調整	5段階
表示ドット数	128×64ドット

タッチパネル表示器

Pro-face GP4000シリーズ

シュナイダーエレクトリック製GP4000シリーズとロボットポジショナTS-S2、TS-SH、TS-X、TS-Pとを接続することで、タッチパネルからの基本操作など、その他多くの機能を使用することができます。

Pro-face のホームページから、プログラムファイルを無償でダウンロード可能
https://www.proface.com/ja

▼対象コントローラ

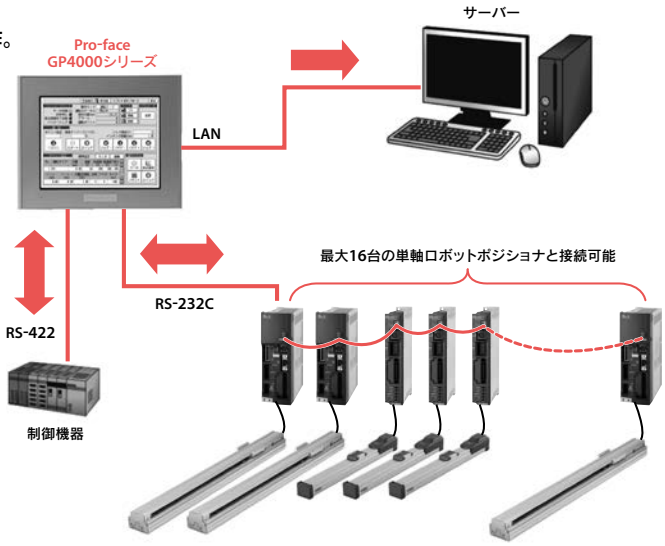
TS-S2
TS-SH
TS-X
TS-P

P.588

■特長

1 タッチパネル表示器だけで簡単に状況確認と設定変更が可能

- ステータス（現在位置、現在速度など）の確認。
- ジョグ運転、インチング運転、原点復帰、エラーリセットなどの基本操作。
- ポイントデータ、パラメータを設定、編集、バックアップ。
- 発生したアラームの確認及びアラーム履歴の詳細説明の確認。



2 3言語対応

- 日本語、英語、中国語（簡体字、繁体字）に対応。



■画面詳細

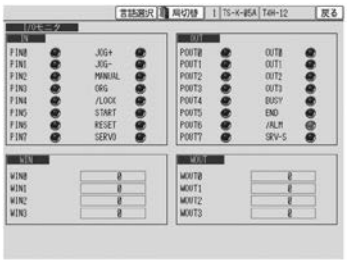
診断画面

問題が発生した時、アラーム履歴の詳細説明を確認して、何が原因かわかります。



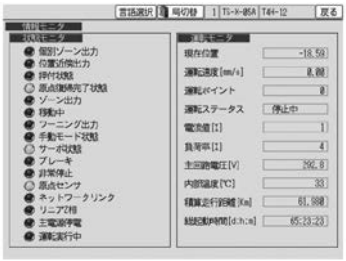
I/Oモニタ画面

汎用入出力、専用入出力を一緒に表示するので、直ぐにI/Oの状態を確認できます。



情報モニタ画面

ロボットポジショナの状態データ、運転状況を一覧で表示するので、直ぐに状態を確認できます。



ポイントデータ編集画面

ポイントデータ255点を編集・バックアップできます。*
*別途、設定およびUSBメモリが必要。



パラメータ編集画面

ロボットポジショナのパラメータを一覧で確認しながら、プルダウンメニューで設定できます。



接続局選択画面

GP-Pro EX Ver.3.0での多軸対応で、最大16台まで同時接続できます。
さらに状況は一覧で表示可能です。



Pro-faceについてのお問い合わせ先

Pro-face webサイト（シュナイダーエレクトリックホールディングス株式会社）
https://www.proface.com/ja

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

YHX

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

P.562

EtherNet/IP™ ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™
対象コントローラ	YHX
ネットワーク仕様	Ethernet (IEEE 802.3)準拠
適合EtherNet/IP™仕様	Volume1: Common Industrial protocol(CIP™) Edition 3.21 Volume2:EtherNet/IP™ Adaptation Edition 1.22
デバイスタイプ	Generic Device (デバイス番号 43)
通信速度	10Mbps / 100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ(8極モジュラコネクタ)２ポート
ケーブル仕様	EtherNet/IP™　ユーザーズマニュアルの２章「2.1 LANケーブル」参照
最大ケーブル長	100m
入出力データサイズ	入力: 1408byte (704ﾜｰﾄﾞ) 出力: 1408byte (704ﾜｰﾄﾞ)
IPアドレス等の設定	YHX-Studioにより設定
モニタ用LED	Module Status(MS)、Network Status(NS)、Link/Activity:Port1-2

PROFINET ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFINET
対象コントローラ	YHX
適合ネットワーク仕様	PROFINET IO V2.33
適合クラス	Conformance Class C
Vendor Name / Vendor_ID	YAMAHA Motor co., Ltd. / 0x02D5
Station Type / Device_ID	YAMAHA-YHX-HCU / 0x002B
製品リビジョン	1.00
通信速度	100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ(8極モジュラコネクタ)２ポート
ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)
最大ケーブル長	100m
入出力データサイズ	入力: 1408byte (704ﾜｰﾄﾞ) 出力: 1408byte (704ﾜｰﾄﾞ)
モニタ用LED	Module Status(MS)、Network Status(NS)、Link/Activity:Port1-2

EtherCAT® ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherCAT
対象コントローラ	YHX
ESIファイル名	YAMAHA YHX EtherCAT 1_01.xml
通信速度	100Mbps
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ(8極モジュラコネクタ)２ポート
ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル(二重シールド)
最大ケーブル長	100m
入出力データサイズ	入力: 1408byte (704ﾜｰﾄﾞ) 出力: 1408byte (704ﾜｰﾄﾞ)
モニタ用LED	RUN，ERROR，Link/Activity:Port1-2

CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	YHX
CC-Link対応バージョン	Ver 2.00
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	4局固定
局番設定	1～61
通信速度	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625kbps、156kbps
局間最短長	0.2m以上
総延長距離	100m/10Mbps、150m/5Mbps、200m/2.5Mbps、600m/625kbps、1200m/156kbps
入出力データサイズ	入力: 368byte (184ﾜｰﾄﾞ) 出力: 368byte (184ﾜｰﾄﾞ)
モニタ用LED	L RUN，L ERROR

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

LCC140

P.572

CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	LCC140
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	2局固定
局番設定	1~63(HPBより設定)
通信速度設定	10M/5M/2.5M/625K/156Kbps(HPBまたはPOPCOM+にて設定)
局間最短長	0.2m以上
総延長距離	100m/10Mbps、160m/5Mbps、4000m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	なし
CC-Link入出力点数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード

DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目		DeviceNet™	
対象コントローラ		LCC140	
適合DeviceNet™仕様		Volume 1 Release2.0 Volume 2 Release2.0	
DeviceNet™ コンフォーマンステスト		CT24準拠	
デバイスプロファイル/デバイスタイプ番号		Generic Device (keyable) / 2B Hex	
ベンダ名/ベンダID		YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636	
プロダクトコード		21	
製品リビジョン		1.0	
EDSファイル名		Yamaha_LCC1(DEV).eds	
MAC ID設定		0～63 (HPBまたはPOPCOM+にて設定)	
通信速度設定		500K/250K/125Kbps (HPBまたはPOPCOM+にて設定)	
通信データ		Predefined Master/Slave Connection Set :Group 2 Only サーバ ダイナミックコネクションのサポート(UCMM) :なし Explicitメッセージの分割送信サポート :あり	
ネットワーク長	総延長距離	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps	
	支線長/総支線長	6m以下/39m以下、6m以下/78m以下、6m以下/156m以下	
モニタ用LED		なし	
DeviceNet™入出力点数/占有チャネル数		汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	入力：24byte 出力：24byte

EtherNet/IP ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™	
対象コントローラ	LCC140	
対応ソフトウェアバージョン	LCC140 : Ver.64.07以降 HPB/HPB-D : Ver.24.06以降 POPCOM+ : Ver.2.1.0以降	
適合EtherNet/IP™仕様	Volume 1：Common Industrial protocol(CIP™) Edition 3.14 Volume 2：EtherNet/IP™ Adaptation of CIP™ Edition 1.15	
EtherNet/IP™ コンフォーマンステスト	CT11準拠	
デバイスプロファイル/デバイスタイプ番号	Generic Device (keyable) / 2B Hex	
ベンダ名/ベンダID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 636	
プロダクトコード	23	
製品リビジョン	1.1	
EDSファイル名	Yamaha_LCC1(EIP2).eds	
通信速度	10Mbps / 100Mbps	
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ (8極モジュラコネクタ) 2ポート	
適合ケーブル仕様	CAT 5e以上のSTPケーブル (二重シールド)	
最大ケーブル長	100m	
モニタ用LED	Module Status(MS), Network Status(NS), Link/Activity:Port1-2	
EtherNet/IP™入出力点数/ 占有チャネル数	汎用入力32点、汎用出力32点 専用入力16点、専用出力16点 入力レジスタ8ワード 出力レジスタ8ワード	入力：24byte 出力：24byte

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P

P.588

CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	1局
局番設定	1～64
通信速度設定	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625Kbps、125Kbps
CC-Link入出力点数	入力16点 、出力16点
局間最短長※1	0.2m以上
総延長距離※1	100m/10Mbps、160m/5Mbps、400m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	L RUN、L ERR.、SD、RD

※1. CC-Link Ver.1.10対応ケーブルを使用した場合です。

DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目		DeviceNet™
対象コントローラ		TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P
適合DeviceNet™仕様		Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0
デバイスタイプ		Generic Device（デバイス番号0）
占有CH数		入力6ch、出力6ch
MAC ID設定		0～63
通信速度設定		500Kbps、250Kbps、125Kbps
DeviceNet™入出力点数		入力16点、出力16点
ネットワーク長	総延長距離	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps
	支線長	6m以下
	総支線長	39m以下/500Kbps、78m以下/250Kbps、156m以下/125Kbps
モニタ用LED		Module、Network

EtherNet/IP ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P※
適合EtherNet/IP™仕様	Volume 1 ：Common Industrial Protocol (CIP™) Edition 3.8 Volume 2 ：EtherNet/IP™ Adaptation Edition 1.9
デバイスタイプ	Generic Device（デバイス番号43）
占有CH数	入力 6CH、出力6CH
Ethernetインターフェース	10BASE-T/100BASE-TX
ネットワーク長	100m
モニタ用LED	MS、NS、Activity、Link

※ コントローラのソフトウェアバージョンV1.10.121より対応しています。必要なパラメータの設定は、サポートツールHT-1（V1.13以上）およびTS-Manager（V1.3.3以上）にて対応可能です。

PROFINET ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFINET
対象コントローラ	TS-S2/TS-SH/TS-X/TS-P※
適合ネットワーク仕様	PROFINET IO V2.2
適合クラス	Conformance Class B / IO Device
入出力データサイズ	入力6Word、出力6Word
通信速度	100Mbps(Auto-negotiation)
ネットワーク長	100m
モニタ用LED	MS,NS,Activity,Link

※コントローラのソフトウェアバージョンV1.14.136より対応しています。必要なパラメータの設定は、サポートツールHT-1（V1.16以上）およびTS-Manager（V1.4.4以上）にて対応可能です。

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

SR1-X/SR1-P

P.614

CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	SR1-X/SR1-P
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	2局固定
局番設定	1～63
通信速度設定	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625Kbps、156Kbps
CC-Link入出力点数※1	汎用入力32点、汎用出力32点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 (ERCX、SRCP30、DRCXのみ)	コントローラのパラレル外部入出力は全点数使用可能 疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
局間最短長※2	0.2m以上
総延長距離※2	100m/10Mbps、160m/5Mbps、400m/2.5Mbps、900m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	RUN、ERR、SD、RD

※1. コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。
※2. CC-Link Ver. 1.10対応ケーブルを使用した場合です。

DeviceNet ネットワーク基本仕様

仕様項目		DeviceNet™
対象コントローラ		SR1-X/SR1-P
適合DeviceNet™仕様		Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0
デバイスタイプ		Generic Device (デバイス番号0)
占有CH数		入力2ch※1、出力2ch※1
MAC ID設定		0～63
通信速度設定		500Kbps、250Kbps、125Kbps
DeviceNet™入出力点数※2		汎用入力16点※3、汎用出力16点※3、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 (ERCX、SRCP30、DRCXのみ)		コントローラのパラレル外部入出力は全点数使用可能 疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
ネットワーク長	総延長距離※4	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps
	支線長/総支線長	6m以下/39m以下、6m以下/78m以下、6m以下/156m以下
モニタ用LED		Module、Network

※1. SR1-X/SR1-Pの拡張仕様の場合、入力12ch、出力12chとなります。
※2. コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。
※3. SR1-X/SR1-Pの拡張仕様の場合、汎用入力32点、汎用出力32点となります。
※4. 太ケーブルを使用した場合です。細ケーブルもしくは混在使用の場合は距離が短くなります。

PROFIBUS ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFIBUS
対象コントローラ	SR1-X/SR1-P
通信プロファイル	PROFIBUS-DPスレーブ
占有ノード数	1ノード
ステーションアドレス設定	0～126
通信速度設定	9.6Kbps、19.2Kbps、93.75Kbps、187.5Kbps、500Kbps、1.5Mbps、3Mbps、6Mbps、12Mbps (自動認識)
PROFIBUS入出力点数※	汎用入力32点、汎用出力32点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力 (ERCX、DRCXのみ)	コントローラのパラレル外部入出力は全点数使用可能 疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
総延長距離	100m/12Mbps、200m/1.5Mbps、400m/500Kbps、1000m/187.5Kbps、1200m/9.6K・19.2K・93.75Kbps

※ コントローラのI/O更新間隔は最短10msですが、実際のI/O更新時間は、マスタ局との更新時間により変化します。

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

RCX320 P.622 RCX340 P.632

CC-Link ネットワーク基本仕様

仕様項目	CC-Link
対象コントローラ	RCX320/RCX340
CC-Link対応バージョン	Ver. 1.10
リモート局タイプ	リモートデバイス局
占有局数	4局固定
局番設定	1～61　RCX320（ボード上のロータリースイッチより設定） RCX340（プログラミングボックスまたはサポートソフトにて設定）
通信速度設定	10Mbps、5Mbps、2.5Mbps、625Kbps、156Kbps（ボード上のロータリースイッチより設定）
CC-Link入出力点数※1	汎用入力96点、汎用出力96点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力※2	疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
局間最短長※3	0.2m以上
総延長距離※3	100m/10Mbps、150m/5Mbps、200m/2.5Mbps、600m/625Kbps、1200m/156Kbps
モニタ用LED	RUN、ERR、SD、RD

※1. RCX320の場合、コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。
RCX340の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。
※2. RCX141/142ではパラレルI/Oの専用入力はインターロック入力以外使用できません。
RCX320ではパラレルI/Oの専用入力は使用できません（インターロック入力はSAFETYコネクタ側にあります）。
※3. CC-Link Ver. 1.10対応ケーブルを使用した場合です。

DeviceNet™ ネットワーク基本仕様

仕様項目		DeviceNet™
対象コントローラ		RCX320/RCX340
適合DeviceNet™仕様		Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0
デバイスタイプ		Generic Device（デバイス番号0）
占有CH数※1		ノーマル：入出力 各24ch、コンパクト：入出力 各2ch
MAC ID設定		0～63
通信速度設定		500Kbps、250Kbps、125Kbps（ボード上のディップスイッチにて設定）
DeviceNet™ 入出力点数※2	ノーマル	汎用入力96点、汎用出力96点、専用入力16点、専用出力16点
	コンパクト	汎用入力16点、汎用出力16点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力(※3)		疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
ネットワーク長	総延長距離※4	100m/500Kbps、250m/250Kbps、500m/125Kbps
	支線長/総支線長	6m以下/39m以下、6m以下/78m以下、6m以下/156m以下
モニタ用LED		MS（Module Status）、NS（Network Status）

※1. ノーマル、コンパクトの選択は、ロボットパラメータで行います。ただし、RCX320ではVer. 9.08以前のコントローラでは選択できず、ノーマルの場合と同じになります。
※2. RCX320の場合、コントローラのI/O更新間隔は10ms毎です。
RCX340の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。
※3. RCX320ではパラレルI/Oの専用入力は使用できません（インターロック入力はSAFETYコネクタ側にあります）。
※4. 太ケーブルを使用した場合です。細ケーブルもしくは混在使用の場合は距離が短くなります。

PROFIBUS ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFIBUS
対象コントローラ	RCX320/RCX340
通信プロファイル	PROFIBUS-DPスレーブ
占有ノード数	1ノード
ステーションアドレス設定	1～99（ボード上のロータリースイッチより設定）
通信速度設定	9.6Kbps、19.2Kbps、93.75Kbps、187.5Kbps、500Kbps、1.5Mbps、3Mbps、6Mbps、12Mbps（自動認識）
PROFIBUS入出力点数※1	汎用入力96点、汎用出力96点、専用入力16点、専用出力16点
パラレル外部入出力※2	疑似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタ局シーケンサより各点毎に制御可能
総延長距離	100m/3M・6M・12Mbps、200m/1.5Mbps、400m/500Kbps、1000m/187.5Kbps、1200m/9.6K・19.2K・93.75Kbps
モニタ用LED	RUN、ERR、SD、RD、DATA-EX

※1. RCX320の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短10msですが、実際のI/O更新時間は、マスタ局との更新時間により変化します。
RCX340の場合、コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。
※2. RCX320ではパラレルI/Oの専用入力は使用できません（インターロック入力はSAFETYコネクタ側にあります）。

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

RCX320 P.622 RCX340 P.632

EtherNet/IP™ ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherNet/IP™		
対象コントローラ	RCX320/RCX340		
ネットワーク仕様	Ethernet（IEEE 802.3）準拠		
適合 EtherNet/IP™ 仕様	Volume 1 : Common Industrial protocol (CIP™) Edition 3.14 Volume 2 : EtherNet/IP™ Adaptation Edition 1.15		
デバイスタイプ	Generic Device（デバイス番号 43）		
データサイズ	入出力各 48byte		
通信速度	10 Mbps/100 Mbps		
コネクタ仕様	RJ-45 コネクタ（8 極モジュラコネクタ）2 ポート		
ケーブル仕様	EtherNet/IP™ ユーザーズマニュアルの 2 章「2.1 LAN ケーブル」参照		
最大ケーブル長	100m		
EtherNet/IP™ 入出力点数※1	入力 (合計 48byte)	byte 0-3 byte 4-31	専用ワード入力 2 ワード 汎用ワード入力 14 ワード
		byte 32-33 byte 34-47	専用ビット入力 16 点 汎用ビット入力 96 点
	出力 (合計 48byte)	byte 0-3 byte 4-31	専用ワード出力 2 ワード 汎用ワード出力 14 ワード
		byte 32-33 byte 34-47	専用ビット出力 16 点 汎用ビット出力 96 点
パラレル外部入力	擬似シリアル化機能により、ロボットプログラムに関係なくマスタユニットと最大４ポートの制御が可能		
IP アドレス等の設定	プログラミングボックス（PBX）または RCX-Studio Pro により設定		
モニタ用 LED	Network Status, Module Status		

※1. コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。

PROFINET ネットワーク基本仕様

仕様項目	PROFINET	
対象コントローラ	RCX320/RCX340	
対応ソフトウエアバージョン	RCX320/RCX340 : V1.21 以降 PBX/PBX-E : V1.08 以降 RCX-Studio : V1.0.1 以降 RCX-Studio Pro : V2.0.0 以降	
適合ネットワーク仕様	PROFINET IO V2.2	
適合クラス	Conformance Class B / IO Device	
Vendor Name / Vendor_ID	YAMAHA MOTOR CO.,LTD. / 0x02D5	
Station Type / Device_ID	YAMAHA RCX3 PROFINET / 0x0001	
製品リビジョン	1.00	
通信速度	100Mbps（ Auto-negotiation）	
コネクタ仕様	RJ-45 コネクタ（8 極モジュラコネクタ）2 ポート	
適合ケーブル仕様	CAT 5e 以上の STP ケーブル（二重シールド）	
最大ケーブル長	100m	
モニタ用 LED	Module Status(MS), Network Status(NS), Link/Activity:Port1-2	
入出力データサイズ※1	入力 : 48byte	専用 word 入力 2word（4byte）
		汎用 word 入力 14word（28byte）
		専用ビット入力 16bit（2byte）
		汎用ビット入力 96bit（12byte）
		予約領域 2byte
	出力 : 48byte	専用 word 出力 2word（4byte）
		汎用 word 出力 14word（28byte）
		専用ビット出力 16bit（2byte）
		汎用ビット出力 96bit（12byte）
		予約領域 2byte

※1. コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。

省配線フィールドネットワークシステム

NETWORK

各フィールドバス設定ファイルはWEBサイトよりダウンロード可能です。
URL: https://global.yamaha-motor.com/business/robot/download/fieldbus/

RCX320 P.622 RCX340 P.632

EtherCAT ネットワーク基本仕様

仕様項目	EtherCAT	
対象コントローラ	RCX320/RCX340	
対応ソフトウェアバージョン	RCX320/RCX340：V1.62 以降 PBX/PBX-E：V1.13 以降 RCX-Studio Pro：V2.1.9 以降	
ESI ファイル名	YAMAHA RCX340 EtherCAT 1_00.xml	
通信速度	100Mbps（Auto-negotiation）	
コネクタ仕様	RJ-45 コネクタ（8 極モジュラコネクタ）２ポート	
適合ケーブル仕様	CAT 5e 以上の STP ケーブル（二重シールド）	
最大ケーブル長	100m	
モニタ用 LED	RUN, ERROR, Link/Activity:Port1-2	
入出力データサイズ※1	入力：48byte	専用 word 入力 2word（4byte）
		汎用 word 入力 14word（28byte）
		専用ビット 入力 16bit（2byte）
		汎用ビット 入力 96bit（12byte）
		予約領域 2byte
	出力：48byte	専用 word 出力 2word（4byte）
		汎用 word 出力 14word（28byte）
		専用ビット 出力 16bit（2byte）
		汎用ビット 出力 96bit（12byte）
		予約領域 2byte

※1. コントローラのI/O更新間隔は最短5msです。ただし、実際の更新時間はマスタユニットの通信同期により変化します。

Ethernet ネットワーク基本仕様

仕様項目	Ethernet		
対象コントローラ	RCX320/RCX340		
ネットワーク仕様	Ethernet（IEEE802.3）準拠		
コネクタ仕様	RJ-45コネクタ（8極モジュラコネクタ） 1ポート		
通信速度	10Mbps（10BASE-T）		
通信モード	Half Duplex（半二重）		
ネットワークプロトコル	アプリケーション層：TELNET トランスポート層 ：TCP ネットワーク層 ：IP、ICMP、ARP	データリンク層 物理層	：CSMA/CD ：10BASE-T
同時ログイン数	1		
IPアドレス等の設定	RPBより設定		
モニタ用LED	Run、Collision、Link、Transmit、Receive		

MEMO

RCXiVY2+ System

RCX 3シリーズ コントローラ用

● 画像処理機能付きロボット

ロボット一体型ビジョンシステムだから、
簡単・高機能・安心サポート。
従来のiVY2に新機能が加わりさらに使いやすくなりました。





■ 注文型式

RCX340

適用コントローラ	制御軸数	安全規格	コントローラオプションA~D (OP.A～OP.D)	コントローラオプションE (OP.E)	アブソバッテリ
			TR：トラッキング※1	無記入：RCXiVY2+無し WY：RCXiVY2+付き 照明無し WL：RCXiVY2+付き 照明付き	

RCX320

適用コントローラ	制御軸数	安全規格	回生装置	コントローラオプションA / B (OP.A / OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ
				TR：トラッキング※1	無記入：選択なし WY：RCXiVY2+付き 照明無し WL：RCXiVY2+付き 照明付き	

各種選定項目の詳細は、
RCX320 ▶ P622 、RCX340 ▶ P633
にてご確認ください。

※1. トラッキングボードは一枚のみ選択可能です。

■ 基本仕様

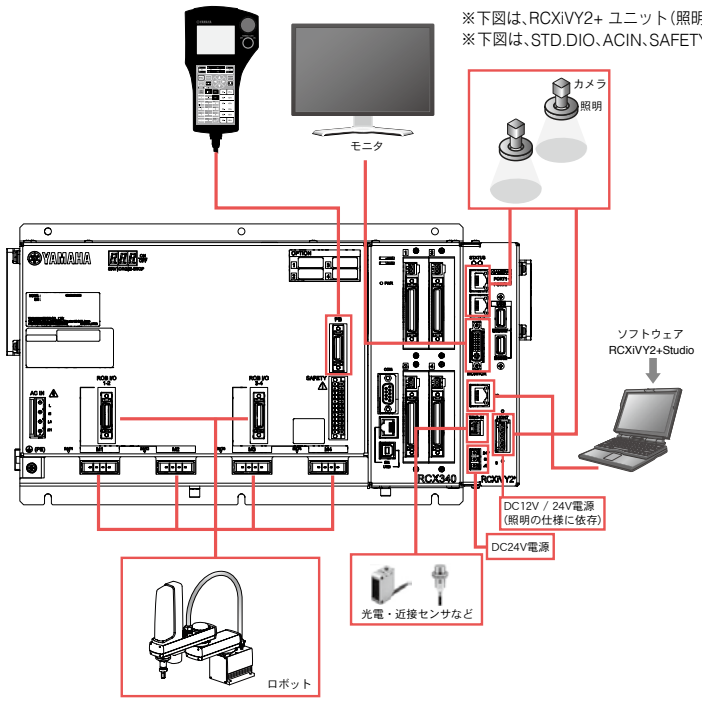
● ロボットビジョン基本仕様

仕様項目		RCXiVY2+ユニット
基本仕様	対応コントローラ	RCX340/RCX320
	画素数	720 (H)×540 (V) （40 万画素） 1440 (H)×1080 (V) （160 万画素） 2048 (H)×1536 (V)（320 万画素） 2592 (H)×1944 (V)（500 万画素）※1
	品種設定数	254 品種
	カメラ接続台数	2台 (HUB使用時8台)
	接続カメラ	GigE カメラ PoE：IEEE802.3af 1ch 7W まで
	外部インターフェース	Ethernet (1000BASE-T) ※2 USB 2.0 2Ch (5V 2.5W/ch まで)
	外部モニタ出力	DVI-I※3 モニタ解像度：1024×768 垂直周期周波数：60Hz 水平周期周波数：48.4kHz
	電源	DC24V ± 10%　1.5A Max.
	外形寸法	W45 × H195 × D130 (RCXiVY2+ ユニットのみ)
	重量	0.8kg (RCXiVY2+ ユニットのみ、照明制御オプション選択時)
	使用環境	RCX340/RCX320 コントローラに準ずる
	保存環境	RCX340/RCX320 コントローラに準ずる
サーチ手法		エッジサーチ、幾何サーチ、ブロブサーチ、コードサーチ
画像取込	トリガモード	S/W トリガ、H/W トリガ
	外部トリガ入力	2 点
機能		位置検出、座標変換、ポイントデータ自動生成、歪み傾き補正
カメラ設置位置		固定カメラ (上、下)、ロボット (Y、Z 軸) のいずれかに固定 撮像対象のワークに対し垂直方向推奨
設定支援機能		キャリブレーション、画像保存機能、品種登録※4、基準マーク登録※4、幾何登録※4、ブロブ登録※4、コード登録※4、モニタ機能※4
照明制御オプション	照明接続台数	最大2台
	調光方式	PWM 調光制御 (0～100%) PWM 周波数62.5kHz/125kHz 切替可 連続光、ストロボ光 (カメラ露光に追従)
	照明電源入力	DC12V またはDC24V (2ch 共通、外部より供給)
	照明出力	DC12V 供給時：2ch 合計40W 未満 DC24V 供給時：2ch 合計80W 未満

※1. ローリングシャッターのためトラッキングには対応しておりません。
※2. 設定、モニタに使用
※3. 変換アダプタを使用すれば、アナログモニタも使用可能
※4. RCXiVY2+ Studio による機能 (Windows PC が必要)

■システム構成図

※下図は、RCXiVY2+ ユニット（照明制御ボードオプション選択時）のシステム構成例です。
※下図は、STD.DIO、ACIN、SAFETYの各コネクタへの配線を省略して描かれています。

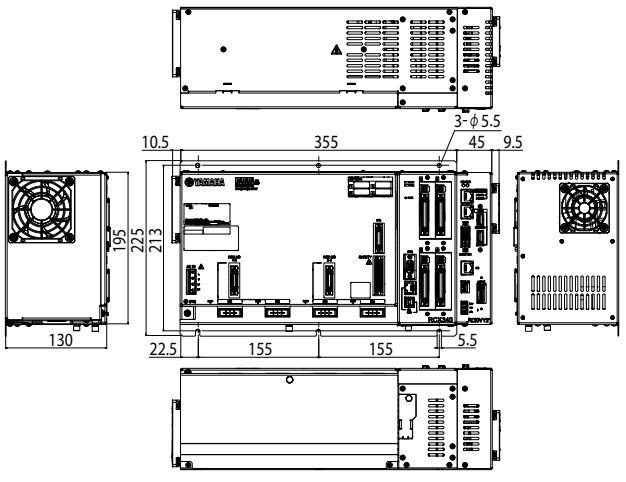


●トラッキングボード基本仕様

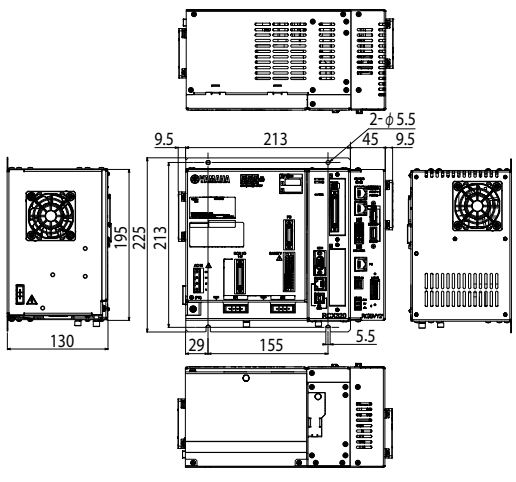
仕様項目		トラッキングボード
基本仕様	対応コントローラ	RCX340/RCX320
	エンコーダ接続台数	2台まで
	エンコーダ電源	DC5V（2カウンタ合計500mA未満）（コントローラより供給）
	対象エンコーダ	26LS31/26C31相当ラインドライバ（RS422準拠）
	入力相	A、$\overline{A}$、B、$\overline{B}$、Z、$\overline{Z}$
	最高応答周波数	2MHz以下
	カウンタ	0～65535
	逓倍	4倍
	その他	断線検出機能あり

■外形寸法図

●RCX340＋RCXiVY2+



●RCX320＋RCXiVY2+

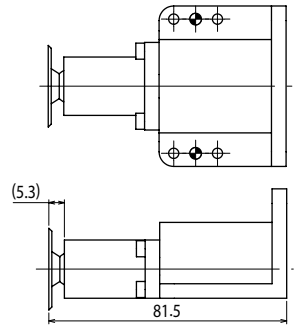


■外形寸法図

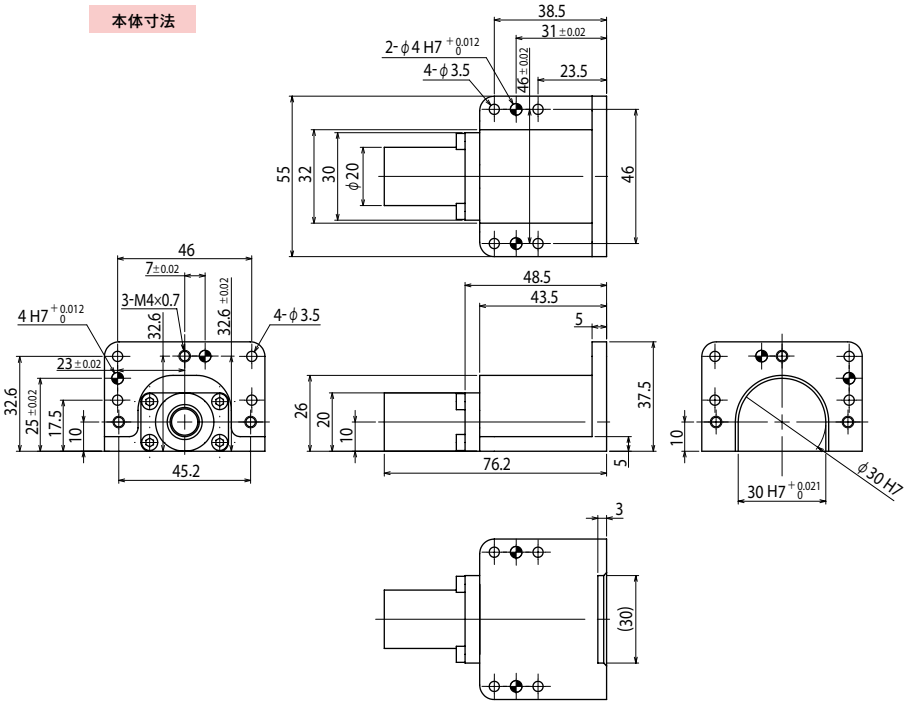
● キャリブレーション治具

● キャリブレーション治具
（型式：KCX-M7200-00）

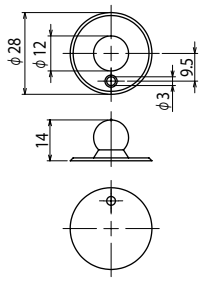
マーク把持時寸法



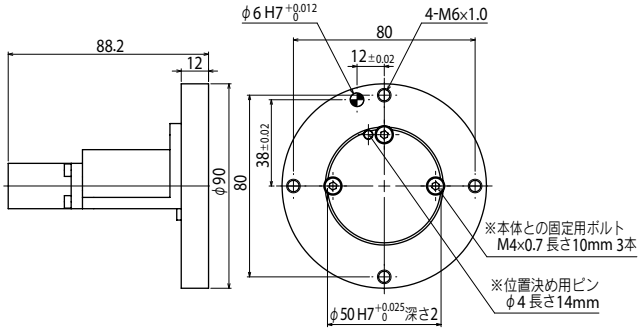
本体寸法



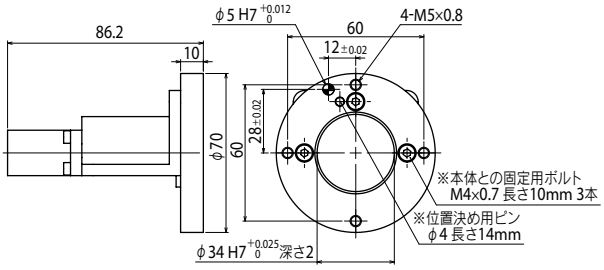
マーク寸法



● アタッチメント（大）使用時



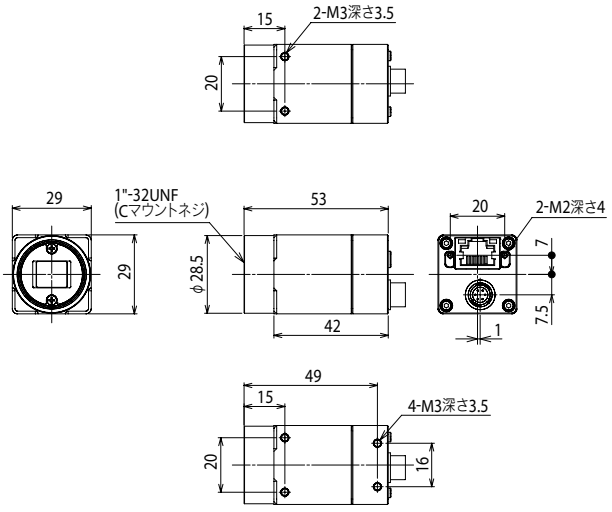
● アタッチメント（小）使用時



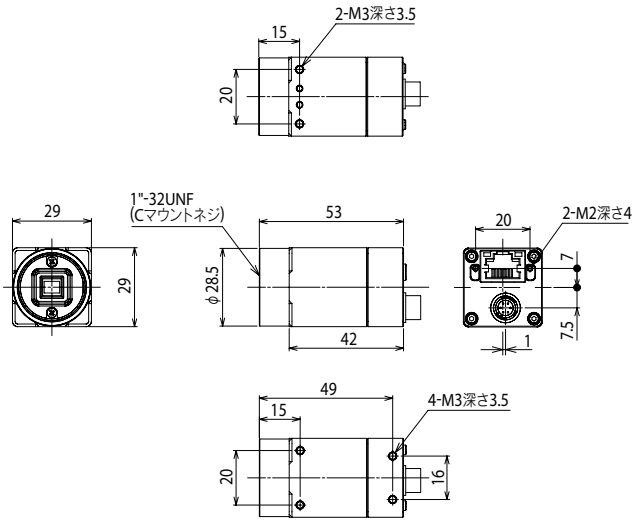
■外形寸法図

● カメラ

● CMOSカメラ
（40万画素・160万画素・320万画素）

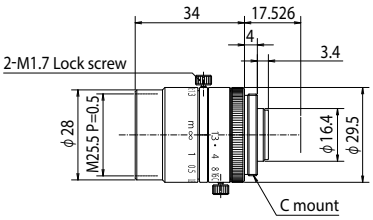


● CMOSカメラ
（500万画素）

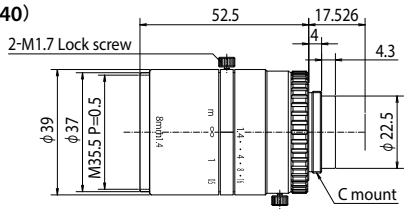


● レンズ

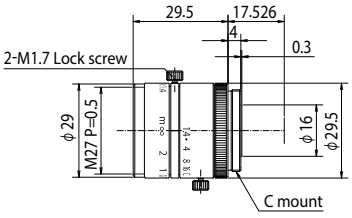
● 8mmレンズ
（型式：KCX-M7214-00）



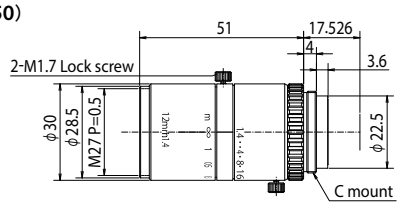
● 8mmレンズ（メガピクセル対応）
（型式：KCX-M7214-40）



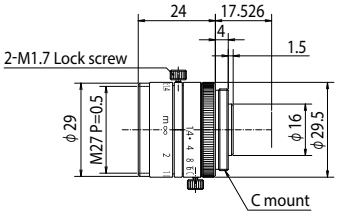
● 12mmレンズ
（型式：KCX-M7214-10）



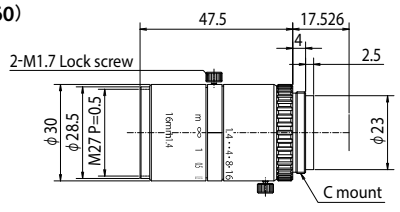
● 12mmレンズ（メガピクセル対応）
（型式：KCX-M7214-50）



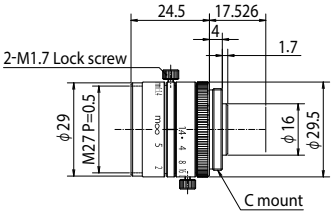
● 16mmレンズ
（型式：KCX-M7214-20）



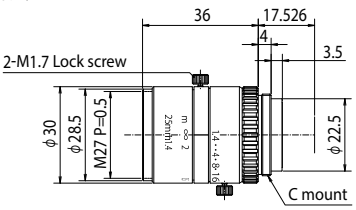
● 16mmレンズ（メガピクセル対応）
（型式：KCX-M7214-60）



● 25mmレンズ
（型式：KCX-M7214-30）



● 25mmレンズ（メガピクセル対応）
（型式：KCX-M7214-70）



■レンズ性能一覧

レンズ	型式	焦点距離 [mm]	絞り [F No.]	画角［度］ KFR-M6541-00 (40万画素カメラ) 縦	横	KFR-M6541-10 (160万画素カメラ) 縦	横	KFR-M6541-20 (320万画素カメラ) 縦	横	KFR-M6541-30 (500万画素カメラ) 縦	横	最近接距離 [m]
8mm	KCX-M7214-00	8	F1.3～CLOSE	27.13	36.09	26.85	35.69	37.57	49.23	30.72	40.60	0.2
12mm	KCX-M7214-10	12	F1.4～CLOSE	17.23	23.01	17.05	22.74	24.11	31.95	19.57	26.03	0.3
16mm	KCX-M7214-20	16	F1.4～CLOSE	13.17	17.50	13.03	17.30	18.48	24.44	14.97	19.83	0.4
25mm	KCX-M7214-30	25	F1.4～CLOSE	8.57	11.42	8.47	11.29	12.05	16.01	9.74	12.95	0.5
8mm（メガピクセル対応）	KCX-M7214-40	8	F1.4～F16	26.47	34.83	26.20	34.44	36.68	47.61	29.97	39.21	0.1
12mm（メガピクセル対応）	KCX-M7214-50	12	F1.4～F16	17.49	23.19	17.31	22.92	24.47	32.19	19.86	26.23	0.1
16mm（メガピクセル対応）	KCX-M7214-60	16	F1.4～F16	13.28	17.69	13.14	17.48	18.64	24.69	15.09	20.04	0.1
25mm（メガピクセル対応）	KCX-M7214-70	25	F1.4～F16	8.62	11.48	8.52	11.34	12.12	16.09	9.80	13.02	0.15

※弊社標準レンズの画角表です。画角が大きくなれば、映像の端の方では歪みが大きくなることがあります。

■接写リング使用時の視野サイズ・WD（ワークディスタンス）・倍率表

接写リング [mm]			レンズ 8mm KCX-M7214-00		12mm KCX-M7214-10		16mm KCX-M7214-20		25mm KCX-M7214-30	
無し	WD[mm]		200		300		400		500	
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)	97.8×130.5		93×124		93×124		72.9×97.2	
		KFR-M6541-10 (160万画素)	98.6×130.5		93.7×124		93.7×124		73.5×97.2	
		KFR-M6541-20 (320万画素)	139.2×185.7		132.2×176.5		132.2×176.5		103.7×138.4	
		KFR-M6541-30 (500万画素)	112.3×150		106.7×142.5		106.7×142.5		83.7×111.7	
	光学倍率		0.038		0.040		0.040		0.051	
0.5	WD[mm]		69.5	118.6	143	296.8	222	524.1	358.5	1269.4
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)	37.2×49.6	60×80	46.5×62	93×124	52.3×69.8	120×160	53.1×70.8	186×248
		KFR-M6541-10 (160万画素)	37.5×49.6	60.4×80	46.8×62	93.7×124	52.8×69.8	120.9×160	53.5×70.8	187.5×248
		KFR-M6541-20 (320万画素)	52.9×70.6	85.3×113.8	66.1×88.2	132.2×176.5	74.5×99.4	170.6×227.7	75.5×100.8	264.5×353
		KFR-M6541-30 (500万画素)	42.7×57	68.8×91.9	53.3×71.2	106.7×142.5	60.1×80.2	137.7×183.8	61×81.4	213.5×285
	光学倍率		0.100	0.062	0.080	0.040	0.071	0.031	0.070	0.020
1.0	WD[mm]		38.7	53.8	91.3	142.3	152	257.1	280.8	635.9
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)	22.9×30.6	30×40	31×41.3	46.5×62	36.8×49.1	60.9×81.3	40.8×54.5	93×124
		KFR-M6541-10 (160万画素)	23.1×30.6	30.2×40	31.2×41.3	46.8×62	37.1×49.1	61.4×81.3	41.2×54.5	93.7×124
		KFR-M6541-20 (320万画素)	32.6×43.5	42.6×56.9	44×58.8	66.1×88.2	52.3×69.9	86.7×115.7	58.1×77.5	132.2×176.5
		KFR-M6541-30 (500万画素)	26.3×35.1	34.4×45.9	35.5×47.5	53.3×71.2	42.2×56.4	70×93.4	46.9×62.6	106.7×142.5
	光学倍率		0.162	0.124	0.120	0.080	0.101	0.061	0.091	0.040
1.5	WD[mm]				65.4	90.8	114.5	168.1	230.9	424.7
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)			23.1×30.8	30.7×40.9	28.1×37.5	40.4×53.9	33.5×44.6	62×82.6
		KFR-M6541-10 (160万画素)			23.2×30.8	30.9×40.9	28.4×37.5	40.7×53.9	33.7×44.6	62.5×82.6
		KFR-M6541-20 (320万画素)			32.8×43.8	43.7×58.3	40×53.4	57.5×76.7	47.6×63.6	88.1×117.6
		KFR-M6541-30 (500万画素)			26.5×35.4	35.2×47.1	32.3×43.1	46.4×61.9	38.4×51.3	71.1×95
	光学倍率				0.161	0.121	0.132	0.092	0.111	0.060
2.0	WD[mm]				50	65.1	91.2	123.6	196.3	319.1
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)			18.5×24.6	23.1×30.8	22.9×30.6	30.4×40.6	28.6×38.1	47×62.7
		KFR-M6541-10 (160万画素)			18.6×24.6	23.2×30.8	23.1×30.6	30.7×40.6	28.8×38.1	47.4×62.7
		KFR-M6541-20 (320万画素)			26.3×35.1	32.8×43.8	32.6×43.5	43.3×57.8	40.6×54.3	66.9×89.3
		KFR-M6541-30 (500万画素)			21.2×28.3	26.5×35.4	26.3×35.1	35×46.7	32.8×43.8	54×72.1
	光学倍率				0.201	0.161	0.162	0.122	0.130	0.079
5.0	WD[mm]								104.2	129
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)							14.8×19.8	18.6×24.9
		KFR-M6541-10 (160万画素)							15×19.8	18.8×24.9
		KFR-M6541-20 (320万画素)							21.1×28.2	26.5×35.4
		KFR-M6541-30 (500万画素)							17×22.8	21.4×28.6
	光学倍率								0.250	0.199

※WDはレンズ先端基準です。

接写リング [mm]			レンズ 8mmメガピクセル KCX-M7214-40		12mmメガピクセル KCX-M7214-50		16mmメガピクセル KCX-M7214-60		25mmメガピクセル KCX-M7214-70	
無し	WD[mm]		100		100		100		150	
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)	53.1×70.8		37.2×49.6		27.3×36.4		24.9×33.2	
		KFR-M6541-10 (160万画素)	53.5×70.8		37.5×49.6		27.5×36.4		25.1×33.2	
		KFR-M6541-20 (320万画素)	75.5×100.8		52.9×70.6		38.8×51.9		35.5×47.3	
		KFR-M6541-30 (500万画素)	61×81.4		42.7×57		31.3×41.9		28.6×38.2	
	光学倍率		0.070		0.100		0.136		0.149	
0.5	WD[mm]		46	113.6	66.1	283.2	77.8	505.4	130.3	1232.2
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)	28.1×37.5	59×78.7	25.8×34.4	90.7×120.9	22.4×29.8	120×160	22×29.3	186×248
		KFR-M6541-10 (160万画素)	28.4×37.5	59.5×78.7	26×34.4	91.4×120.9	22.5×29.8	120.9×160	22.1×29.3	187.5×248
		KFR-M6541-20 (320万画素)	40×53.4	83.9×112	36.7×49	129×172.1	31.8×42.5	170.6×227.7	31.3×41.7	264.5×353
		KFR-M6541-30 (500万画素)	32.3×43.1	67.7×90.4	29.6×39.5	104.1×139	25.7×34.3	137.7×183.8	25.2×33.7	213.5×285
	光学倍率		0.132	0.063	0.144	0.041	0.166	0.031	0.169	0.020
1.0	WD[mm]				47.2	131.9	62.6	243	114.6	607.2
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)			20.1×26.8	45.9×61.2	18.8×25.1	60×80	19.6×26.2	93×124
		KFR-M6541-10 (160万画素)			20.2×26.8	46.2×61.2	19×25.1	60.4×80	19.8×26.2	93.7×124
		KFR-M6541-20 (320万画素)			28.5×38.1	65.3×87.1	26.8×35.8	85.3×113.8	27.9×37.3	132.2×176.5
		KFR-M6541-30 (500万画素)			23×30.8	52.7×70.3	21.6×28.9	68.8×91.9	22.5×30.1	106.7×142.5
	光学倍率				0.185	0.081	0.197	0.062	0.189	0.040
1.5	WD[mm]				35.2	81.4	51.5	155.5	102	398.9
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)			16.5×22	33.2×44.2	16.3×21.7	40×53.3	17.7×23.7	62×82.6
		KFR-M6541-10 (160万画素)			16.6×22	33.4×44.2	16.4×21.7	40.3×53.3	17.9×23.7	62.5×82.6
		KFR-M6541-20 (320万画素)			23.5×31.3	47.2×63	23.2×30.9	56.8×75.9	25.3×33.7	88.1×117.6
		KFR-M6541-30 (500万画素)			18.9×25.3	38.1×50.8	18.7×25	45.9×61.2	20.4×27.2	71.1×95
	光学倍率				0.225	0.112	0.228	0.093	0.209	0.060
2.0	WD[mm]						43	111.7	91.5	294.7
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)					14.3×19.1	30.2×40.3	16.2×21.6	46.5×62
		KFR-M6541-10 (160万画素)					14.4×19.1	30.4×40.3	16.3×21.6	46.8×62
		KFR-M6541-20 (320万画素)					20.4×27.2	43×57.3	23.1×30.8	66.1×88.2
		KFR-M6541-30 (500万画素)					16.4×22	34.7×46.3	18.6×24.8	53.3×71.2
	光学倍率						0.259	0.123	0.229	0.080
5.0	WD[mm]								53.9	107.2
	視野サイズ 縦×横 [mm]	KFR-M6541-00 (40万画素)							10.6×14.2	18.6×24.8
		KFR-M6541-10 (160万画素)							10.7×14.2	18.7×24.8
		KFR-M6541-20 (320万画素)							15.1×20.2	26.4×35.3
		KFR-M6541-30 (500万画素)							12.2×16.3	21.3×28.5
	光学倍率								0.349	0.200

※標準のレンズと接写リングを利用した際の視野角一覧です。(接写リング無しでは最近接)
※接写リングを利用しない場合は、この表の値より小さいWDを採用することができません。
※接写リングを利用する場合は、この値付近のWDしか採用することができません。
※この表の値はあくまでも参考値であり、絶対的な指標ではありません。

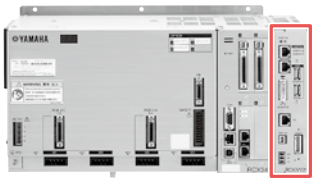
付属品及びオプションパーツ

RCXiVY2+ System

■標準付属品

● RCXiVY2+ ユニット

RCXiVY2+ユニットは、ロボットコントローラRCX340、RCX320にロボットビジョンを追加するためのユニットです。



● RCXiVY2+ユニット

型式	照明無し	KFR-M4400-V0
	照明有り	KFR-M4400-L0

● RCXiVY2+ユニット付属品

名称	型式
トリガ入力ケーブル コネクタセット	KX0-M657K-00
24V電源コネクタ	KCF-M5382-00

● パソコン用サポートソフト RCXiVY2+Studio

ロボットコントローラと接続して、品種・基準マークの登録や、ロボット自動運転中のサーチ状況をモニタするためのRCXiVY2+システムの支援ソフトウェアです。



WEBサイト（メンバーサイト）より
ダウンロード

動作環境

OS	Microsoft Windows XP / Windows Vista (32bit/64bit)、Windows 7 (32bit/64bit) / Windows 8 (32bit/64bit)、Windows 8.1 (32bit/64bit) / Windows 10 (32bit/64bit)、Windows11（対応バージョンV3.06.03.00～）
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSが推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに30MBの空き容量が必要 ※その他に、画像やデータを保存するための空き容量が必要です。
ディスプレイ	800×600ドット以上、32768色（16bit High Color）以上（推奨）
通信ポート	TCP/IP対応Ethernetポート

※Microsoft Windows XP、Windows Vista、Windows 7、Windows 8、Windows 8.1 およびWindows 10は米国Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

■オプション品

● CMOSカメラ



型式		
40万画素	720 (H) ×540 (V)	KFR-M6541-00
160万画素	1440 (H) ×1080 (V)	KFR-M6541-10
320万画素	2048 (H) ×1536 (V)	KFR-M6541-20
500万画素	2592 (H) ×1944 (V)	KFR-M6541-30

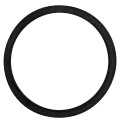
● レンズ



型式		
	8mm	KCX-M7214-00
	12mm	KCX-M7214-10
	16mm	KCX-M7214-20
	25mm	KCX-M7214-30
	8mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-40
	12mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-50
	16mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-60
	25mm (メガピクセル対応)	KCX-M7214-70

※iVY2と共通です。

● 接写リング



型式		
	0.5mm	KX0-M7215-00
	1.0mm	KX0-M7215-10
	2.0mm	KX0-M7215-20
	5.0mm	KX0-M7215-40

● 照明制御ボード

RCXiVY2+システムに照明制御機能を追加するためのボードです。(出荷時はRCXiVY2+ユニットに組み込み)

● 照明制御ボード

名称	型式
照明制御ボード	KCX-M4403-L0

● 照明制御ボード付属品

名称	型式
照明電源ケーブルコネクタセット	KX0-M657K-10

● トラッキングボード

RCX340・RCX320コントローラにコンベアトラッキング機能を追加するためのボードです。

● トラッキングボード

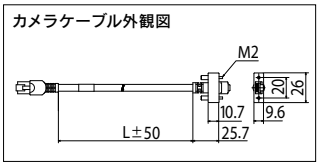
名称	単品型式
トラッキングボード	KCX-M4400-T0

● トラッキングボード付属品

名称	単品型式
トラッキングエンコーダコネクタ	KX0-M657K-20

● カメラケーブル

カメラとRCXiVY2+ユニットをつなぐケーブルです。



ケーブル長(L)	型式
5m	KCX-M66F0-00
10m	KCX-M66F0-10
15m	KCX-M66F0-20

※iVY2と共通です。

● シールドクロス付LANケーブル (5m)



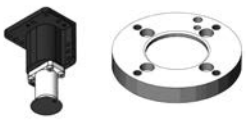
型式	KX0-M55G0-00

● トラッキングエンコーダケーブル (10m)



型式		
	エンコーダ1台接続時	KX0-M66AF-00
	エンコーダ2台接続時	KCX-M66AF-10

● キャリブレーション治具 (大小アタッチメント付き)



型式	KCX-M7200-00

MEMO

YRG Series

コントローラにグリッパ制御ボードを
組み込み、電動グリッパをロボットの付
加軸として設定するだけ。
ヤマハロボット言語による一括制御で
簡単操作を実現できます！



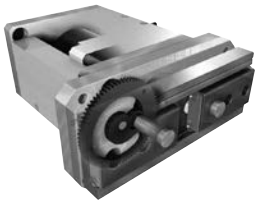
■ 構造

●シングルカム構造



独特なカム構造によりシンプルかつ
コンパクトを実現。
セルフロックは働かないため、外力で
フィンガを動かせます。

●ダブルカム構造



独特なギア付のダブルカム構造。高い
把持力をシンプルな構造でコンパクト
に実現しました。

●ボールネジ構造



研磨ボールねじをベルト駆動させる
ことで、高効率・高精度でロングスト
ロークで実現しました。

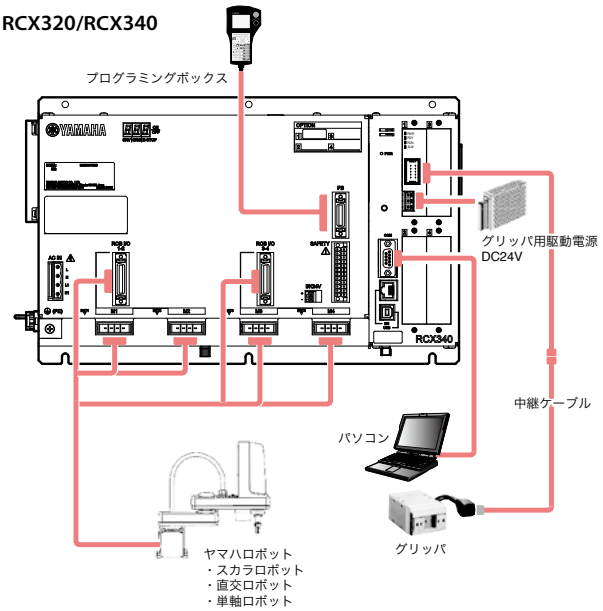
●小型ボールガイド構造



特殊カムの採用により軽量・コン
パクト。ガラス関係の丸径ワーク
の搬送に最適です。

■ システム構成図

●RCX320/RCX340



小型シングルカムタイプ

YRG-2005SS



■基本仕様

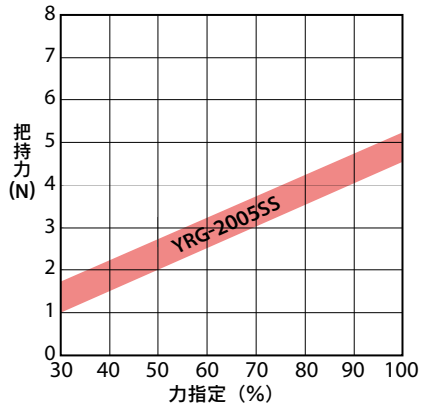
型名		YRG-2005SS
型式		KCF-M2010-A0
把持力	最大連続定格 N	5
	最小設定 % (N)	30 (1.5)
	分解能 % (N)	1 (0.05)
開閉ストローク mm		3.2
速度	最大 mm/sec	100
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)
	最大把持速度 %	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.02
ガイド機構		リニアガイド
最大把持質量 kg ※1		0.05
本体質量 g		90

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

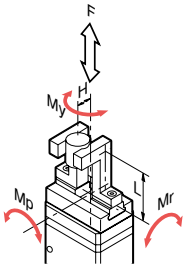
■把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

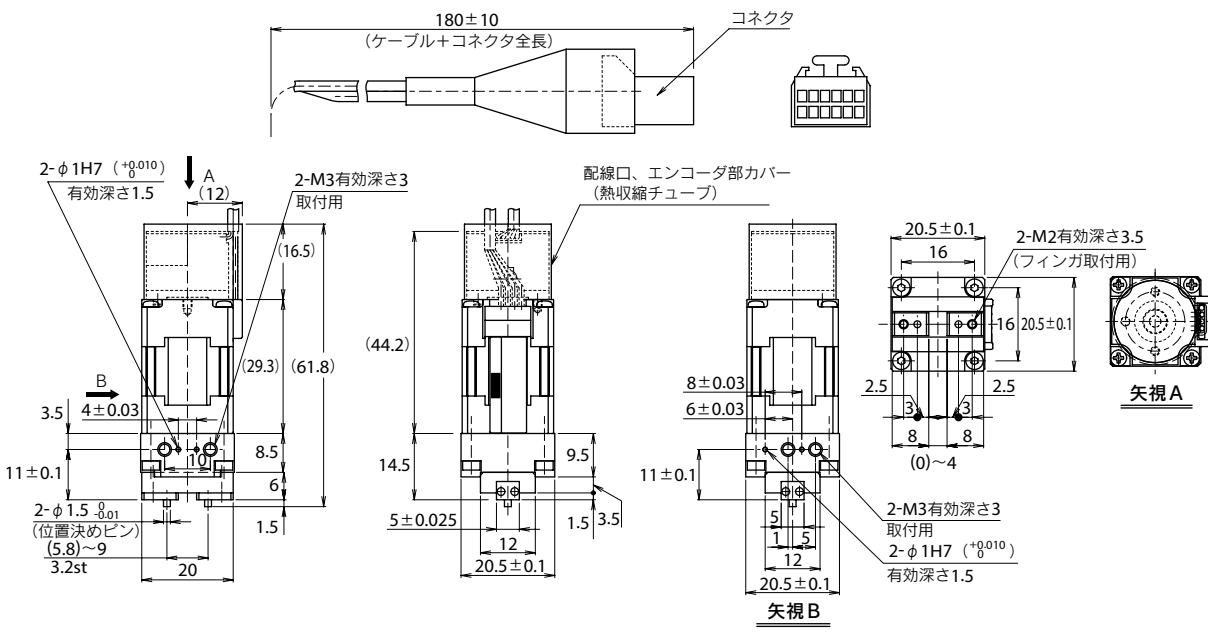
■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2005SS
ガイド部	許容荷重	F	N	12
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	0.04
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	0.04
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	0.08
フィンガ	最大質量(1対)		g	10
	最大把持位置	L	mm	20
	最大オーバーハング	H	mm	20



・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
・LとHの組み合わせはお問合せください。

YRG-2005SS



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

シングルカムタイプ

YRG-2010S/2815S/4225S



■基本仕様

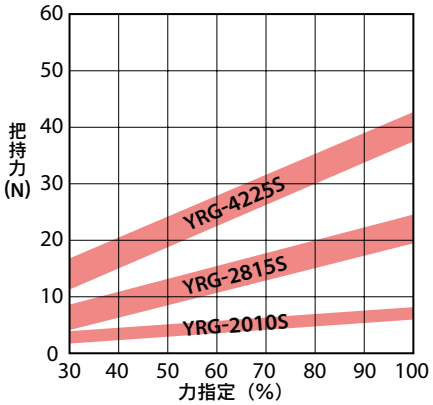
型名		YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
型式		KCF-M2011-A0	KCF-M2011-B0	KCF-M2011-C0
把持力	最大連続定格 N	6	22	40
	最小設定 % (N)	30 (1.8)	30 (6.6)	30 (12)
	分解能 % (N)	1 (0.06)	1 (0.22)	1 (0.4)
開閉ストローク mm		7.6	14.3	23.5
速度	最大 mm/sec	100		
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)		
	最大把持速度 %	50		
繰り返し位置決め精度 mm		±0.02		
ガイド機構		リニアガイド		
最大把持質量 kg ※1		0.06	0.22	0.4
本体質量 g		160	300	580

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

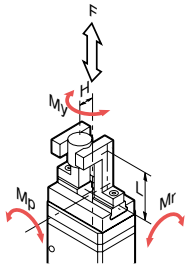
■把持力と力指定(%)の関係



·把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

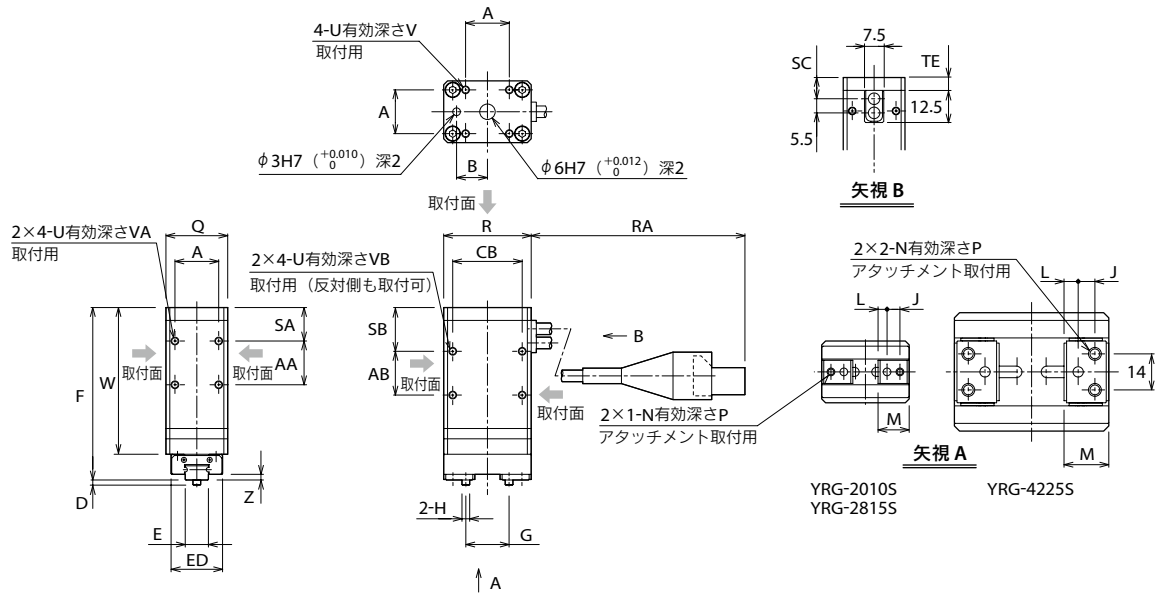
■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2010S	YRG-2815S	YRG-4225S
ガイド部	許容荷重	F	N	450	350	600
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	0.7	0.5	1.1
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	0.8	0.6	1.3
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	2.3	2.8	8.6
フィンガ	最大質量(1対)		g	15	30	50
	最大把持位置	L	mm	20	20	25
	最大オーバーハング	H	mm	20	25	30



・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
・LとHの組み合わせはお問合せください。

YRG-2010S/2815S/4225S



	A	AA	AB	B	CB	D	E	ED	F	G	H	J	L
YRG-2010S	17	17	17	12	27	2	9 0 -0.05	20	71	8.4~16	φ3 0 -0.01	5	3.5
YRG-2815S	24	24	14	15	38	2	14 0 -0.05	25	78	9.6~23.9	φ3 0 -0.01	6	4.3
YRG-4225S	36	25	13	20	50	3	24 0 -0.05	40	86	12~35.5	φ4 0 -0.012	6.5	5.5

	M	N	P	Q	R	RA	SA	SB	SC	TE	U	V	VA	VB	W	Z
YRG-2010S	12.1	M3	5	24	34	165±10	13	17	8.3	5	M3	5	6	6	61	2.2
YRG-2815S	15	M4	5	32	46	140±10	16	21	9.3	6	M4	6	8	8	69	2
YRG-4225S	17.4	M5	8	46	60	235±10	18	24	10.8	7.5	M5	7.5	8	10	72	3

ダブルカムタイプ

YRG-2005W/2810W/4220W



■基本仕様

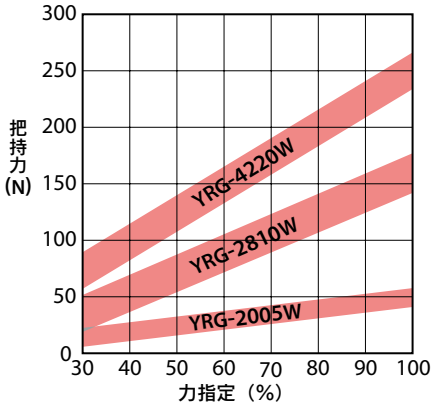
型名		YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
型式		KCF-M2012-A0	KCF-M2012-B0	KCF-M2012-C0
把持力	最大連続定格 N	50	150	250
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)	30 (75)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)	1 (2.5)
開閉ストローク mm		5	10	19.3
速度	最大 mm/sec	60	60	45
	最小設定 % (mm/sec)	20 (12)	20 (12)	20 (9)
	分解能 % (mm/sec)	1 (0.6)	1 (0.7)	1 (0.45)
	最大把持速度 %	50		
繰り返し位置決め精度 mm		±0.03		
ガイド機構		リニアガイド		
最大把持質量 kg ※1		0.5	1.5	2.5
本体質量 g		200	350	800

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

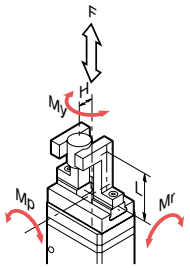
■把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

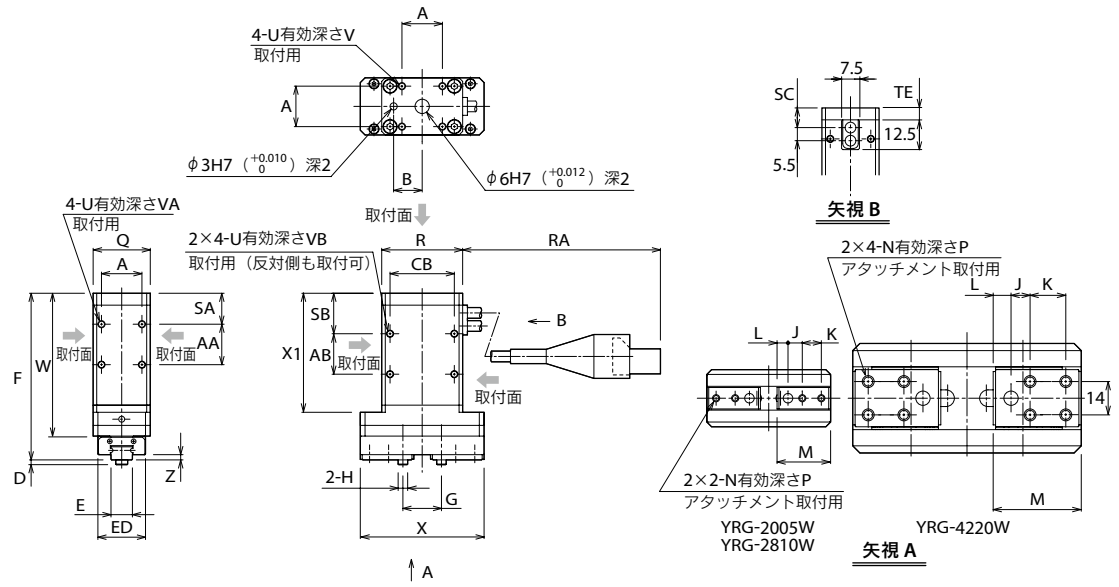
■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2005W	YRG-2810W	YRG-4220W
ガイド部	許容荷重	F	N	1000	1000	2000
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	6.7	8.1	20.1
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4	4.8	12
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	5.1	7.8	25.9
フィンガ	最大質量(1対)		g	40	80	200
	最大把持位置	L	mm	30	30	50
	最大オーバーハング	H	mm	20	20	30



・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
・LとHの組み合わせはお問合せください。

YRG-2005W/2810W/4220W



	A	AA	AB	B	CB	D	E	ED	F	G	H	J	K	L
YRG-2005W	17	17	17	12	27	2	9 0 -0.05	20	74	10.6~15.6	φ4 0 -0.012	6	8	4.6
YRG-2810W	24	24	14	15	38	2	14 0 -0.05	25	80	12.6~22.6	φ5 0 -0.012	7	10	5.65
YRG-4220W	36	25	13	20	50	3	24 0 -0.05	40	90	17.0~36.3	φ6 0 -0.012	8	15	7.5

	M	N	P	Q	R	RA	SA	SB	SC	TE	U	V	VA	VB	W	X	X1	Z
YRG-2005W	22.5	M3	5	24	34	165±10	13	17	8.3	5	M3	5	6	6	64	52	54	2.2
YRG-2810W	27.5	M4	5	32	46	140±10	16	21	9.3	6	M4	6	8	8	71	67	61	2
YRG-4220W	37	M5	8	46	60	235±10	18	24	10.8	7.5	M5	7.5	8	10	76	96	63	3

ねじタイプストレート形

YRG-2020FS/2840FS



■基本仕様

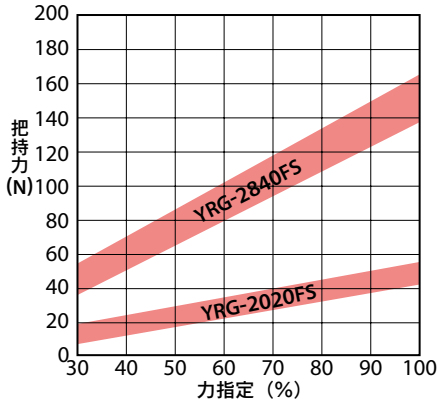
型名		YRG-2020FS	YRG-2840FS
型式		KCF-M2013-A0	KCF-M2013-B0
把持力	最大連続定格 N	50	150
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
開閉ストローク mm		19	38
速度	最大 mm/sec	50	50
	最小設定 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
	分解能 % (mm/sec)	1 (0.5)	1 (0.5)
	最大把持速度 %	50	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.01	±0.01
ガイド機構		リニアガイド	
最大把持質量 kg ※1		0.5	1.5
本体質量 g		420	880

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

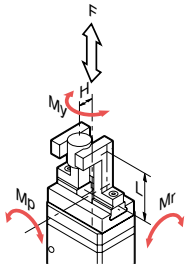
■把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

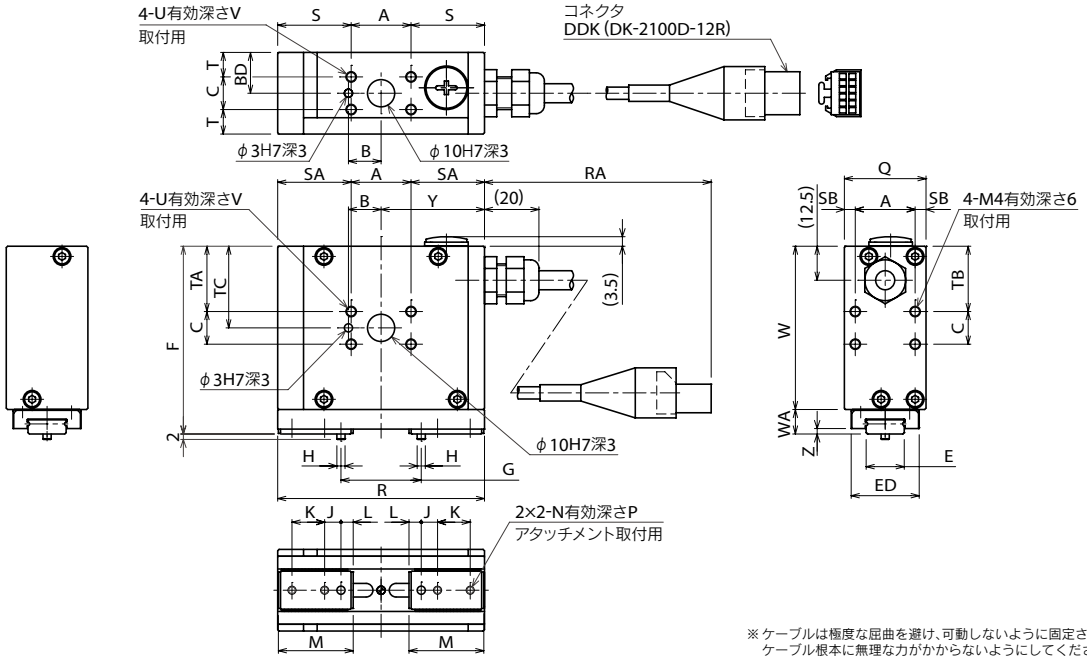
■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2020FS	YRG-2840FS
ガイド部	許容荷重	F	N	1000	1300
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	7.3	12.7
フィンガ	最大質量(1対)		g	40	80
	最大把持位置	L	mm	30	30
	最大オーバーハング	H	mm	20	20



・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
・LとHの組み合わせはお問合せください。

YRG-2020FS/2840FS



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

	A	B	BD	C	D	E	ED	F	G	H	J	K	L	M	N
YRG-2020FS	22	12	15	12	2	14 $^{0}_{-0.05}$	25	69	10.5~29.5	φ3 $^{0}_{-0.01}$	6	12	4.5	27.5	M3
YRG-2840FS	30	15	20	16	2	18 $^{0}_{-0.05}$	30	84	13~51	φ4 $^{0}_{-0.012}$	8	14	5.5	34.5	M4

	P	Q	R	RA	S	SA	SB	T	TA	TB	TC	TD	U	V	W	WA	Y	Z
YRG-2020FS	5	30	76	175±10	27	27	4	9	24	24	30	12.5	M4	6	60	9	38	2
YRG-2840FS	7.5	40	110	135±10	40	40	5	12	28	28	36	14	M5	7.5	72	12	55	3

ねじタイプティー形

YRG-2020FT/2840FT



■基本仕様

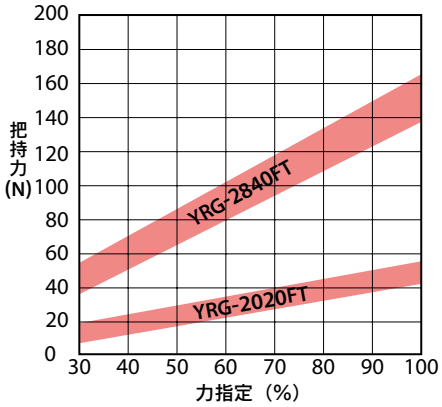
型名		YRG-2020FT	YRG-2840FT
型式		KCF-M2014-A0	KCF-M2014-B0
把持力	最大連続定格 N	50	150
	最小設定 % (N)	30 (15)	30 (45)
	分解能 % (N)	1 (0.5)	1 (1.5)
開閉ストローク mm		19	38
速度	最大 mm/sec	50	50
	最小設定 % (mm/sec)	20 (10)	20 (10)
	分解能 % (mm/sec)	1 (0.5)	1 (0.5)
	最大把持速度 %	50	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.01	±0.01
ガイド機構		リニアガイド	
最大把持質量 kg ※1		0.5	1.5
本体質量 g		420	890

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

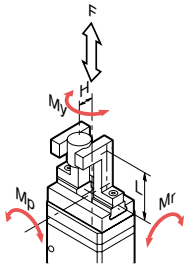
■把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

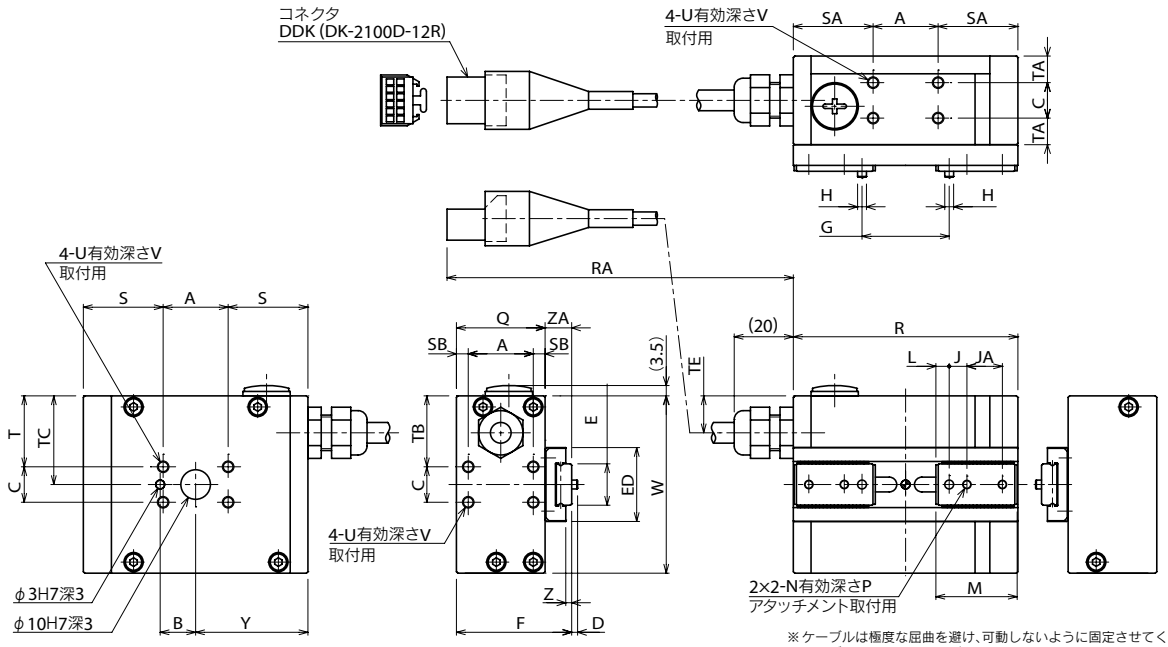
■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2020FT	YRG-2840FT
ガイド部	許容荷重	F	N	1000	1300
	許容ピッチングモーメント	Mp	N・m	3.5	5
	許容ヨーイングモーメント	My	N・m	4.2	6
	許容ローリングモーメント	Mr	N・m	7.3	12.7
フィンガ	最大質量(1対)		g	40	80
	最大把持位置	L	mm	30	30
	最大オーバーハング	H	mm	20	20



・ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表の値以下になるように、フィンガを取り付けてください。
・フィンガの質量、および取付面から把持点までの把持長(L)とオーバーハング(H)は、表の値以下になるようにしてください。
・LとHの組み合わせはお問合せください。

YRG-2020FT/2840FT



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

	A	B	C	D	E	ED	F	G	H	J	JA	K	L	M	N	P
YRG-2020FT	22	12	12	2	14 $^{0}_{-0.05}$	25	39	10.5~29.5	φ3 $^{0}_{-0.01}$	6	12	12	4.5	27.5	M3	5
YRG-2840FT	30	15	16	2	18 $^{0}_{-0.05}$	30	52	13~51	φ4 $^{0}_{-0.012}$	8	14	14	5.5	34.5	M4	7.5

	Q	R	RA	S	SA	SB	T	TA	TB	TC	TD	TE	U	V	W	Y	Z	ZA
YRG-2020FT	30	76	175±10	27	27	4	24	9	24	30	12.5	12.5	M4	6	60	38	2	9
YRG-2840FT	40	110	135±10	40	40	5	28	12	28	36	14	14	M5	7.5	72	55	3	12

三つ爪タイプ

YRG-2004T



■基本仕様

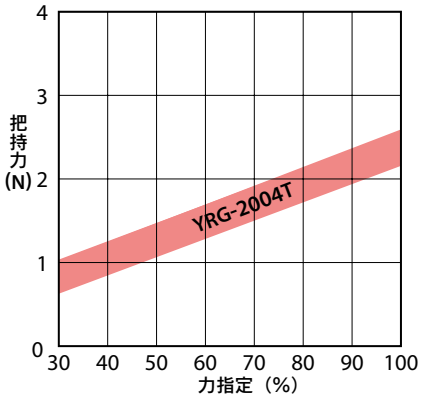
		YRG-2004T
型名		YRG-2004T
型式		KCF-M2015-A0
把持力	最大連続定格 N	2.5
	最小設定 % (N)	30 (0.75)
	分解能 % (N)	1 (0.025)
開閉ストローク mm		3.5
速度	最大 mm/sec	100
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)
	最大把持速度 %	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.03
ガイド機構		リニアガイド
最大把持質量 kg ※1		0.02
本体質量 g		90

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

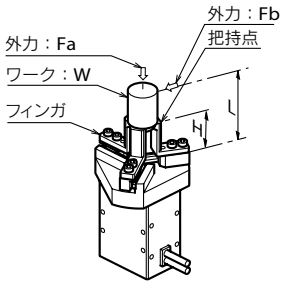
■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2004T
フィンガ	許容荷重		N	6
	許容ピッチングモーメント		N・m	0.02
	最大質量(1対)		g	10
	最大把持位置	L	mm	15

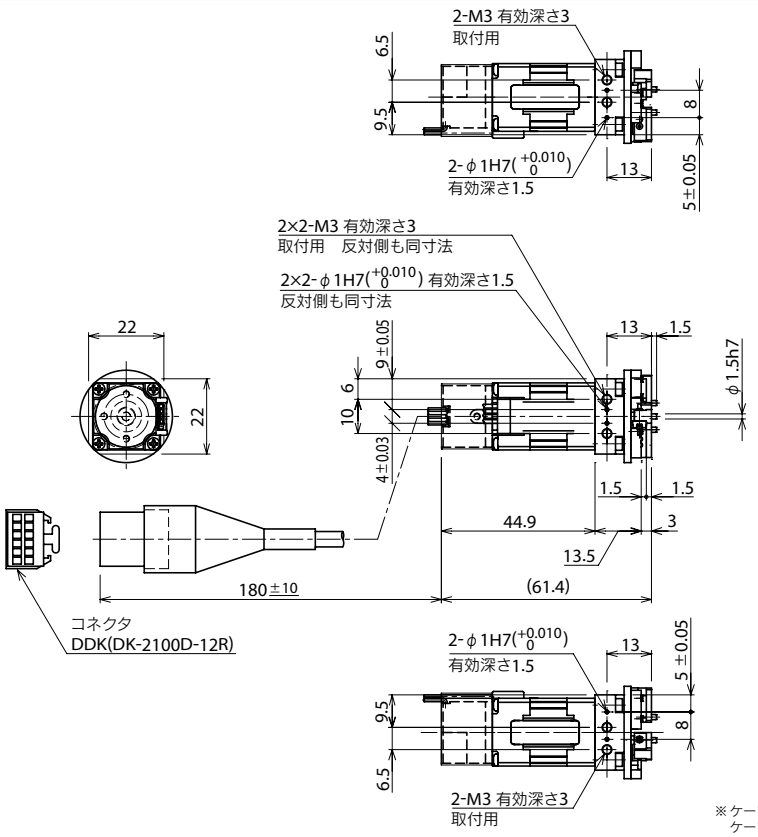
・フィンガ取付面から距離Lのところに外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。
F =Fa + W × g
M =Fb × L

W :ワークの質量〔Kg〕
g :重力加速度〔m/s²〕
H :把持点距離〔m〕

F :荷重〔N〕
M :モーメント〔N·m〕
L :外力作用点距離〔m〕
Fa :外力〔N〕
Fb :外力〔N〕



YRG-2004T



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

三つ爪タイプ

YRG-2013T/2820T/4230T



■基本仕様

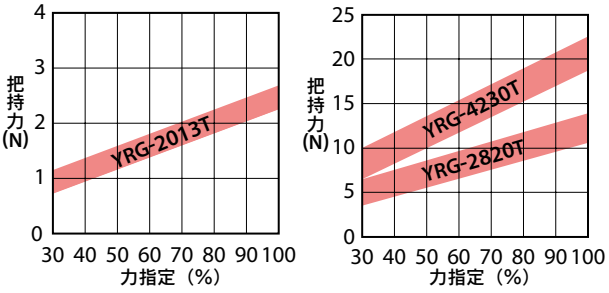
型名		YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T
型式		KCF-M2015-B0	KCF-M2015-C0	KCF-M2015-D0
把持力	最大連続定格 N	2	10	20
	最小設定 % (N)	30 (0.6)	30 (3)	30 (6)
	分解能 % (N)	1 (0.02)	1 (0.1)	1 (0.2)
開閉ストローク mm		13	20	30
速度	最大 mm/sec	100		
	最小設定 % (mm/sec)	20 (20)		
	分解能 % (mm/sec)	1 (1)	1 (1)	1 (1)
	最大把持速度 %	50	50	50
繰り返し位置決め精度 mm		±0.03		
ガイド機構		リニアガイド		
最大把持質量 kg ※1		0.02	0.1	0.2
本体質量 g		190	340	640

● 把持力制御: 30 ～ 100% (1%単位)　● 速度制御: 20 ～ 100% (1%単位)
● 加速度制御: 1 ～ 100% (1%単位)　● 多点位置制御: 最大10,000点

※ フィンガの設計に当たっては、極力短く、軽量なものにしてください。
※ 運転中フィンガに過度の衝撃力がかからないように、パラメータと把持移動コマンドの把持力(%)を設定してください。
※ フィンガの取り付け、取り外しの際は、ガイドブロックに過度の力や衝撃がかからないように、フィンガそのものをしっかり支えてボルトの締め付けを行ってください。
※ フィンガの材質、形状、把持面の状態により、把持できるワークの質量は大きく異なります。

※1. 最大把持質量は、最大連続定格把持力で把持する場合の上限質量です。
把持するワークの質量はこれを上限に、把持した状態での加減速、旋回動作による慣性力を考慮した上で決定してください。

■把持力と力指定(%)の関係



・把持力と力指定 (%) の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力はバラツキがあります。

■許容負荷・負荷モーメント

				YRG-2013T	YRG-2820T	YRG-4230T
フィンガ	許容荷重		N	20	30	50
	許容ピッチングモーメント		N・m	0.1	0.2	0.4
	最大質量(1対)		g	20	30	50
	最大把持位置	L	mm	20	30	40

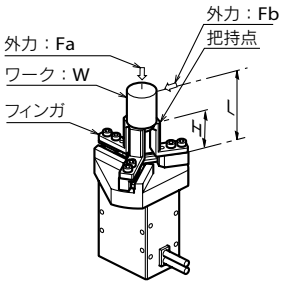
・フィンガ取付面から距離Lのところに外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。

F =Fa + W × g

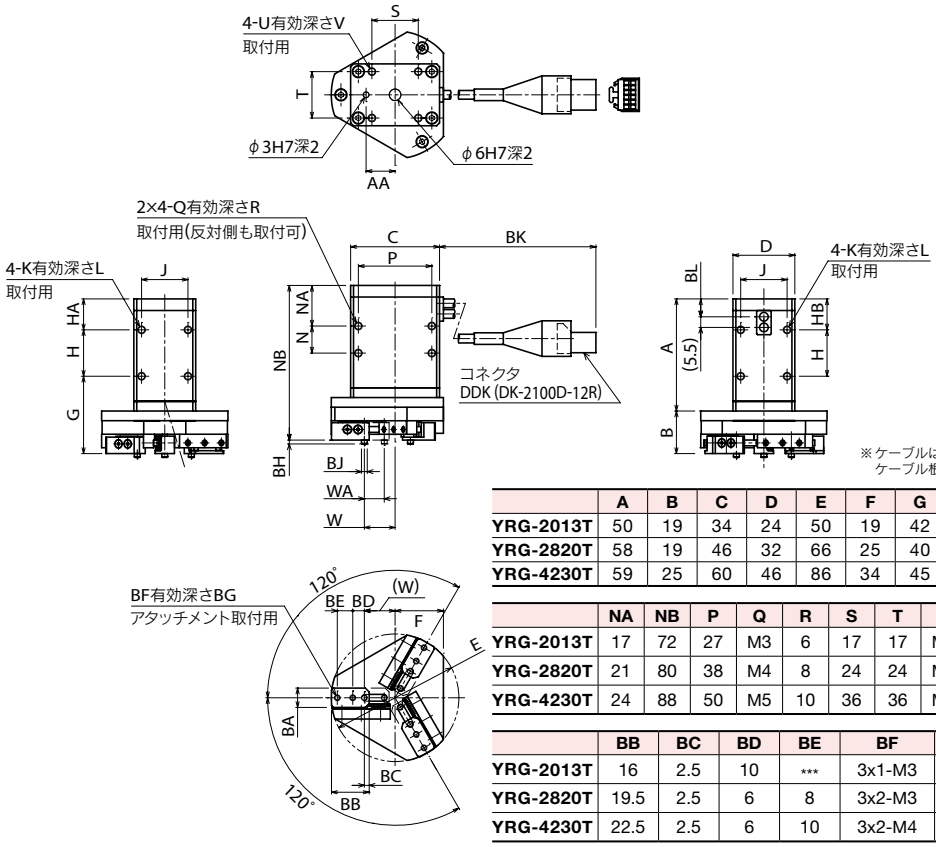
M =Fb × L

F ：荷重〔N〕
M ：モーメント〔N·m〕
L ：外力作用点距離〔m〕
Fa：外力〔N〕
Fb：外力〔N〕

W ：ワークの質量〔Kg〕
g ：重力加速度〔m/s²〕
H ：把持点距離〔m〕



YRG-2013T/2820T/4230T



※ケーブルは極度な屈曲を避け、可動しないように固定させてください。
ケーブル根本に無理な力がかからないようにしてください。

	A	B	C	D	E	F	G	H	HA	HB	J	K	L	N
YRG-2013T	50	19	34	24	50	19	42	17	13	13	17	M3	6	17
YRG-2820T	58	19	46	32	66	25	40	24	16	16	24	M4	8	14
YRG-4230T	59	25	60	46	86	34	45	25	18	18	36	M5	8	13

	NA	NB	P	Q	R	S	T	U	V	W	WA	AA	BA
YRG-2013T	17	72	27	M3	6	17	17	M3	5	11.4~4.6	6.8st	12	10 $^{0}_{-0.02}$
YRG-2820T	21	80	38	M4	8	24	24	M4	6	15.9~5.6	10.3st	15	10 $^{0}_{-0.02}$
YRG-4230T	24	88	50	M5	10	36	36	M5	7.5	21.9~6.6	15.3st	20	14 $^{0}_{-0.02}$

	BB	BC	BD	BE	BF	BG	BH	BJ	BK	BL
YRG-2013T	16	2.5	10	***	3x1-M3	8	2	φ 3 $^{0}_{-0.01}$	165±10	8.3
YRG-2820T	19.5	2.5	6	8	3x2-M3	6	2	φ 3 $^{0}_{-0.01}$	140±10	9.3
YRG-4230T	22.5	2.5	6	10	3x2-M4	8	3	φ 4 $^{0}_{-0.012}$	235±10	10.8

■電動グリッパ基本仕様

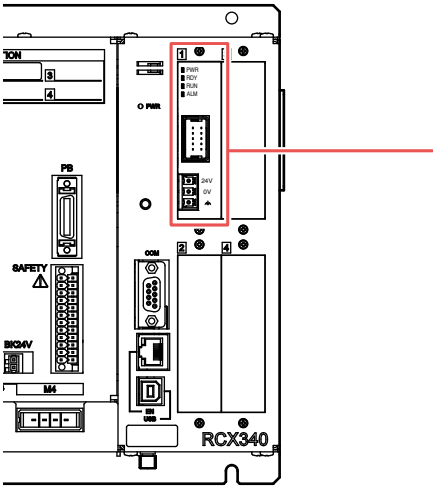
項目		仕様
基本仕様	対応コントローラ	RCX320/RCX340
	グリッパ接続台数	最大4台
軸制御	制御方式	PTP動作
	最小設定単位	0.01mm
	位置表示単位	パルス、ミリ
	速度設定	20～100%（1%単位、プログラムで変更可能）
	加速度設定	1～100%（1%単位、加速度パラメータによる設定）
プログラミング	教示方式	MDI（座標値入力）、ダイレクトティーチ ティーチングプレーバック オフラインティーチ（外部からのデータ入力）

■グリッパ制御ボード仕様

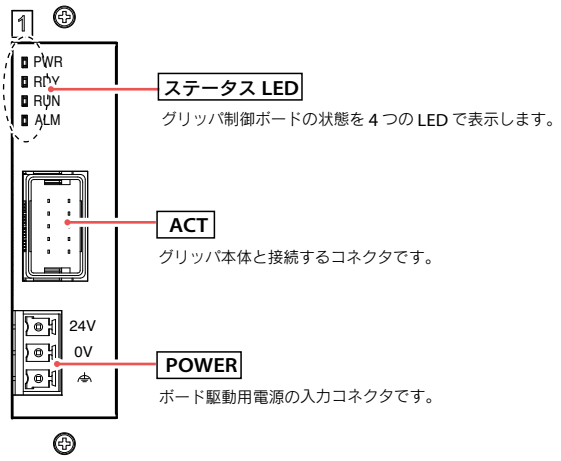
項目		仕様
軸制御	制御軸数	1軸
	位置検出方式	光学式ロータリエンコーダ
	最小設定距離	0.01mm
	速度設定	パラメータ最高速度に対し20～100%にて設定
保護アラーム		過電流、過負荷、電圧異常、システム異常、位置偏差オーバー、 フィードバックエラー etc.
LEDステータス表示		POWER（緑）、RUN（緑）、READY（黄）、ALARM（赤）
電源	駆動電源	DC 24V±10%　1.0A Max.

■各部名称と機能

RCX320/RCX340



コントローラ正面より見た図



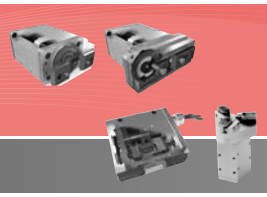
ステータス LED
グリッパ制御ボードの状態を 4 つの LED で表示します。

ACT
グリッパ本体と接続するコネクタです。

POWER
ボード駆動用電源の入力コネクタです。

付属品及びオプションパーツ

YRG Series



■標準付属品

● グリッパ制御ボード

型式	KCX-M4400-G0

※24V電源コネクタ付きの型式です。

RCX320 RCX340

● グリッパ用ロボットケーブル



型式	3.5m	KCF-M4751-31
	5m	KCF-M4751-51
	10m	KCF-M4751-A1

※グリッパ用ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。

RCX320 RCX340

● 中継ケーブル



型式	0.5m	KCF-M4811-11
	1m	KCF-M4811-21
	1.5m	KCF-M4811-31
	2m	KCF-M4811-41
	2.5m	KCF-M4811-51
	3m	KCF-M4811-61
	3.5m	KCF-M4811-71
	4m	KCF-M4811-81

RCX320 RCX340

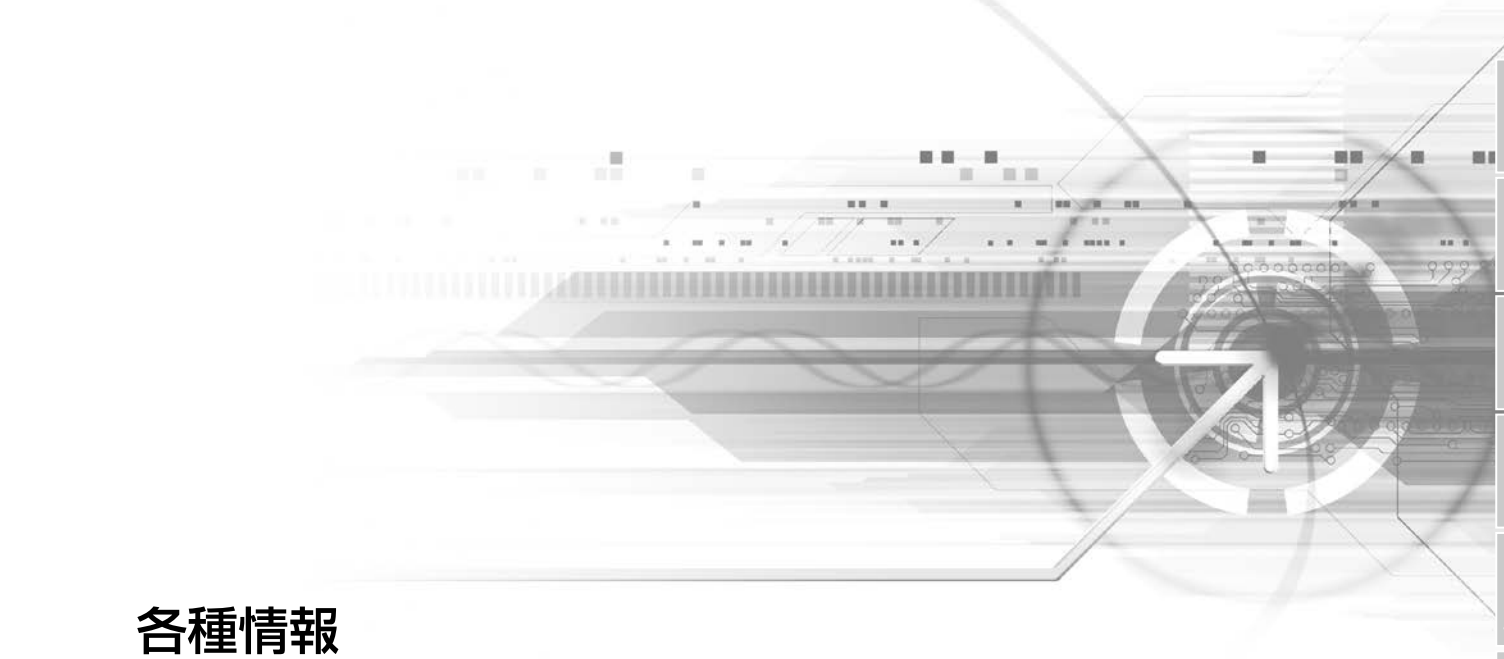
● 24V電源コネクタ



型式	KCF-M5382-00

RCX320 RCX340

MEMO



各種情報
INFORMATION

CONTENTS

ケーブル一覧

ロボットケーブル一覧 ……684
- 単軸ロボットケーブル ……684
- マルチロボットケーブル……690
- 多軸ロボットケーブル……692
- スカラロボットケーブル……693
- グリッパケーブル……693

ケーブルターミナル一覧 ……694
- リニアモータ単軸用(PHASER) …694
- ナット回転型単軸用(N15/N18) …695
- 直交ロボット用(XY-X) ……696

コネクタ変換ケーブル一覧 ……699
- I/O制御用変換ケーブル……699

技術資料

TRANSERVO RFタイプ

機種選定方法 ……702
- 機種選定手順……702
- 慣性モーメント計算式一覧表(慣性モーメントIの算出)……703
- 負荷の種類……703

R軸許容慣性モーメントと加速度係数 ‥704
- 慣性モーメントの求め方……704
- 慣性モーメントの計算例……705

外部安全回路構成例 ……706
- TS-X/TS-P回路例……706
- SR1回路例……707
- RCX240回路例 ……708

その他情報

CE仕様に関する注意点 ……709
- CEマークについて ……709
- EC指令への適合に対する注意事項‥709
- 外部安全回路の構築 ……709
- EMC指令対応 ……709
- EU公用言語対応に関する注意 ……709

韓国KCs仕様に関する注意点 ……710
- 韓国KCsについて……710
- 韓国KCs対応について ……710
- KCs対応ロボット一覧……710

韓国EMC規格に関する注意点 ……712
- 韓国KCについて……712
- 韓国KC対応について……712
- KC対応ロボット一覧……712
- 未対応機種について ……712

EU RoHS指令への取り組み……713
- 欧州RoHS指令「2011/65/EU」…713
- 規制対象となる制限物質の追加について……713

製品保証について ……714
- 保証の内容……714
- 保証期間 ……714
- 保証の除外事項 ……714
- 保証の適用について ……714

繰り返し位置決め精度について ……715
- 絶対精度に関連する要因……715
- 動作パターン要因……715
- 温度要因 ……715
- 負荷変動要因……715

各種サービス ……716
- WEBサイトのご案内 ……716
- マニュアルのご案内 ……716
- 技術相談/サービス対応 ……716

販売終了モデルと修理対応期限

- YA-RJ……722
- YA-R3F……723
- YA-R5F……724
- YA-R5LF……725
- YA-R6F……726
- YA-U5F ……727
- YA-U10F ……728
- YA-U20F ……729
- RCX221/RCX222 ……732
- RCX240/RCX240S……740

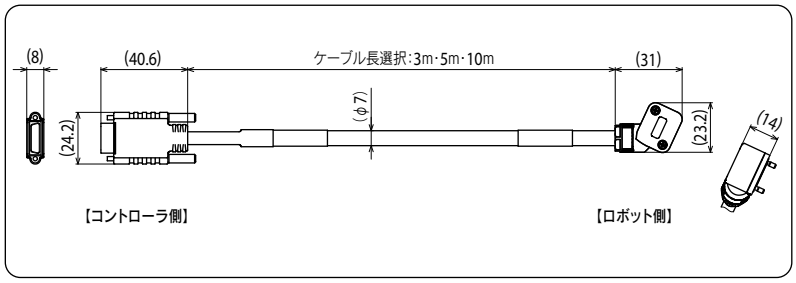
ロボットケーブル一覧

ロボットケーブルとは、ロボットとコントローラを繋ぐケーブルです。

■ 単軸ロボットケーブル

YHX用ケーブル

【エンコーダ線（GXシリーズ共通）】



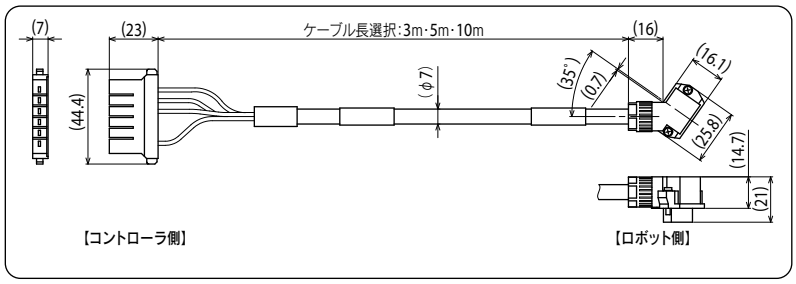
後方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3R	KES-M4751-30
5m	GXCC-ENC-R5R	KES-M4751-50
10m	GXCC-ENC-R10R	KES-M4751-A0

前方　取り出し仕様

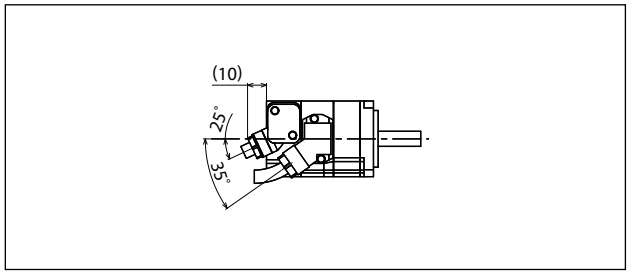
ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-ENC-R3F	KES-M4755-30
5m	GXCC-ENC-R5F	KES-M4755-50
10m	GXCC-ENC-R10F	KES-M4755-A0

【動力線（GX05 / GX05L / GX07）】



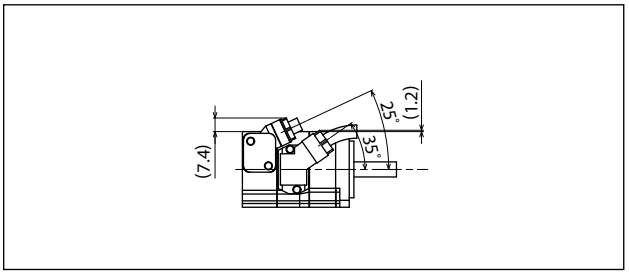
後方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW40-R3R	KES-M4752-30
5m	GXCC-UVW40-R5R	KES-M4752-50
10m	GXCC-UVW40-R10R	KES-M4752-A0

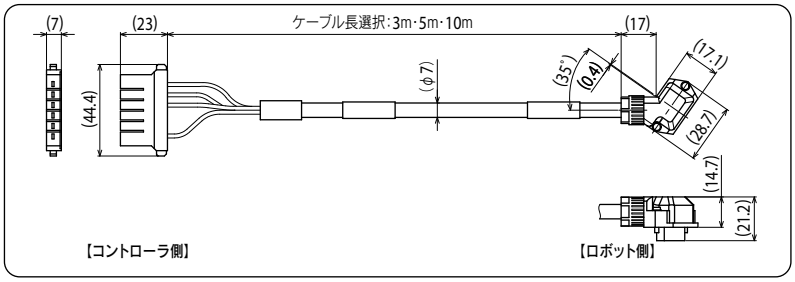


前方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW40-R3F	KES-M4756-30
5m	GXCC-UVW40-R5F	KES-M4756-50
10m	GXCC-UVW40-R10F	KES-M4756-A0

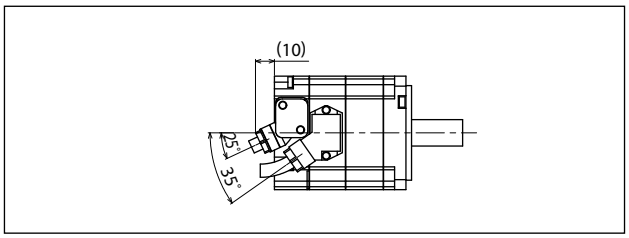


【動力線（GX10 / GX12）】



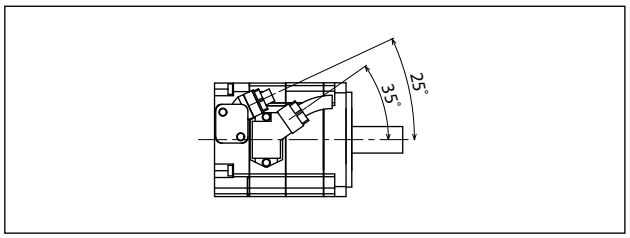
後方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW60-R3R	KES-M4753-30
5m	GXCC-UVW60-R5R	KES-M4753-50
10m	GXCC-UVW60-R10R	KES-M4753-A0

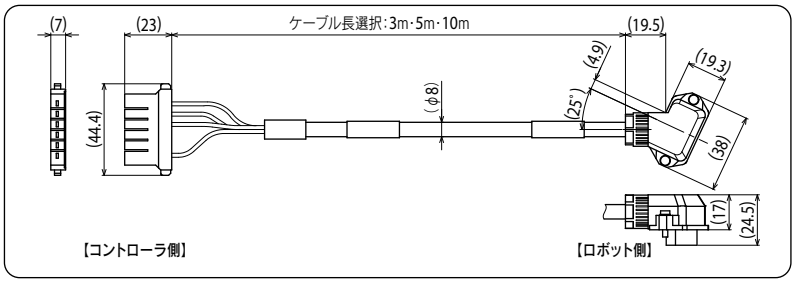


前方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW60-R3F	KES-M4757-30
5m	GXCC-UVW60-R5F	KES-M4757-50
10m	GXCC-UVW60-R10F	KES-M4757-A0

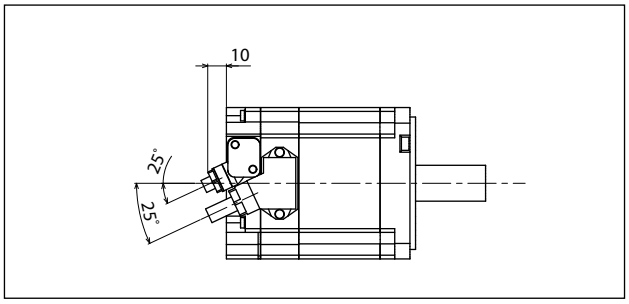


【動力線（GX16 / GX20）】



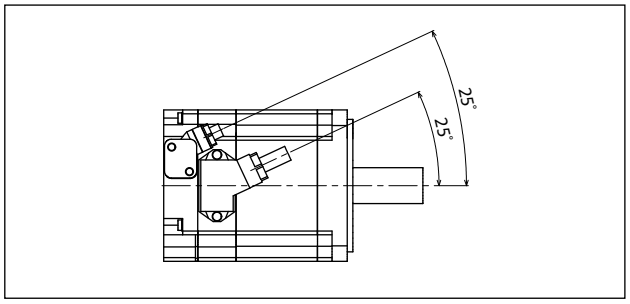
後方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW80-R3R	KES-M4754-30
5m	GXCC-UVW80-R5R	KES-M4754-50
10m	GXCC-UVW80-R10R	KES-M4754-A0



前方　取り出し仕様

ケーブル長	製品型式	部品番号
3m	GXCC-UVW80-R3F	KES-M4758-30
5m	GXCC-UVW80-R5F	KES-M4758-50
10m	GXCC-UVW80-R10F	KES-M4758-A0



ロボットケーブル一覧

TS-S/TS-S2/TS-SD用ケーブル

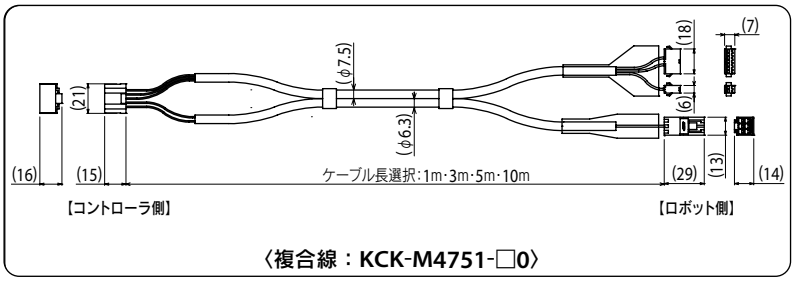
【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ **TRANSERVO**

セット型式	単品型式	
—	複合線	KCK-M4751-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
1	1m
3	3m
5	5m
A	10m



〈複合線：KCK-M4751-□0〉

TS-S2S用ケーブル

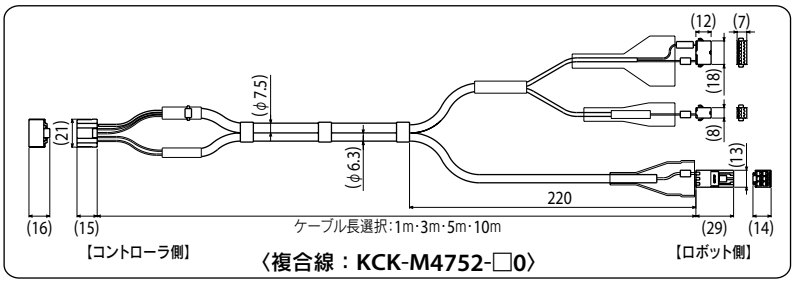
【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ **TRANSERVO**
（RFタイプ　センサー仕様）

セット型式	単品型式	
—	複合線	KCK-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
1	1m
3	3m
5	5m
A	10m



〈複合線：KCK-M4752-□0〉

TS-X用ケーブル

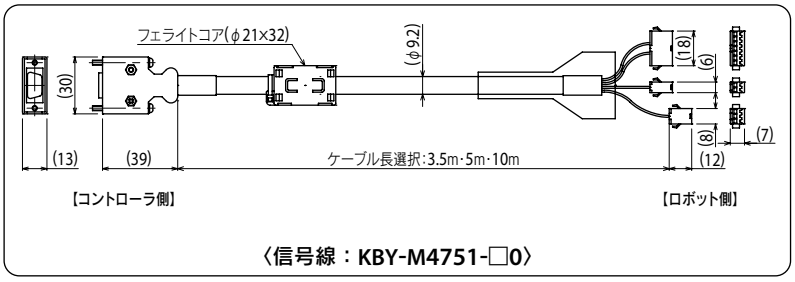
【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **FLIP-X**

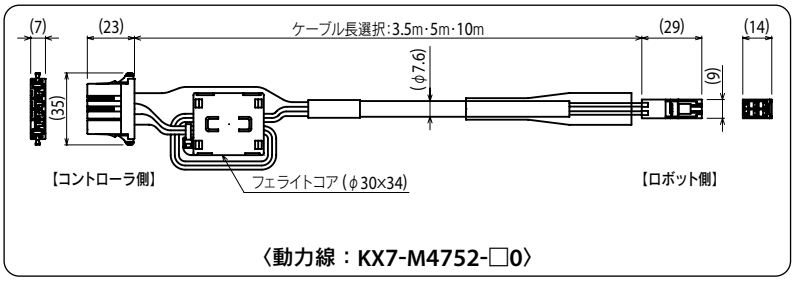
セット型式	単品型式	
KBY-M4710-□0	信号線	KBY-M4751-□0
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈信号線：KBY-M4751-□0〉



〈動力線：KX7-M4752-□0〉

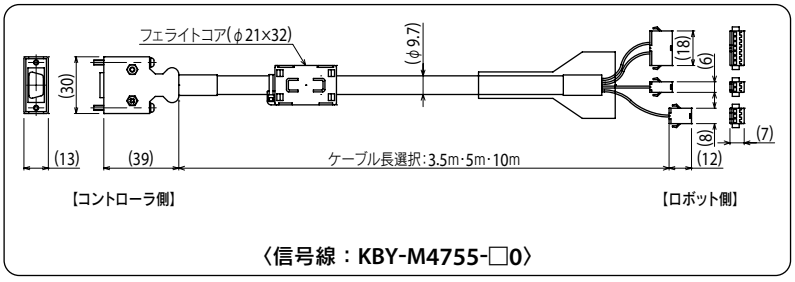
【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ **FLIP-X**

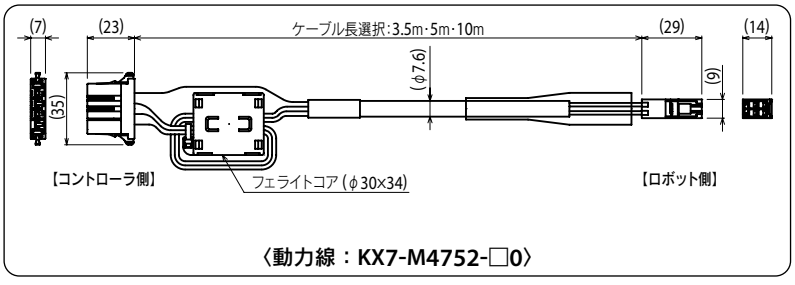
セット型式	単品型式	
KBY-M4720-□0	信号線	KBY-M4755-□0
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈信号線：KBY-M4755-□0〉



〈動力線：KX7-M4752-□0〉

TS-P用ケーブル

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **PHASER**

セット型式	単品型式	
KBS-M4710-□0	信号線	KBS-M4751-□1
	動力線	KAU-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【耐屈曲ケーブル】

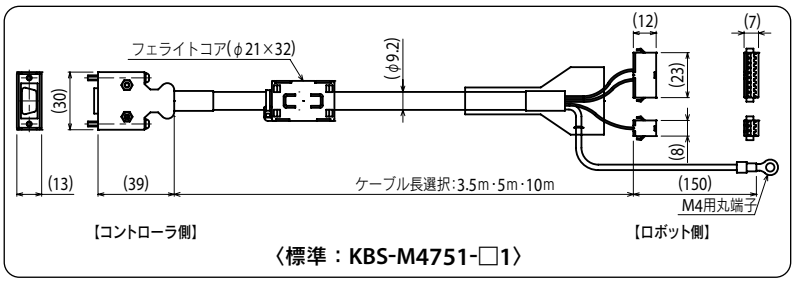
接続ロボット ▷ **PHASER**

セット型式	単品型式	
KBS-M4720-□0	信号線	KBS-M4755-□1
	動力線	KAU-M4752-□1

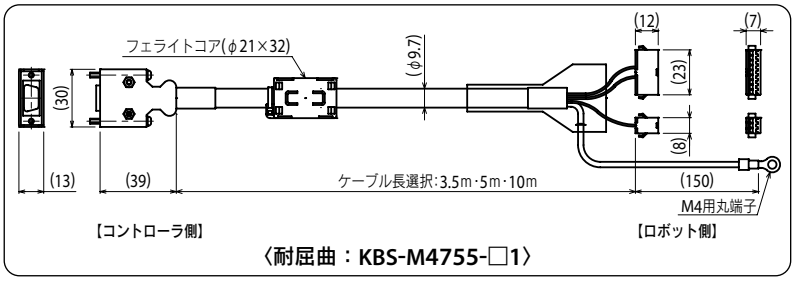
※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】

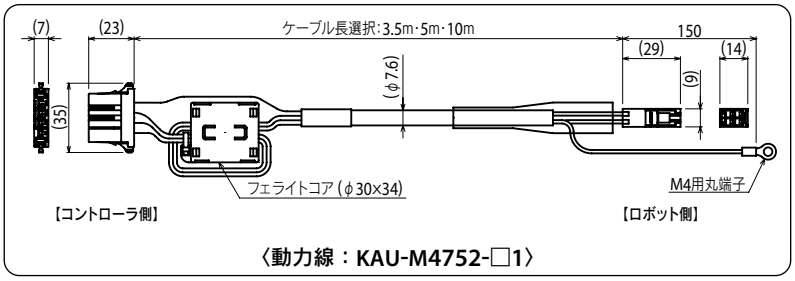


〈標準：KBS-M4751-□1〉



〈耐屈曲：KBS-M4755-□1〉

【動力線】



〈動力線：KAU-M4752-□1〉

RDV-X用ケーブル（ブレーキ無し仕様）

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
KEF-M4710-□0	信号線	KBH-M4751-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【耐屈曲ケーブル】

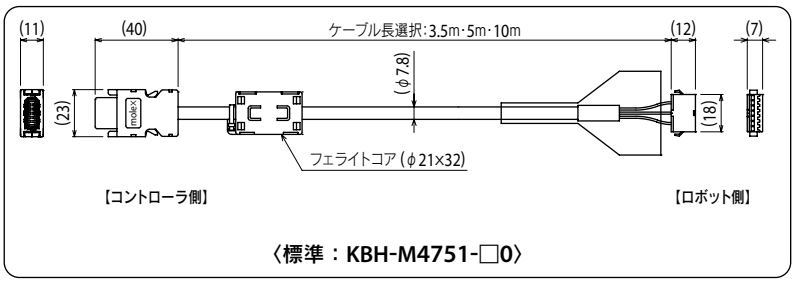
接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
KEF-M4730-□0	信号線	KBH-M4756-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

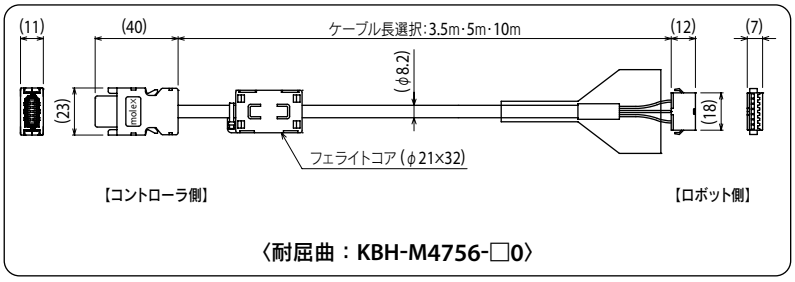
※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】

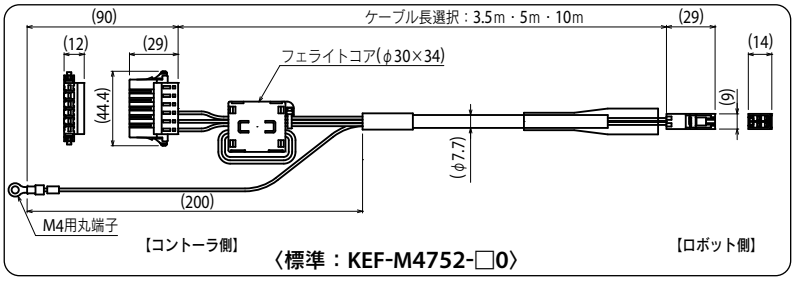


〈標準：KBH-M4751-□0〉



〈耐屈曲：KBH-M4756-□0〉

【動力線】



〈標準：KEF-M4752-□0〉

ロボットケーブル一覧

RDV-X用ケーブル（ブレーキ・センサー付き仕様）

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
KEF-M4720-□0	信号線	KBH-M4753-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	ORG、BK線	KBH-M4421-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【耐屈曲ケーブル】

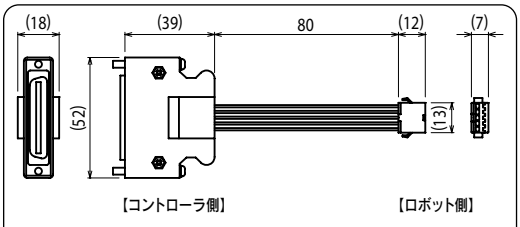
接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
KEF-M4740-□0	信号線	KBH-M4757-□0
	動力線	KEF-M4752-□0
	ORG、BK線	KBH-M4421-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

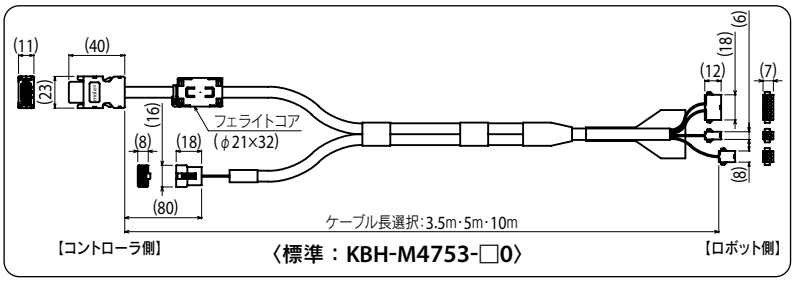
□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【ORG、BK線】

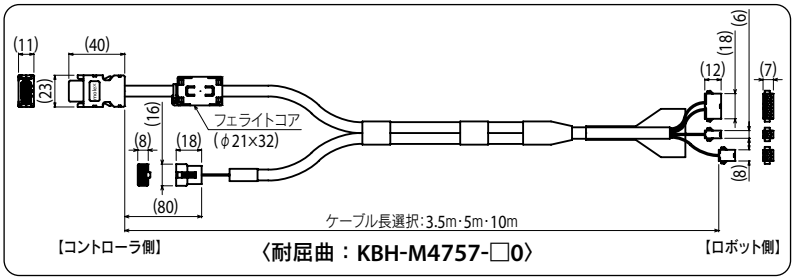


〈ORG、BK線：KBH-M4421-00〉

【信号線】

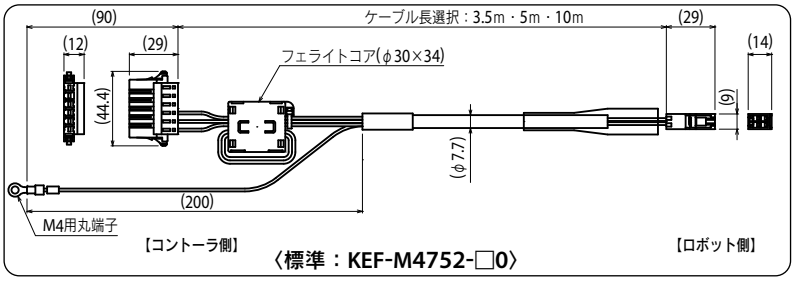


〈標準：KBH-M4753-□0〉



〈耐屈曲：KBH-M4757-□0〉

【動力線】



〈標準：KEF-M4752-□0〉

RDV-P用ケーブル

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **PHASER**

セット型式	単品型式	
KEF-M4711-□0	信号線	KBH-M4754-□1
	動力線	KEF-M4755-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【耐屈曲ケーブル】

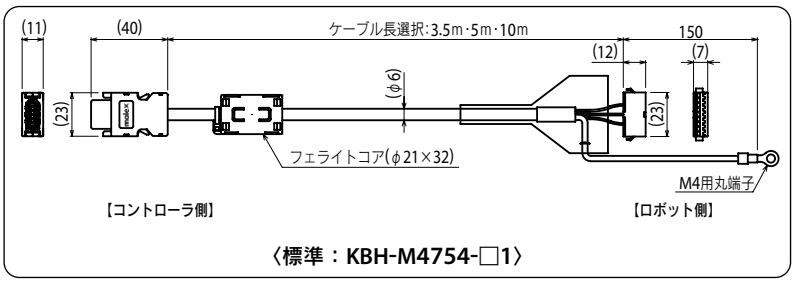
接続ロボット ▷ **PHASER**

セット型式	単品型式	
KEF-M4712-□0	信号線	KBH-M4758-□0
	動力線	KEF-M4755-□0
	I/Oコネクタ	KBH-M4420-00

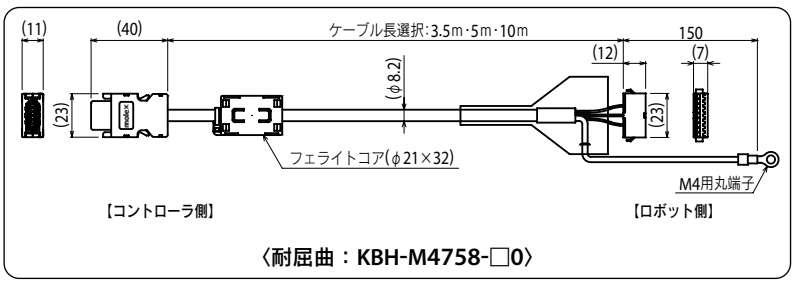
※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】

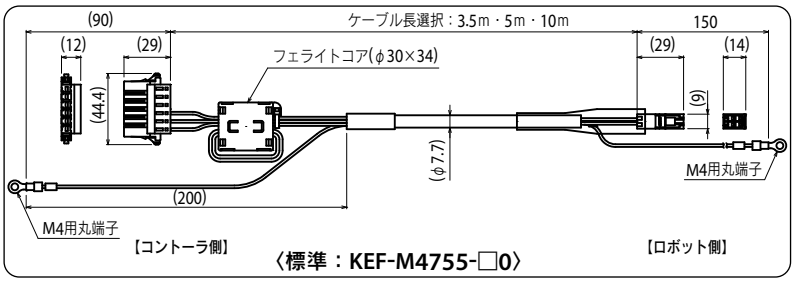


〈標準：KBH-M4754-□1〉



〈耐屈曲：KBH-M4758-□0〉

【動力線】



〈標準：KEF-M4755-□0〉

SR1-X用ケーブル

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
KX7-M4710-□0	信号線	KX7-M4751-□1
	動力線	KX7-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【耐屈曲ケーブル】

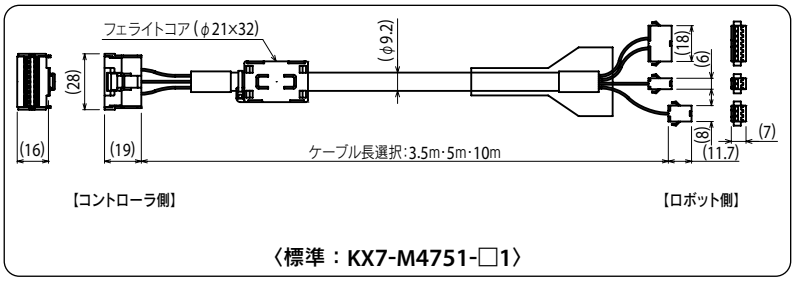
接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
KX7-M4720-□0	信号線	KX7-M4755-□0
	動力線	KX7-M4752-□0

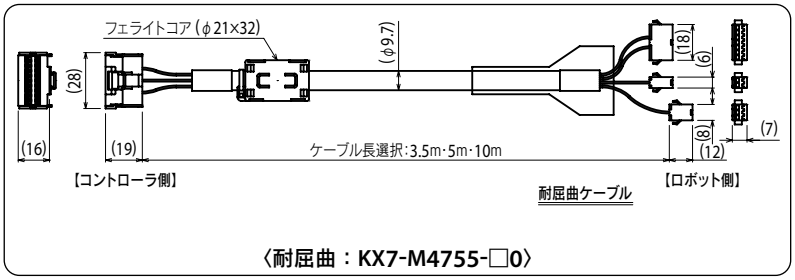
※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】

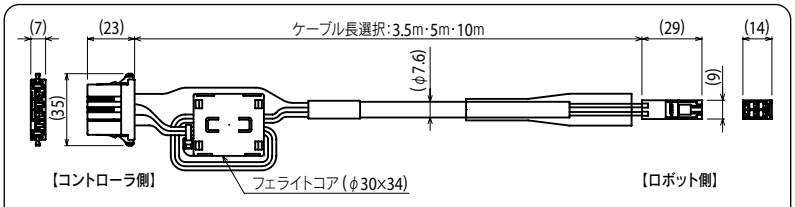


〈標準：KX7-M4751-□1〉



〈耐屈曲：KX7-M4755-□0〉

【動力線】



〈動力線：KX7-M4752-□0〉

SR1-P用ケーブル

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ **PHASER**

セット型式	単品型式	
KAU-M4710-□0	信号線	KAU-M4751-□4
	動力線	KAU-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【耐屈曲ケーブル】

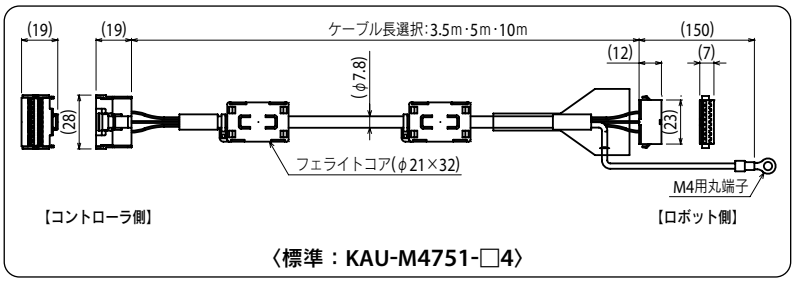
接続ロボット ▷ **PHASER**

セット型式	単品型式	
KAU-M4720-□0	信号線	KAU-M4755-□0
	動力線	KAU-M4752-□1

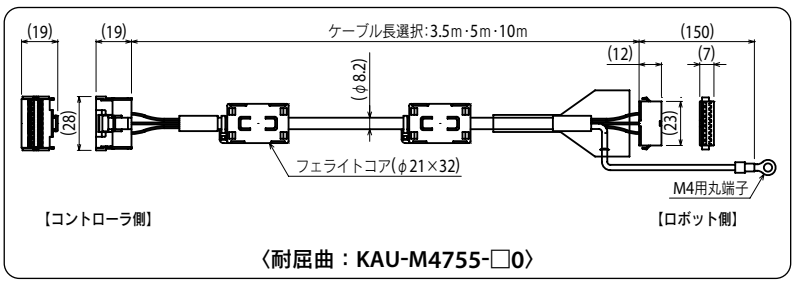
※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m

【信号線】

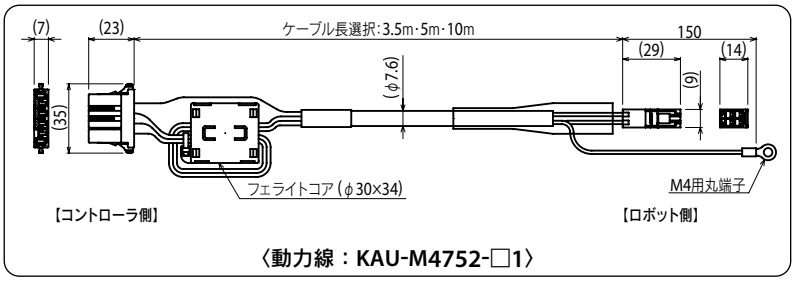


〈標準：KAU-M4751-□4〉



〈耐屈曲：KAU-M4755-□0〉

【動力線】



〈動力線：KAU-M4752-□1〉

ロボットケーブル一覧

ERCD/ERCX用ケーブル

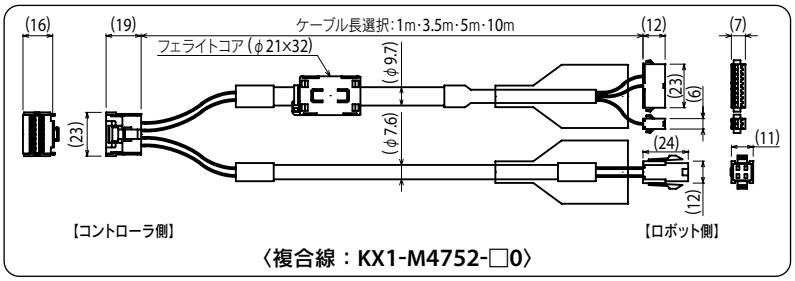
【耐屈曲ケーブル】

接続ロボット ▷ **FLIP-X**

セット型式	単品型式	
—	複合線	KX1-M4752-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
1	1m
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈複合線：KX1-M4752-□0〉

■ マルチロボットケーブル

1軸マルチロボット用ケーブル

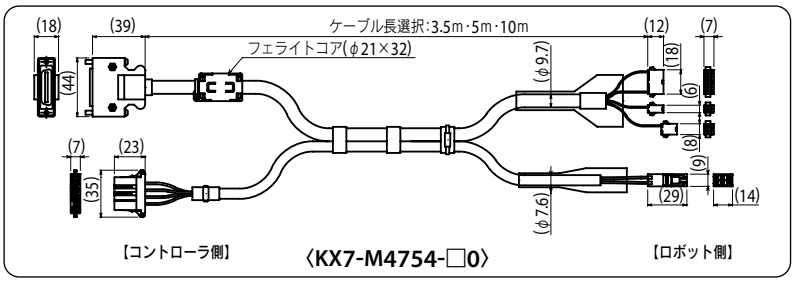
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ **RCX240**

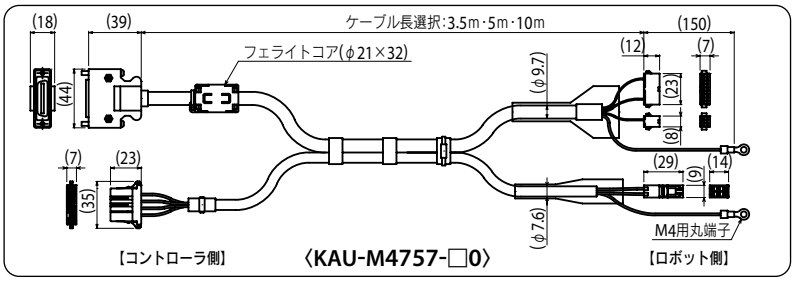
ロボット	ケーブル型式
FLIP-X 用	KX7-M4754-□0
PHASER用	KAU-M4757-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KX7-M4754-□0〉



〈KAU-M4757-□0〉

2軸マルチロボット用ケーブル

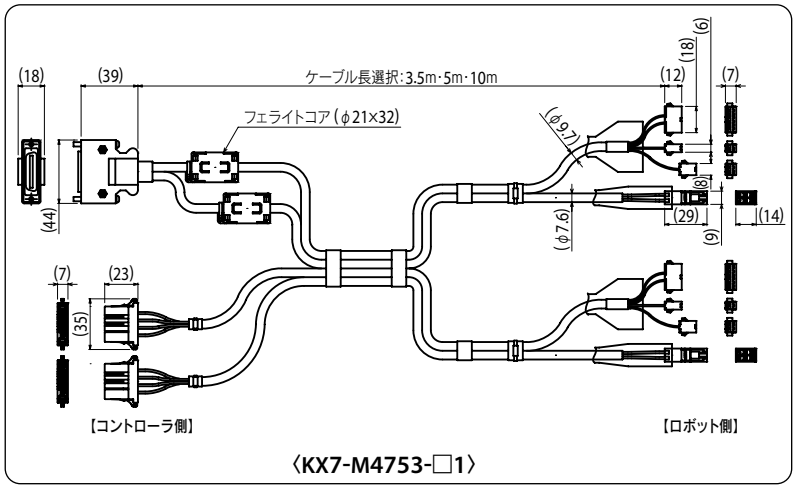
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ **・RCX221/RCX222**
・RCX240/RCX320/RCX340
・DRCX

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
FLIP-X	FLIP-X	KX7-M4753-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KX7-M4753-□1〉

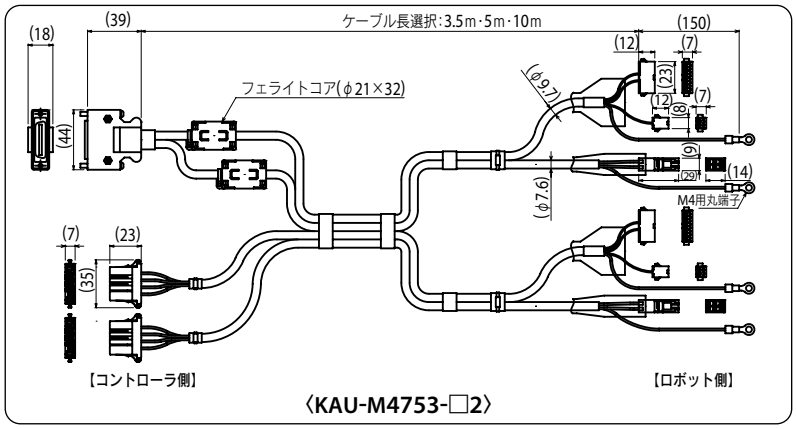
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ **RCX221/RCX240**

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
PHASER	PHASER	KAU-M4753-□2

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KAU-M4753-□2〉

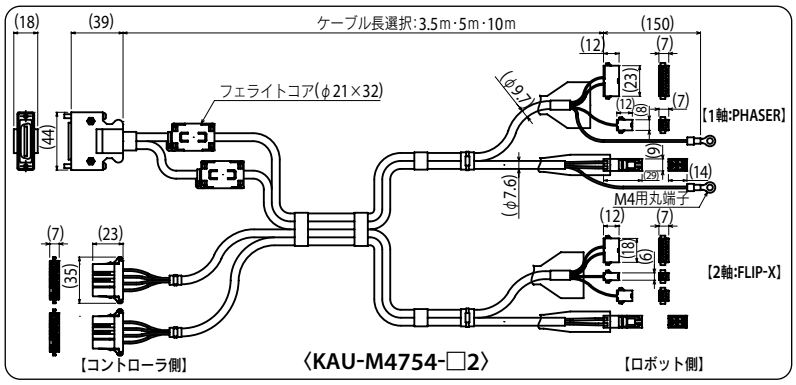
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ **RCX221/RCX240**

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
PHASER	FLIP-X	KAU-M4754-□2

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KAU-M4754-□2〉

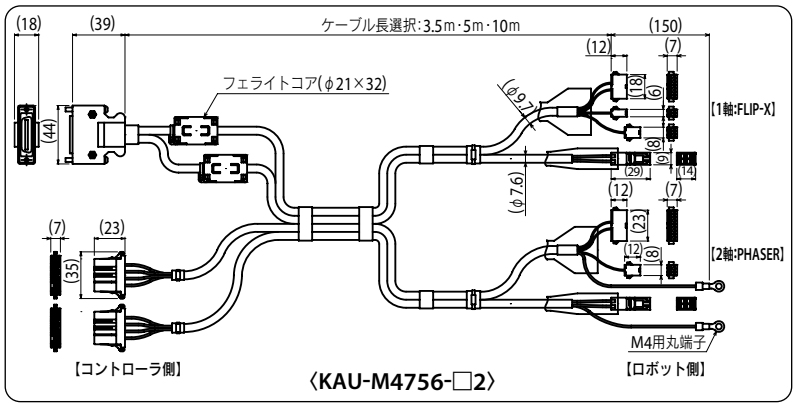
【耐屈曲ケーブル】

接続コントローラ ▷ **RCX221/RCX240**

ロボット組合せ		ケーブル型式
1軸目	2軸目	
FLIP-X	PHASER	KAU-M4756-□2

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KAU-M4756-□2〉

■ 多軸ロボットケーブル

直交2軸用ケーブル

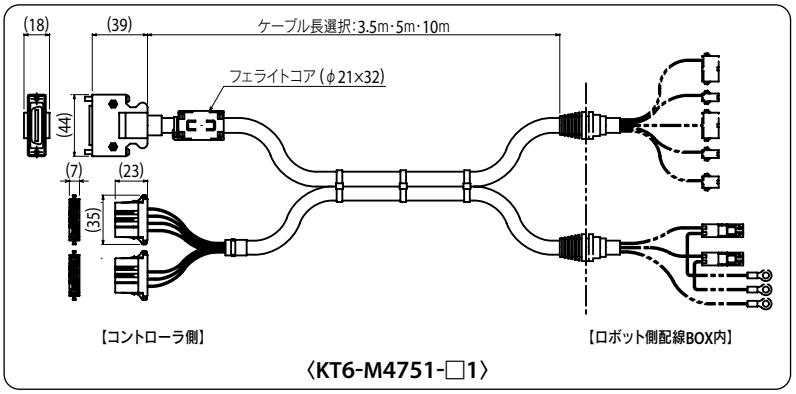
【標準ケーブル】

接続コントローラ ▷ **DRCX/RCX222/RCX320/RCX340**

型式	KT6-M4751-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KT6-M4751-□1〉

直交3軸用ケーブル

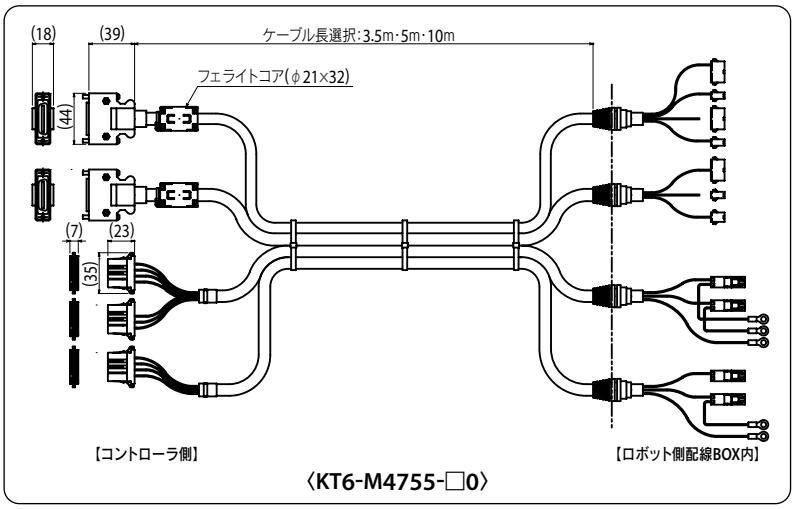
【標準ケーブル】

接続コントローラ ▷ **RCX142/RCX240/RCX340**

型式	KT6-M4755-□0

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KT6-M4755-□0〉

直交4軸用ケーブル

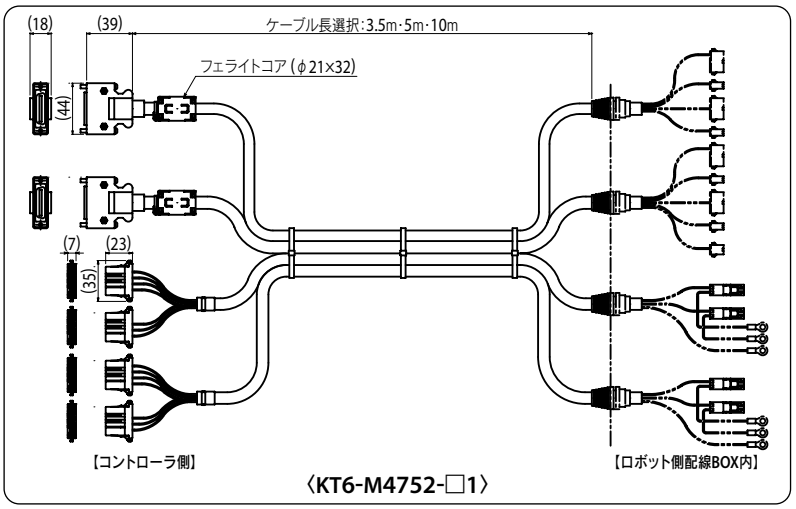
【標準ケーブル】

接続コントローラ ▷ **RCX142/RCX240/RCX340**

型式	KT6-M4752-□1

※型式中の□内の表記については、右記の通りです。

□内	ケーブル長
3	3.5m
5	5m
A	10m



〈KT6-M4752-□1〉

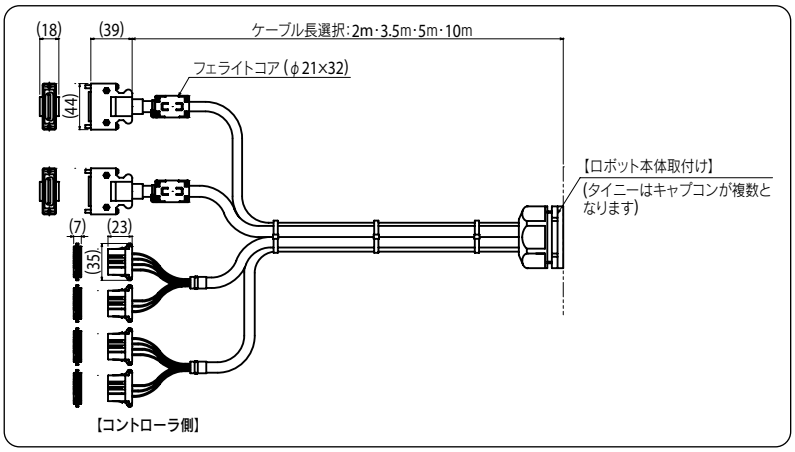
■ スカラロボットケーブル

※ スカラロボット用のロボットケーブルは、コネクタサイズはすべて同じですが、機種により型式が異なります。

【標準ケーブル】

接続ロボット ▷ ・**YK-XG (YK120XG/YK150XG/YK180XGを除く)**
・**YK-XGS**
・**YK-TW**
・**YK400XR/YK-XE**

ケーブル長	型式
3.5m	KBF-M6211-00
5m	KBF-M6211-10
10m	KBF-M6211-20



接続ロボット ▷ ・**YK120XG**
・**YK150XG**
・**YK180XG**

ケーブル長	型式
2m	KCB-M6211-31
3.5m	KCB-M6211-01
5m	KCB-M6211-11
10m	KCB-M6211-21

接続ロボット ▷ ・**YK-XGP**
・**YK-XGC**

ケーブル長	型式
3.5m	KDP-M6211-00
5m	KDP-M6211-10
10m	KDP-M6211-20

接続ロボット ▷ ・**YK-XC (大型)**
・**YK-XS**
・**YK-XP**

ケーブル長	型式
3.5m	KN3-M6211-00
5m	KN3-M6211-10
10m	KN3-M6211-20

接続ロボット ▷ ・**YK1200X**

ケーブル長	型式
3.5m	KN6-M6211-00
5m	KN6-M6211-10
10m	KN6-M6211-20

接続ロボット ▷ ・**YK180X**
・**YK220X**
・**YK180XC**
・**YK220XC**

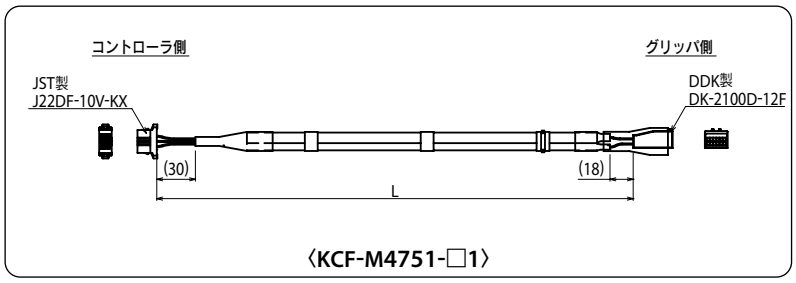
ケーブル長	型式
3.5m	KBE-M6211-00
5m	KBE-M6211-10
10m	KBE-M6211-20

■ グリッパケーブル

※ ロボットケーブルと中継ケーブルを接続した合計の長さは14m以下としてください。

●ロボットケーブル
【耐屈曲ケーブル】

ケーブル長	型式
3.5m	KCF-M4751-31
5m	KCF-M4751-51
10m	KCF-M4751-A1

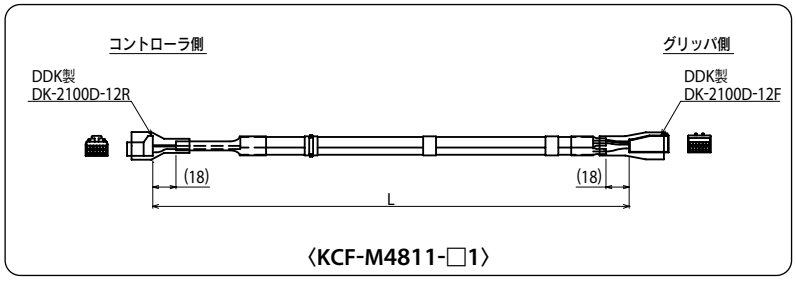


〈KCF-M4751-□1〉

●中継ケーブル
【耐屈曲ケーブル】

型式	KCF-M4811-□1

□内	1	2	3	4	5	6	7	8
長さ(m)	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4



〈KCF-M4811-□1〉

ケーブルターミナル一覧

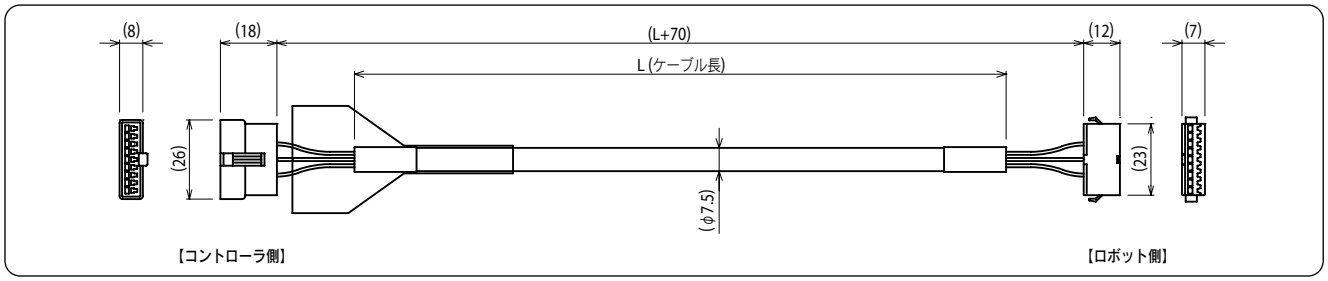
ケーブルベア用配線など、ロボットケーブル ～ ロボット本体間の中継用ケーブルです。

リニアモータ単軸用(PHASER)

●信号線(350mm～1450mm) ※MRタイプ/MFタイプ共通

型式	KAU-M4812-□1

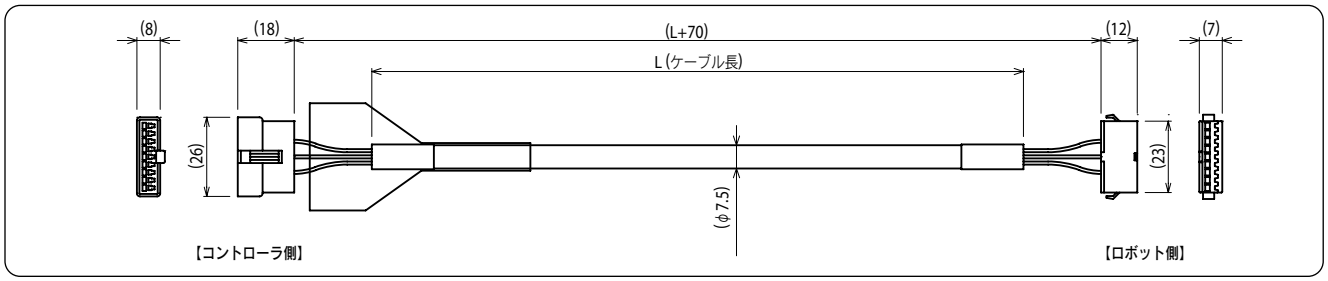
□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
長さ(mm)	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450



●信号線(1500mm～2600mm) ※MRタイプ/MFタイプ共通

型式	KBD-M4812-□1

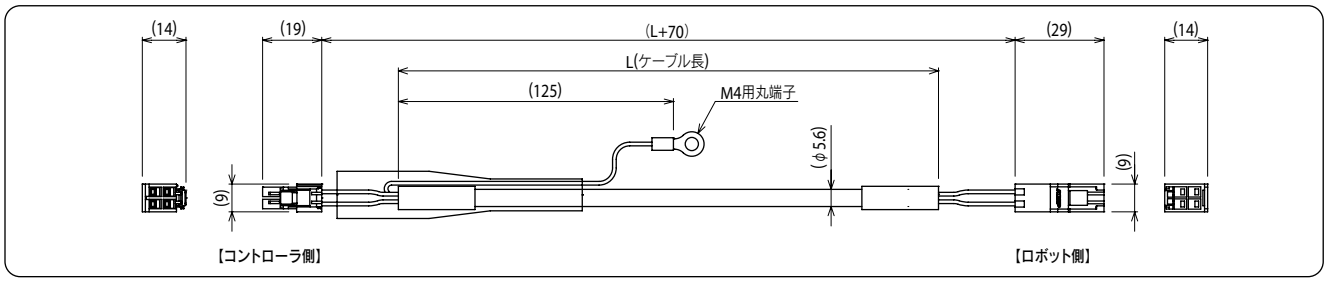
□内	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	G	J
長さ(mm)	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600



●動力線(350mm～1450mm) ※MRタイプ/MFタイプ共通

型式	KAU-M4813-□0

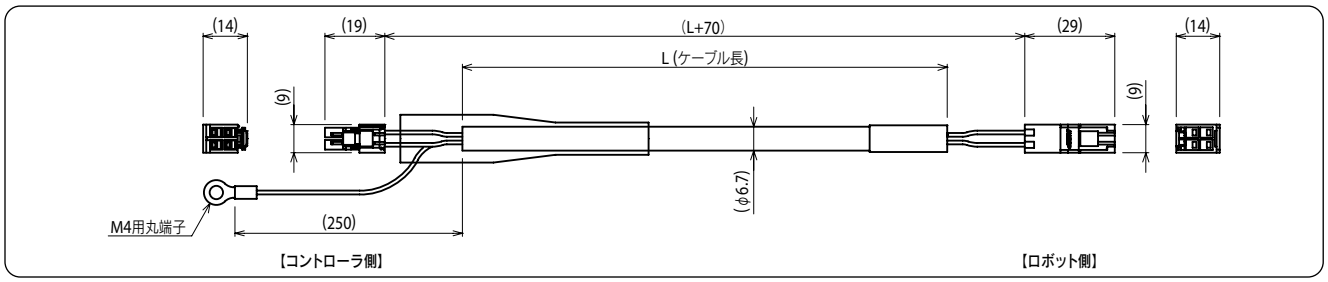
□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C
長さ(mm)	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450



●動力線(1500mm～2600mm) ※MRタイプの場合は使用不可

型式	KBD-M4813-□0

□内	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	G	M
長さ(mm)	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600

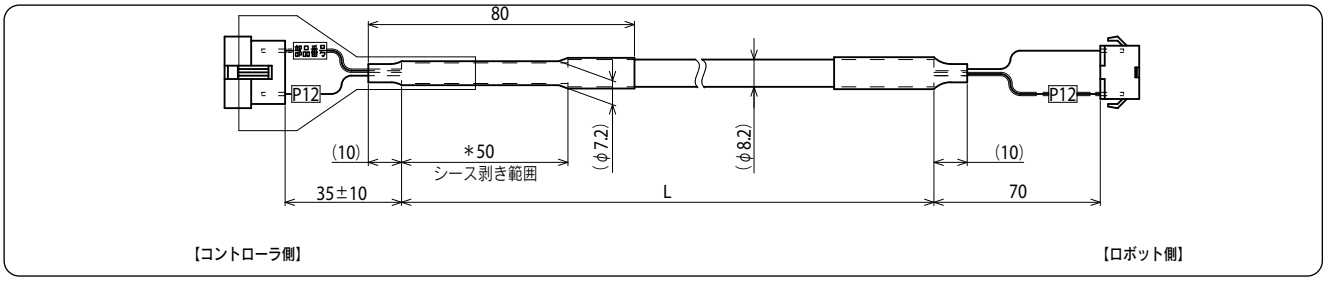


■ナット回転型単軸用（N15/N18）

●信号線（600mm～2000mm）

型式	KBL-M4811-□0

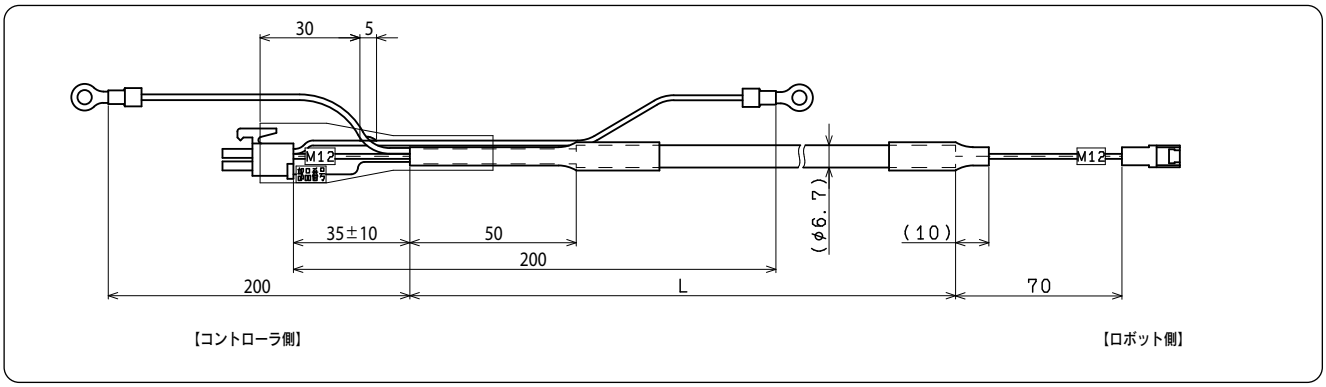
□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
長さ（mm）	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000



●動力線（600mm～2000mm）

型式	KBL-M4813-□1

□内	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
長さ（mm）	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000



■ 直交ロボット用（XY-X）

標準仕様（フードなし）

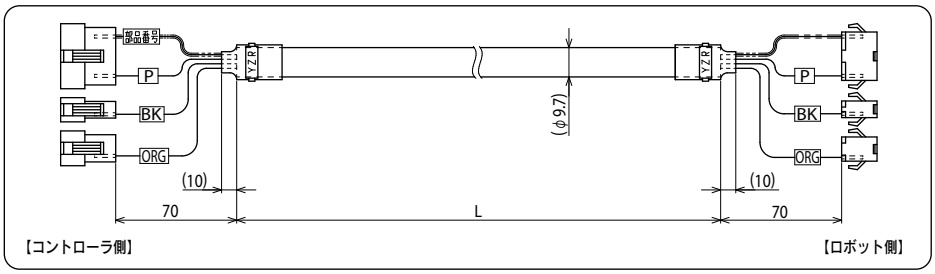
ロボット	区分	1軸用	2軸用	BK	ORG	部品番号
直交用	信号線	○		○	○	KT8-M4816-□0
		○		○		KT8-M4811-□1
			○	○	○	KT8-M4817-□0
			○	○		KT8-M4812-□1
	動力線	○				KT8-M4813-□1
			○			KT8-M4814-□1

※原点センサ仕様の場合の信号線は、ORG線付きを選択してください。
※PXYx、NXY には対応していません。これらの機種をお使いの場合は別途お問い合わせください。

□内	1	2	3	5	6	7	8	9	A	C	D	E	F	G	H	K	L	M	N	P	R	T	U	V	W	Y
長さ（mm）	300	400	450	550	600	650	700	750	800	900	950	1000	1050	1100	1150	1250	1300	1400	1500	1700	1900	2300	2500	2700	2900	3100

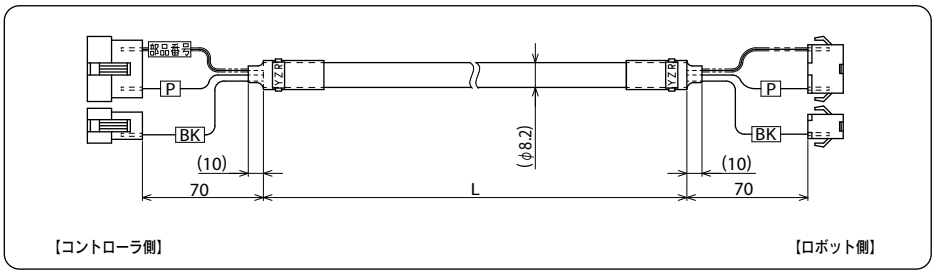
●信号線

型式	KT8-M4816-□0



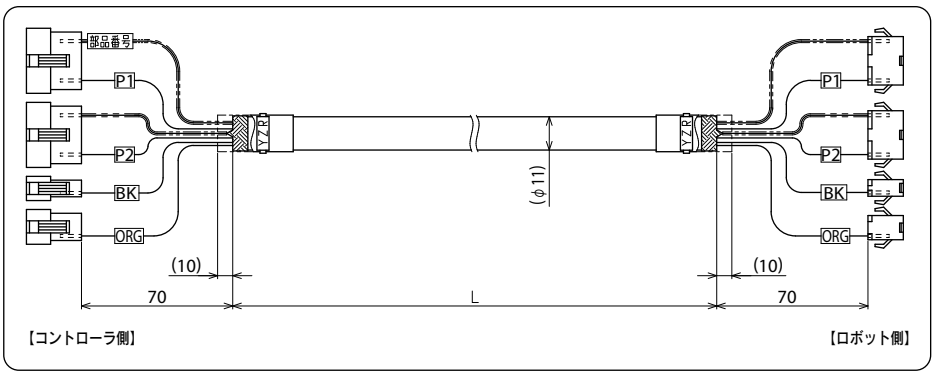
●信号線

型式	KT8-M4811-□1



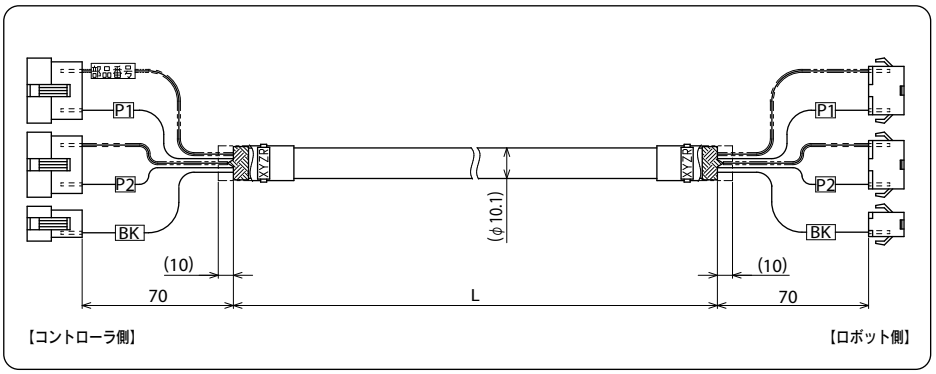
●信号線

型式	KT8-M4817-□0



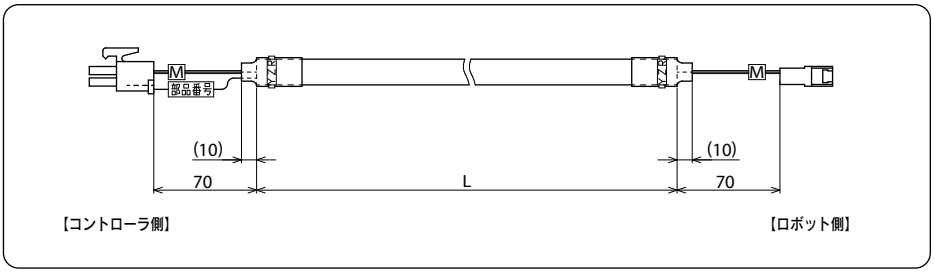
●信号線

型式	KT8-M4812-□1



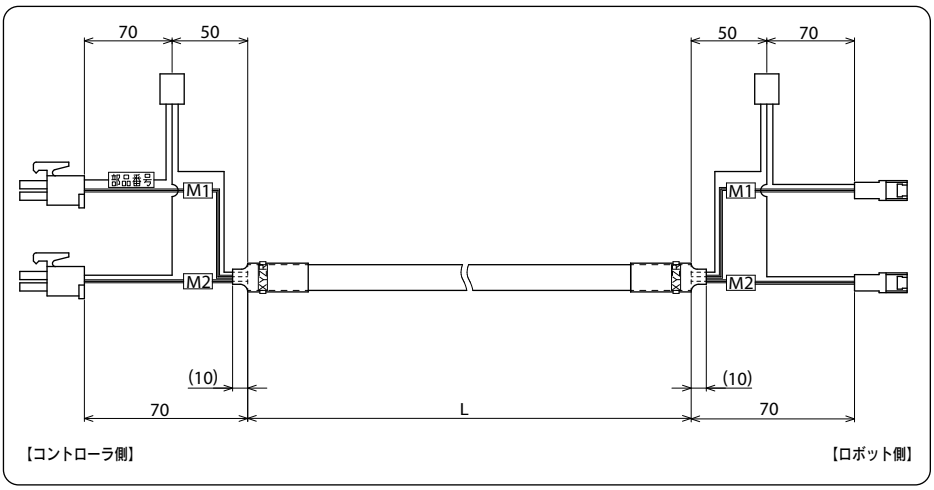
●動力線

型式	KT8-M4813-□1



●動力線

型式	KT8-M4814-□1



特注仕様（両側フード付き）

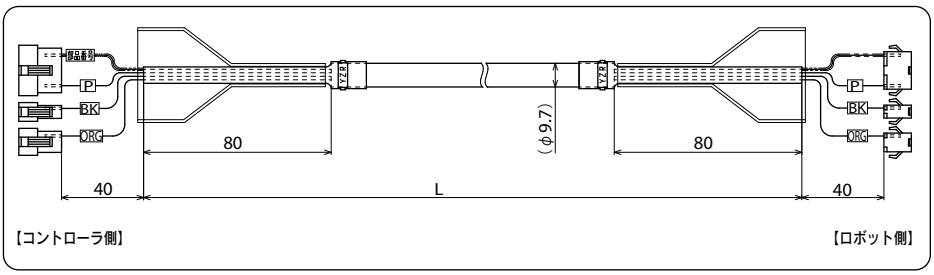
ロボット	区分	1軸用	2軸用	BK	ORG	部品番号
直交用	信号線	○		○	○	S016-M6116-□0
		○		○		S00K-M0004-□5
			○	○	○	S024-M2843-□0
			○	○		S024-M2838-□0
	動力線	○				S00K-M0005-□2
			○			S024-M2853-□0

※フード付きは特注品のため納期は別途お問い合わせください。
※PXYx、NXY には対応していません。これらの機種をお使いの場合は別途お問い合わせください。

□内	1	2	3	5	6	7	8	9	A	C	D	E	F	G	H	K	L	M	N	P	R	T	U	V	W	Y
長さ (mm)	300	400	450	550	600	650	700	750	800	900	950	1000	1050	1100	1150	1250	1300	1400	1500	1700	1900	2300	2500	2700	2900	3100

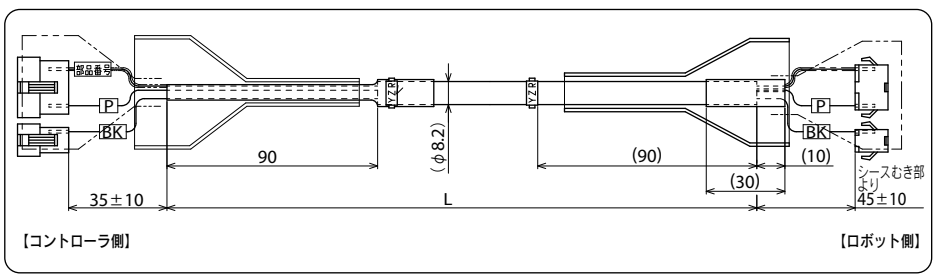
●信号線

型式	S016-M6116-□0



●信号線

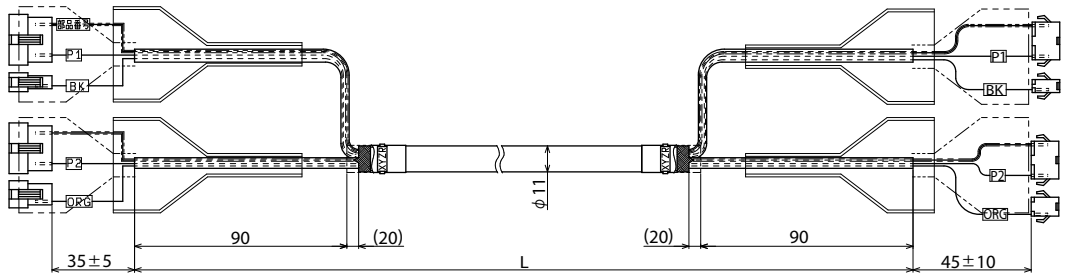
型式	S00K-M0004-□5



ケーブルターミナル一覧

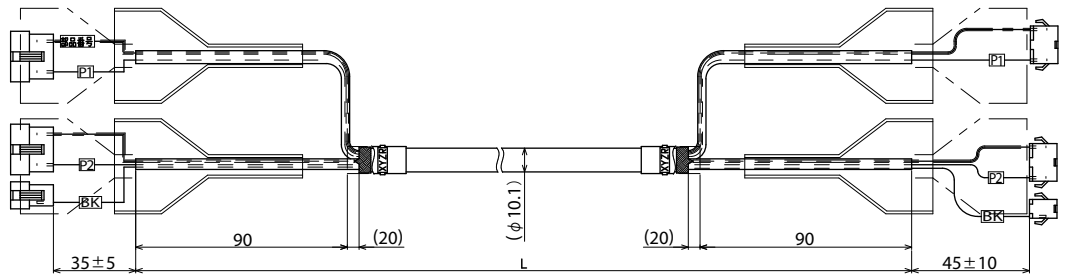
●信号線

型式	S024-M2843-□0



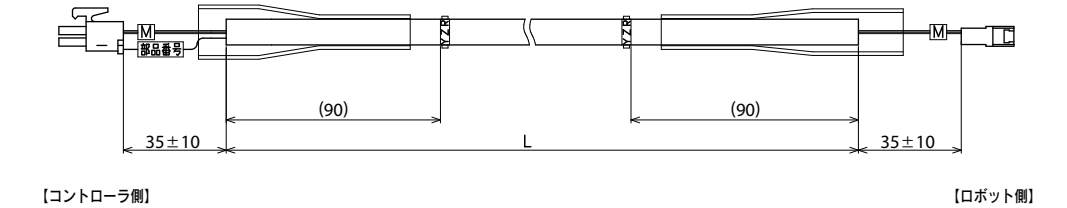
●信号線

型式	S024-M2838□0



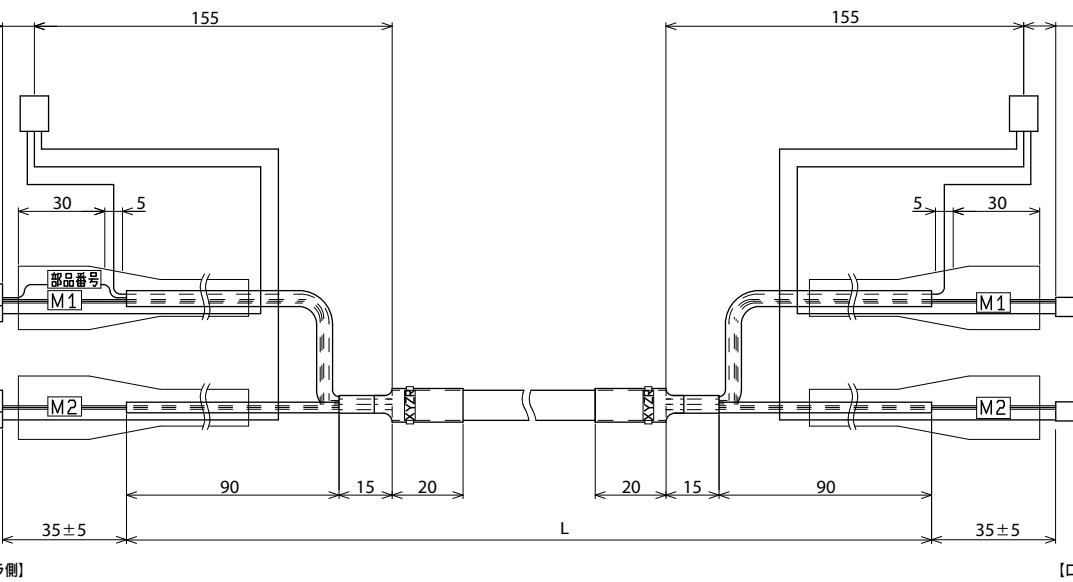
●動力線

型式	S00K-M0005-□2



●動力線

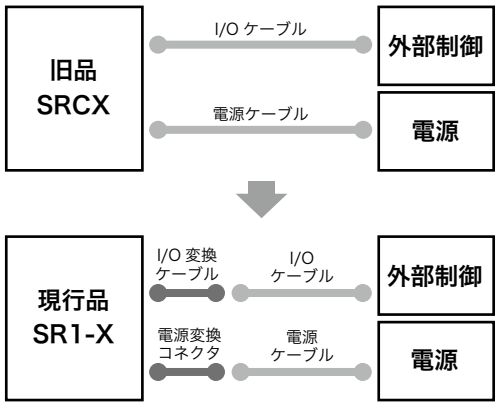
型式	S024-M2853-□0



コネクタ変換ケーブル一覧

■I/O制御用変換ケーブル

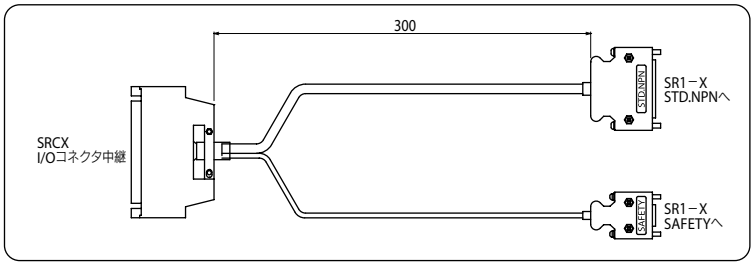
SRCX → SR1-X



SRCXでご使用していただいたシステムを
SR1-Xに変更する時に、SRCX用のコネクタ
をそのまま接続できる変換ケーブル。

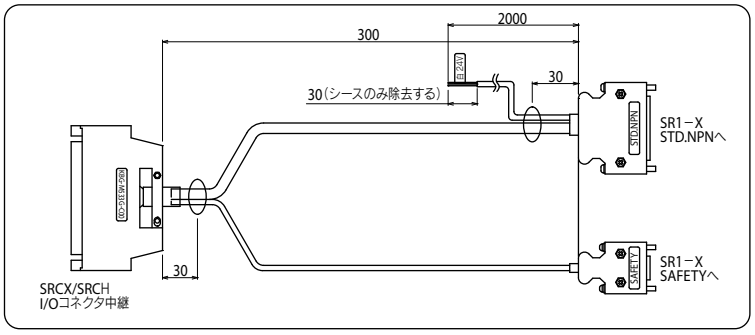
●I/Oコネクタ変換ケーブル

【SRCX にて外部 24V 電源を使用している場合】



型式	KBG-M533G-B0

【SRCX にて内部 24V 電源を使用している場合】



※外部からの24V電源を入力する必要があります。

型式	KBG-M533G-C0

●電源変換コネクタ

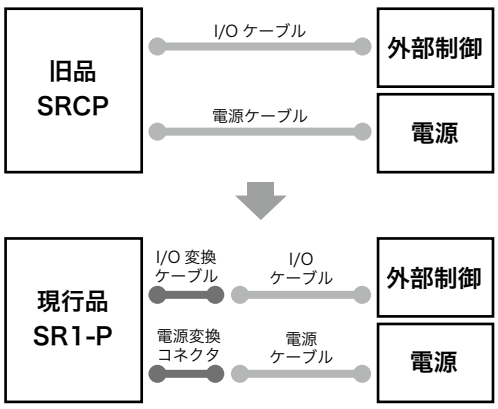
丸端子ハーネスから専用コネクタへ変換

型式	KX0-M53E0-00

●コントローラ取り付け用ステー

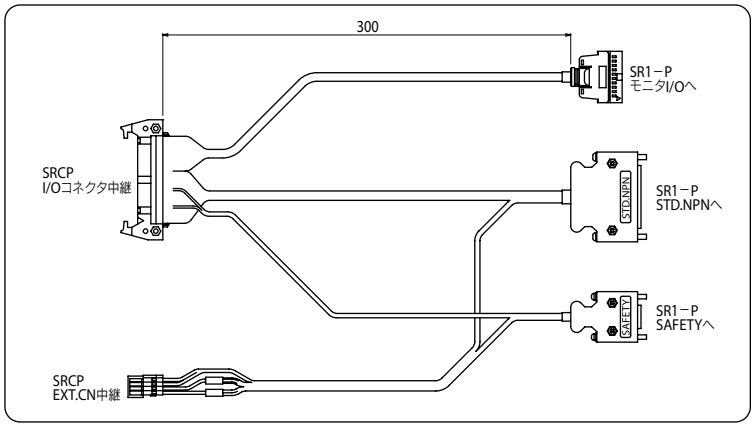
型式	KBG-M410H-10

SRCP → SR1-P



SRCPでご使用していただいたシステムを
SR1-Pに変更する時に、SRCP用のコネクタ
をそのまま接続できる変換ケーブル。

●I/Oコネクタ変換ケーブル



型式	KBG-M533G-A0

●電源変換コネクタ

丸端子ハーネスから専用コネクタへ変換

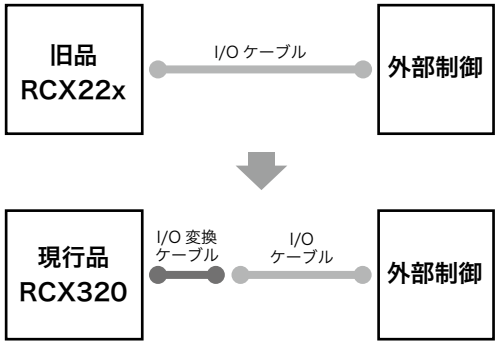
型式	KX0-M53E0-00

●コントローラ取り付け用ステー

型式	KBG-M410H-10

コネクタ変換ケーブル一覧

RCX22x → RCX320



RCX22xでご使用していただいたシステムをRCX320に変更する時に、
RCX22x用のコネクタをそのまま接続できる変換ケーブル。

●I/O・SAFETYコネクタ変換ケーブル

【RCX221/RCX221HP：NPN仕様】

ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-00
3m	KFR-M5151-10
5m	KFR-M5151-20

【RCX221/RCX221HP：PNP仕様】

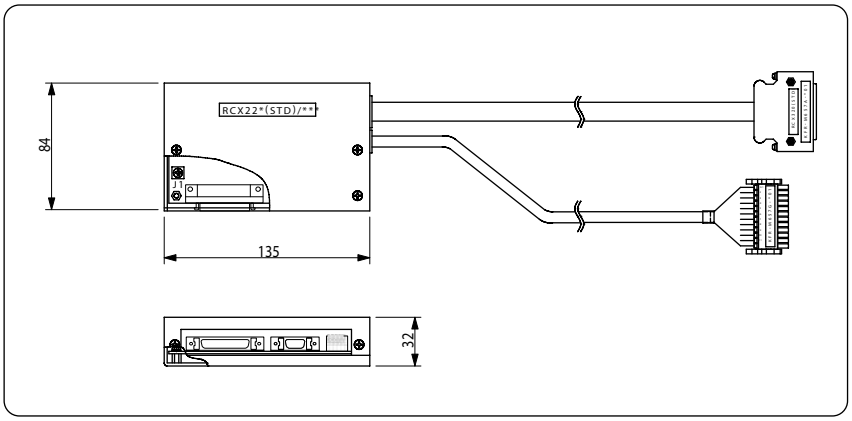
ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-30
3m	KFR-M5151-40
5m	KFR-M5151-50

【RCX222/RCX222HP：NPN仕様】

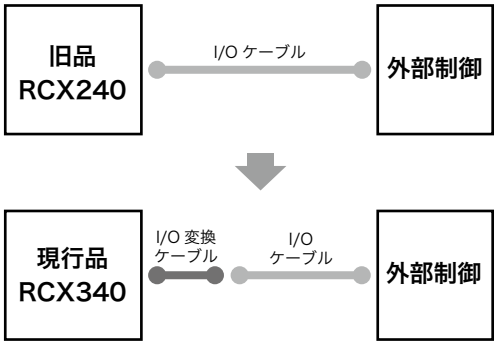
ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-60
3m	KFR-M5151-70
5m	KFR-M5151-80

【RCX222/RCX222HP：PNP仕様】

ケーブル長	型式
1m	KFR-M5151-90
3m	KFR-M5151-A0
5m	KFR-M5151-B0



RCX240 → RCX340

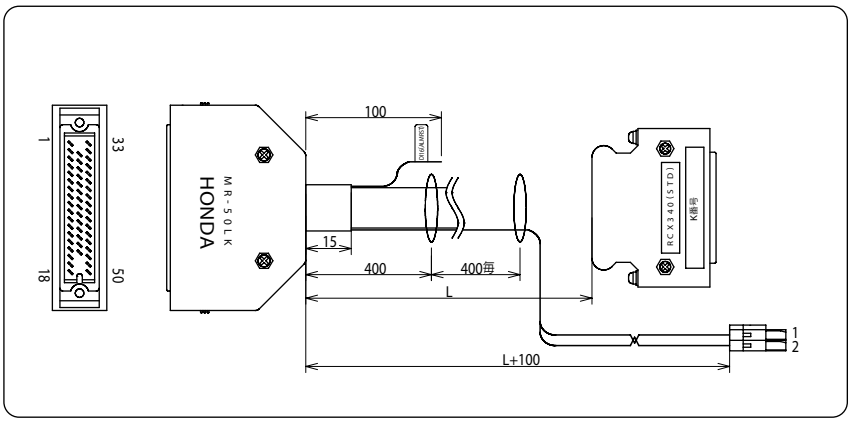


RCX240でご使用していただいたシステムをRCX340に変更する時に、
RCX240用のコネクタをそのまま接続できる変換ケーブル。

●I/Oコネクタ変換ケーブル

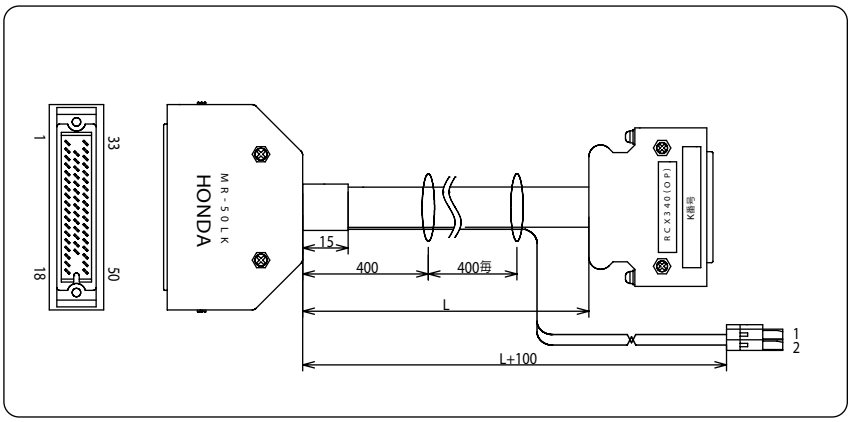
【STD. DIO（標準入出力）用】

ケーブル長	型式
1m	KCX-M657A-10
3m	KCX-M657A-30
5m	KCX-M657A-50



【EXT. DIO（拡張入出力）用】

ケーブル長	型式
1m	KCX-M657F-10
3m	KCX-M657F-30
5m	KCX-M657F-50



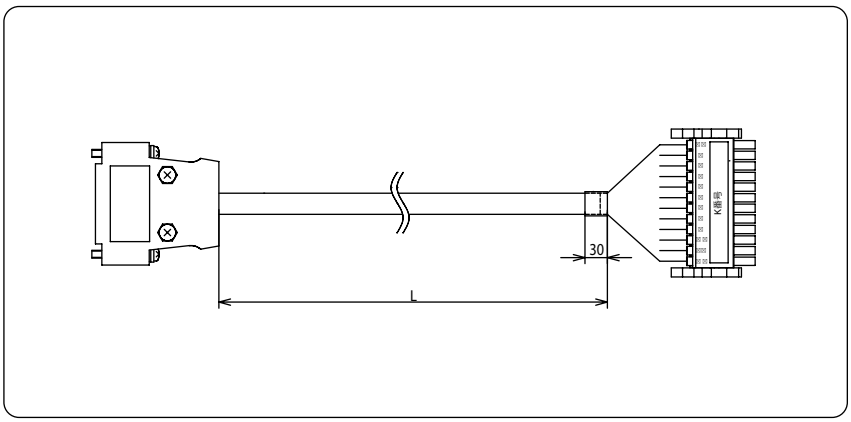
●SAFETYコネクタ変換ケーブル

【NPN仕様】

ケーブル長	型式
1m	KCX-M657G-10
3m	KCX-M657G-30
5m	KCX-M657G-50

【PNP仕様】

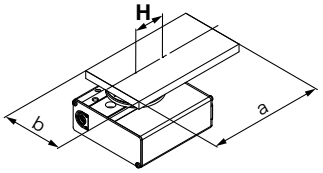
ケーブル長	型式
1m	KCX-M657J-10
3m	KCX-M657J-30
5m	KCX-M657J-50



TRANSERVO RF タイプ 機種選定方法

■ 機種選定手順

使用条件



ロータリータイプ：RF03
取付姿勢：水平
負荷の種類：慣性負荷 Ta
負荷の形状：150mm×80mm(長方形板)
揺動角度 θ：180°

加速度･減速度 $\dot{\omega}$：1,000°/sec^2
速度 ω：420°/sec
負荷質量 m：2.0kg
軸芯重心間距離 H：40mm

手順1 慣性モーメント–加速度・減速度

❶慣性モーメント算出

❷慣性モーメント–加速度･減速度の確認
〈慣性モーメント–加速度･減速度グラフ〉を参照し、慣性モーメントと加速度･減速度から対象機種を選定してください。

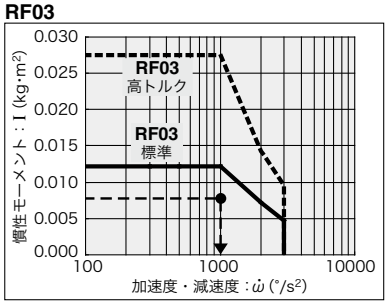
計算式

$I = m \times (a^2 + b^2)/12 + m \times H^2$

選定例

$I = 2.0 \times (0.15^2 + 0.08^2)/12 + 2.0 \times 0.04^2$
$= 0.00802 kg \cdot m^2$

RF03



手順2 トルク選定

❶負荷の種類
・静的負荷：Ts
・抵抗負荷：Tf
・慣性負荷：Ta

❷実効トルクの確認
〈実効トルク–速度グラフ〉を参照し、速度による実効トルクより速度制御できるか確認してください。

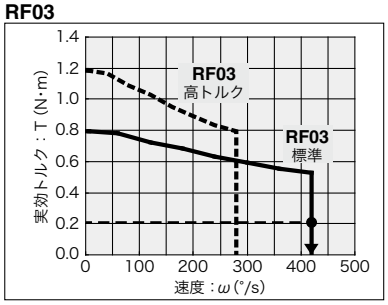
計算式

実効トルク≧Ts
実効トルク≧Tf ×1.5
実効トルク≧Ta×1.5

選定例

慣性負荷：Ta
$Ta \times 1.5 = I \times \dot{\omega} \times 2\pi/360 \times 1.5$
$= 0.00802 \times 1{,}000 \times 0.0175 \times 1.5$
$= 0.21 N \cdot m$

RF03



手順3 許容荷重

❶許容荷重の確認
・ラジアル荷重
・スラスト荷重
・モーメント

計算式

許容スラスト荷重≧m×9.8
許容モーメント≧m×9.8×H

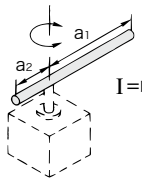
選定例

●スラスト荷重
2.0×9.8＝19.6N＜許容荷重OK
●許容モーメント
2.0×9.8×0.04
＝0.784N･m＜許容モーメントOK

■慣性モーメント計算式一覧表（慣性モーメントIの算出）

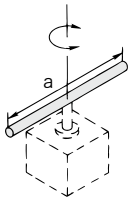
I:慣性モーメント kg･m² m:負荷質量 kg

❶細い棒
回転軸の位置：棒に垂直で一端を通る



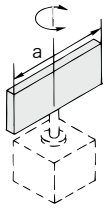
$I=m_1\cdot\frac{a_1^2}{3}+m_2\cdot\frac{a_2^2}{3}$

❷細い棒
回転軸の位置：棒の重心を通る



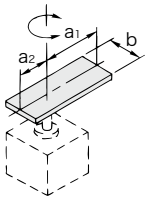
$I=m\cdot\frac{a^2}{12}$

❸薄い長方形板（直方体）
回転軸の位置：板の重心を通る



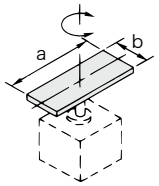
$I=m\cdot\frac{a^2}{12}$

❹薄い長方形板（直方体）
回転軸の位置：板に垂直で一端を通る
（板を厚くした直方体のときも同じ）



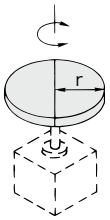
$I=m_1\cdot\frac{4a_1^2+b^2}{12}$
$+m_2\cdot\frac{4a_2^2+b^2}{12}$

❺薄い長方形（直方体）
回転軸の位置：板の重心を通り、板に垂直
（板を厚くした直方体のときも同じ）



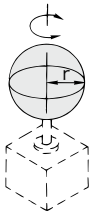
$I=m\cdot\frac{a^2+b^2}{12}$

❻円柱（薄い円板を含む）
回転軸の位置：中心軸



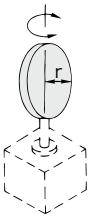
$I=m\cdot\frac{r^2}{2}$

❼充実した球
回転軸の位置：直径



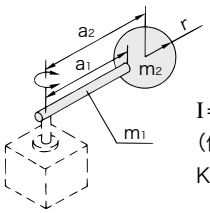
$I=m\cdot\frac{2r^2}{5}$

❽薄い円板
回転軸の位置：直径



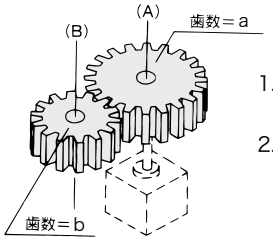
$I=m\cdot\frac{r^2}{4}$

❾レバー先端に負荷のある場合



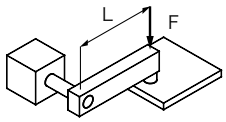
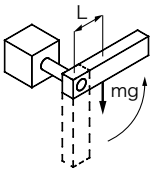
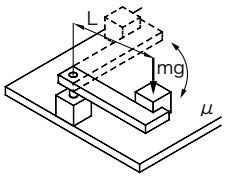
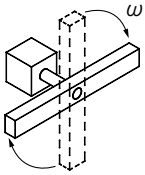
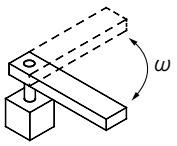
$I=m_1\cdot\frac{a_1^2}{3}+m_2\cdot a_2^2+K$
（例）m_2の形状が球の場合7を参照し、
$K=m_2\cdot\frac{2r^2}{5}$ となる。

❿歯車伝達の場合



1.(B)軸回りの慣性モーメントI_B
を求める。
2.次に(A)軸回りの慣性モーメントに
I_Bを置換えI_Aとすると、
$I_A=(\frac{a}{b})^2\cdot I_B$

■負荷の種類

負荷の種類		
静的負荷：Ts	**抵抗負荷：Tf**	**慣性負荷：Ta**
押付け力のみ必要とする場合（クランプ等）	回転方向に重力や摩擦力が作用する場合	慣性を持つ負荷を回転させる場合
	＜重力が作用＞  ＜摩擦力が作用＞ 	＜回転中心と負荷の重心が一致＞  ＜回転軸が垂直（上下）方向＞ 
Ts＝F･L Ts：静的負荷（N･m） F ：クランプ力（N） L ：揺動中心からクランプ位置までの距離（m）	回転方向に重力が作用する場合 Tf＝m･g･L 回転方向に摩擦力が作用する場合 Tf＝μ･m･g･L Tf：抵抗負荷（N･m） m：負荷の質量（kg） g：重力加速度　9.8（m/s²） L：揺動中心から重力または摩擦力の作用点までの距離（m） μ：摩擦係数	Ta＝I･$\dot{\omega}$･2π/360 （Ta＝I･$\dot{\omega}$･0.0175） Ta：慣性負荷（N･m） I ：慣性モーメント（kg･m²） $\dot{\omega}$：加速度･減速度（°/sec²） ω：速度（°/sec）
必要トルク　T=Ts	必要トルク　T=Tf×1.5注1）	必要トルク　T=Ta×1.5注1）

・抵抗負荷となる場合　→　回転方向に重力や摩擦力が作用
例1）回転軸が水平（横）方向で回転中心と負荷の重心が一致していない
例2）負荷が床を滑って移動する
※必要トルクは、抵抗負荷と慣性負荷の合計となります。
T＝（Tf＋Ta）×1.5

・抵抗負荷とならない場合　→　回転方向に重力や摩擦力が作用しない
例1）回転軸が垂直（上下）方向
例2）回転軸が水平（横）方向で回転中心と負荷の重心が一致
※必要トルクは、慣性負荷のみとなります。
T＝Ta×1.5

注1）速度調整を行うため、Tf, Taに対して余裕が必要となります。

R 軸許容慣性モーメントと加速度係数

■ 慣性モーメントの求め方

一般にツールやワークは単純な形状でない場合が多く、その慣性モーメントの計算は簡単ではありません。
ここでは、負荷を慣性モーメントの計算ができる単純な形に近似していくつかの要素に置き換え、それらの慣性モーメントの合計を求めます。
以下に慣性モーメントの計算でよく用いる物体とその計算式を示します。
なお、J (kgfcmsec^2) =I (kgm^2) × 10.2の関係があります。

【1】質点の慣性モーメント

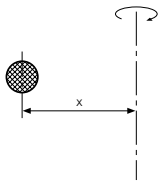
図①の様な回転中心を持つ質点の慣性モーメントは、次式となります。これは、xが物体の大きさに対して十分大きいときに近似値として使えます。

$I = mx^2 (kgm^2)$

$J = \frac{Wx^2}{g}$ (kgfcmsec^2)

… (3.1)

g：重力加速度 (cm/sec^2)
m：質点の質量 (kg)
W：質点の重量 (kgf)



図①

【2】円柱の慣性モーメント　その1

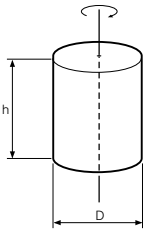
図②の様な回転中心を持つ円柱の慣性モーメントは、次式となります。

$I = \frac{\rho \pi D^4 h}{32} = \frac{mD^2}{8}$ (kgm^2)

$J = \frac{\rho \pi D^4 h}{32g} = \frac{WD^2}{8g}$ (kgfcmsec^2)

… (3.2)

ρ：密度 (kg/m^3, kg/cm^3)
g：重力加速度 (cm/sec^2)
m：円柱の質量 (kg)
W：円柱の重量 (kgf)



図②

【3】円柱の慣性モーメント　その2

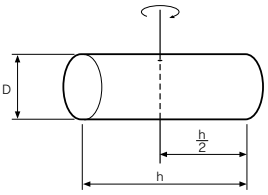
図③の様な回転中心を持つ円柱の慣性モーメントは、次式となります。

$I = \frac{\rho \pi D^2 h}{16} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right) = \frac{m}{4} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right)$ (kgm^2)

$J = \frac{\rho \pi D^2 h}{16g} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right) = \frac{W}{4g} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right)$ (kgfcmsec^2)

… (3.3)

ρ：密度 (kg/m^3, kg/cm^3)
g：重力加速度 (cm/sec^2)
m：円柱の質量 (kg)
W：円柱の重量 (kgf)



図③

【4】直方体の慣性モーメント

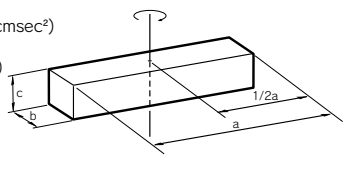
図④の様な回転中心を持つ直方体の慣性モーメントは、次式となります。

$I = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12} = \frac{m(a^2+b^2)}{12}$ (kgm^2)

$J = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12g} = \frac{W(a^2+b^2)}{12g}$ (kgfcmsec^2)

… (3.4)

ρ：密度 (kg/m^3 , kg/cm^3)
g：重力加速度 (cm/sec^2)
m：直方体の質量 (kg)
W：直方体の重量 (kgf)



図④

【5】回転中心が物体の中心線から オフセットしている場合

図⑤の様に円柱の中心が回転中心からxだけオフセットしている場合の慣性モーメントは、次式となります。

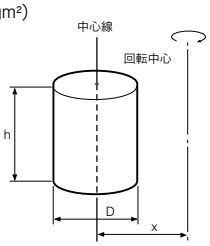
$I = \frac{\rho \pi D^4 h}{32} + \frac{\rho \pi D^2 h x^2}{4} = \frac{mD^2}{8} + mx^2 (kgm^2)$

$J = \frac{\rho \pi D^4 h}{32g} + \frac{\rho \pi D^2 h x^2}{4g}$

$= \frac{WD^2}{8g} + \frac{Wx^2}{g}$ (kgfcmsec^2)

… (3.5)

ρ：密度 (kg/m^3 , kg/cm^3)
g：重力加速度 (cm/sec^2)
m：円柱の質量 (kg)
W：円柱の重量 (kgf)



図⑤

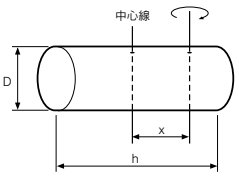
同様にして図⑥の様な円柱の場合は

$I = \frac{\rho \pi D^2 h}{16} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right) + \frac{\rho \pi D^2 h x^2}{4} = \frac{m}{4} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right) + mx^2 (kgm^2)$

$J = \frac{\rho \pi D^2 h}{16g} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right) + \frac{\rho \pi D^2 h x^2}{4g}$

$= \frac{W}{4g} \left(\frac{D^2}{4} + \frac{h^2}{3}\right) + \frac{Wx^2}{g}$ (kgfcmsec^2)

… (3.6)



図⑥

同様にして図⑦の様な角柱の場合は

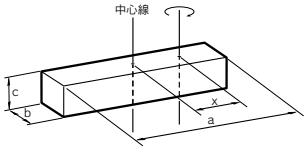
$I = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12} + \rho abcx^2 = \frac{m(a^2+b^2)}{12} + mx^2$ (kgm^2)

$J = \frac{\rho abc(a^2+b^2)}{12g} + \frac{\rho abcx^2}{g}$

$= \frac{W(a^2+b^2)}{12g} + \frac{Wx^2}{g}$ (kgfcmsec^2)

… (3.7)

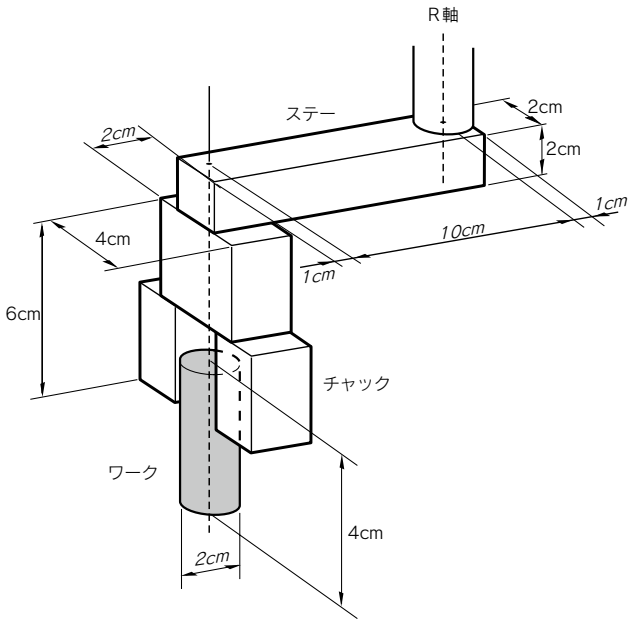
m：角柱の質量 (kg)
W：角柱の重量 (kgf)



図⑦

■慣性モーメントの計算例

図⑧の様にR軸からステーによって10cmオフセットした位置にチャックとワークがある場合を考えます。次の3要素に分けて慣性モーメントの計算を行います。但し、負荷の材質は鉄とし、密度はρ =0.0078kg/cm^{3}とします。



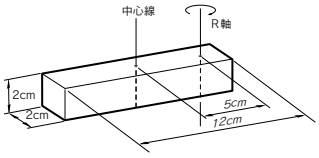
図⑧

【1】ステーの慣性モーメント

図⑨から

重量は

Ws =ρabc=0.0078×12×2×2
=0.37 (kgf)



慣性モーメントは式(3.7)から

$$Js=\frac{0.37\times(12^2+2^2)}{12\times980}+\frac{0.37\times5^2}{980}=0.014\ (kgfcmsec^2)$$

図⑨

【2】チャックの慣性モーメント

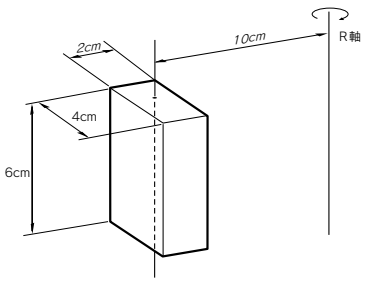
チャックの形状を図⑩の様に近似すると

Wc =0.0078×2×4×6
=0.37 (kgf)

式(3.7)から

$$Jc=\frac{0.37\times(2^2+4^2)}{12\times980}+\frac{0.37\times10^2}{980}$$

=0.038 (kgfcmsec²)



図⑩

【3】ワークの慣性モーメント

図⑪から

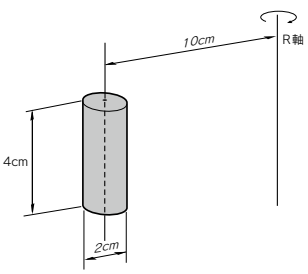
$$Ww=\frac{\rho\pi D^2h}{4}=\frac{0.0078\pi\times2^2\times4}{4}$$

= 0.098 (kgf)

式(3.5)から

$$Jw=\frac{0.097\times2^2}{8\times980}+\frac{0.097\times10^2}{980}$$

= 0.010 (kgfcmsec²)



図⑪

【4】全体の重量

W=Ws+Wc+Ww=0.84 (kgf)

【5】全体の慣性モーメント

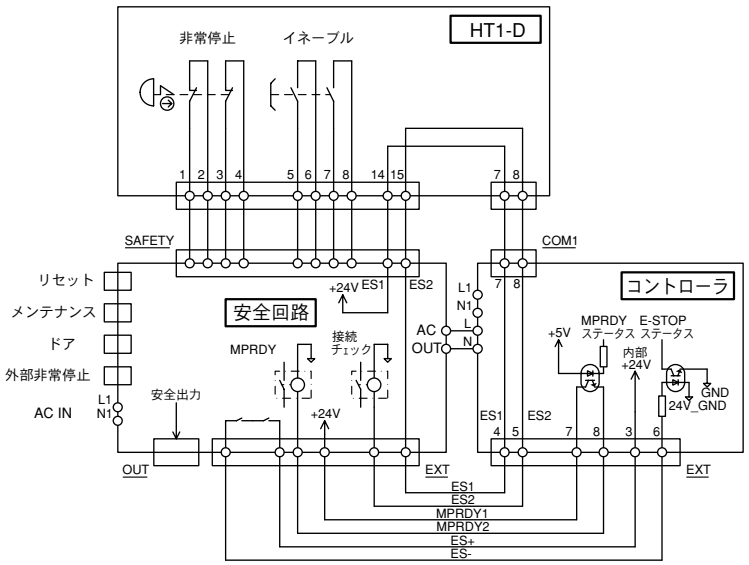
J=Js+Jc+Jw=0.062 (kgfcmsec²)

外部安全回路構成例

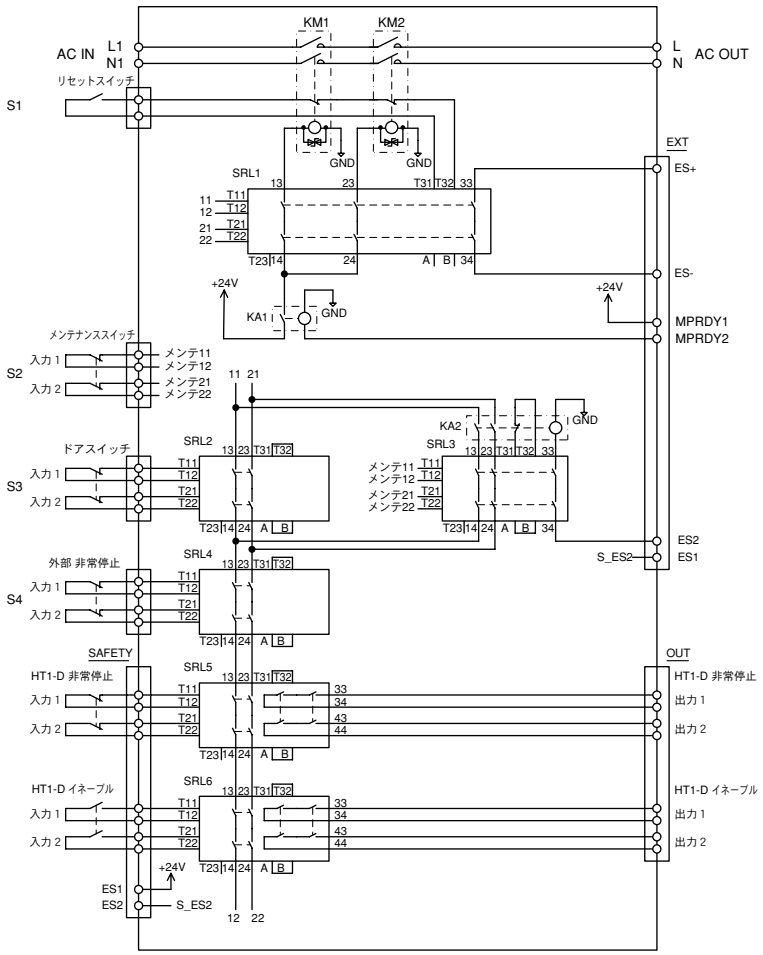
ロボットをより安全にご使用いただくために、お客様の最終装置において、リスクアセスメントにより安全回路に要求されるパフォーマンスレベルを決定し、それに応じた安全回路を構築してください。
ここでは、イネーブルスイッチ付きプログラミングボックスを使用したTS-X/TS-P、SR1、RCX240の各コントローラにおけるカテゴリ4の回路例をご紹介いたします。
その他のカテゴリ別回路例につきましては、マニュアルに記載しておりますので、ウェブサイトよりダウンロードいただくか、弊社までご請求ください。

TS-X/TS-P 回路例

全体接続図

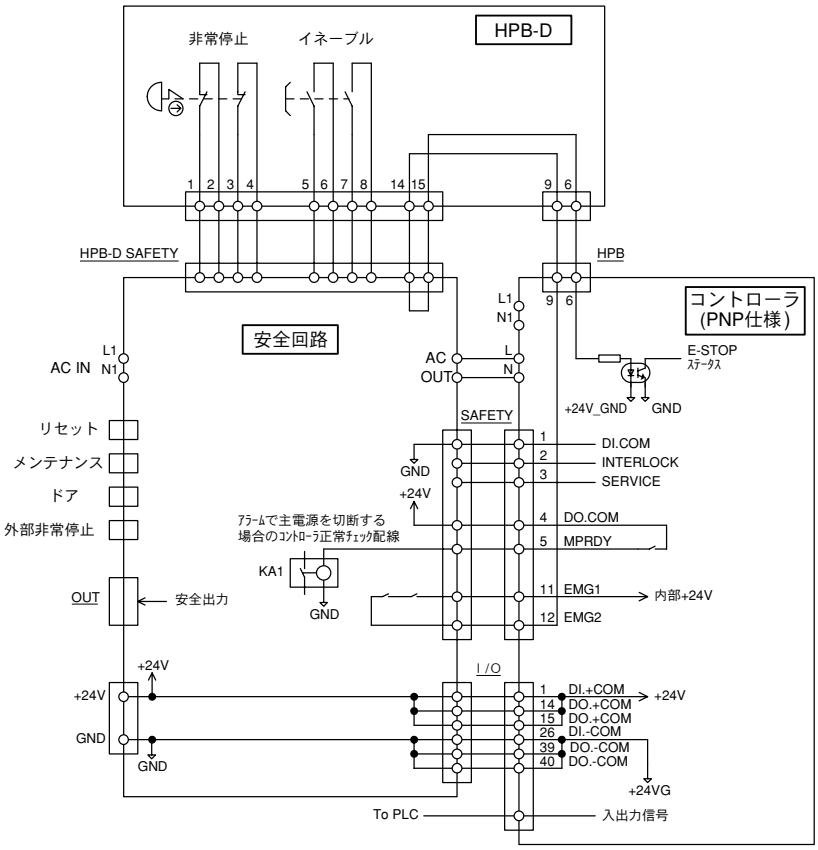


カテゴリ4

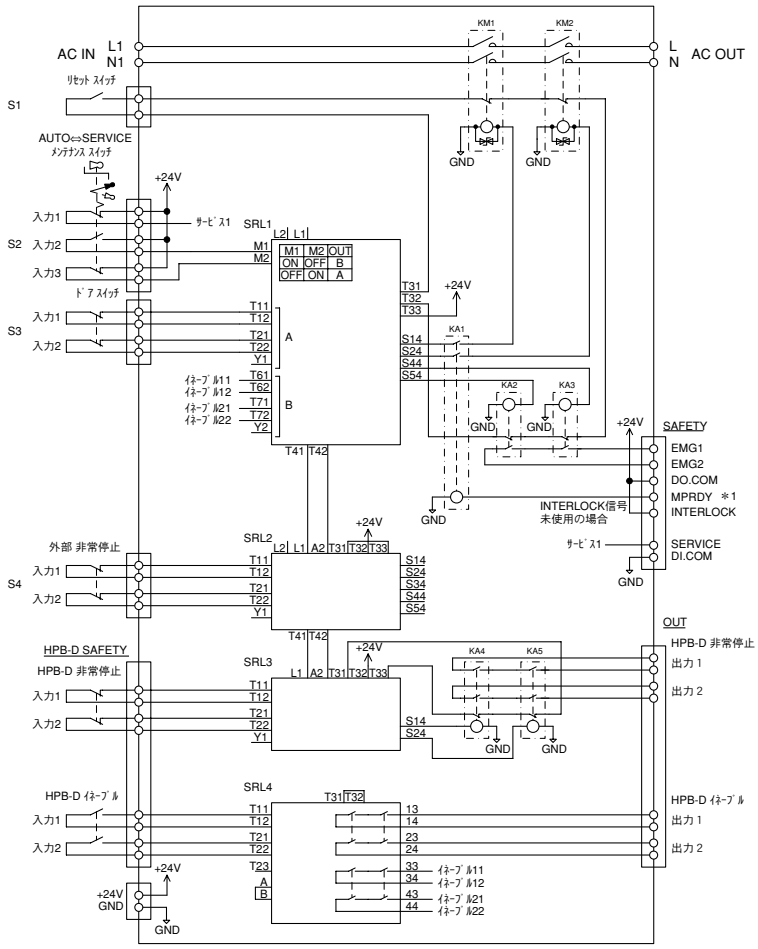


SR1 回路例

全体接続図

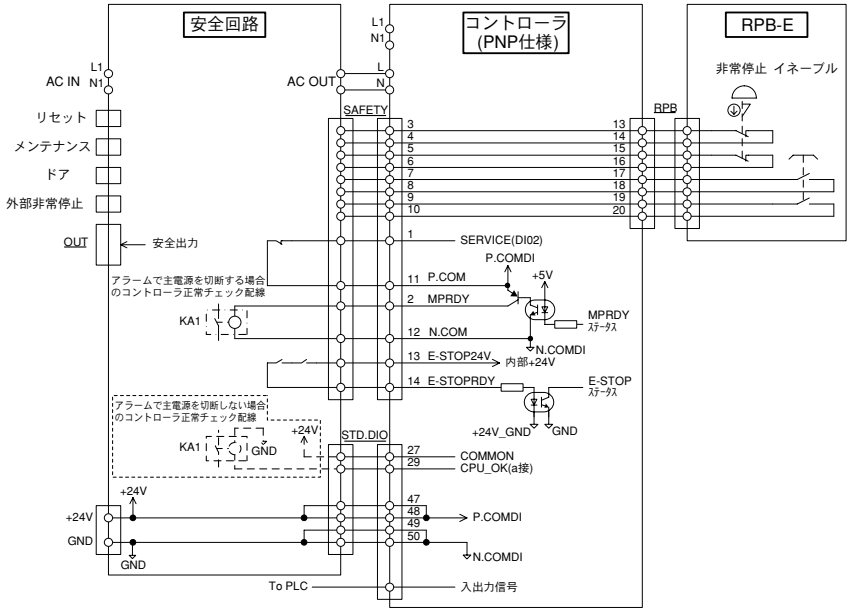


カテゴリ4

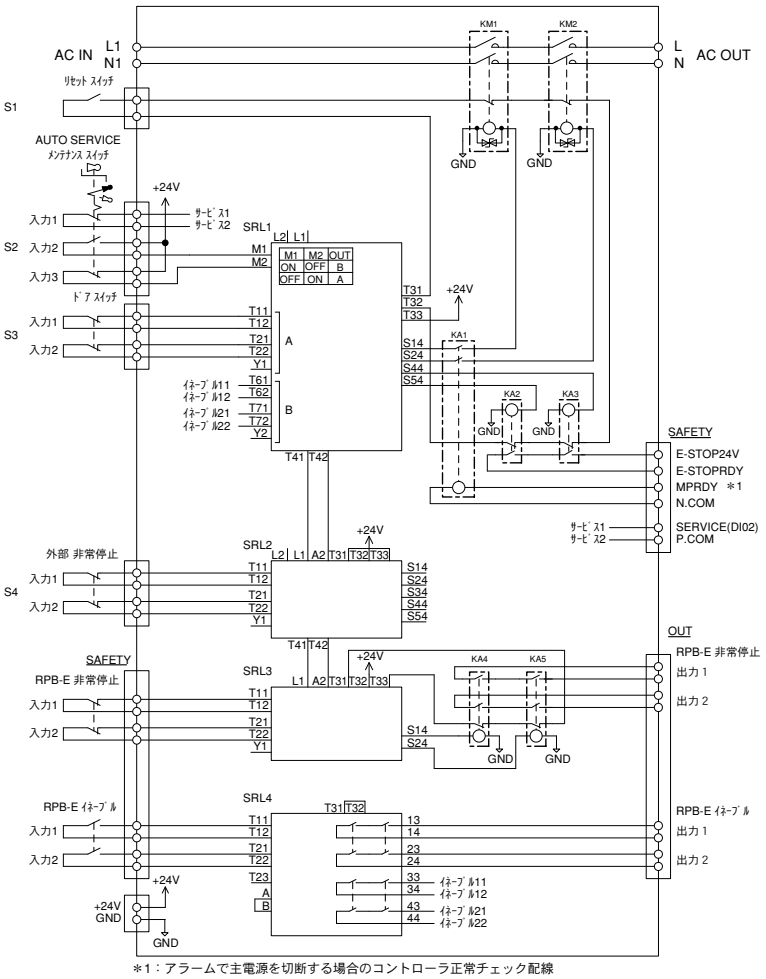


■ RCX240 回路例

全体接続図



カテゴリ4



※1：アラームで主電源を切断する場合のコントローラ正常チェック配線

部品表

回路番号	部品名	回路番号	部品名
S1	リセットスイッチ	KM1, 2	コンタクタ（ミラーコンタクト）
S2	キーセレクタスイッチ	KA1 ～ 5 ※1	セーフティリレー
S3	セーフティ・ドアスイッチ	SRL1 ～ 4	セーフティリレー用ユニット
S4	非常停止スイッチ	SRL5 ～ 6 ※2	セーフティリレー用ユニット

※1. TS-X/TS-Pは、KA1、KA2のみ
※2. TS-X/TS-Pのみ

CE 仕様に関する注意点

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/ce/

CE マークについて

ヤマハロボット（ロボットとコントローラ）は、お客様の装置に組み込んで使用する部品（組み込み用装置）であり、EC指令に対して「半完成品」として組み込み宣言しているため、製品にCEマークを貼付しておりません。

EC 指令への適合に対する注意事項

ヤマハロボット（ロボットとコントローラ）はロボットシステムではありません。ヤマハのロボットシリーズはお客様の装置に組み込んで使用する部品（組み込み用装置）であり、弊社ではこの範囲でEC指令に対する組み込み宣言をしています。ヤマハロボットを使用するだけで、お客様の装置がEC指令に適合することをお約束するものではございませんが、半完成品であるヤマハロボットと適切に設計・製作されたその他の機器や回路を組み合わせることで、完成された装置はEC指令に適合させることが可能となります。お客様がヤマハロボットを組み込んだ装置を完成させ最終製品として欧州域内へ出荷または欧州域内で使用する場合、必ずお客様自身で装置のEC指令への適合を確認してください。

外部安全回路の構築

ヤマハロボットを使用してお客様の装置のEC指令への適合を行う場合、お客様の装置に要求されるパフォーマンスレベル、安全カテゴリに応じた製品（安全リレー等）をご選定の上、必ずお客様にて外部安全回路を構築してください。
外部安全回路の回路例はマニュアルを参照してください。

EMC 指令対応

EMC指令に適合させるためには、お客様の最終製品（装置全体）にて評価、対策をしてください。
マニュアルにヤマハロボット単体におけるEMC対策例の記載がありますので、それを参考としてください。

EU 公用言語対応に関する注意

本製品のマニュアル群、警告ラベル、操作画面、組込宣言書で使用される言語は、EUの公用語では英語のみとなります。
なお、警告ラベルに警告文が表記される場合は、英語の他に日本語等が併記される場合があります。

韓国 KCs 仕様に関する注意点

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/korea/

■ 韓国 KCs について

KCsは韓国の労働安全保健法及び危険機械・器具の自律安全確認告示などに基づく制度です。
この制度で指定された機械は強制認証、あるいは自律安全確認申告を行い、KCsマークを表示する必要があります。
3軸以上のマニピュレータを持つ産業用ロボットは、韓国雇用労働部告示第1201-46号にて自律安全確認申告が必要な機械として指定されており、その安全基準は同告示の別表2に定められています。

■ 韓国 KCs 対応について

ヤマハロボットの一部機種は、この自律安全確認申告を行い登録されています。また、申告済みのロボットにはKCsマーク表示しています。
韓国にて使用するロボットの購入をご検討される場合は、下表にて対応の有無をご確認いただき、KCs仕様としてご注文ください。

なお、ヤマハロボットは組込み用機器であるため、お客様がロボットを装置に組込む際に追加の安全対策を行う必要があります。
詳細は「安全規格対応　リファレンスマニュアル」を参照してください。

■ KCs 対応ロボット一覧

お客様の用途・使用条件・環境によっては、対応できない場合もございますので、ご購入前にご相談ください。
また、未対応機種においては、現時点で自律安全確認申告を行っていないため、韓国内では使用することが出来ません。
尚、特注ロボットも対応しておりません。詳細は弊社までお問い合わせください。

2024年2月現在
○：対応　－：未対応

製品	タイプ	機種名	KCs登録
			RCX340
直交ロボット	FXYx	3 軸	○
	SXYx	3 軸	○
		4 軸	
	SXYBx	3 軸	○
		4 軸	
	MXYx	3 軸	○
		4 軸	
	HXYx	3 軸	○
		4 軸	
	NXY	3 軸	○
		4 軸	
		6 軸	
	SXYxC	3 軸	○
		4 軸	
ピック&プレイス	YP Series	3 軸	－
		4 軸	
スカラロボット	YK400XE-4		○
	YK510XE-10		
	YK610XE-10		
	YK710XE-10		
	YK180X		－
	YK220X		
	YK120XG		
	YK150XG		
	YK180XG		
	YK250XG		○
	YK350XG		
	YK400XG		
	YK400XR		
	YK500XGL		
	YK600XGL		
	YK700XGL		
	YK500XG		
	YK600XG		
	YK600XGH		
	YK700XG		
	YK800XG		
	YK900XG		
	YK1000XG		
	YK1200X		

▶ 次ページに続きます。

製品	タイプ	機種名	KCs登録
			RCX340
スカラロボット	YK180XC		–
	YK220XC		
	YK250XGC		○
	YK350XGC		
	YK400XGC		
	YK500XGLC		
	YK600XGLC		
	YK500XC		–
	YK600XC		
	YK700XC		
	YK800XC		
	YK1000XC		
	YK300XGS		○
	YK400XGS		
	YK500XGS		
	YK600XGS		
	YK700XGS		
	YK800XGS		
	YK900XGS		
	YK1000XGS		
	YK250XGP		
	YK350XGP		
	YK400XGP		
	YK500XGLP		
	YK600XGLP		
	YK500XGP		
	YK600XGP		
	YK600XGHP		
	YK700XGP		
	YK800XGP		
	YK900XGP		
	YK1000XGP		
	YK350TW		
	YK500TW		

韓国 EMC 規格に関する注意点

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/global-support/parametersheet/korea_emc/

■ 韓国 KC について

KC は韓国電波法に基づく制度です。この制度で指定された機械は適合認証、あるいは適合登録を行い、規定の表示をする必要があります。
対象機器は、韓国国立電波研究院（NRRA）の告示により規定されています。
2024年6月29日施行の国立電波研究院告示第2023-24号により、次のいずれかに該当する機器は、適合性評価の対象から除外されました。
●「産業安全保険法」に基づく機械・機器類、包装機械、工作機械など、産業環境で使用する機器
●産業分類表上の製造業環境で使用する機械・器具類など産業環境専用に使用する機器

■ 韓国 KC 対応について

全てのヤマハロボット（ロボットとコントローラ）は産業環境での使用を想定し設計・製造しているため、ヤマハロボットは韓国KCによる規制の対象外です。告示に従って、施行日以降ヤマハロボット製品にKCマークの表示は行いません。
ただし、EMC試験を含む製品試験は従来と変わらず実施しております。

3軸以上の直交ロボット、スカラロボットは韓国KCsに対応している必要があります。P.710 KCs対応ロボット一覧もあわせてご確認ください。

■ 対象除外に伴う表示変更対応について

新規出荷製品から順次KCマークの表示を削除しておりますが、施行日以降に出荷されたロボットにもKCマークが表示されている場合があります。

EU RoHS 指令への取り組み

※最新の情報はWEBサイトにてご確認ください。
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/support/rohs/

当社のEU RoH S指令への取り組みについてご説明します。

2015年6月に欧州委員会委任指令「(EU)2015/863」が公示され、EU RoHS指令「2011/65/EU」の特定有害物質（鉛、六価クロム、水銀、カドミウム、PBB、PBDE）に、新たに4種のフタル酸エステル類が追加されました。
当社製品は、カテゴリ9「産業用含む監視及び制御機器」の産業用に該当するため、欧州で適用開始日以降に販売される場合は本指令に適合した製品であることが必要となりますが、垂直多関節ロボットYAシリーズを除き全機種対応済です。

■ 欧州 RoHS 指令「2011/65/EU」

1. 対象の製品カテゴリ「付属書 I(ANNEX I)より」

※当社の製品は、カテゴリ9「監視および制御装置」の産業用に該当します。カテゴリ(原文/和訳)

1	Large household appliances./ 大型家庭用電気製品
2	Small household appliances./ 小型家庭用電気製品
3	IT and telecommunications equipment./ 情報技術(IT)および電気通信機器
4	Consumer equipment./ 民生用電子機器
5	Lighting equipment./ 照明機器
6	Electrical and electronic tools./ 電気電子工具
7	Toys, leisure and sports equipment./ 玩具、レジャーおよびスポーツ機器
8	Medical devices./ 医療用機器
9	Monitoring and control instruments including industrial monitoring and control instruments./ 産業用含む、監視および制御装置
10	Automatic dispensers./ 自動販売機
11	Other EEE not covered by any of the categories above./ 上記のカテゴリに入らないその他の電気電子機器

2. 規制対象となる規制･対応状況

※当社の製品は全て欧州RoHS指令「2011/65/EU」に適合しています。

	物質名	最大許容濃度
1	鉛	1000ppm
2	水銀	1000ppm
3	カドミウム	100ppm
4	六価クロム	1000ppm
5	PBB（ポリ臭化ビフェニル類）	1000ppm
6	PBDE（ポリ臭化ジフェニルエーテル類）	1000ppm

■ 規制対象となる制限物質の追加について

欧州委員会委任指令「(EU)2015/863(2015年6月官報公示)」により、EU RoHS指令に以下の4種類の制限物質が規制対象に追加されました。

	物質名	最大許容濃度	適用開始日	
			カテゴリ1～7, 10, 11	カテゴリ8～9
1	フタル酸ビス(2-エチルヘキシル)（DEHP）	1000ppm	2019年7月22日	2021年7月22日
2	フタル酸ブチルベンジル (BBP)	1000ppm		
3	フタル酸ジブチル (DBP)	1000ppm		
4	フタル酸ジイソブチル (DIBP)	1000ppm		

製品保証について

お買い上げいただきましたヤマハ発動機株式会社（以下弊社）のロボット及び関連機器に万一不都合が生じた場合は、以下のように保証いたします。

1. 保証の内容

お買い上げいただきました弊社製造のロボット製品（以降、本製品という）を構成する純正部品が弊社の設計あるいは製作上の責任にて故障や不具合を生じた場合、下記に示す保証期間と条件により、無償で修理いたします。
（以後これを保証修理と呼びます。）

2. 保証期間

保証期間は以下のいずれかに該当した場合に終了します。

保証期間	保証修理対象部品
出荷後18ヶ月 ただし下記を除く ・据付後12ヶ月を経過したもの	製品を構成する全部品 ただし下記を除く ・消耗部品および油脂液類

3. 保証の除外事項

◆ 次に示す事項は保証修理いたしません。

1) マニュアル群が指示する点検・保守・運用方法に対して怠慢・不備・間違いに起因する不具合
   例：定期点検の未実施や不備、純正および指定以外の部品やグリスの使用や異なる供給電源、間違った入出力接続など
2) マニュアル群に規定された範囲外の保管・稼働環境条件に起因する不具合
   例：温度、湿度、雰囲気中の塵・埃・オイルミストなど
3) マニュアル群に記載された仕様・性能の限度を超える使用に起因する不具合
   例：実際と異なるパラメータ設定（可搬質量・加速度など）、仕様を超える速度設定、部品寿命など
4) 経時変化による劣化・不具合
   例：塗装・メッキの退色あるいは発錆、変質、その他の類似する事由
5) 品質・機能上に影響の無い音や振動などの感覚的現象（異常な音や振動などは除外）
   例：コントローラの動作音、モータの回転音など
6) お客様による改造・仕様変更に起因する不具合
7) 地震・津波・落雷・風水害などの天災、火災に起因する不具合
8) 製品到着後の公害・塩害・結露・異常電圧、移動・移設時の衝突・転倒・落下などの事故に起因する不具合
9) 弊社または弊社が指定する業者以外による修理・整備に起因する不具合
10) 前記以外で弊社の責に帰すことの出来ない原因により生じた故障や不具合
11) 保証修理以外の依頼
   例：保証修理以外の使用説明、修理、点検・調整、清掃など

◆ 次に示すものは保証対象としません。

1) 製造シリアルまたは製造年月が確認できない製品
2) お客様が作成および変更されたプログラム、ポイントなどの内部データ
3) 弊社にて再現できないあるいは原因特定できない製品
4) 保証修理作業に危険があると弊社が判断した製品
   例：放射線設備や生体検査設備などに使用し、修理上の安全が十分に確保されていないと弊社が判断した場合

4. 保証の適用について

1) **この保証は、日本国内で販売し使用される本製品に適用されます。したがって、海外に設置や移動した本製品は、保証や修理の対象となりません。（別途、海外保証適用のための登録制度を設けておりますので、弊社代理店までお問合せください）**
2) **この保証は、本製品単体の保証とします。したがって、本製品の故障や不具合に起因する付随的損害（本製品の施工、修理、撤去に要した諸費用、他の機器の故障および損傷、本製品使用によって得るであろう利益の喪失、精神的な損害など）の保証には応じません。**
3) **保証修理として交換した部品は、すべて弊社の所有となります。理由無くこの部品が30日以内に弊社が指定する場所に返却されない場合は、保証修理は適用されません。**
4) **この保証は、カタログに記載される標準仕様の製品に適用されます。特殊仕様および特記事項を含む特注仕様の内容は保証範囲外とし、特注仕様書または特注仕様図の取り交わし時に別途定めるものとします。**

製品について

■ 本製品を使用して製造した製品に関し、第三者から特許権･知的財産権･その他の権利に対する侵害を理由として損害賠償等の請求を受けたとしても、弊社はその補償には応じません。
■ 本製品は、一般産業機器に使用されることを意図しています。特別に高い品質・信頼性が要求され、その故障や誤動作が直接人命・財産を脅かしたり、人体に危害を及ぼす恐れのある機器（原子力制御機器、航空宇宙機器、輸送機器、交通信号機器、燃焼制御、生命維持のための医療機器、各種安全装置など）に使用すること（以下､特定用途という）は意図されておりませんし､また保証もされていません。本製品を特定用途に使用することは、お客様の責任でなされることとなります。
■ 本書によって、工業所有権その他の権利の実施に対する保証、または実施権を許諾するものではありません。
また、本書の掲載内容の使用により起因する工業所有権上の諸問題については、当方は一切その責任を負うことは出来ません。

繰り返し位置決め精度について

下記に示す条件下での精度は「繰り返し位置決め精度」では保証されません。

① 絶対精度に関連する要因

・ロボットコントローラ内部の座標位置（指令位置）と実空間位置（移動位置）との間の精度を必要とする場合。

② 動作パターン要因

・繰り返し動作中にティーチングポイント(教示位置)に対して、異なった方向から近づく動作が含まれる場合。
・教示位置に対して同じ方向から近づいた場合でも、途中で電源をOFFしたり停止動作を行なった場合。
・ティーチング時と異なる手系(右手系・左手系)で教示位置へ動作させた場合。（スカラロボット）

③ 温度要因

・周囲温度環境が著しく変化する場合。
・ロボット本体の温度が変化する場合。

④ 負荷変動要因

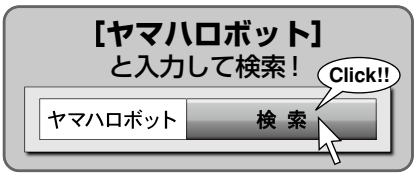
・動作中に負荷条件が変動する場合。（ワーク有無による負荷変動など）

各種サービス

WEBサイトのご案内

技術相談、データダウンロードサービスも充実。新製品・展示会情報などの
最新情報まで、タイムリーなヤマハ情報がご覧いただけます。

https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/





- 商品情報
- 新製品情報
- マニュアルダウンロード（PDFファイル）
- CADデータ（2次元/3次元）ダウンロード
- サイクルタイムシミュレータ（単軸ロボット・スカラロボット）
- パーツカタログシステム
- お問い合わせ
- 販売終了モデルと修理対応期限
- 資料請求
  - ・製品カタログ
  - ・新製品情報リーフレット

マニュアルのご案内

ヤマハロボットのマニュアル（PDFファイル）は、WEBサイトからダウンロードしてください。
尚、製本のマニュアルもございますが、有償となりますのでご了承ください。

技術相談/サービス対応

技術相談、機種選定、サービスに関するご質問など、お気軽にお問い合わせください。

0120-808-693

URL： https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/
お問合せ：https://www2.yamaha-motor.co.jp/jp/robot/inquiryjp/noinqinput

お問合せフォーム

販売終了モデルと修理対応期限

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。 0120-808-693

垂直多関節ロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
YA　6軸	YA-RJPDF	2022年12月末	2029年12月	—
	YA-R3FPDF			
	YA-R5FPDF			
	YA-R5LFPDF			
	YA-R6FPDF			
YA　7軸	YA-U5FPDF			
	YA-U10FPDF			
	YA-U20FPDF			

単軸ロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
FLIP-X	YMS45	2013年12月末	2020年12月末	—
	YMS55			
	T4	2012年12月末	2019年12月末	T4L
	T4H			T4LH
	T5			T5L
	T5H			T5LH
	T6			T6L
	C4			C4L
	C4H			C4LH
	C5			C5L
	C5H			C5LH
	C6			C6L
	T7	2009年12月末	2016年12月末	—
	F17前期モデル	2002年9月末	2009年9月末	F17後期モデル
	F17後期モデル	—	—	販売中
	F20前期モデル	2002年9月末	2009年9月末	F20後期モデル
	F20後期モデル	—	—	販売中
	T9前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	T9後期モデル
	T9後期モデル	—	—	販売中
	T9H前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	T9H後期モデル
	T9H後期モデル	—	—	販売中
	F10前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	F10後期モデル
	F10後期モデル	—	—	販売中
	F14前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	F14後期モデル
	F14後期モデル	—	—	販売中
	F14H前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	F14H後期モデル
	F14H後期モデル	—	—	販売中
PHASER	MR12/12D	2019年12月末	2026年12月末	MF7
	MR16/D(水平仕様)	2011年12月末	2018年12月末	MF7/7D
	MR16/D(壁掛仕様)			MF15/15D
	MR16H/16HD	2011年12月末	2018年12月末	MF15/15D
	MR20/20D			MF20/20D
	MR25/25D			MF30/30D
	MF50/50D	2011年3月末	2018年3月末	MF75
	MF100/100D			
Pico	T4P	2009年12月末	2016年12月末	—
	T5P			
FLIPt	FSt	2002年1月末	2009年1月末	F10
	BFSt			B10
	LTt			T9
	LSt			F14
	BLSt			B14
	LRt			—
	LTHt			T9H
	LSHt			F14H
	BLSHt			B14H
	MSt			F17
	HSt			F20
	HSLt			F20N
	BHS			—
	FROP-Ft			R5
	FROP-St			R10
	FROP-Mt			R20
	TR			—
	FTt			—
エコ単	BPS	2002年1月末	2009年1月末	—
	PS			
	BSt			

次ページへ続きます ▶

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

販売終了モデルと修理対応期限

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。 0120-808-693

単軸ロボット（続き）

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
FLIP AC	BFSA	1998年7月末	2005年7月末	B10
	BLSA			B14
	BSA			—
	FROP-FA			R5
	FROP-HA			—
	FROP-MA			R20
	FSA			F10
	FTA			—
	HSA			F20
	HSC			C20
	HSLA			F20N
	LRA			—
	LSA			F14
	LTA			T9
	MS			—
	MSA			F17
	MTA			T9H
FLIP DC	BFS	1998年7月末	2005年7月末	B10
	BLSII			B14
	BS			—
	FROP-F			R5
	FROP-M			R20
	FROP-H			—
	FS			F10
	FT			—
	FTB			
	HS			
	HSL			
	LR			
	LS/LSII/LSB/LSI			F14
	LT/LTB/LTI			T9
	MS			F17
	MT			T9H

直交ロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
XY-X	MXYX 3軸 ZF	2005年1月	2012年1月	MXYX 3軸 ZFL/ZFH
	MXYX 4軸 ZRF			MXYX 4軸 ZRFL/ZRFH
	MXYX ポールタイプ ZPM			MXYX ポールタイプ
	TXYX	2004年3月	2011年3月	PXYX
	SXYX 前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	SXYX 後期モデル
	SXYX 後期モデル	—	—	販売中
	MXYX 前期モデル	2001年10月末	2008年10月末	MXYX 後期モデル
	MXYX 後期モデル	—	—	販売中
	HXYX 前期モデル	2002年9月末	2009年9月末	HXYX 後期モデル
	HXYX 後期モデル	—	—	販売中
XYt	FXYt	2002年1月	2009年1月	FXYBX
	SXYt-C SXYt-S			SXYX
	SXYLt			SXYBX
	MXYt-C MXYt-S			MXYX
	HXYt-C HXYt-S			HXYX
	HXYLt			HXYLX
XY AC	SXYA	1999年1月	2006年1月	SXYX
	SXYLA			SXYBX
	MXYA			MXYX
	HXYA			HXYX
	HXYLA			HXYLX
XY DC	FXY	1999年1月	2006年1月	—
	FXYL			
	SXY			SXYX
	SXYI			
	SXYL			—
	MXY	1995年10月	2002年10月	—
	MXYL			

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。 0120-808-693

ピック & プレイスロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
YP	YPX220	2001年4月	2008年4月	YP220BX
YP AC	YP320A	2001年4月	2008年4月	YP320X
	YP340A			YP340X
	YP330A			YP330X
YP DC	YPS21	1998年7月	2005年7月	—
	YP340	1996年5月	2003年5月	YP340X
	YP330			YP320X
	YP320			

スカラロボット

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
YK-XR	YK400XR	2020年6月末	2027年6月末	YK400XE-4
YK-XP	YK500XP	2013年12月末	2020年12月末	YK500XGP
	YK600XP			YK600XGP
	YK700XP			YK700XGP
	YK800XP			YK800XGP
	YK1000XP			YK1000XGP
	YK250XP	2012年12月末	2019年12月末	YK250XGP
	YK350XP			YK350XGP
	YK400XP			YK400XGP
YK-XC	YK250XC(H)	2012年12月末	2019年12月末	YK250XGC
	YK350XC(H)			YK350XGC
	YK400XC(H)			YK400XGC
YK-XS	YK300XHS	2012年12月末	2019年12月末	YK300XGS
	YK400XHS			YK400XGS
	YK500XS			YK500XGS
	YK600XS			YK600XGS
	YK700XS			YK700XGS
	YK800XS			YK800XGS
	YK1000XS			YK1000XGS
YK-X	YK250X(H)	2012年12月末	2019年12月末	YK250XG
	YK350X(H)			YK350XG
	YK400XH			YK400XG
	YK550X(H)	2009年12月末	2016年12月末	—
	YK120X	2008年12月末	2015年12月末	YK120XG
	YK150X			YK150XG
	YK400X			YK400XG
	YK500X			YK500XG
	YK600X			YK600XG
	YK700X			YK700XG
	YK800X			YK800XG
	YK1000X			YK1000XG
YK AC (山洋モータ)	YK550H	2003年3月末	2010年3月末	YK550X(H)
	YK420A-I/420ALZ-I/440A-I	2001年3月末	2008年3月末	YK400XG
	YK540A-I/541A-I			YK500XG
	YK520A-I			
	YK640A-I/641A-I			YK600XG
	YK620A-I			
	YK740A-I/741A-I			YK700XG
	YK720A-I			
	YK840A-I/841A-I			YK800XG
	YK820A-I			
	YK1041A-I			YK1000XG
	YK1043A-I			—
	YK1243A-1			YK1200X
YK AC (安川モータ)	YK420A/420ALZ/440A	1995年12月末	2002年12月末	YK400XG
	YK520A/540A/541A			YK500XG
	YK620A/640A/641A			YK600XG
	YK720A/740A/741A			YK700XG
	YK820A/840A/841A			YK800XG
	YK1041A			YK1000XG
	YK1043A			—
	YK1243A			YK1200X

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

販売終了モデルと修理対応期限

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。 0120-808-693

スカラロボット（続き）

シリーズ	名称	販売終了	修理対応期限	現行機種（相当品）
YK DC	YK5020/5021	1997年5月末	2004年5月末	置き換え不可
	YK7011/7012/7022			
	YK4000/4000LZ/4040			YK400XG
	YK420/420LZ/440			
	YK520/540/541			YK500XG
	YK620/640/641			YK600XG
	YK720/740/741			YK700XG
	YK820/840/841			YK800XG
	YK1041			YK1000XG
	YK1200			YK1200X
CAME	YK5012	1990年3月末	1997年3月末	—
	YK8050			
	YK8080			

コントローラ

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	保守用置換え機種	後継機種（相当品）
YAC100	2022年12月末	2029年12月末	対応中	—	—
RCX221	2022年12月末	2029年12月末	対応中	RCX320	RCX320
RCX222					
RCX240/RCX240S	2019年12月末	2026年12月末	対応中	RCX340	RCX340
RDX/RDP	2015年8月末	2022年8月末	対応中	RDV-X/RDV-P	RDV-X/RDV-P
TS-S	2013年9月末	2020年9月末	終了	TS-S2	TS-S2
DRCX	2012年12月末	2019年12月末	終了	—	—
ERCX	2011年7月末	2018年7月末	終了	—	—
SRCP30	2011年3月末	2018年3月末	終了	—	—
PRC	2009年12月	2016年12月	終了	置き換え不可	現行品無し
RCX141	2008年12月	2015年12月	終了	RCX340	RCX340
RCX142					
RCX142-T				置き換え不可	現行品無し
SRCX	2008年4月	2015年4月	終了	SR1-X	SR1-X
SRCP05/10/20				SR1-P RDP	SR1-P RDP
SRCD				SR1-X RDX	SR1-X RDX
TRCX				置き換え不可	RCX340
RCX40	2005年10月	2012年10月	終了	RCX340	RCX340
QRCX	2002年3月	2009年3月	終了	置き換え不可※1	RCX340
QRCX-E					RCX340
SRCH	2002年1月	2009年1月	終了	置き換え不可	SR1-X
DRCH					RCX320
TRCH3					RCX340
TRCH4					
DRC-R	2001年4月	2008年4月	終了	置き換え不可	現行品無し
QRCH	2001年3月	2008年3月	終了	置き換え不可	RCX340
QRCH-E					
QRCH-P					
MRCH					現行品無し※2
MRCH-E					現行品無し※2
SRCA(後期モデル)	1999年10月	2006年10月	終了	置き換え不可	SR1-X
DRCA(後期モデル)					RCX320
ERC					SR1-X
MRCA	1997年11月	2004年11月	終了	置き換え不可	現行品無し※2
DRC	1997年9月	2004年9月	終了	置き換え不可	RCX320
SRC-1					SR1-X
SRC-2					
QRC	1997年5月	2004年5月	終了	置き換え不可	RCX340
QRCA					

次ページへ続きます ▶

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

現行機種欄に記された機種は相当品です。互換性がない場合もありますので、置き換えをご検討の際は弊社までお問い合わせください。 0120-808-693

コントローラ（続き）

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	保守用置換え機種	後継機種（相当品）
SRC-3	1995年12月	2002年12月	終了	置き換え不可	SR1-X
SRC-4					
SRCA(前期モデル)					
DRCA(前期モデル)					RCX320
MRCA					RCX340
MRC					
RCH20	1994年3月	2001年3月	終了	置き換え不可	RCX340
SRC2A					SR1-X
SRC4A					
RCH40	1992年3月	1999年3月	終了	置き換え不可	RCX340
RCH41					
RCS40	1990年3月	1997年3月	終了	置き換え不可	RCX340
RCS41					
LP					SR1-X

保守用置換え機種があるものは、コントローラと変換用ケーブルのセットでその機種への置き換えが可能です。
後継機種への置き換えは、ロボット本体とコントローラの一式を現行機種へ置き換えて頂く事となります。

※ 1：QRCX → RCX240 → RCX340 の変換ケーブルを使うことで置き換えが可能です。（一部未対応機種あり）

※ 2：条件により現行機種への置き換えが可能となります。

ビジョンシステム

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	現行品（相当品）
iVY2 system	2020年12月末	2027年12月末	対応中	RCXiVY2+ system
iVY system	2019年12月末	2026年12月末	対応中	RCXiVY2+ system

プログラミングボックス

名称	販売終了	修理対応期限	修理対応	現行機種（相当品）
YAP	2022年12月末	2029年12月末	対応中	—
TP-2	2009年12月	2016年12月	終了	—
MPB	2009年1月	2016年1月	終了	RPB※
TP-1	2005年10月	2012年10月	終了	TP-2
TPB	2005年6月	2012年6月	終了	HPB
DPB	1999年1月	2006年1月	終了	HPB
YPU20	1994年3月	2001年3月	終了	—
SPB-2	1992年8月	1999年8月	終了	—
YPU1	1992年3月	1999年3月	終了	—
YPU2				
YPU3				
SPB	1990年1月	1997年1月	終了	—

※ RCX40 ／ RCX141 ／ RCX142 コントローラをお使いのお客様はコネクタ変換ケーブルをご利用ください。

ソフトウェア

名称	使用可能コントローラ	販売終了	現行品（相当品）
RCX-Studio Pro	RCX320/RCX340コントローラ	2020年5月末	RCX-Studio 2020
RCX-Studio	RCX340コントローラ	2016年7月末	RCX-Studio 2020
TOP	ロボットドライバ RDX/RDP	2015年8月末	RDV-Manager
POPCOM	ERCシリーズ/SRCシリーズ/DRCシリーズ/SR1シリーズ	2013年7月末	POPCOM+
VIP	多軸コントローラ	2009年12月	VIP+
YPB-Win	Picoシリーズ	2009年12月	—

※ 販売終了モデルの基本仕様や外観図のご確認いただく際は、WEB サイト「販売終了モデルと修理対応期限」ページのカタログ PDF をご覧ください。

YA-RJ

6軸垂直多関節

販売終了時期	2022年12月末
修理対応期限	2029年12月末

最大可搬質量 2 kg **最大リーチ R545 mm**

※YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-RJ - **4L** - **YAC100** - **N** - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
YA-RJ	4L：4m	YAC100	N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N,P：標準I/O 28/28 N1,P1：56/56点 N2,P2：84/84点 N3,P3：112/112点 N4,P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※ 卓上小型装置、教育用途に最適です。
※ 装置組込みや、移設・設置が容易な超軽量ロボットです。
※ 全軸80 W以下のモータを使用しています。
※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

■基本仕様

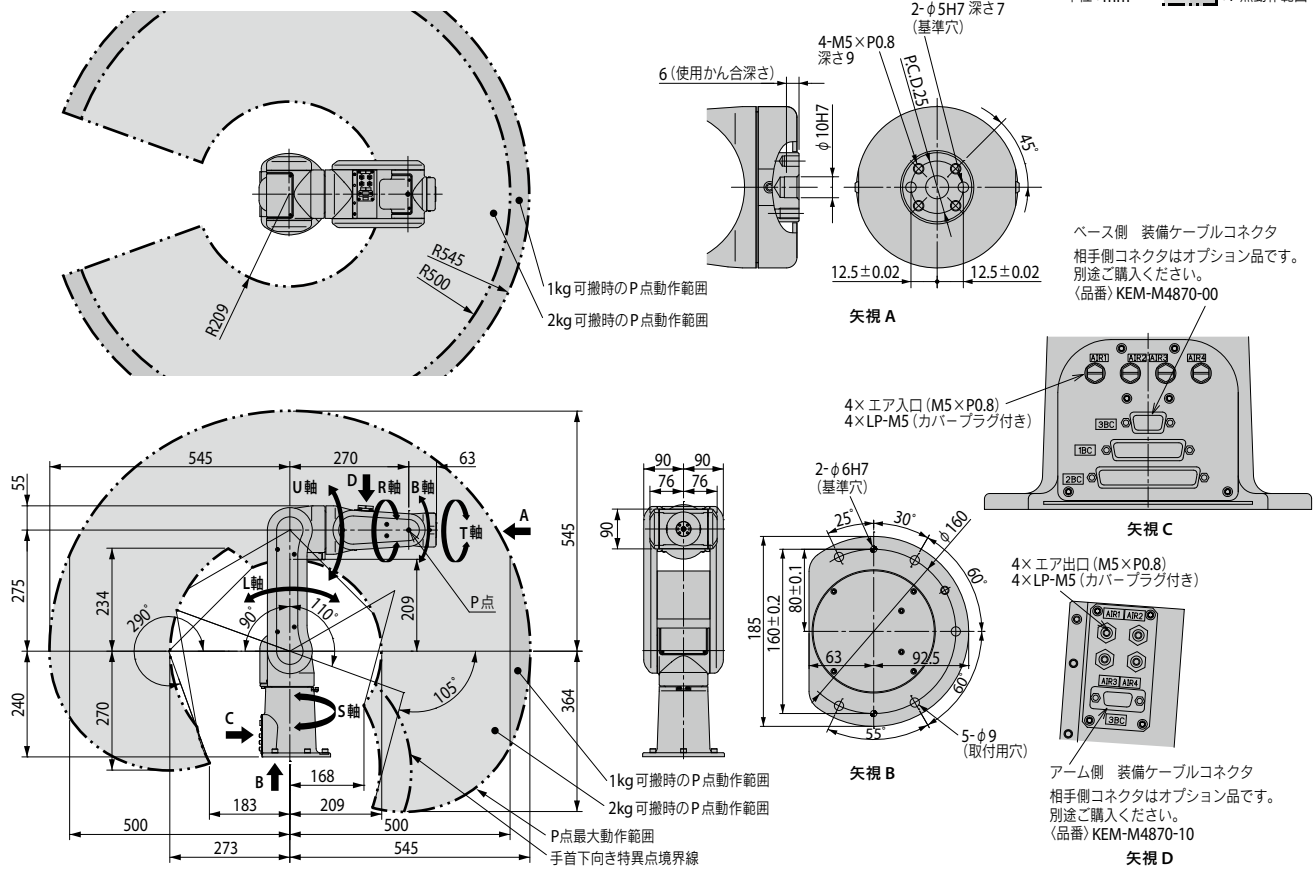
構造		垂直多関節形(6自由度)
可搬質量		1 kg (最大2 kg※1)
繰り返し位置決め精度		±0.03 mm
動作範囲	S軸 （旋回）	−160˚～+160˚
	L軸 （下腕）	−90˚～+110˚
	U軸 （上腕）	−290˚～+105˚
	R軸 （手首旋回）	−180˚～+180˚
	B軸 （手首振り）	−130˚～+130˚
	T軸 （手首回転）	−360˚～+360˚
ブレーキ付きの軸※2		L軸，U軸
最大速度	S軸 （旋回）	2.79 rad/s，160˚/s
	L軸 （下腕）	2.27 rad/s，130˚/s
	U軸 （上腕）	3.49 rad/s，200˚/s
	R軸 （手首旋回）	5.23 rad/s，300˚/s
	B軸 （手首振り）	6.98 rad/s，400˚/s
	T軸 （手首回転）	8.72 rad/s，500˚/s

許容モーメント	R軸 （手首旋回）	3.33 N·m
	B軸 （手首振り）	3.33 N·m
	T軸 （手首回転）	0.98 N·m
許容慣性モーメント (GD²/4)	R軸 （手首旋回）	0.058 kg·m²
	B軸 （手首振り）	0.058 kg·m²
	T軸 （手首回転）	0.005 kg·m²
本体質量		15 kg
設置環境	周囲温度	通電時：0～+40℃，保管時：−10～+60℃
	相対湿度	最大90%（結露のないこと）
	振動加速度	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水，油，粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと
電源容量※3		0.5 kVA

※1. 1 kgを超える場合は動作範囲が異なります。可搬質量に合わせた動作範囲でご使用ください。(下記図面参照)
※2. S、R、B、T軸には保持ブレーキが付いていません。使用上、問題がないかご確認ください。
※3. 用途、動作パターンにより異なります。
※ 本表はSI単位系で記載しています。

YA-RJ

単位：mm　：P点動作範囲



YA-R3F

6軸垂直多関節

最大可搬質量 3 kg **最大リーチ R532 mm**

※YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-R3F - **4L** - **YAC100** - **N** - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
YA-R3F	4L：4m	YAC100	N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N.P：標準I/O 28/28 N1.P1：56/56点 N2.P2：84/84点 N3.P3：112/112点 N4.P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※B5サイズのスペースに設置可能（ベースプレート寸法: 240 × 170 mm）で、AGV搭載、試験用途、教育用途などに最適です。
※全軸80 W以下のモータを搭載しています。
※エアホース φ4 × 4 本と装備用ケーブル（0.2 mm²×10 本）をUアームに内蔵。システム構築時の配線や配管がすっきりまとまります。
※床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

■基本仕様

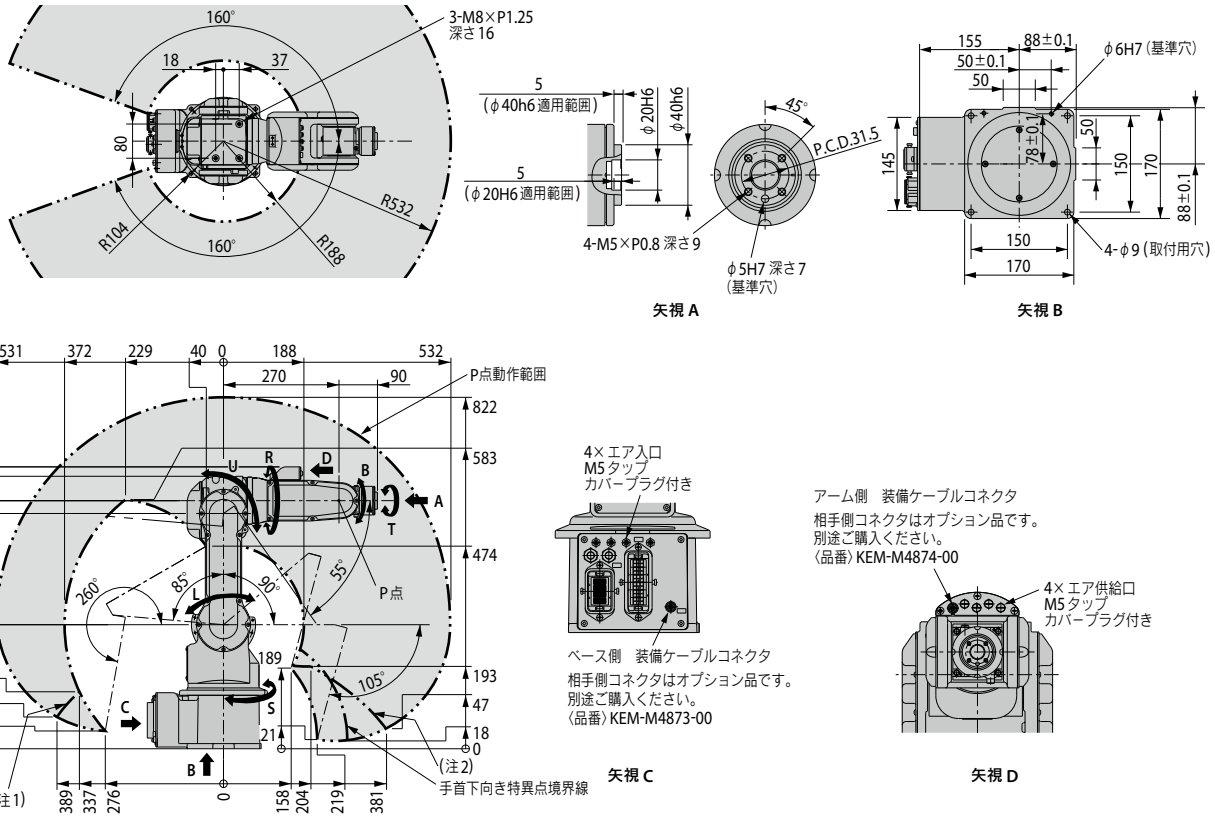
構造		垂直多関節形（6自由度）
可搬質量		3 kg
繰り返し位置決め精度		±0.03 mm
動作範囲	S軸 （旋回）	−160°～+160° ※1
	L軸 （下腕）	−85°～+90°
	U軸 （上腕）	−105°～+260°
	R軸 （手首旋回）	−170°～+170°
	B軸 （手首振り）	−120°～+120°
	T軸 （手首回転）	−360°～+360°
最大速度	S軸 （旋回）	3.49 rad/s，200° /s
	L軸 （下腕）	2.62 rad/s，150° /s
	U軸 （上腕）	3.32 rad/s，190° /s
	R軸 （手首旋回）	5.24 rad/s，300° /s
	B軸 （手首振り）	5.24 rad/s，300° /s
	T軸 （手首回転）	7.33 rad/s，420° /s

許容モーメント	R軸 （手首旋回）	5.39 N·m
	B軸 （手首振り）	5.39 N·m
	T軸 （手首回転）	2.94 N·m
許容慣性モーメント（GD²/4）	R軸 （手首旋回）	0.1 kg·m²
	B軸 （手首振り）	0.1 kg·m²
	T軸 （手首回転）	0.03 kg·m²
本体質量		27 kg
設置環境	温度	0～+40℃
	湿度	20～80 %RH（結露のないこと）
	振動	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水，油，粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと
電源容量※2		0.5 kVA

※1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±25°になります。
※2. 用途、動作パターンにより異なります。
※ 本表はSI単位系で記載しています。

YA-R3F

単位：mm　[ ]：P点動作範囲



注1. S軸が −40°～+40°範囲内でのP点動作範囲。
注2. S軸が −125°～−160°、+125°～+160°範囲内でのP点動作範囲。

適用コントローラ　YAC100 ▶ 730

YA-R5F

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 5 kg **● 最大リーチ R706 mm**

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-R5F - **4L** - **YAC100** - **N** - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
	4L：4m		N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N,P：標準I/O 28/28 N1,P1：56/56点 N2,P2：84/84点 N3,P3：112/112点 N4,P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。
※ クラス最大のリーチ寸法（706 mm）。
※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

■基本仕様

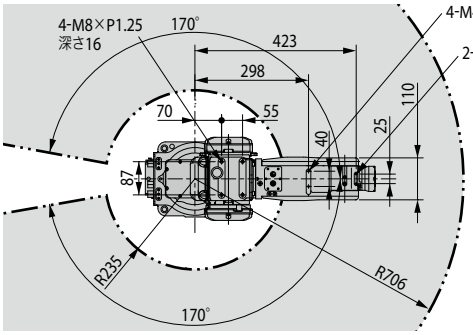
構造		垂直多関節形（6自由度）
可搬質量		5 kg
繰り返し位置決め精度		±0.02 mm
動作範囲	S軸 （旋回）	−170˚～+170˚※1
	L軸 （下腕）	−65˚～+150˚
	U軸 （上腕）	−136˚～+255˚
	R軸 （手首旋回）	−190˚～+190˚
	B軸 （手首振り）	−135˚～+135˚
	T軸 （手首回転）	−360˚～+360˚
最大速度	S軸 （旋回）	6.56 rad/s，376˚/s
	L軸 （下腕）	6.11 rad/s，350˚/s
	U軸 （上腕）	6.98 rad/s，400˚/s
	R軸 （手首旋回）	7.85 rad/s，450˚/s
	B軸 （手首振り）	7.85 rad/s，450˚/s
	T軸 （手首回転）	12.57 rad/s，720˚/s

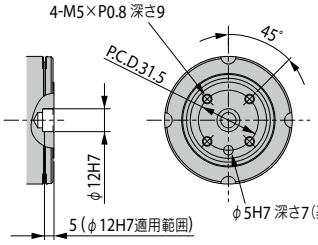
許容モーメント	R軸 （手首旋回）	12 N·m
	B軸 （手首振り）	12 N·m
	T軸 （手首回転）	7 N·m
許容慣性モーメント（GD²/4）	R軸 （手首旋回）	0.3 kg·m²
	B軸 （手首振り）	0.3 kg·m²
	T軸 （手首回転）	0.1 kg·m²
本体質量		27 kg
設置環境	温度	0～+45℃
	湿度	20～80%RH（結露のないこと）
	振動	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水，油，粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと
電源容量※2		1.0 kVA

※1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30˚になります。
※2. 用途、動作パターンにより異なります。
※ 本表はSI単位系で記載しています。

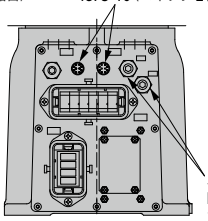
YA-R5F

単位：mm　[ ]：P点動作範囲

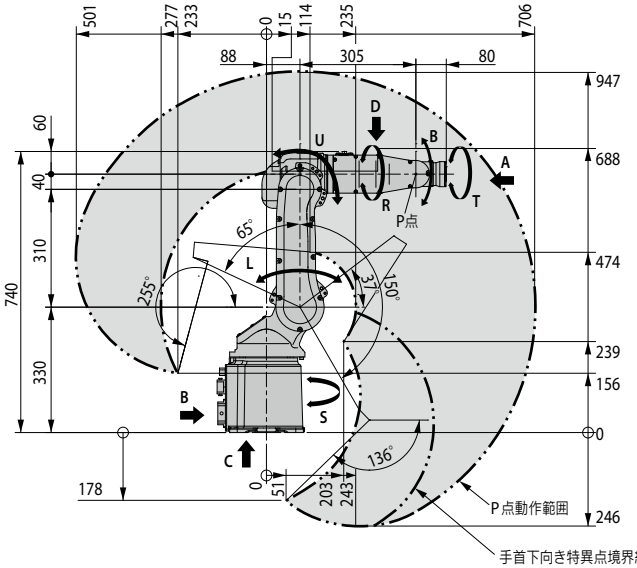


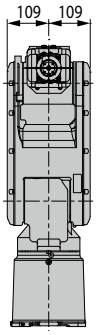


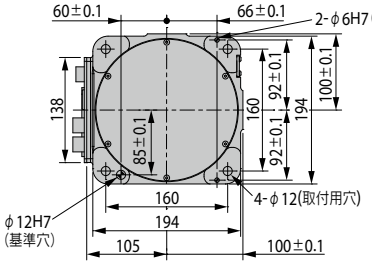
矢視 A



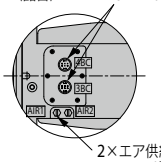
矢視 B







矢視 C



矢視 D

YA-R5LF

6軸垂直多関節

最大可搬質量 5 kg **最大リーチ R895 mm**

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-R5LF - **4L** - **YAC100** - **N** - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
YA-R5LF	4L：4m	YAC100	N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N.P：標準I/O 28/28 N1.P1：56/56点 N2.P2：84/84点 N3.P3：112/112点 N4.P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。
※ クラス最大のリーチ寸法（895 mm）。
※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

■基本仕様

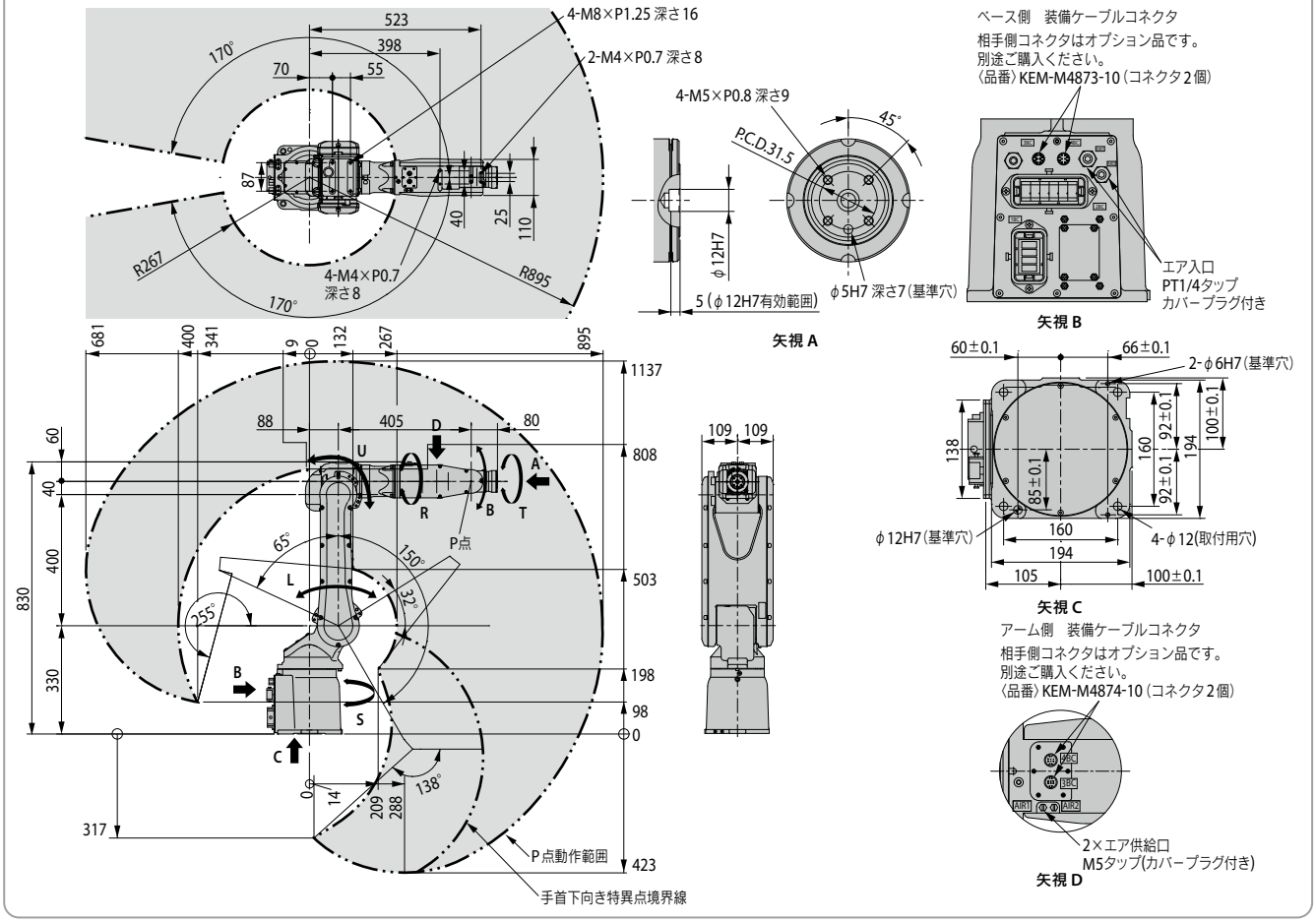
構造		垂直多関節形(6自由度)
可搬質量		5 kg
繰り返し位置決め精度		±0.03 mm
動作範囲	S軸 （旋回）	−170˚～+170˚ ※1
	L軸 （下腕）	−65˚～+150˚
	U軸 （上腕）	−138˚～+255˚
	R軸 （手首旋回）	−190˚～+190˚
	B軸 （手首振り）	−135˚～+135˚
	T軸 （手首回転）	−360˚～+360˚
最大速度	S軸 （旋回）	4.71 rad/s，270˚ /s
	L軸 （下腕）	4.89 rad/s，280˚ /s
	U軸 （上腕）	5.24 rad/s，300˚ /s
	R軸 （手首旋回）	7.85 rad/s，450˚ /s
	B軸 （手首振り）	7.85 rad/s，450˚ /s
	T軸 （手首回転）	12.57 rad/s，720˚ /s

許容モーメント	R軸 （手首旋回）	12 N·m
	B軸 （手首振り）	12 N·m
	T軸 （手首回転）	7 N·m
許容慣性モーメント（GD²/4）	R軸 （手首旋回）	0.3 kg·m²
	B軸 （手首振り）	0.3 kg·m²
	T軸 （手首回転）	0.1 kg·m²
本体質量		29 kg
設置環境	温度	0～+45℃
	湿度	20～80%RH（結露のないこと）
	振動	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水，油，粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと
電源容量※2		1.0 kVA

※1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30˚になります。
※2. 用途、動作パターンにより異なります。
※ 本表はSI単位系で記載しています。

YA-R5LF

単位：mm　[ ]：P点動作範囲



適用コントローラ　YAC100 ▶ 730

YA-R6F

6軸垂直多関節

● 最大可搬質量 6 kg **● 最大リーチ R1422 mm**

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-R6F - 4L - YAC100 - N - □ - □ - □

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
	4L：4m		N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N,P：標準I/O 28/28 N1,P1：56/56点 N2,P2：84/84点 N3,P3：112/112点 N4,P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※ コントローラYAC100の制御周期の高速化とアーム制振制御により、始動停止時の残留振動を低減しながら、サイクルタイムの短縮とクラス最高速を実現しました。
※ クラス最大のリーチ寸法（1422 mm）。リスト部負荷能力を強化しました。
※ 床置き、壁掛け、天吊り設置に対応します。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※ 走行軸との組合せなど外部軸仕様にも対応可能です。別途ご相談ください。

■基本仕様

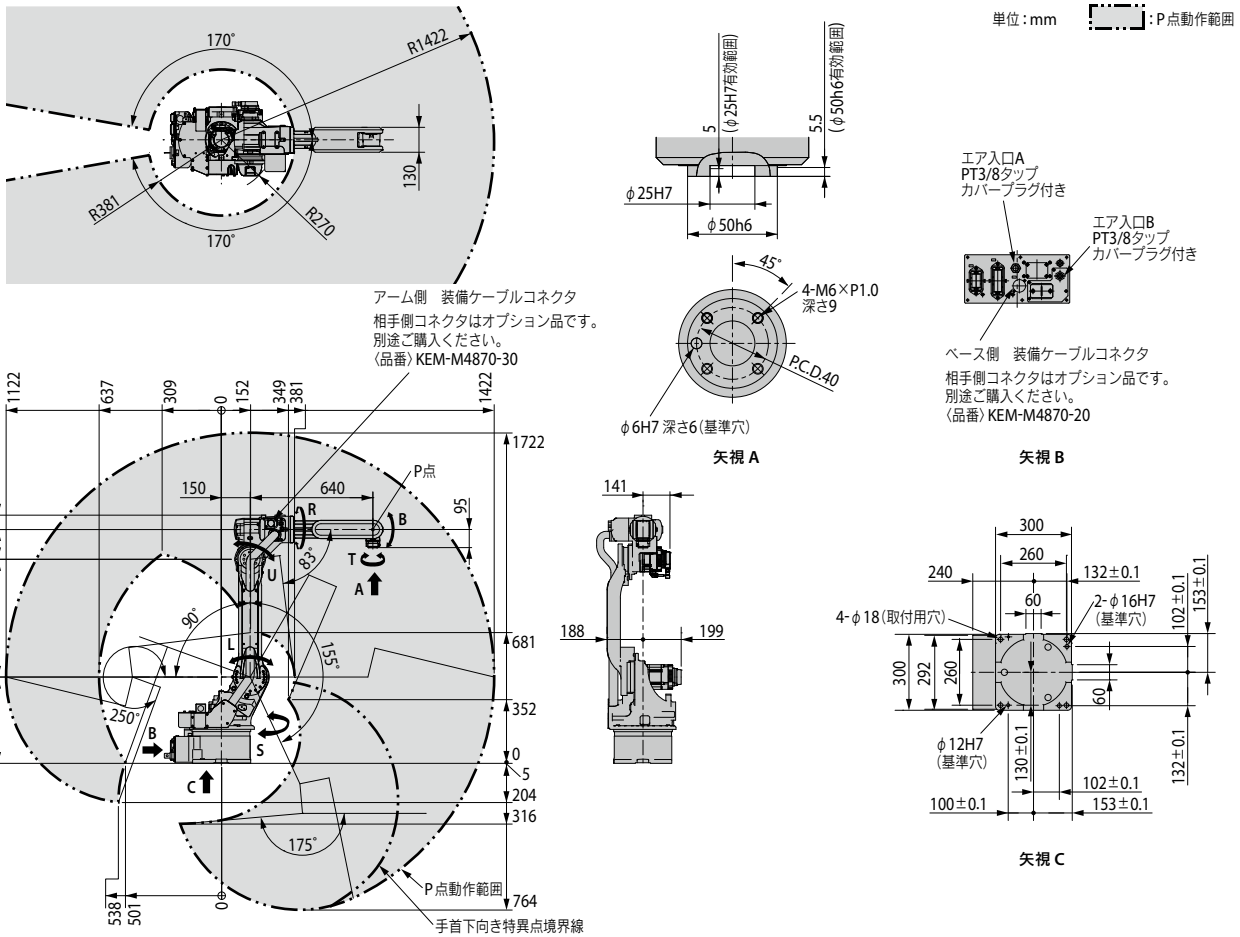
構造		垂直多関節形（6自由度）
可搬質量		6 kg
繰り返し位置決め精度		±0.08 mm
動作範囲	S軸（旋回）	−170°～+170°※1
	L軸（下腕）	−90°～+155°
	U軸（上腕）	−175°～+250°
	R軸（手首旋回）	−180°～+180°
	B軸（手首振り）	−45°～+225°
	T軸（手首回転）	−360°～+360°
最大速度	S軸（旋回）	3.84 rad/s，220°/s
	L軸（下腕）	3.49 rad/s，200°/s
	U軸（上腕）	3.84 rad/s，220°/s
	R軸（手首旋回）	7.16 rad/s，410°/s
	B軸（手首振り）	7.16 rad/s，410°/s
	T軸（手首回転）	10.65 rad/s，610°/s

許容モーメント	R軸（手首旋回）	11.8 N·m
	B軸（手首振り）	9.8 N·m
	T軸（手首回転）	5.9 N·m
許容慣性モーメント（GD²/4）	R軸（手首旋回）	0.27 kg·m²
	B軸（手首振り）	0.27 kg·m²
	T軸（手首回転）	0.06 kg·m²
本体質量		130 kg
設置環境	温度	0～+45℃
	湿度	20～80 %RH（結露のないこと）
	振動	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水，油，粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと
電源容量※2		1.0 kVA

※1. 壁掛け設置の場合、S軸動作範囲が±30°になります。
※2. 用途、動作パターンにより異なります。
※ 本表はSI単位系で記載しています。

YA-R6F

単位：mm　：P点動作範囲



適用コントローラ YAC100 ▶ 730

YA-U5F

7軸垂直多関節

最大可搬質量 5 kg

※YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-U5F - 4L - YAC100 - N - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
	4L：4m		N：ノーマル	JE：日/英	N.P：標準I/O 28/28	無記入：なし
				JC：日/中	N1、P1：56/56点	CC：CC-Link
				EJ：英/日	N2、P2：84/84点	DM：DeviceNet マスター
				EC：英/中	N3、P3：112/112点	DS：DeviceNet スレーブ
					N4、P4：140/140点	PB：PROFIBUS
						EP：EtherNet/IP™
						PM：Profinetマスタ
						PT：Profinetスレーブ
						ES：EtherCATスレーブ

※7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。
※手首部に新規開発した小型アクチュエータを適用し、アームのスリム化を図り、ワークとの干渉を大幅に低減しています。
※ロボットの小型化に起因する可動範囲の狭小化をアーム関節機構の工夫により回避し、動作領域の最大化を実現しています。
※本体質量は30 kgと軽量で、床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※アーム内蔵の装備線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線8芯)
別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

■基本仕様

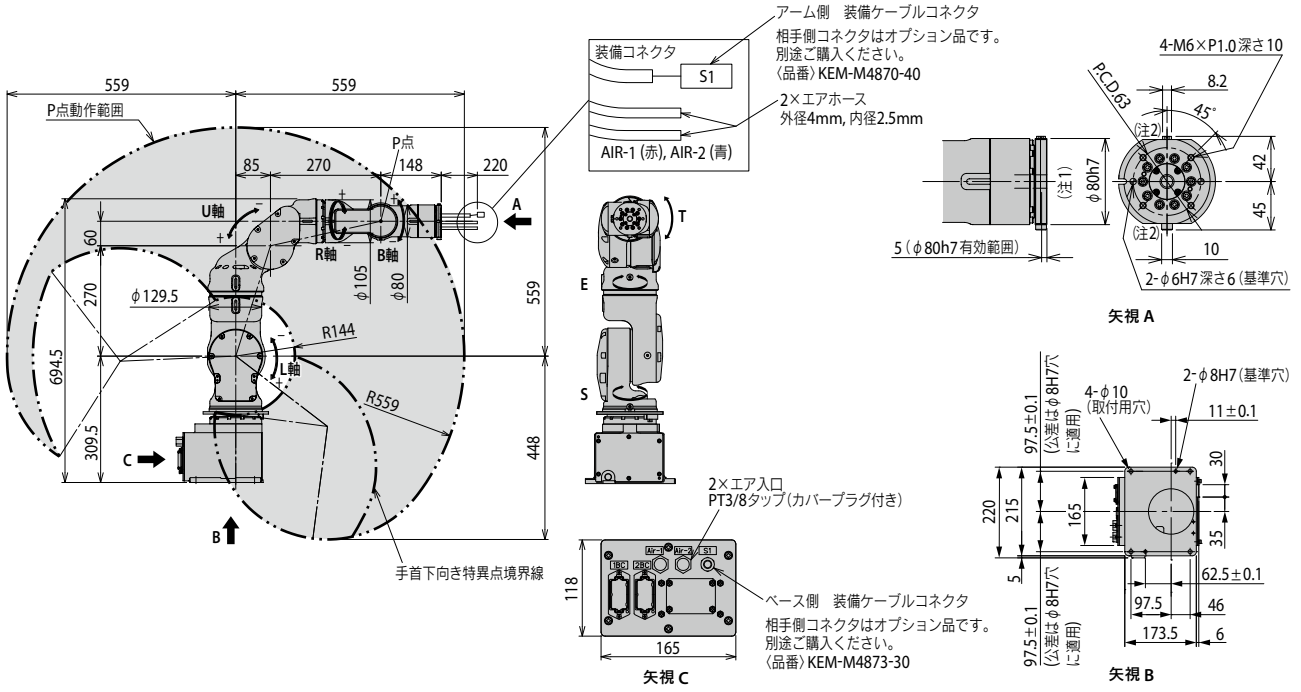
構造		垂直多関節形(7自由度)
可搬質量		5 kg
繰り返し位置決め精度		±0.06 mm
動作範囲	S軸 (旋回)	−180°～+180°
	L軸 (下腕)	−110°～+110°
	E軸 (肘回転)	−170°～+170°
	U軸 (上腕)	−90°～+115°
	R軸 (手首旋回)	−180°～+180°
	B軸 (手首振り)	−110°～+110°
	T軸 (手首回転)	−180°～+180°
最大速度	S軸 (旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	L軸 (下腕)	3.49 rad/s, 200°/s
	E軸 (肘回転)	3.49 rad/s, 200°/s
	U軸 (上腕)	3.49 rad/s, 200°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	4.01 rad/s, 230°/s
	T軸 (手首回転)	6.11 rad/s, 350°/s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	14.7 N·m
	B軸 (手首振り)	14.7 N·m
	T軸 (手首回転)	7.35 N·m
許容慣性モーメント ($GD^2/4$)	R軸 (手首旋回)	0.45 kg·m²
	B軸 (手首振り)	0.45 kg·m²
	T軸 (手首回転)	0.11 kg·m²
本体質量		30 kg
電源容量※1		1.0 kVA
設置環境	温度	0～+40℃
	湿度	20～80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水、油、粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと

※1. 用途、動作パターンにより異なります。
※本表はSI単位系で記載しています。

YA-U5F

単位：mm　　：P点動作範囲



注1. フランジ部はケーブルを通す穴が開いています。アタッチメントなど取付の際は、水、油、粉じんなどが入らないようにご注意ください。
注2. T軸グリース給脂用のボルトが付いています。φ80h7部使用の際は、ボルトに干渉しないようご注意ください。また、給脂の際に、給脂用のボルトを外し、グリスニップル(A-MT6×1)にて給脂するため、アタッチメントなどにスペースを確保してください。

適用コントローラ YAC100 ▶ 730

YA-U10F

7軸垂直多関節

最大可搬質量 10 kg

※YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-U10F - 4L - YAC100 - N - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
	4L：4m		N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N.P：標準I/O 28/28 N1.P1：56/56点 N2.P2：84/84点 N3.P3：112/112点 N4.P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。
※動きの自由度が高いので、人が入り込めないような狭い場所でも動作可能です。
※待機時にはアームを立体的に折りたたみ小さくなるので邪魔になりません。
※床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※小物ハンドリングなどに最適です。
※アーム内蔵の装備線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線12芯)
別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

■基本仕様

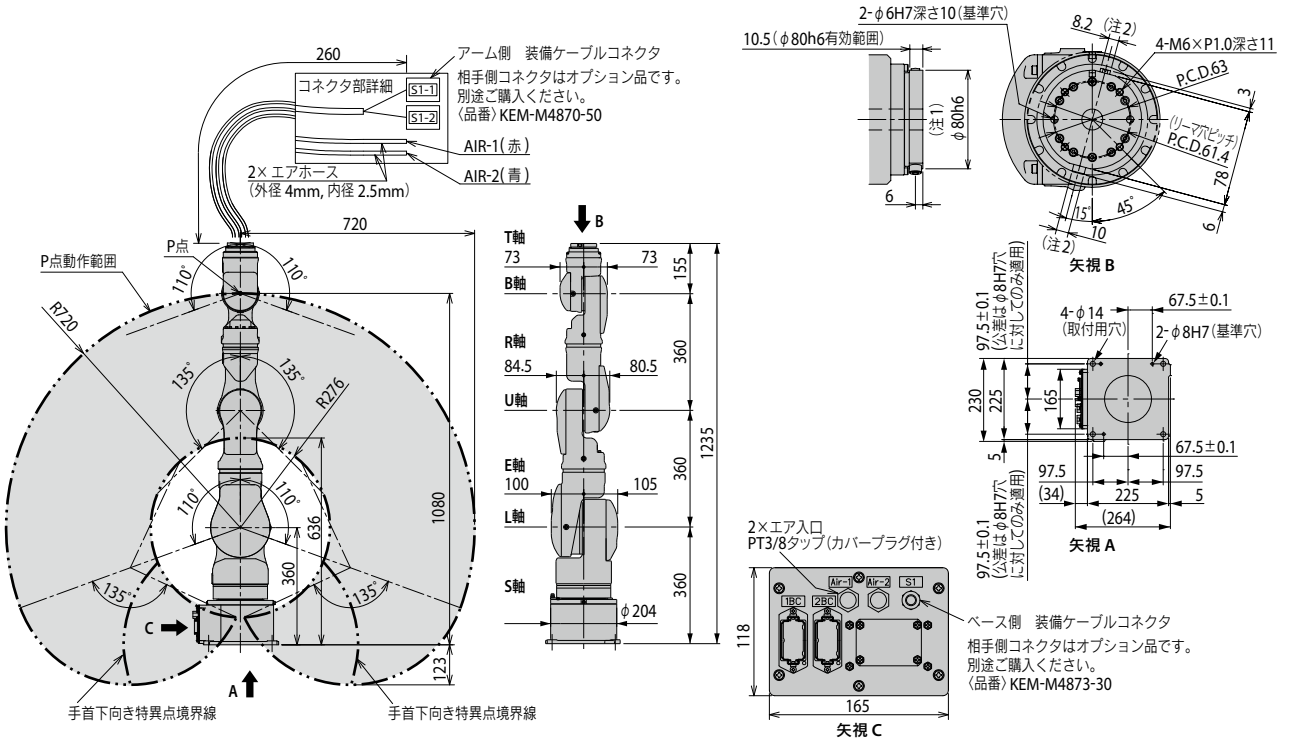
構造		垂直多関節形(7自由度)
可搬質量		10 kg
繰り返し位置決め精度		±0.1 mm
動作範囲	S軸 (旋回)	−180°～+180°
	L軸 (下腕)	−110°～+110°
	E軸 (肘回転)	−170°～+170°
	U軸 (上腕)	−135°～+135°
	R軸 (手首旋回)	−180°～+180°
	B軸 (手首振り)	−110°～+110°
	T軸 (手首回転)	−180°～+180°
最大速度	S軸 (旋回)	2.97 rad/s, 170°/s
	L軸 (下腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	E軸 (肘回転)	2.97 rad/s, 170°/s
	U軸 (上腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	3.49 rad/s, 200°/s
	T軸 (手首回転)	6.98 rad/s, 400°/s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	31.4 N·m
	B軸 (手首振り)	31.4 N·m
	T軸 (手首回転)	19.6 N·m
許容慣性モーメント ($GD^2/4$)	R軸 (手首旋回)	1.0 kg·m^2
	B軸 (手首振り)	1.0 kg·m^2
	T軸 (手首回転)	0.4 kg·m^2
本体質量		60 kg
電源容量※1		1.0 kVA
設置環境	温度	0～+40℃
	湿度	20～80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s^{2}以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水, 油, 粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと

※1. 用途、動作パターンにより異なります。
※本表はSI単位系で記載しています。

YA-U10F

単位：mm　　：P点動作範囲



注1. フランジ部はケーブルを通す穴が開いています。アタッチメントなど取付の際は、水、油、粉じんなどが入らないようにご注意ください。
注2. T軸グリース給脂用のボルトが付いています。φ80h7部使用の際は、ボルトに干渉しないようご注意ください。また、給脂の際に、給脂用のボルトを外し、グリスニップル(A-MT6×1)にて給脂するため、アタッチメントなどにスペースを確保してください。

適用コントローラ YAC100 ▶ 730

YA-U20F

7軸垂直多関節

最大可搬質量 20 kg

※ YAシリーズはEU RoHS指令に対応しておりません。



■注文型式

YA-U20F	4L	YAC100	N			
ロボット本体	給電ケーブル長	適用コントローラ	安全規格	言語設定	拡張I/O	ネットワークオプション
	4L：4m		N：ノーマル	JE：日/英 JC：日/中 EJ：英/日 EC：英/中	N.P：標準I/O 28/28 N1.P1：56/56点 N2.P2：84/84点 N3.P3：112/112点 N4.P4：140/140点	無記入：なし CC：CC-Link DM：DeviceNet マスター DS：DeviceNet スレーブ PB：PROFIBUS EP：EtherNet/IP™ PM：Profinetマスタ PT：Profinetスレーブ ES：EtherCATスレーブ

※ 7軸構成のアームにより、人の腕と同じような自由度の高い動きが可能です。
※ 動きの自由度が高いので、人が入り込めないような狭い場所でも動作可能です。
※ 待機時にはアームを立体的に折りたたみ小さくなるので邪魔になりません。
※ 床置き・天吊り・壁掛けなど、自由に設置できます。壁掛け、天吊り設置については別途ご相談ください。
※ 20 kgの重量物の組立て・搬送が行えます。
※ アーム内蔵の装備線を活用し、干渉を気にせずオフラインでのレイアウト検討が可能です。(装備線仕様: エア2系統、装備線16芯)
別途、ハンド用外部軸仕様対応可能。当社へご相談ください。

■基本仕様

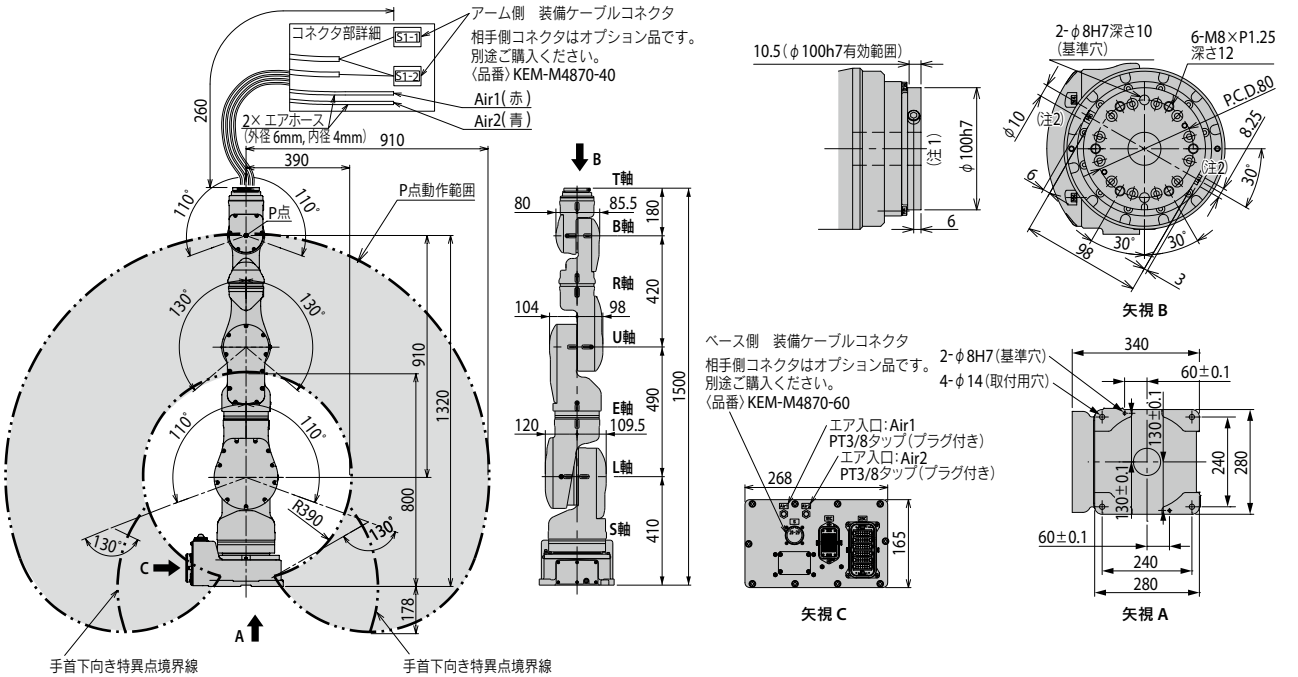
構造		垂直多関節形(7自由度)
可搬質量		20 kg
繰り返し位置決め精度		±0.1 mm
動作範囲	S軸 (旋回)	−180°～+180°
	L軸 (下腕)	−110°～+110°
	E軸 (肘回転)	−170°～+170°
	U軸 (上腕)	−130°～+130°
	R軸 (手首旋回)	−180°～+180°
	B軸 (手首振り)	−110°～+110°
	T軸 (手首回転)	−180°～+180°
最大速度	S軸 (旋回)	2.27 rad/s, 130°/s
	L軸 (下腕)	2.27 rad/s, 130°/s
	E軸 (肘回転)	2.97 rad/s, 170°/s
	U軸 (上腕)	2.97 rad/s, 170°/s
	R軸 (手首旋回)	3.49 rad/s, 200°/s
	B軸 (手首振り)	3.49 rad/s, 200°/s
	T軸 (手首回転)	6.98 rad/s, 400°/s

許容モーメント	R軸 (手首旋回)	58.8 N·m
	B軸 (手首振り)	58.8 N·m
	T軸 (手首回転)	29.4 N·m
許容慣性モーメント ($GD^2/4$)	R軸 (手首旋回)	4.0 kg·m²
	B軸 (手首振り)	4.0 kg·m²
	T軸 (手首回転)	2.0 kg·m²
本体質量		120 kg
電源容量※1		1.5 kVA
設置環境	温度	0～+40℃
	湿度	20～80%RH (結露のないこと)
	振動	4.9 m/s²以下
	その他	• 引火性及び腐食性ガス・液体がないこと • 水, 油, 粉じんなどがかからないこと • 電気的ノイズ源が近くにないこと

※1. 用途、動作パターンにより異なります。
※ 本表はSI単位系で記載しています。

YA-U20F

単位：mm　　：P点動作範囲



注1. フランジ部はケーブルを通す穴が開いています。アタッチメントなど取付の際は、水、油、粉じんなどが入らないようにご注意ください。
注2. T軸グリース給脂用のボルトが付いています。φ80h7部使用の際は、ボルトに干渉しないようご注意ください。また、給脂の際に、給脂用のボルトを外し、グリスニップル(A-MT6×1)にて給脂するため、アタッチメントなどにスペースを確保してください。

YAシリーズ用コントローラ

YAC100基本仕様

■コントローラYAC100 基本仕様

構造	開放構造（IP20）
外形寸法	470 mm（幅）× 420 mm（奥行き）× 200 mm（高さ）（突起物は除く）
概略質量	20 kg
冷却方式	直接冷却
周囲温度	通電時: 0～+40℃、保管時: −10～+60℃
相対湿度	最大90%（結露のないこと）
電源仕様※	単相AC200 V/230 V（+10%、−15%）、50/60 Hz 三相AC200 V/220 V（+10%、−15%）、50/60 Hz
接地	D種（接地抵抗100Ω以下専用接地）
入出力信号	専用信号: 入力 8、出力 11 汎用信号: 入力 16、出力 16 最大入出力信号: 入力 1024、出力 1024
位置制御方式	シリアルエンコーダ
メモリ容量	JOB: 10000ステップ、1000ロボット命令 CIOラダー: 1500ステップ
拡張スロット	MP2000バス × 5スロット
LAN（上位接続）	1個（10BASE-T/100BASE-TX）
シリアルI/F	RS-232C: 1個
制御方式	ソフトウェアサーボ
ドライブユニット	ロボット用6軸、外部軸として最大2軸追加可能（内部に搭載可能）
塗装色	マンセル5Y7／1相当

※ YA-R6Fは三相のみとなります。

■プログラミングペンダントYAP仕様



外形寸法	169 mm（幅）× 314.5 mm（高さ）× 50 mm（厚さ）
概略質量	0.990 kg
材質	強化プラスチック
操作機器	選択キー、軸操作キー（8軸）、数値／アプリケーションキー、キー付きモード切り替えスイッチ（ティーチモード、プレイモード、リモートモード）、非常停止ボタン、イネーブルスイッチ、コンパクトフラッシュカードI/F装備（コンパクトフラッシュはオプション）、USBポート（1ポート）装備
ディスプレイ	640 × 480ドットカラーLCD、タッチパネル（漢字、ひらがな、カタカナ、英数字、その他）
保護等級	IP65
ケーブル長	標準: 8 m、延長ケーブル 4 m / 8 m / 12 m（最大20 m）

■ハンドリング・組立て用途に最適



ハンドリング・組立て用途向けに機能、性能を最適化した小型コントローラです。

- 19インチ棚寸法でコンベア下に設置可能です。
- コンベア同期のワーク搬送に便利な専用命令を提供します。

主なハードウェアオプション

- 外部軸（2軸まで）
- 入出力モジュール（28点、NPNまたはPNP仕様）
- 主要フィールドバス基板　DeviceNet™（マスタ／スレーブ）、CC-Link（スレーブ）、PROFIBUS（スレーブ）、EtherNet/IP™（スレーブ、I/O通信）、EtherCAT（スレーブ）、PROFINET（マスタ／スレーブ）

主なオプション機能

- コンベア同期機能
- ビジョン機能
- 外部基準点制御機能
- ソフトウェアペンダント

■コンカレントI/Oのラダープログラムについて

YAC100コントローラには標準I/O用でNPN（またはPNP）ボードが実装されています。
この標準I/Oボードに専用入出力が割り付けてあります。
そのため各種フィールドバスに専用入出力を割り付ける場合は、コンカレントI/Oのラダープログラムの設定が必要です。

サンプルプログラムはWEBサイトからダウンロードできます。※
https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

※ メンバーサイトへの登録が必要です。

実際のコントローラ同等の機能を実現したロボットシミュレータ

MotoSim EG-VRC-CadPack for YAMAHA

実際のライン完成前のバーチャルプログラミングでライン立ち上げを大幅に短縮できます。

■モデリング・レイアウト
作業者やワークなどのモデルを簡単にレイアウトすることができます。

■モデル直感操作
マウスで操作させるだけで直感的にモデルを移動させることができます。

■プログラミング・デバック
ロボット動作プログラムの自動生成、ジョブ編集及びジョブ解析が簡単に行なえます。

■ロボット直感操作
ロボット姿勢を直感的に操作でき、ティーチングをよりスマートに行なえます。

■ロボットシミュレーション
ロボットが作業する様子を視覚的に確認できます。

付属品及びオプションパーツ

YA シリーズ

■標準付属品

プログラミングボックス　YAP（8m ケーブル付き）

名称	型式	言語
YAP-J	KEN-M5110-0J	日本語
YAP-E	KEN-M5110-0E	英語
YAP-C	KEN-M5110-0C	中国語

YAC100 コントローラ用パーツ

名称	型式
電源コネクタ	KEN-M4871-00
電源ケーブルクランプ	KEN-M4836-00
安全信号短絡用ダミーコネクタ	KEN-M5370-00
電源保護ヒューズ	KEN-M5853-00
標準I/Oコネクタ(STD.IO)	KBH-M4420-00
	KEN-M4420-00

給電ケーブル（ロボットケーブル）

マニピュレータ名	型式	ケーブル長	ケーブル径		可動曲げR
YA-RJ	KEM-M4710-40	4m	信号線	φ8.5mm	85.0mm
			パワー線	φ13.5mm	140.0mm
YA-R3F	KEM-M4711-40	4m	信号線	φ17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ19.5mm	200.0mm
YA-R5F/R5LF/R6F	KEM-M4712-40	4m	信号線	φ17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ19.5mm	180.0mm
YA-U5F/U10F	KEM-M4713-40	4m	信号線	φ17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ16.1mm	180.0mm
YA-U20F	KEM-M4714-40	4m	信号線	φ17.5mm	180.0mm
			パワー線	φ26.0mm	260.0mm

■オプション品

給電ケーブル（ロボットケーブル）

マニピュレータ名	型式			ケーブル径		可動曲げR
	ケーブル長(10m)	ケーブル長(15m)	ケーブル長(20m)			
YA-RJ	KEM-M4710-A0	KEM-M4710-F0	KEM-M4710-L0	信号線	φ8.5mm	85.0mm
				パワー線	φ13.5mm	140.0mm
YA-R3F	KEM-M4711-A0	KEM-M4711-F0	KEM-M4711-L0	信号線	φ17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ19.5mm	200.0mm
YA-R5F/R5LF/R6F	KEM-M4712-A0	KEM-M4712-F0	KEM-M4712-L0	信号線	φ17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ19.5mm	180.0mm
YA-U5F/U10F	KEM-M4713-A0	KEM-M4713-F0	KEM-M4713-L0	信号線	φ17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ16.1mm	180.0mm
YA-U20F	KEM-M4714-A0	KEM-M4714-F0	KEM-M4714-L0	信号線	φ17.5mm	180.0mm
				パワー線	φ26.0mm	260.0mm

装備ケーブルコネクタ (ユーザー配線用コネクタ)

マニピュレータ名	部位	型式	備考
YA-RJ	ベース側	KEM-M4870-00	
	アーム側	KEM-M4870-10	
YA-R3F	ベース側	KEM-M4873-00	
	アーム側	KEM-M4874-00	
YA-R5F/R5LF	ベース側	KEM-M4873-10	コネクタ2個
	アーム側	KEM-M4874-10	コネクタ2個
YA-R6F	ベース側	KEM-M4870-20	
	アーム側	KEM-M4870-30	
YA-U5F	ベース側	KEM-M4873-30	
	アーム側	KEM-M4870-40	
YA-U10F	ベース側	KEM-M4873-30	
	アーム側	KEM-M4870-50	
YA-U20F	ベース側	KEM-M4870-60	
	アーム側	KEM-M4870-40※	

※YA-U20Fのアーム側コネクタは2個必要です。

YAP 用延長ケーブル（プログラミングボックス用延長ケーブル）

名称	型式	ケーブル長
YAP用延長ケーブル	KEN-M531F-10	4m
	KEN-M531F-20	8m
	KEN-M531F-30	12m

YAP 用ダミーコネクタ

名称	型式
YAPダミーコネクタ	KEN-M5163-00

■保守用パーツ

名称	型式
YA-RJ/R3F用バッテリユニット	KEM-M53G3-10
YA-R5F/R5LF/R6F YA-U5F/U10F/U20F用バッテリユニット	KEM-M53G3-00
YAC100コントローラ用バッテリユニット	KEN-M53G3-00
ACファンモータ	KEN-M6175-00

RCX221/RCX222

販売終了時期	2022年12月末
修理対応期限	2029年12月末

●高機能ロボットコントローラ

コンパクトな外形ながら、高度な機能を豊富に搭載した
2軸コントローラ。
使いやすさも抜群です。



RCX221　RCX222



プログラミングボックス
▶ RPB/RPB-E
P.751



パソコン用サポートソフト
▶ VIP+
P.684

■基本仕様

項目			RCX221	RCX221HP	RCX222	RCX222HP
基本仕様	制御軸数		最大2軸			
	制御可能ロボット		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、ピック＆プレイスYP-X		単軸ロボットFLIP-X、直交ロボットXY-X、ピック＆プレイスYP-X	
	接続モータ容量		2軸合計800W未満	2軸合計800W～1200W	2軸合計800W未満	2軸合計800W～1200W
	最大消費電力		1700VA	2400VA	1700VA	2400VA
	外形寸法		W130×H210×D158mm			
	本体質量		約2.9kg	約3.1kg	約2.9kg	約3.1kg
	入力電源	制御電源	単相AC200V～230V±10%以内　50/60Hz			
		主電源	単相AC200V～230V±10%以内　50/60Hz			
軸制御	駆動方式		ACフルデジタルサーボ			
	位置検出方式		レゾルバ、磁気式リニアスケール		多回転アブソリュート機能付レゾルバ	
	運転方式		PTP動作（Point to Point）、直線補間、円弧補間、アーチ動作			
	座標系		関節座標、直交座標			
	位置表示単位		パルス、ミリ、度			
	速度設定		1%～100%（1%単位。ただし、DRIVE文による1軸動作時は0.01%単位。）			
	加減速度設定		1.ロボット型式および先端質量パラメータによる自動加速度設定 2.加速度および減速率パラメータによる設定（1%単位）			
	原点復帰方式		インクリメンタル/セミアブソ		アブソリュート/インクリメンタル	
プログラミング	プログラム言語		ヤマハBASIC（JIS B8439（SLIM言語）準拠）			
	マルチタスク		最大8タスク			
	シーケンスプログラム		1プログラム			
	教示方式		マニュアルデータイン（座標値入力）、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック			
メモリ	メモリ容量		364KB（プログラムとポイントの合計容量）（最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、84KB）			
	プログラム		100プログラム（最大プログラム数）9999行（1プログラム最大行数）98KB（1プログラム最大容量、1オブジェクト最大容量）			
	ポイント		最大10000ポイント			
	メモリバックアップ		リチウム金属電池（0℃～40℃で約4年間有効）			
	内蔵フラッシュメモリ		512KB（ALLデータのみ）			
	外部メモリバックアップ		SDメモリカード			

対応ロボット	RCX221 ▶ XY-X P.373, FLIP-X P.285, PHASER P.263, YP-X P.501 RCX222 ▶ XY-X P.373, FLIP-X P.285, YP-X P.501
CEマーキング対応	○
フィールドネットワーク対応	CC-Link　DeviceNet　PROFIBUS

■機種概要

名称	RCX221/RCX221HP	RCX222/RCX222HP
対応ロボット	直交ロボットXY-X / 単軸ロボットFLIP-X / リニア単軸ロボットPHASER/ ピック＆プレイスYP-X	直交ロボットXY-X / 単軸ロボットFLIP-X / ピック＆プレイスYP-X
電源	単相：AC200V～230V ±10%以内（50/60Hz）	
運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令	
最大制御軸数	最大2軸	
原点復帰方式	インクリメンタル/セミアブソ	アブソリュート/インクリメンタル

■注文型式

■RCX221/RCX221HP

RCX221 - □ - □ - □ - □

コントローラ※1	CE対応	回生装置※2	入出力選択1	入出力選択2
RCX221 RCX221HP	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：不要 R：RG2	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS YC：YC-Link※3	無記入：なし N1：OP.DIO24/16（NPN） P1：OP.DIO24/16（PNP）

※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。
次ページの仕様選択表をご参照ください。
※2. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合にオプションの回生装置が必要です。
※3. マスターのみで対応可能です。

■RCX222/RCX222HP

RCX222 - □ - □ - □ - □

コントローラ※1	CE対応	回生装置※2	入出力選択1	入出力選択2
RCX222 RCX222HP	無記入：標準 E：CE仕様	無記入：不要 R：RG2	N：NPN P：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS YC：YC-Link※3	無記入：なし N1：OP.DIO24/16（NPN） P1：OP.DIO24/16（PNP）

※1. ドライバ選択及び回生装置の選択はロボットの機種によって決まっております。
次ページの仕様選択表をご参照ください。
※2. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合にオプションの回生装置が必要です。
※3. マスターのみで対応可能です。

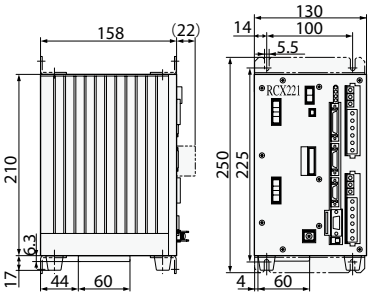
項目			RCX221	RCX221HP	RCX222	RCX222HP
外部入出力	標準入出力	I/O入力	専用入力10点・汎用入力16点			
		I/O出力	専用出力12点・汎用出力8点			
	SAFETY		非常停止入力（リレー接点）、サービスモード入力（NPN/PNP仕様設定は、標準入出力の設定に従う）			
	ブレーキ出力		リレー接点			
	原点センサ入力		DC24V用B接センサ接続			
	外部通信		RS232C：1CH（D-SUB9ピン（メス））、RS422：1CH（RPB専用）			
	オプション	スロット数	2（標準入出力含む）			
		種類	標準入出力（NPN/PNP）：専用入力10点・専用出力12点、汎用入力16点・汎用出力8点			
			オプション入出力（NPN/PNP）：汎用入力24点・汎用出力16点			
			CC-Link：専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点（4局占有）			
			DeviceNet™：専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点			
			PROFIBUS：専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点			
オプション	プログラミングボックス		RPB、RPB-E（イネーブルスイッチ付き）			
	パソコン用サポートソフト		VIP+			
一般仕様	使用温度		0℃～40℃			
	保存温度		-10℃～65℃			
	使用湿度		35%～85%RH（結露なきこと）			
	アブソバックアップ電池		―		リチウム金属電池　3.6V 5400mAH（2700nAH 2本）	
	アブソバックアップ期間		―		1年（無通s電状態）	
	ノイズ耐量		IEC61000-4-4 レベル3			
	保護構造		IP10			

RCX221/RCX222

■外観図

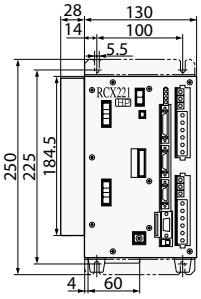
RCX221





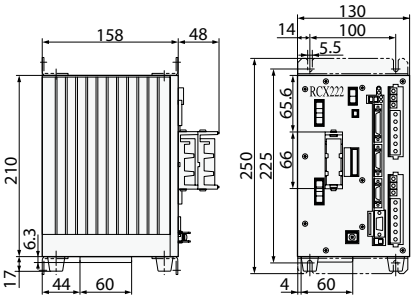
RCX221HP





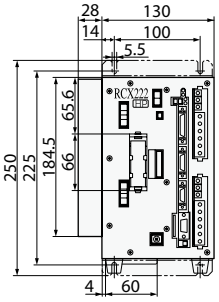
RCX222



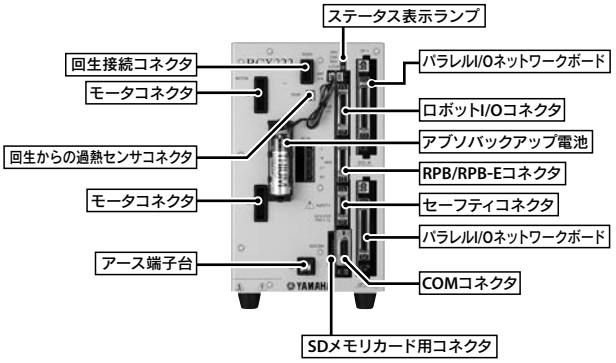


RCX222HP





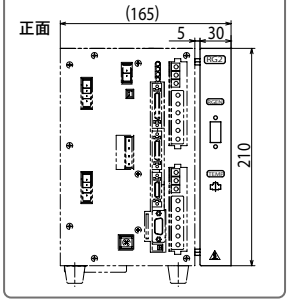
■各部名称



※写真はRCX222です。RCX221の各部名称もRCX222と同様ですが、
アブソバックアップ電池は付きません。

■回生装置RG2

回生装置 RG2



※奥行(D)は158mmとなります。
RCX221 (HP)、RCX222 (HP)の右側面に取り付けます。
単体での固定はできません。

●基本仕様

仕様項目	RG2
型式	KAS-M4130-00 (付属品ケーブル含む)
外形寸法	W35×H210×D158mm
本体質量	0.8kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※RCX221 (HP)、RCX222 (HP)の右側面に取り付きます。
単体での固定は出来ません。

■仕様選択表

ロボットの機種によって自動的に通常仕様またはHP仕様が決まります。

RCX221/RCX221HP

		PHASER					
		MF7D	MF15D	MF20D	MF30D	MF50D	MF75D
RCX221		●	●	●			
RCX221HP					●	●	●
回生装置	無記入(不要)	●	●				
	R (RG2)			●	●	●	●

●: 対応

RCX222/RCX222HP

		FLIP-X		XY-X 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 2軸									XY-X XZタイプ						YP-X		クリーン
		N15D	N18D	PXYx	FXYx	FXYBx	SXYx	SXYBx	NXY	MXYx	HXYx	HXYLx	SXYx (ZF)	SXYx (ZFL20)	SXYBx (ZF)	SXYBx (ZFL20)	MXYx	HXYx	YP220BX	YP320X	SXYxC
																					2軸
RCX222				●	●	●	●	●	●	●			●	●	●	●	●	●	●	●	●
RCX222HP		●	●								●	●									
回生装置	無記入(不要)			●	●	●	●	○					●		●				●	●	●
	R (RG2)	●	●					○	●	●	●	●		●		●	●	●			

●: 対応　○: 条件により選択

■電源容量

必要な電源容量は、ロボットの機種及び軸数によって異なります。以下の表を目安として電源をご準備ください。

●直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値		電源容量(VA)
X軸	Y軸	
05	05	500
10	05	700
10	10	900
20	05	1500
20	10	1700
20	20	2000
		2400 (HP)

※各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

モータW数と電流センサの対応表

モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

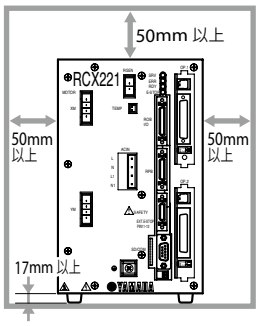
※B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

マルチロボットで回生装置が必要な条件

- モータ容量が合計450Wを超える。
- 垂直軸のモータ容量が合計240Wを超える。
- 垂直軸が240W以下の場合で、下記に当てはまる。
  ・200Wの垂直軸がある。
  ・100Wの垂直軸で、ストロークが700mm以上のものがある。
  ・100Wの垂直軸が2本あり、リード5mmが含まれている。
- B14Hで最高速が1250mm/sを超える動作をする場合。

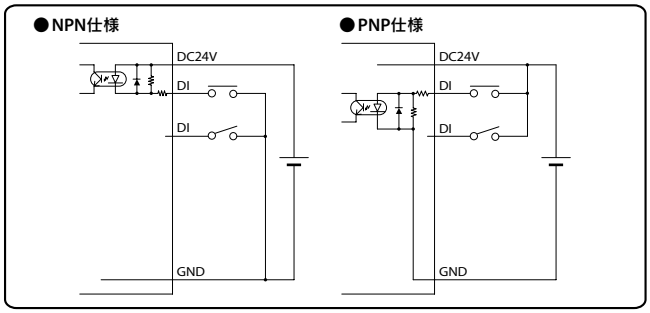
■設置条件

- 制御盤の中に設置してください。
- 安定した水平な場所に設置してください。
- 周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- 側面の放熱板をふさがないでください。
- 底面のファンをふさがないでください。
- 使用温度 : 0～40℃
- 使用湿度 : 35～85%RH (結露なきこと)

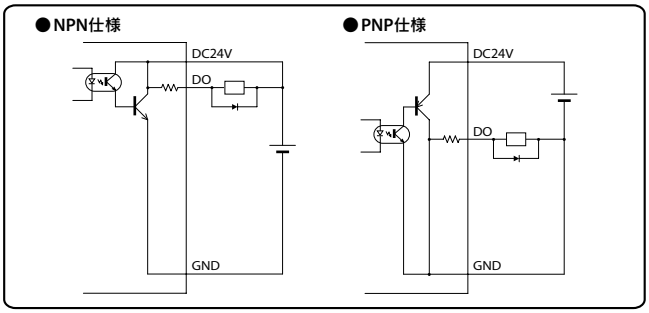


*RCX222も同様のスペースを空けてください。

■入力信号接続例

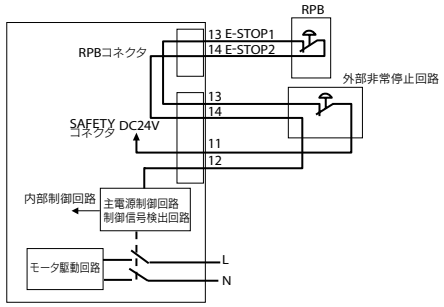


■出力信号接続例

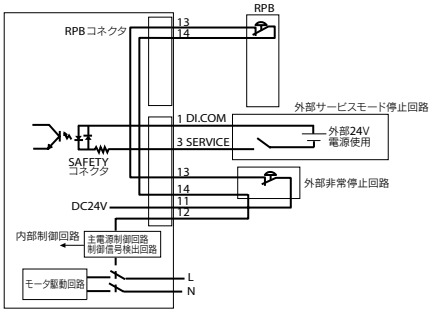


■非常停止入力信号の接続例

●プログラミングボックスRPBと外部非常停止回路を組み合わせた接続例 ①



●プログラミングボックスRPBと外部非常停止回路を組み合わせた接続例 ②



■SAFETYコネクタ信号表

端子番号	I/O No.	名称
1	DI.COM	専用入力の入力コモン
2	INTERLOCK	インターロック信号
3	SERVICE	サービスモード入力
4	DO.COM	専用出力の出力コモン
5	MPRDY	主電源投入準備完了
6	SERVO OUT	サーボオン状態出力
7	NC	未接続
8	KEY1	RPBのKEYスイッチ接点
9	KEY2	RPBのKEYスイッチ接点
10	24VGND	EMG24V・GND

端子番号	I/O No.	名称
11	E-STOP24V	非常停止入力用電源
12	E-STOPRDY	非常停止レディ信号
13	E-STOPIN1	非常停止入力1
14	E-STOPIN2	非常停止入力2
15	E-STOPIN3	非常停止入力3
16	E-STOPIN4	非常停止入力4
17	LCKIN1	イネーブルスイッチ入力1
18	LCKIN2	イネーブルスイッチ入力2
19	LCKIN3	イネーブルスイッチ入力3
20	LCKIN4	イネーブルスイッチ入力4

RCX221/RCX222

■標準I/O【コネクタ名称：STD.DIO】入出力信号表

端子番号	信号名称	名称	
		RCX221	RCX222
1	DI01	サーボオン	
2	DI10	シーケンサ許可	
3	DI03	ステップ実行	
4	CHK1	確認入力1	
5	DI05	IO コマンド実行	
6	DI06	予備※1	
7	DI07	予備※1	
8	DI20	汎用入力 20	
9	DI21	汎用入力 21	
10	DI22	汎用入力 22	
11	DI23	汎用入力 23	
12	DI24	汎用入力 24	
13	DI25	汎用入力 25	
14	DI26	汎用入力 26	
15	DI27	汎用入力 27	
16	DO00	非常停止接点モニタ	
17	DO01	CPU OK	
18	DO10	自動モード	
19	DO11	原点復帰完了	
20	DO12	シーケンサ実行中	
21	DO13	自動運転中	
22	DO14	プログラムリセット出力	
23	DO15	バッテリアラーム出力※2	
24	DO16	END	
25	DO17	BUSY	
26	DI12	自動運転スタート	
27	DI13	自動モード切り替え	
28	DI14	ABSリセット(通常使用しない)	原点復帰※3
29	DI15	プログラムリセット入力	
30	DI16	手動モード切り替え	
31	DI17	原点復帰(通常使用する)	ABSリセット※4
32	DI30	汎用入力 30	
33	DI31	汎用入力 31	
34	DI32	汎用入力 32	
35	DI33	汎用入力 33	
36	DI34	汎用入力 34	
37	DI35	汎用入力 35	
38	DI36	汎用入力 36	
39	DI37	汎用入力 37	
40	CHK2	確認入力 2	
41	DO02	サーボオン中	
42	DO03	アラーム	
43	DO20	汎用出力 20	
44	DO21	汎用出力 21	
45	DO22	汎用出力 22	
46	DO23	汎用出力 23	
47	DO24	汎用出力 24	
48	DO25	汎用出力 25	
49	DO26	汎用出力 26	
50	DO27	汎用出力 27	

※1. DI06、DI07は使用禁止です。
※2. DO15は、メモリバックアップバッテリの電圧低下アラーム出力です。
※3. インクリメンタル仕様の軸とセミアブソ仕様の軸を原点復帰します。
※4. アブソリュート仕様の軸を原点復帰します。

領域判定は、DO20～DO157に割り当てることができます。
(領域判定出力の割り当ては、コントローラのソフトバージョンにより異なります。詳細は取扱説明書をご覧ください。)

■拡張 I/O【コネクタ名称：OP.DIO】入出力信号表

端子番号	信号名称	名称
1	—	予約
2	DI40	汎用入力
3	—	予約
4	DI41	汎用入力
5	—	予約
6	—	予約
7	—	予約
8	DI50	汎用入力
9	DI51	汎用入力
10	DI52	汎用入力
11	DI53	汎用入力
12	DI54	汎用入力
13	DI55	汎用入力
14	DI56	汎用入力
15	DI57	汎用入力
16	—	予約
17	—	予約
18	DO30	汎用出力
19	DO31	汎用出力
20	DO32	汎用出力
21	DO33	汎用出力
22	DO34	汎用出力
23	DO35	汎用出力
24	DO36	汎用出力
25	DO37	汎用出力
26	DI42	汎用入力
27	DI43	汎用入力
28	DI44	汎用入力
29	DI45	汎用入力
30	DI46	汎用入力
31	DI47	汎用入力
32	DI60	汎用入力
33	DI61	汎用入力
34	DI62	汎用入力
35	DI63	汎用入力
36	DI64	汎用入力
37	DI65	汎用入力
38	DI66	汎用入力
39	DI67	汎用入力
40	—	予約
41	—	予約
42	—	予約
43	DO40	汎用出力
44	DO41	汎用出力
45	DO42	汎用出力
46	DO43	汎用出力
47	DO44	汎用出力
48	DO45	汎用出力
49	DO46	汎用出力
50	DO47	汎用出力

■RCX221/222コマンド一覧表

●一般命令

言語名	機能
DECLARE	ラベルまたはサブプロシージャが外部プログラムにあることを宣言
DEF FN	ユーザーが使用可能な関数を定義
DIM	配列変数の名前と要素数を宣言
EXIT FOR	FOR文～NEXT文のループを強制的に終了
FOR～NEXT	繰り返しを制御する。指定値になるまで、FOR文の次からNEXT文までを繰り返し実行
GOSUB～RETURN	GOSUB文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプ
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセット
HOLD	プログラムを一時停止
IF	条件によって制御の流れを分岐
LET	指定された代入文を実行
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプ
REM	REMまたは“’”以降の文字は、コメントとみなされる
SELECT CASE～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐
SWI	実行プログラムを切り替え、コンパイル実行後、1行目から実行
WHILE～WEND	繰り返しを制御
ラベル文	プログラム行にラベルを定義

●ロボット動作

言語名	機能
ABSRST	ロボットのアブソリュートモータ軸原点復帰動作を実行
DRIVE	軸単位の絶対移動命令を実行
DRIVEI	軸単位の相対移動命令を実行
MOVE	絶対位置移動命令を実行
MOVEI	相対位置移動命令を実行
ORIGIN	インクリメンタル仕様の軸の原点復帰動作を実行
PMOVE	パレット移動命令を実行
SERVO	指定された軸または全軸のサーボのオン／オフをコントロール

●入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDOポートに出力
LO	指定された値をLOポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMOポートに出力
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了
RESET	指定された出力ポートのビットをオフ
SET	指定された出力ポートのビットをオン
SO	指定された値をSOポートに出力
TO	指定された値をTOポートに出力
WAIT	①DI/DO条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付) ②ロボットの軸動作の完了を待つ

●座標制御

言語名	機能
CHANGE	ハンドの切り替えを行う
HAND	ハンドの定義
RIGHTY / LEFTY	直交座標系で指定されたポイントへ右手系で移動するか、左手系で移動するかを選択
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータでシフト座標を設定

●状態変更

言語名	機能
ACCEL	加速度係数パラメータを変更
ARCH	アーチ位置パラメータを変更
ASPEED	自動移動速度を変更
AXWGHT	軸先端質量パラメータを変更
DECEL	減速比率パラメータを変更
ORGORD	原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定
OUTPOS	アウト有効位置パラメータを変更
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義
SPEED	プログラム移動速度を変更
TOLE	公差パラメータを変更
WEIGHT	先端質量パラメータを変更

●通信制御

言語名	機能
ONLINE / OFFLINE	通信モードの変更を実行し、通信ポートの初期化を行う
SEND	読出しファイルのデータを書き込みファイルへ転送

●画面制御

言語名	機能
PRINT	MPBおよびRPBの画面に指定した変数の値を表示

●キー制御

言語名	機能
INPUT	MPBおよびRPBから指定した変数に値を代入

●プロシージャ

言語名	機能
CALL	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを呼び出す
EXIT SUB	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを強制的に終了
SHARED	サブプロシージャ（SUB～END SUB）外に書かれたプログラムで宣言した変数を仮引数として渡さないで、サブプロシージャで参照可能にする
SUB～END SUB	サブプロシージャを定義

●タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止

●エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプ または、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

●PATH制御

言語名	機能
PATH	PATH移動経路を設定
PATH END	PATH移動の経路設定を終了
PATH SET	PATH移動の経路設定を開始
PATH START	PATH移動を開始

●トルク制御

言語名	機能
DRIVE (Tオプション付きの場合)	軸単位の絶対移動命令を実行
TORQUE	指定された軸の最大トルク指令値を変更
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定

付属品及びオプションパーツ

RCX221/RCX222



■標準付属品

LCC140 TS-X TS-P SR1-X SR1-P RCX320 RCX221 RCX222 RCX340

● 電源コネクタ＋結線レバー



型式	KAS-M5382-00

● SAFETY コネクタ



RCX221 RCX222

型式	KAS-M5370-00

● RPB ターミネータ（ダミーコネクタ）

プログラミングボックスRPBを取り外した状態で運転する場合、RPBコネクタに接続します。



RCX320 RCX221 RCX222 RCX340

型式	KFR-M5163-00

● 標準 I/O（STD.DIO）コネクタ



RCX221 RCX222

型式	KAS-M533G-00

● 拡張 I/O（OP.DIO）コネクタ



RCX221 RCX222

型式	KAS-M533G-10

● L 字型ステイ（前面、背面取付用）

コントローラを設置する為に使用します。



型式	KAS-M410H-00

※ステイ1個の型式です。(取付には2個必要です。)

RCX221 RCX222

● アブソバッテリ

アブソデータバックアップ用バッテリです。
(アブソリュート仕様のみ付属。インクリメンタル仕様には付属しません。)



型式	KAS-M53G0-12

※1. 電池2個使用の場合。　※2. 電池単体の質量です。

※アブソバッテリは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

SR1-X RCX222

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,700mAh
データ保持時間	約1年(無通電状態)※1
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量※2	21g

重要 アブソバッテリ取付条件

2軸ごとに1～2個必要です。
● 1個…データ保持時間約半年（無通電状態）　● 2個…データ保持時間約1年（無通電状態）
※2軸とも、インクリまたはセミアブソの場合は、アブソバッテリは不要です。

● バッテリケース

アブソバッテリ取付用ホルダです。



型式	KBG-M5395-00

SR1-X RCX222

■オプション品

● プログラミングボックス P.751
RPB/RPB-E

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。


RPB　RPB-E

	RPB	RPB-E
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

RCX221 RCX222

● パソコン用サポートソフト P.684
VIP+

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



VIP+ソフトウェア型式	KX0-M4966-00

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

RCX221 RCX222

● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C
使用可能コントローラ	RCX14x/22x/240

※Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。
※ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。

● 通信ケーブル
VIP+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。


USB


D-Sub

型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

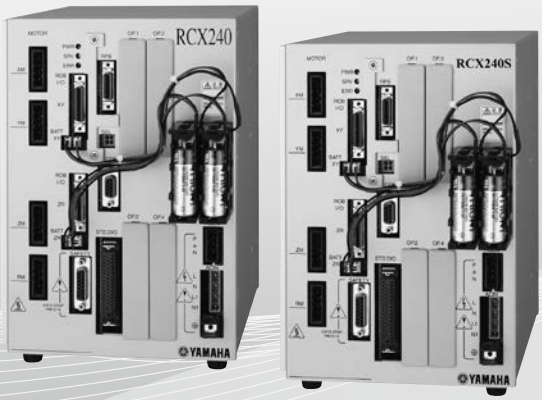
LCC140 ERCD SR1-X SR1-P RCX320 RCX221 RCX222 RCX340

RCX240/RCX240S

販売終了時期	2019年12月末
修理対応期限	2026年12月末

●高機能ロボットコントローラ

長年の実績をベースに新開発された、
高機能多軸コントローラ。
豊富な機能満載で、使いやすさも抜群です。



RCX240

RCX240S

プログラミングボックス
▶ RPB/RPB-E
P.751

パソコン用サポートソフト
▶ VIP+
P.749

■基本仕様

項目		型式	RCX240/RCX240S
基本仕様	制御軸数		最大4軸（同時制御：4軸）
	制御可能ロボット		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-XG 、ピック＆プレイスYP-X
	最大消費電力		2500VA（RCX240）/1500VA（RCX240S）
	接続モータ容量		1600W（RCX240）/800W（RCX240S）
	外形寸法		W180×H250×D235mm
	本体質量		6.5kg
	入力電源	制御電源	単相AC200～230V ±10%以内（50/60Hz）
		モータ電源	単相AC200～230V ±10%以内（50/60Hz）
軸制御	駆動方式		ACフルデジタルサーボ
	位置検出方式		多回転アブソリュート機能付レゾルバ、磁気式リニアスケール
	運転方式		PTP動作（Point to Point）、直線補間、円弧補間、アーチ動作
	座標系		間接座標、直交座標
	位置表示単位		パルス、ミリ、度
	速度設定		1%～100%（1%単位。ただし、DRIVE文による1軸動作時は0.01%単位。）
	加減速度設定		1. ロボット型式および搬送質量パラメータによる自動加速度設定 2. 加速度および減速率パラメータによる設定（1%単位）
	原点復帰方式		インクリメンタル、アブソリュート、セミアブソ
プログラミング	プログラム言語		ヤマハBASIC（JIS B8439（SLIM言語）準拠）
	マルチタスク		最大8タスク
	シーケンスプログラム		1プログラム
	教示方式		マニュアルデータイン（座標値入力）、ダイレクトティーチング、ティーチングプレーバック
メモリ	メモリ容量		364KB（プログラムとポイントの合計容量）（最大ポイント数使用時のプログラム使用可能容量は、84KB）
	プログラム		100プログラム（最大プログラム数）9999行（1プログラム最大行数）98KB（1プログラム最大容量、1オブジェクト最大容量）
	ポイント		最大10000ポイント
	メモリバックアップ		リチウム金属電池（0℃～40℃で約4年間有効）
	内蔵フラッシュメモリ		512KB（ALLデータのみ）

対応ロボット	XY-X P.373	YK-X P.67	FLIP-X P.285	PHASER P.263	YP-X P.501
CEマーキング対応	○	フィールドネットワーク対応	CC-Link DeviceNet EtherNet/IP Ethernet PROFIBUS		

■機種概要

名称	RCX240/RCX240S
対応ロボット※	直交ロボットXY-X / スカラロボットYK-XG / 単軸ロボットFLIP-X / リニア単軸ロボットPHASER / ピック＆プレイスYP-X
入力電源	単相：AC200V～230V ±10%以内(50/60Hz)
運転方法	プログラム/リモートコマンド/オンライン命令
最大制御軸数	最大4軸
原点復帰方式	インクリメンタル/アブソリュート

※詳細は、次ページのコントローラ選択表をご参照ください。

■注文型式

RCX240
RCX240S

コントローラ※1	CE対応	回生装置※2	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム オプションボード	照明 / トラッキング	グリッパ	バッテリ
RCX240：標準モデル RCX240S：低容量モデル	無記入：標準 E：CE仕様 K：KCs	無記入：不要 R：RGU-2 R3：RGU-3※3	N,P：標準I/O 16/8 N1,P1：40/24点 N2,P2：64/40点 N3,P3：88/56点 N4,P4：112/72点	無記入：なし CC：CC-Link DN：DeviceNet™ PB：PROFIBUS EN：Ethernet EP：EtherNet/IP™ YC：YC-Link※5	無記入：なし VY：iVY（VISION）	無記入：なし TR：照明+トラッキング LC：照明	無記入：なし GR：あり	無記入：なし※6 B：2個※7 BB：4個※8

※1. RCX240Sは、対応ロボットの各軸が200W以下限定のコントローラです。
対応機種については下記のコントローラ選択表をご参照ください。
※2. 当社指定機種またはイナーシャの大きな負荷を運転する場合にオプションの回生装置が必要です。
下記の回生装置選択表をご参照ください。
※3. YK500XG～YK1000XGはRGU-3となります。
※4. I/OボードにてNPNを選択の場合はN～N4、PNPを選択の場合はP～P4となります。
※5. マスターのみで対応可能です。
（YC-Linkとは、多軸コントローラRCXシリーズからシリアル通信により単軸コントローラSR1シリーズを制御するシステムです。
YC-Linkを利用することで最大8軸（同期制御は最大6軸）まで制御が可能となります。）
※6. 全軸リニアモータを接続する場合、もしくはインクリメンタル仕様の場合は、バッテリ無し仕様になります。
※7. XY軸のいずれか1軸がアブソ仕様となる場合、2個のバッテリが必要となります。
※8. ZR軸のいずれか1軸がアブソ仕様となる場合、さらに2個のバッテリが必要となります。

☆お願い
**RCX240Sは、電流設定が20Aを設定できません。
保守用にストックされるコントローラは、05A、10A、20Aすべての設定が可能なRCX240をご注文ください。**

項目		型式	RCX240/RCX240S	
外部入出力	標準入出力	I/O入力	専用10点、汎用16点（NPN/PNP仕様選択可能）	
		I/O出力	専用11点、汎用8点	
	SAFETY		非常停止入力（リレー接点）、サービスモード入力（NPN/PNP仕様設定は、標準入出力の設定に従う）、イネーブルスイッチ入力（RPB-E使用時のみ有効）	
	ブレーキ出力		リレー接点	
	原点センサ入力		DC24V用 B接センサ接続	
	外部通信		RS232C：1CH（D-SUB9ピン（メス））、RS422：1CH（RPB専用）	
	回生ユニット接続		RGENコネクタ	
	オプション	スロット数	4	
		種類	オプション入出力（NPN/PNP）	汎用入力24点・汎用出力16点
			CC-Link	専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点（4局占有）
			DeviceNet™	専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点
			PROFIBUS	専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点
			Ethernet	IEEE802.3準拠　10Mbps（10BASE-T）
			EtherNet/IP™	専用入力16点、専用出力16点、汎用入力96点、汎用出力96点 Ethernet（IEEE 802.3）準拠　10Mbps/100Mbps
			iVY	カメラ入力（2ch）、カメラトリガ入力、PC接続用入力
			トラッキング	AB相入力、照明トリガ入力、照明電源入出力
			照明制御	照明トリガ入力、照明電源入出力
			グリッパ制御	制御軸数：1軸、位置検出方式：光学式ロータリエンコーダ、最小設定単位：0.01mm
オプション	プログラミングボックス		RPB、RPB-E（イネーブルスイッチ付き）	
	パソコン用サポートソフト		VIP+	
	回生ユニット		RGU-2、RGU-3	
一般仕様	使用温度		0℃～40℃	
	保存温度		-10℃～65℃	
	使用湿度		35%～85%RH（結露なきこと）	
	アブソバックアップ電池		リチウム金属電池　3.6V 5400mAH（2700mAH 2本）	
	アブソバックアップ期間		1年（無通電状態）	
	ノイズ耐量		IEC61000-4-4 レベル3	
	保護構造		IP10	

RCX240/RCX240S

■機種別コントローラ選択表

RCX240Sは、対応ロボットを各軸200W以下に限定し、IPMの最適化するなど、一部改良を行っておりますが、操作、機能はRCX240と完全互換となっており、周辺機器などは共通してご利用いただけます。

	XY-X								
	PXYX	FXYX	FXYBX	SXYX	SXYBX	NXY	MXYX	HXYX	HXYLX
RCX240						●	●	●	●
RCX240S	●	●	●	●	●				

	YK-XG																																				
	YK500TW	YK120XG	YK150XG	YK180X/XG	YK220X	YK250XG	YK350XG	YK400XG	YK500XGL	YK500XG	YK600XGL	YK600XG	YK700XG	YK800XG	YK900XG	YK1000XG	YK1200X	YK300XGS	YK400XGS	YK500XGS	YK600XGS	YK700XGS	YK800XGS	YK900XGS	YK1000XGS	YK250XGP	YK350XGP	YK400XGP	YK500XGLP	YK500XGP	YK600XGLP	YK600XGP	YK600XGHP	YK700XGP	YK800XGP	YK900XGP	YK1000XGP
RCX240	●									●		●	●	●	●	●	●			●	●	●	●	●	●					●		●	●	●	●	●	●
RCX240S		●	●	●	●	●	●	●	●		●							●	●							●	●	●	●		●						

	クリーン											
	YK180XGC	YK220XC	YK250XGC	YK350XGC	YK400XGC	YK500XGLC	YK500XC	YK600XGLC	YK600XC	YK700XC	YK800XC	YK1000XC
RCX240							●		●	●	●	●
RCX240S	●	●	●	●	●	●		●				

■マルチロボット : 機種別対応ドライバー覧

複数の単軸ロボットを組み合わせて使用する「マルチロボット」については、組合せ機種の中にドライバが20Aの機種を含まない場合にRCX240Sがご使用になれます。

		FLIP-X																				PHASER					
		T4LH	T5LH	T6L	T9	T9H	F8/F8L/F8LH	F10	F14	F14H	GF14XL	F17/F17L	GF17XL	F20/F20N	N15	N18	B10	B14/B14H	R5	R10	R20	MR12	MF7	MF15	MF20	MF30	MF75
ドライバ	05A	●	●	●	●		●	●	●								●	●	●	●		●					
	10A					●				●	●										●		●	●	●		
	20A											●	●	●	●	●										●	●

■回生装置選択表

	XY-X					
	FXYx 3軸	SXYx 3,4軸	NXY 3,4軸	NXY 6軸	MXYx 3,4軸	HXYx 3,4軸
無記入(不要)	●	○				
R(RGU-2)		○	●	●	●	●
R3(RGU-3)						

	YK-XG																																					
	YK120XG	YK150XG	YK180XG	YK180X	YK220X	YK250XG	YK350XG	YK400XG	YK500XGL	YK500XG	YK600XGL	YK600XG	YK600XGH	YK700XG	YK800XG	YK900XG	YK1000XG	YK1200X	YK300XGS	YK400XGS	YK500XGS	YK600XGS	YK700XGS	YK800XGS	YK900XGS	YK1000XGS	YK250XGP	YK350XGP	YK400XGP	YK500XGLP	YK500XGP	YK600XGLP	YK600XGP	YK600XGHP	YK700XGP	YK800XGP	YK900XGP	YK1000XGP
無記入(不要)	●	●	●	●	●	●	●	●	●		●								●	●							●	●	●	●		●						
R(RGU-2)																		●																				
R3(RGU-3)										●		●	●	●	●	●	●				●	●	●	●	●	●					●		●	●	●	●	●	●

	クリーン											
	SXYxC 3軸	SXYxC 4軸	YK180XC	YK220XC	YK250XCH	YK350XCH	YK400XCH	YK500XC	YK600XC	YK700XC	YK800XC	YK1000XC
無記入(不要)	●	●	●	●	●	●	●					
R(RGU-2)								●	●	●	●	●
R3(RGU-3)												

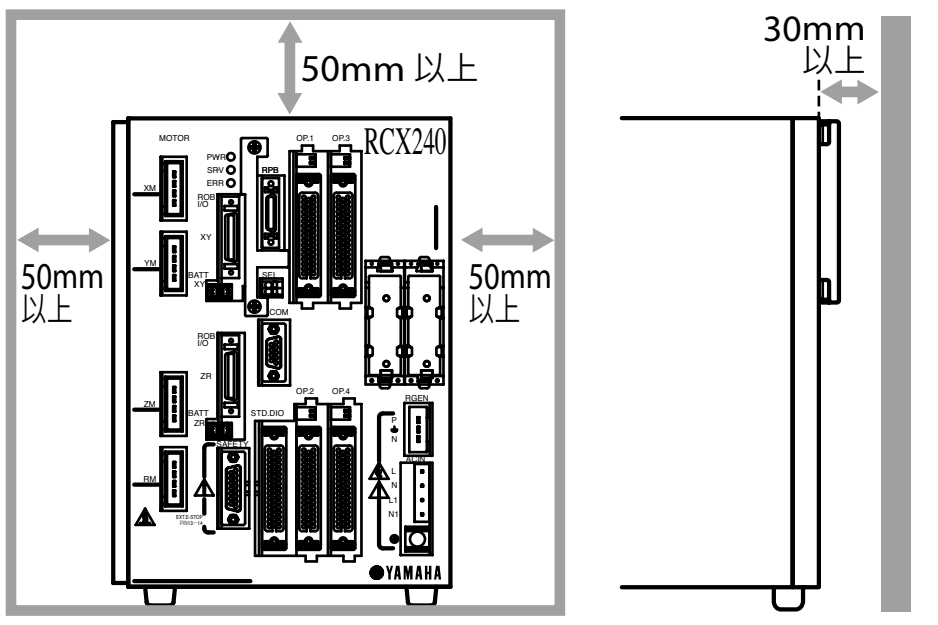
●: 必要　　○: Z軸が200W仕様の場合は回生装置RGU-2が必要です。

マルチロボットで回生装置が必要な条件

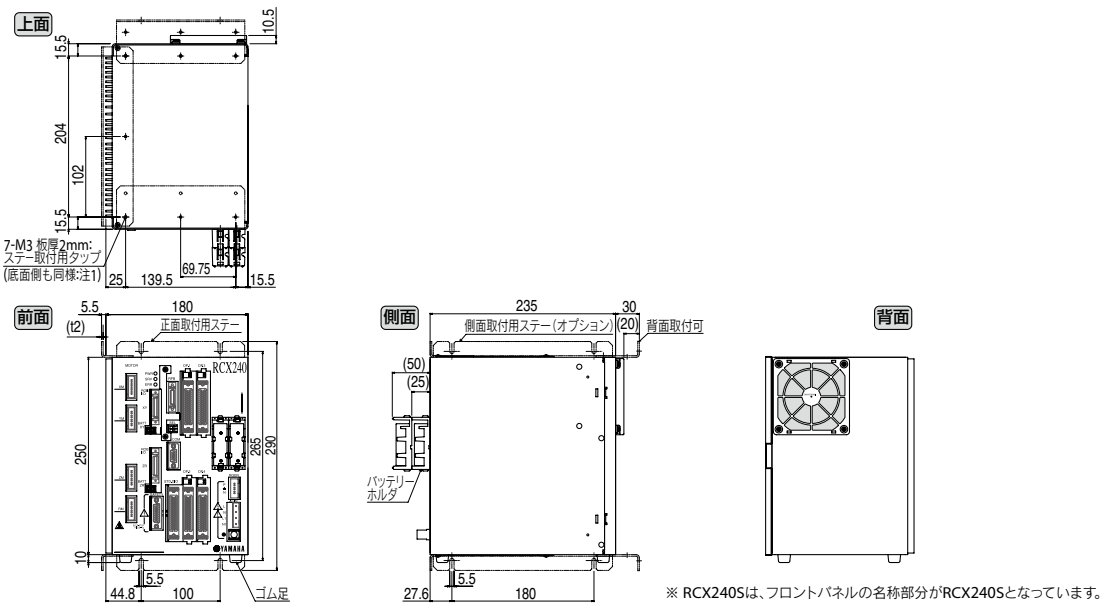
- モータ容量が合計450Wを超える。
- 垂直軸のモータ容量が合計240Wを超える。
- B14Hで最高速が1250mm/sを超える動作をする場合。
- 垂直軸が240W以下の場合で、下記に当てはまる。
  - ・200Wの垂直軸がある。
  - ・100Wの垂直軸で、ストロークが700mm以上のものがある。
  - ・100Wの垂直軸が2本あり、リード5mmが含まれている。

■設置条件

- ・制御盤の中に設置してください。
- ・安定した水平な場所に設置してください。
- ・周囲に十分空間を取り、通風の良いところに設置してください。(右図参照)
- ・側面の放熱板をふさがないでください。
- ・背面ファンをふさがないでください。
- ・使用温度 : 0～40℃
- ・使用湿度 : 35～85%RH (結露なきこと)



■外観図



※ RCX240Sは、フロントパネルの名称部分がRCX240Sとなっています。

■電源容量と発熱量

必要な電源容量と発熱量は、ロボット機種及び軸数によって異なります。
以下の表を目安として電源のご準備及び制御盤の大きさ、コントローラの配置、冷却の方法をご検討ください。

① スカラ型ロボット接続時

ロボット機種					電源容量(VA)	発熱量(W)
標準タイプ	クリーンタイプ	防塵・防滴タイプ	天吊り/インバースタイプ	全方位タイプ		
YK180X, 220X	–	–	–	–	500	63
YK250XG, 350XG, 400XG 500XGL, 600XGL	YK250XGC, 350XGC, 400XGC, 500XGLC, 600XGLC	YK250XGP, 350XGP, 400XGP, 500XGLP, 600XGLP	YK300XGS, 400XGS	–	1000	75
–	YK500XC, 600XC	–	–	–	1500	88
YK550X, 500XG, 600XG	–	YK500XGP, 600XGP	YK500XGS, 600XGS	–	1700	93
–	YK700XC, 800XC, 1000XC	–	–	–	2000	100
YK600XGH, 700XG, 800XG, 900XG, 1000XG, 1200X	–	YK600XGHP, 700XGP, 800XGP, 900XGP, 1000XGP	YK700XGS, 800XGS, 900XGS, 1000XGS	YK350TW, YK500TW	2500	113

② 直交型およびマルチ型で2軸接続時

軸電流センサ値※		電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸		
05	05	600	65
10	05	800	70
10	10	1000	75
20	05	1100	78
20	10	1300	83
20	20	1700	93

③ 直交型およびマルチ型で3軸接続時

軸電流センサ値※			電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸	Z軸		
05	05	05	700	68
10	05	05	900	73
10	10	05	1000	75
10	10	10	1200	80
20	05	05	1200	80
20	10	05	1300	83
20	10	10	1500	88
20	20	05	1600	90
20	20	10	1800	95
20	20	20	2000	95

④ 直交型およびマルチ型で4軸接続時

軸電流センサ値※				電源容量(VA)	発熱量(W)
X軸	Y軸	Z軸	R軸		
05	05	05	05	800	70
10	05	05	05	1000	75
10	10	05	05	1100	78
10	10	10	05	1300	83
10	10	10	10	1400	85
20	05	05	05	1200	80
20	10	05	05	1400	85
20	10	10	05	1500	88
20	10	10	10	1700	93
20	20	05	05	1600	90
20	20	10	05	1800	95
20	20	10	10	2000	100
20	20	20	05	2100	103
20	20	20	10	2200	105
20	20	20	20	2500	113

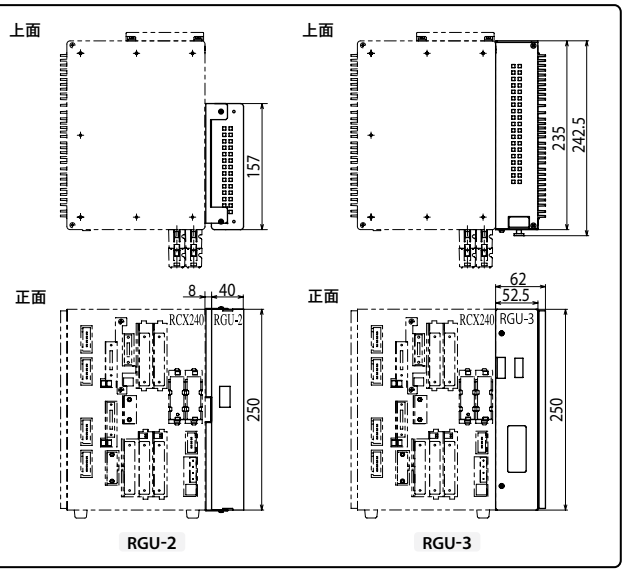
※各軸の軸電流センサ値は、入れ替わっていても問題ありません。

※モータW数と電流センサの対応表

モータ容量	電流センサ
100W以下	05
200W	10
400W以上	20

※B14Hはモータ容量が200Wですが、電流センサは05となります。

■回生装置



●RGU-2 基本仕様



仕様項目	RGU-2
型式	KX0-M4107-20（付属品ケーブル含む）
外形寸法	W40×H250×D157mm
本体質量	0.9kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※必ずご使用のコントローラの近隣に間隔を空けて(20mm程度)設置してください。
また、コントローラとの接続は、必ず付属の専用接続ケーブルにて行ってください。

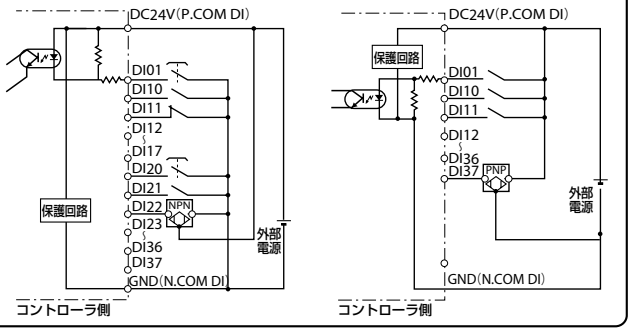
●RGU-3 基本仕様



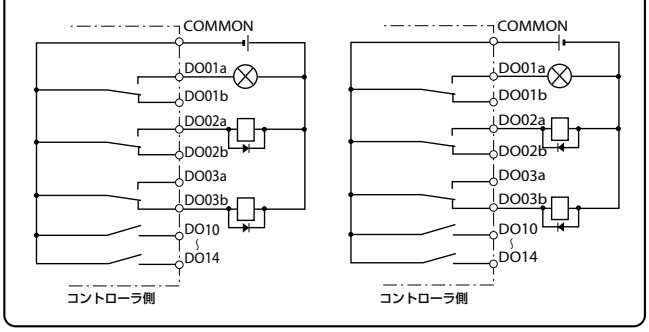
仕様項目	RGU-3
型式	KX0-M4107-30（付属品ケーブル含む）
外形寸法	W62×H250×D242.5mm
本体質量	3.7kg
回生吸収動作電圧	約380V以上
回生吸収停止電圧	約360V以下
付属品	コントローラとの専用接続ケーブル(300mm)

※単体取付はできません。

■入力信号接続例

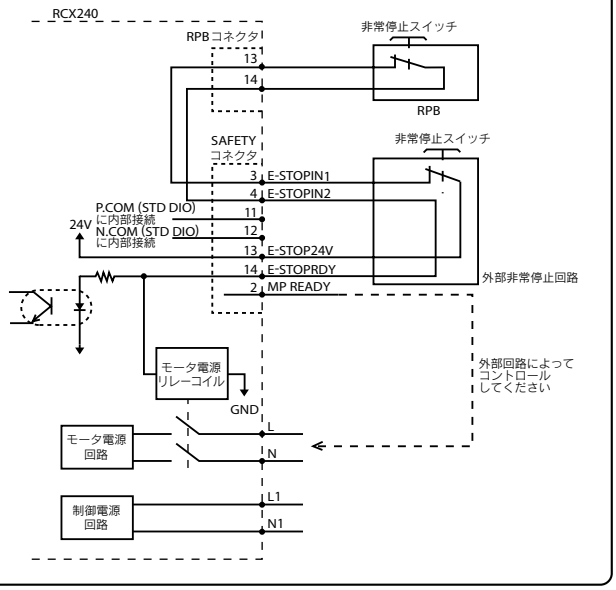


■出力信号接続例



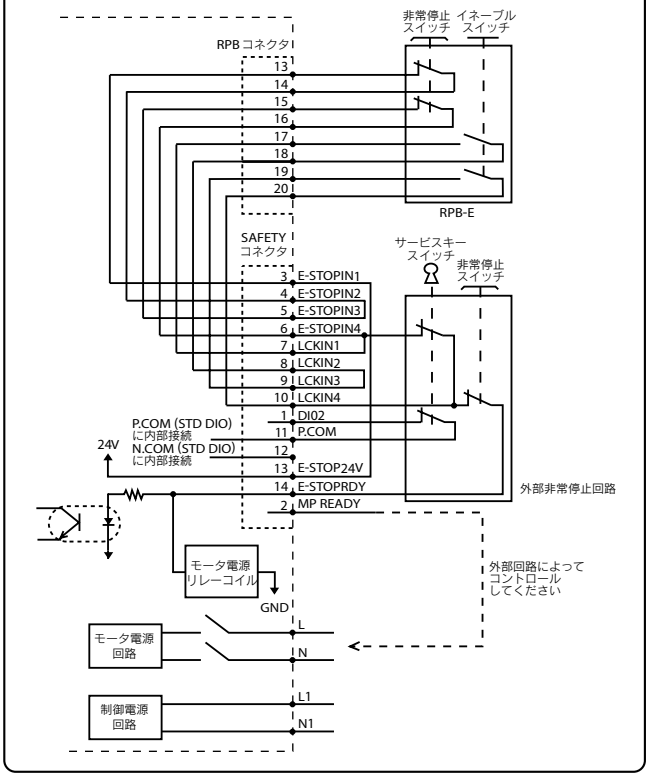
■非常停止入力信号の接続

●標準プログラミングボックスRPBと外部非常停止回路を組み合わせた接続例



外部安全回路を組むことで、安全カテゴリクラス4まで対応可能です。詳細はP.708をご参照ください。

●イネーブルスイッチ対応プログラミングボックス
RPB-Eと外部非常停止回路を組み合わせた接続例（PNP仕様を想定しています。）



■標準I/O【コネクタ名称：STD.DIO】入出力信号表

PIN	I/O No.	名称	備考
1	DI05	IOコマンド実行トリガ	コモン端子：P.COMDI N.COMDI 〈フォトカプラ入力〉 NPN 仕様： source型 PNP 仕様： sink型
2	DI01	サーボオン入力	
3	DI10	シーケンスコントロール	
4	DI11	インターロック	
5	DI12	プログラムスタート	
6	DI13	自動モード入力	
7	DI14	原点復帰	
8	DI15	プログラムリセット	
9	DI16	手動モード入力	
10	DI17	アブソリュートリセット/原点復帰	
11	DI20	汎用入力20	
12	DI21	汎用入力21	
13	DI22	汎用入力22	
14	DI23	汎用入力23	
15	DI24	汎用入力24	
16	DI25	汎用入力25	
17	DI26	汎用入力26	
18	DI27	汎用入力27	
19	DI30	汎用入力30	
20	DI31	汎用入力31	
21	DI32	汎用入力32	
22	DI33	汎用入力33	
23	DI34	汎用入力34	
24	DI35	汎用入力35	
25	DI36	汎用入力36	
26	DI37	汎用入力37	

PIN	I/O No.	名称	備考
27	COMMON	リレー コモン	〈リレー出力〉 各端子の最大容量（抵抗負荷） ：DC 24V 0.5A コモン端子：COMMON
28	DO01b	CPU_OK（B接点）	
29	DO01a	CPU_OK（A接点）	
30	DO02b	サーボオン出力（B接点）	
31	DO02a	サーボオン出力（A接点）	
32	DO03b	アラーム（B接点）	
33	DO03a	アラーム（A接点）	
34	DO10	自動モード出力	
35	DO11	原点復帰完了	
36	DO12	シーケンスプログラム運転中	
37	DO13	ロボットプログラム運転中	
38	DO14	プログラムリセット	
39	DO20	汎用出力20	〈トランジスタ出力〉 NPN仕様またはPNP仕様各 端子の最大容量（抵抗負荷） ：0.1A ＋コモン端子：DC+24V －コモン端子：GND
40	DO21	汎用出力21	
41	DO22	汎用出力22	
42	DO23	汎用出力23	
43	DO24	汎用出力24	
44	DO25	汎用出力25	
45	DO26	汎用出力26	
46	DO27	汎用出力27	
47	DC24V	DC+24V（P.COMDI）	外部電源入力
48			
49	GND	GND（N.COMDI）	
50			

※CC-LInk、DeviceNet™、EtherNet/IP™、PROFIBUSをご使用の場合、RCX240コントローラに装備されているSTD.DIO の専用入力は、インターロック信号 (DI11) 以外は無効となります。
また、システムパラメータの外部24V 監視制御を無効とした場合は、インターロック信号 (DI11) は無効となります。

■SAFETYコネクタ信号表

端子番号	RPB接続時		RPB-E接続時	
	I/O No.	名称	I/O No.	名称
1	DI02	サービスモード	DI02	サービスモード
2	MP READY	モーターパワーレディ信号	MP READY	モーターパワーレディ信号
3	E-STOPIN 1	非常停止入力 1	E-STOPIN 1	非常停止入力 1
4	E-STOPIN 2	非常停止入力 2	E-STOPIN 2	非常停止入力 2
5	NC	NC	E-STOPIN 3	非常停止入力 3
6	NC	NC	E-STOPIN 4	非常停止入力 4
7	NC	NC	LCKIN 1	イネーブルスイッチ入力 1
8	NC	NC	LCKIN 2	イネーブルスイッチ入力 2
9	NC	NC	LCKIN 3	イネーブルスイッチ入力 3
10	NC	NC	LCKIN 4	イネーブルスイッチ入力 4
11	P.COM	DC+24V (P.COM DI)	P.COM	DC+24V (P.COM DI)
12	N.COM	GND (N.COM DI)	N.COM	GND (N.COM DI)
13	E-STOP 24V	非常停止入力用電源	E-STOP 24V	非常停止入力用電源
14	E-STOPRDY	非常停止レディ信号	E-STOPRDY	非常停止レディ信号
15	NC	NC	NC	NC

■コントローラ基本機能

機能	説明
動作モード	自動モード（主な処理：プログラム実行、ステップ実行） 手動モード（主な処理：ジョグ移動、ポイントティーチング） ユーティリティモード（主な処理：モータ電源操作） プログラムモード（主な処理：プログラム作成） システムモード（主な処理：パラメータ編集、データ初期化）
命令	配列宣言命令（DIM 文） 移動関連命令（MOVE 文、DRIVE 文、PMOVE 文） 外部出力命令（DO 文、MO 文、LO 文、TO 文、SO 文） タスク関連命令（START 文、SUSPEND 文、CUT 文） 代入命令（数値代入文、文字列代入文、ポイント定義文） 条件分岐命令（IF 文、FOR 文、WHILE 文） パラメータ命令（ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文） 条件待ち命令（WAIT 文） 等
関数	算術関数（SIN 関数、COS 関数、TAN 関数） ポイント関数（WHERE 関数、JTOXY 関数、XYTOJ 関数） 文字列関数（STR$ 関数、LEFT$ 関数、MID$ 関数、RIGHT$ 関数） パラメータ関数（ACCEL 文、OUTPOS 文、TOLE 文） 等
変数	単純変数（整数型変数、実数型変数、文字列型変数） ポイント変数 要素変数（ポイント要素変数、シフト要素変数） 配列変数（整数型変数、実数型変数、文字列型変数） シフト変数 入出力変数 等
演算	算術演算子（+、－、*、/、MOD） 比較演算子（=、<、>、<>、<=、>=） 論理演算子（AND、OR、XOR）
モニタ	入出力の監視（200ms インターバル）
オンライン命令	キー操作命令（AUTO、RUN、RESET、STEP） ユーティリティ命令（COPY、ERA、INIT） データハンドリング命令（READ、WRITE、?VER、?CONFIG） ロボット言語命令（単独実行可能な命令）
データファイル	プログラム、ポイント、パラメータ、シフト、ハンド、オール、エラー履歴 等
内部タイマ	10ms インターバル
プログラム ブレークポイント	最大4 点

■RCX240/RCX240Sコマンド一覧表

●一般命令

言語名	機能
DECLARE	ラベルまたはサブプロシージャが外部プログラムにあることを宣言
DEF FN	ユーザーが使用可能な関数を定義
DIM	配列変数の名前と要素数を宣言
EXIT FOR	FOR文～NEXT文のループを強制的に終了
FOR～NEXT	繰り返しを制御する。指定値になるまで、FOR文の次からNEXT文までを繰り返し実行
GOSUB～RETURN	GOSUB文で指定されるラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
GOTO	ラベルで指定される行に無条件ジャンプ
HALT	プログラムを停止し、かつ、リセット
HOLD	プログラムを一時停止
IF	条件によって制御の流れを分岐
LET	指定された代入文を実行
ON～GOSUB	条件によって、GOSUB文で指定される各ラベルのサブルーチンにジャンプし、サブルーチンを実行
ON～GOTO	条件によって、ラベルで指定される各行にジャンプ
REM	REMまたは' '以降の文字は、コメントとみなされる
SELECT CASE～END SELECT	条件によって制御の流れを分岐
SWI	実行プログラムを切り替え、コンパイル実行後、1行目から実行
WHILE～WEND	繰り返しを制御
ラベル文	プログラム行にラベルを定義

●ロボット動作

言語名	機能
ABSRST	ロボットのアブソリュートモータ軸原点復帰動作を実行
DRIVE	軸単位の絶対移動命令を実行
DRIVEI	軸単位の相対移動命令を実行
MOVE	絶対位置移動命令を実行
MOVEI	相対位置移動命令を実行
ORIGIN	インクリメンタル仕様の軸の原点復帰動作を実行
PMOVE	パレット移動命令を実行
SERVO	指定された軸または全軸のサーボのオン／オフをコントロール

●入出力制御

言語名	機能
DELAY	指定された時間(単位ms)だけ待つ
DO	指定された値をDOポートに出力
LO	指定された値をLOポートに出力し、軸移動の禁止や解除を行う
MO	指定された値をMOポートに出力
OUT	指定された出力ポートのビットをオンして命令文を終了
RESET	指定された出力ポートのビットをオフ
SET	指定された出力ポートのビットをオン
SO	指定された値をSOポートに出力
TO	指定された値をTOポートに出力
WAIT	①DI/DO条件式が成立するまで待つ(タイムアウト付) ②ロボットの軸動作の完了を待つ

●座標制御

言語名	機能
CHANGE	ハンドの切り替えを行う
HAND	ハンドの定義
RIGHTY / LEFTY	直交座標系で指定されたポイントへ右手系で移動するか、左手系で移動するかを選択
SHIFT	シフト変数を指定し、そこで指定されるシフトデータでシフト座標を設定

●状態変更

言語名	機能
ACCEL	加速度係数パラメータを変更
ARCH	アーチ位置パラメータを変更
ASPEED	自動移動速度を変更
AXWGHT	軸先端質量パラメータを変更
DECEL	減速比率パラメータを変更
ORGORD	原点復帰動作およびアブソサーチ動作を行う軸順序パラメータを設定
OUTPOS	アウト有効位置パラメータを変更
PDEF	パレット移動命令を実行するためのパレットを定義
SPEED	プログラム移動速度を変更
TOLE	公差パラメータを変更
WEIGHT	先端質量パラメータを変更

●通信制御

言語名	機能
ONLINE / OFFLINE	通信モードの変更を実行し、通信ポートの初期化を行う
SEND	読出しファイルのデータを書き込みファイルへ転送

●画面制御

言語名	機能
PRINT	MPBおよびRPBの画面に指定した変数の値を表示

●キー制御

言語名	機能
INPUT	MPBおよびRPBから指定した変数に値を代入

●プロシージャ

言語名	機能
CALL	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを呼び出す
EXIT SUB	SUB文～END SUB文で定義されたサブプロシージャを強制的に終了
SHARED	サブプロシージャ（SUB～END SUB）外に書かれたプログラムで宣言した変数を仮引数として渡さないで、サブプロシージャで参照可能にする
SUB～END SUB	サブプロシージャを定義

●タスク制御

言語名	機能
CHGPRI	指定されたタスクの優先順位を変更
CUT	実行中または一時停止中の他のタスクを強制終了
EXIT TASK	実行している自分自身のタスクを終了
RESTART	一時停止中の他のタスクを再起動
START	指定したタスクのタスク番号および優先順位を設定し、そのタスクを起動
SUSPEND	実行中の他のタスクを一時停止

●エラー制御

言語名	機能
ON ERROR GOTO	プログラムを停止せずにラベルで示されるエラー処理ルーチンへジャンプ または、エラーメッセージを表示して、プログラムの実行を停止
RESUME	エラーの回復処理後、プログラムの実行を再開
ERL	エラー発生行番号を与える
ERR	エラー発生時のエラーコード番号を与える

●PATH制御

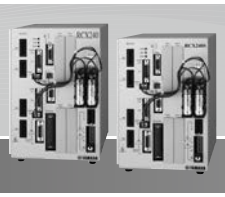
言語名	機能
PATH	PATH移動経路を設定
PATH END	PATH移動の経路設定を終了
PATH SET	PATH移動の経路設定を開始
PATH START	PATH移動を開始

●トルク制御

言語名	機能
DRIVE (Tオプション付きの場合)	軸単位の絶対移動命令を実行
TORQUE	指定された軸の最大トルク指令値を変更
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定
TRQTIME	DRIVE文のトルク制限指定オプションを使用するときの、指定された軸に対しての電流制限のタイムアウト時間を設定

付属品及びオプションパーツ

RCX240/RCX240S



■標準付属品

● 電源コネクタ＋結線レバー



型式	KAS-M5382-00

LCC140 TS-X TS-P SR1-X SR1-P RCX221 RCX222 RCX240/S RCX340

● SAFETY コネクタ



型式	KX0-M5163-00

RCX240/S

● RPB ターミネータ（ダミーコネクタ）

プログラミングボックスRPBを取り外した状態で運転する場合、RPBコネクタに接続します。



型式	KAS-M5163-30

RCX221 RCX222 RCX240/S

● 標準 I/O（STD.DIO）コネクタ



型式	KX0-M533G-00

RCX240/S

● L 字型ステイ（前面、背面取付用）

コントローラを設置する為に使用します。



型式	KX0-M410H-00

※ステイ1個の型式です。(取付には2個必要です。)

RCX240/S

● アブソバッテリ

アブソデータバックアップ用バッテリです。

● 基本仕様

仕様項目	アブソバッテリ
電池の種類	リチウム金属電池
電池容量	3.6V/2,750mAh
データ保持時間	約1年（無通電状態）※1
外形寸法	φ17×L53mm
本体質量※2	22g



型式	KAS-M53G0-11

※1. 2軸あたり電池2個使用の場合。　※2. 電池単体の質量です。
※SR1-X、RCX222と共通です。
※アブソバッテリは消耗品です。バックアップデータの保持に支障が発生してきた場合は、寿命と判断し、アブソバッテリの交換をお願いします。交換の目安としては、使用条件にもよりますがコントローラ接続後、電源を投入しないで置いた時間の累計がおよそ1年と考えてください。

SR1-X RCX222 RCX240/S

重要 アブソバッテリ取付条件

2軸ごとに1～2個必要です。
● 1個…データ保持時間約半年（無通電状態）　● 2個…データ保持時間約1年（無通電状態）
※2軸とも、インクリまたはセミアブソの場合は、アブソバッテリは不要です。

● バッテリケース

アブソバッテリ取付用ホルダです。



型式	KBG-M5395-00

SR1-X RCX222 RCX240/S

オプションパーツは次ページです

■オプション品

● L 字型ステイ（側面取付用）

コントローラを設置する為に使用します。



型式	KX0-M410H-10

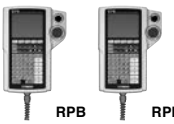
※ステイ1個の型式です。

RCX240/S

● プログラミングボックス P.751

RPB/RPB-E

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定などすべての操作をこの装置で行うことができます。



RPB　RPB-E

	RPB	RPB-E
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応

RCX221
RCX222
RCX240/S

● パソコン用サポートソフト P.749

VIP+

ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



VIP+ソフトウェア型式	KX0-M4966-00

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。詳細は弊社までお問い合わせください。

RCX221
RCX222
RCX240/S

● 動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C、Ethernet ※Ethernet通信には別途、Ethernet対応ユニットが必要です。
使用可能コントローラ	RCX14x/22x/240

※Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。
※ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

● 通信ケーブル

VIP+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。



USB　D-Sub

型式		
	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

LCC140
ERCD
SR1-X
SR1-P
RCX221
RCX222
RCX240/S
RCX340

● YC-Link ボード

型式	KX0-M4400-A1

RCX240/S

パソコン用サポートソフト

VIP+ ビッププラス Windows Visual Integrated Programming

▼対象コントローラ

RCX221
RCX222
P.732

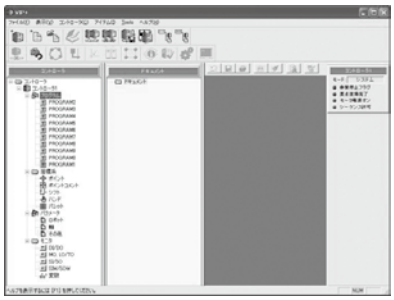
VIPプラスは、ロボット操作、プログラミング作成編集、ポイントのティーチングなどを視覚的にわかりやすく、簡単に操作できるアプリケーションソフトウェアです。



■特長

1 GUIを一新し、ユーザビリティを向上

VIP Windowsの機能はそのままにユーザーインターフェースを改善し、より使い易く進化しました。



2 データのツリービュー表示

コントローラ内部のデータをわかり易く表示します。



3 充実したツールバー

様々な機能がツールバーからクリック一つで簡単に実行可能です。



4 モニタ機能の拡張

I/Oの状態やコントローラ内の変数をリアルタイムで監視できます。アドバンスドモードでは汎用入出力等に任意のラベル※付けも可能です。

※ラベルはPCに保存されます。



5 新機能 ドラッグ＆ドロップでのデータ操作

データをドラッグ＆ドロップで簡単に保存できます。同様に、保存したデータのコントローラへの復旧もマウス操作のみで可能です。



保存したいデータを選択

選択したデータをドラッグしドキュメントウィンドウへドロップ

ファイル名を指定し保存完了

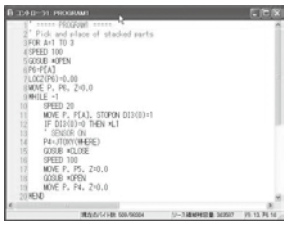
6 ワークシート形式のデータ入力(パラメータ、ポイントデータ)

他のスプレッドシート(表計算ソフト)からのデータのコピー＆ペーストも可能です。



7 プログラム編集時のシンタックスカラーリング

予約語(ロボット言語として予約されている文字列)が入力されると自動的に色づけされ、予約語が一目でわかりプログラム編集が更に簡単になります。



8 プログラム実行モニタ

プログラム実行中に実行されているステップのモニタリングが可能。プログラムを止めることなくどのステップが実行されるかを確認でき、プログラムのデバッグが更に容易になります。



9 リストアポイント(システムの復元点)

任意のタイミングでシステムの復元点を作成できます。システム構築過程の要所で復元点を作成することにより、例えばシステム変更後に不具合があった場合、システムを変更前の状態に容易に戻すことができます。

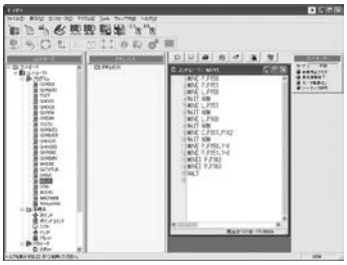


VIP+

■VIPプラス 機能

1 簡単操作

1画面に多数のロボット操作項目を用意しており、マウス操作でメニュー構成を覚えることなく誰でも簡単に操作できます。



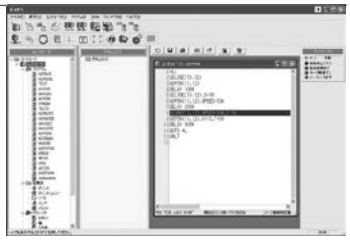
2 プログラム編集

パソコン単体で、プログラム、ポイント、パラメータ、シフト、ハンドを編集可能です。ロボット言語が簡単に入力できるコマンド検索機能付きファンクションセレクタを装備しています。



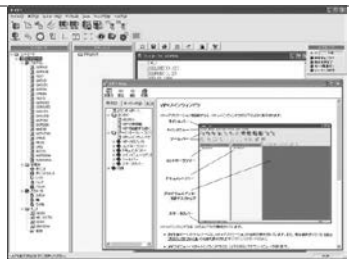
3 データチェック機能

ロボットコントローラと同等のデータチェック機能を装備し、事前にデータの間違いを修正できます。



4 ヘルプ機能

操作中に、詳しい情報を知りたい場合は、【F1】キーまたは【ヘルプ】ボタンでヘルプが表示されます。



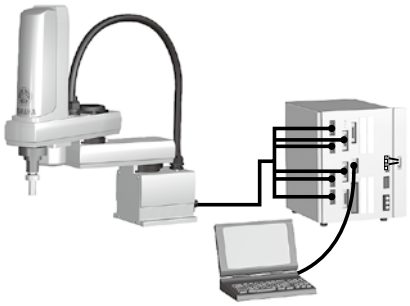
5 ロボット操作

パソコンとコントローラを通信ケーブルで接続すると、オンラインコマンドによりロボット操作が行えます。



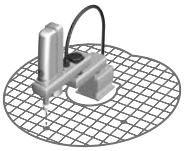
6 オンライン編集

パソコンとコントローラを通信ケーブルで接続すると、プログラミングボックスRPB/RPB-Eと同様のロボットコントローラのデータ編集が行えます。

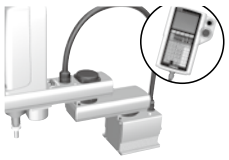


7 ポイントデータの作成 ポイントデータの作成には、3通りの方法が選択できます。

● **マニュアルデータイン**
キーボードのテンキーを使用して位置座標データを入力します。



● **リモートティーチング**
ロボット移動キーで実際にロボットを目標位置に移動し、その位置をポイントデータとして登録します。



● **ダイレクトティーチング**
ロボットをサーボフリーにして手でアームを目標位置に移動してポイントデータを入力します。

■VIP+ソフトウェア



型式	KX0-M4966-20

※複数台のコンピュータに本ソフトウェアをインストールしたい場合はその台数分のソフトウェアを購入していただく必要があります。
その際は追加ライセンス価格として、特別価格をご用意しております。
詳しくは弊社までお問い合わせください。

■動作環境

OS	Windows 2000、XP (32bit)、Vista、7、10 (対応バージョン V.2.8.4～)
CPU	お使いのOSの推奨する環境以上
メモリ	お使いのOSの推奨する環境以上
ハードディスク	インストールドライブに40MBの空き容量が必要
通信方法	RS-232C、Ethernet ※Ethernet通信には別途、Ethernet対応ユニットが必要です。
使用可能コントローラ	RCX22x/240

※Microsoft、Windowsは米国Microsoft Corporationの登録商標です。
※ADOBE 及びADOBE READERはアドビシステム社の登録商標です。
※Ethernetは米国XEROX社の登録商標です。

■通信ケーブル(5m)

VIP+ 用通信ケーブル。
USB 接続用、D-Sub 接続用からお選びください。


USB

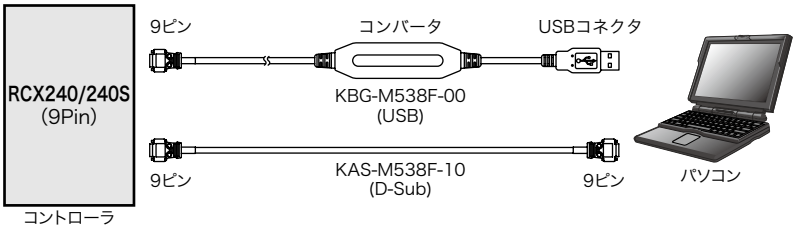

D-Sub

型式	USBタイプ(5m)	KBG-M538F-00
	D-Subタイプ 9Pin-9Pin (5m)	KAS-M538F-10

LCC140
ERCD
SR1-X
SR1-P
RCX320
RCX340

※USBケーブルはWindows 2000/XP以上の対応となります。
※POPCOM+、VIP+、RCX-Studio Proの通信ケーブルは共通です。
※通信ケーブル用USBドライバは、ウェブサイトからもダウンロードできます。

■コントローラ・通信ケーブル接続図



プログラミングボックス

RPB/RPB-E

▼対象コントローラ

RCX240
RCX240S
P.740

ロボットの手動操作、プログラムの入力や編集、ティーチング、パラメータ設定など、すべての操作をこの装置で行うことができます。
画面表示との対話式で進むため、初めて使用する方も簡単に使い方をマスターすることができます。

RCX141/RCX142 コントローラをお使いのお客様はコネクタ変換ケーブルをご利用ください（P.699 参照）。

■RPB/RPB-E基本仕様

名称	RPB	RPB-E
外観		
対応コントローラ	RCX240/RCX240S	
型式	KBK-M5110-10	KBK-M5110-00
表示器	LCD（液晶40文字×8行）	
非常停止ボタン	ノーマルクローズ接点（ロック機能付き）	
イネーブルスイッチ	なし	3ポジション
CE仕様	非対応	対応
使用温度	0℃～40℃	
使用湿度	35%～85%RH（結露なきこと）	
外形寸法	W180×H250×D50mm（ストラップホルダ、非常停止ボタン突起部含まず）	
本体質量	600g	
ケーブル長	5m（標準）、12m（オプション）	

■各部名称及び機能



ディスプレイ（画面）
40桁×8行の液晶（LCD）ディスプレイ。
各種情報を表示。

シートキー
ロボットの動作、プログラム入力が可能。
ファンクションキー、コントロールキー、データキーの3ブロックで構成。

非常停止ボタン
B接点タイプスイッチ。

RPBコネクタ
コントローラと接続するためのコネクタ。

■RPB-E裏面



3ポジションイネーブルスイッチ（RPB-Eのみ）
外部安全回路を構成した場合に有効です。
このスイッチは解放または押込状態で回路が切断され、中間状態で回路が接続されます。
通常は、サービスモードでイネーブルスイッチを有効にして、イネーブルスイッチが解放または押込状態でロボットが非常停止するように外部安全回路を構成します。

サービス依頼票

発行 20　　年　　月　　日

日本国内でご使用のお客様へ この依頼票をご記入の上 ヤマハ発動機(株)ロボティクス事業部 CS部FAグループまでご連絡ください TEL: 0120-808-693 FAX: 053-525-6105 mail: robot-service@yamaha-motor.co.jp	お客様	会社名 ご担当 ご住所 TEL FAX
日本国外でご使用のお客様へ この依頼票ををご記入の上 ご購入代理店までお送りください	ご購入代理店	会社名 ご担当 TEL FAX

依頼内容

- □ クレーム対応
- □ 有償修理
- □ 定期点検
- □ 修理前見積り
- □ 電話して欲しい
- □ 出張して欲しい
- □ 不具合品を送るので修理して欲しい
- □ その他 ……

製品

ロボット本体
シリアル番号 ……　　ロボット型式 ……

コントローラ
シリアル番号 ……　　コントローラ型式 ……

※YHXシリーズの場合は別紙「YHXコントローラ組立表」を記述し添付してください。

不具合内容

エラーメッセージもしくは不具合の症状:

……

エラー発生のタイミング:　1. 電源投入直後　2. 動作中ランダムに　3. 動作中ある程度決まった位置で

エラー発生の頻度:　1. 毎回　2. 2～4時間に一度　3. 4時間から24時間に一度　4. 1日に一度　5. それ以上

その他情報:

……

……

……

特記事項

……

……

……

……

……

……

……

20180116

安全に関するご注意

ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みのうえ正しくお使いください。

販売代理店

●仕様・外観は改良のため予告なく変更することがあります。
●ロボットの輸出については戦略物資非該当資料が必要です。詳しくはお問い合わせください。

202403-A

YAMAHA
ヤマハ発動機株式会社

［お問合せ］

WEB https://www2.yamaha-motor.co.jp/jp/robot/inquiryjp/noinqinput

0120-808-693

お問い合わせフォーム

【受付時間】
■国内営業所：9:00～17:00［月～金曜日］
■製品サポート窓口：9:00～17:00［月～金曜日］
■メンテサポート窓口：8:45～19:45［月～金曜日］
9:00～17:00［土曜日］
（祝日、弊社所定の休日等を除く）

ロボティクス事業部 営業統括部 FA営業部
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
［代表］TEL 053-525-8250 FAX 053-525-8378
［営業］TEL 053-525-8350 ［CS］TEL 053-525-8160

■FA東日本営業所
〒330-0854 埼玉県さいたま市大宮区桜木町1-11-7
TEL 048-657-3281 FAX 048-657-3285

■FA中部営業所（FA営業部 国内営業グループ内）
〒433-8103 静岡県浜松市中央区豊岡町127番地
TEL 053-525-8325 FAX 053-525-8378

■FA西日本営業所
〒532-0011 大阪府大阪市淀川区西中島5-13-9
TEL 06-6305-0830 FAX 06-6305-0832

■FA九州営業所
〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-6-11
サンハイム21 博多1F
TEL 092-432-8106 FAX 092-432-8103

URL https://www.yamaha-motor.co.jp/robot/