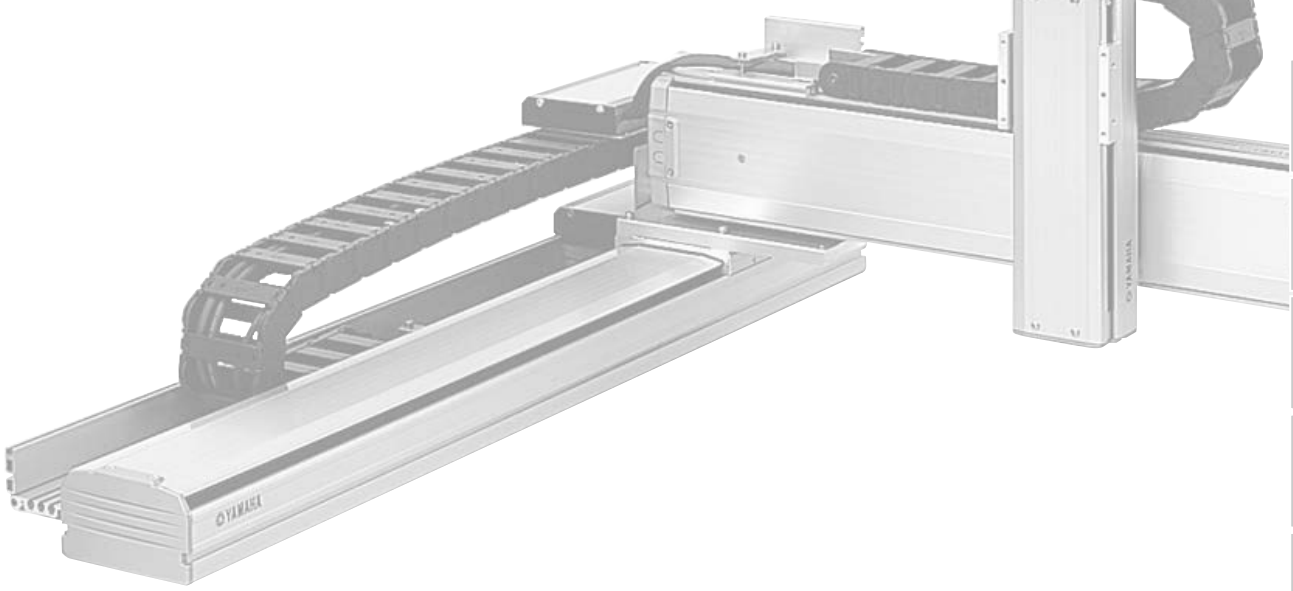


直交ロボット

XY-X SERIES

CONTENTS

■ アーム&ケーブルバリエーション ····378
■ 2軸仕様セレクトガイド ·····380
■ 3軸仕様セレクトガイド ·····382
■ 注文型式説明·····386
■ 注文型式用語説明 ·····387

アームタイプ

PXYx 2軸 C ····· 388
FXYx 2軸 C ····· 390
FXYx 2軸/IO C ····· 392
FXYx 3軸/ZS C ····· 393
FXYx 3軸/ZT6L C ····· 394
FXYBx 2軸 C ····· 396
FXYBx 2軸 S ····· 398
FXYBx 2軸/IO C ····· 400
SXYx 2軸 C ····· 402
SXYx 2軸 S ····· 404
SXYx 2軸/IO C ····· 406
SXYx 3軸/ZF C ····· 408
SXYx 3軸/ZF S ····· 409
SXYx 3軸 ZFL20 ····· 410
SXYx 3軸/ZFH C ····· 411
SXYx 3軸/ZS C ····· 412
SXYx 3軸/ZS S ····· 413
SXYx 4軸/ZRF C ····· 414
SXYx 4軸/ZRF S ····· 415
SXYx 4軸/ZRFL20 C ····· 416
SXYx 4軸/ZRFH C ····· 417
SXYx 4軸/ZRS C ····· 418
SXYx 4軸/ZRS S ····· 419
SXYBx 2軸 C ····· 420
SXYBx 3軸/ZF C ····· 422
SXYBx 3軸/ZFL20 C ····· 423
SXYBx 3軸/ZFH C ····· 424
SXYBx 3軸/ZS C ····· 425
SXYBx 4軸/ZRS C ····· 426
NXY 2軸 C ····· 428
NXY 3軸/ZFL C ····· 430
NXY 3軸/ZFH C ····· 432
NXY-W 4軸 C ····· 434
NXY-W 6軸/ZFL C ····· 435
NXY-W 6軸 ZFH C ····· 436
MXYx 2軸 C ····· 438
MXYx 2軸 S ····· 440
MXYx 2軸/IO C ····· 442
MXYx 3軸/ZFL20/10 C ····· 443
MXYx 3軸ZFH C ····· 444
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C ····· 445
MXYx 4軸/ZRFH C ····· 446
HXYx 2軸 C ····· 448
HXYx 3軸/ZL C ····· 450
HXYx 3軸/ZH C ····· 451
HXYx 4軸/ZRL C ····· 452
HXYx 4軸/ZRH C ····· 453
HXYLx 2軸 C ····· 454

ガントリタイプ

MXYx 2軸 C ····· 456
MXYx 2軸/IO C ····· 458
MXYx 3軸/ZFL20/10 C ····· 459
MXYx 3軸/ZFH C ····· 460
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C ····· 461
MXYx 4軸/ZRFH C ····· 462
HXYx 2軸 C ····· 464
HXYx 3軸/ZL C ····· 466
HXYx 3軸/ZH C ····· 467
HXYx 4軸/ZRL C ····· 468
HXYx 4軸/ZRH C ····· 469
HXYLx 2軸 C ····· 470

ムービングアームタイプ

SXYx 2軸 S ····· 472
SXYx 3軸/ZF S ····· 474
SXYx 3軸/ZFL20 S ····· 475
SXYx 3軸/ZFH S ····· 476
SXYx 3軸 ZS S ····· 477
MXYx 2軸 C ····· 478
MXYx 3軸/ZFL20/10 C ····· 480
MXYx 3軸/ZFH C ····· 481
HXYx 2軸 C ····· 482
HXYx 3軸/ZH C ····· 484

ポールタイプ

SXYx 2軸 S ····· 486
MXYx 2軸 C ····· 487
MXYx 2軸 S ····· 488
MXYx 3軸/ZPMH C ····· 489
HXYx 2軸 C ····· 490
HXYx 2軸 S ····· 491
HXYx 3軸/ZPH C ····· 492
HXYx 3軸/ZPH S ····· 493

XZタイプ

SXYx 2軸/ZF C ····· 494
SXYx 2軸/ZF S ····· 495
SXYx 2軸/ZFL20 C ····· 496
SXYx 2軸/ZS C ····· 497
SXYBx 2軸/ZF C ····· 498
SXYBx 2軸/ZFL20 C ····· 499
MXYx 2軸/ZFL10 C ····· 500
MXYx 2軸/ZFH C ····· 501
HXYx 2軸/ZL C ····· 502
HXYx 2軸/ZH C ····· 503

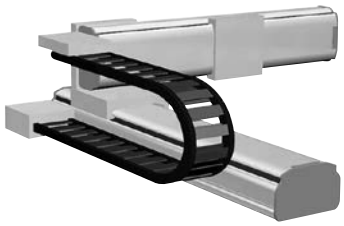
アーム&ケーブルバリエーション

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.534～P.539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。

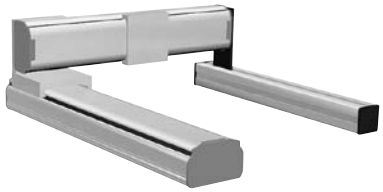
アームタイプ

Y軸のスライダが
動作するタイプ

P.388

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.456

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.472

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.486

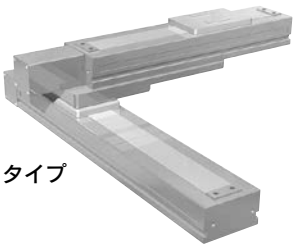
XZタイプ

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.494

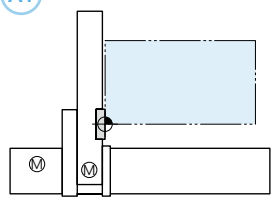
クリーンタイプ

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

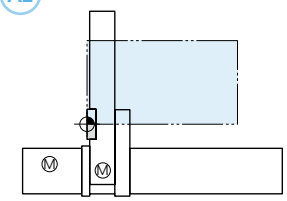


P.534

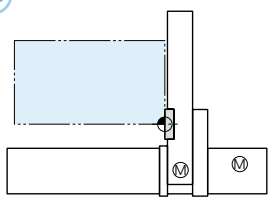
A1



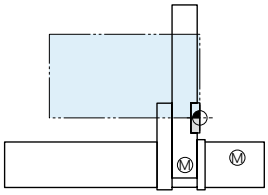
A2



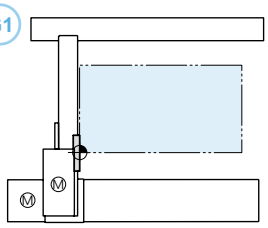
A3



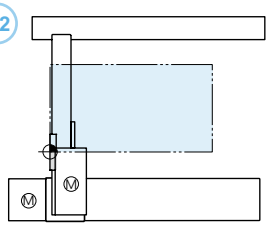
A4



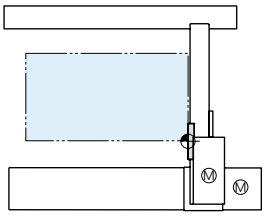
G1



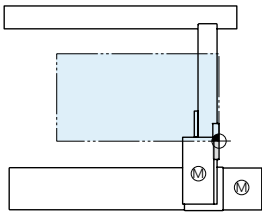
G2



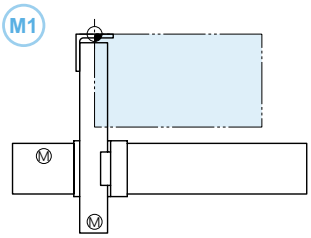
G3



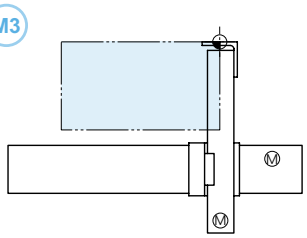
G4



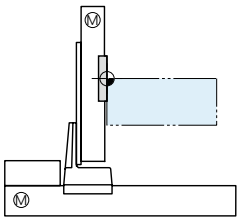
M1



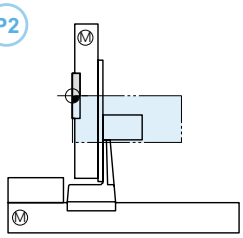
M3



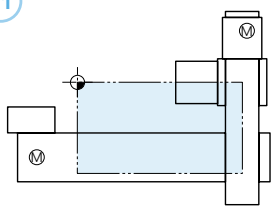
P1



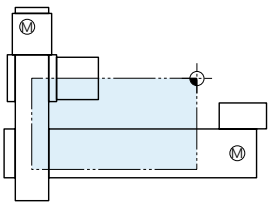
P2



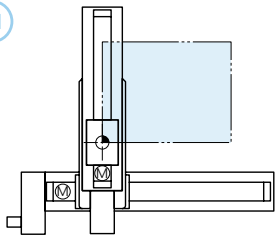
F1



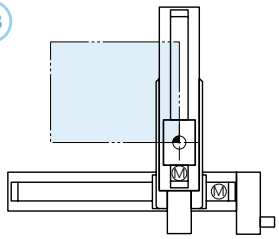
F3



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

②

アームタイプ

	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.388

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.390
ケーブルベア	150～1050	1200 / 800	FXYx-C-A*（I/O）	P.392
ケーブルベア	150～2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A*	P.396
自立ケーブル	150～950	1875 / 1875	FXYBx-S-A*	P.398
ケーブルベア	150～2450	1875 / 1875	FXYBx-C-A*（I/O）	P.400
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*	P.402
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-A*	P.404
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*（I/O）	P.406
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*	P.420
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*	P.428
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*	P.438
自立ケーブル	250～850	1200 / 1200	MXYx-S-A*	P.440
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*（I/O）	P.442
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*	P.448
ケーブルベア	1150～2050	1200 / 1200	HXYLx-C-A*	P.454

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.456
ケーブルベア	250～1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*（I/O）	P.458
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*	P.464
ケーブルベア	1150～2050	1200 / 1200	HXYLx-C-G*	P.470

ケーブル種類	X軸ストローク（mm）	最高速度（X軸 / Y軸）（mm/sec）	型式	掲載ページ
ケーブルベア	150～850	1200 / 1200	SXYx-C-M*	P.472
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*	P.478
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*	P.484

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.486
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	MXYx-C-P*	P.487
自立ケーブル	250～950	1200 / 600	MXYx-S-P*	P.488
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	HXYx-C-P*	P.490
自立ケーブル	250～850	1200 / 600	HXYx-S-P*	P.491

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.494
自立ケーブル	150～850	1200 / 600	SXYx-S-F*（ZF）	P.495
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-F*（ZFL20）	P.496
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1000	SXYx-C-F*（ZS12）	P.497
ケーブルベア	150～1050	1200 / 500	SXYx-C-F*（ZS6）	P.497
ケーブルベア	150～3050	1875 / 600	SXYBx-C-F*（ZF）	P.498
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1200	SXYBx-C-F*（ZFL20）	P.499
ケーブルベア	150～1050	1200 / 600	MXYx-C-F*（ZFL10）	P.500
ケーブルベア	150～1050	1200 / 600	MXYx-C-F*（ZFH）	P.501
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	HXYx-C-F*（ZL）	P.502
ケーブルベア	250～1250	1200 / 300	HXYx-C-F*（ZH）	P.503

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

③

	Y軸ストローク(mm)									
	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
可搬質量(kg)	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.393
			FXYx-C-A*-ZS6	P.393
			FXYx-C-A*-ZT6L	P.394
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZF	P.408
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-A*-ZF	P.409
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFL20	P.410
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFH	P.411
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZS12	P.412
自立ケーブル	150～850		SXYx-S-A*-ZS12	P.412
ケーブルベア	150～1050		SXYx-C-A*-ZS6	P.413
自立ケーブル	150～850		SXYx-S-A*-ZS6	P.413
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZF	P.422
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFL20	P.423
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFH	P.424
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS12	P.425
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS6	P.425
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFL20	P.430
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFH	P.432
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL10	P.443
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL20	P.443
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFH	P.444
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZL	P.450
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZH	P.451

※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.378をご覧ください。

3軸仕様セレクトガイド

①

②

③

ガントリタイプ

Z軸 速度(mm/sec)	Z軸 ストローク(mm)	Z軸 取付方法	可搬質量(kg) Y軸ストローク(mm) 150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
600	150	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	15							12		
	250		15							11		
	350		15							10		
1200	150	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	8									
	250		8									
	350		8									
600	150	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	14							12		
	250		13							11		
	350		12							10		
600	250	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)		20								
	350			20								
	450			20								
	550			20								
300	250	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)		30								
	350			30								
	450			30								
	550			30								

ムービングアームタイプ

Z軸 速度(mm/sec)	Z軸 ストローク(mm)	Z軸 取付方法	可搬質量(kg) Y軸ストローク(mm) 150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
600	150	ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)	9	8	7							
	250		8	7	6							
	350		7	6	5							
1200	150	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	8	8	7							
	250		8	7	6							
	350		7	6	5							
600	150	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	9	8	7							
	250		8	7	6							
	350		7	6	5							
1000	150	シャフト上下タイプ	3									
500	150		5									
600	150	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	12									
	250		11									
	350		10									
1200	150	ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)	8									
	250											
	350											
600	150	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	12									
	250		11									
	350		10									
300	250	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)		18								
	350			18			17					
	450			18			16					
	550			18			15					

ポールタイプ

Z軸 速度(mm/sec)	Z軸 ストローク(mm)	Z軸 取付方法	可搬質量(kg) Y軸ストローク(mm) 150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
1200	150	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)	10									
	250		9									
	350		8									
1200	250	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)		15								
	350			15								
	450			15								
	550			15								
	650			15								
1200	250	テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)		15								
	350			15								
	450			15								
	550			15								
	650			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.459
ケーブルベア	250～1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL20	P.459
ケーブルベア	250～1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFH	P.460
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZL	P.466
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZH	P.467

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.474
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFL20	P.475
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFH	P.476
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS12	P.477
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS6	P.477
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL10	P.480
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL20	P.480
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFH	P.481
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*-ZH	P.484

※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.378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.489
ケーブルベア	250～1250	1200 / 600	HXYx-C-P2-ZPH	P.492
自立ケーブル	250～850	1200 / 600	HXYx-S-P1-ZPH	P.493

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.626

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	ポールタイプ
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.378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.636

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	ポールタイプ

⑤Y軸ストローク	
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）
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.378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.378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	15～65cm	5～30cm	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。RCX320▶ P.626

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。

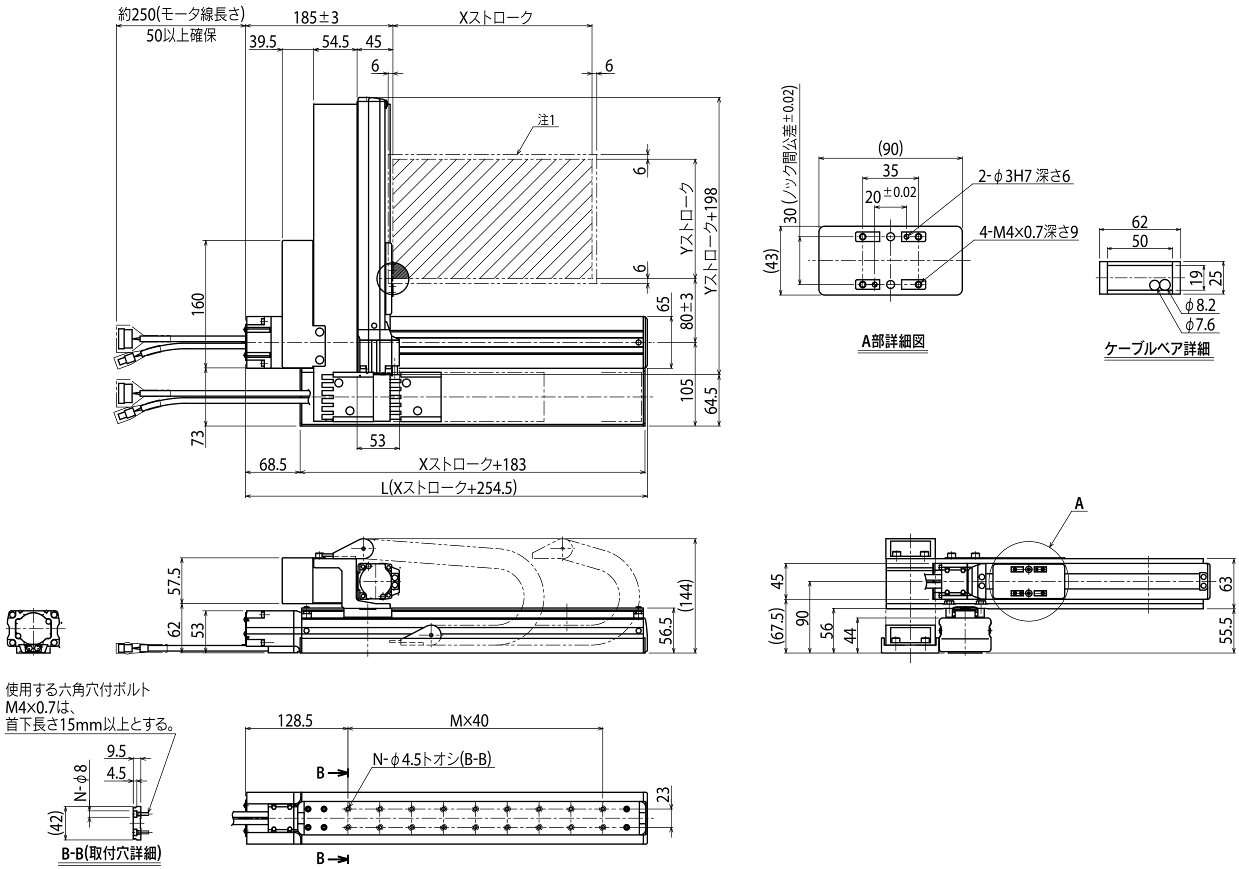
最大可搬質量 (kg)

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



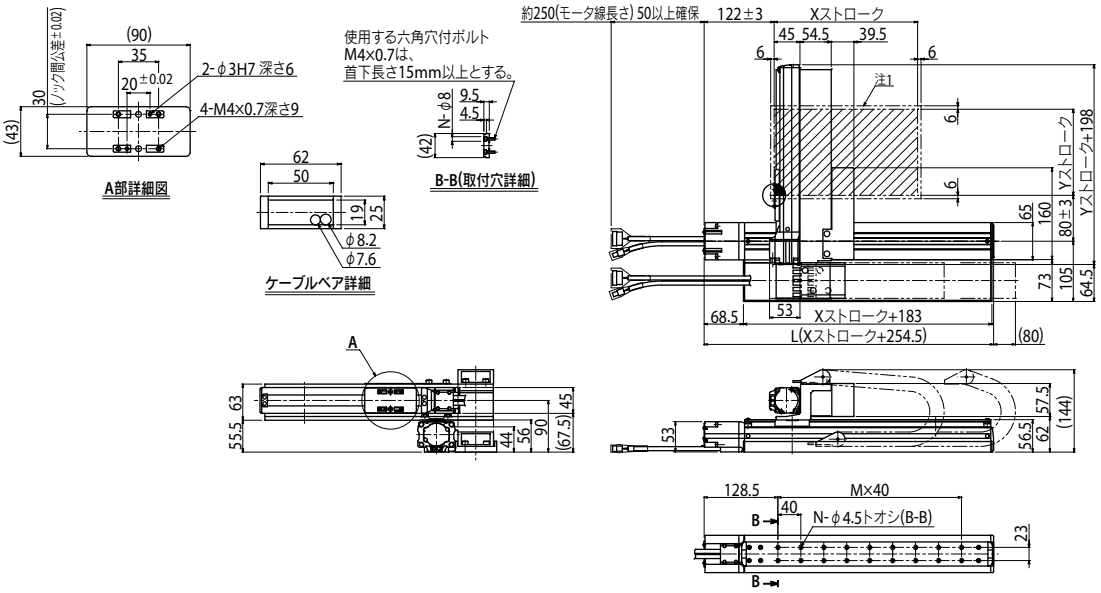
Xストローク	150	250	350	450	550	650
L	404.5	504.5	604.5	704.5	804.5	904.5
M	5	8	10	13	15	18
N	12	18	22	28	32	38

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
	速度設定	—					83%

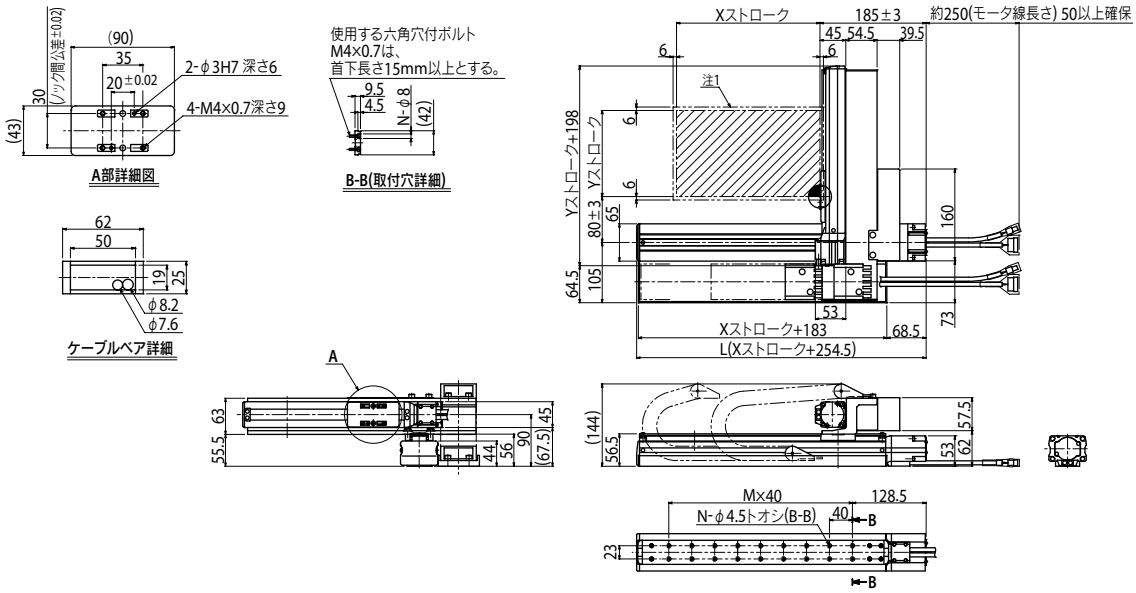
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

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。

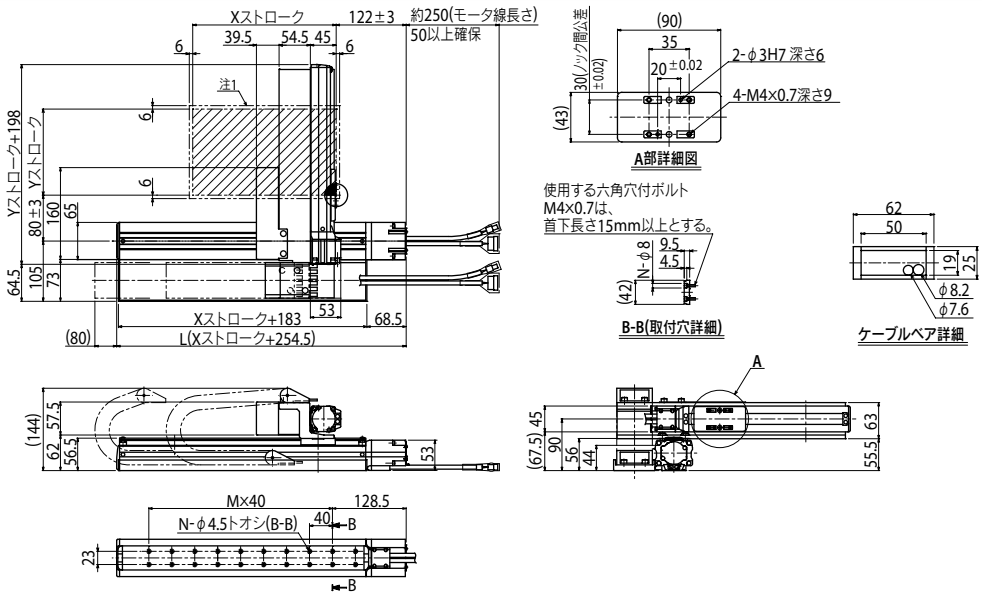
PXYx 2軸 A2



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.626

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。

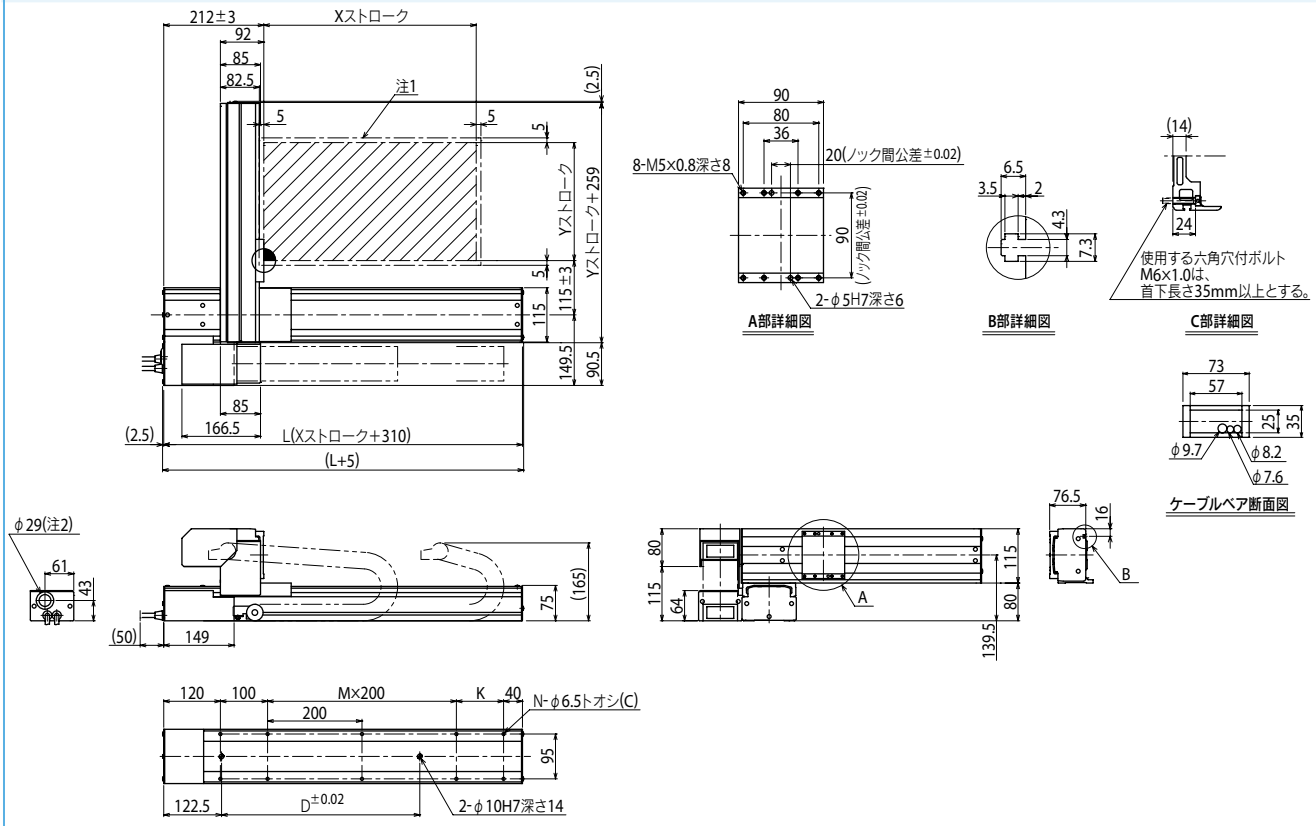
最大可搬質量 (kg)

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



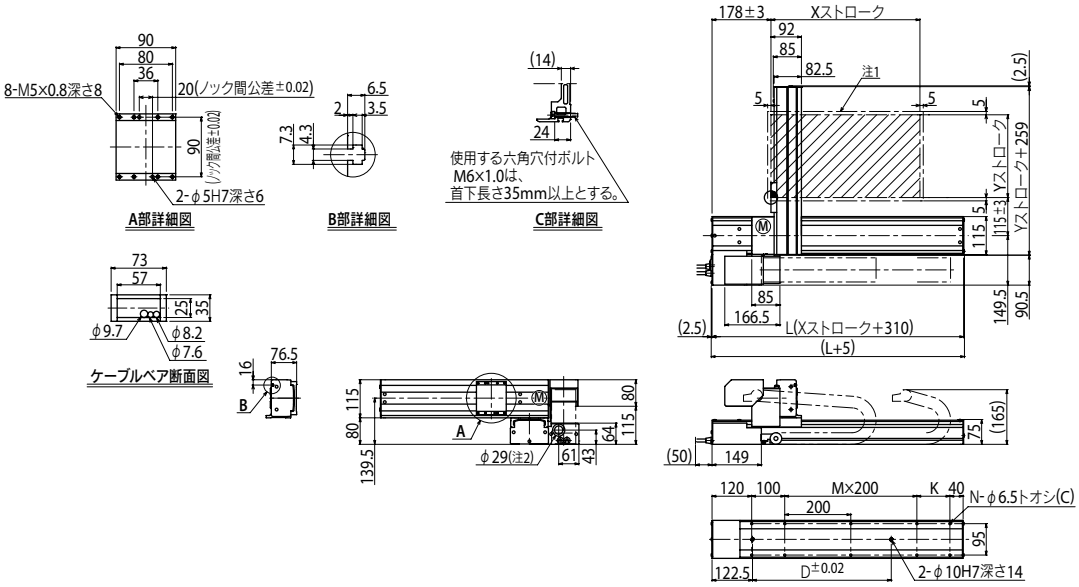
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					

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%

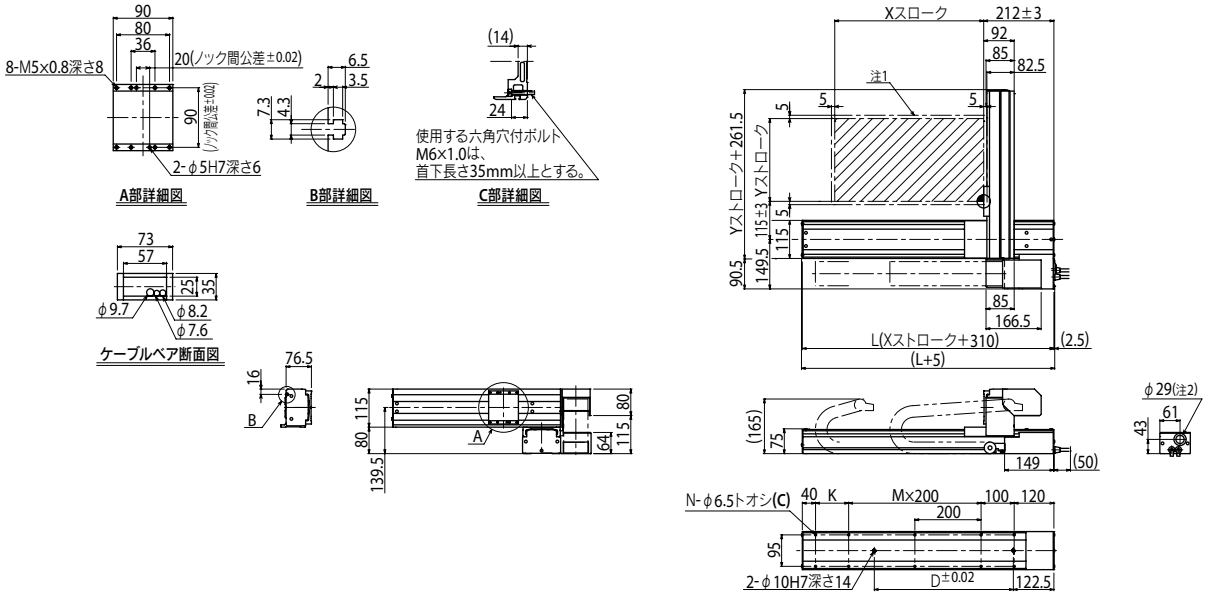
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

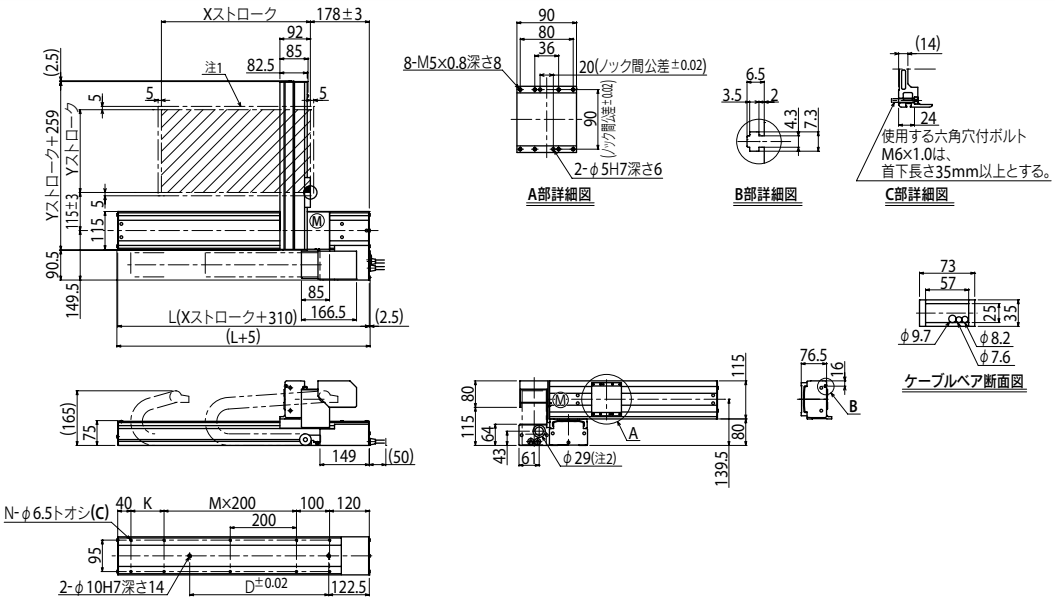
FXYx 2軸 A2



FXYx 2軸 A3

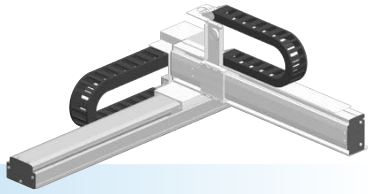


FXYx 2軸 A4



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 - [組合せ] - [X軸ストローク] - [Y軸ストローク] - IO - [ケーブル長] - RCX320-2 - [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]

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
FXYx	C	A1	15～105cm	15～55cm	IO	3L:3.5m	RCX320-2					
		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。RCX320▶ P.626

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。

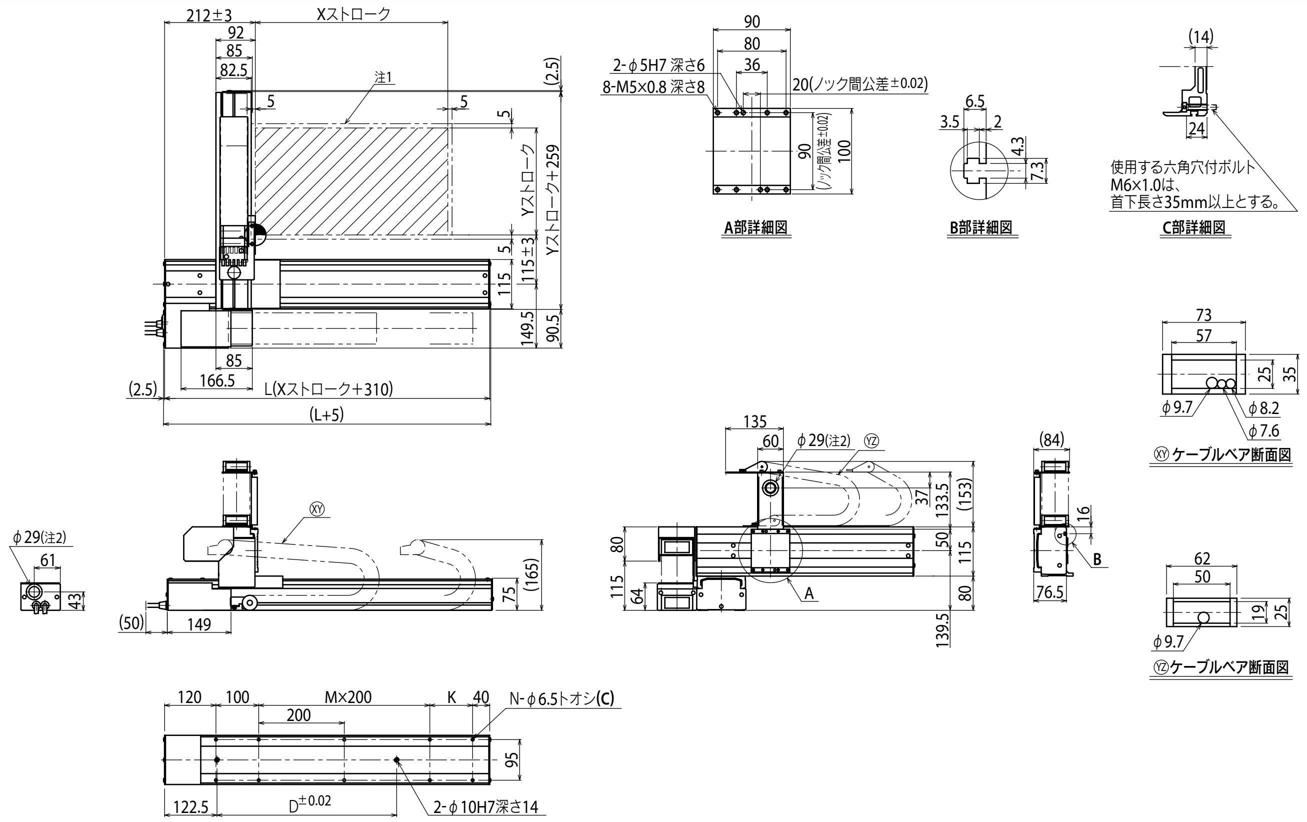
最大可搬質量 (kg)

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

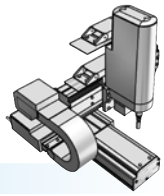
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)											
	X軸	1200						960	780	600	540
	速度設定	—						80%	65%	50%	45%

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。

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.636

■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。

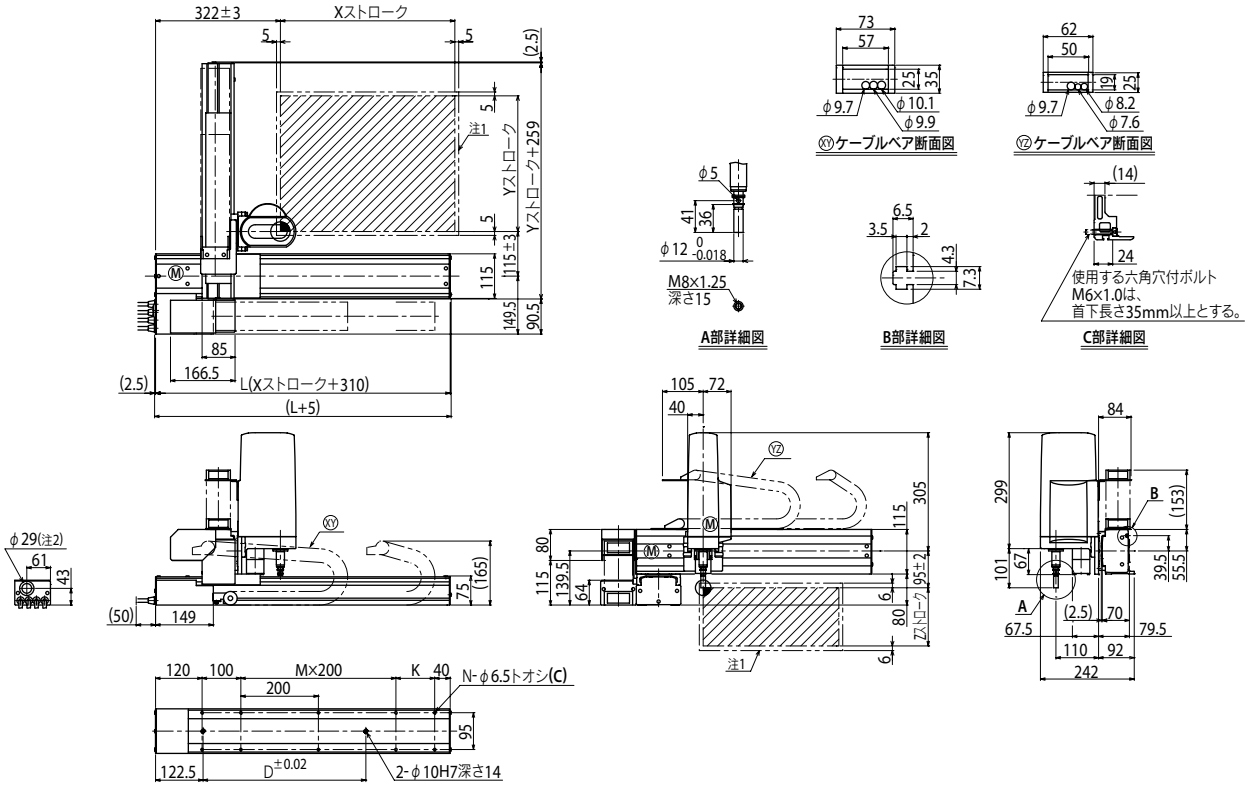
■最大可搬質量 (kg)

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▶ 636

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 (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			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。RCX340▶ P.636

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。

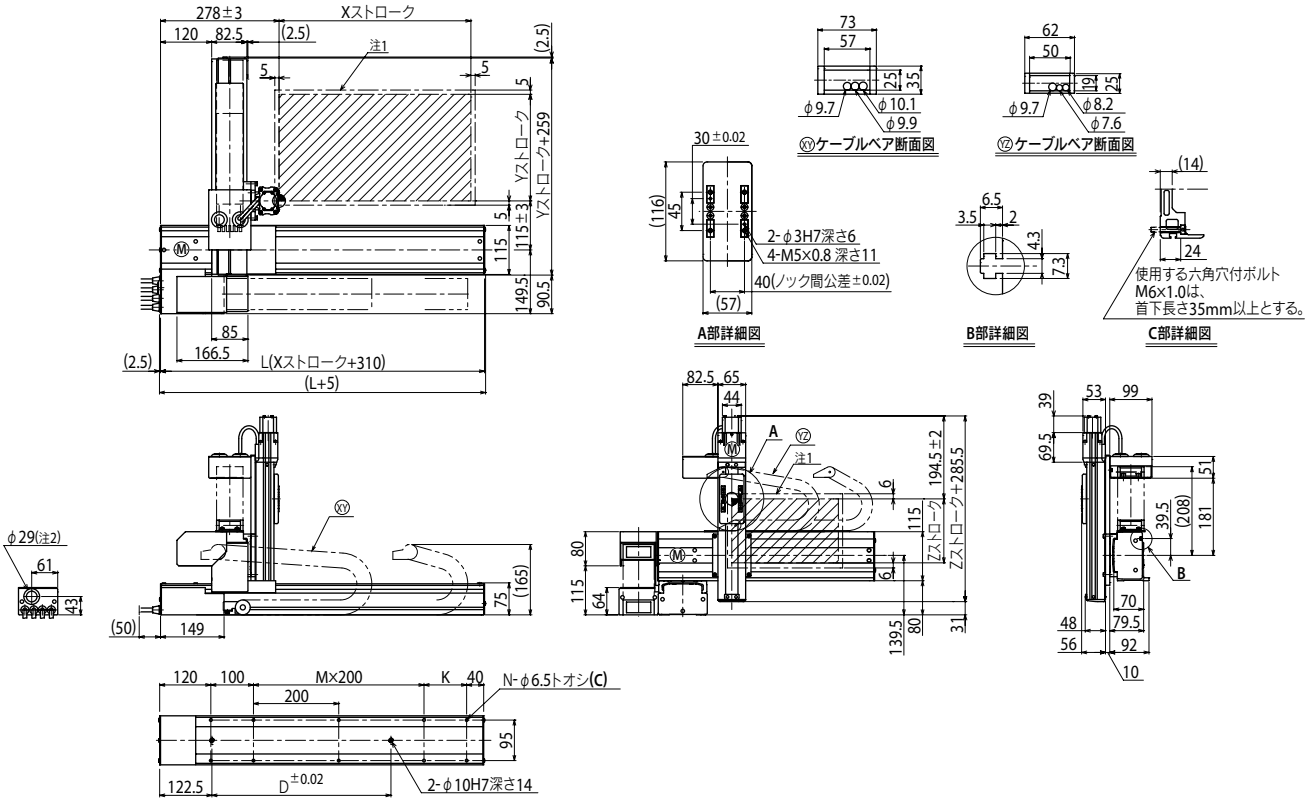
最大可搬質量 (kg)

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%

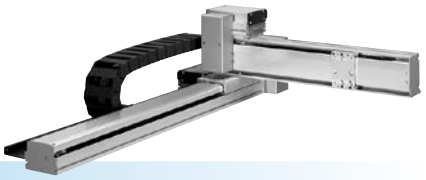
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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.626

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。

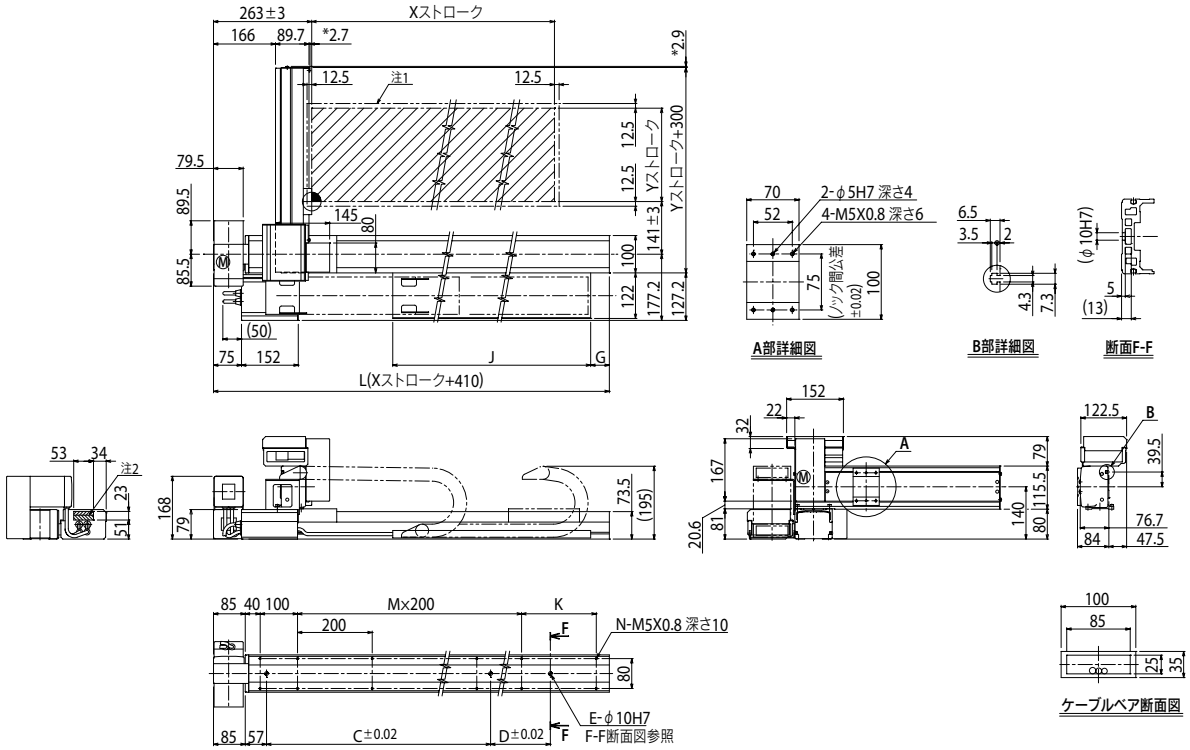
最大可搬質量 (kg)

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

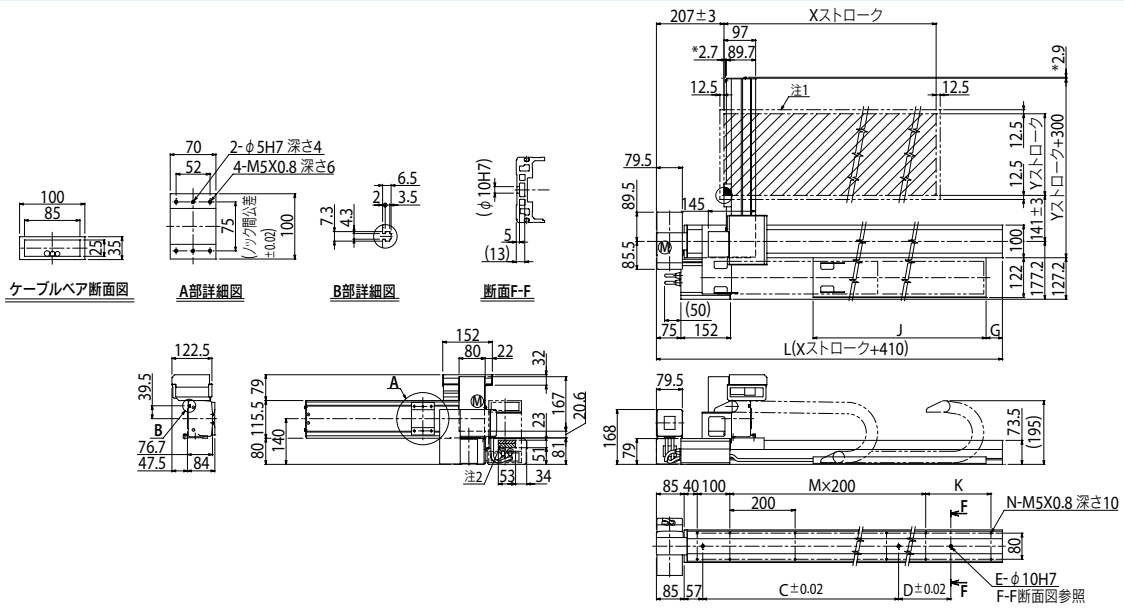


注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。　注3. 図中*の寸法はネジ高さです。

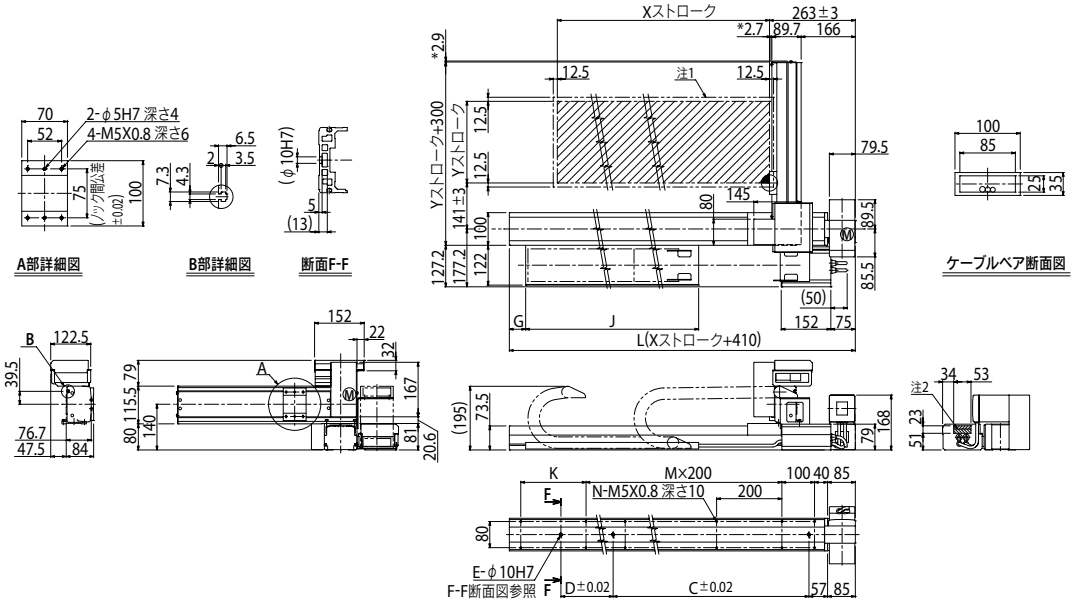
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320	1320	1320	1320	1320	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 ▶ 626

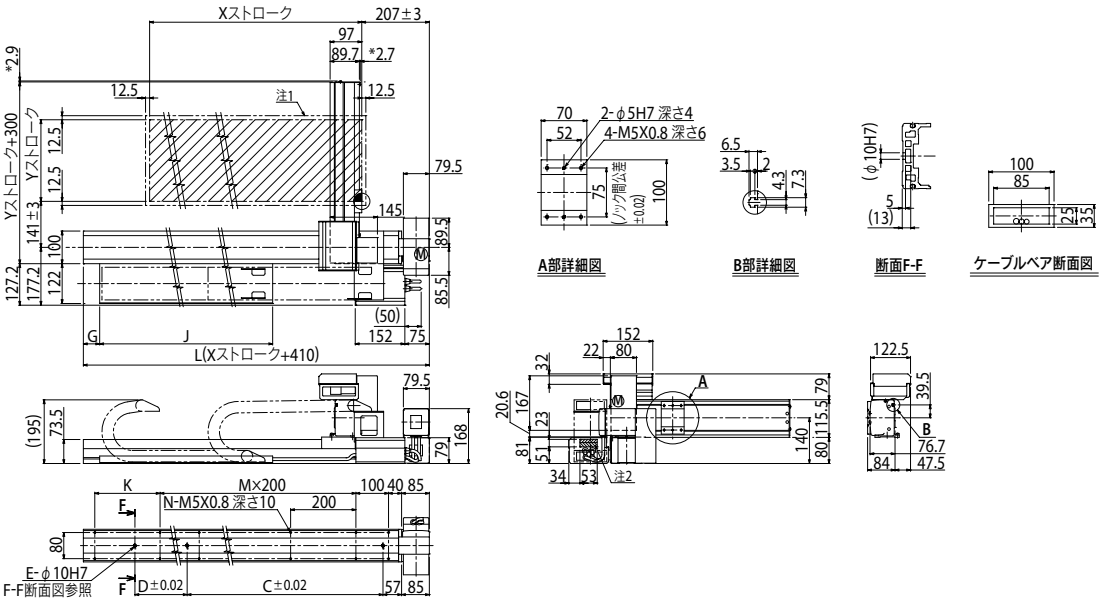
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3

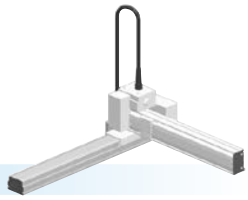


FXYBx 2軸 A4



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
FXYBx	S	A1 A2 A3 A4	15～95cm	15～55cm	3L : 3.5m 5L : 5m 10L : 10m	RCX320-2					

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.626

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。

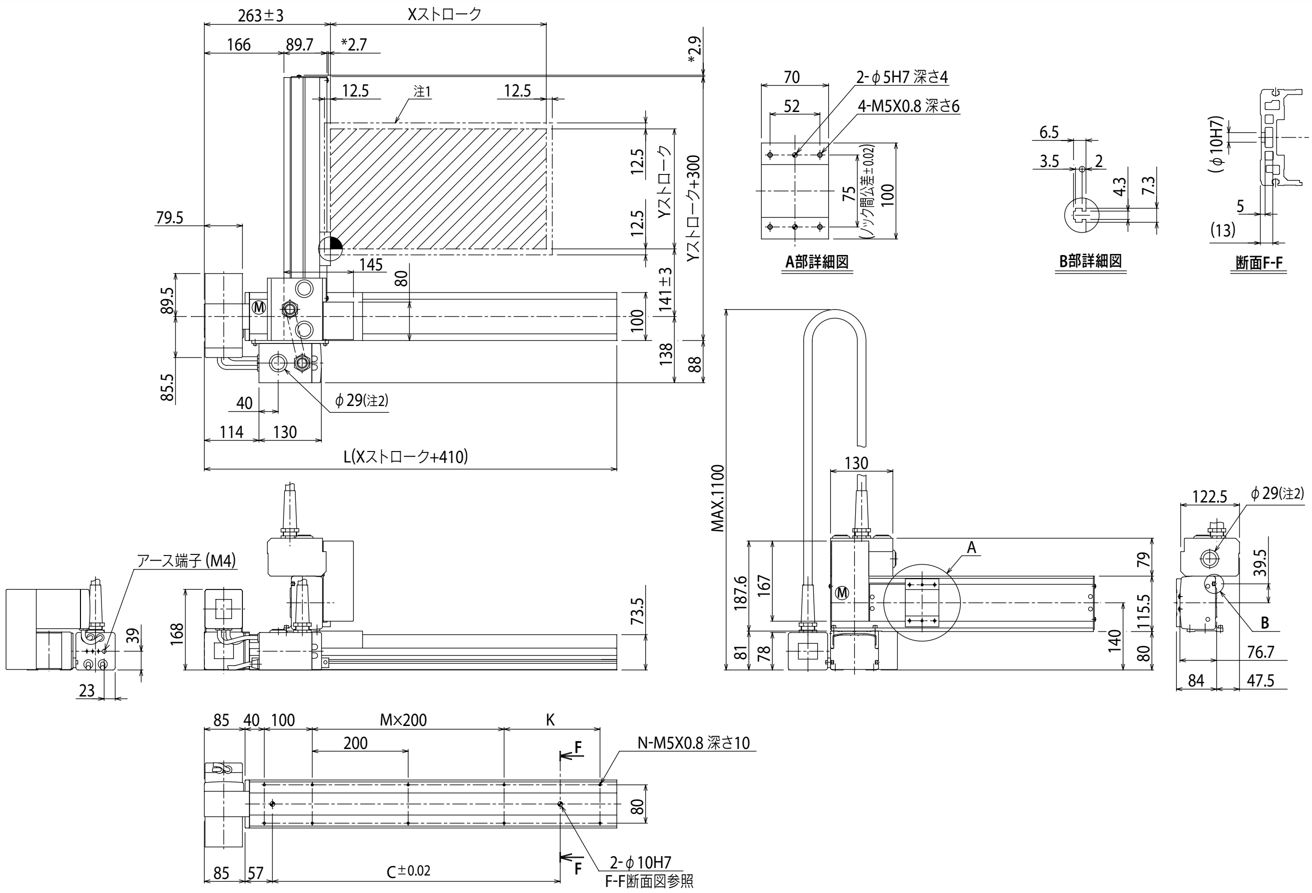
最大可搬質量 (kg)

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

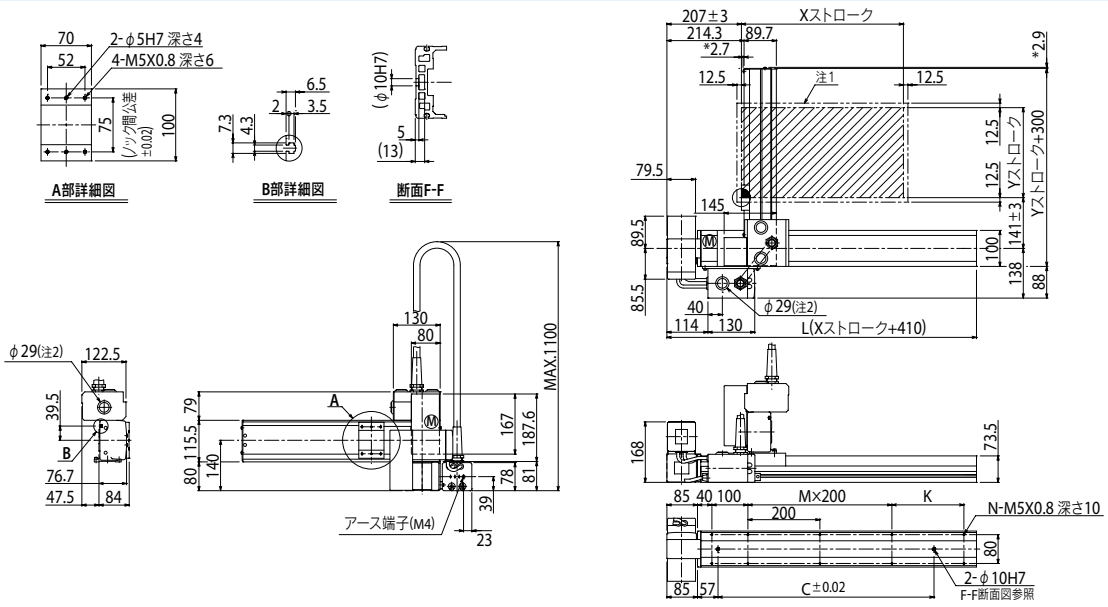
FXYBx 2軸 A1



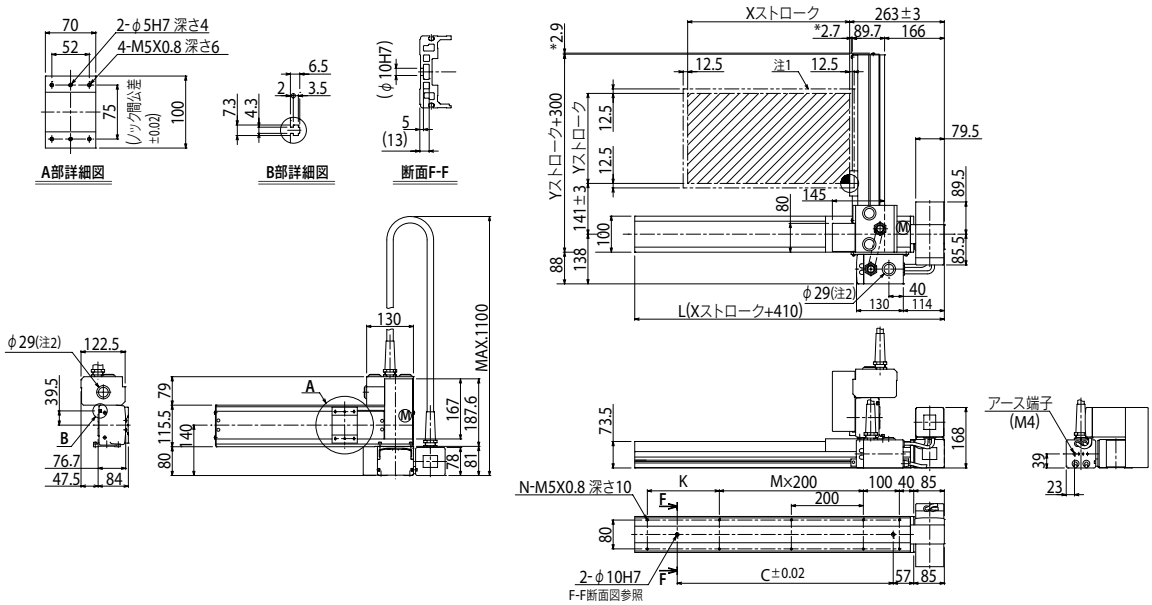
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550				

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。

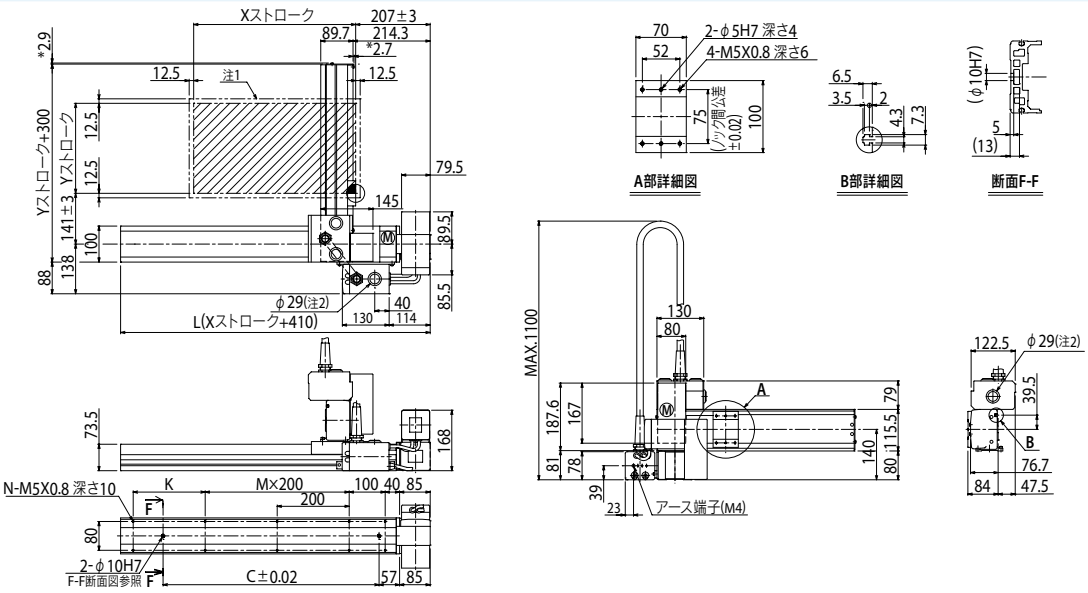
FXYBx 2軸 A2



FXYBx 2軸 A3

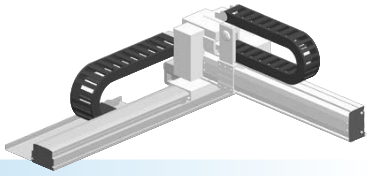


FXYBx 2軸 A4



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		15～245cm		15～55cm				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。**RCX320▶ P.626**

■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。

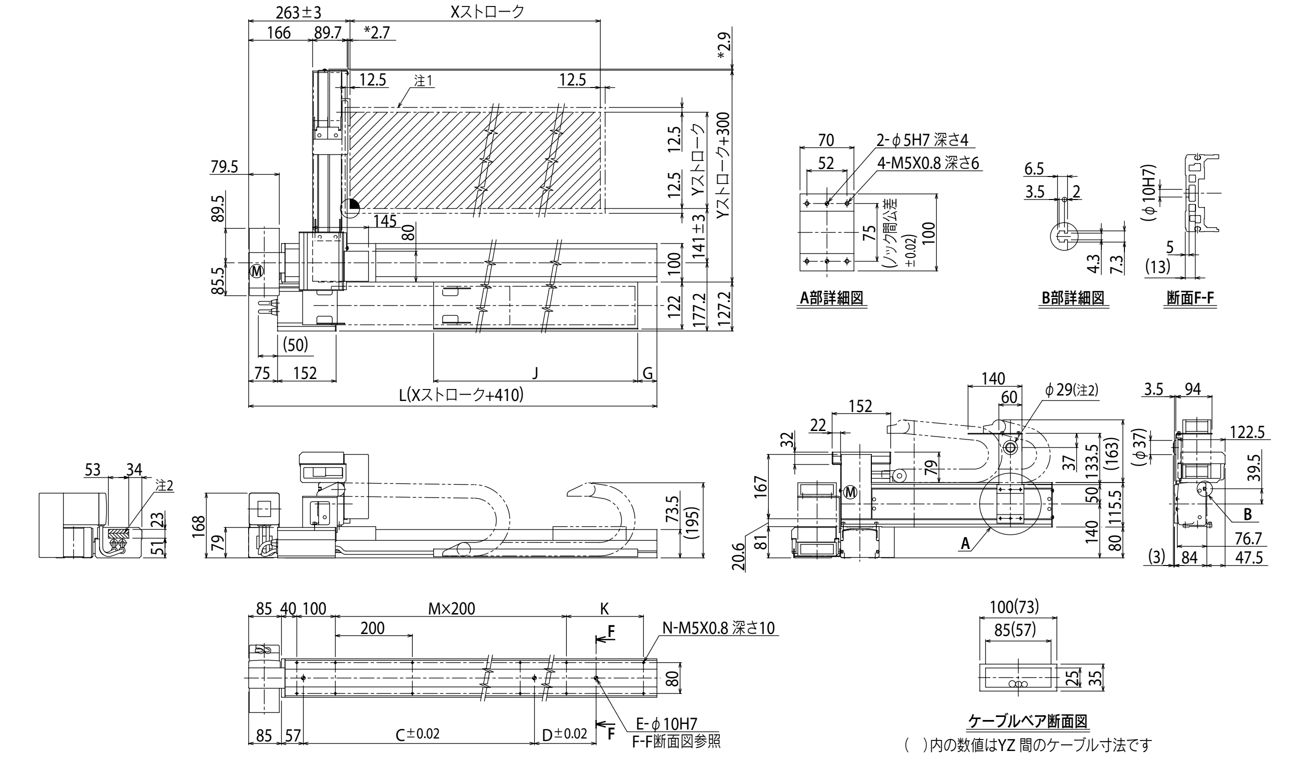
■最大可搬質量 (kg)

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)



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

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.626

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。

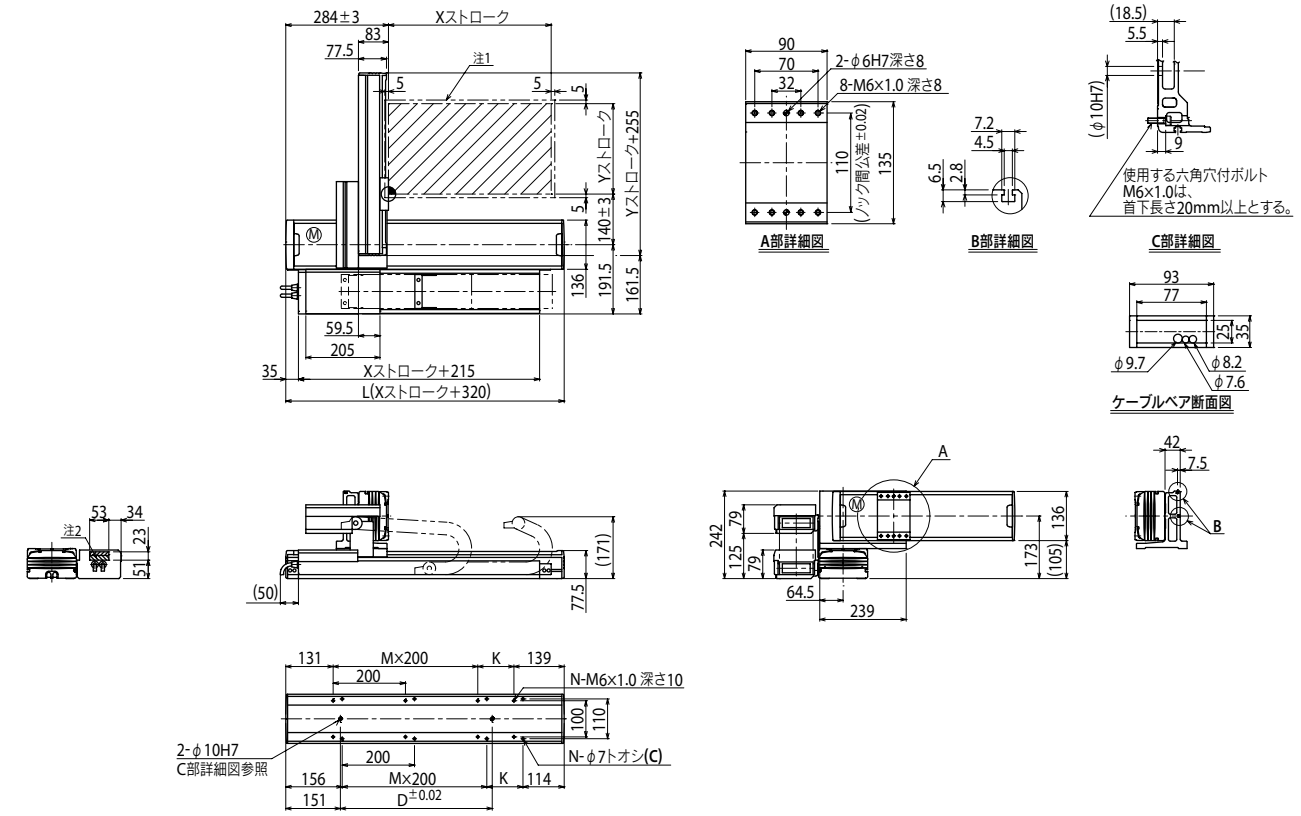
最大可搬質量 (kg)

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

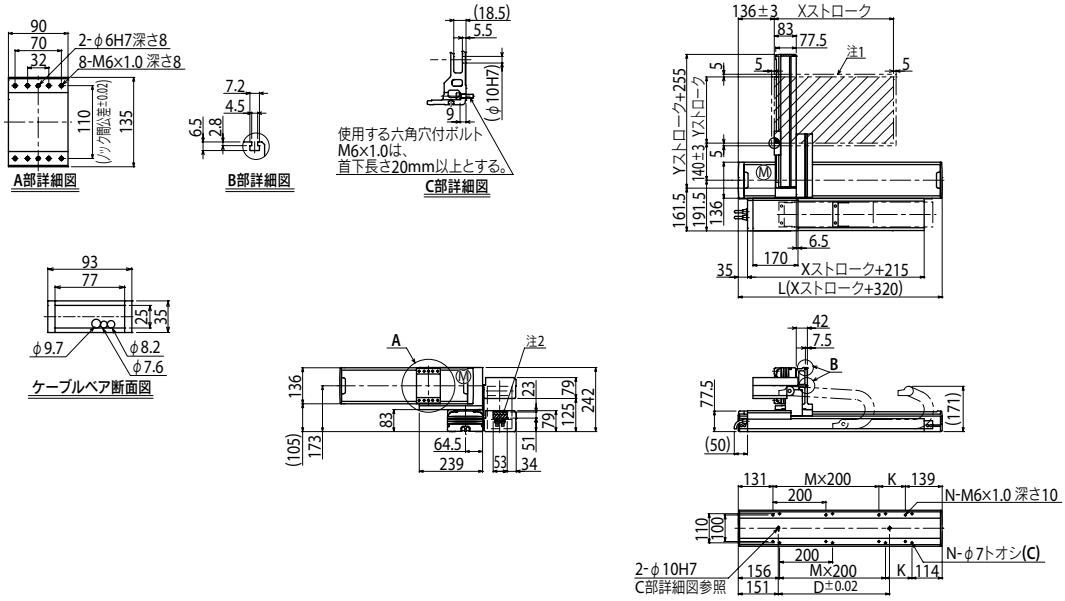
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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	780	600	540
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) 速度設定	—						80%	65%	50%	45%

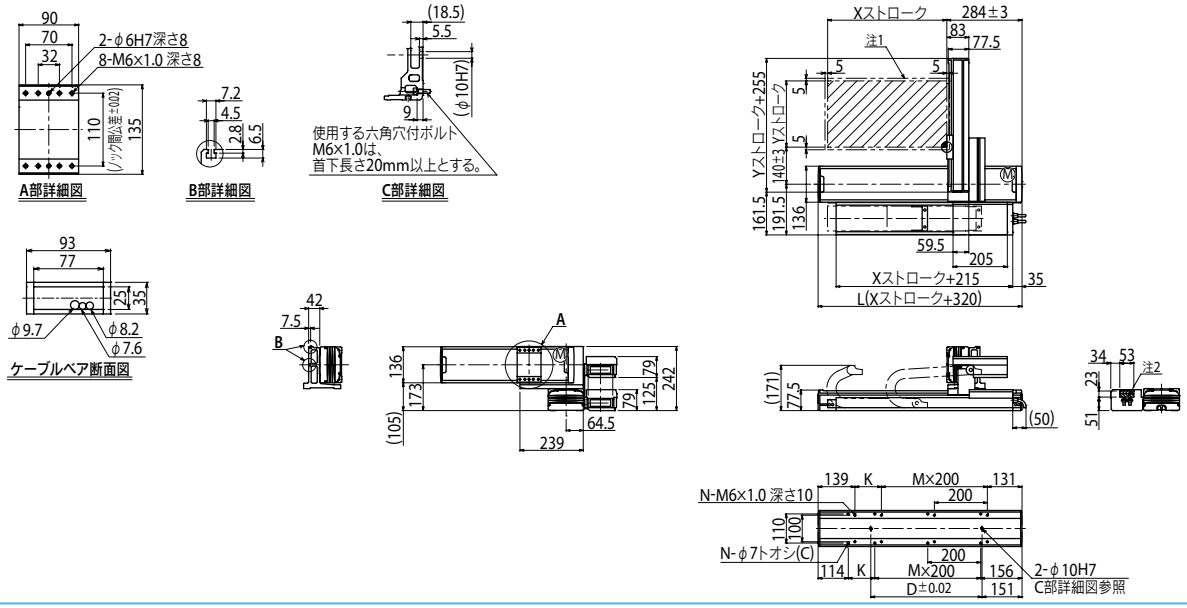
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

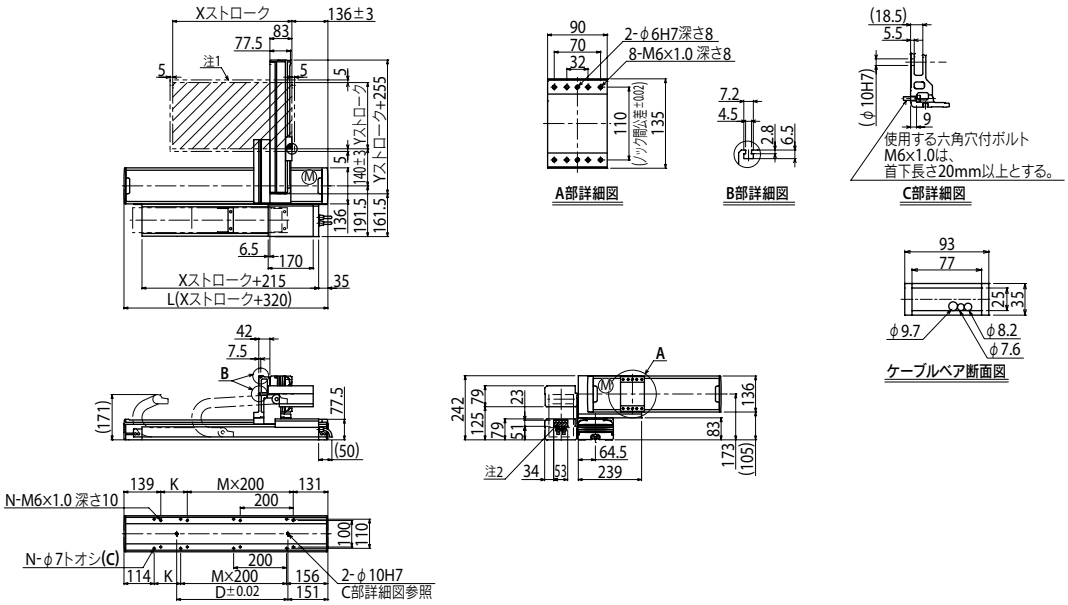
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4



適用コントローラ RCX320 ▶ 626

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▶ P.626

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。

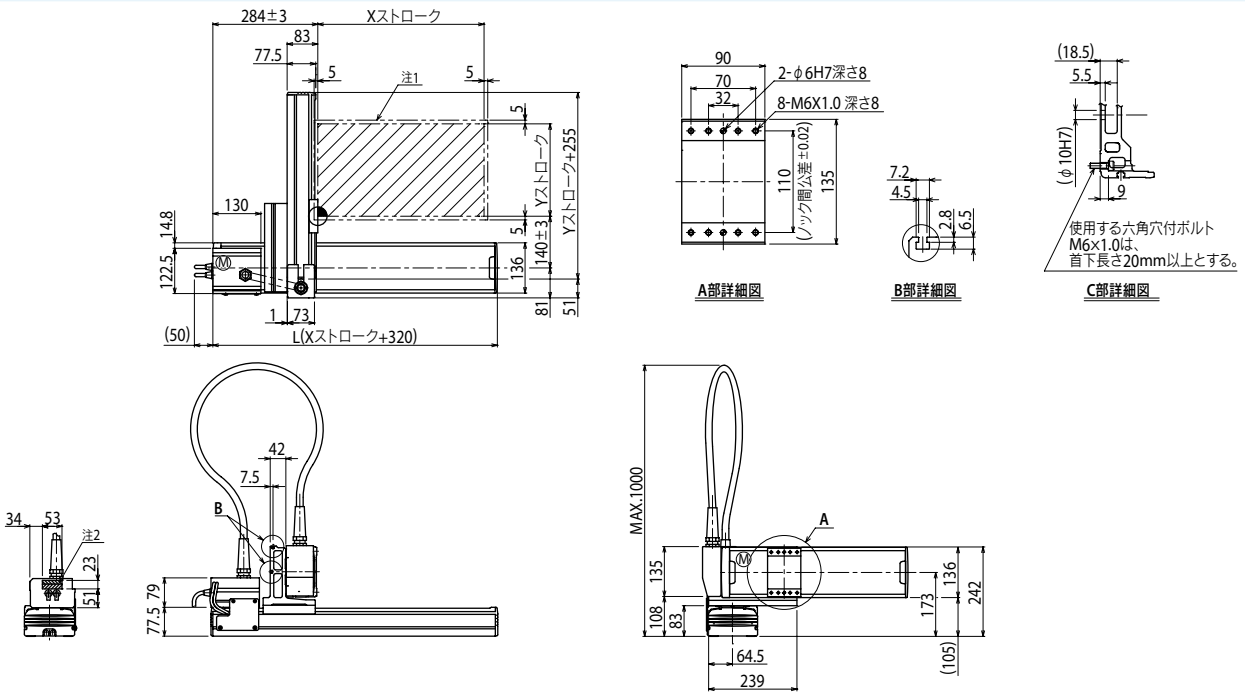
最大可搬質量 (kg)

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

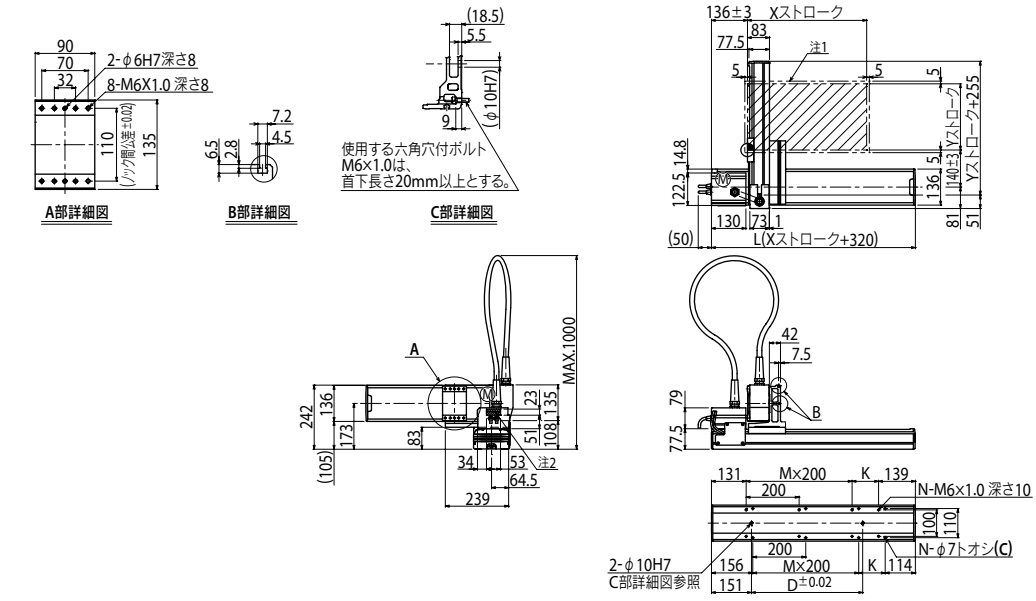
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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	780
	速度設定	—					80%	65%

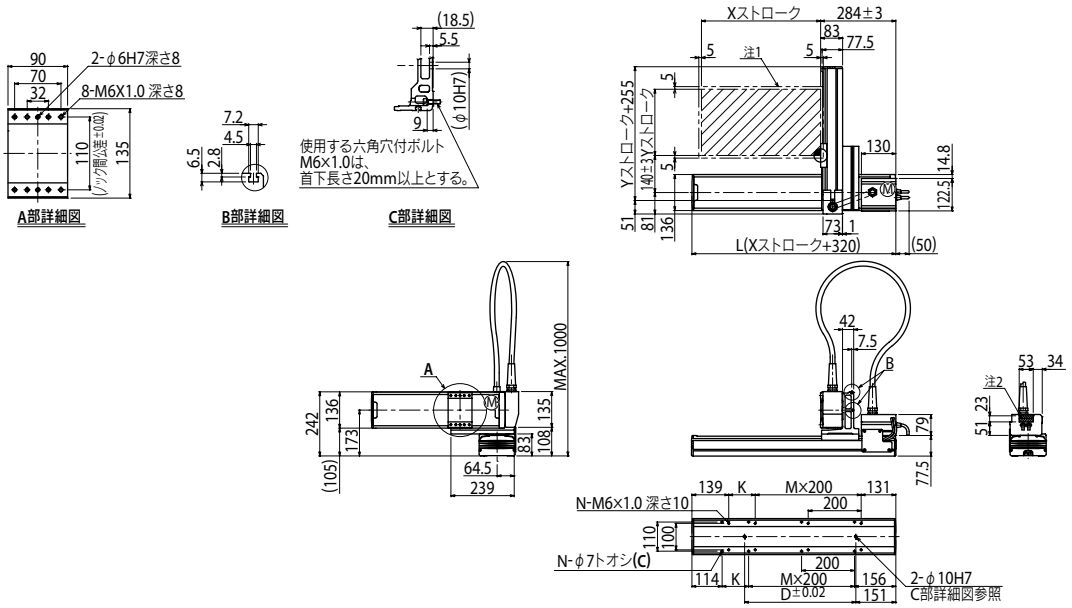
注3. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が、発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

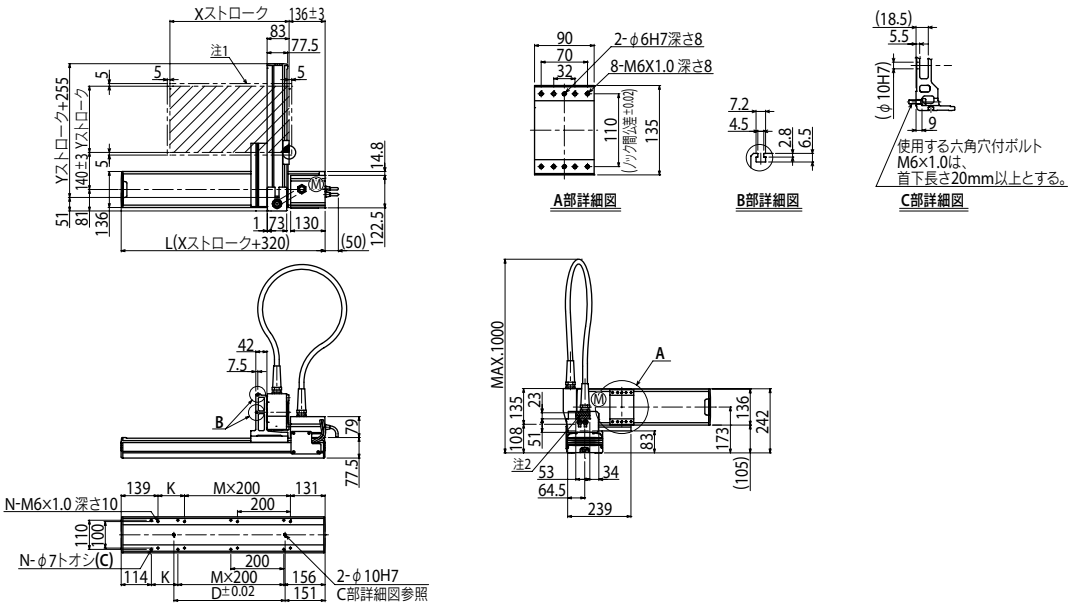
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



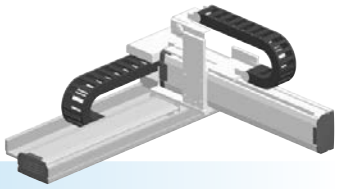
SXYx 2軸 A4



適用コントローラ RCX320 ▶ 626

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(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▶ P626

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。

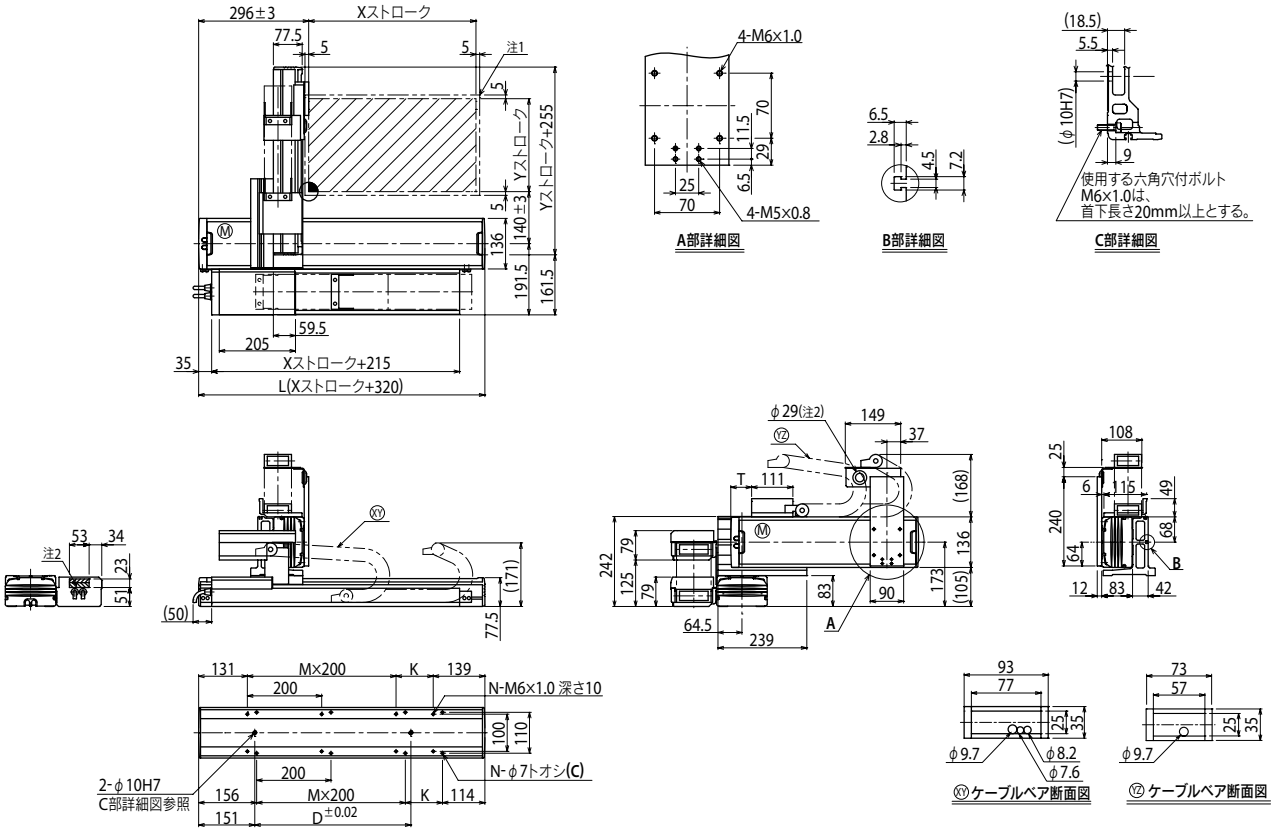
最大可搬質量 (kg)

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。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

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.636

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm	150～350 mm
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		

※1. フレームの加工（取付穴・タップ穴）は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

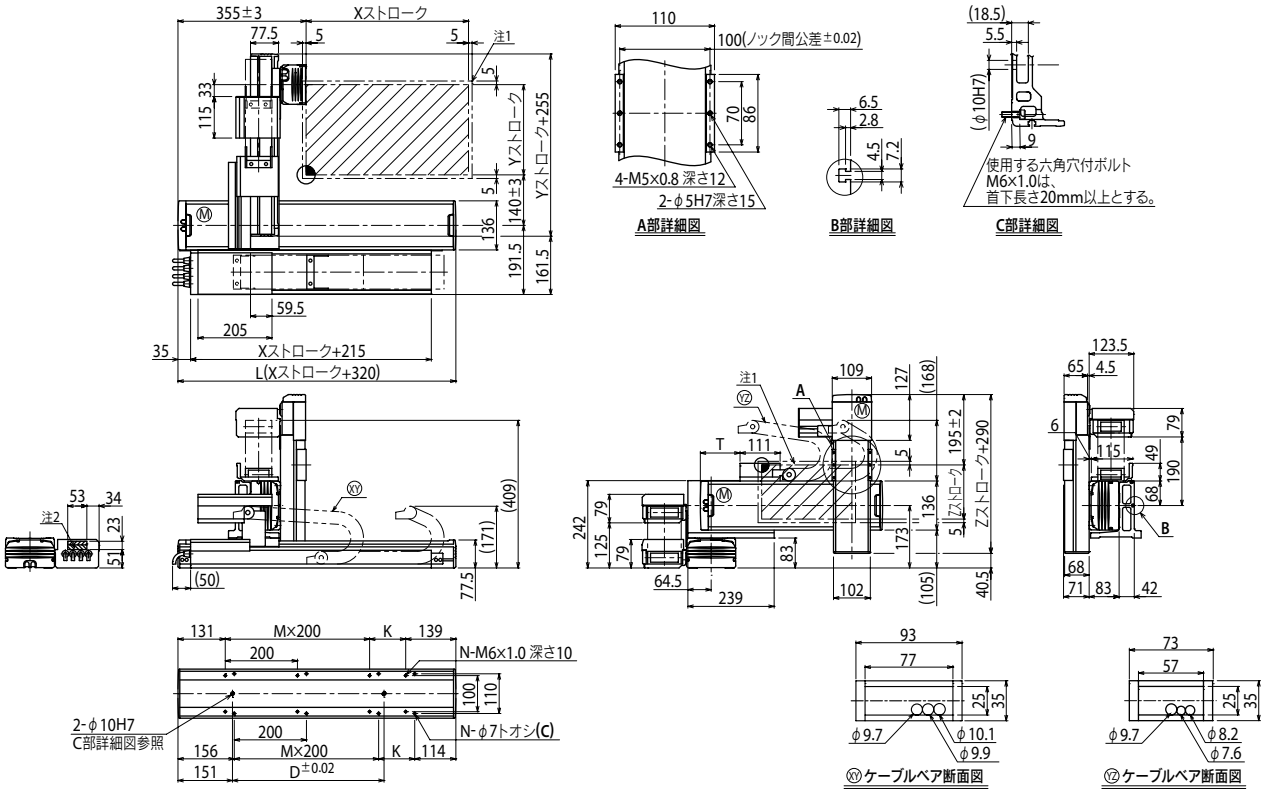
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
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%

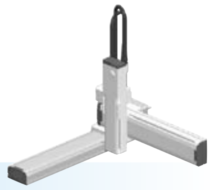
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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▶ 636

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
SXYx	S	A1 / A2 / A3 / A4	15～85cm	15～65cm	ZF	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.636

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150～850 mm	150～650 mm	150～350 mm
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		

※1. フレームの加工（取付穴・タップ穴）は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。

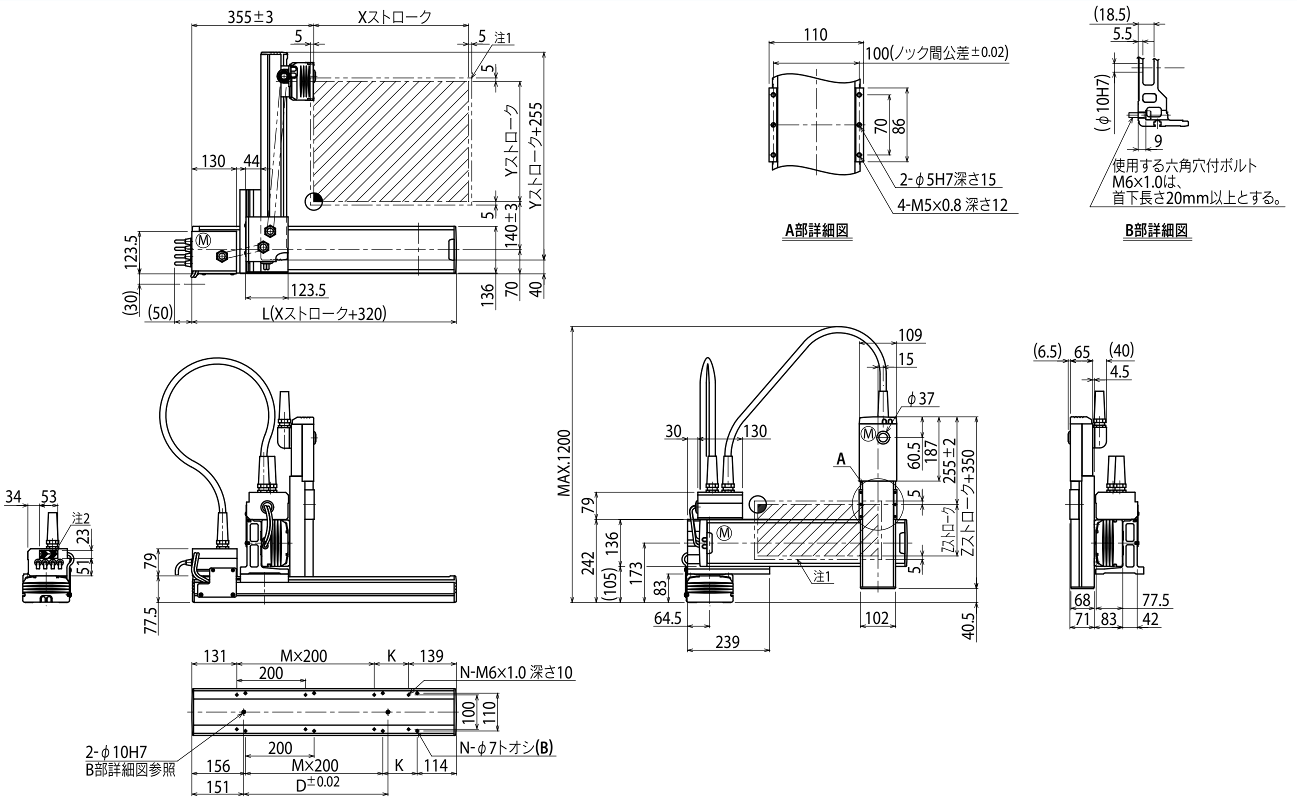
■最大可搬質量 (kg)

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
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

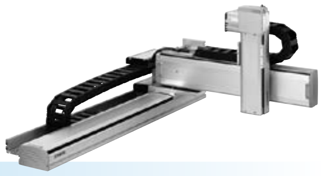
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)			
X軸	1200	960	780
速度設定	—	80%	65%

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。

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
SXYx	C	A1 / A2 / A3 / A4	15～105cm	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.636

■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。

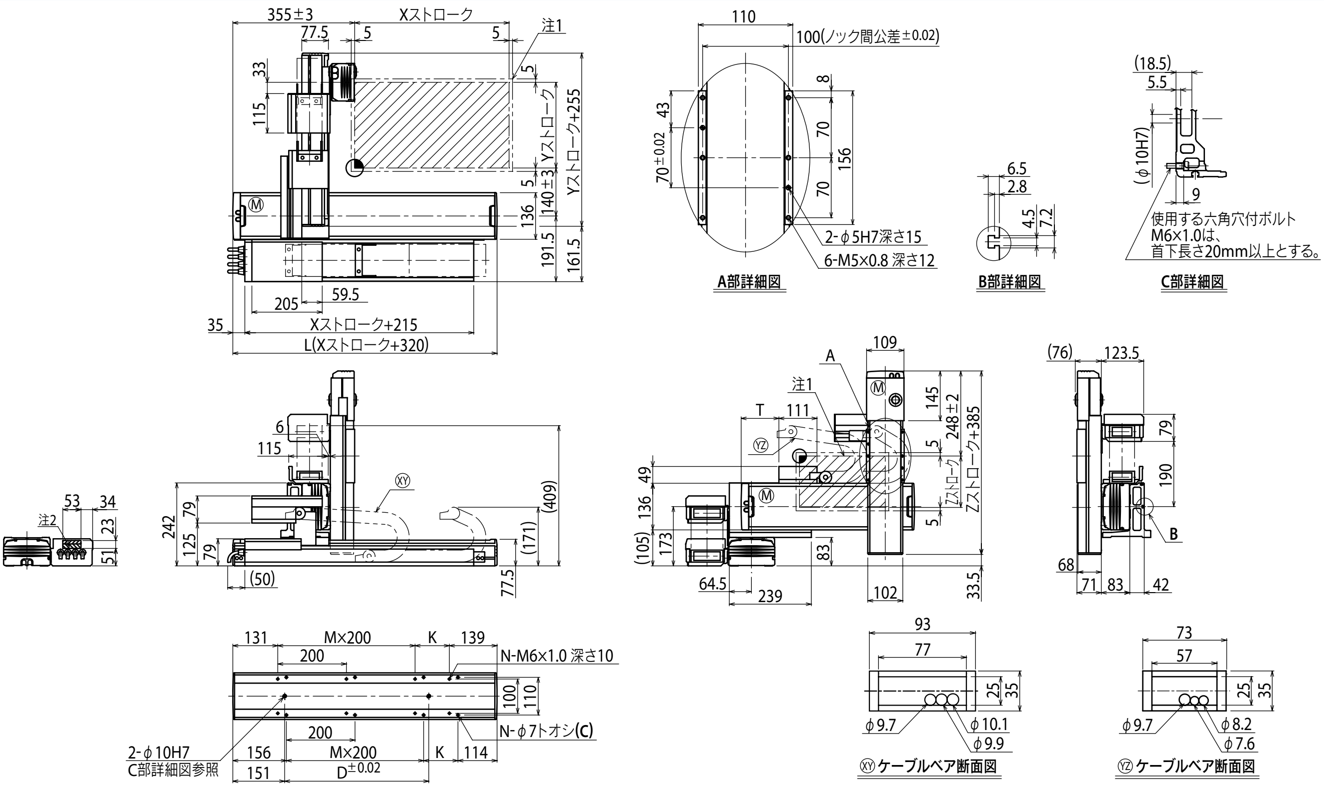
■最大可搬質量 (kg)

	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	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

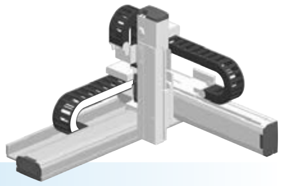
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		150～650	750	850	950	1050
	X軸	1200	960	780	600	540
	速度設定	ー	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/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
SXYx	C	A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～65cm	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.636

■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。

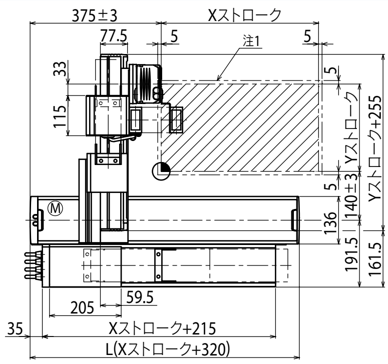
■最大可搬質量 (kg)

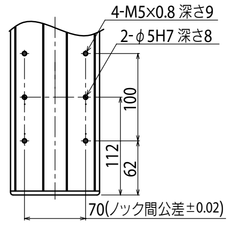
	Zストローク(mm)		
Yストローク(mm)	150	250	350
150	13	12	11
250	10	9	8
350	8	7	6
450	6	5	4
550	4	3	2
650	2	1	1

■適用コントローラ

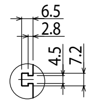
コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZFH　A1

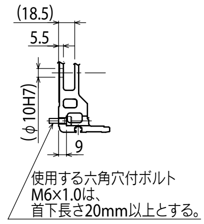




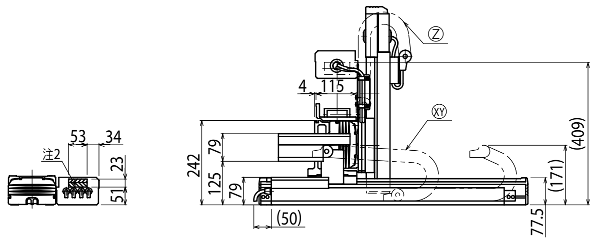
A部詳細図

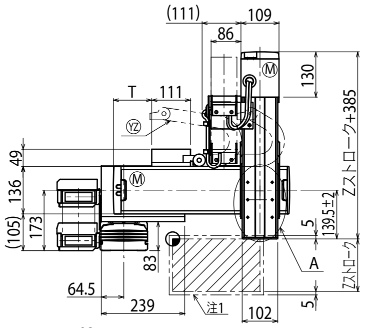


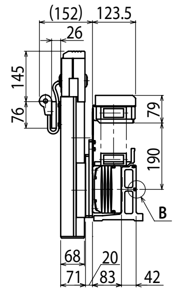
B部詳細図

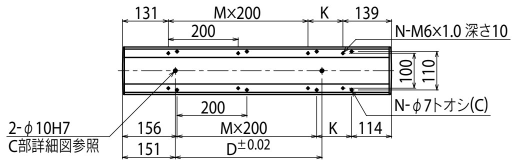


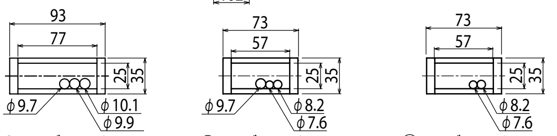
C部詳細図











ⓍⓎ ケーブルベア断面図　ⓎⓏケーブルベア断面図　Ⓩ ケーブルベア断面図

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)		150～650	750	850	950	1050
	X軸	1200	960	780	600	540
	速度設定	ー	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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - [ZR軸] - 15 - [ケーブル長] - RCX340-3 - [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]

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
SXYx	C	A1 / A2 / A3 / A4	15～105cm	15～65cm	ZS12 / ZS6	15	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.636

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。

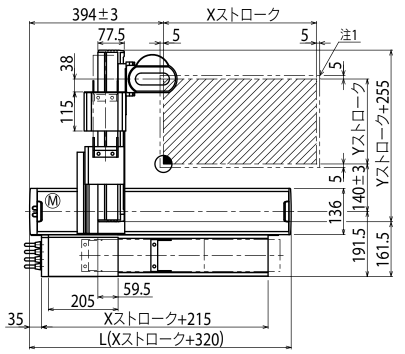
最大可搬質量 (kg)

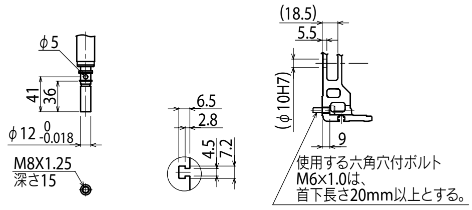
Yストローク(mm)	ZS12	ZS6
150～650	3	5

適用コントローラ

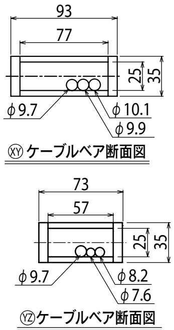
コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZS **A1**

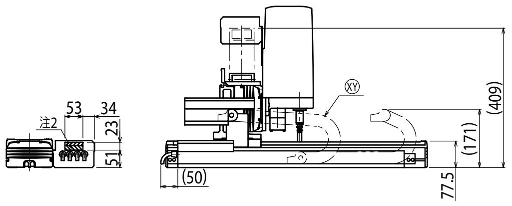


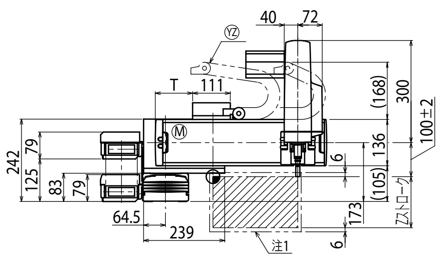


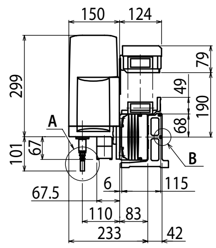
A部詳細図　B部詳細図　C部詳細図

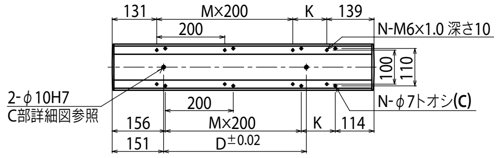


Ⓧⓨケーブルベア断面図
Ⓨⓩケーブルベア断面図









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

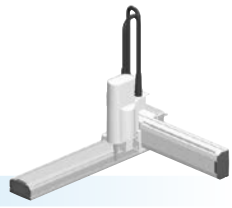
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)											
	X軸	1200						960	780	600	540
	速度設定	—						80%	65%	50%	45%

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.636**

■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。

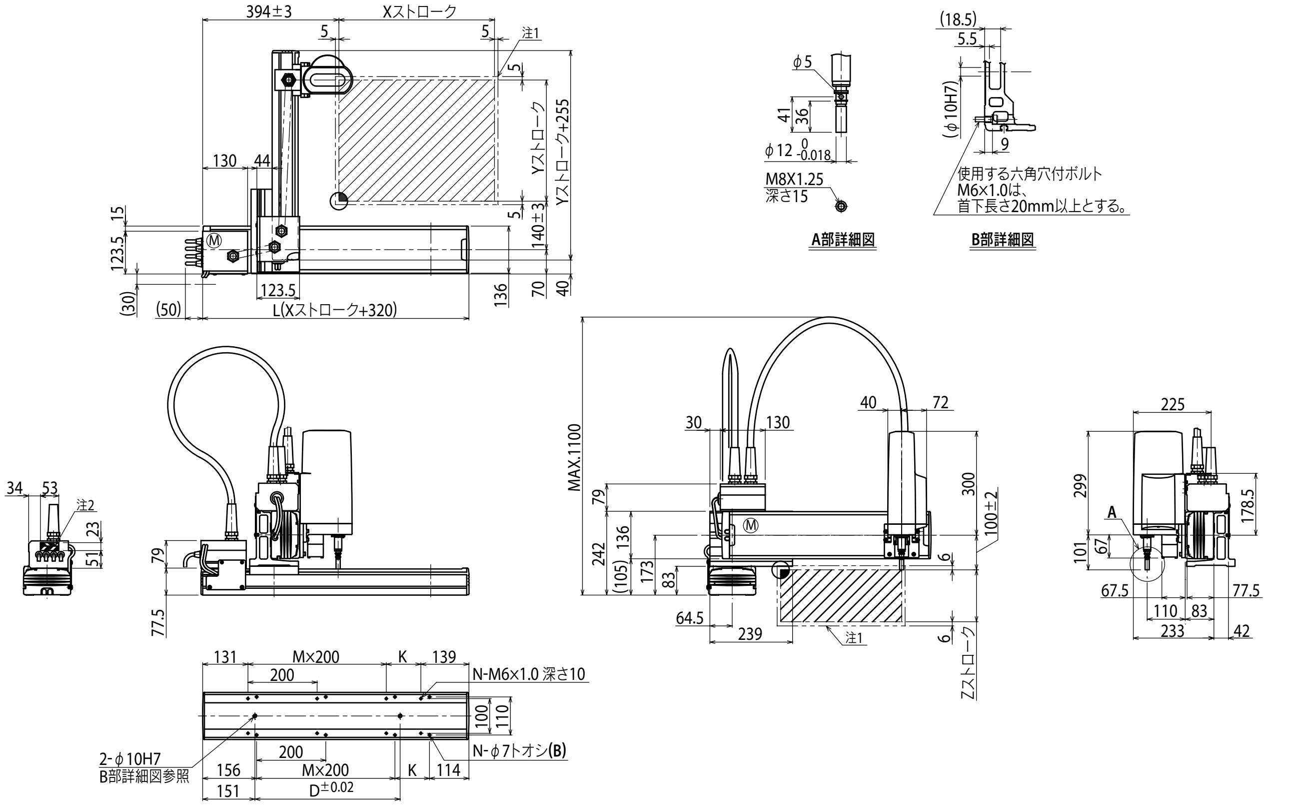
■最大可搬質量 (kg)

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

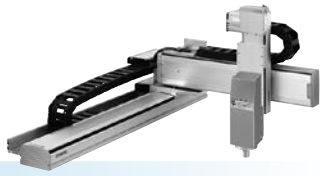
Zストローク	150

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。

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.636

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F14H	F14	F10-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	50 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	150～1050 mm	150～650 mm	150～350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			

※1. フレームの加工（取付穴・タップ穴）は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。

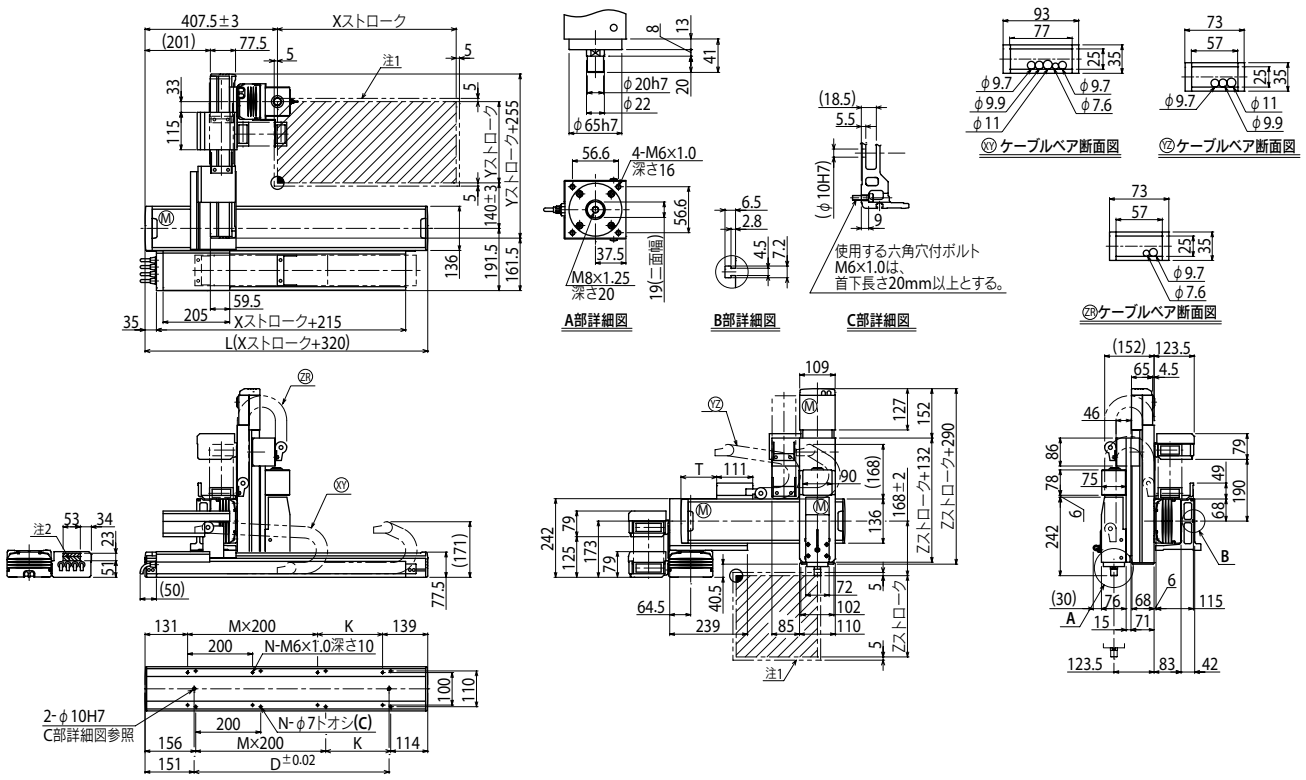
最大可搬質量 (kg)

	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

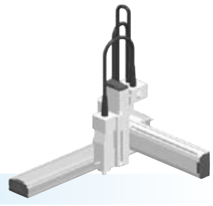
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)							
	X軸	1200		960	780	600	540
	速度設定	—		80%	65%	50%	45%

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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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
SXYx	S	A1 A2 A3 A4	15～85cm	15～65cm	ZRF	15～35cm	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.636

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F14H	F14	F10-BK	R5
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W	50 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083゜
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3（減速比）	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360゜/sec
動作範囲	150～850 mm	150～650 mm	150～350 mm	360゜
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m			

※1. フレームの加工（取付穴・タップ穴）は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。

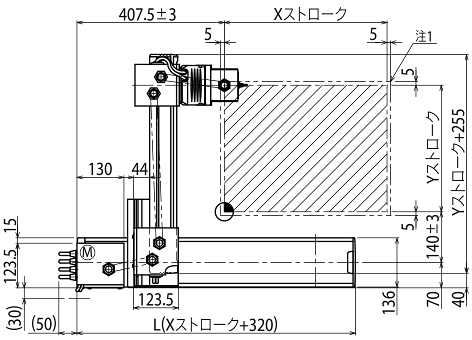
■最大可搬質量 (kg)

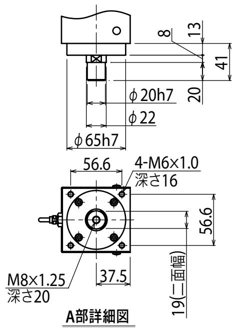
	Zストローク(mm)		
Yストローク(mm)	150	250	350
150	6	6	6
250	6	5	4
350	4	3	2
450	3	2	1
550	2	1	—
650	1	—	—

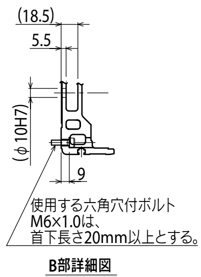
■適用コントローラ

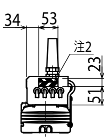
コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

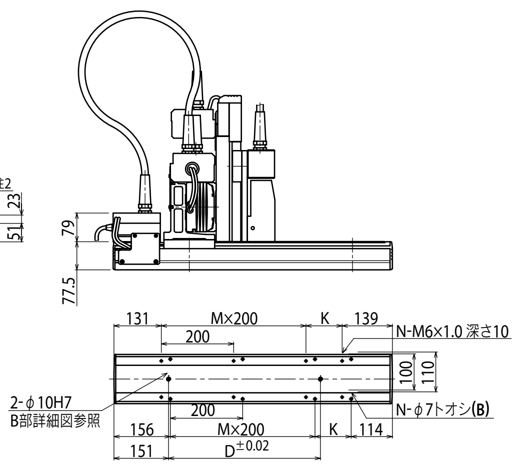
SXYx 4軸/ZRF A1

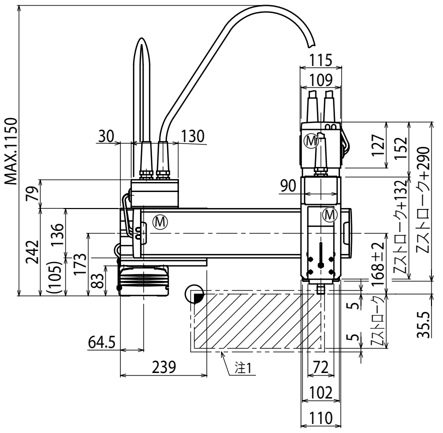


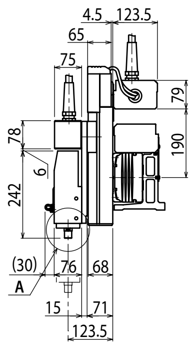












Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12

Yストローク	150	250	350	450	550	650

Zストローク	150	250	350

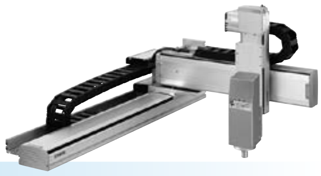
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		150～650	750	850
	X軸	1200	960	780
	速度設定	—	80%	65%

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。

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
SXYx	C	A1 A2 A3 A4	15～105cm	15～55cm	ZRFL20	15～35cm	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.636

■ 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。

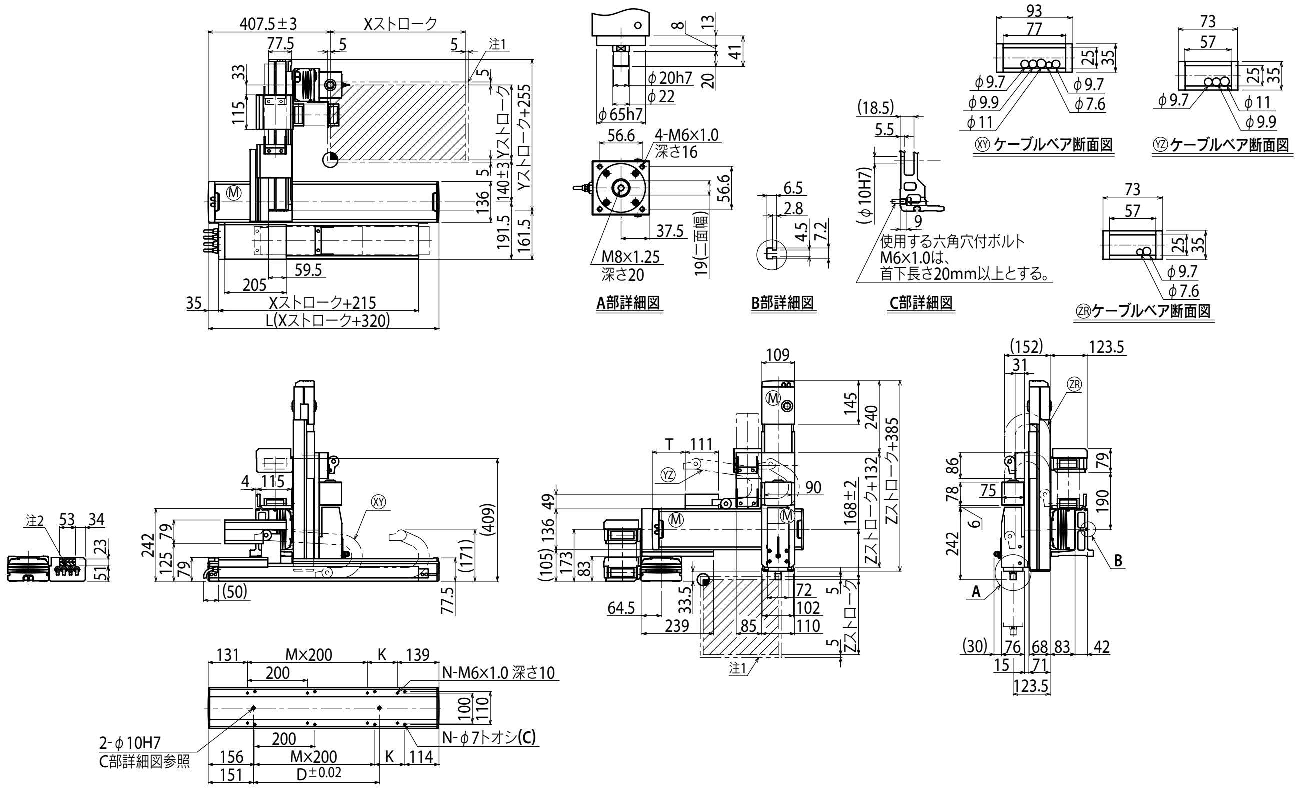
■ 最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Y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注3 (mm/sec)		150～650	750	850	950	1050
	X軸	1200	960	780	600	540
	速度設定	—	80%	65%	50%	45%

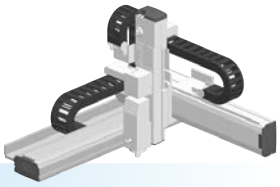
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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。

適用コントローラ RCX340 ▶ 636

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 (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.636

■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。

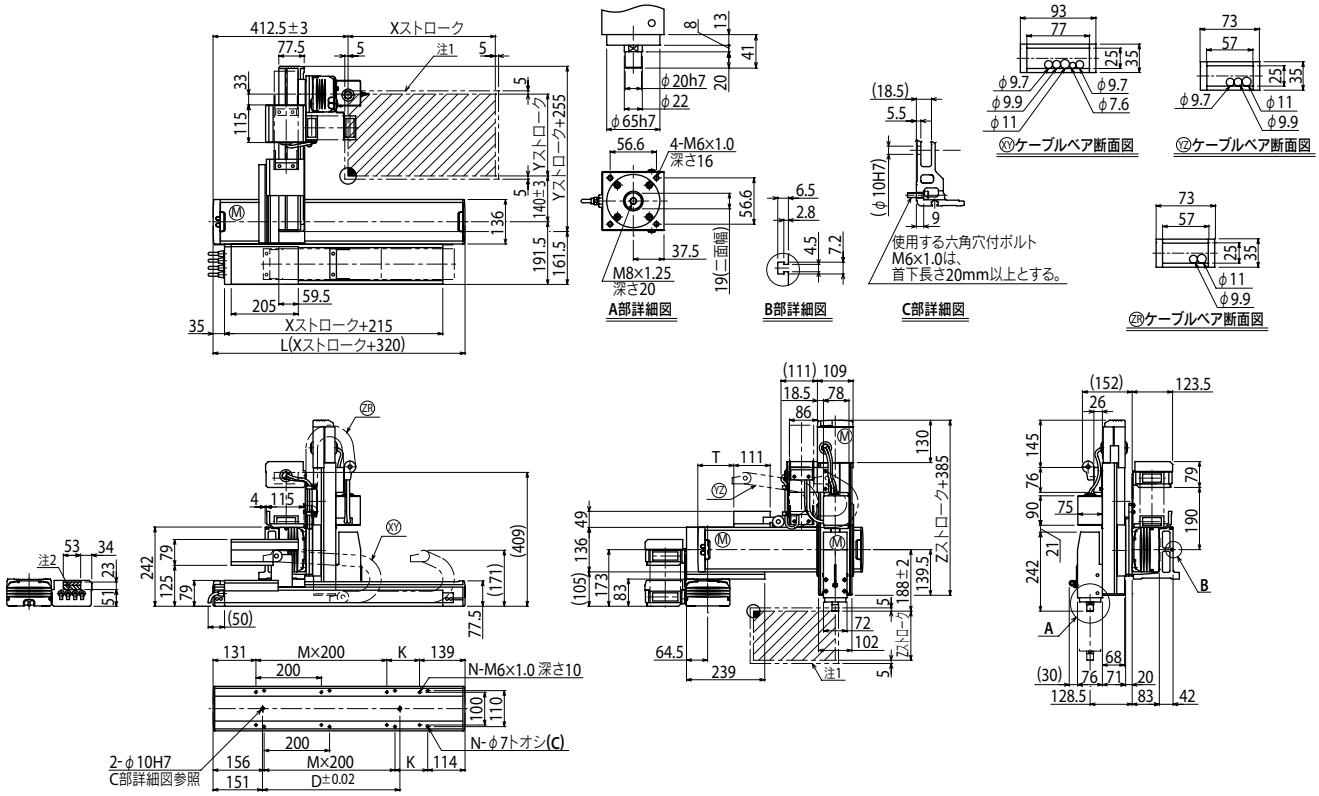
■最大可搬質量 (kg)

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%

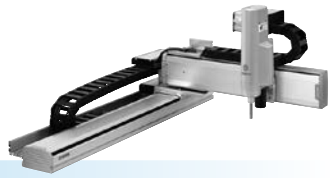
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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▶ 636

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 (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	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.636

■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。

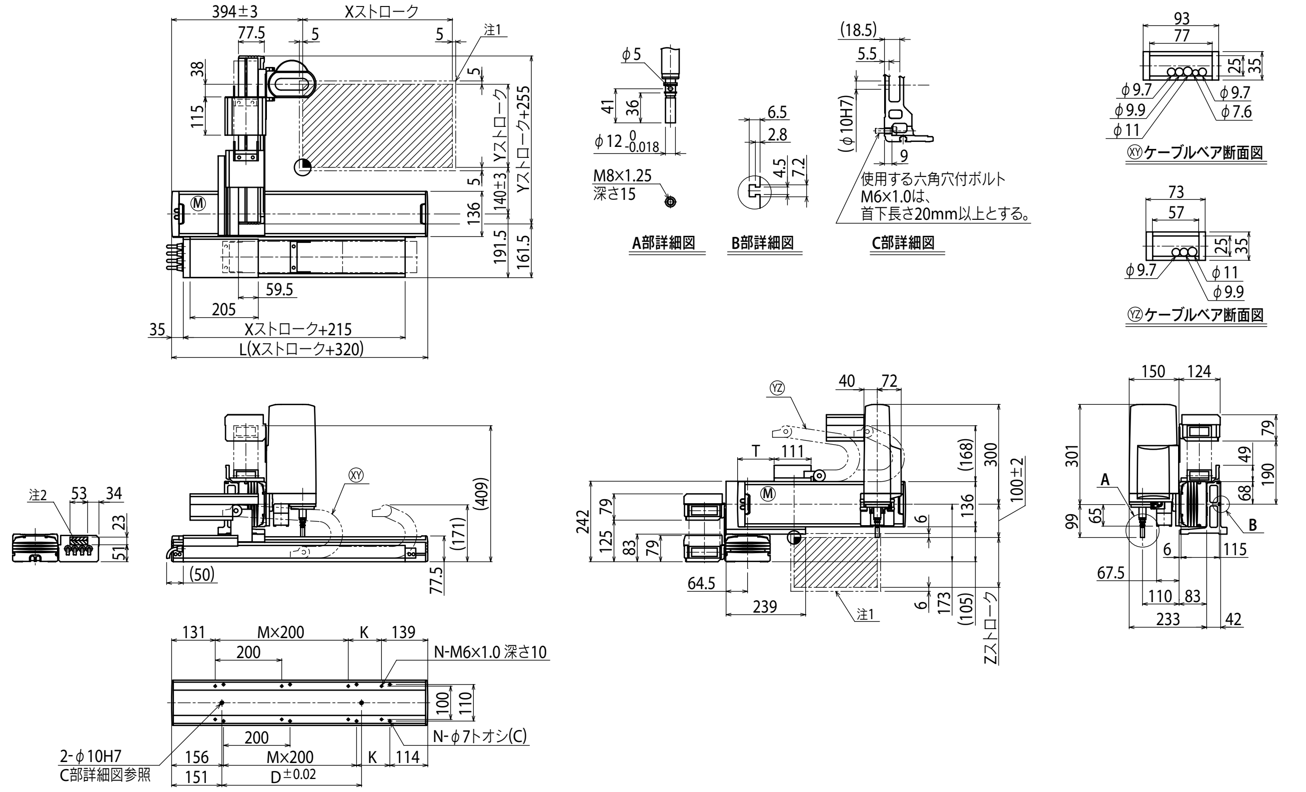
■最大可搬質量 (kg)

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

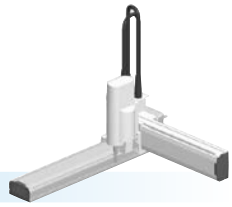
Zストローク	150

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 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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - [ZR軸] - 15 - [ケーブル長] - RCX340-4 - [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
SXYx	S	A1	15～85cm	15～65cm	ZRS12	15	3L：3.5m	RCX340-4							
		A2			ZRS6		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.636

■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。

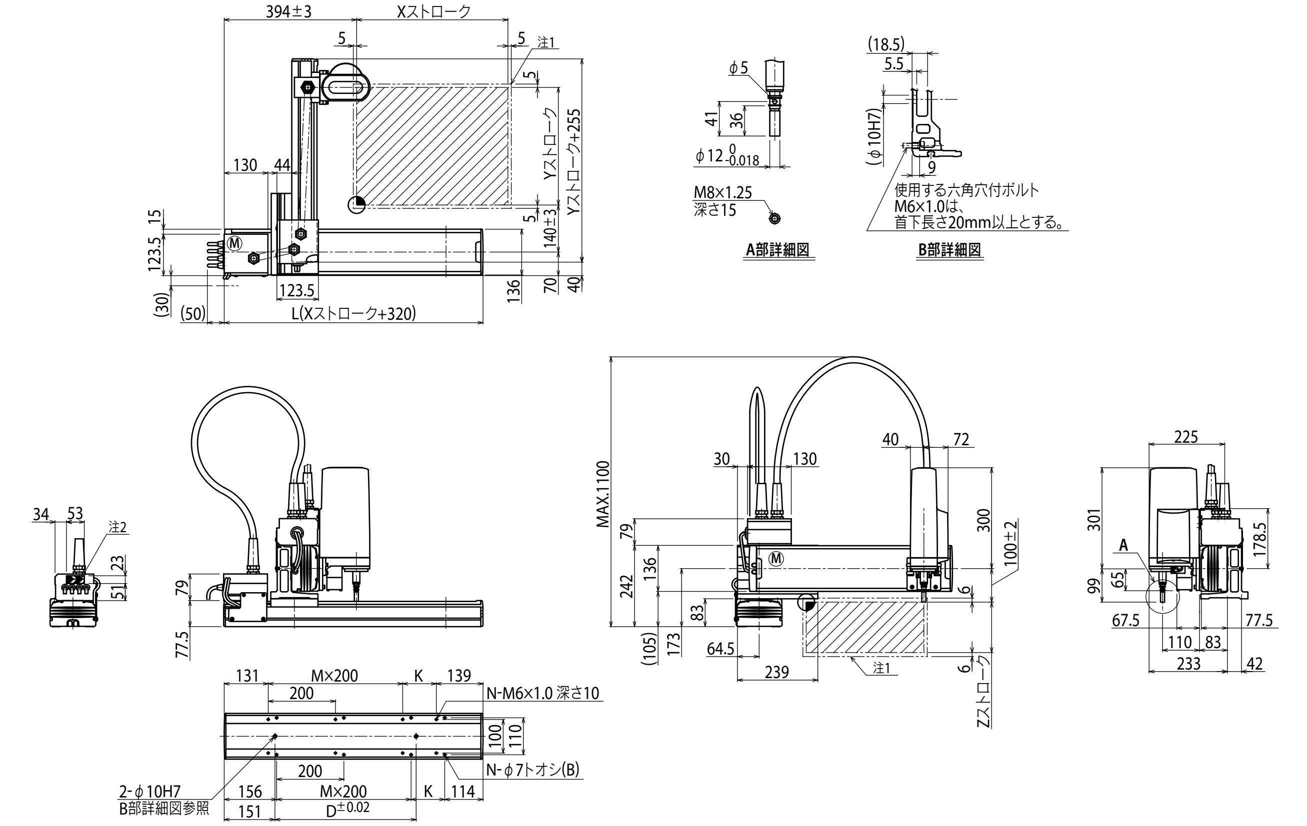
■最大可搬質量 (kg)

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



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

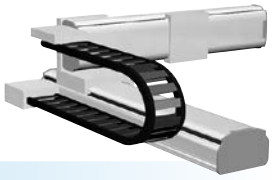
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)			
X軸	1200	960	780
速度設定	—	80%	65%

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。

SXYBx 2軸

●アームタイプ ●ケーブルベア



注文型式

SXYBx - 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	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
		A1 A2 A3 A4	15～305cm	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.626

※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)

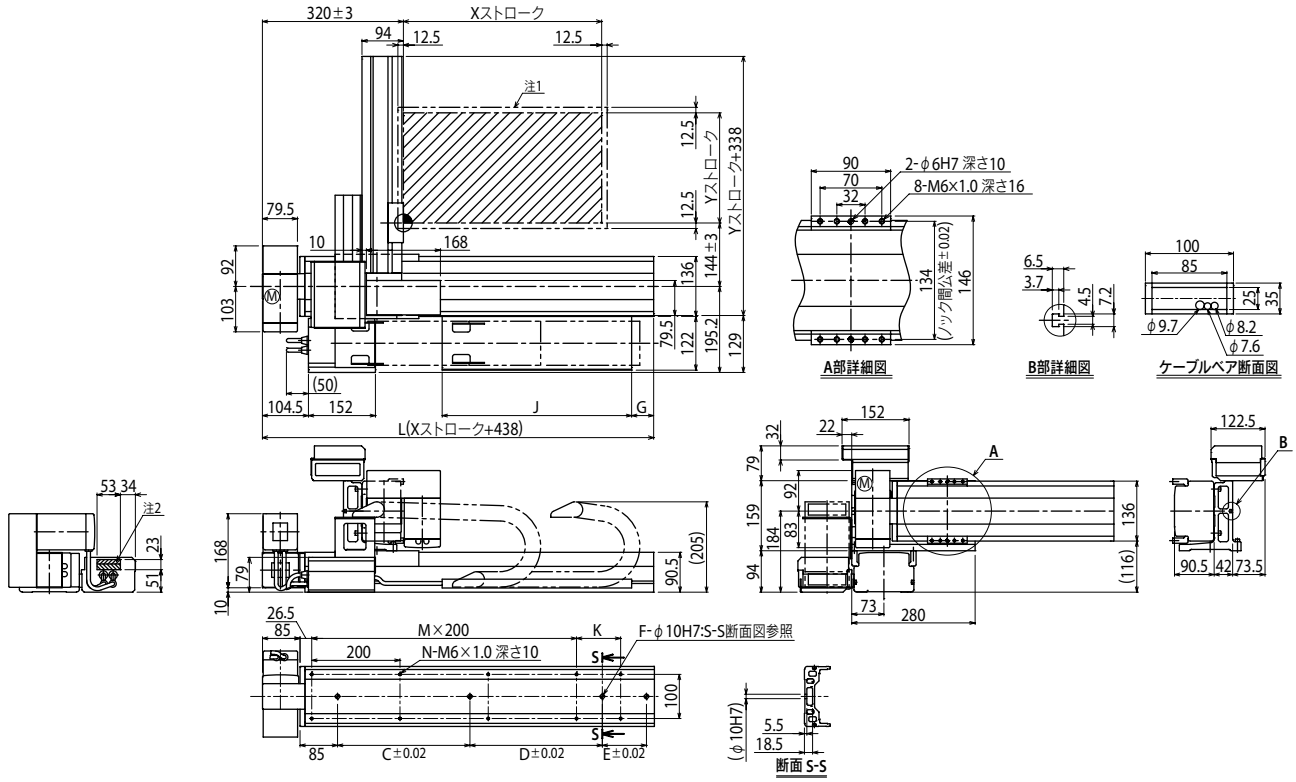
Yストローク(mm)	XY2軸
150	14
250	12
350	10
450	8
550	7

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



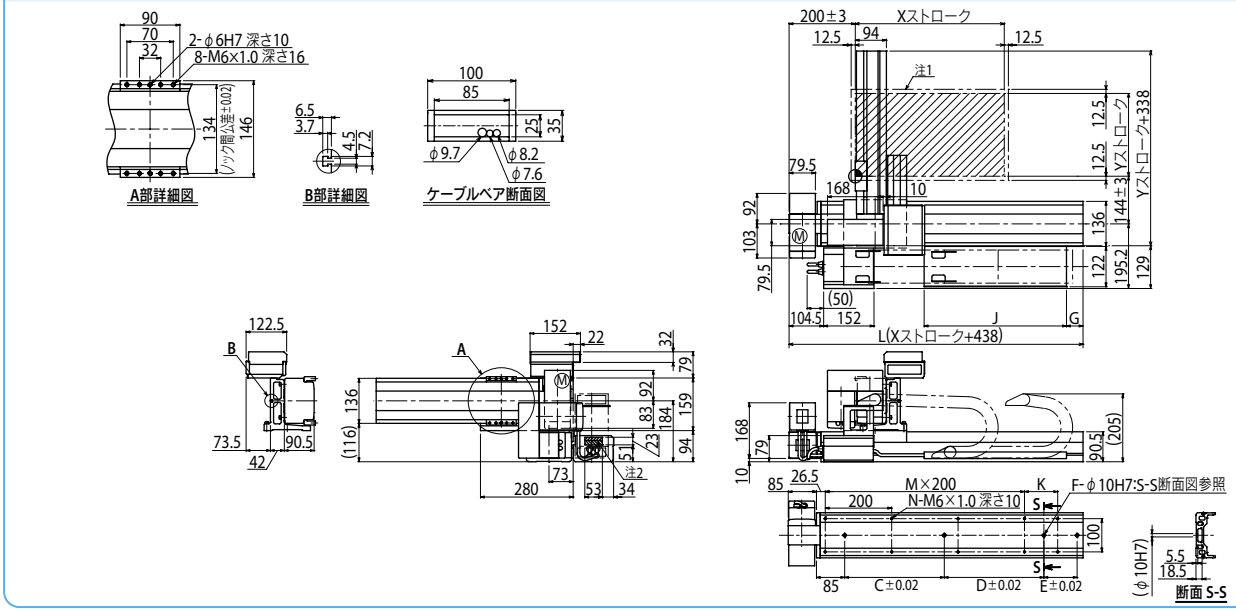
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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

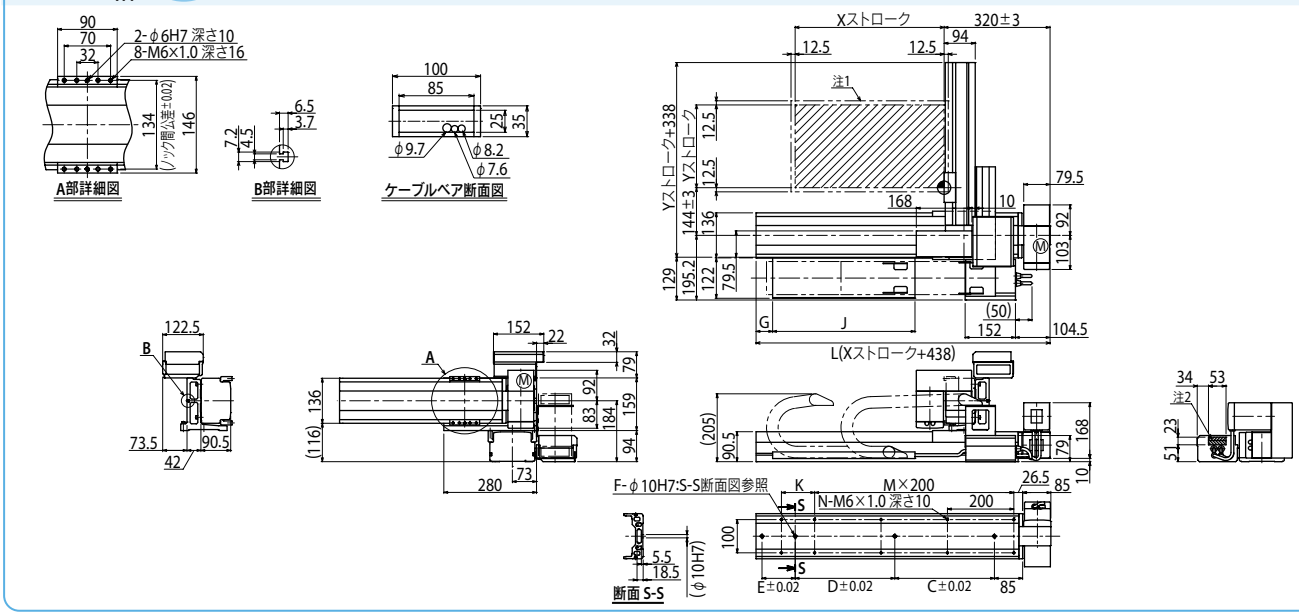
Yストローク	150	250	350	450	550

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

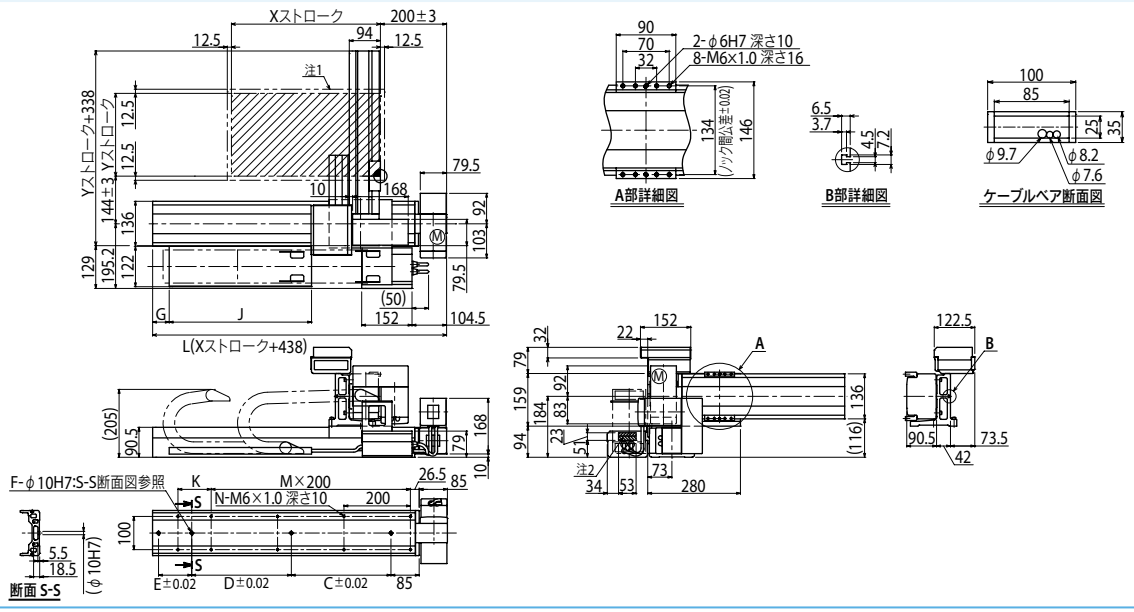
SXYBx 2軸 A2



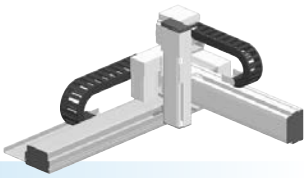
SXYBx 2軸 A3



SXYBx 2軸 A4



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.636

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	B14H	B14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※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。

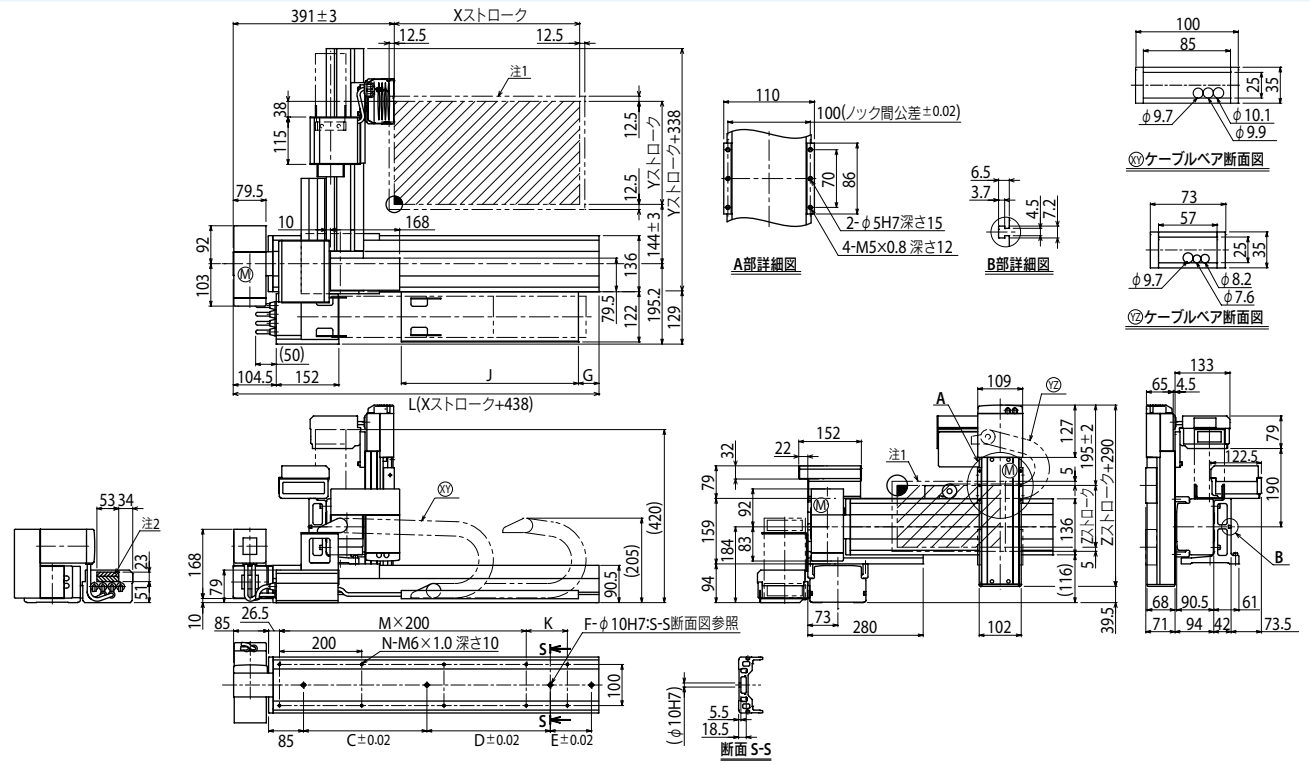
最大可搬質量 (kg)

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

適用コントローラ

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

SXYBx 3軸/ZF A1



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッ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。

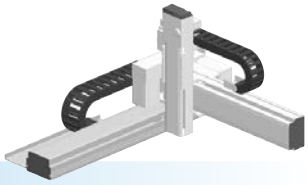
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	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▶ 636

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
		A1 A2 A3 A4	15～305cm	15～45cm		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.636

■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。

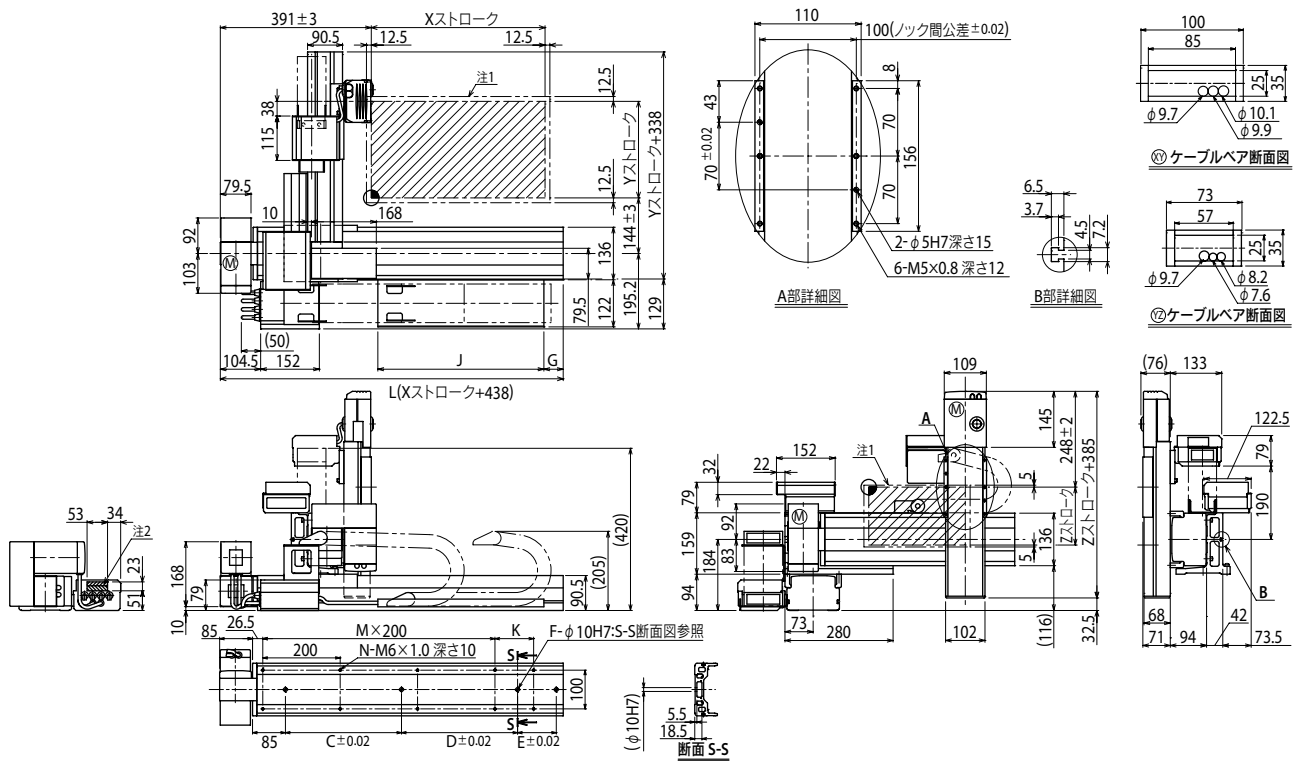
■最大可搬質量 (kg)

	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



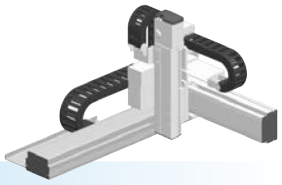
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。　注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	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
Zストローク	150	250	350	

適用コントローラ RCX340▶ 636

SXYBx 3軸/ZFH



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

注文型式

SXYBx - C - □ - □ - □ - ZFH - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	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	15～45cm		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.636

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。

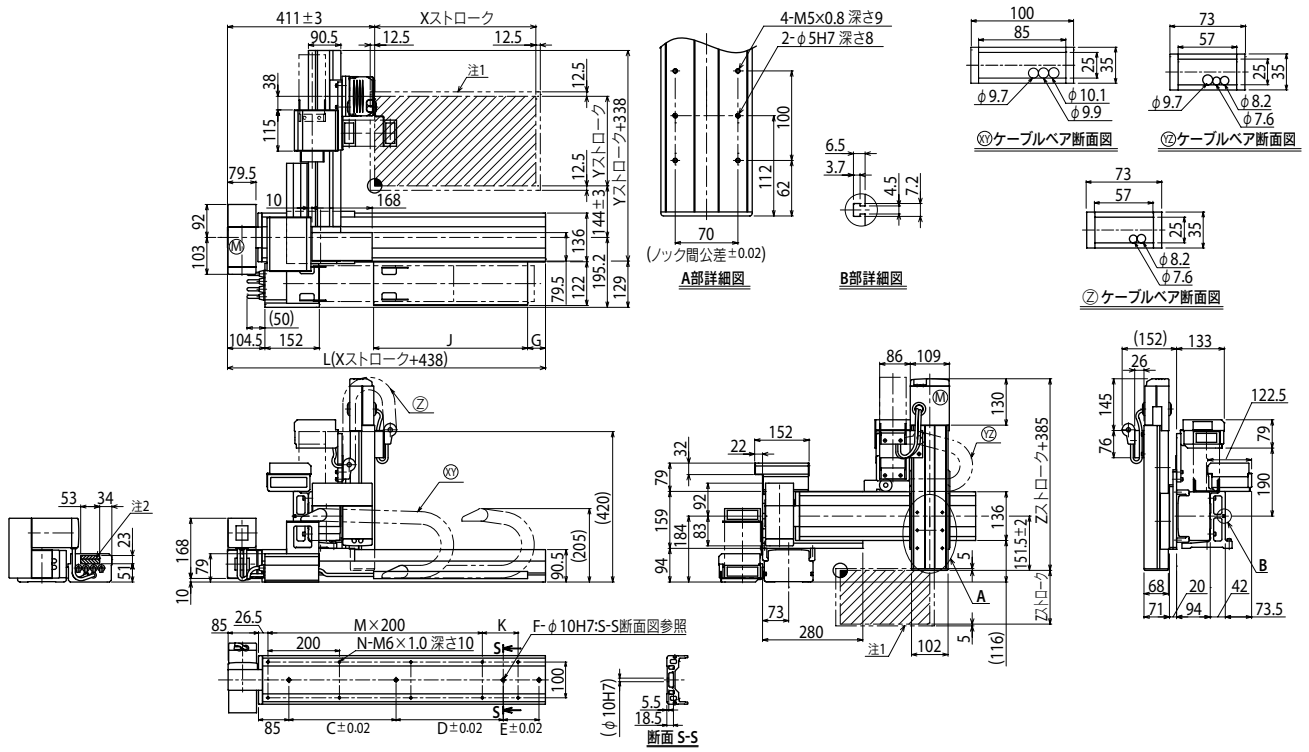
最大可搬質量 (kg)

	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。

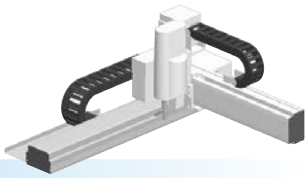
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	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
Zストローク	150	250	350	

適用コントローラ RCX340▶ 636

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 (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	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.636

■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。

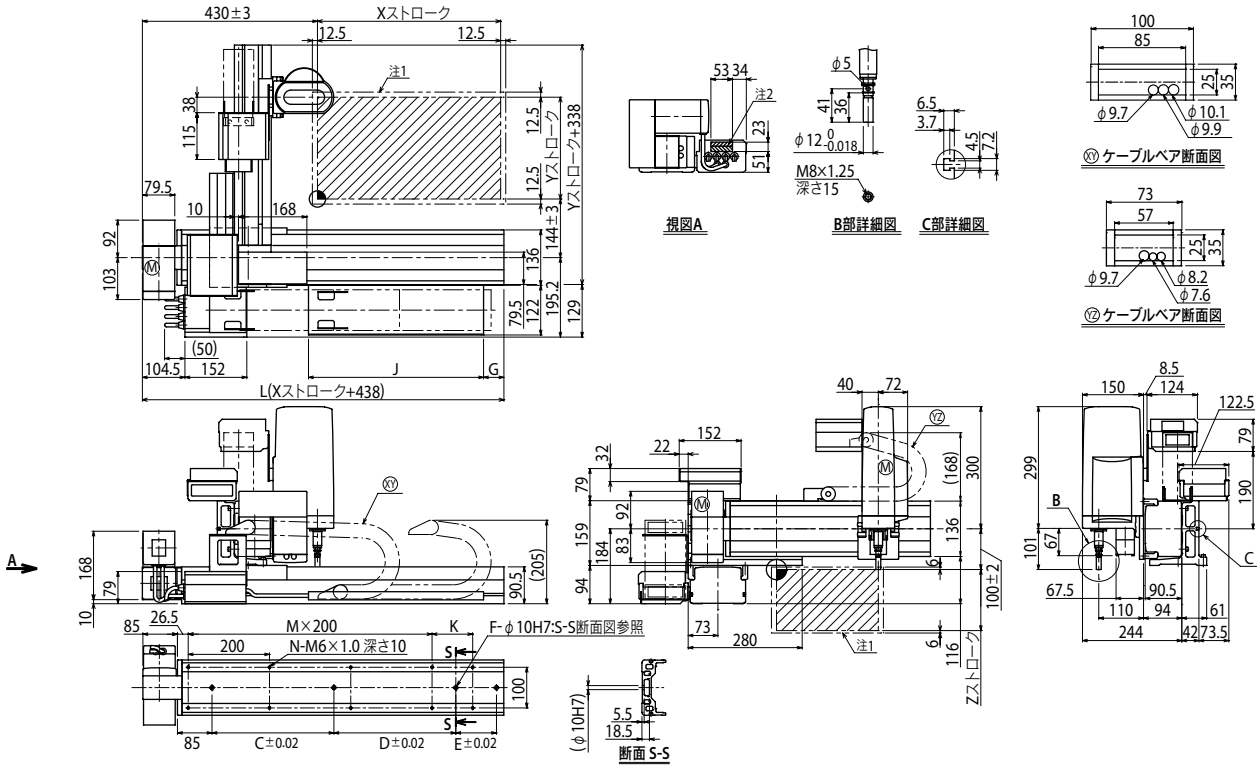
■最大可搬質量 (kg)

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

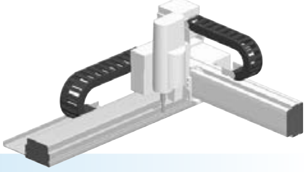
Yストローク	150	250	350	450	550

Zストローク	150

適用コントローラ RCX340▶ 636

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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - [ZR軸] - 15 - [ケーブル長] - RCX340-4 - [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	15～55cm	ZRS12 / ZRS6	15	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.636

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。

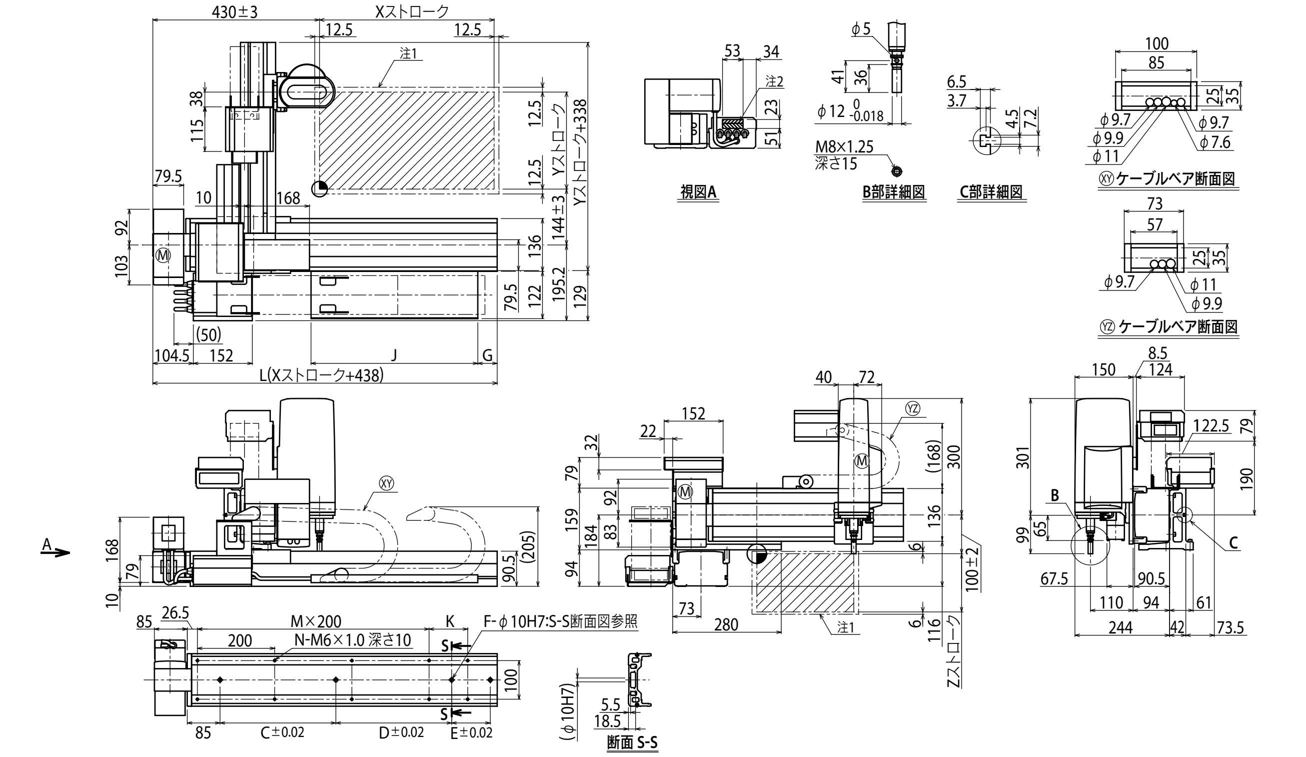
最大可搬質量 (kg)

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
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	550

Zストローク	150

MEMO

NXY 2軸

● アームタイプ　● ケーブルベア

■注文型式

NXY - **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** - [安全規格] - **R** - [オプションA] - [オプションB] - [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	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
NXY	C	A1	50～200cm	15～65cm	3L : 3.5m	RCX320-2		R				
		A3			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.626**

■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。

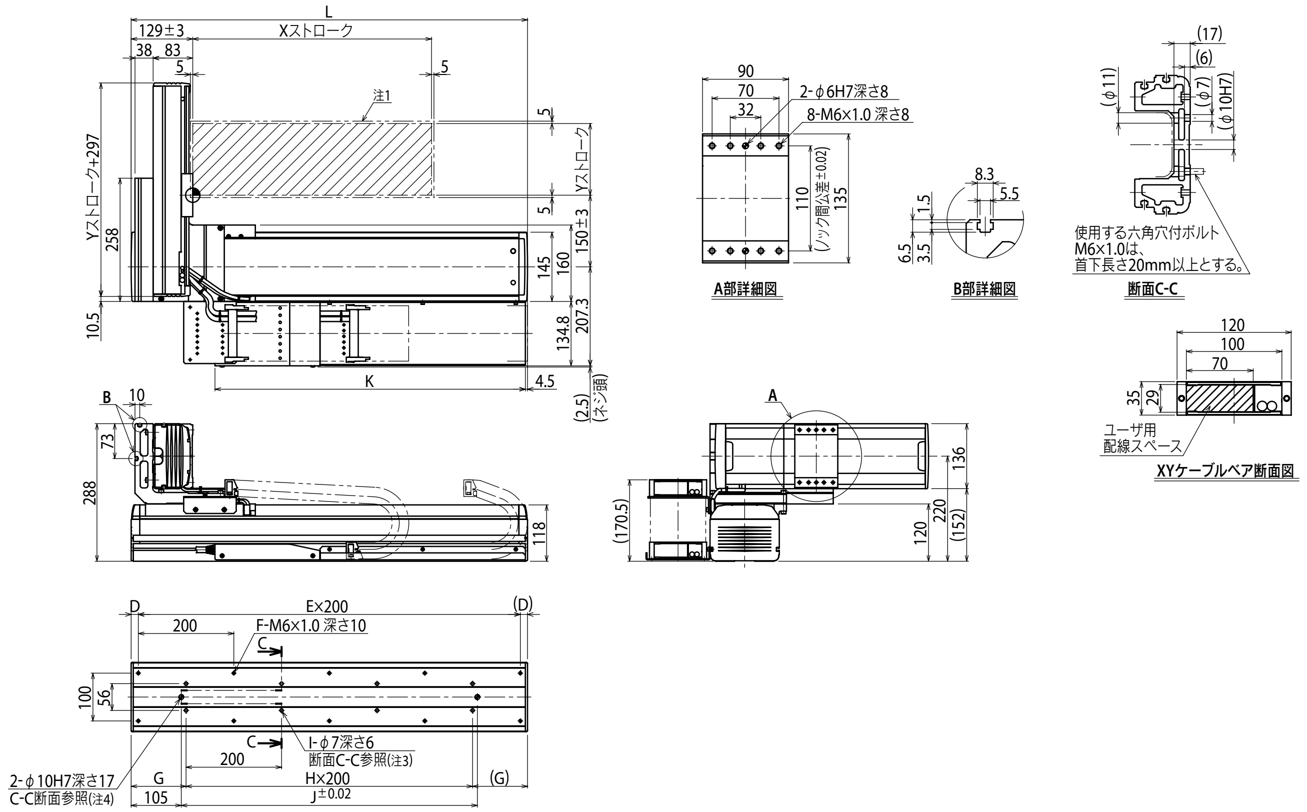
■最大可搬質量 (kg)

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

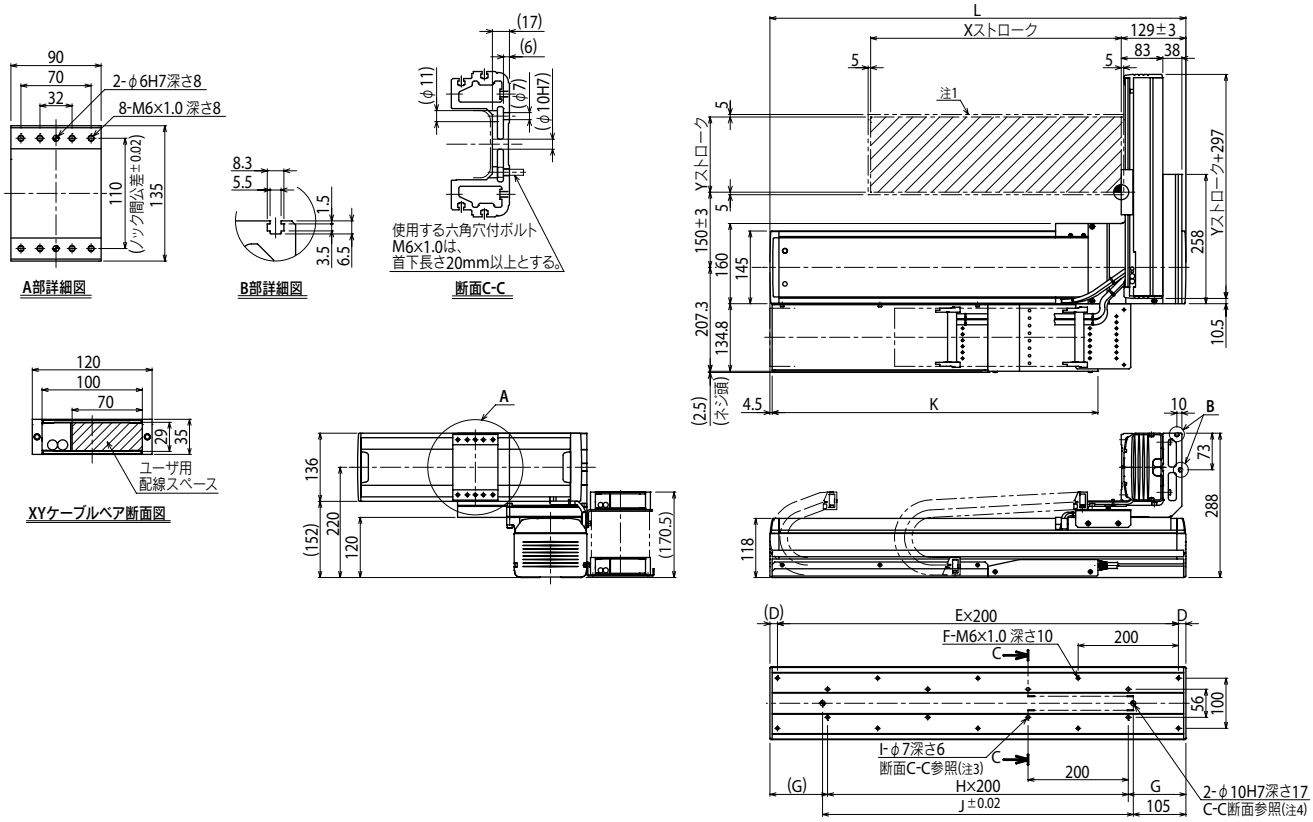


Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	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。

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 ▶ 626

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
		A1 A3	50～200cm	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.636

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。

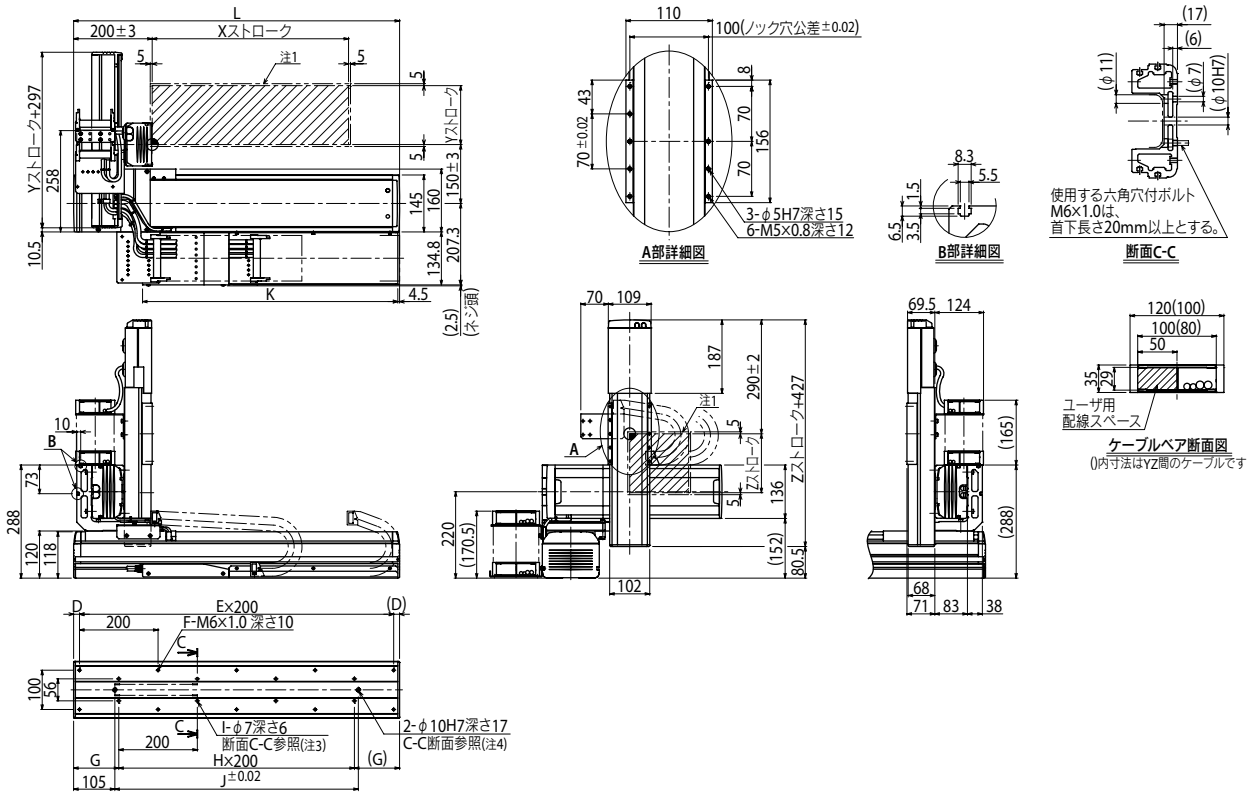
最大可搬質量 (kg)

	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	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

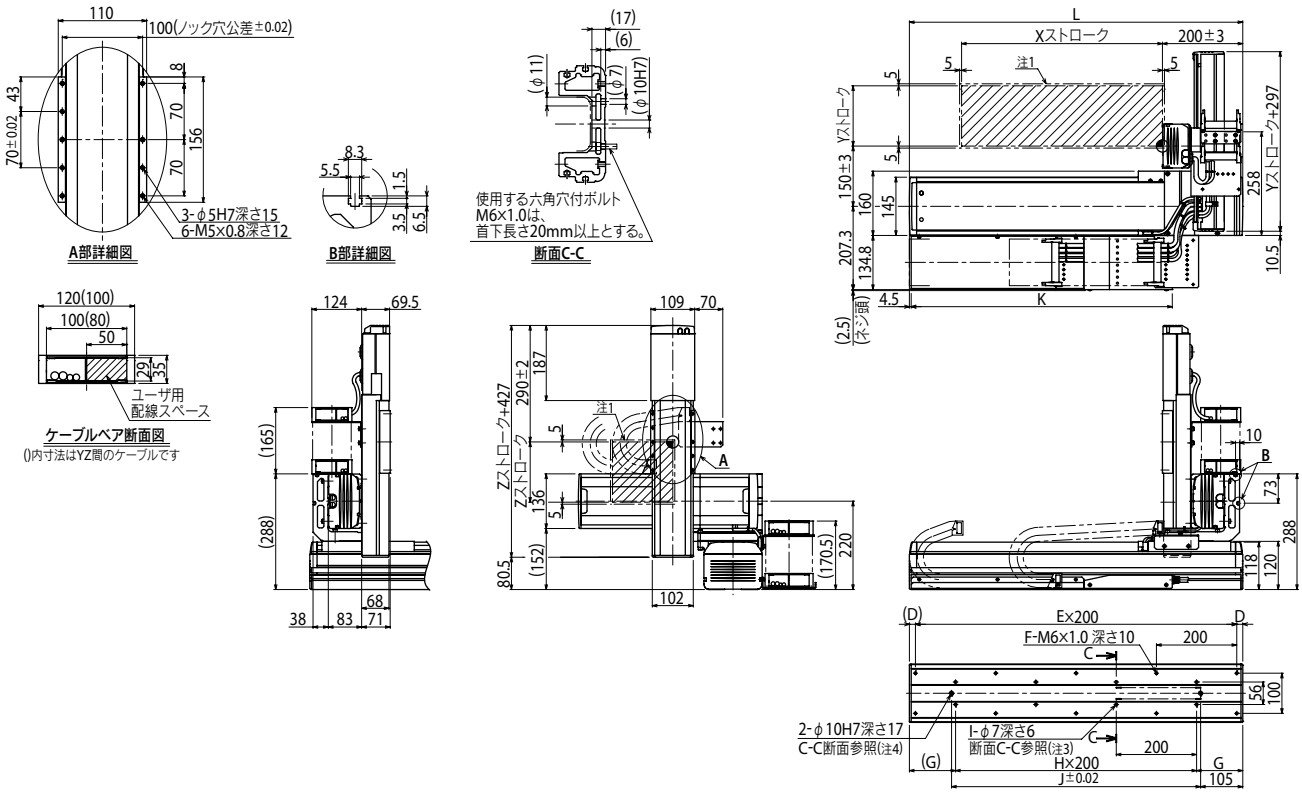
Yストローク	150	250	350	450	550	650

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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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。

適用コントローラ RCX340 ▶ 636

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	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	ZFH	15～35cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m	RCX340							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

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。

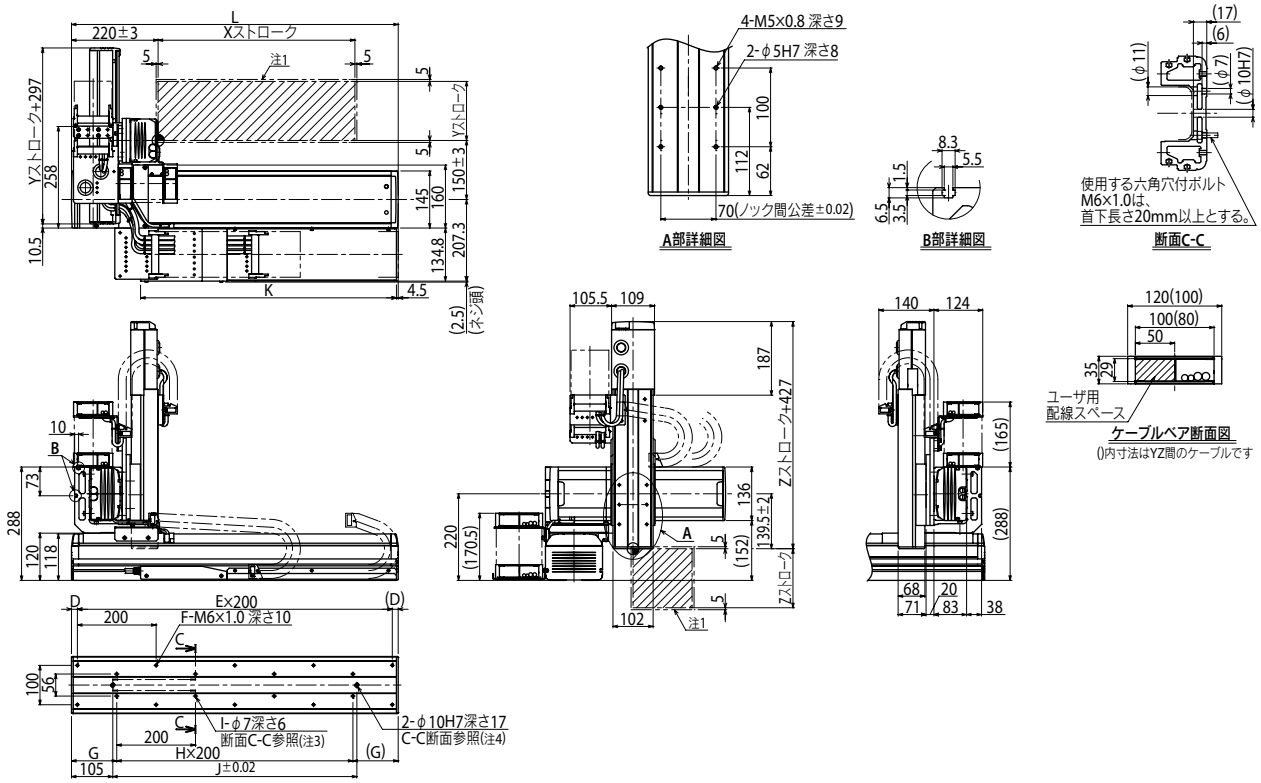
最大可搬質量 (kg)

	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

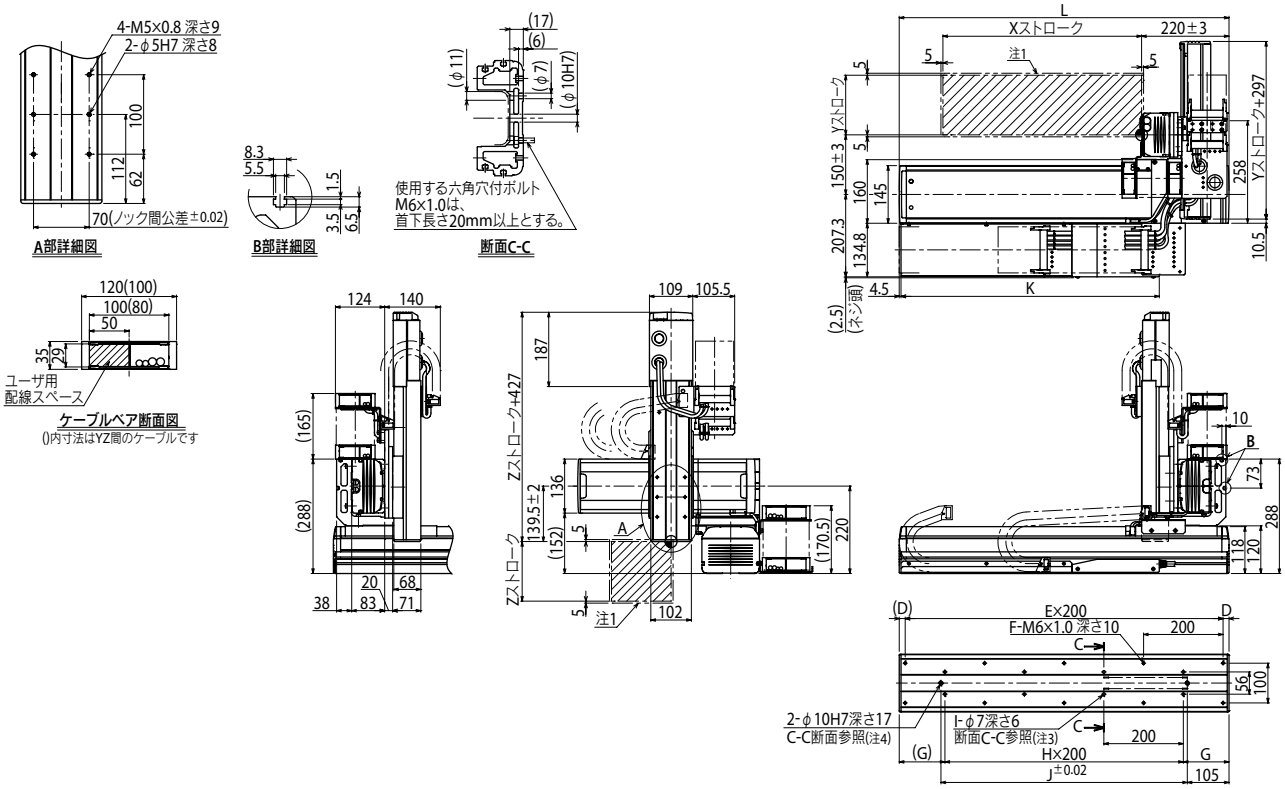
Yストローク	150	250	350	450	550	650

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▶ 636

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.636**

※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。

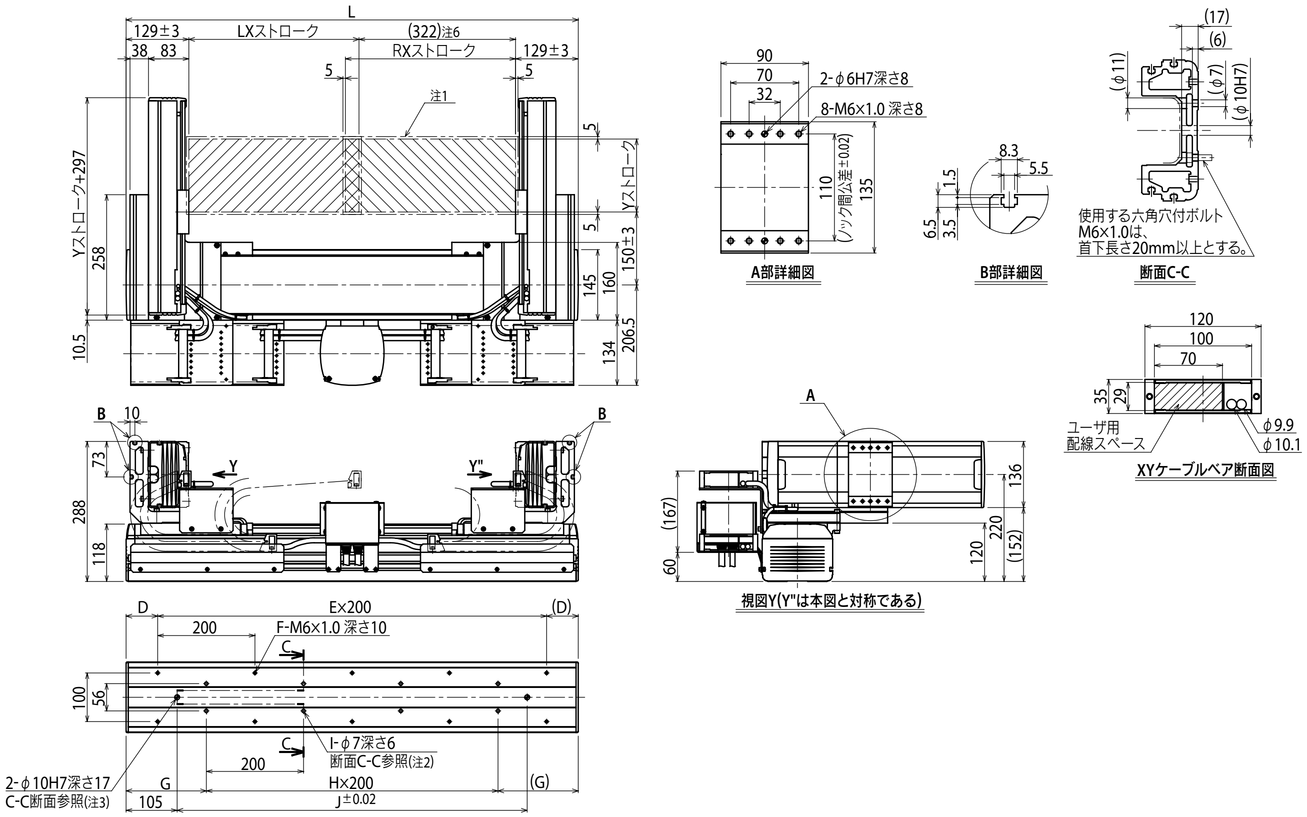
最大可搬質量 (kg)

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

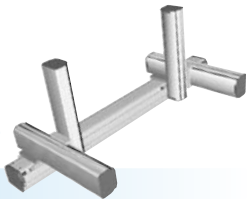


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	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。

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	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
			25～175cm	15～65cm※1		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.636

※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。

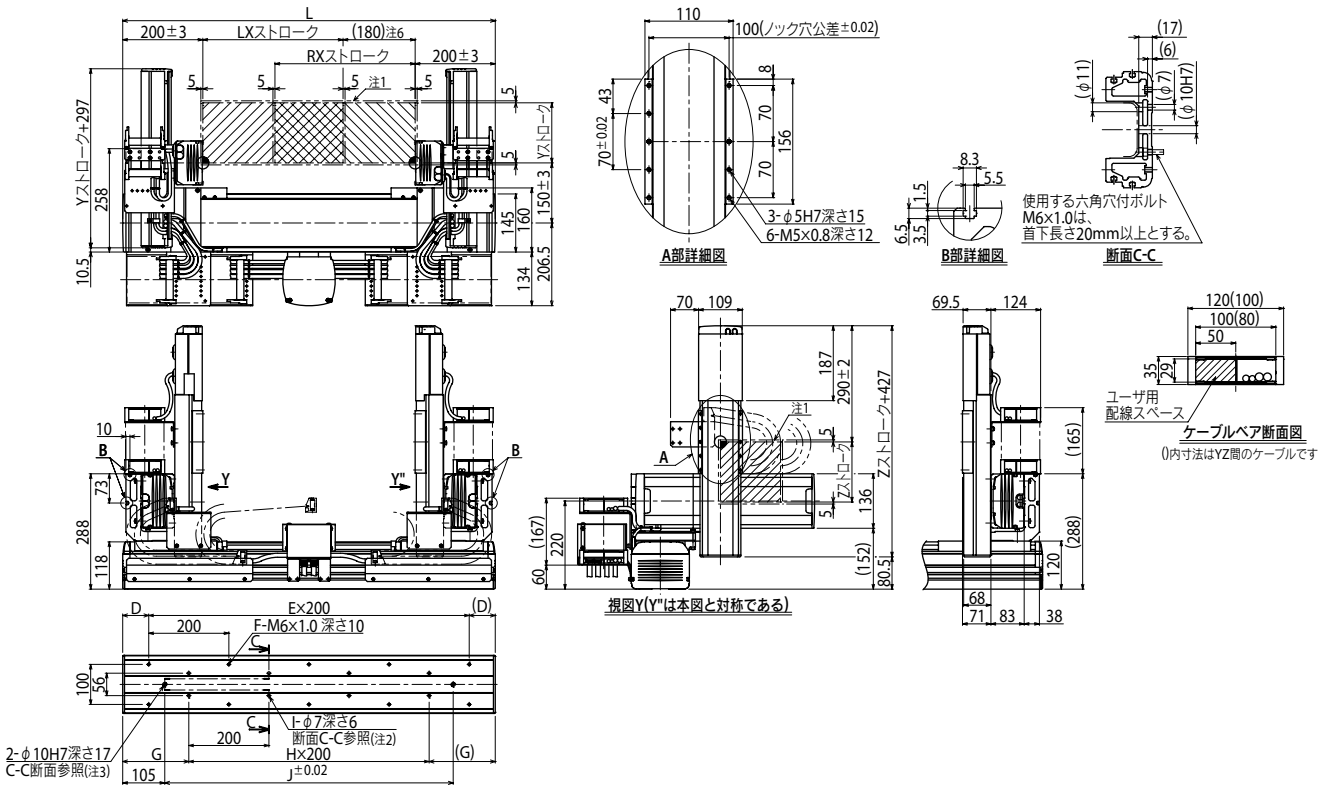
最大可搬質量 (kg)

	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-W 6軸/ZFL WA1



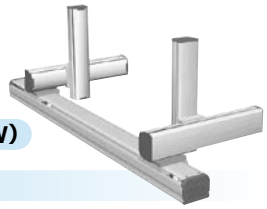
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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	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
			25～175cm	15～65cm※1		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.636

※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。

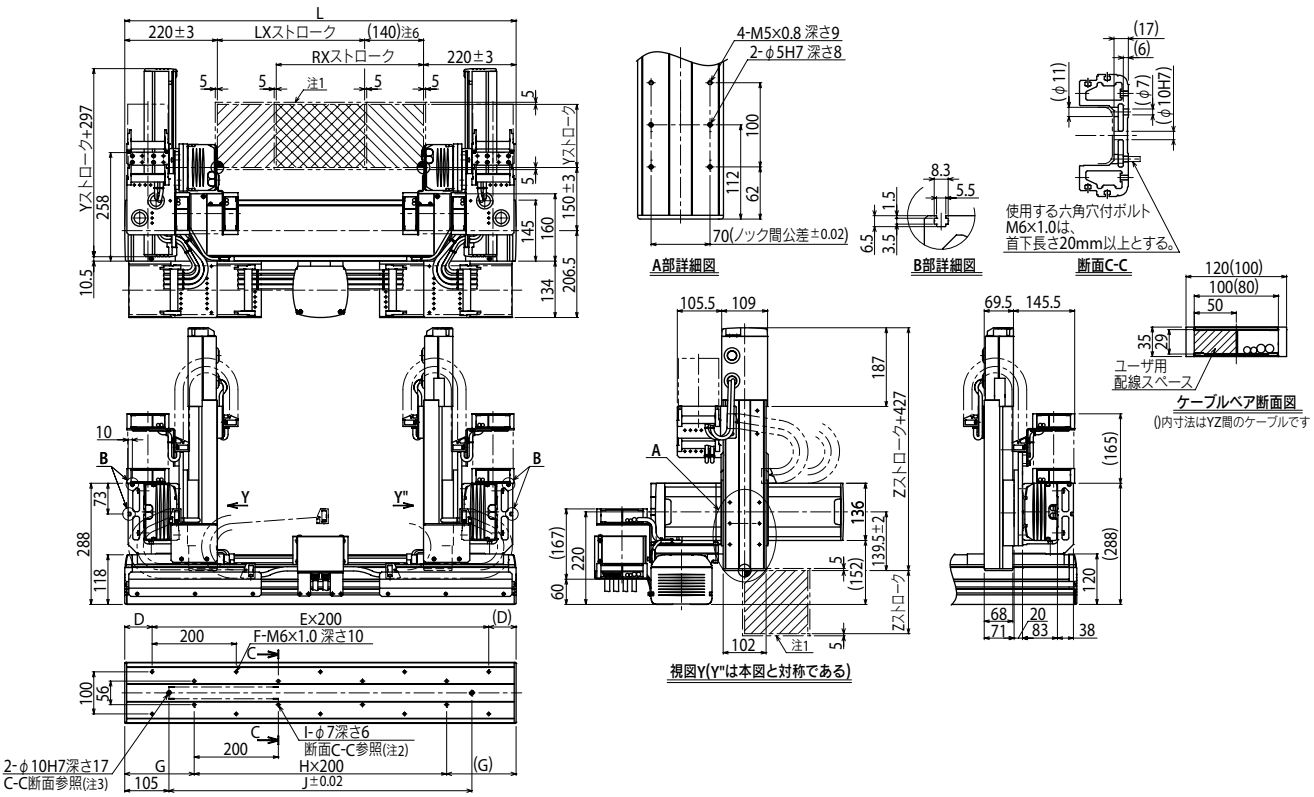
最大可搬質量 (kg)

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▶ 636

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
MXYx	C	A1 / A2 / A3 / A4	25～125cm	15～65cm	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▶ P.626**

■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。

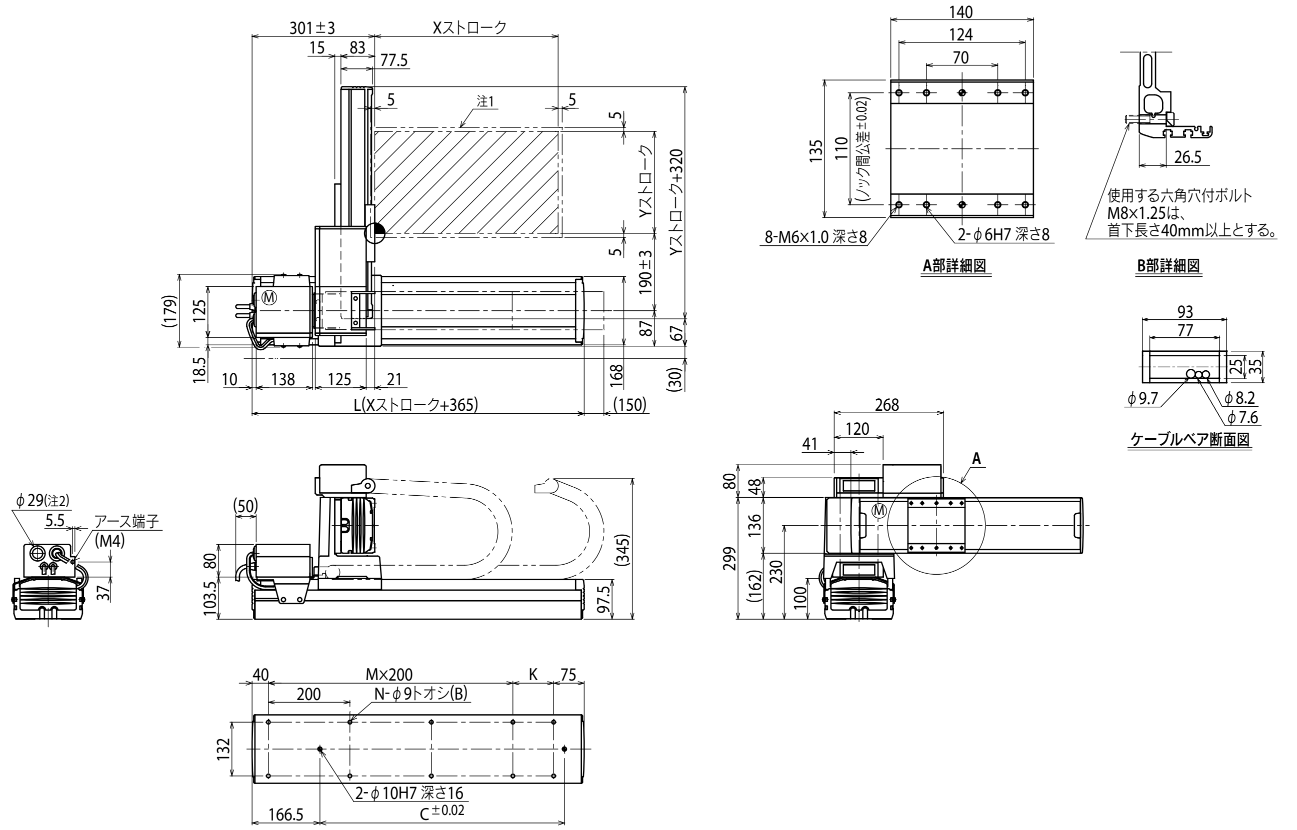
■最大可搬質量 (kg)

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



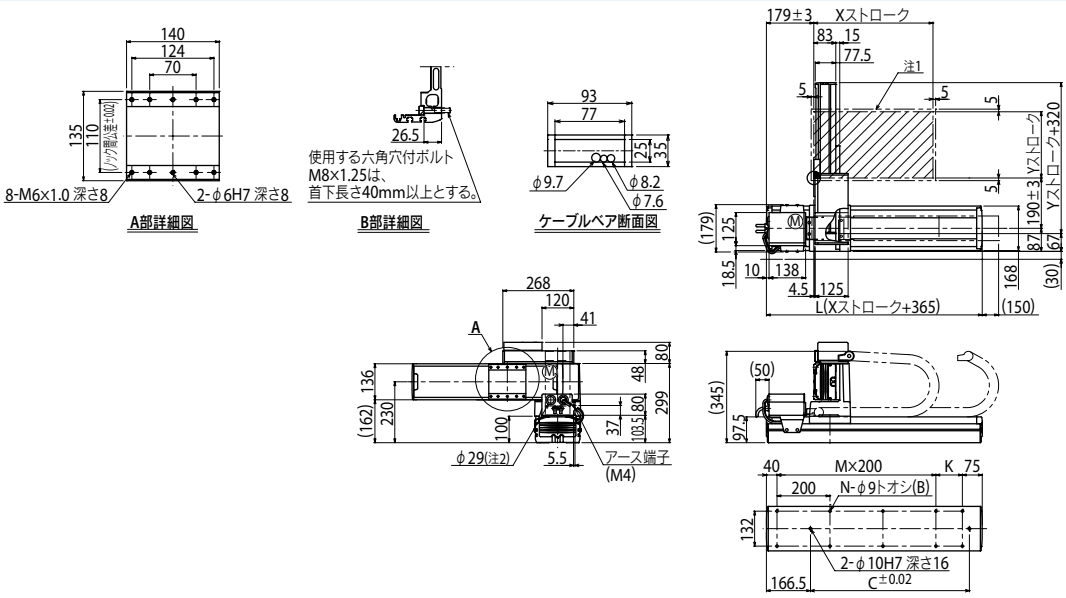
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

Yストローク	150	250	350	450	550	650

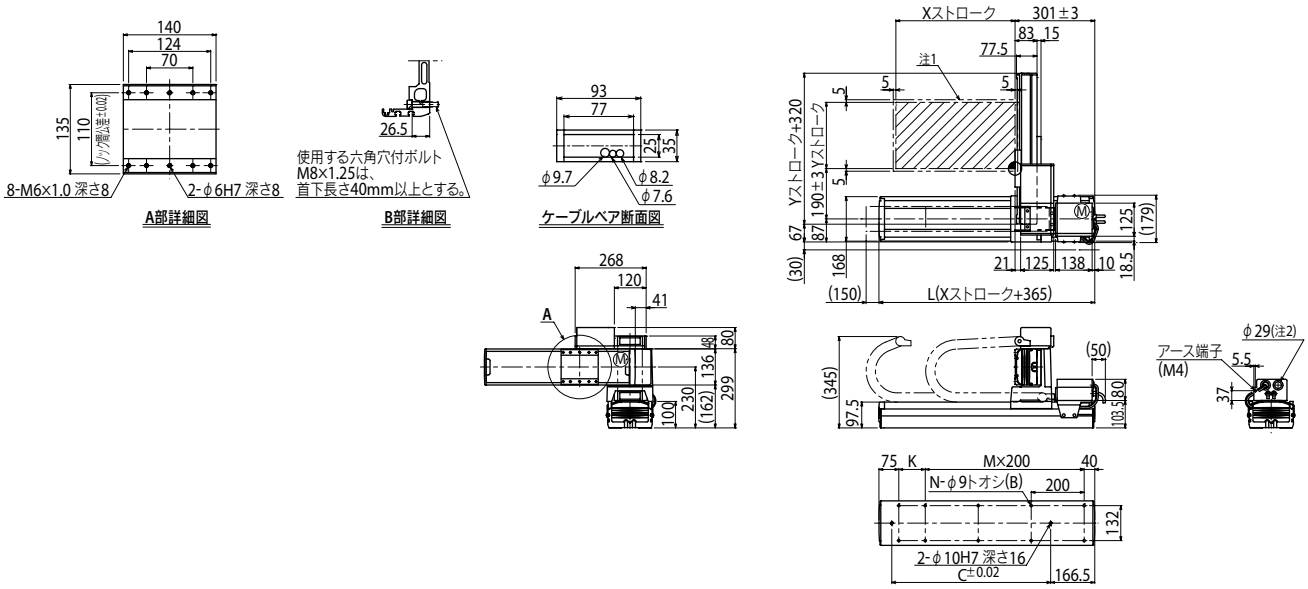
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		250～750	850	950	1050	1150	1250
	X軸	1200	960	840	720	600	480
	速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

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。

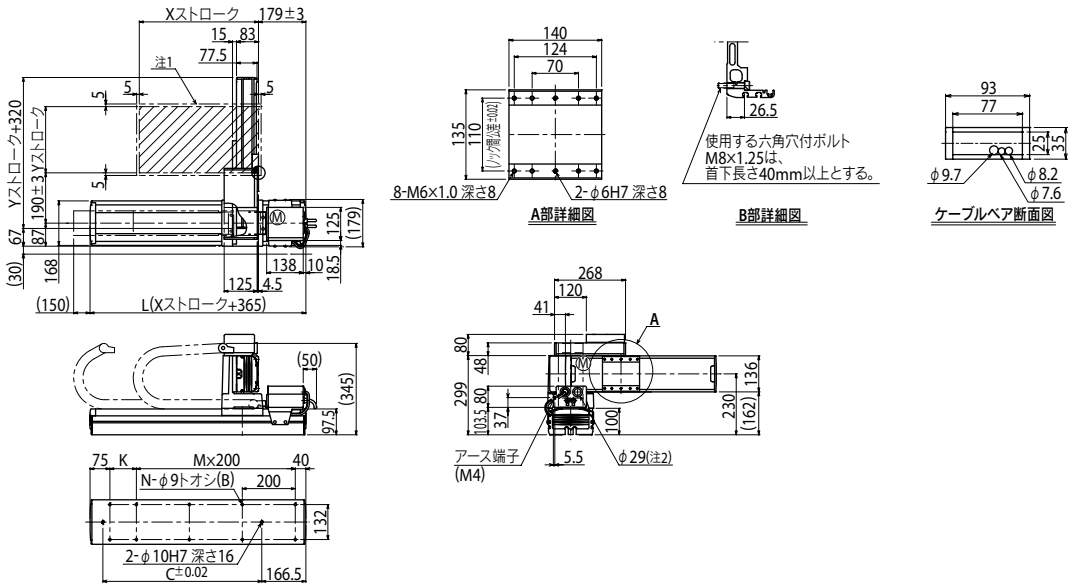
MXYx 2軸 A2



MXYx 2軸 A3

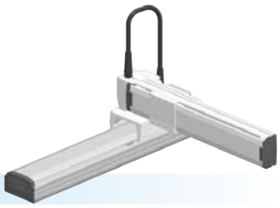


MXYx 2軸 A4



MXYx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル



注文型式

MXYx	-	S	-	(空欄)	-	(空欄)	-	(空欄)	-	(空欄)	-	RCX320-2	-	(空欄)	-	R	-	(空欄)	-	(空欄)	-	(空欄)	-	(空欄)
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		25～85cm		15～65cm		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。**RCX320▶ P.626**

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。

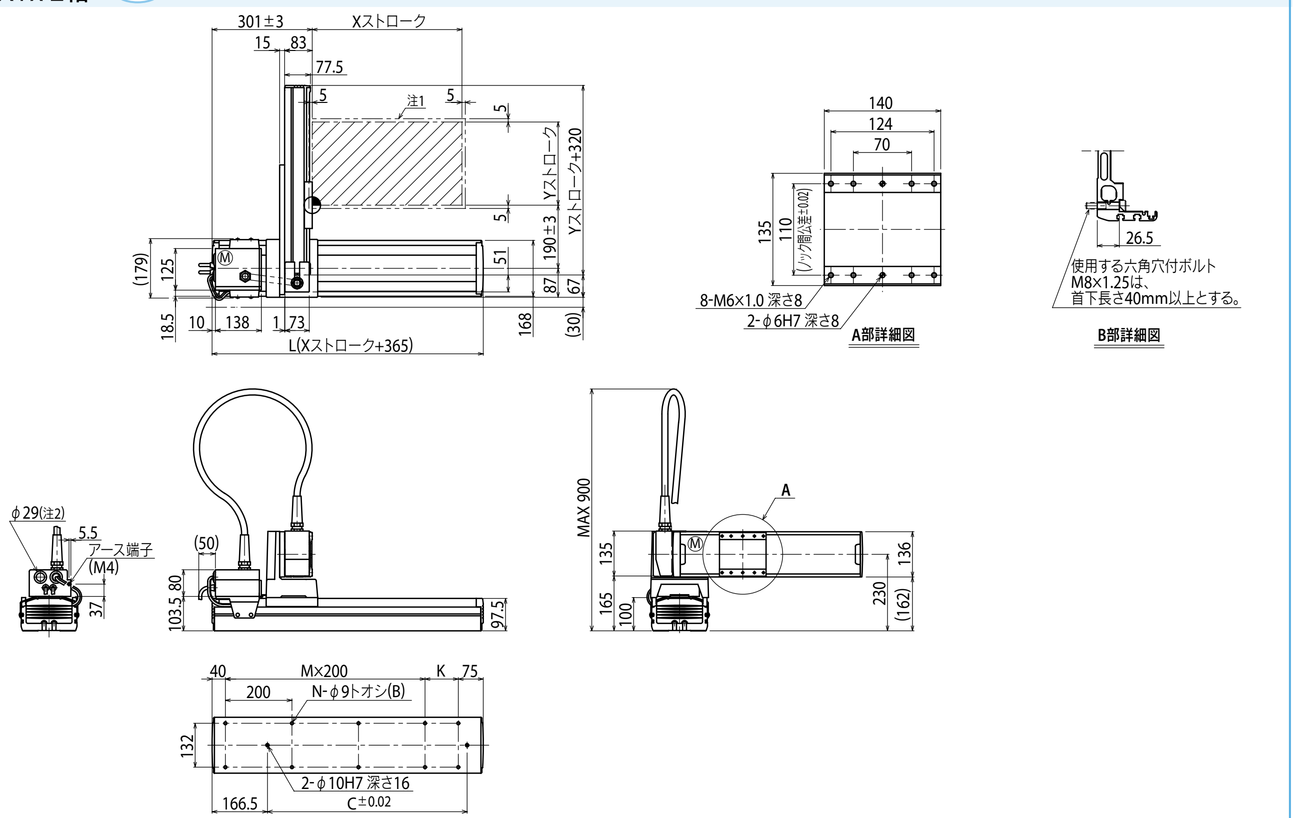
最大可搬質量 (kg)

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



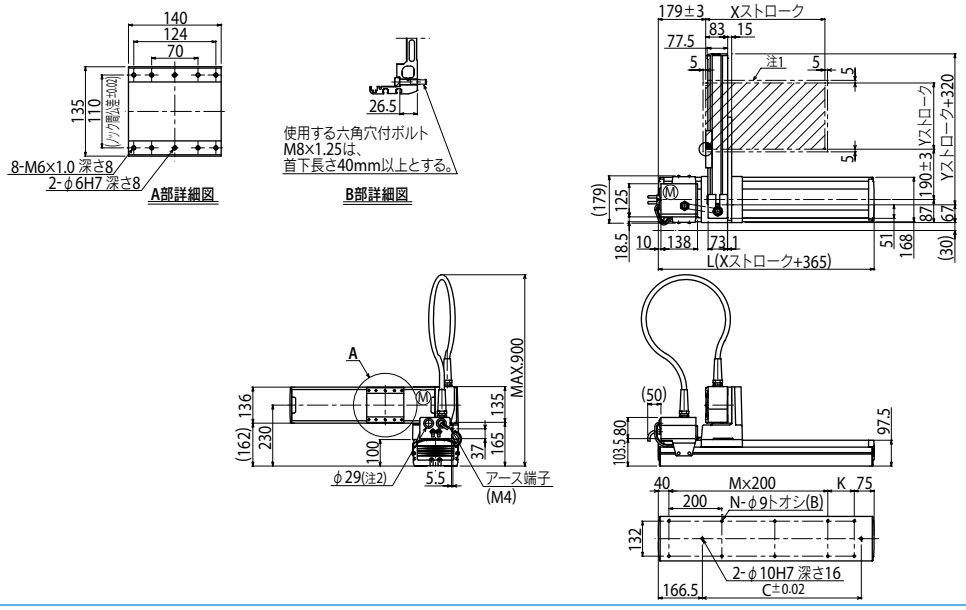
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク	150	250	350	450	550	650

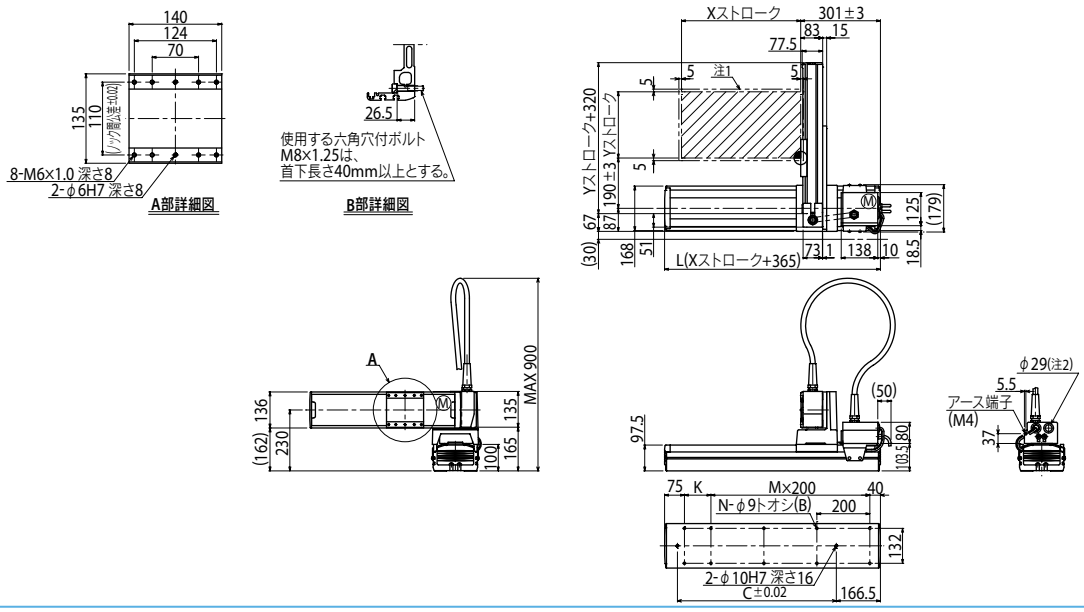
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)		250～750	850
	X軸	1200	960
	速度設定	—	80%

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。

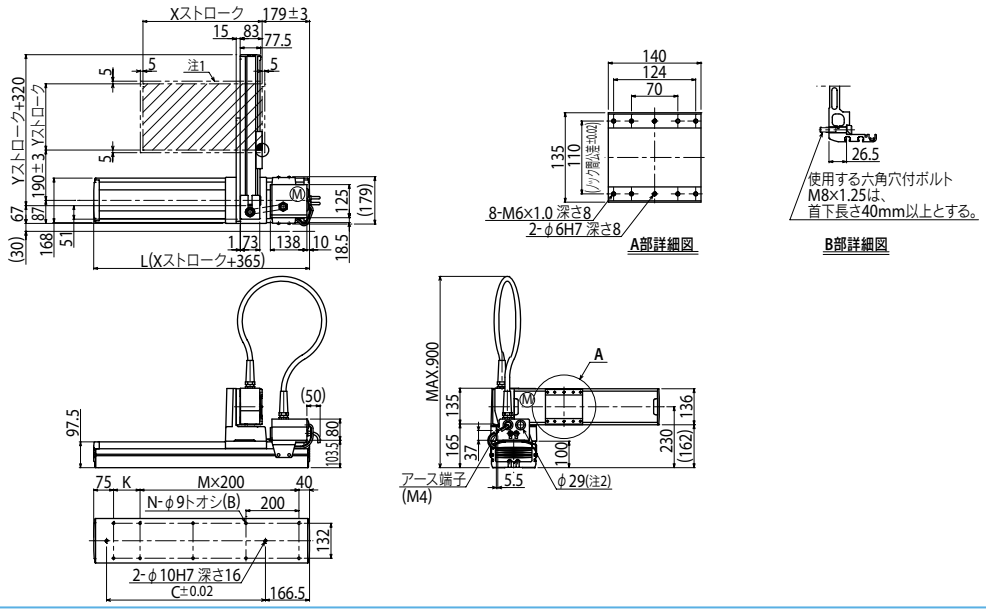
MXYx 2軸 A2



MXYx 2軸 A3

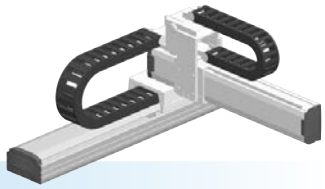


MXYx 2軸 A4



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▶ P.626

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。

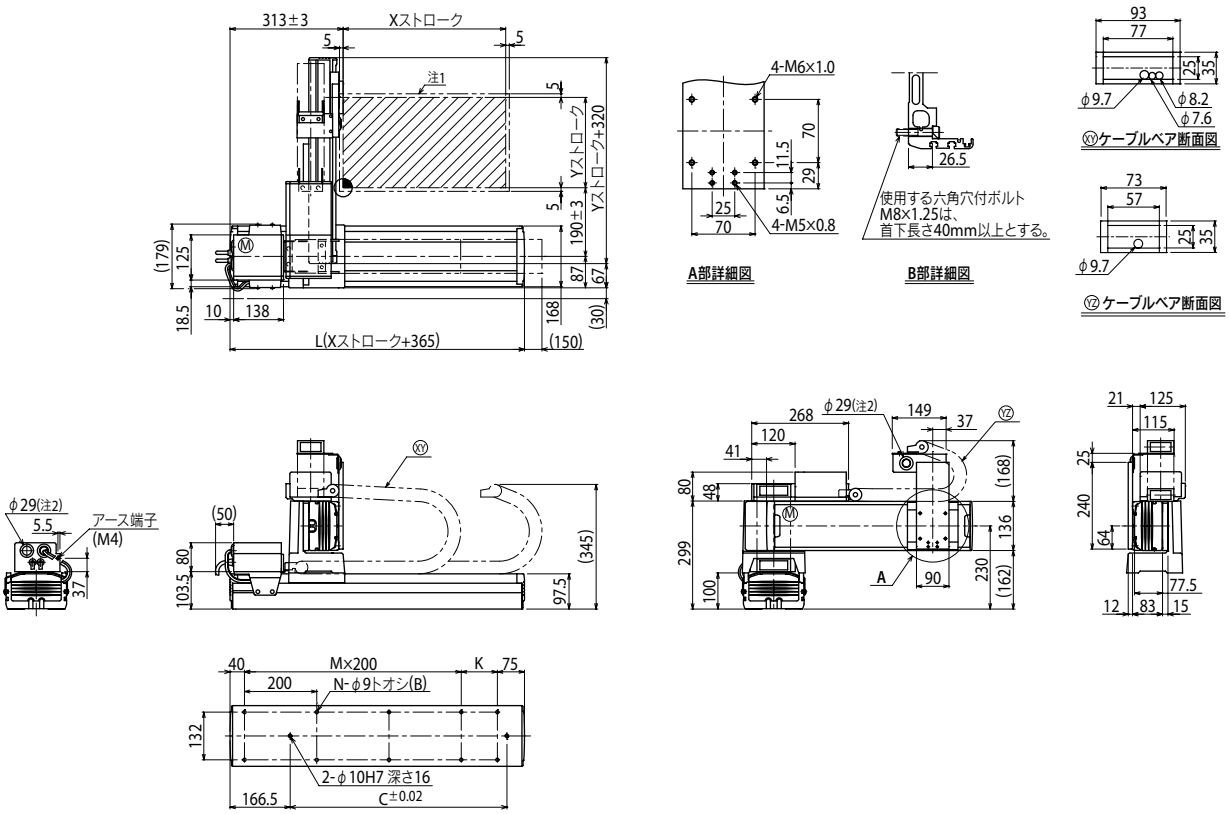
最大可搬質量 (kg)

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

Yストローク	150	250	350	450	550	650

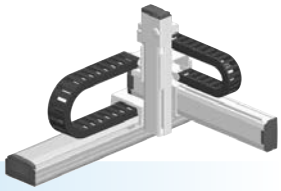
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)								
X軸	1200	960	840	720	600	480
速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

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 ▶ 626

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▶ P.636

■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。

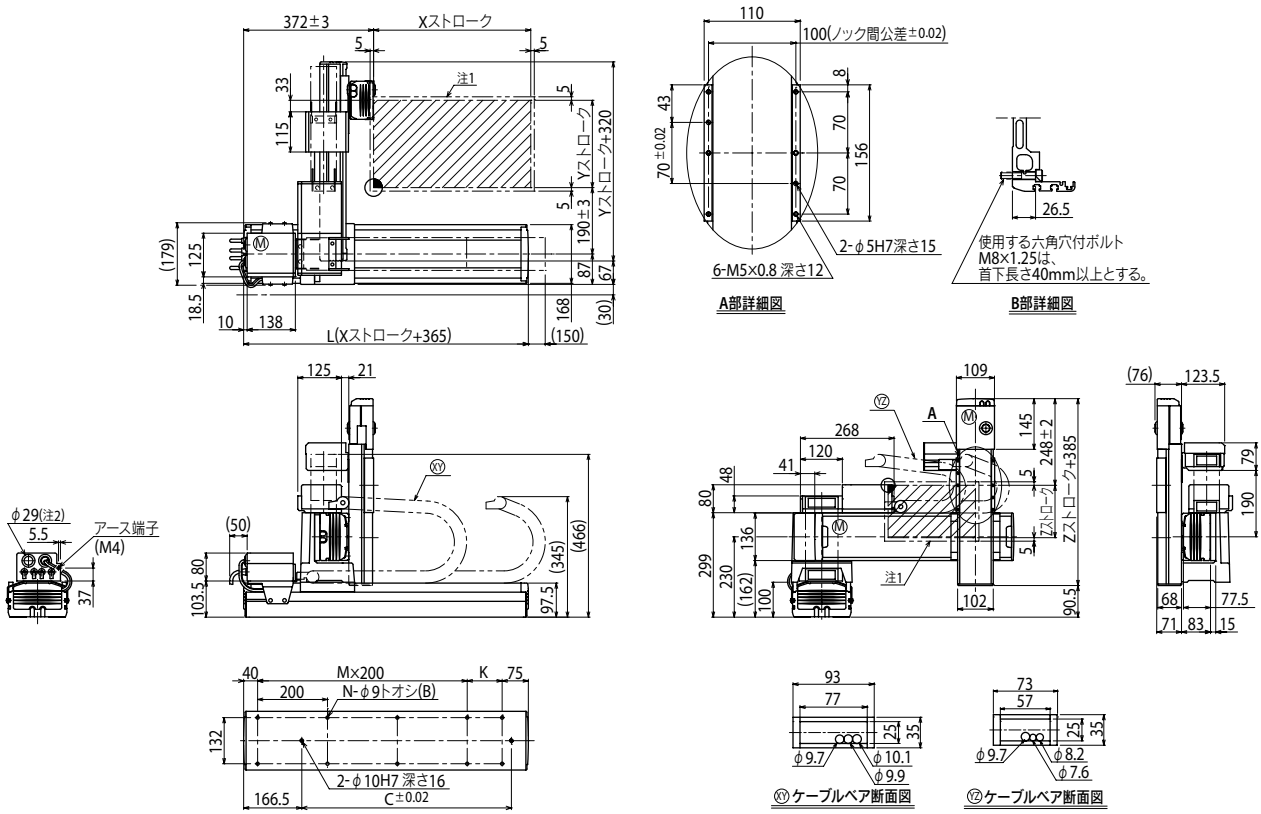
■最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) ZFL20 150	ZFL20 250	ZFL20 350	ZFL10 150	ZFL10 250	ZFL10 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



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。

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

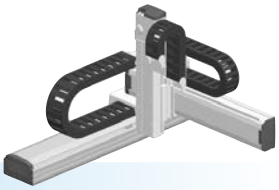
Zストローク	150	250	350

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▶ 636

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.636

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。

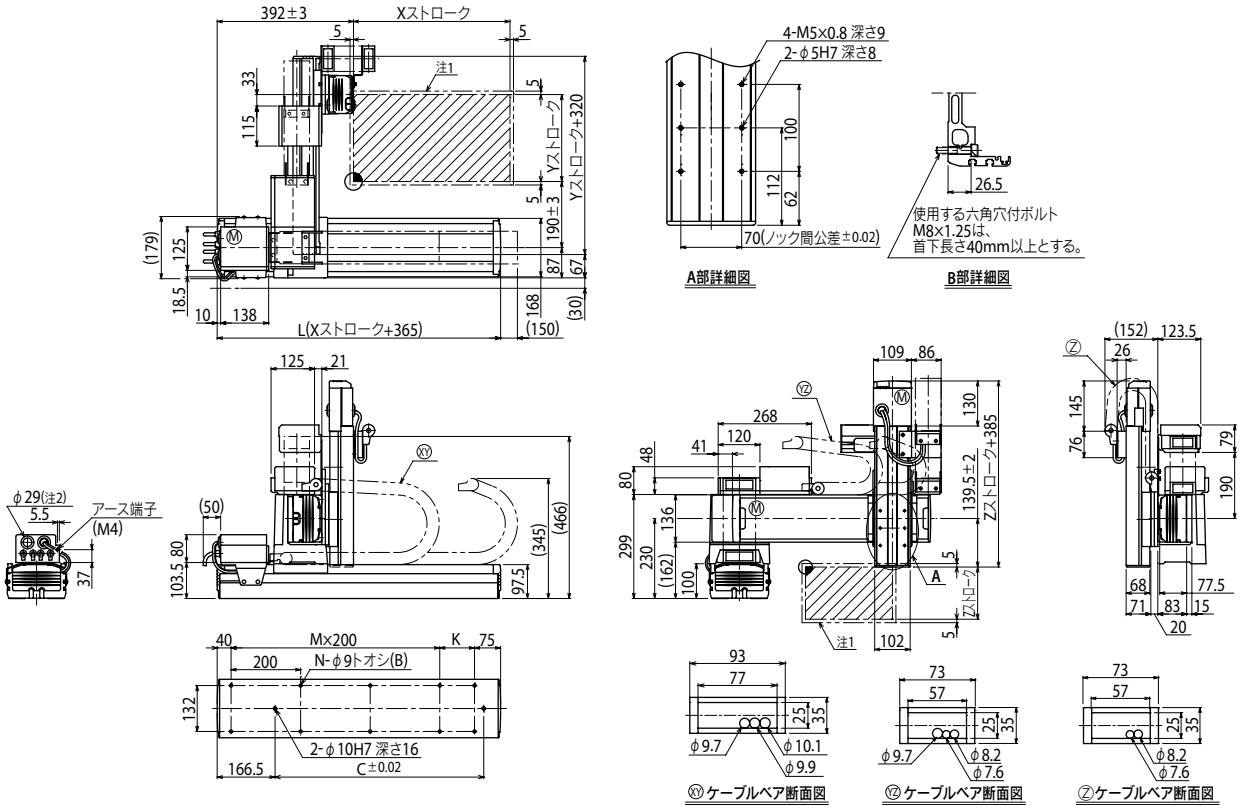
最大可搬質量 (kg)

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%

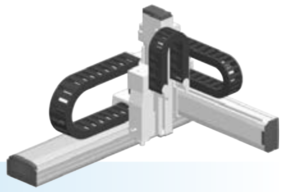
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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▶ 636

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.636

■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。

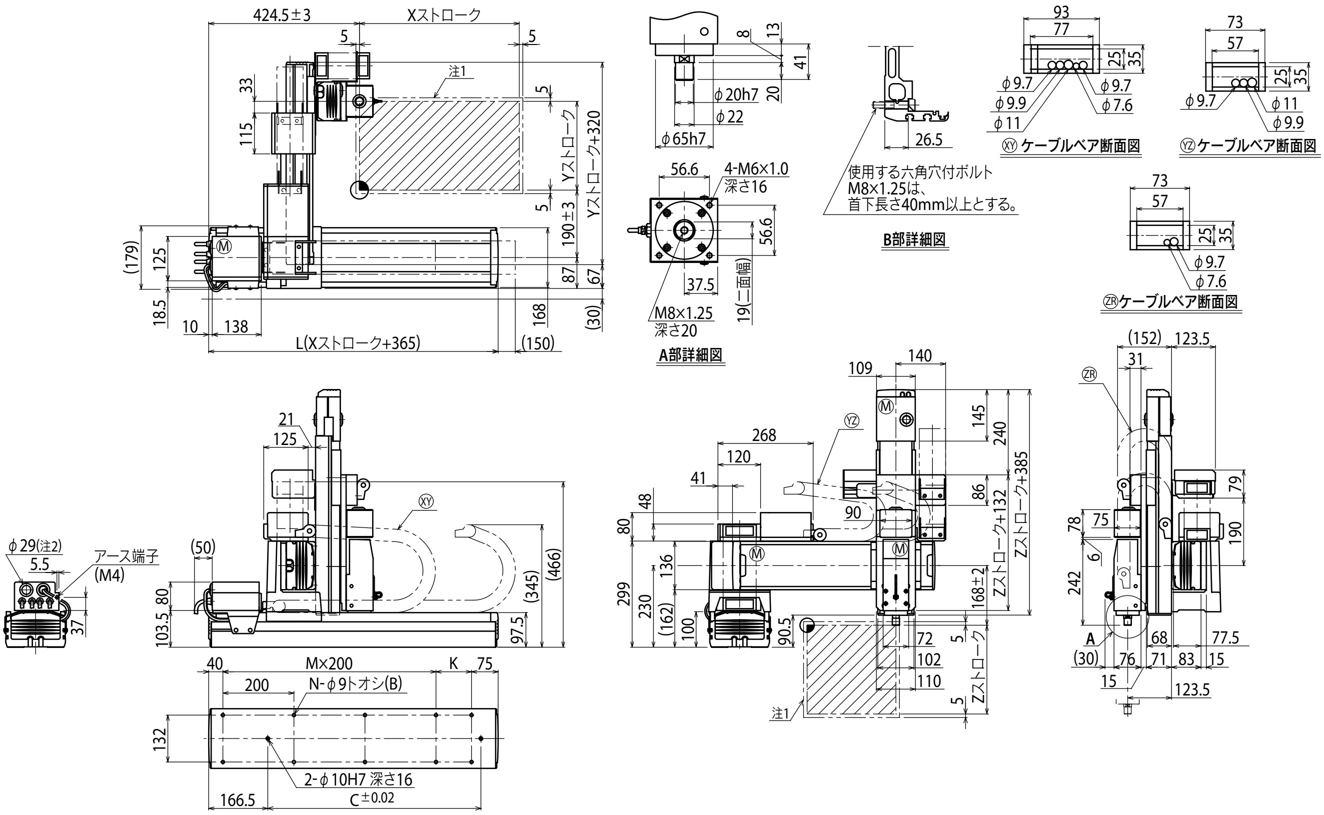
■最大可搬質量 (kg)

	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	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

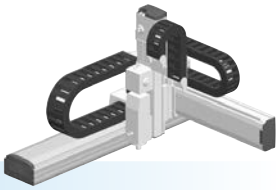
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		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。

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
MXYx	C	A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm	ZRFH	15～35cm	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.636

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ZRFHから、より剛性を高めたZRFHに変更しました。ZRFH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。

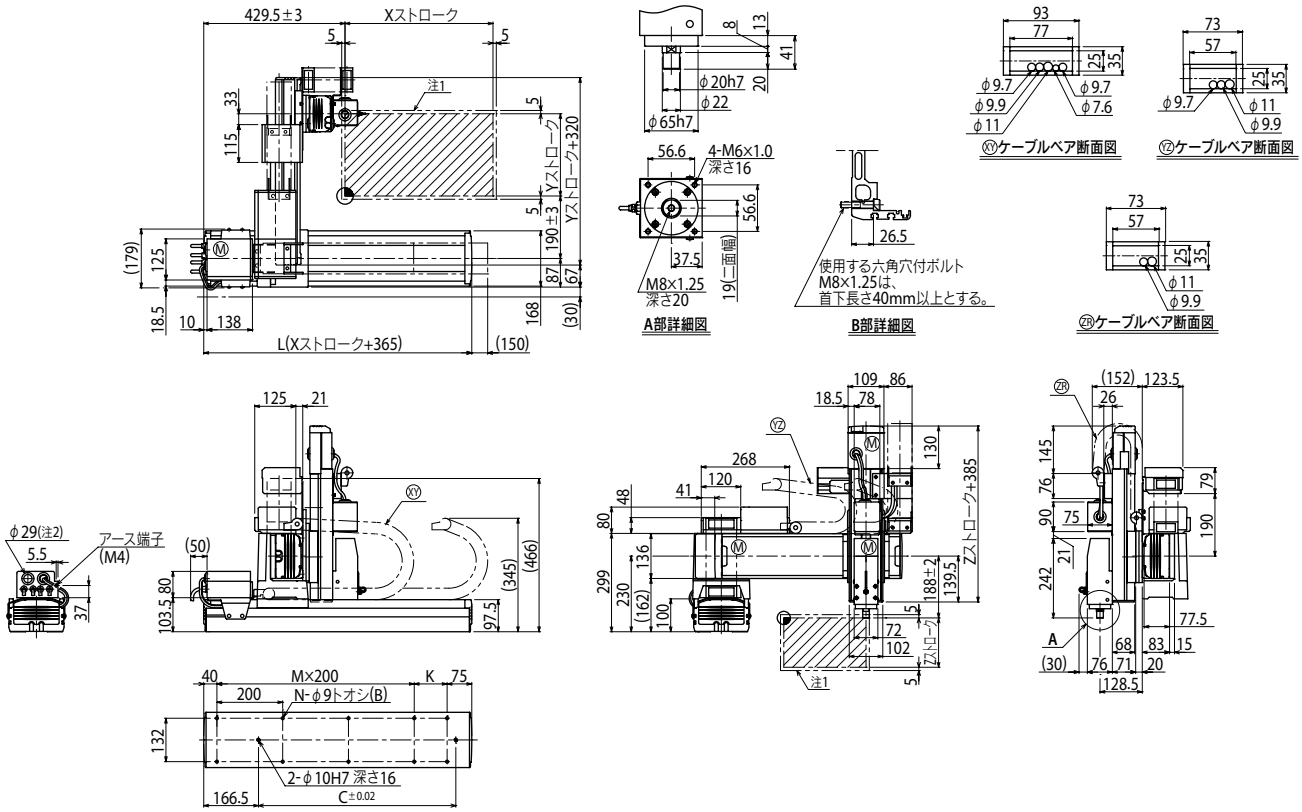
最大可搬質量 (kg)

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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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.626

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。

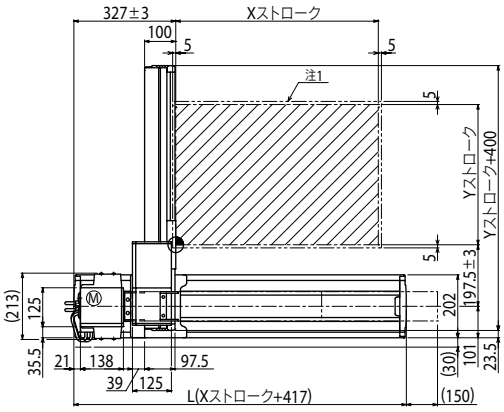
最大可搬質量 (kg)

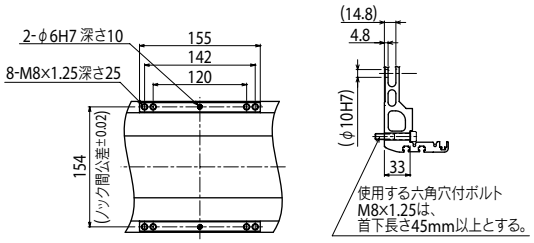
Yストローク(mm)	XY2軸
250	40
350	40
450	35
550	30
650	30

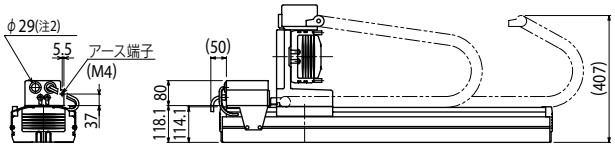
適用コントローラ

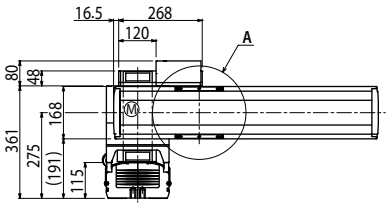
コントローラ	運転方法
RCX320-R	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令

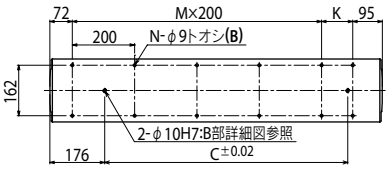
HXYx 2軸 A1

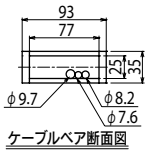












Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

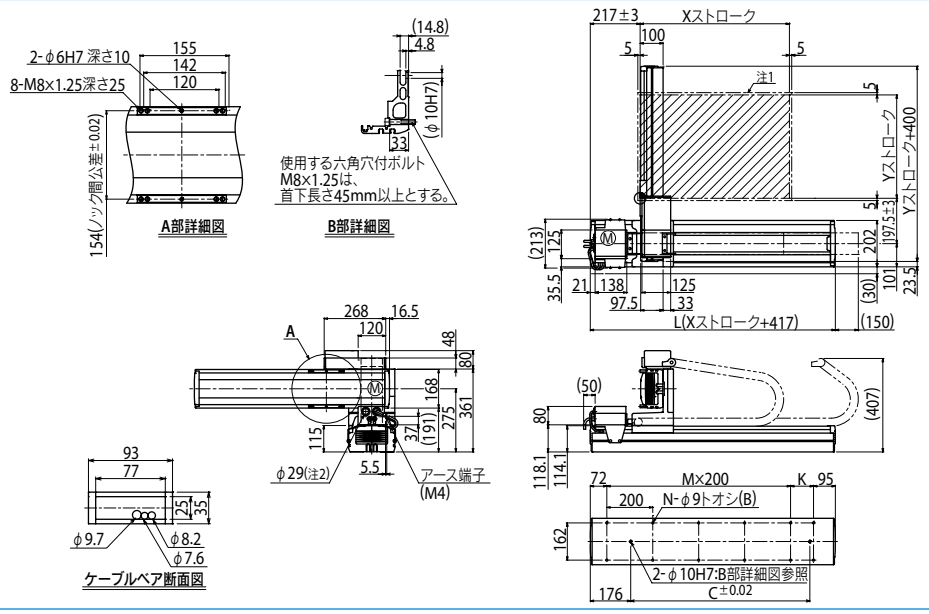
Yストローク	250	350	450	550	650
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) X軸	1200				
ストローク別最高速度注3 (mm/sec) 速度設定	—				

Xストローク	850	950	1050	1150	1250
X軸	960	840	720	600	480
速度設定	80%	70%	60%	50%	40%

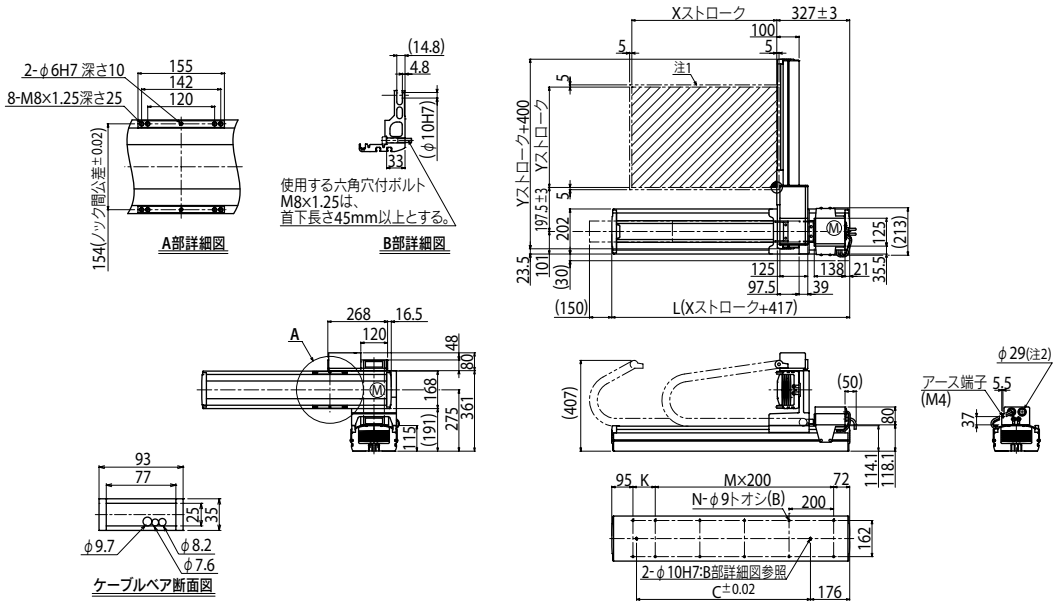
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

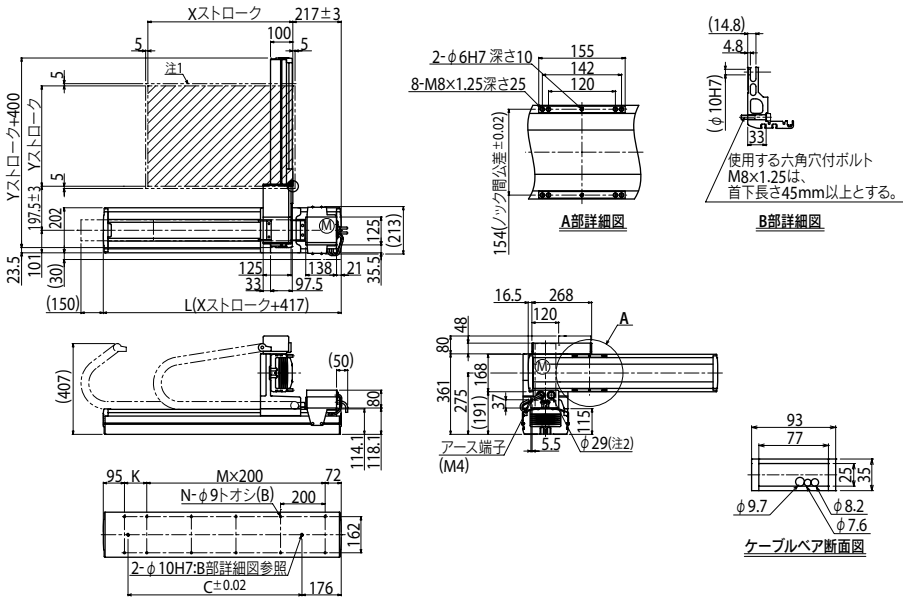
HXYx 2軸 A2



HXYx 2軸 A3

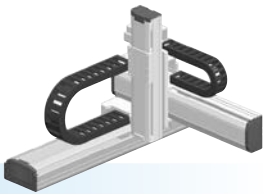


HXYx 2軸 A4



適用コントローラ RCX320 ▶ 626

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
		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.636

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。

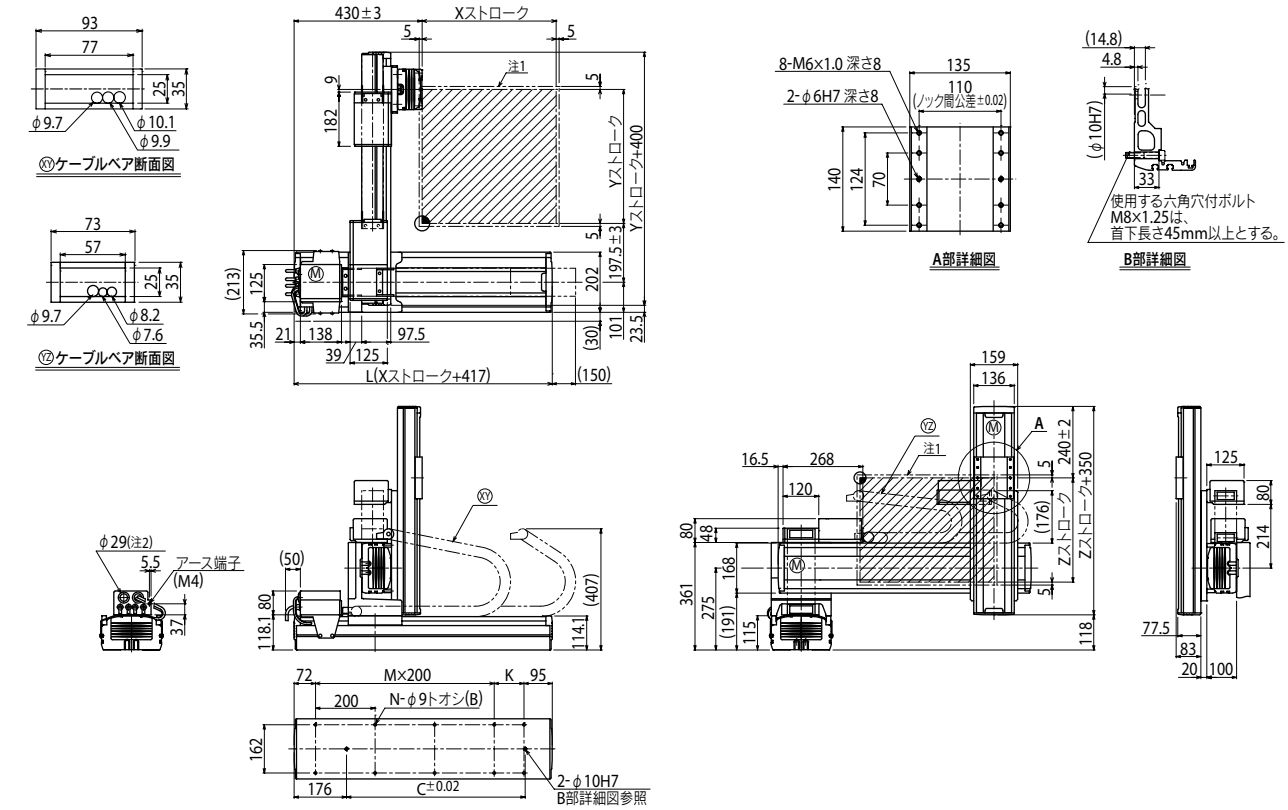
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Z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	

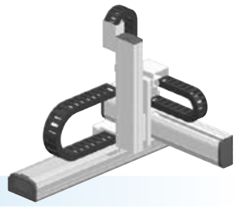
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)								
X軸	1200	960	840	720	600	480
速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

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▶ 636

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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - ZH - [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
HXYx	C	A1 A2 A3 A4	25～125cm	25～65cm	ZH	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.636

■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。

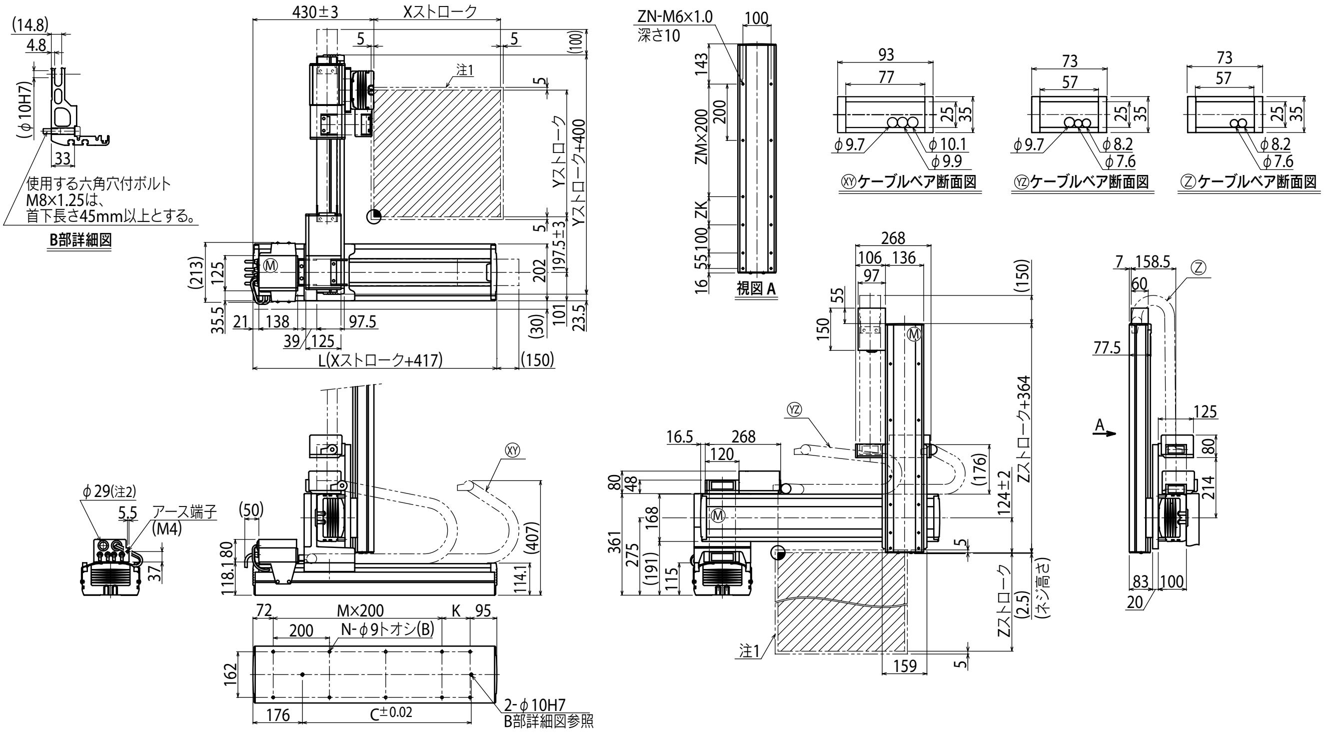
■最大可搬質量 (kg)

	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

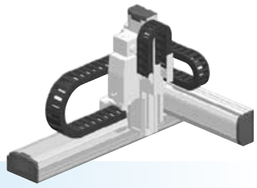
Zストローク	250	350	450	550
ZK	100	200	100	200
ZM	1	1	2	2
ZN	10	10	12	12

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
HXYx	C	A1 / A2 / A3 / A4	25～125cm	25～65cm	ZRL	25～55cm	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.636

■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。

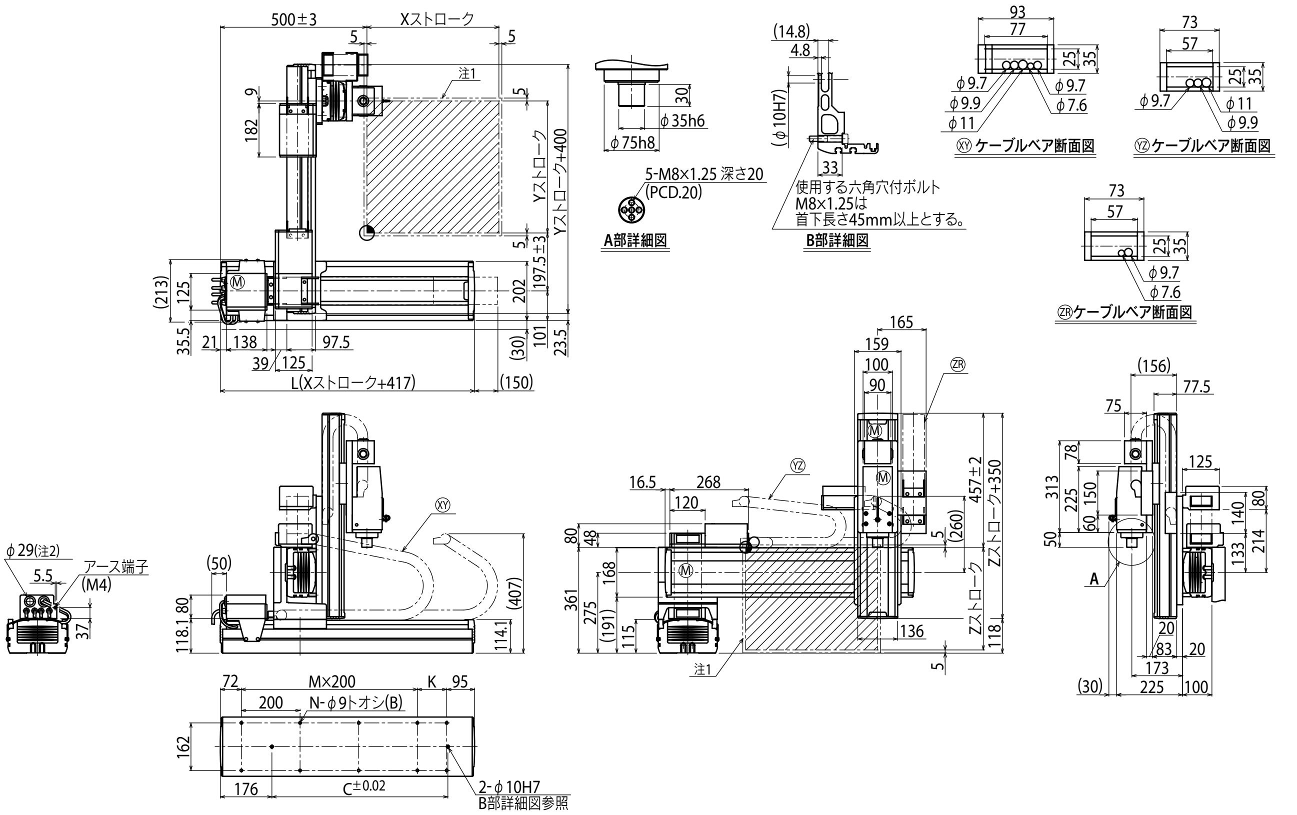
■最大可搬質量 (kg)

	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

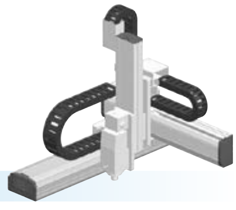
Zストローク	250	350	450	550

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		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。

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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - ZRH - [Z軸] - [ケーブル長] - RCX340-4 - [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
HXYx	C	A1 A2 A3 A4	25～125cm	25～65cm	ZRH	25～55cm	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.636**

■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。

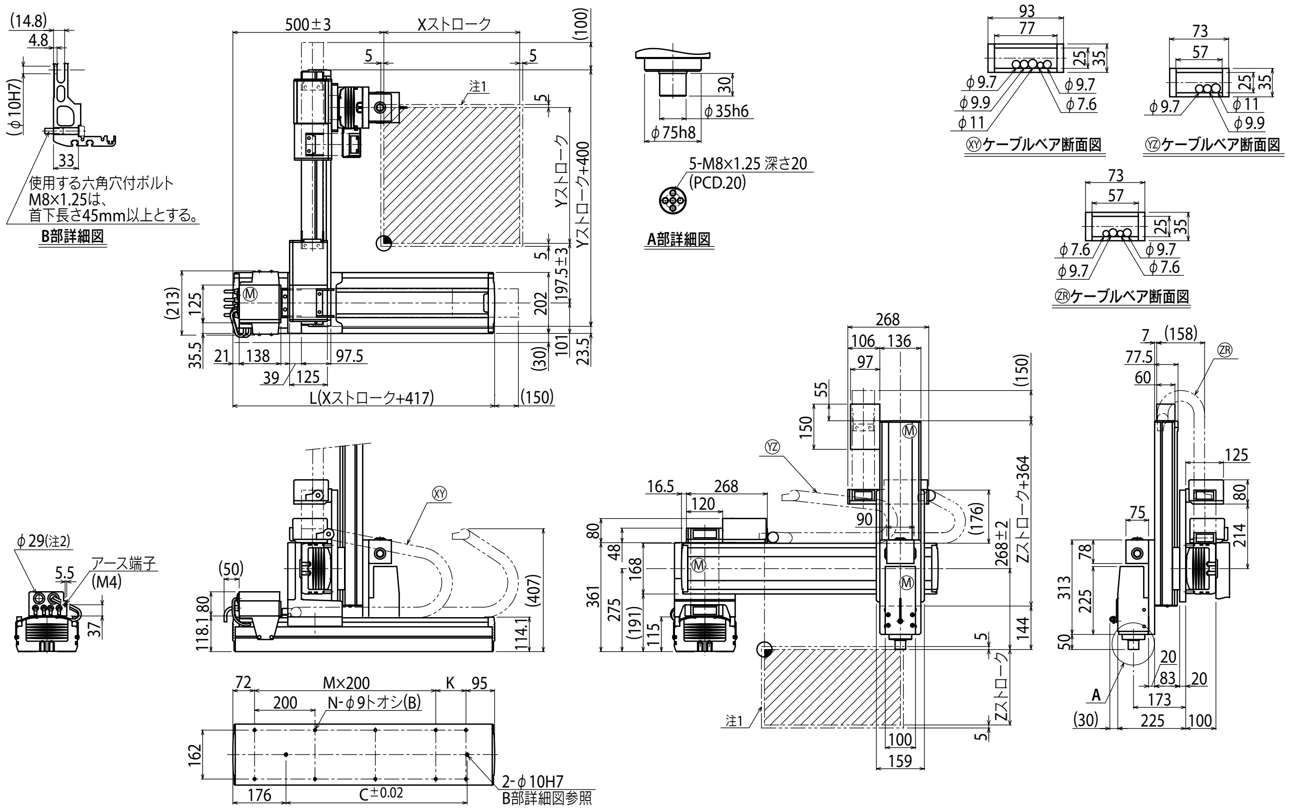
■最大可搬質量 (kg)

	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	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。

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 (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	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▶ P.626

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。

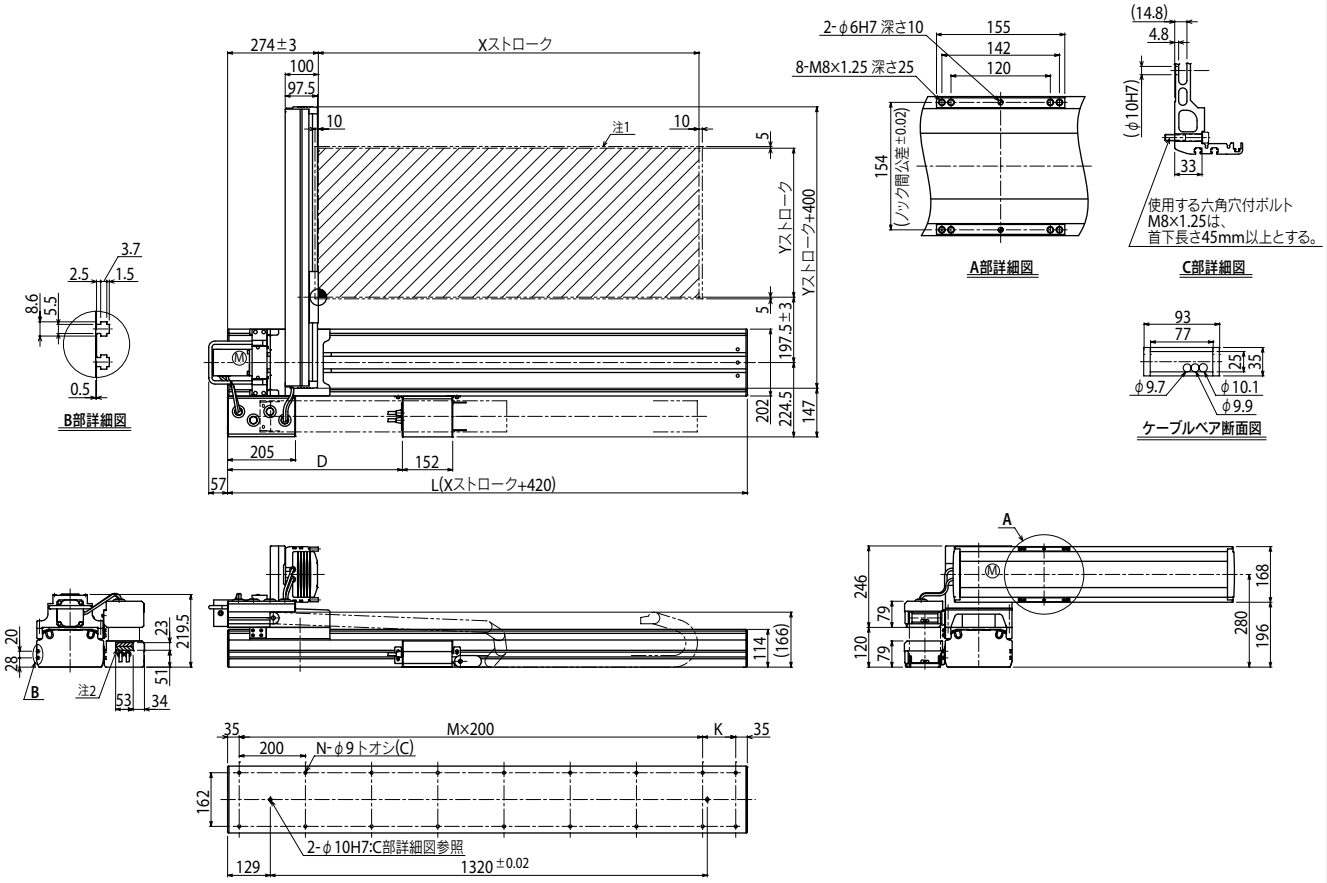
最大可搬質量 (kg)

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



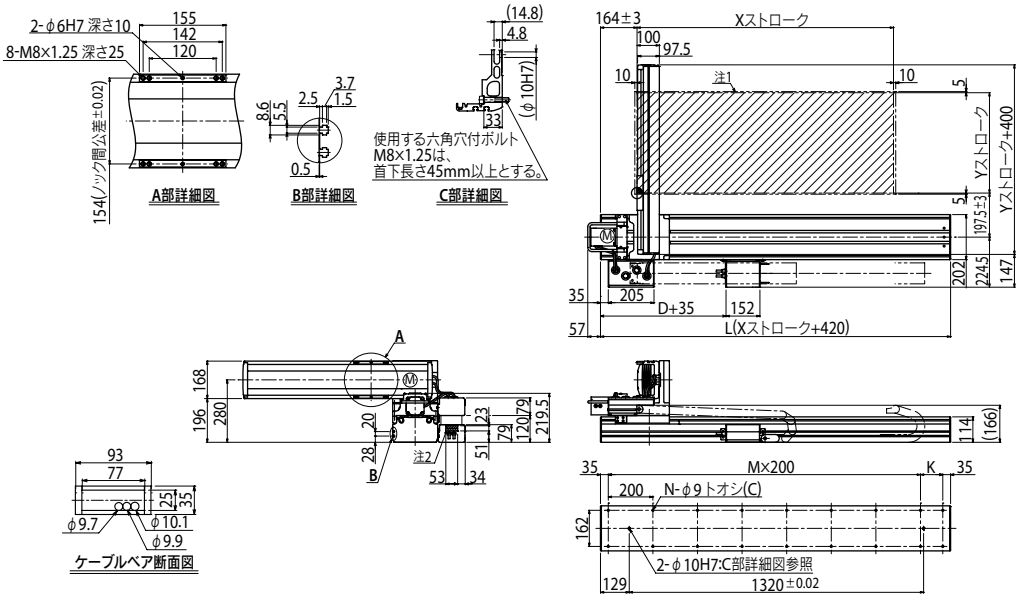
Xストローク	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050
L	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
D	528	574	620	666	712	758	804	850	896	942
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26

Yストローク	250	350	450	550	650

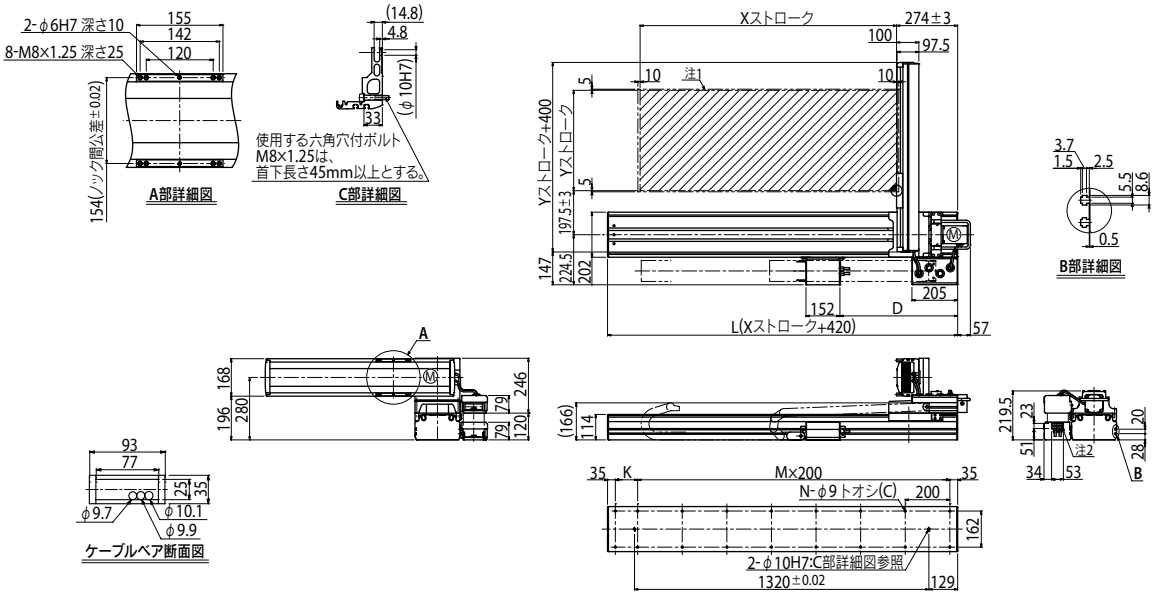
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. 斜線部及び未使用のグロメットはユーザ用のケーブル取り出し口として御使用頂けます。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

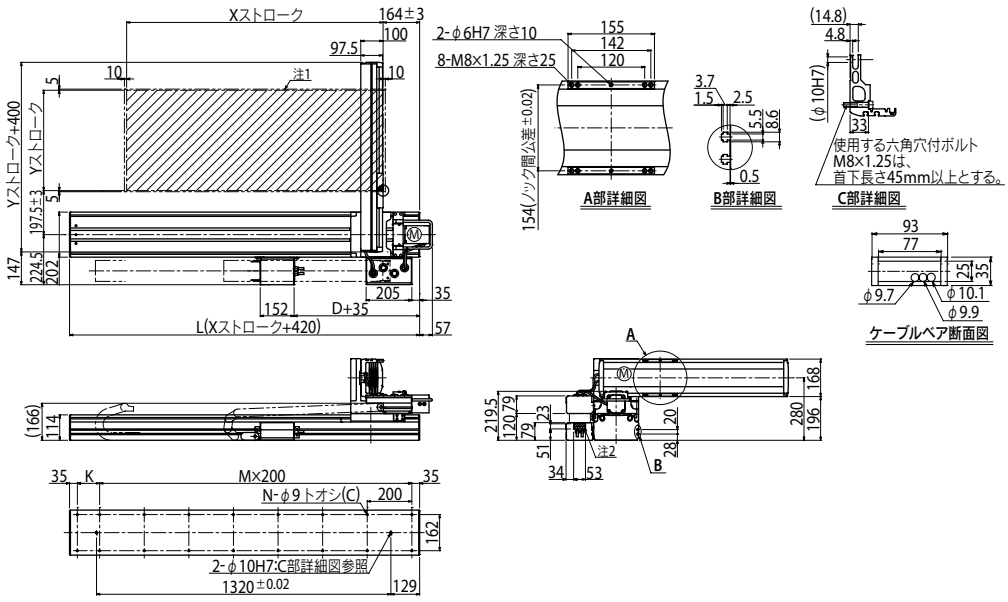
HXYLx 2軸 A2



HXYLx 2軸 A3

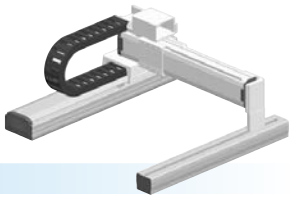


HXYLx 2軸 A4



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▶ P.626

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。

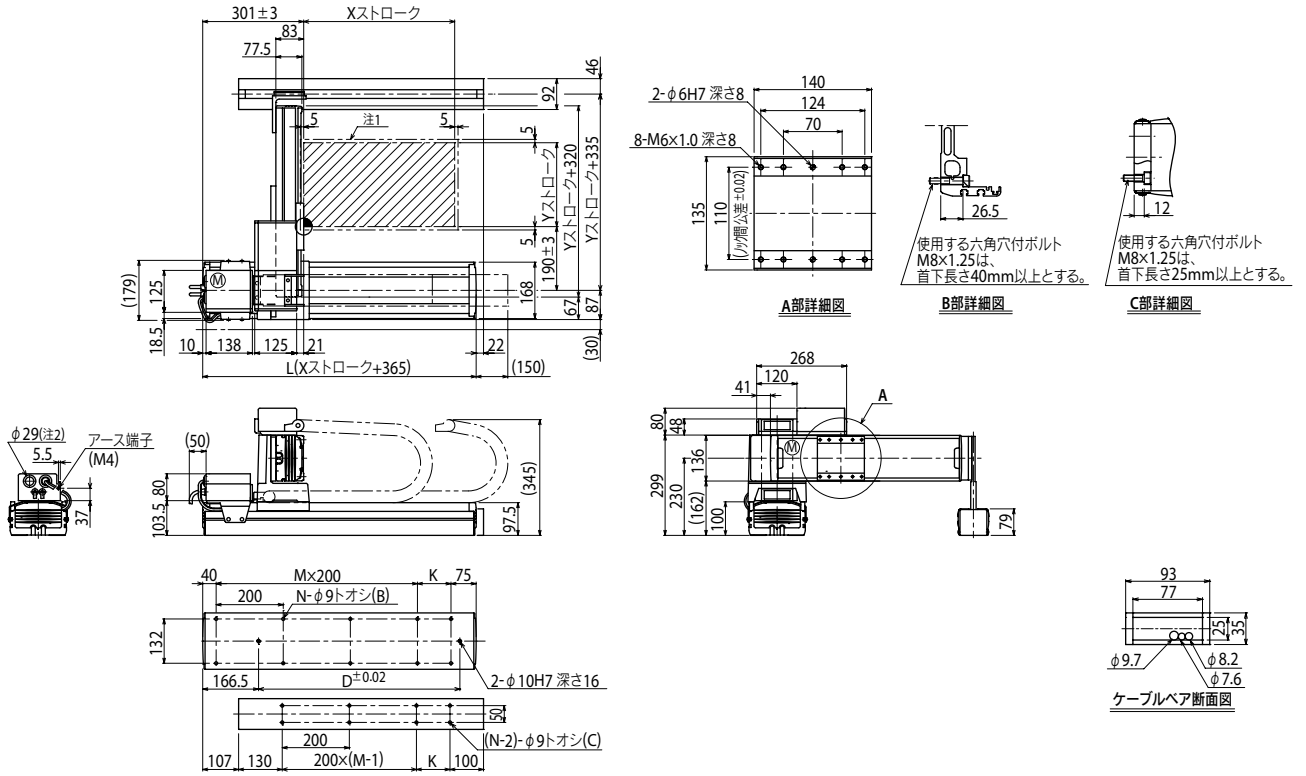
最大可搬質量 (kg)

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

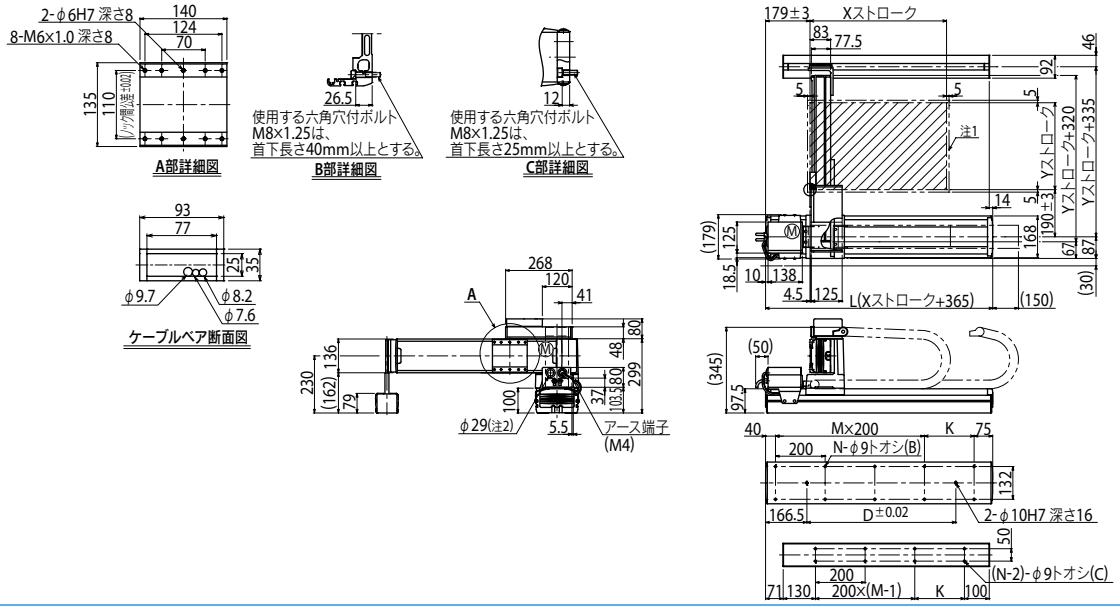
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
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%			

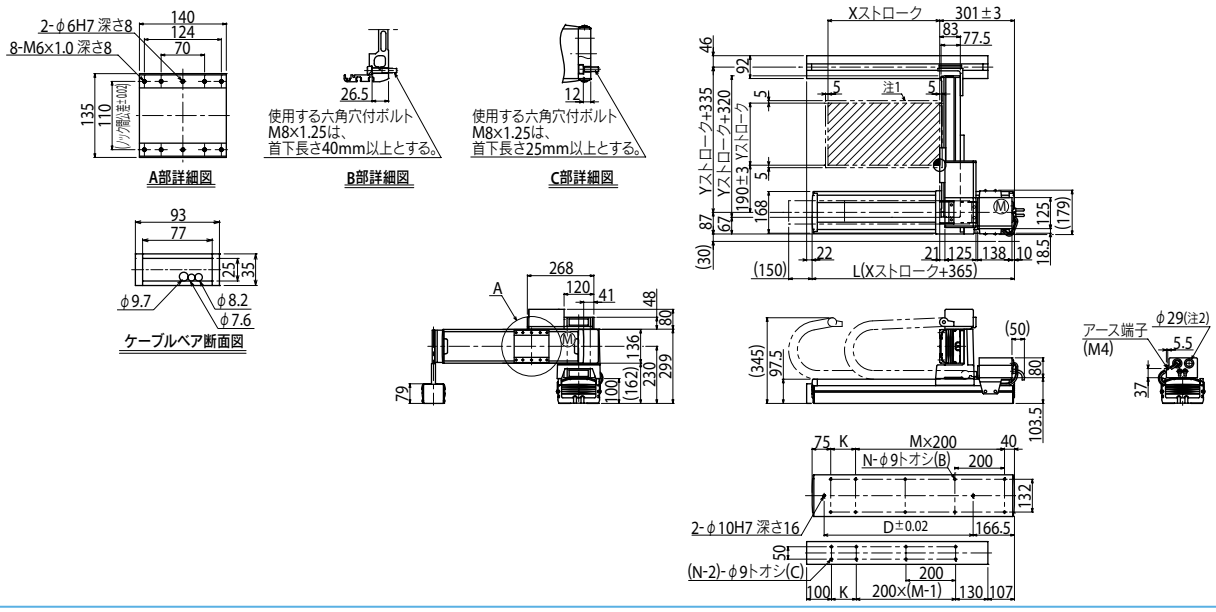
注3. X軸ストロークが850mm以上（Y軸は750mm以上）のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

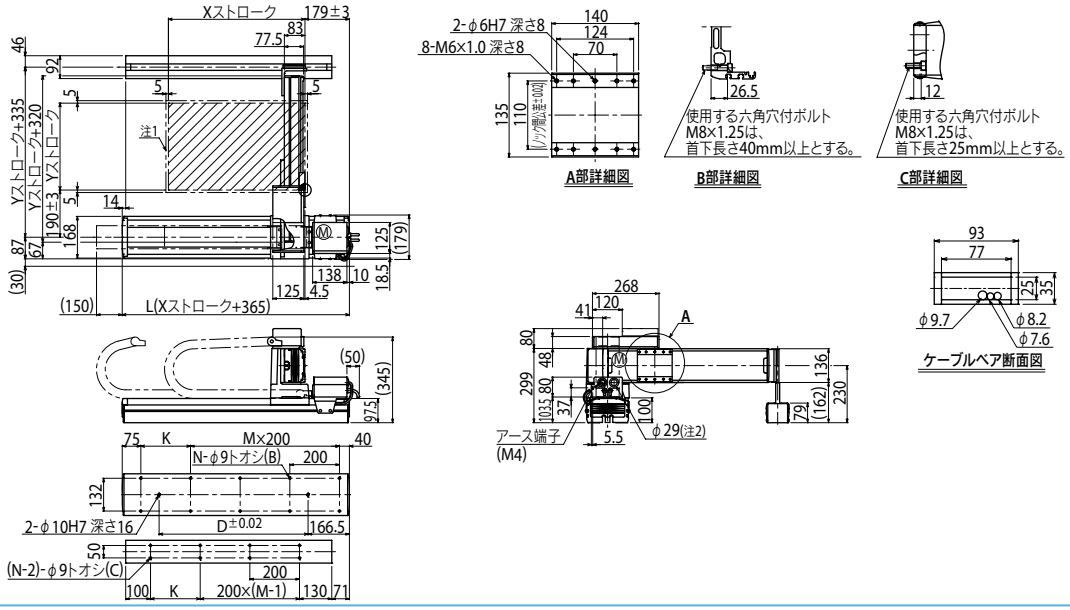
MXYx 2軸 G2



MXYx 2軸 G3

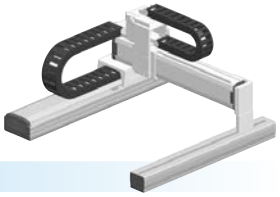


MXYx 2軸 G4



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▶ P.626

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。

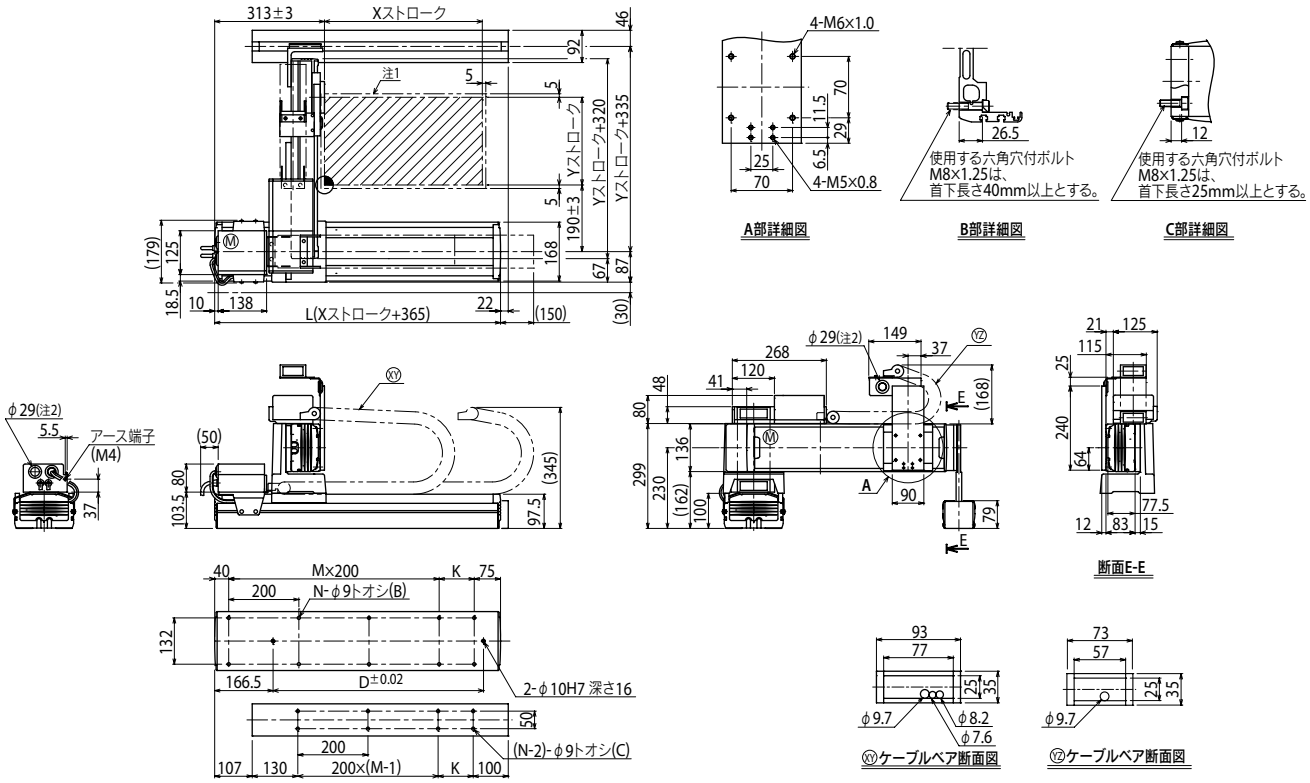
最大可搬質量 (kg)

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

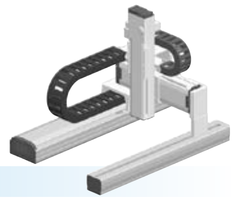
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)								
X軸	1200				960	840	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 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 - [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	G1 G2 G3 G4	25～125cm	15～85cm	ZFL20 ZFL10	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.636

■ 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。

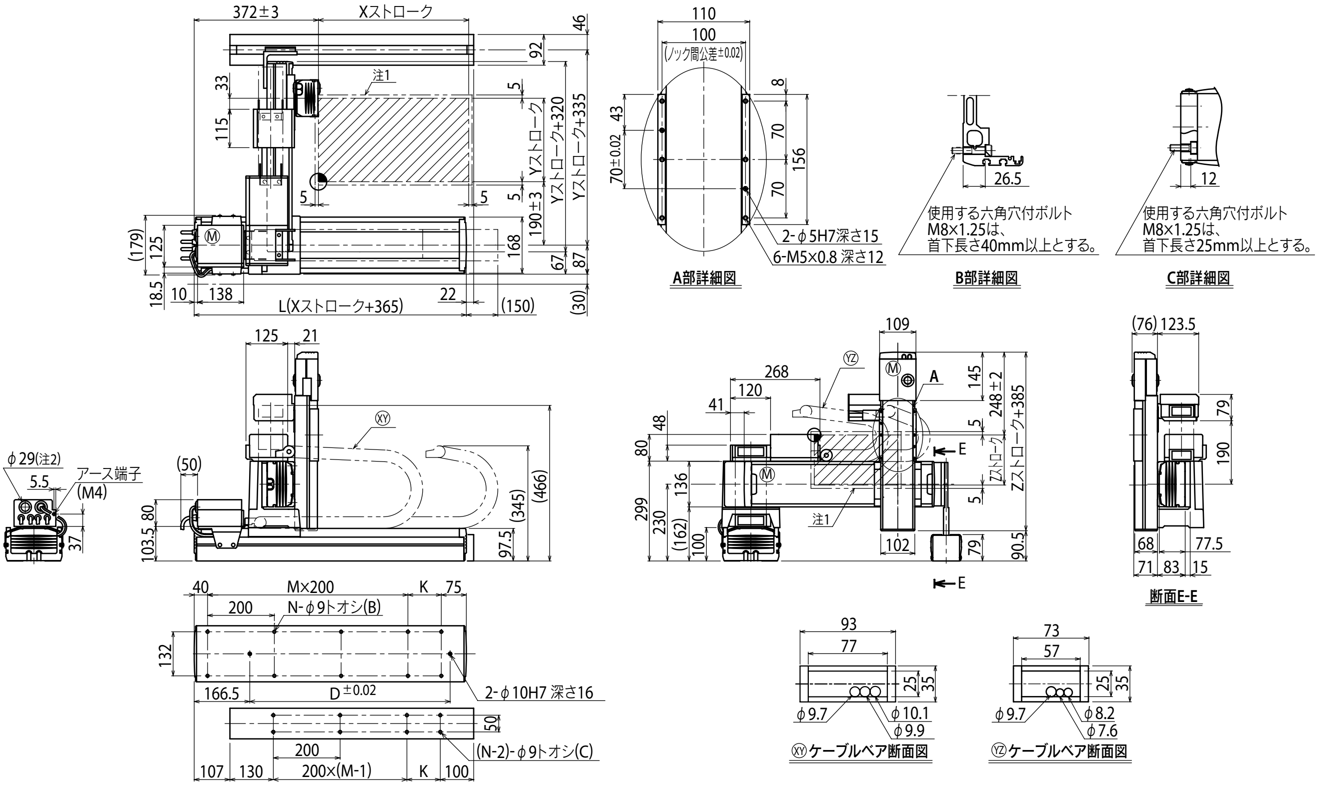
■ 最大可搬質量 (kg)

	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

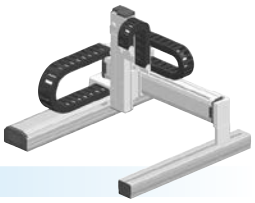
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注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 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.636

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。

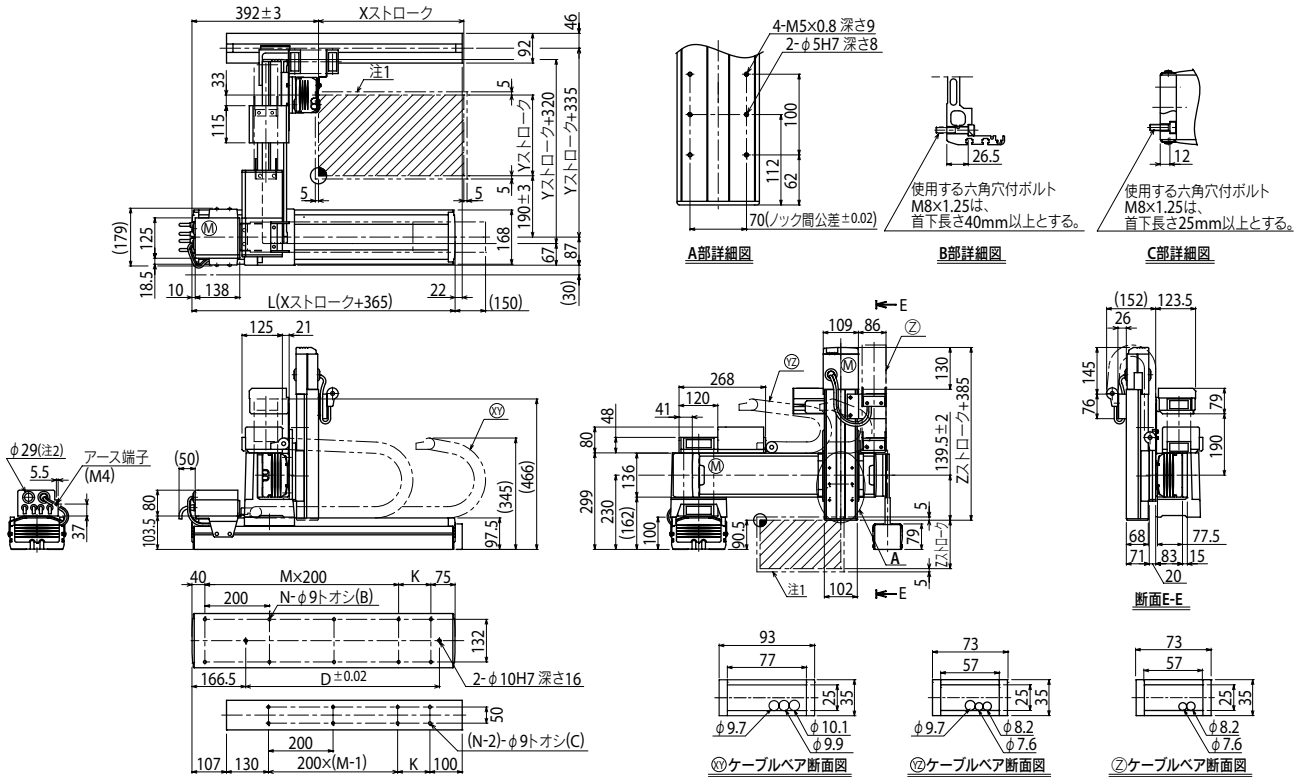
最大可搬質量 (kg)

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

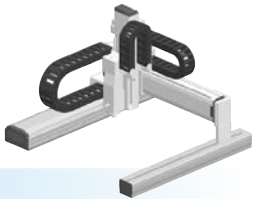
Zストローク	150	250	350

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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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 / 制御輪数	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▶ P.636

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。

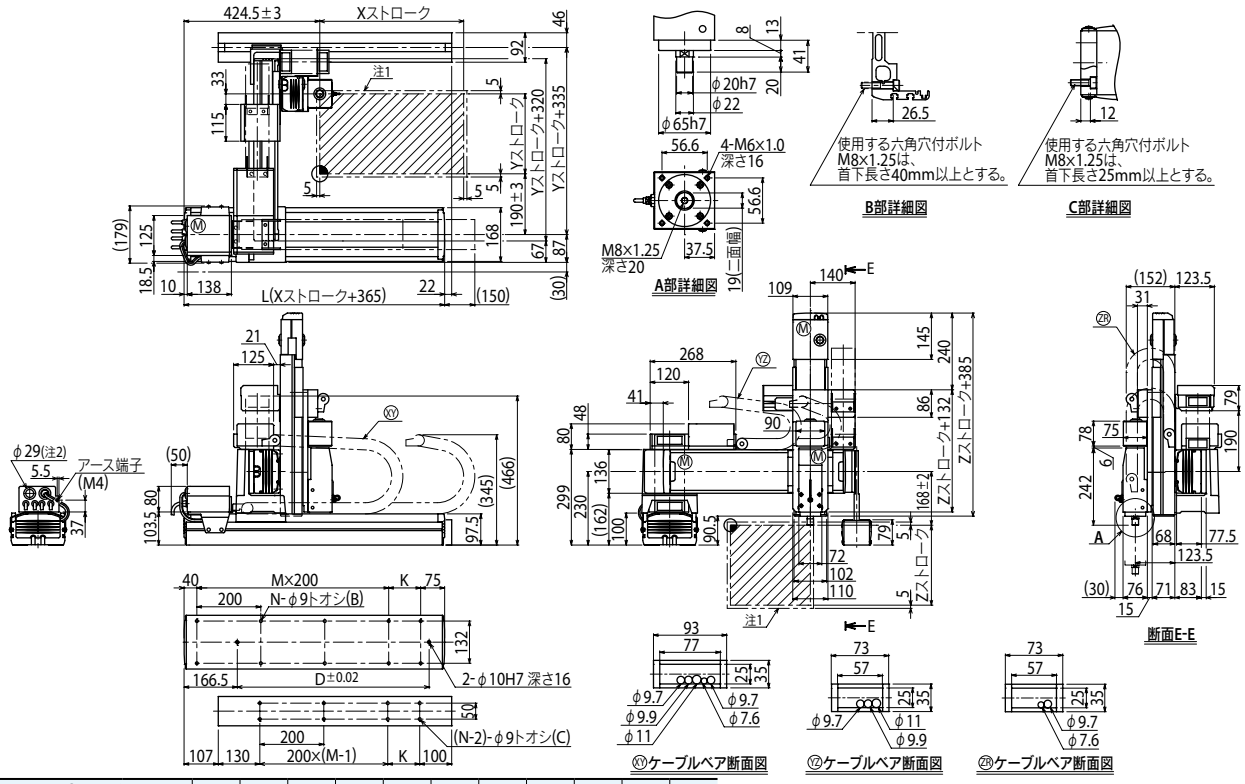
最大可搬質量 (kg)

	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

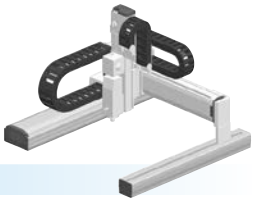
Zストローク	150	250	350

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▶ 636

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.636

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。

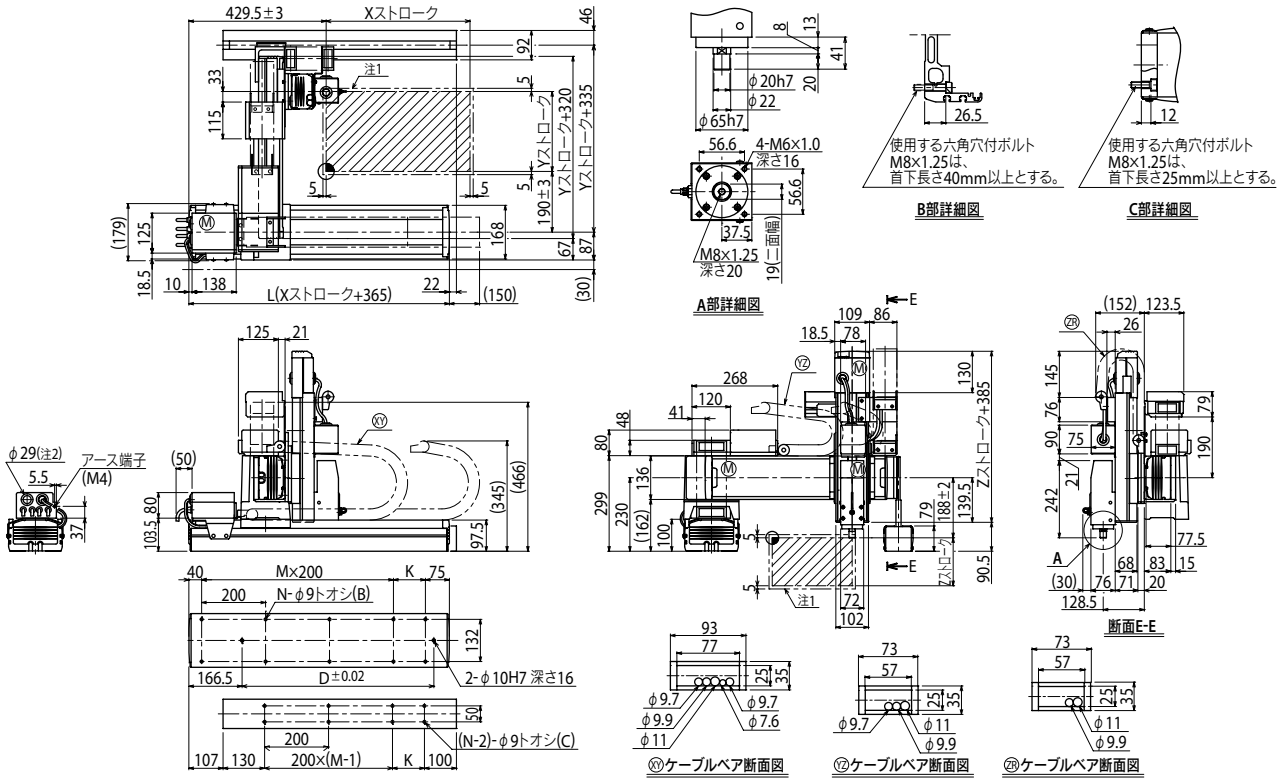
最大可搬質量 (kg)

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

適用コントローラ

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

MXYx 4軸/ZRFH G1



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

Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850

Zストローク	150	250	350

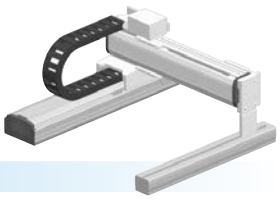
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)								
X軸	1200			960	840	720	600	480
速度設定	—			80%	70%	60%	50%	40%
Y軸	1200			960	780			
速度設定	—			80%	65%			

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。

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▶ P.626

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。

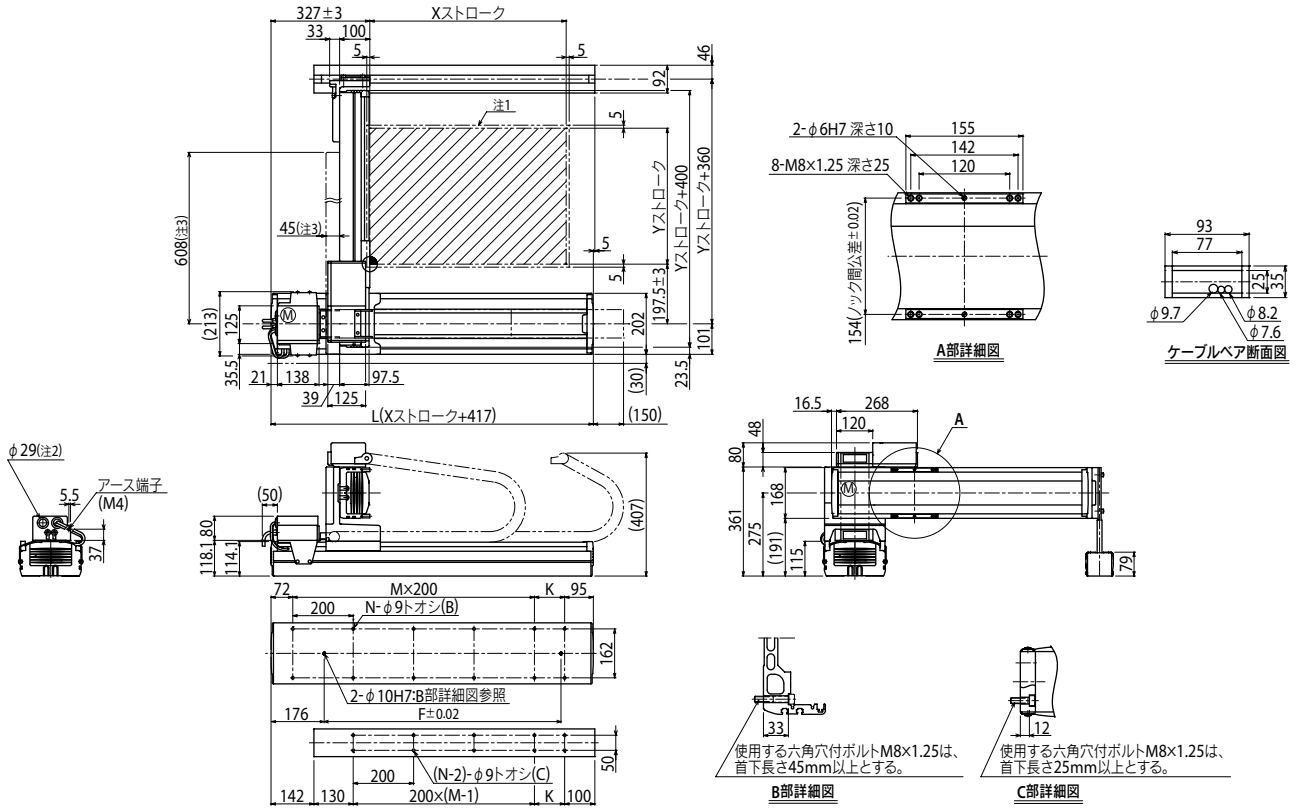
最大可搬質量 (kg)

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

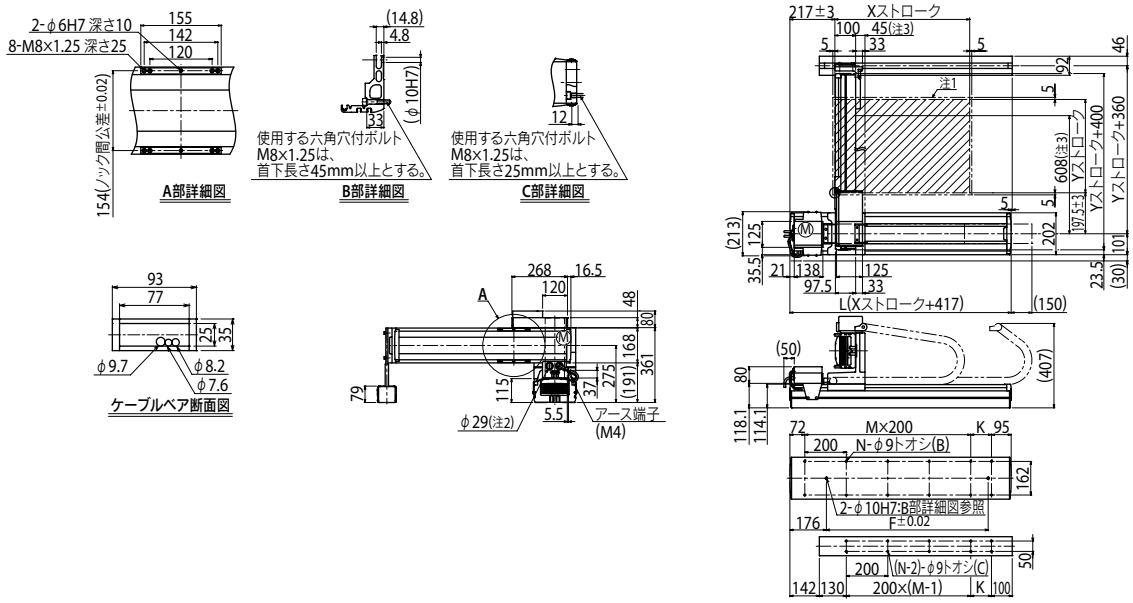
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 強化ブラケットの寸法です。（Yストローク750以上での取付けとなります。）

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%

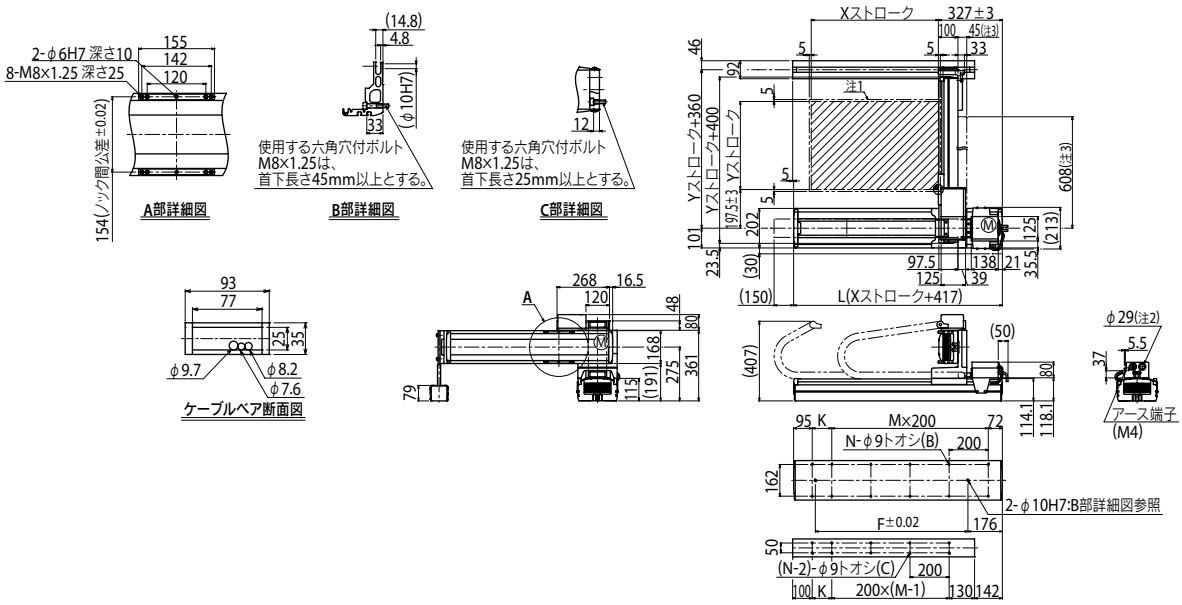
注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

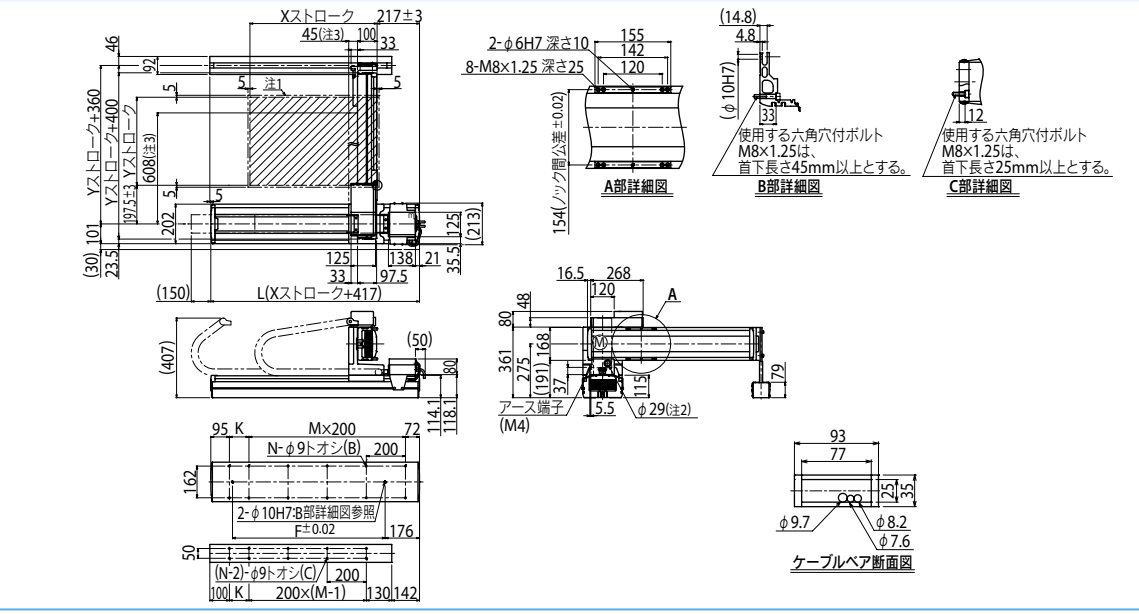
HXYx 2軸 G2



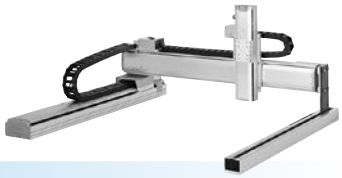
HXYx 2軸 G3



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.636

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。

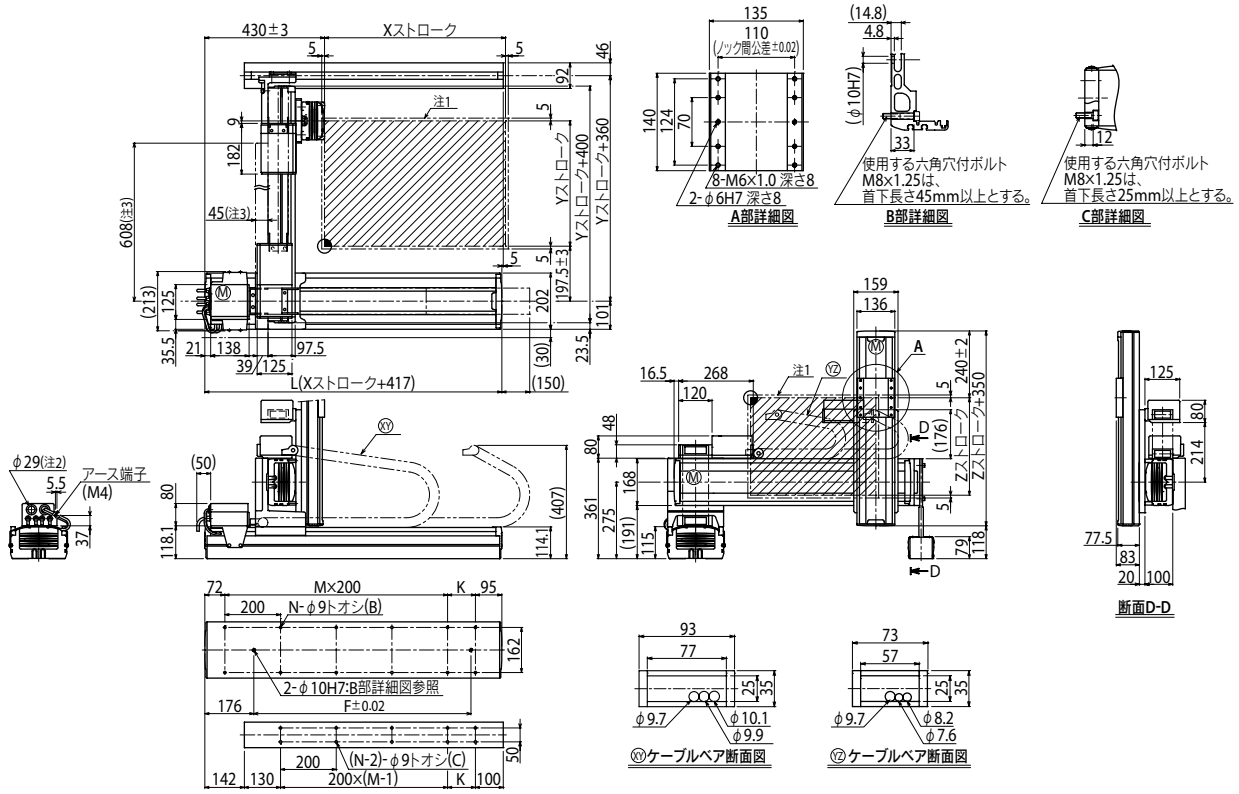
最大可搬質量 (kg)

	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					

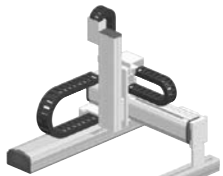
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)								
X軸	1200				960	840	720	600	480
Y軸	1200				960	840	720		
速度設定	—				80%	70%	60%	50%	40%

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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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 - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - ZH - [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
HXYx	C	G1 G2 G3 G4	25～125cm	25～105cm	ZH	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.636

■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。

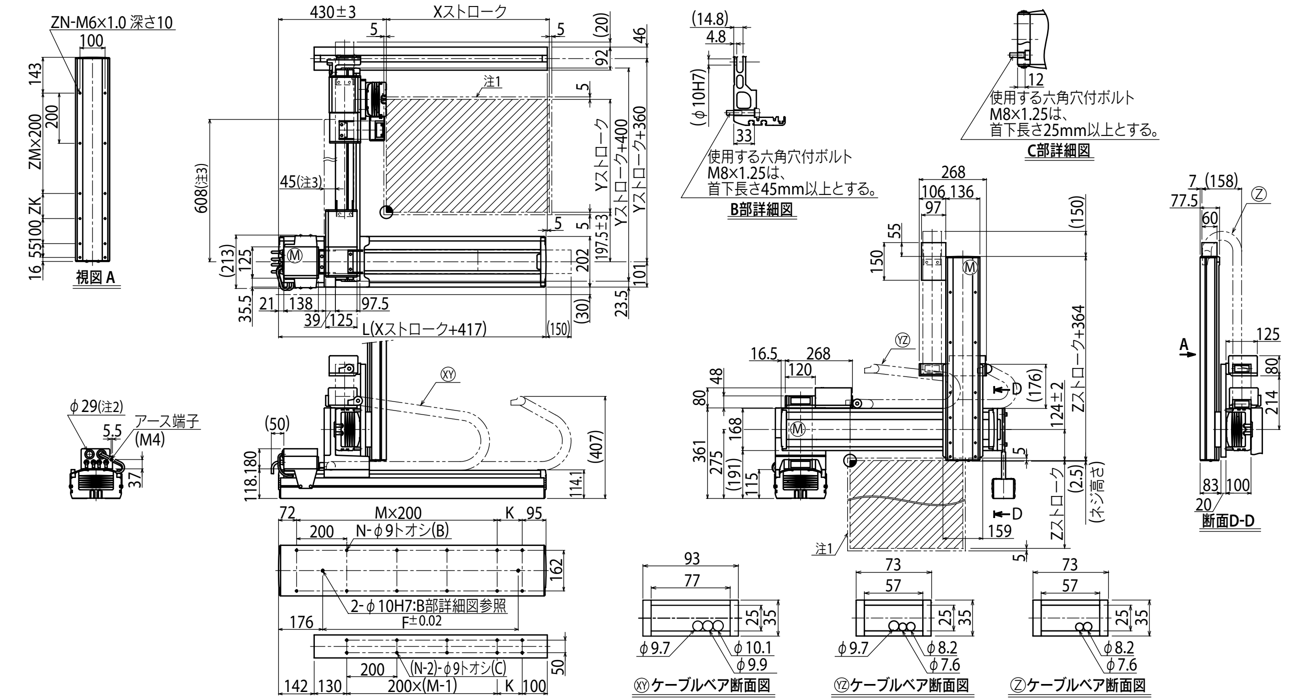
■最大可搬質量 （kg）

	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

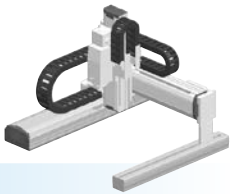
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050

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。

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.636

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。

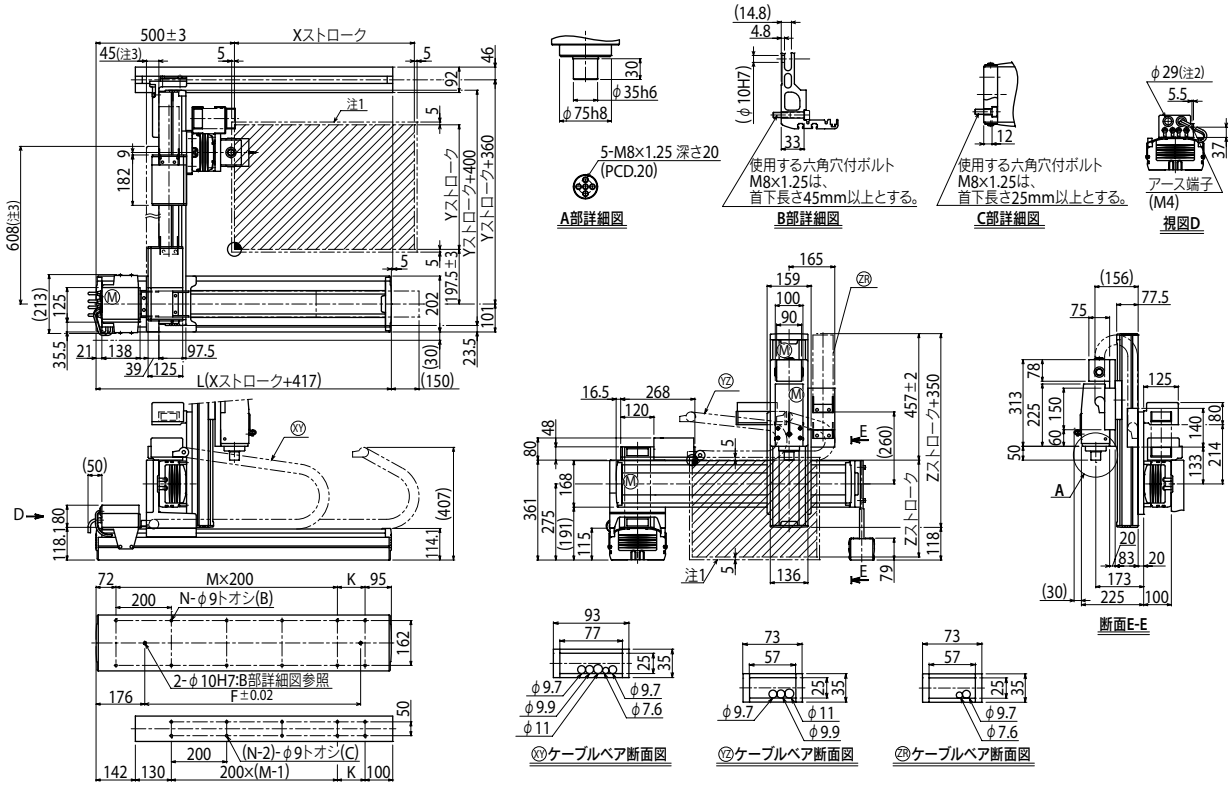
最大可搬質量 (kg)

	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%

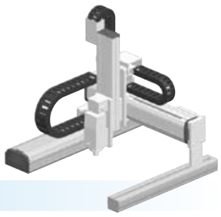
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

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。

適用コントローラ RCX340▶ 636

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
HXYx	C	G1 / G2 / G3 / G4	25～125cm	25～105cm	ZRH	25～55cm	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.636**

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。

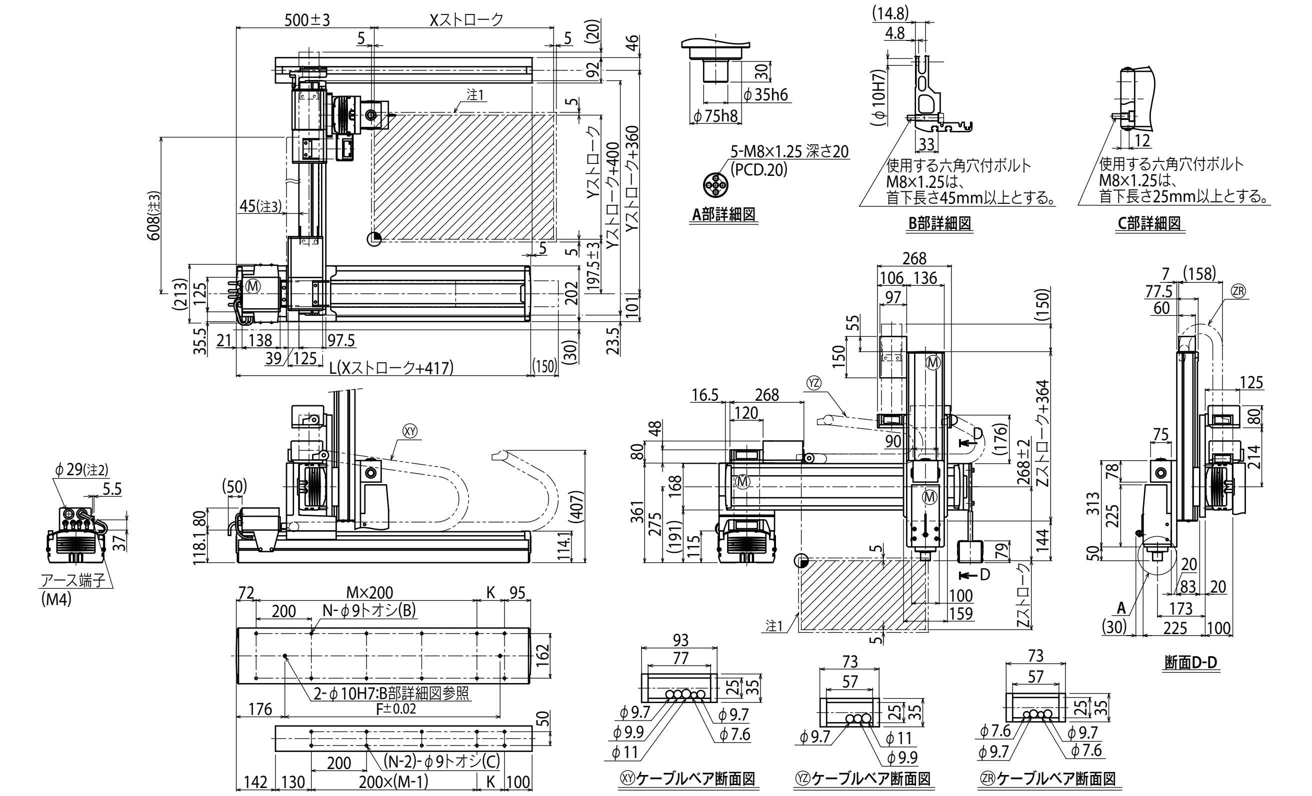
最大可搬質量 (kg)

	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

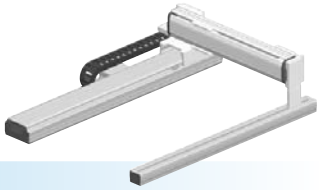
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)		250～750	850	950	1050	1150	1250
	X軸	1200	960	840	720	600	480
	Y軸	1200	960	840	720		
	速度設定	―	80%	70%	60%	50%	40%

※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。

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▶ P.626

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。

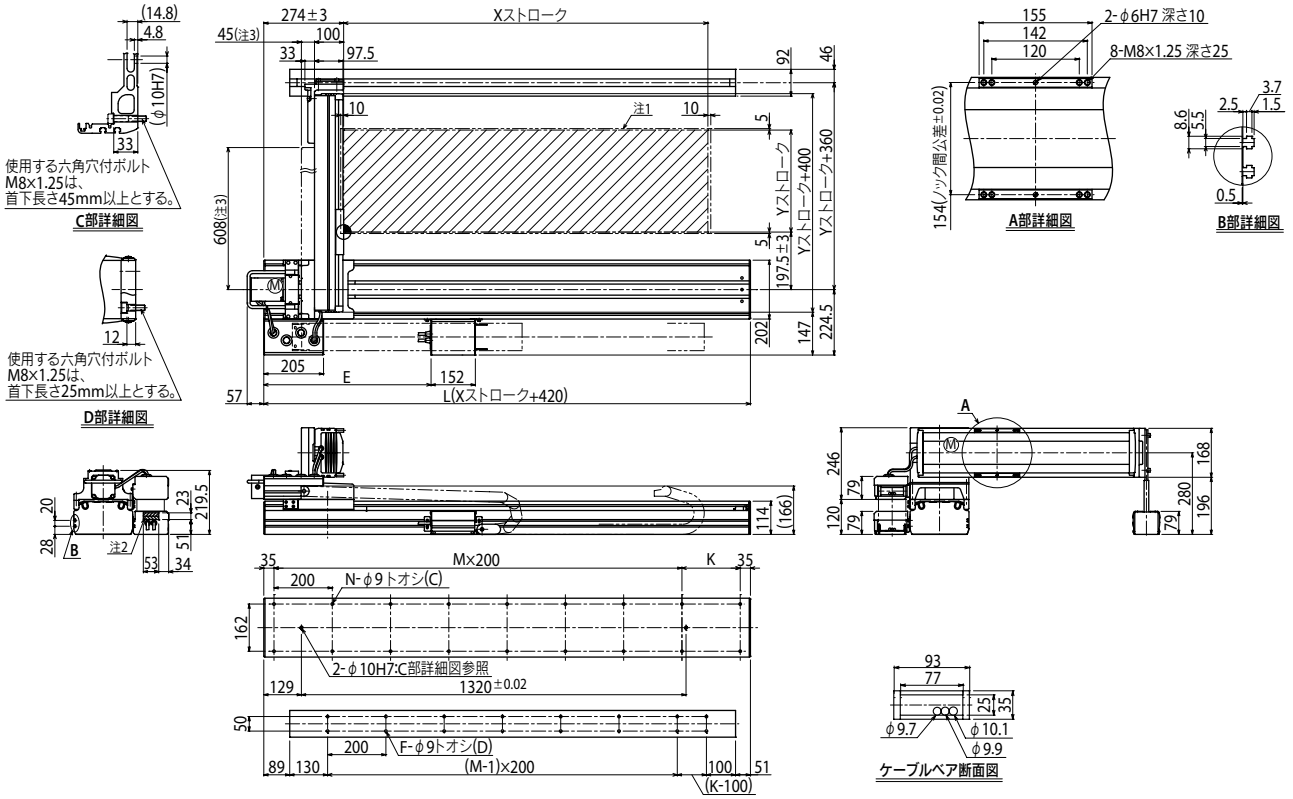
最大可搬質量 (kg)

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

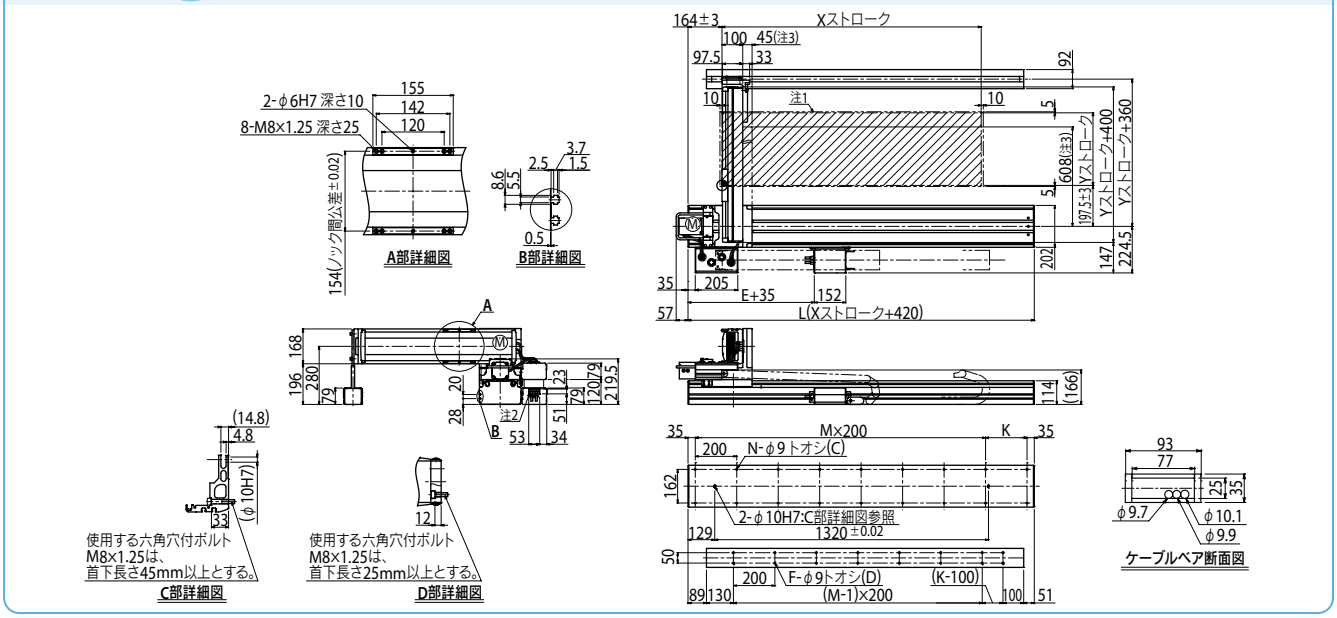
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
ストローク別最高速度※4 (mm/sec) Y軸	1200						960	840	720
速度設定	—						80%	70%	60%

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。）

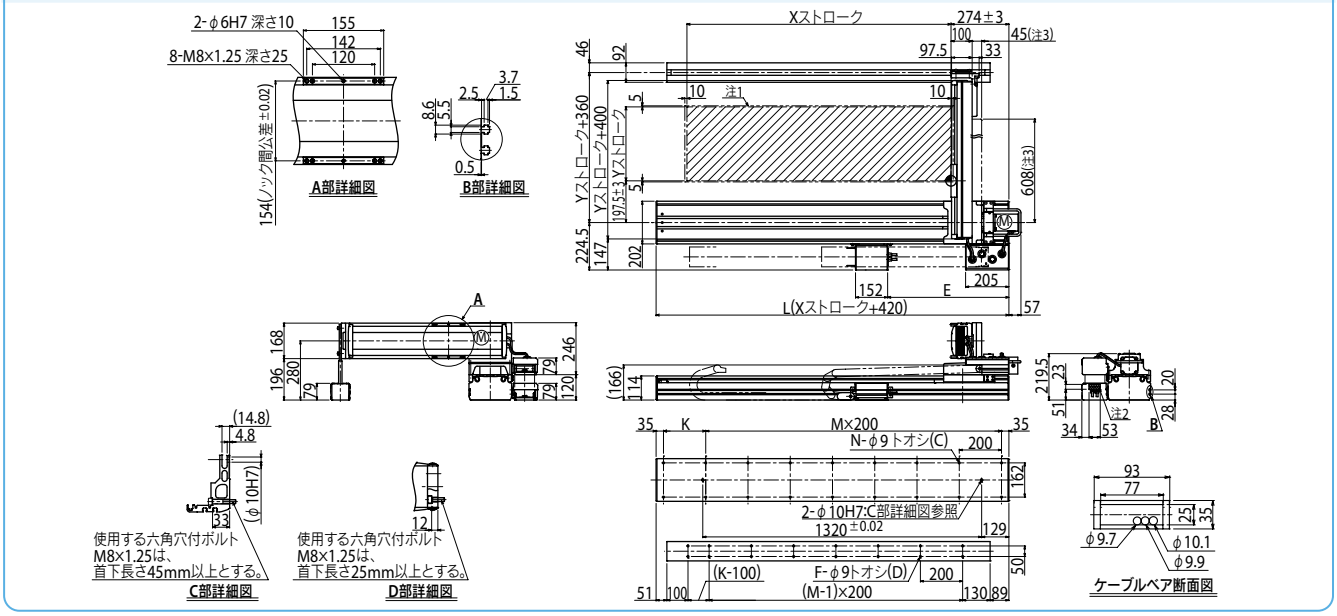
注4. Y軸のストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。
その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

適用コントローラ RCX320 ▶ 626

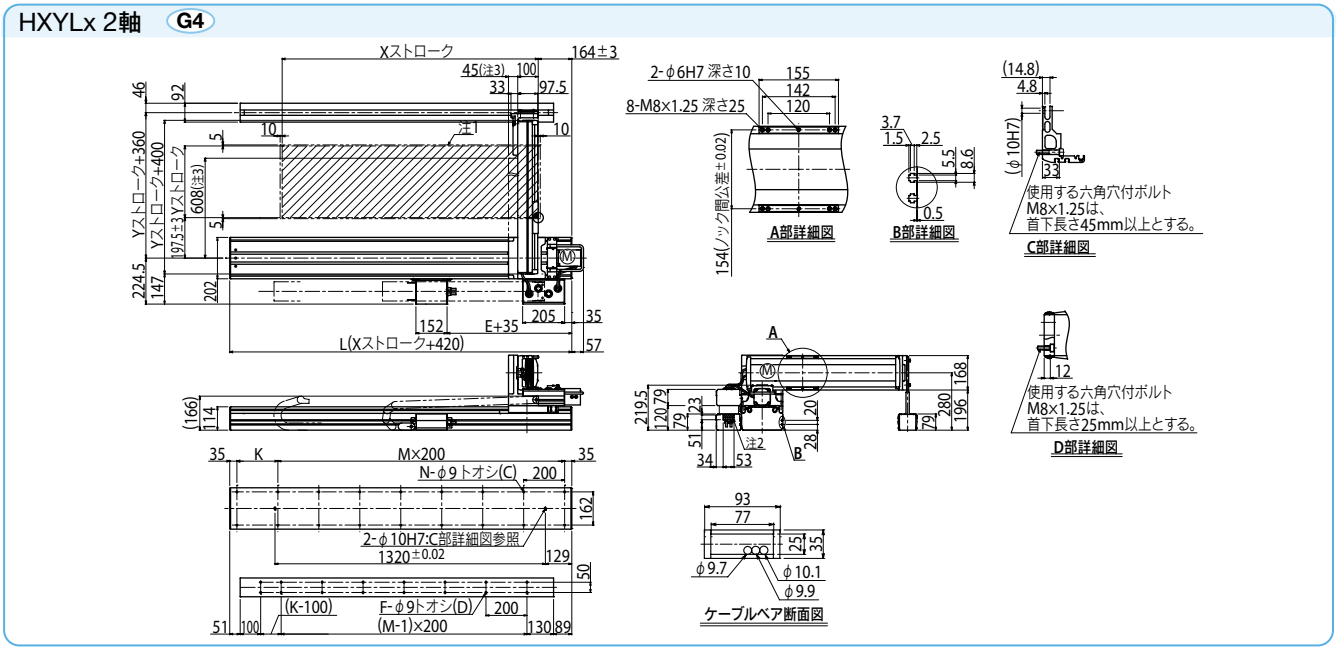
HXYLx 2軸 G2



HXYLx 2軸 G3



HXYLx 2軸 G4



適用コントローラ RCX320 ▶ 626

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▶ P626

※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。

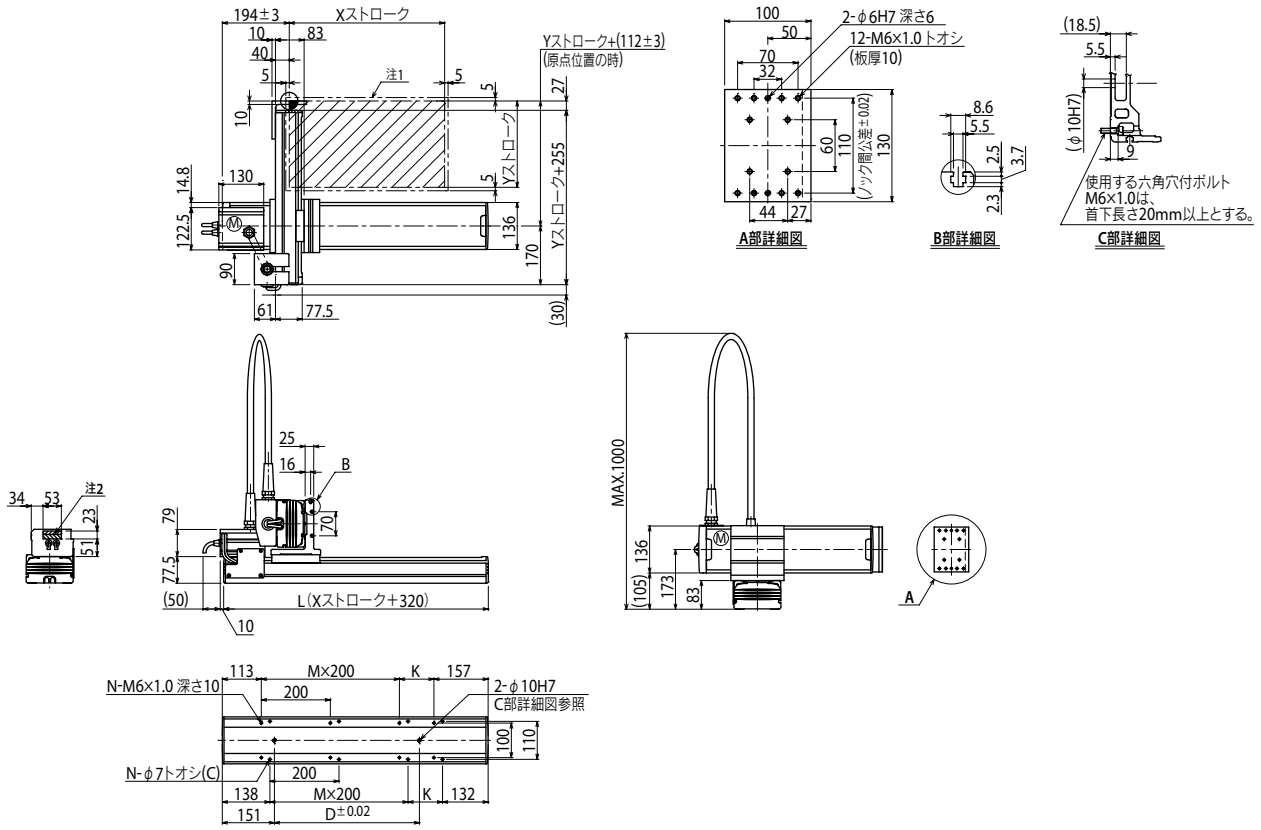
最大可搬質量 (kg)

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

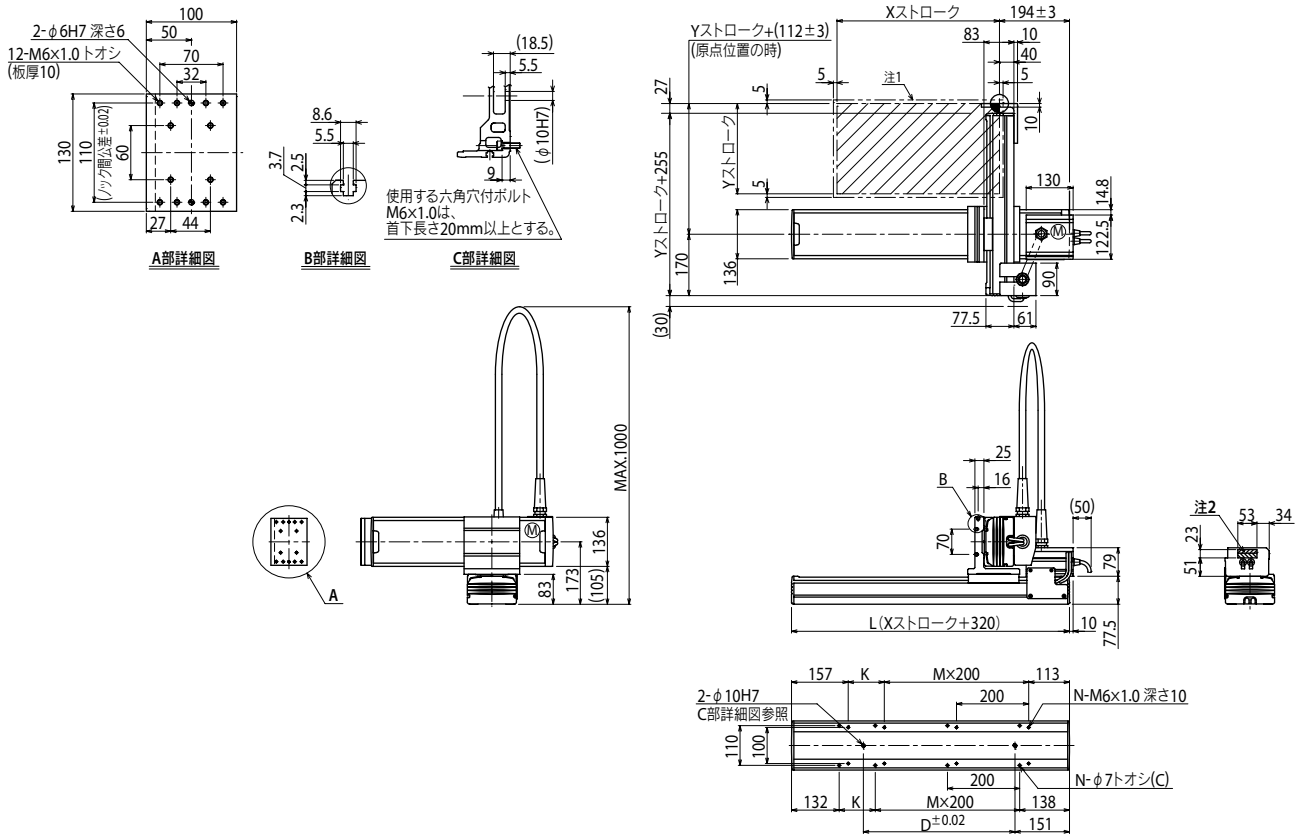
Yストローク注3	150	250	350

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 ▶ 626

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

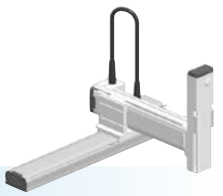
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)					
	X軸	1200		960	780
	速度設定	—		80%	65%

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 ▶ 626

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.636

※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。

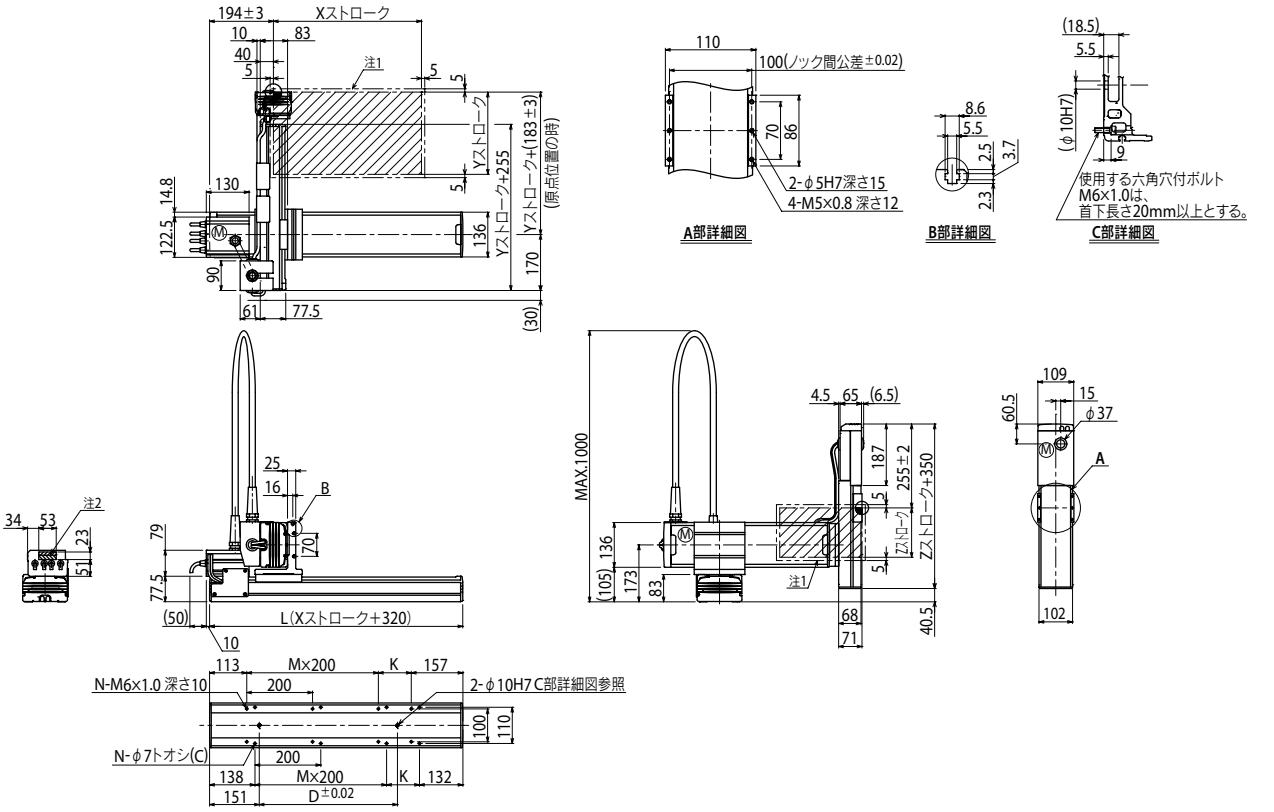
最大可搬質量 (kg)

	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。

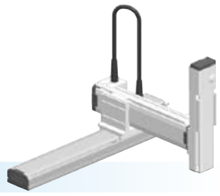
注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

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▶ 636

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	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.636

※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。

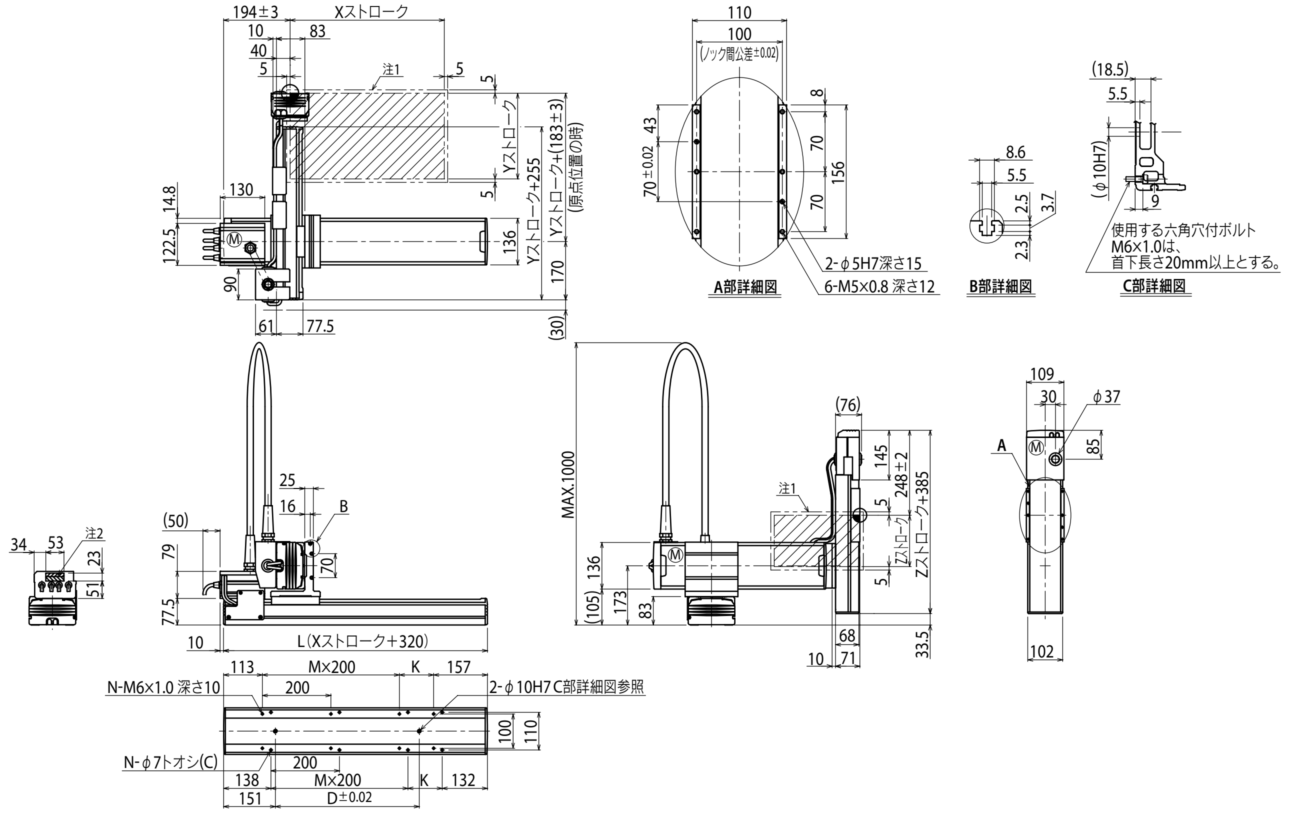
■最大可搬質量　(kg)

	Zストローク(mm)		
Y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

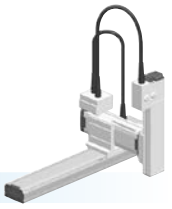
Zストローク	150	250	350

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。

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(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.636

※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。

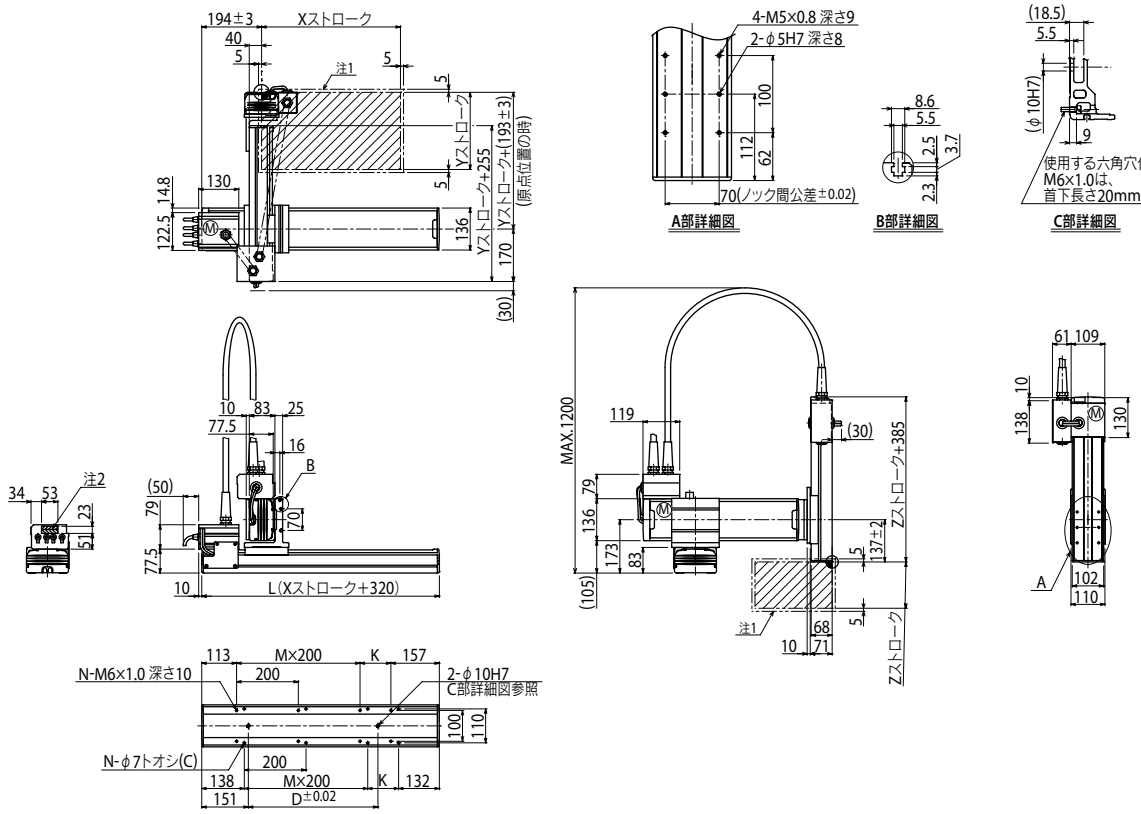
最大可搬質量 (kg)

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)					
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。

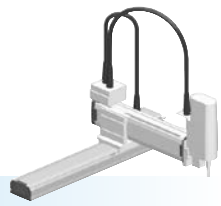
注3. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

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▶ 636

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
SXYx	S	M1 M3	15～85cm	15～35cm	ZS12 ZS6	15	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.636

※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。

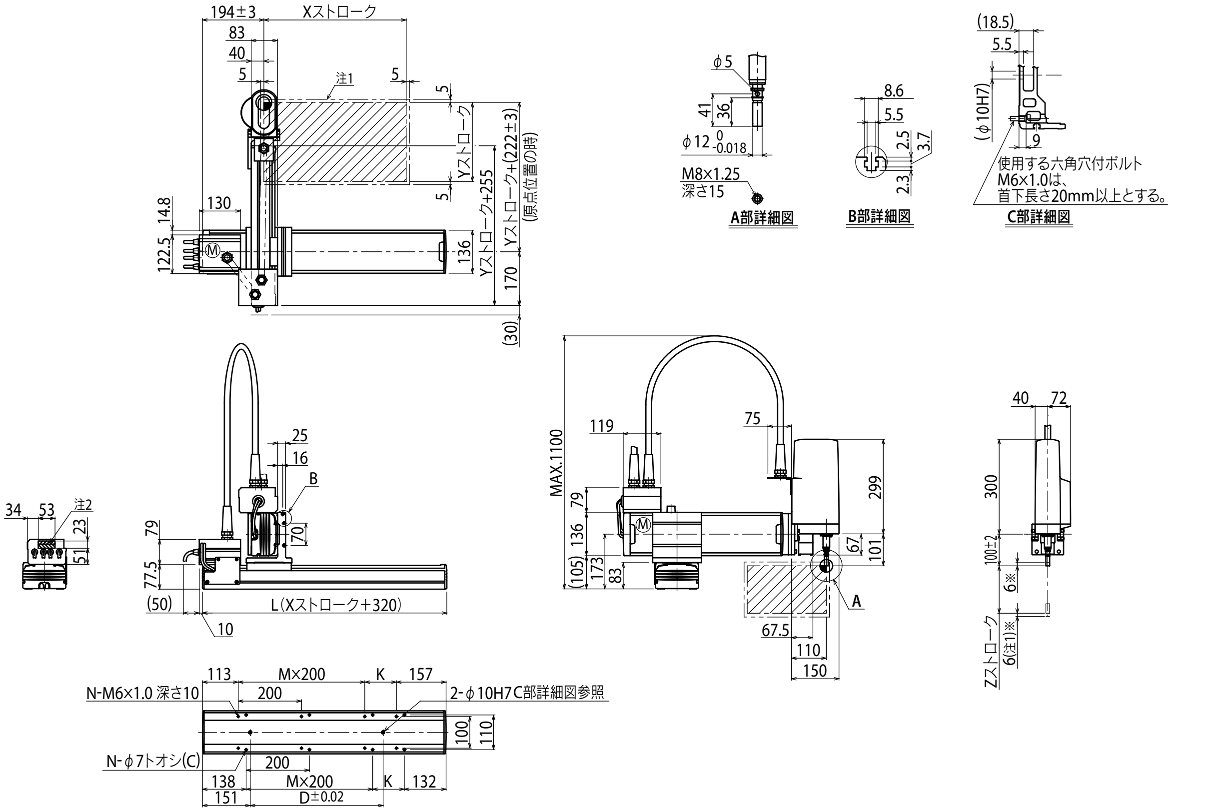
■最大可搬質量 (kg)

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

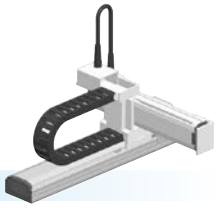
Zストローク	150

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。

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.626

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。

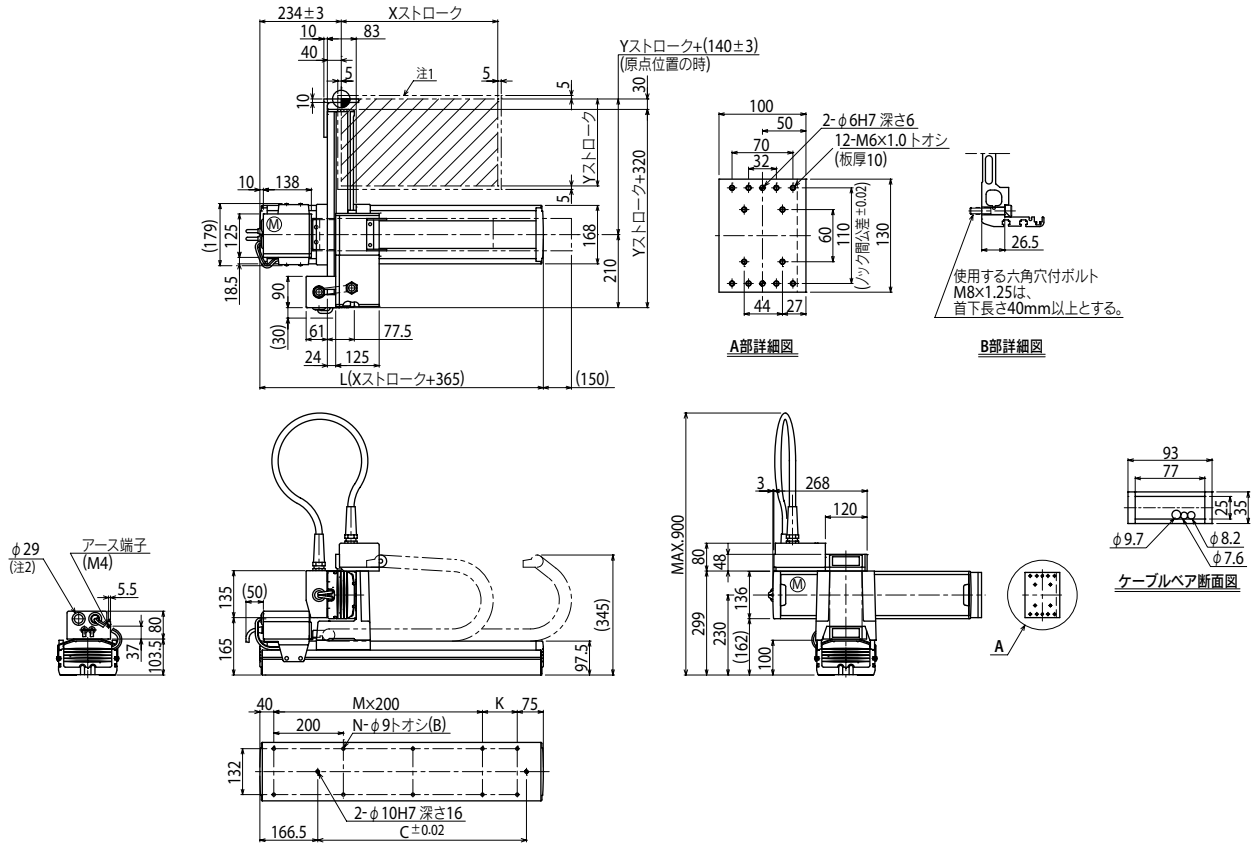
最大可搬質量 (kg)

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



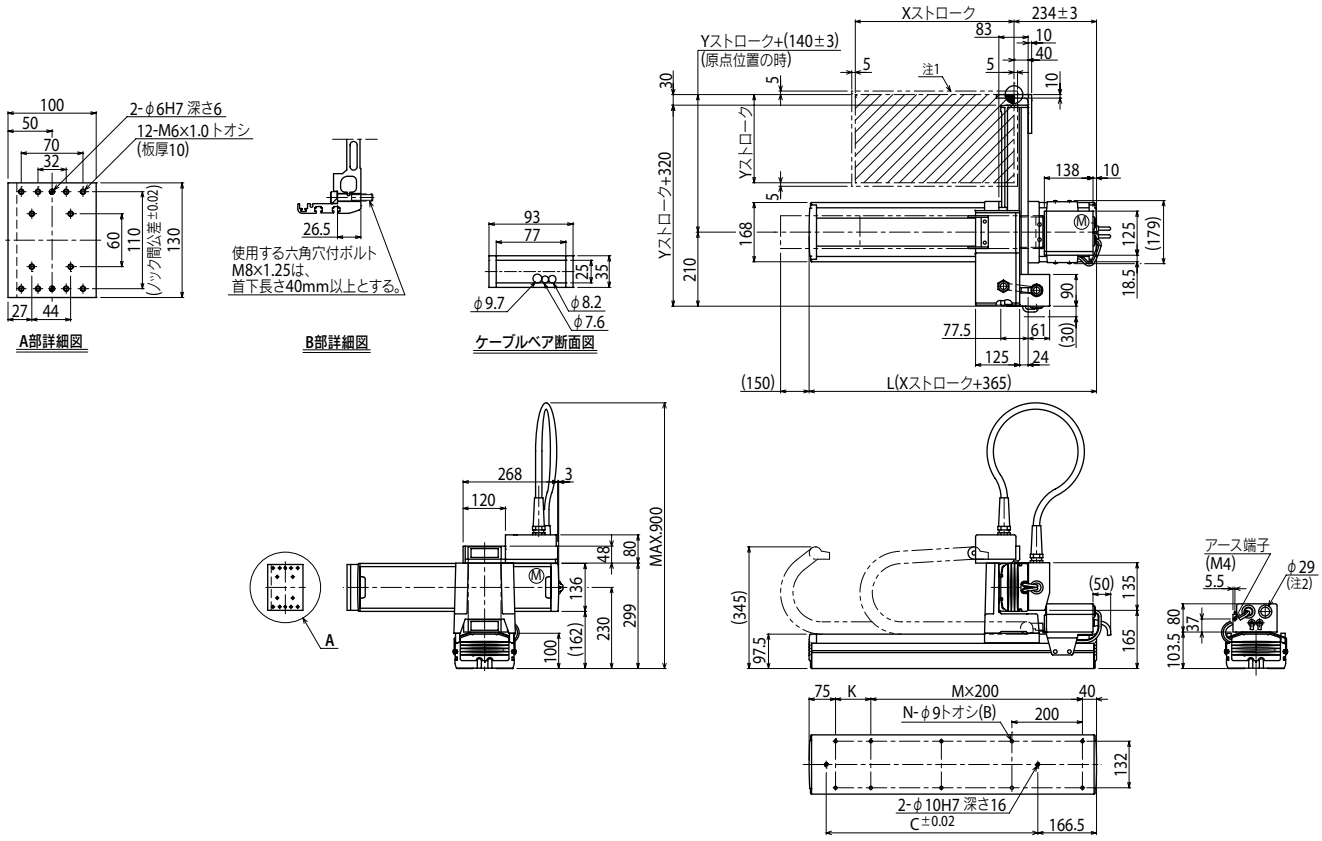
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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
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			960	840	720	600	480
	速度設定	—			80%	70%	60%	50%	40%

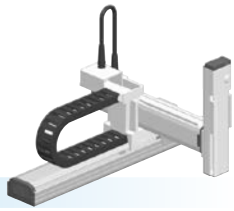
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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 ▶ 626

MXYx 3軸/ZFL20/10

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



■注文型式

MXYx - C - □ - □ - □ - □ - □ - □ - RCX340-3 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	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 / M3	25～125cm	15～55cm	ZFL20 / ZFL10	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.636

■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。

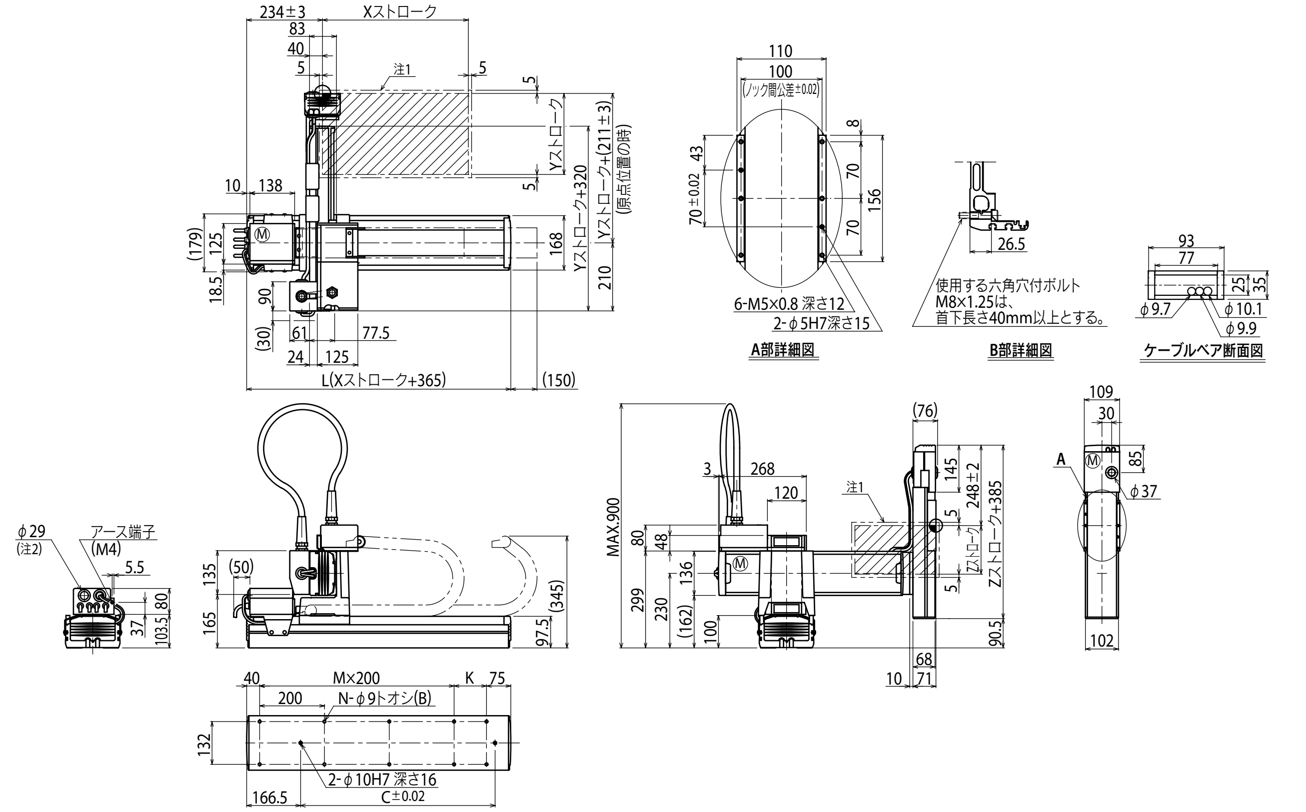
■最大可搬質量 (kg)

	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

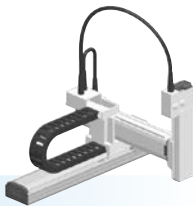
Yストローク	150	250	350	450	550

Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		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。

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▶ P.636

■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。

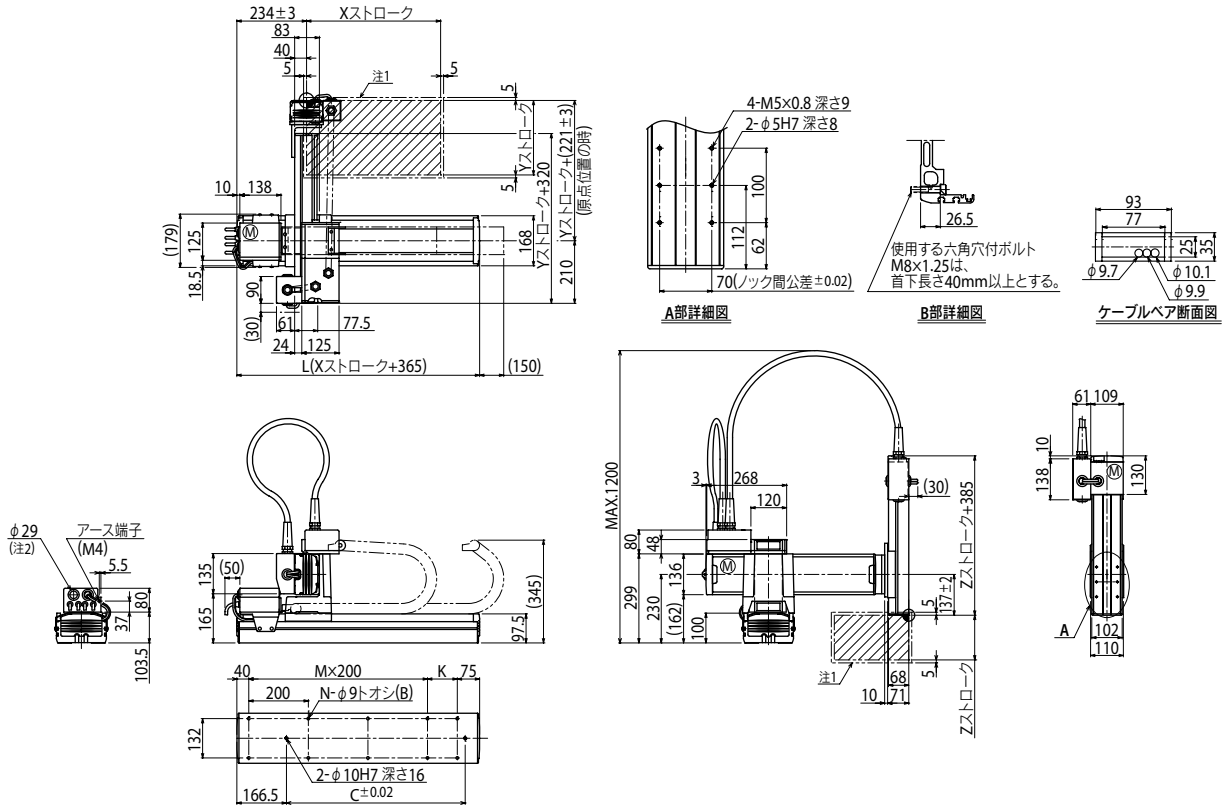
■最大可搬質量 (kg)

	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

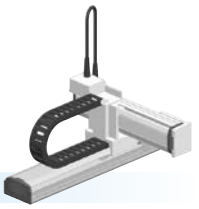
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)								
X軸	1200			960	840	720	600	480
速度設定	—			80%	70%	60%	50%	40%

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▶ 636

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▶ P.626

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。

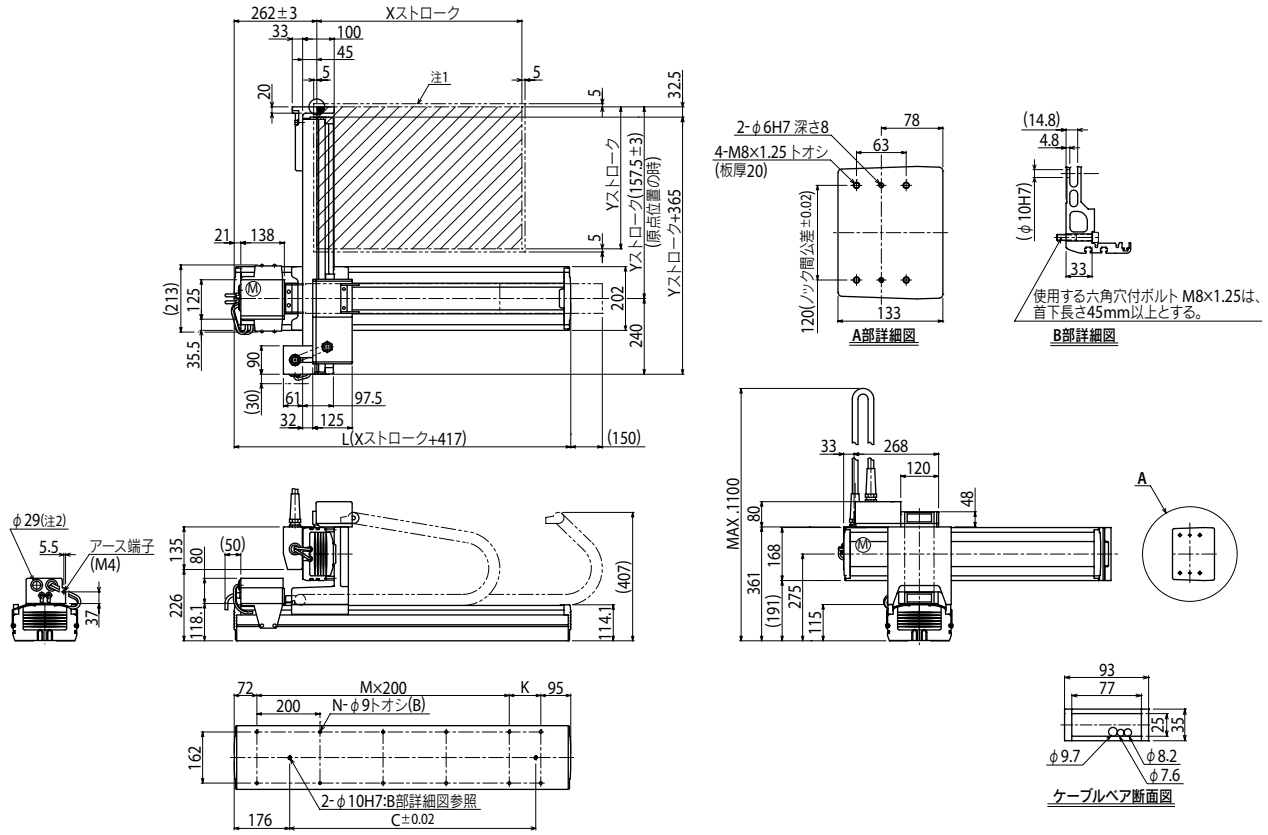
最大可搬質量 (kg)

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



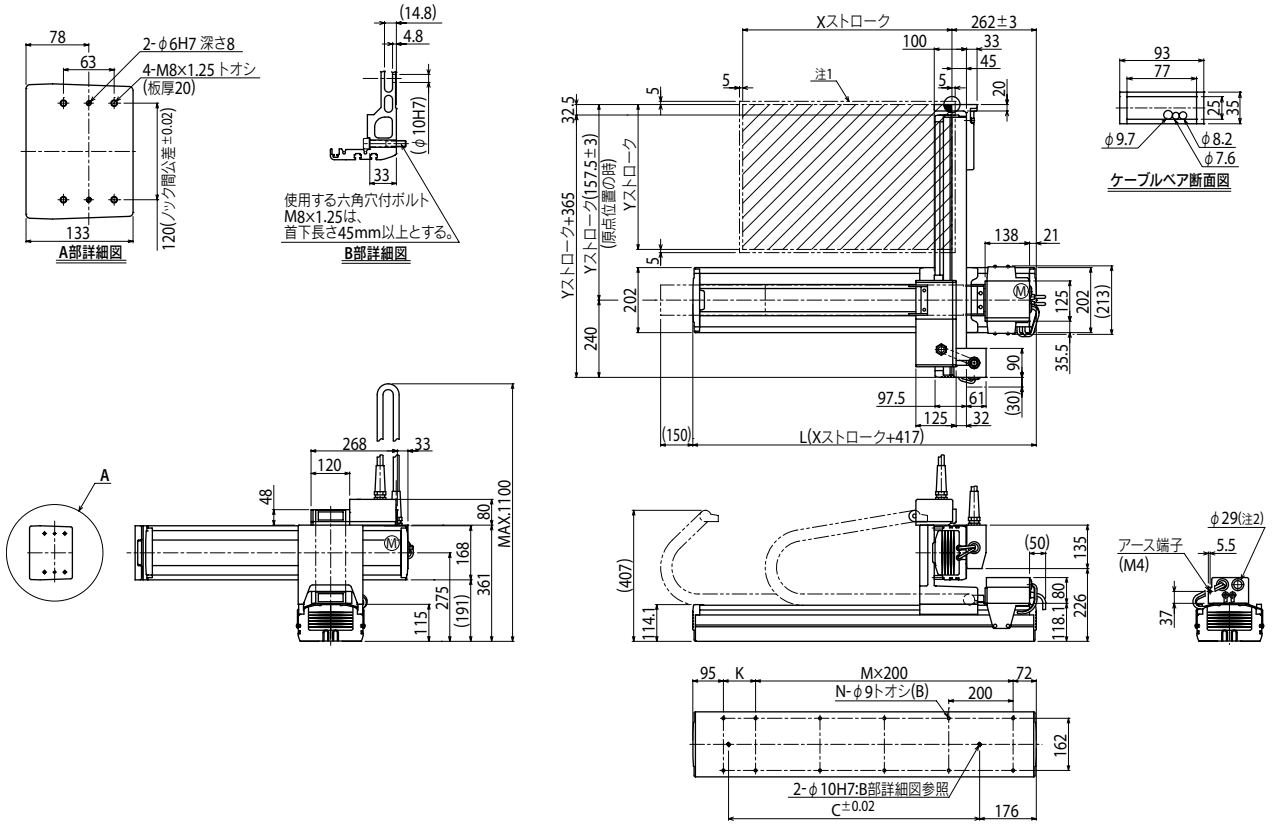
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18

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	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。

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				960	840	720	600	480
	速度設定	—				80%	70%	60%	50%	40%

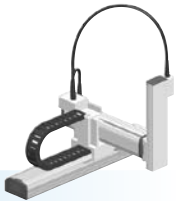
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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 ▶ 626

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
HXYx	C	M1 M3	25～125cm	25～65cm	ZH	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.636

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。

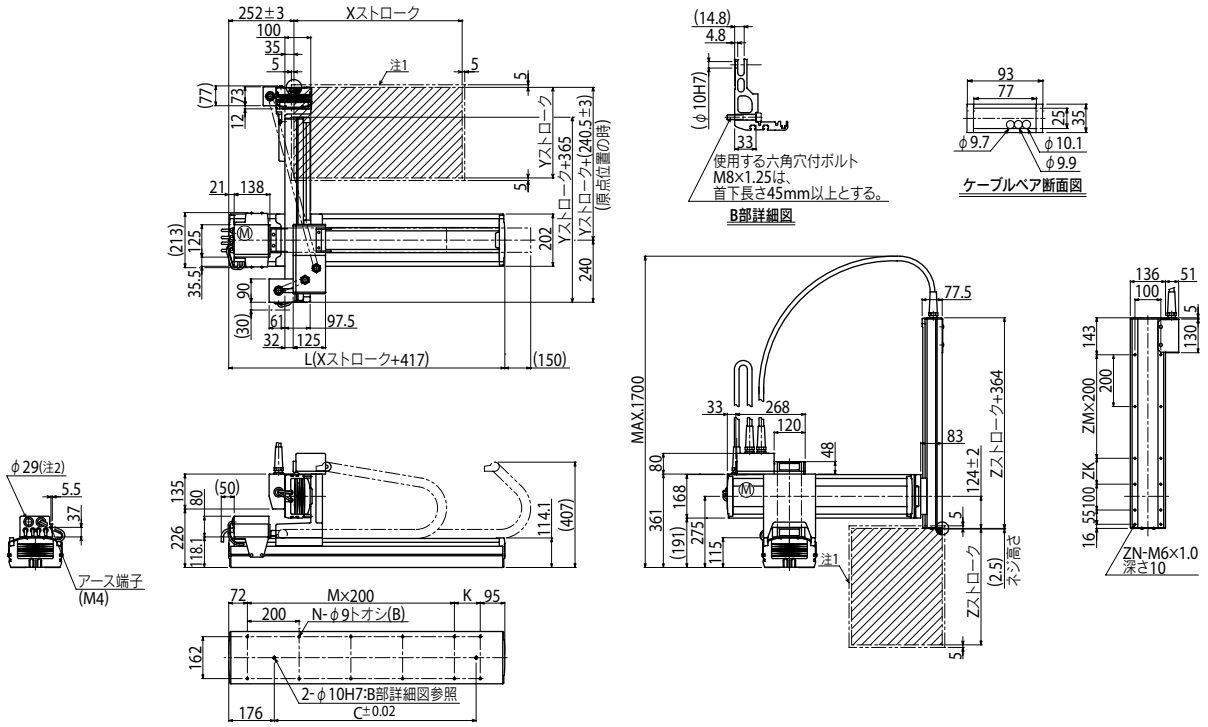
最大可搬質量 (kg)

Yストローク（mm）	Z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)								
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▶ 636

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▶ P626

※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。

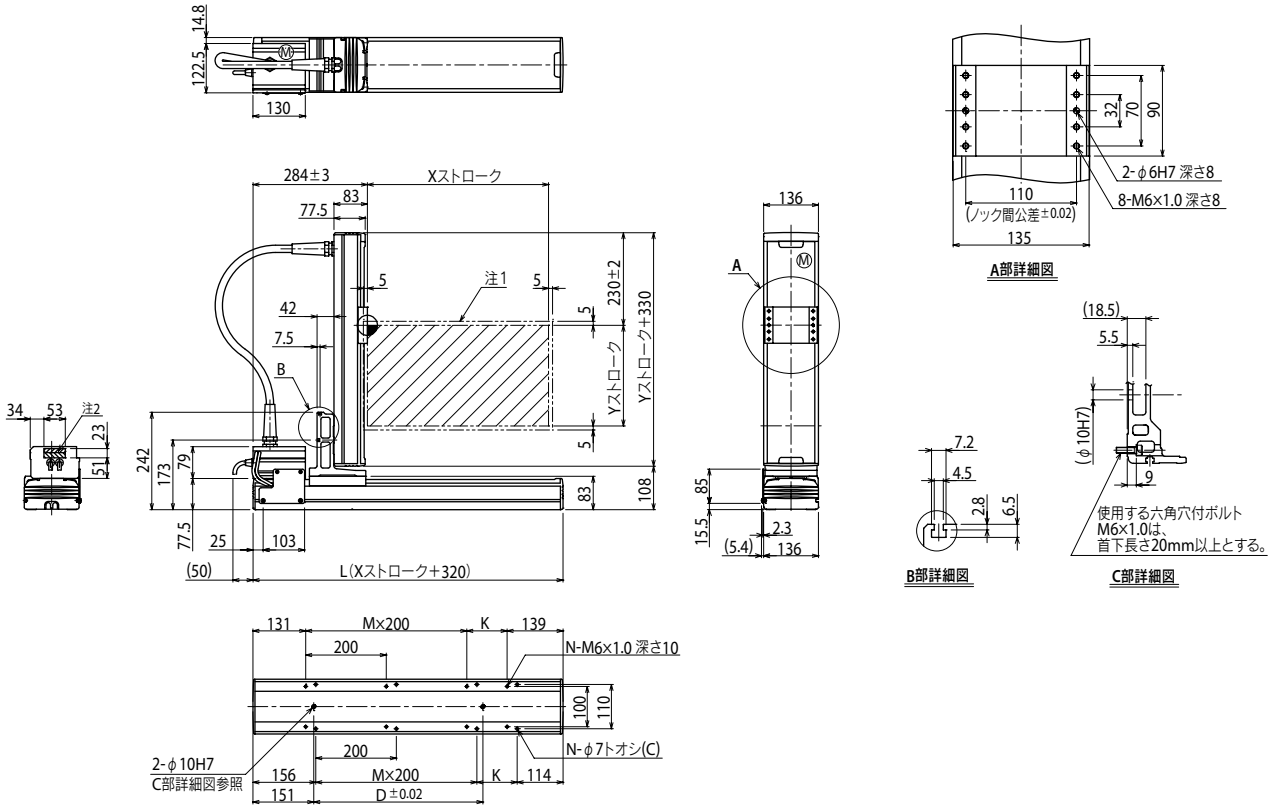
最大可搬質量 (kg)

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

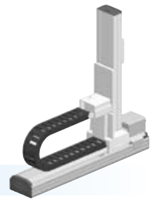
注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

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 ▶ 626

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 (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	P2	25～125cm	15～65cm	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▶ P.626

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。

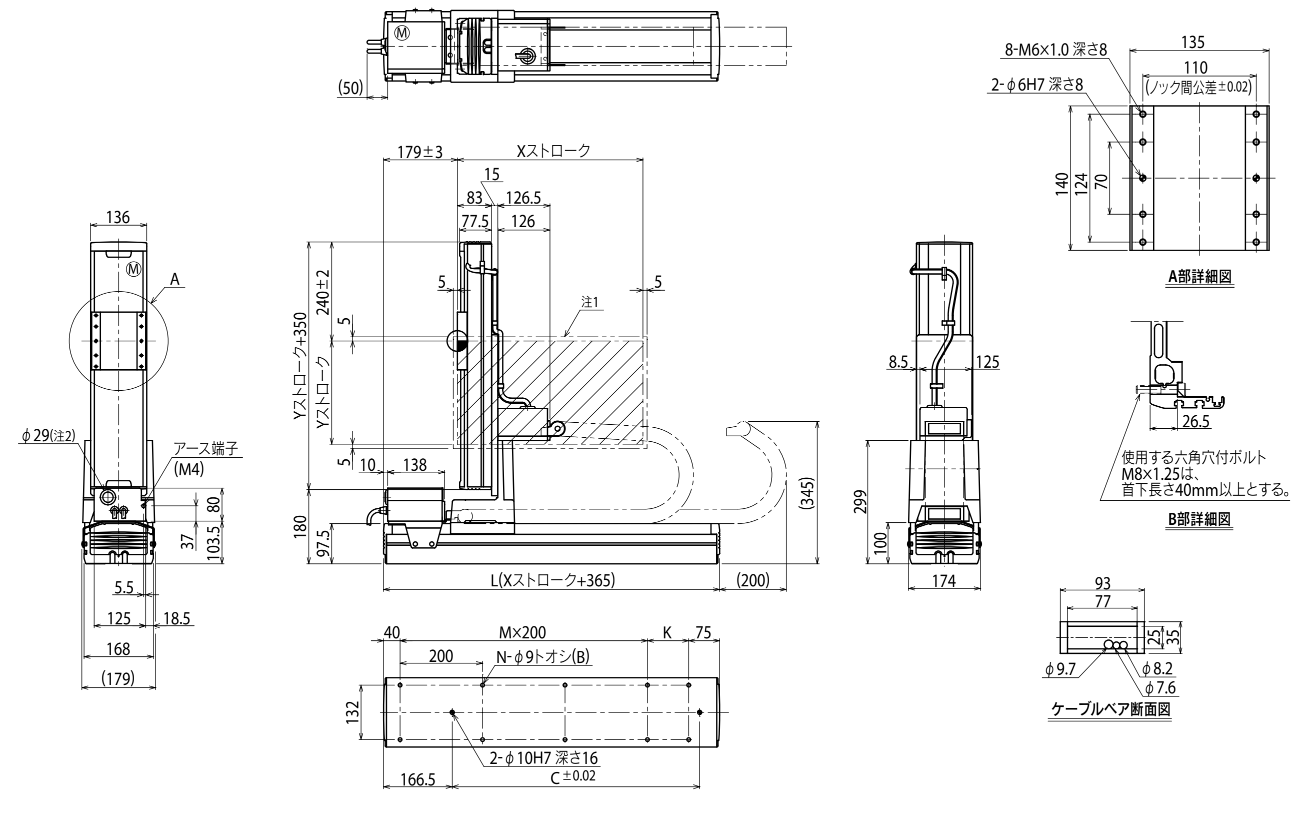
最大可搬質量 (kg)

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
	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

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 25～95cm	Y軸ストローク※1 15～65cm	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	回生装置	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	ビジョンシステム	アブソバッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P626

※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。

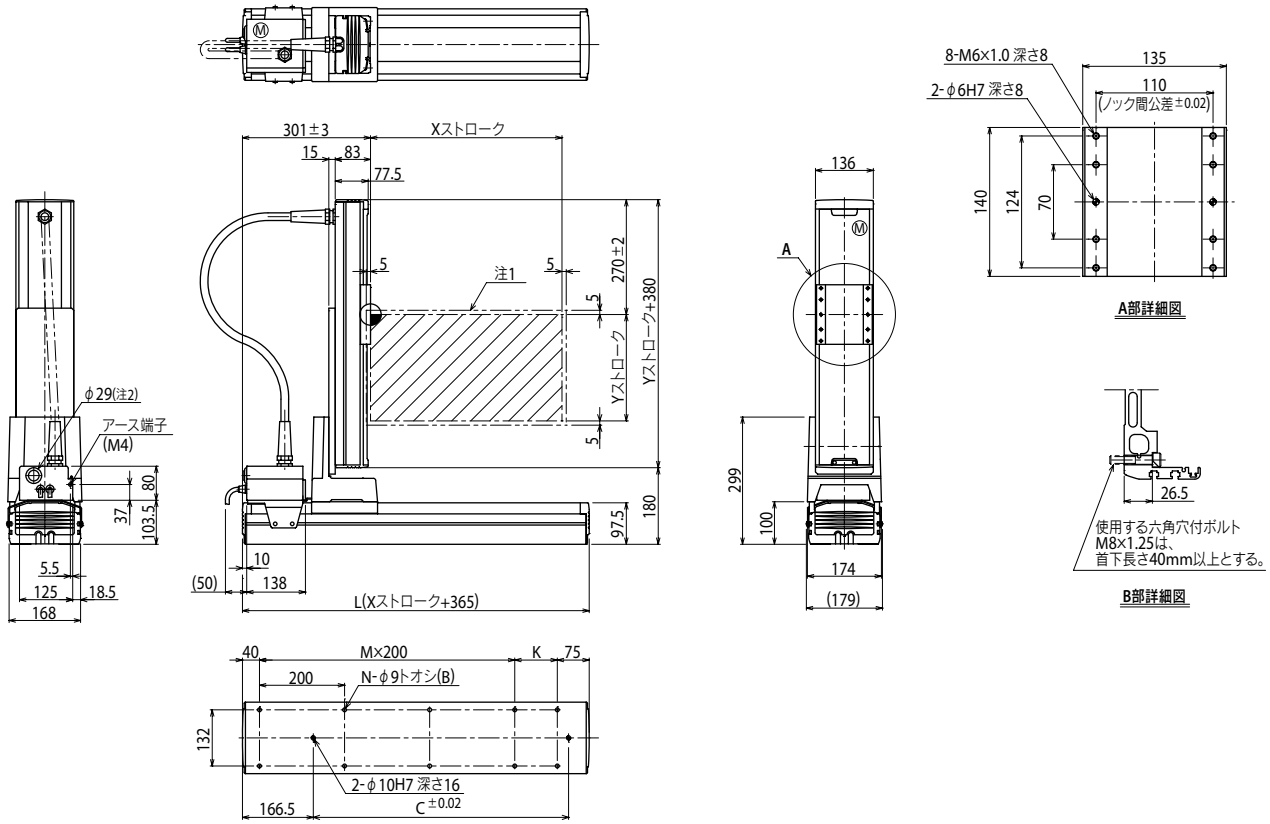
最大可搬質量 (kg)

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

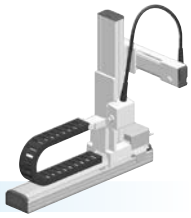
Yストローク注3	150	250	350	450	550	650

ストローク別最高速度注4 (mm/sec)					
	X軸	1200		960	840
	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 ▶ 626

MXYx 3軸/ZPMH



● ポールタイプ　● ケーブルベア　● 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

MXYx	- C	- P2	- □	- □	- □	- □	- □	- 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
			25～125cm	15～65cm	ZPMHL ZPMHR	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▶ P636

■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。

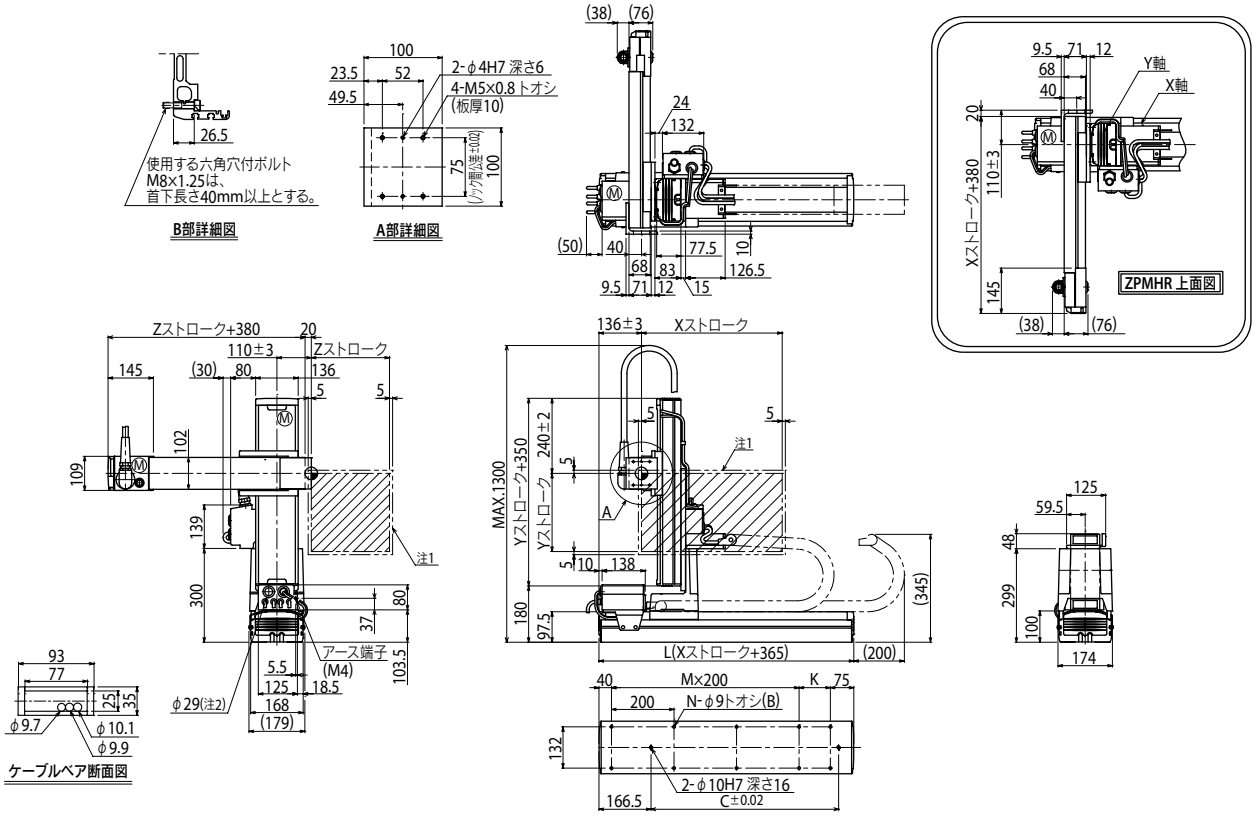
■最大可搬質量 (kg)

	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			

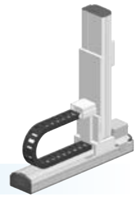
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)								
X軸	1200	960	840	720	600	480
速度設定	—	80%	70%	60%	50%	40%

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▶ 636

HXYx 2軸

● ポールタイプ　● 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▶ P.626

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。

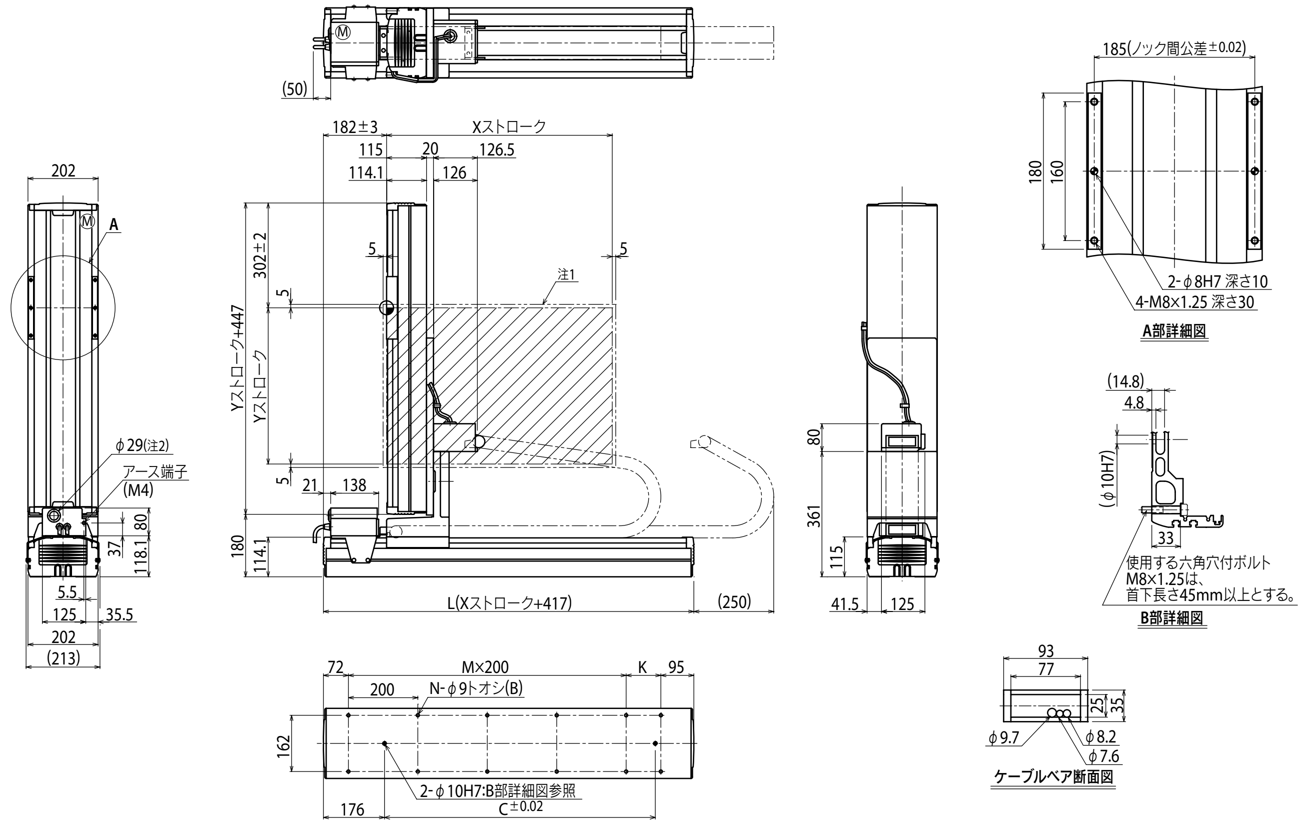
最大可搬質量 (kg)

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
	Y軸	600						480	420	360		
	速度設定	—						80%	70%	60%	50%	40%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッ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。

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▶ P626

※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。

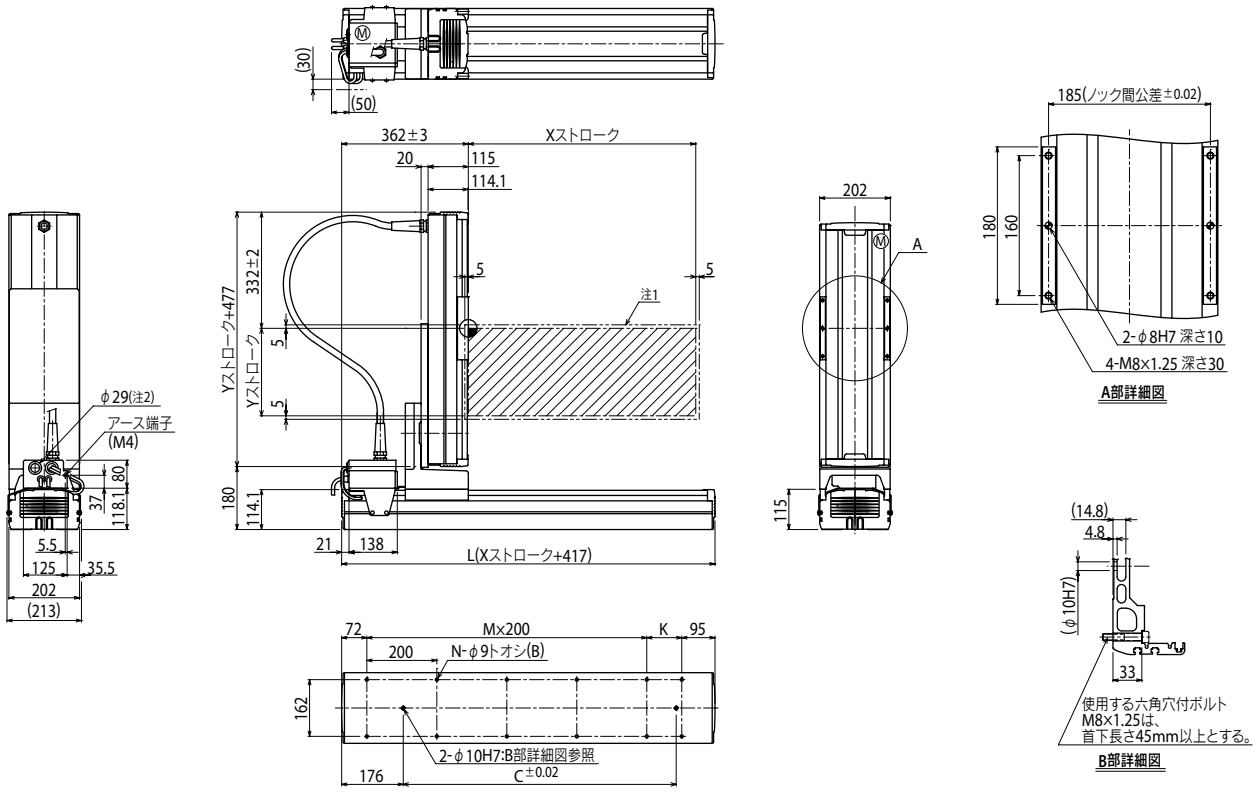
■最大可搬質量 (kg)

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

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ストローク注3	250	350	450	550	650	750	850

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。

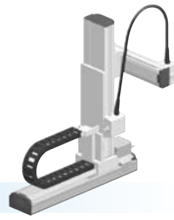
ストローク別最高速度注4 (mm/sec)			
	X軸	1200	960
	Y軸	600	480
	速度設定	―	80%

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 ▶ 626

HXYx 3軸/ZPH

● ポールタイプ　● ケーブルベア　● 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	- 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 (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
			25～125cm	25～95cm	ZPHL / ZPHR	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。RCX340▶ P.636

※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。

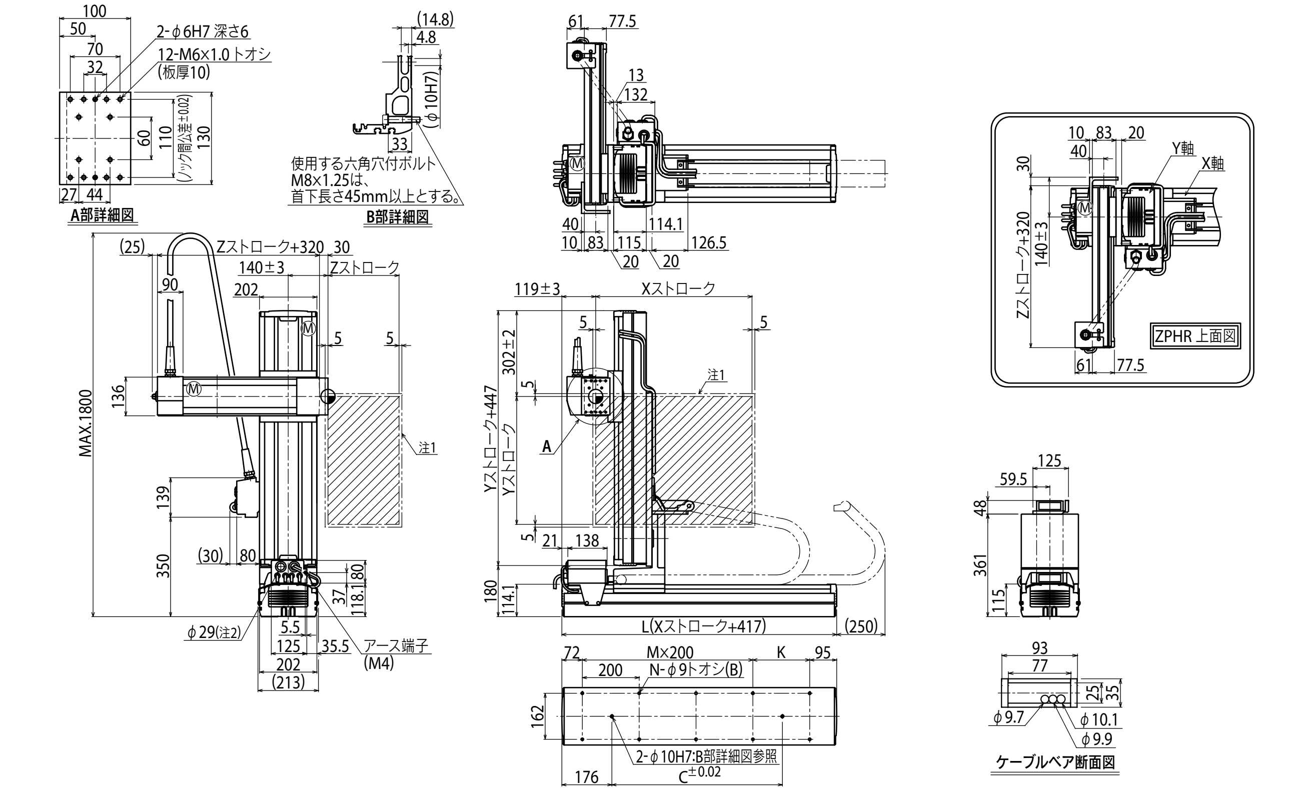
■ 最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)
Y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)		250～750	850	950	1050	1150	1250
	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。

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	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
			25～85cm	25～85cm	ZPHL ZPHR	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。RCX340▶ P.636

※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。

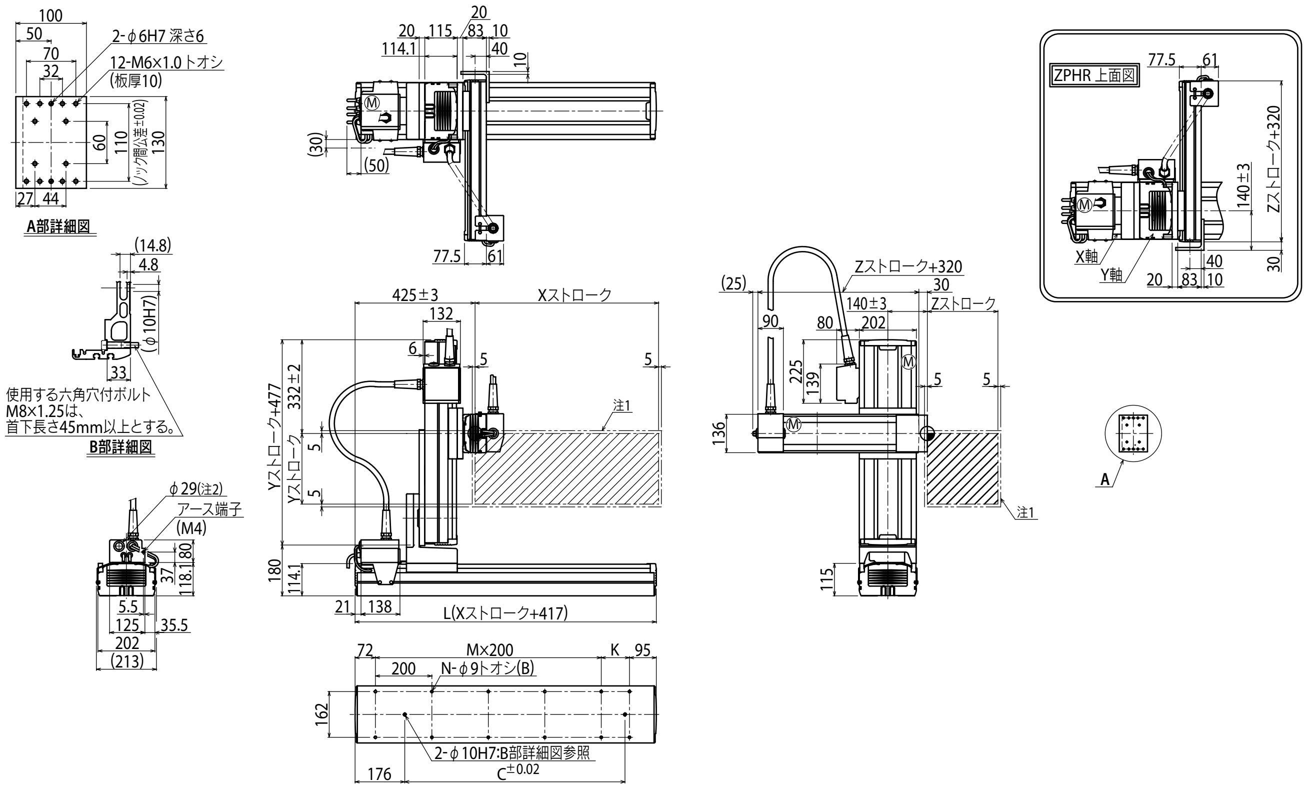
■最大可搬質量 (kg)

	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	ー	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。

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	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
SXYx	C	F1 F3	15～105cm	ZF	15～35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX320-2					

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX320▶ P.626

基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14	F10-BK
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150～1050 mm	150～350 mm
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。

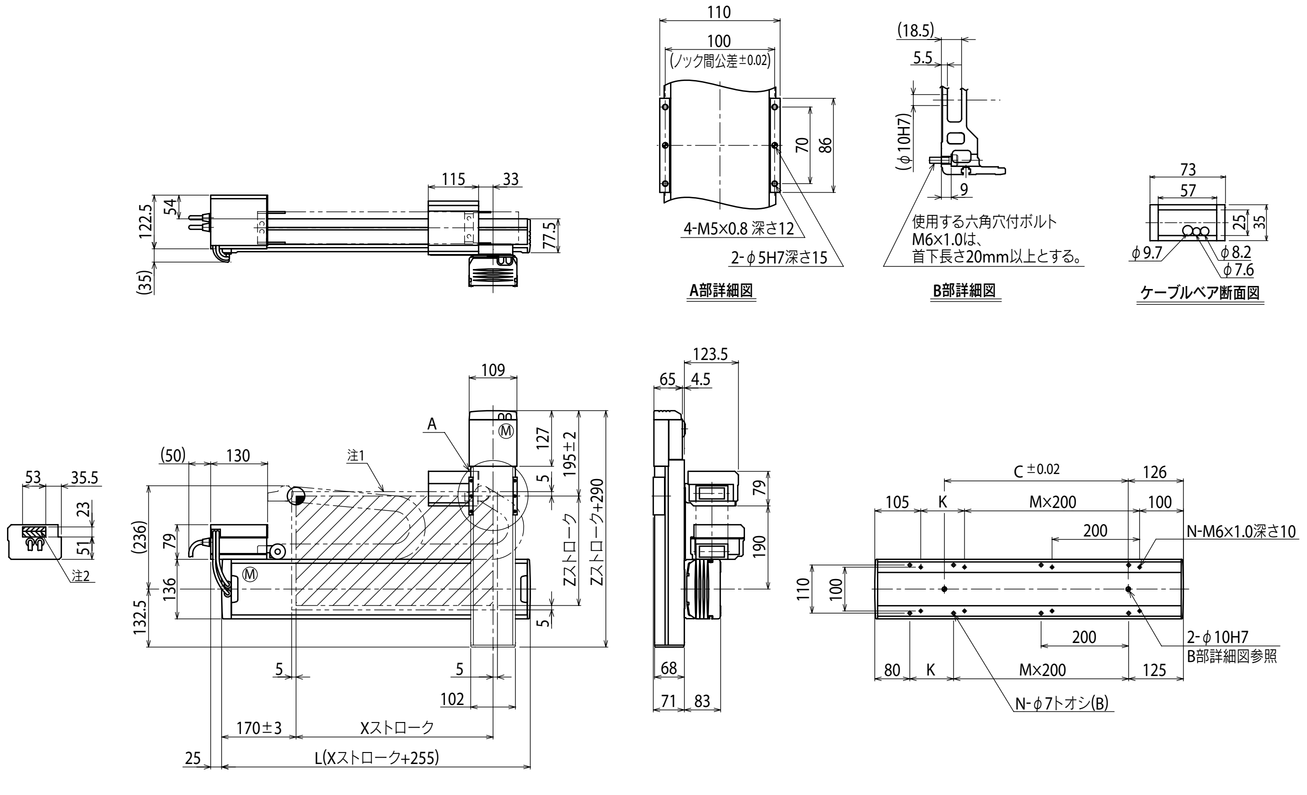
最大可搬質量 (kg)

	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

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。

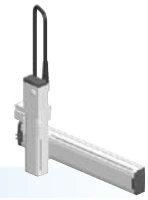
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)		150～650	750	850	950	1050
	X軸	1200	960	780	600	540
	速度設定	—	80%	65%	50%	45%

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 F1 F3	X軸ストローク 15～85cm	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.626

■ 基本仕様

	X軸	Z軸
軸構成※1	F14	F10-BK
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150～850 mm	150～350 mm
ロボットケーブル長	標準:3.5 m　オプション:5 m, 10 m	

※1. フレームの加工(取付穴・タップ穴)は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが750mm以上のとき、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。

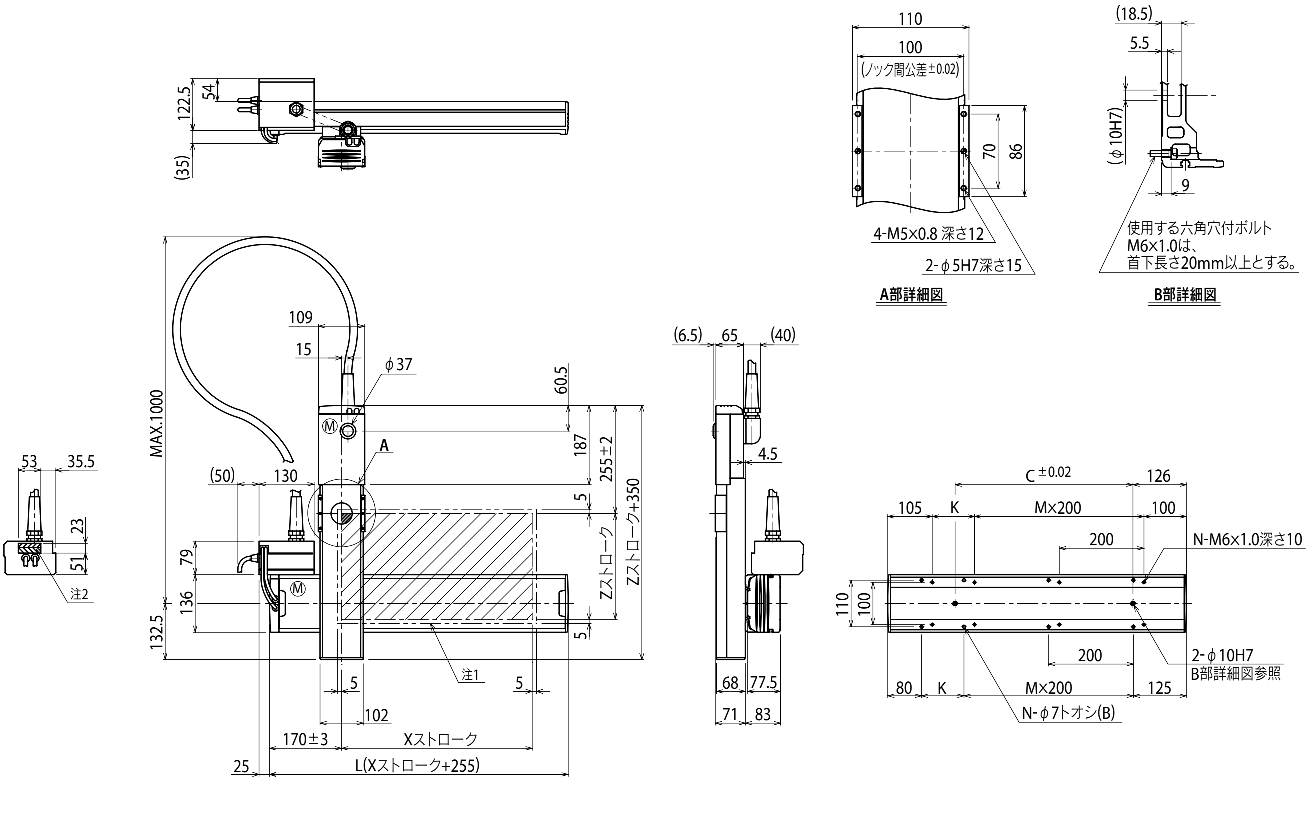
■ 最大可搬質量 (kg)

	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

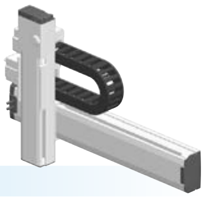
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)			
X軸	1200	960	780
速度設定	—	80%	65%

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。

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 - [組合せ] - [X軸ストローク] - ZFL20 - [Z軸ストローク] - [ケーブル長] - RCX320-2 - [安全規格] - R - [オプションA] - [オプションB] - [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	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
SXYx	C	F1 F3	15～105cm	ZFL20	15～35cm	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▶ P.626

※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。

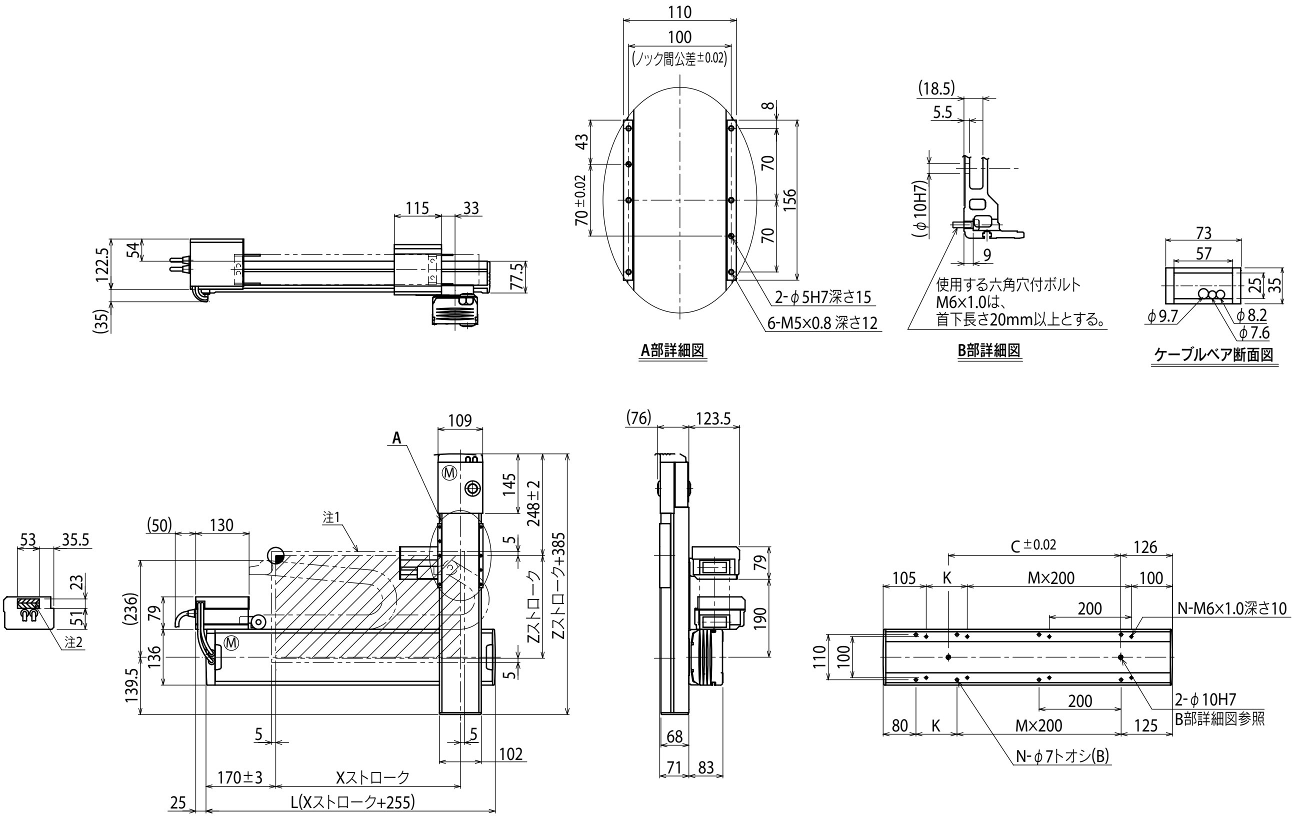
■最大可搬質量 (kg)

	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

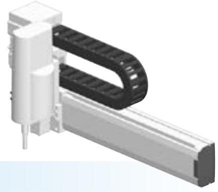
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度※3 (mm/sec)		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 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 - [組合せ] - [X軸ストローク] - [ZR軸] - 15 - [ケーブル長] - RCX320-2 - [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]

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
SXYx	C	F1	15～105cm	ZS12	15	3L：3.5m	RCX320-2					
		F3		ZS6		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.626

■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。

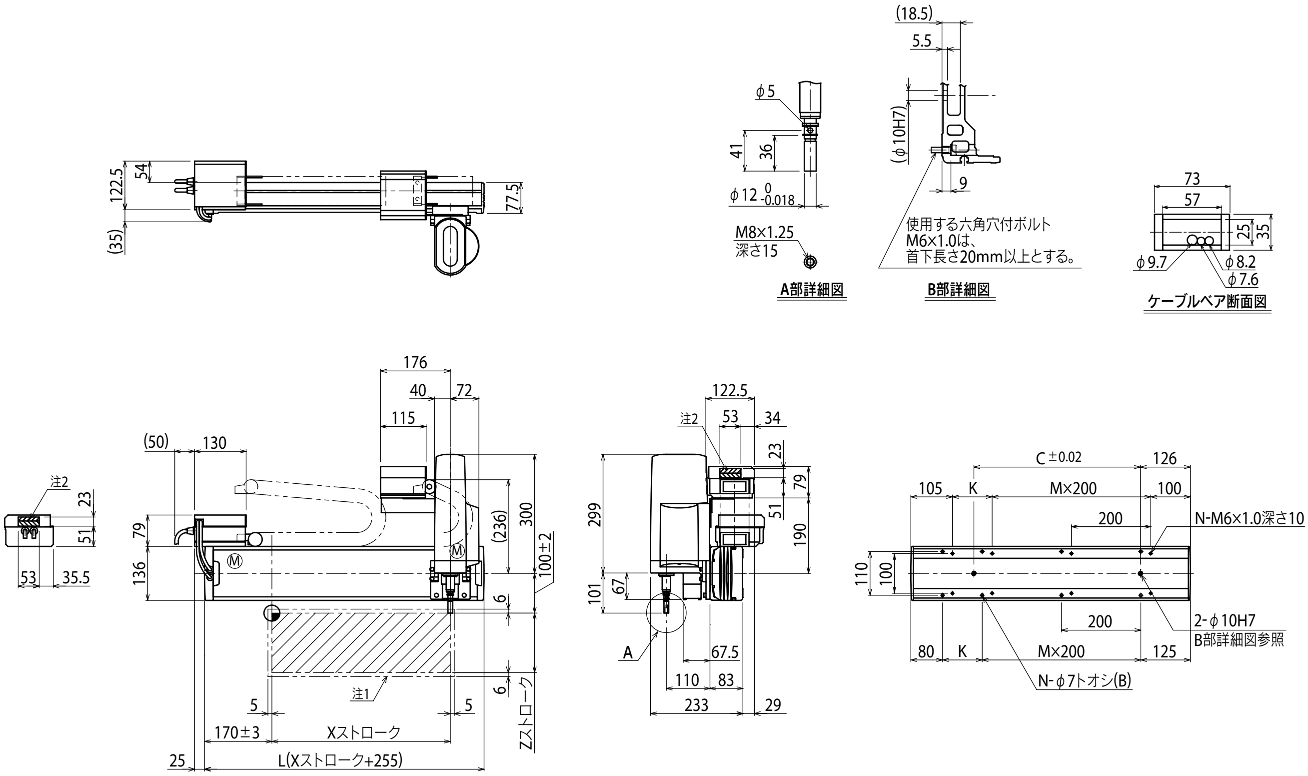
■最大可搬質量 (kg)

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

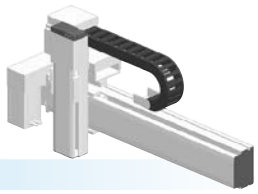
ストローク別最高速度※3 (mm/sec)										
X軸	1200						960	780	600	540
速度設定	—						80%	65%	50%	45%

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。

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.626

※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	F10-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)

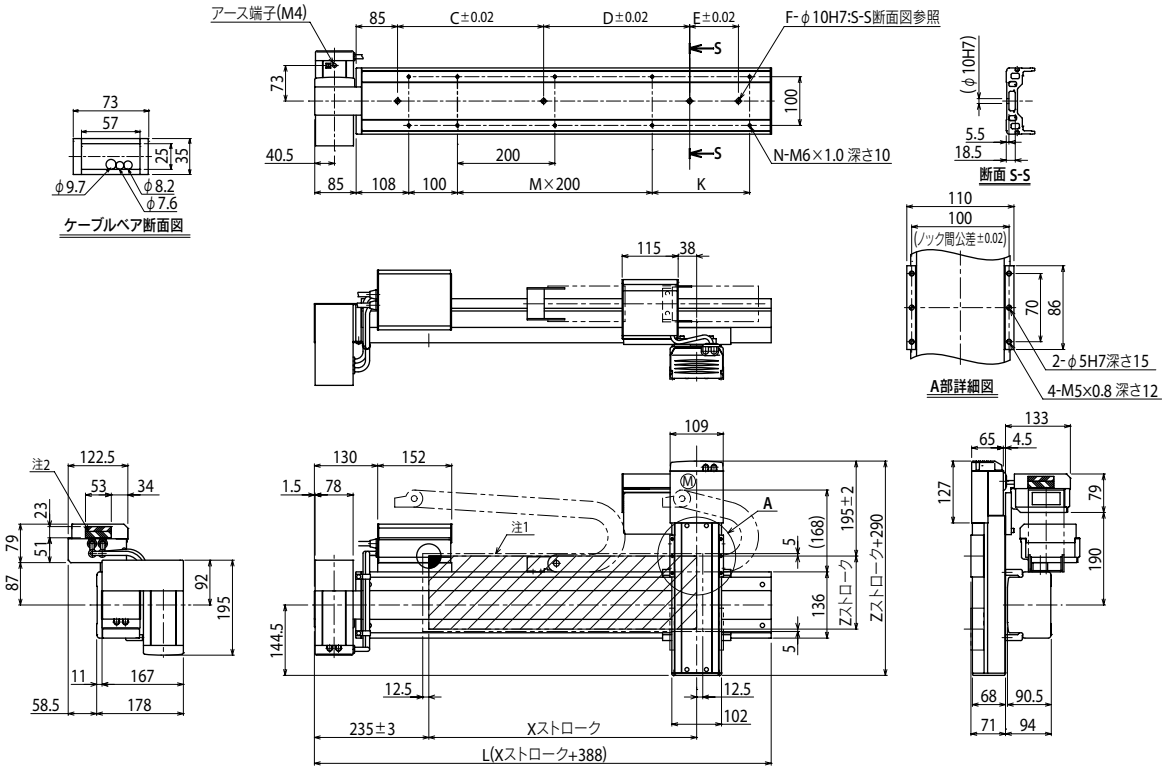
	Zストローク(mm)
Xストローク(mm)	150～350
150～3050	10

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。

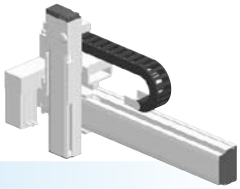
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	100	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 ▶ 626

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.626

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。

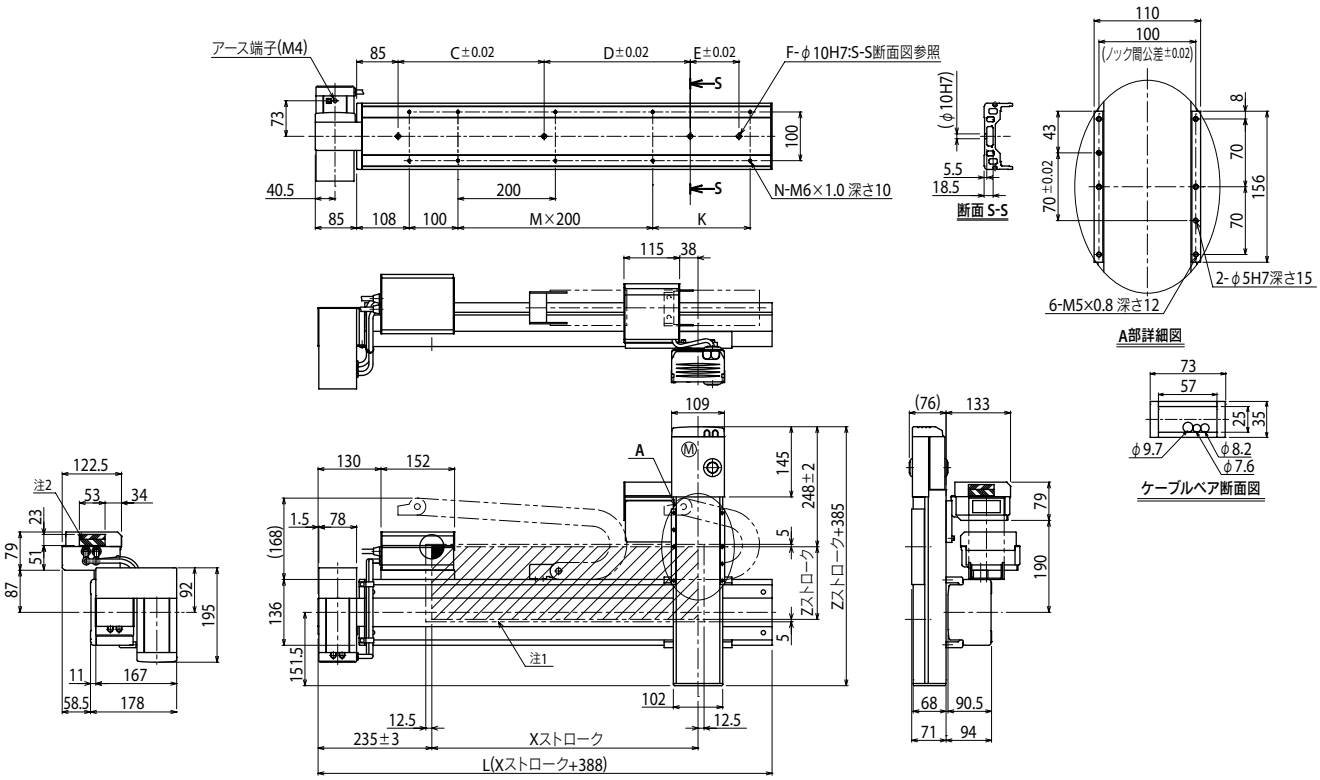
最大可搬質量 (kg)

	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



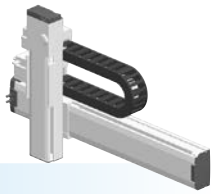
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。 注3. X軸モータの取付は、LU仕様のものとする。

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	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 ▶ 626

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.626

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。

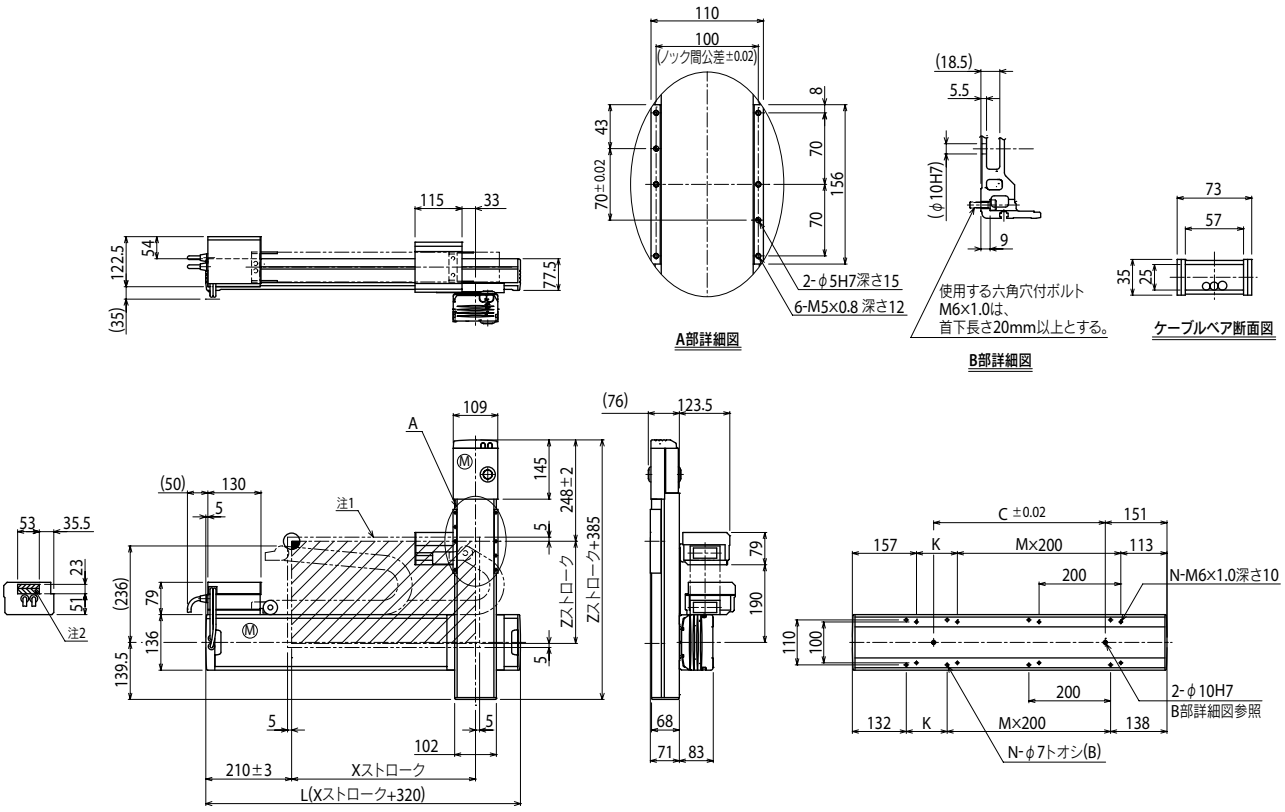
最大可搬質量 (kg)

Xストローク(mm)	Z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

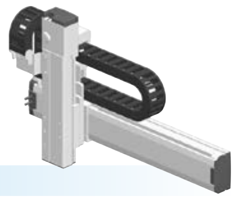
Zストローク		150	250	350				
ストローク別最高速度注3 (mm/sec)	X軸	1200			960	780	600	540
	速度設定	—			80%	65%	50%	45%

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▶626

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.626

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。

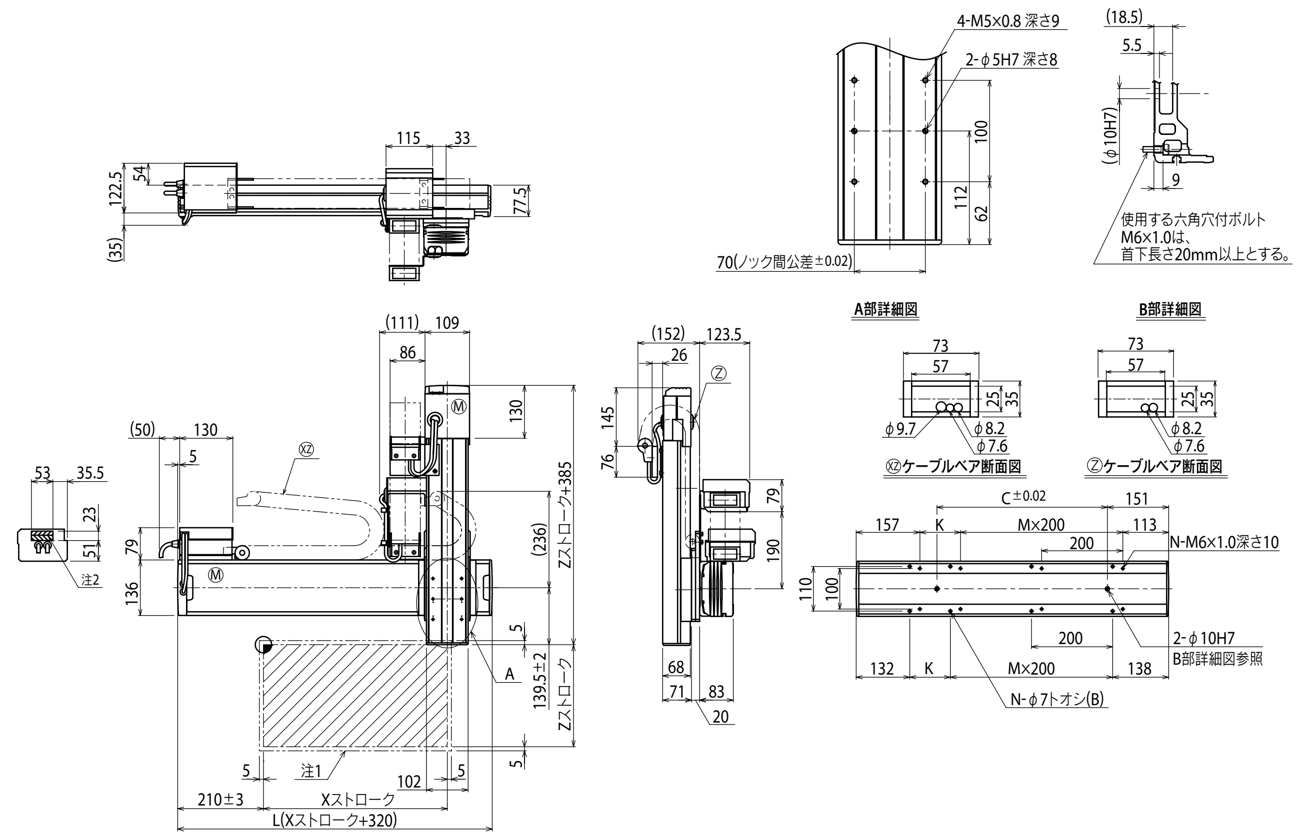
最大可搬質量 (kg)

	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

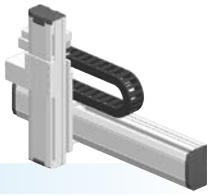
Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度※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。

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▶ P626

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。

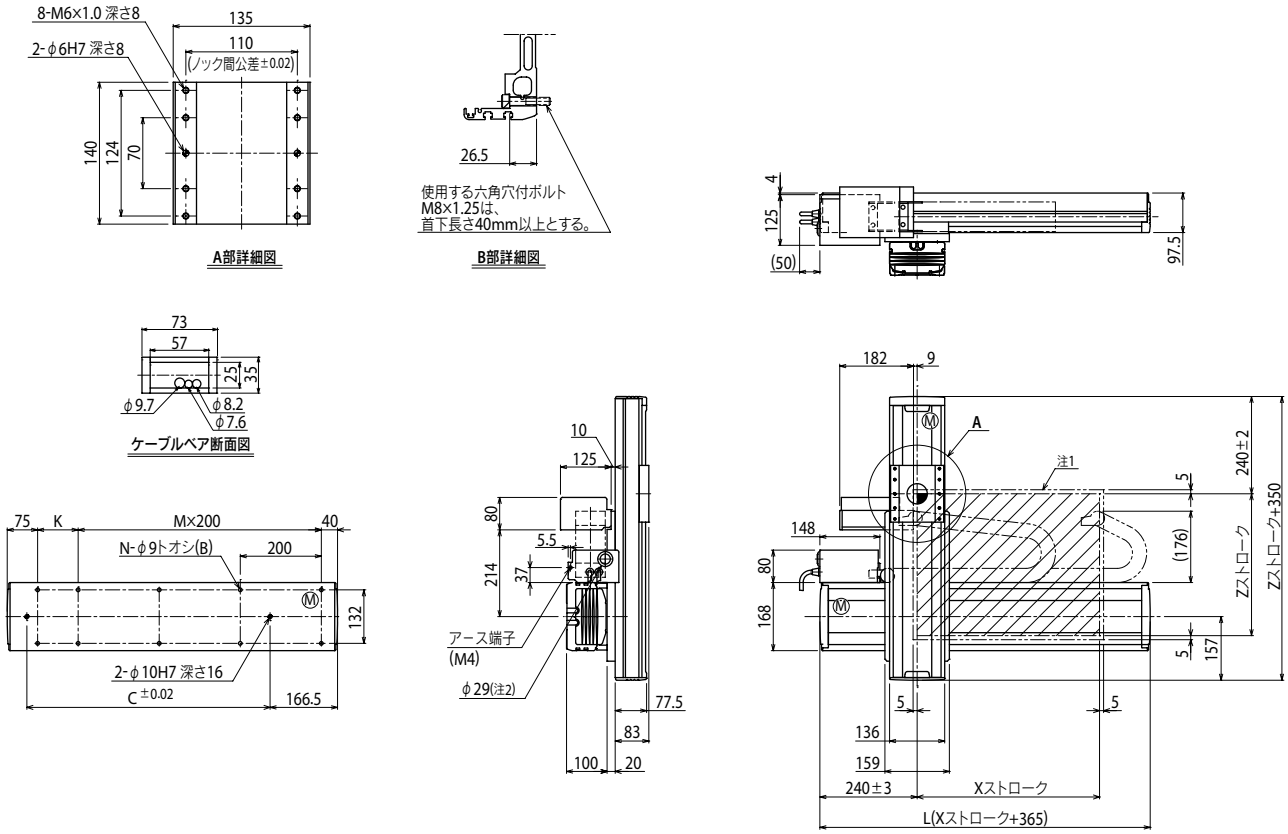
最大可搬質量 (kg)

	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				960	840	720	600	480
	速度設定					80%	70%	60%	50%	40%

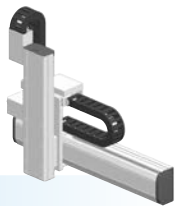
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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 ▶ 626

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.626

■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。

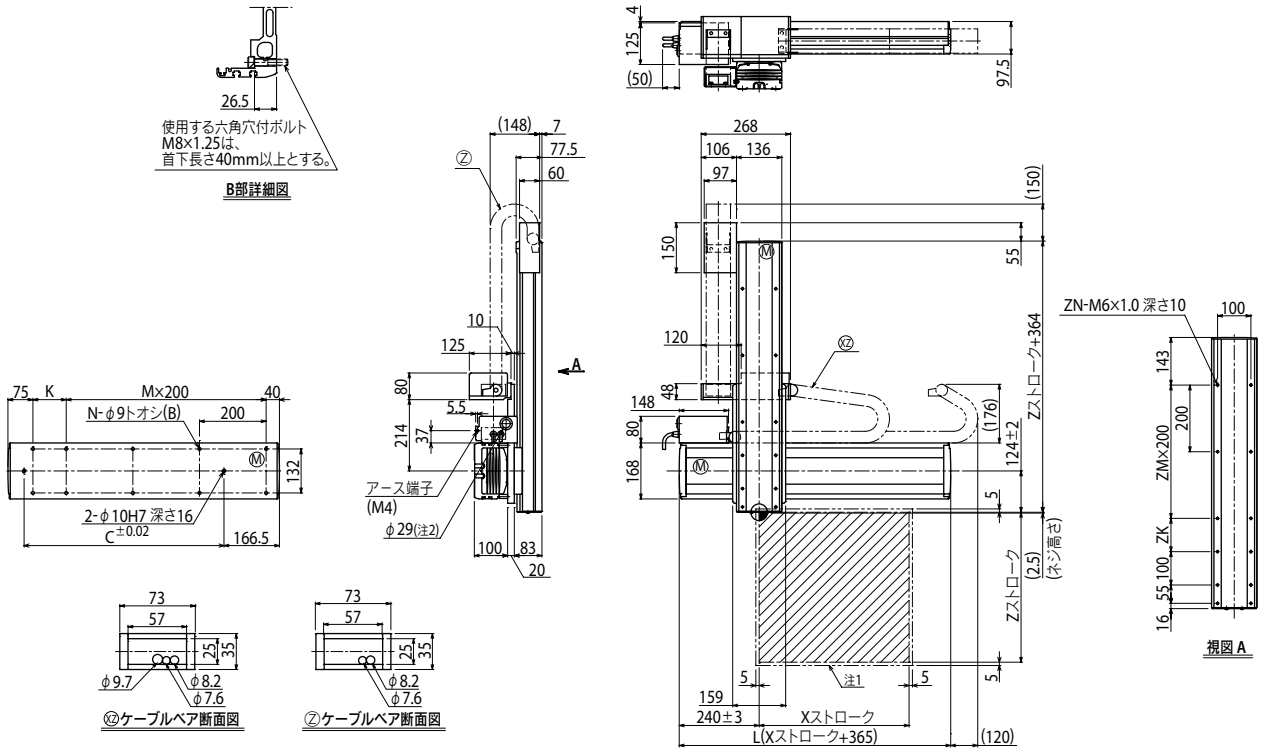
■最大可搬質量 (kg)

	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 ▶ 626