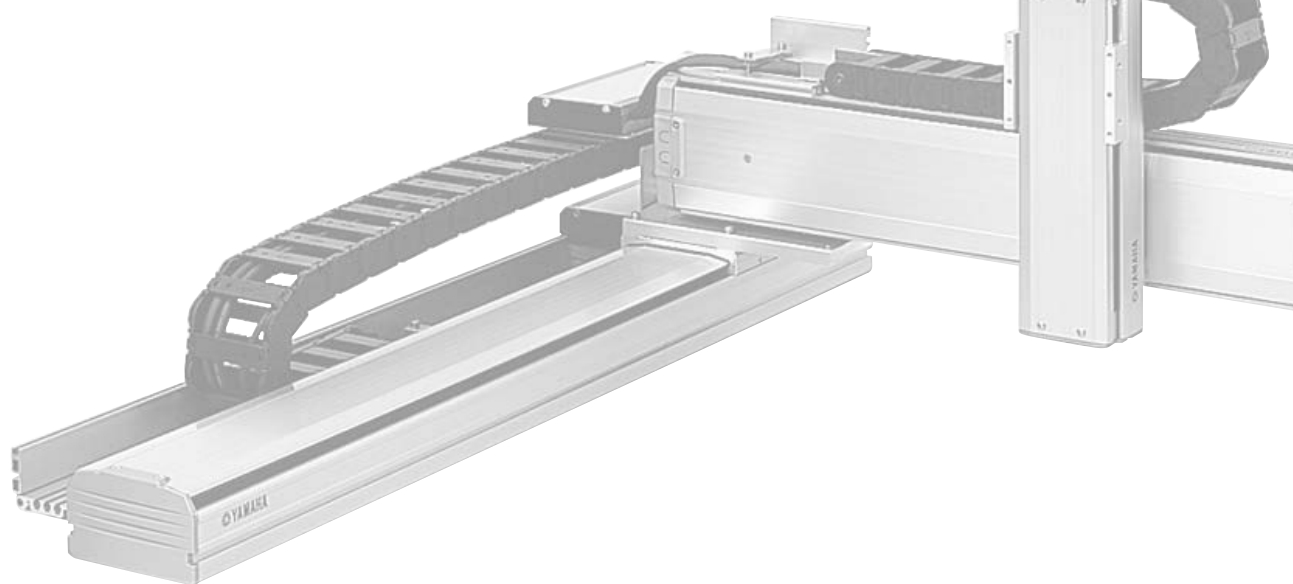




直交ロボット XY-X SERIES

CONTENTS

- アーム&ケーブルバリエーション...242
- 2軸仕様セレクトガイド244
- 3軸仕様セレクトガイド246
- 注文型式説明.....250
- 注文型式用語説明251

アームタイプ

PXYx 2軸 C	252
FXYx 2軸 C	254
FXYx 2軸/IO C	256
FXYx 3軸/ZS C	257
FXYx 3軸/ZT6L C	258
FXYBx 2軸 C	260
FXYBx 2軸 S	262
FXYBx 2軸/IO C	264
SXYx 2軸 C	266
SXYx 2軸 S	268
SXYx 2軸/IO C	270
SXYx 3軸/ZF C	272
SXYx 3軸/ZF S	273
SXYx 3軸 ZFL20	274
SXYx 3軸/ZFH C	275
SXYx 3軸/ZS C	276
SXYx 3軸/ZS S	277
SXYx 4軸/ZRF C	278
SXYx 4軸/ZRF S	279
SXYx 4軸/ZRFL20 C	280
SXYx 4軸/ZRFH C	281
SXYx 4軸/ZRS C	282
SXYx 4軸/ZRS S	283
SXYBx 2軸 C	284
SXYBx 3軸/ZF C	286
SXYBx 3軸/ZFL20 C	287
SXYBx 3軸/ZFH C	288

SXYBx 3軸/ZS C	289
SXYBx 4軸/ZRS C	290
NXY 2軸 C	292
NXY 3軸/ZFL C	294
NXY 3軸/ZFH C	296
NXY-W 4軸 C	298
NXY-W 6軸/ZFL C	299
NXY-W 6軸 ZFH C	300
MXYx 2軸 C	302
MXYx 2軸 S	304
MXYx 2軸/IO C	306
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	307
MXYx 3軸ZFH C	308
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C	309
MXYx 4軸/ZRFH C	310
HXYx 2軸 C	312
HXYx 3軸/ZL C	314
HXYx 3軸/ZH C	315
HXYx 4軸/ZRL C	316
HXYx 4軸/ZRH C	317
HXYLx 2軸 C	318

ガントリタイプ

MXYx 2軸 C	320
MXYx 2軸/IO C	322
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	323
MXYx 3軸/ZFH C	324
MXYx 4軸/ZRFL20/10 C	325
MXYx 4軸/ZRFH C	326
HXYx 2軸 C	328
HXYx 3軸/ZL C	330
HXYx 3軸/ZH C	331
HXYx 4軸/ZRL C	332
HXYx 4軸/ZRH C	333
HXYLx 2軸 C	334

ムービングアームタイプ

SXYx 2軸 S	336
SXYx 3軸/ZF S	338
SXYx 3軸/ZFL20 S	339
SXYx 3軸/ZFH S	340
SXYx 3軸 ZS S	341
MXYx 2軸 C	342
MXYx 3軸/ZFL20/10 C	344
MXYx 3軸/ZFH C	345
HXYx 2軸 C	346
HXYx 3軸/ZH C	348

ポールタイプ

SXYx 2軸 S	350
MXYx 2軸 C	351
MXYx 2軸 S	352
MXYx 3軸/ZPMH C	353
HXYx 2軸 C	354
HXYx 2軸 S	355
HXYx 3軸/ZPH C	356
HXYx 3軸/ZPH S	357

XZタイプ

SXYx 2軸/ZF C	358
SXYx 2軸/ZF S	359
SXYx 2軸/ZFL20 C	360
SXYx 2軸/ZS C	361
SXYBx 2軸/ZF C	362
SXYBx 2軸/ZFL20 C	363
MXYx 2軸/ZFL10 C	364
MXYx 2軸/ZFH C	365
HXYx 2軸/ZL C	366
HXYx 2軸/ZH C	367

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)。

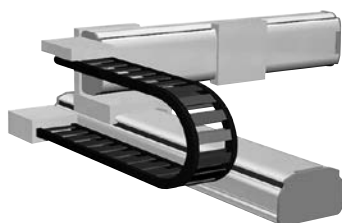
ケーブルベアタイプにはユーザ配線が標準装備されており、ケーブルの増設が簡単に行えます。

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.458～P.463をご覧ください)。

ケーブルベア(C)

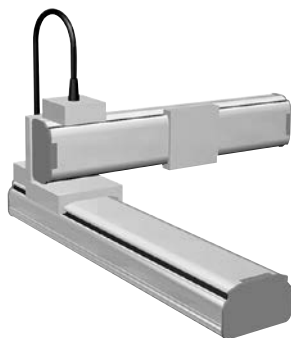
ケーブルベア内に新たにケーブルを追加するときは、占積率(30%以下)等にご注意ください。



※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

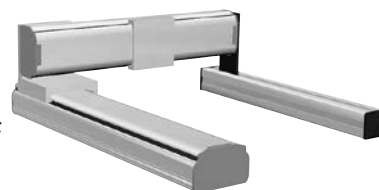
Y軸のスライダが動作するタイプ



P.252

ガントリタイプ

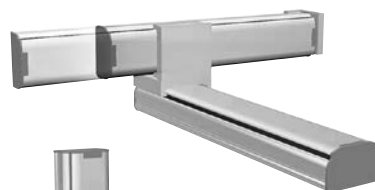
アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ



P.320

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.336

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.350

XZタイプ

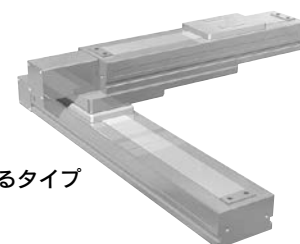
水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ



P.358

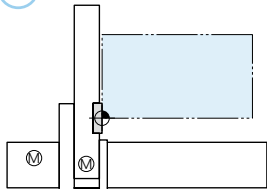
クリーンタイプ

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

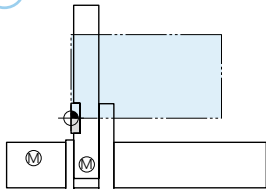


P.458

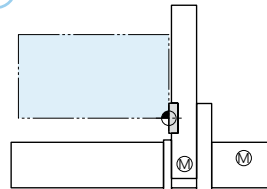
A1



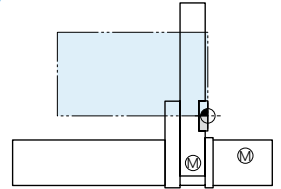
A2



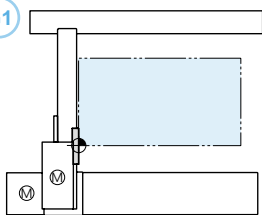
A3



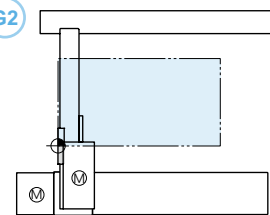
A4



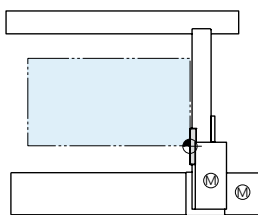
G1



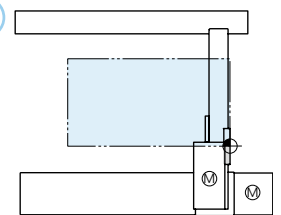
G2



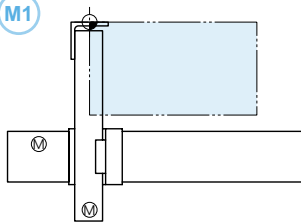
G3



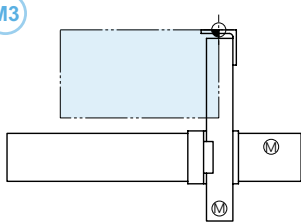
G4



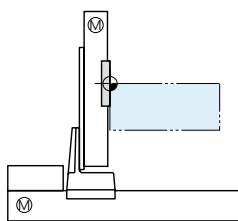
M1



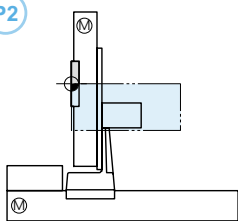
M3



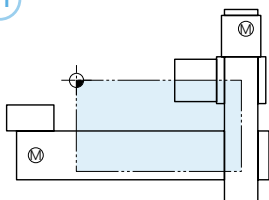
P1



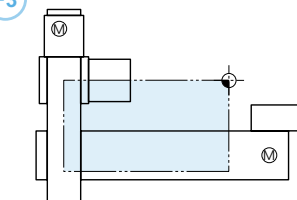
P2



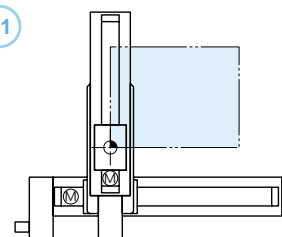
F1



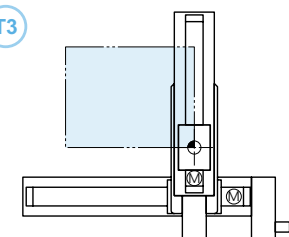
F3



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

ボールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

XZタイプ

水平移動のX軸に対して垂直動作のZ軸を組み合わせたタイプ

② Y軸のストロークと可搬質量の両方を満たす行を選び右へ移動

③ ケーブルの種類を確認

④ X軸ストロークを確認

⑤ ご希望の速度を選択

⑥ 機種決定

①

アームタイプ



②

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

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

ガントリタイプ



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

ムービングアームタイプ



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

ボールタイプ



		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
ケーブルペア	150~650	720 / 720	PXYx-C-A*	P252

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
ケーブルペア	150~1050	1200 / 800	FXyX-C-A*	P254
ケーブルペア	150~1050	1200 / 800	FXyX-C-A* (I/O)	P256
ケーブルペア	150~2450	1875 / 1875	FXyBx-C-A*	P260
自立ケーブル	150~950	1875 / 1875	FXyBx-S-A*	P262
ケーブルペア	150~2450	1875 / 1875	FXyBx-C-A* (I/O)	P264
ケーブルペア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*	P266
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-A*	P268
ケーブルペア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-A* (I/O)	P270
ケーブルペア	150~3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*	P284
ケーブルペア	500~2000	1200 / 1200	NXY-C-A*	P292
ケーブルペア	250~1250	1200 / 1200	MXyX-C-A*	P302
自立ケーブル	250~850	1200 / 1200	MXyX-S-A*	P304
ケーブルペア	250~1250	1200 / 1200	MXyX-C-A* (I/O)	P306
ケーブルペア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*	P312
ケーブルペア	1150~2050	1200 / 1200	HXYLx-C-A*	P318

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
ケーブルペア	250~1050	1200 / 1200	MXyX-C-G*	P320
ケーブルペア	250~1050	1200 / 1200	MXyX-C-G* (I/O)	P322
ケーブルペア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*	P328
ケーブルペア	1150~2050	1200 / 1200	HXYLx-C-G*	P334

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
ケーブルペア	150~850	1200 / 1200	SXYx-C-M*	P336
ケーブルペア	250~1250	1200 / 1200	MXyX-C-M*	P342
ケーブルペア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*	P348

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*	P350
ケーブルペア	250~1250	1200 / 600	MXyX-C-P*	P351
自立ケーブル	250~950	1200 / 600	MXyX-S-P*	P352
ケーブルペア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P*	P354
自立ケーブル	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P*	P355

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
ケーブルペア	150~1050	1200 / 600	SXYx-C-F* (ZF)	P358
自立ケーブル	150~850	1200 / 600	SXYx-S-F* (ZF)	P359
ケーブルペア	150~1050	1200 / 1200	SXYx-C-F* (ZFL20)	P360
ケーブルペア	150~1050	1200 / 1000	SXYx-C-F* (ZS12)	P361
ケーブルペア	150~1050	1200 / 500	SXYx-C-F* (ZS6)	P361
ケーブルペア	150~3050	1875 / 600	SXYBx-C-F* (ZF)	P362
ケーブルペア	150~3050	1875 / 1200	SXYBx-C-F* (ZFL20)	P363
ケーブルペア	150~1050	1200 / 600	MXyX-C-F* (ZFL10)	P364
ケーブルペア	150~1050	1200 / 600	MXyX-C-F* (ZFH)	P365
ケーブルペア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-F* (ZL)	P366
ケーブルペア	250~1250	1200 / 300	HXYx-C-F* (ZH)	P367

※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.242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

ガントリタイプ

アームタイプのY軸の先端にサポートガイドがついたタイプ

ムービングアームタイプ

Y軸アーム全体が動作するタイプ

ボールタイプ

Y軸のスライダが垂直に動作するタイプ

①

アームタイプ

②

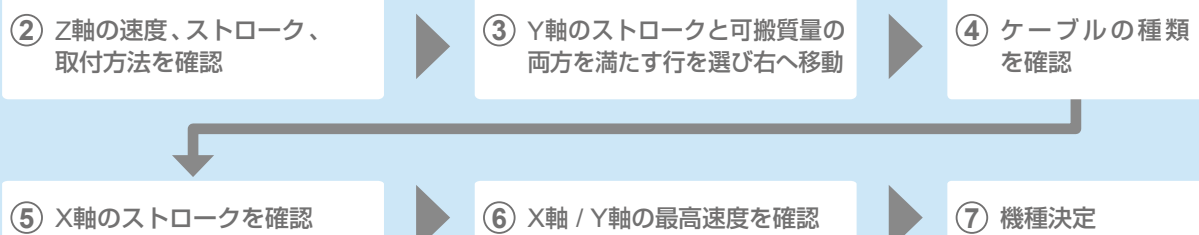
Z軸

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	
800	50~300	ベース固定・ テーブル移動タイプ (60W)
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
1200	250	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	350	
	150	
600	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	150	
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (100W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1000	150	シャフト上下タイプ
500	150	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
1200	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	350	
600	150	ベース固定・ テーブル移動タイプ (200W)
	250	
	450	
	550	
300	250	テーブル固定・ ベース移動タイプ (200W)
	350	
	450	
	550	

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					



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.257
			FXYx-C-A*-ZS6	P.257
			FXYx-C-A*-ZT6L	P.258
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZF	P.272
自立ケーブル	150～850	1200 / 1200	SXYx-S-A*-ZF	P.273
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFL20	P.274
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZFH	P.275
ケーブルベア	150～1050	1200 / 1200	SXYx-C-A*-ZS12	P.276
自立ケーブル	150～850		SXYx-S-A*-ZS12	P.276
ケーブルベア	150～1050		SXYx-C-A*-ZS6	P.277
自立ケーブル	150～850		SXYx-S-A*-ZS6	P.277
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZF	P.286
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFL20	P.287
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZFH	P.288
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS12	P.289
ケーブルベア	150～3050	1875 / 1875	SXYBx-C-A*-ZS6	P.289
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFL20	P.294
ケーブルベア	500～2000	1200 / 1200	NXY-C-A*-ZFH	P.296
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL10	P.307
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFL20	P.307
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	MXYx-C-A*-ZFH	P.308
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZL	P.314
ケーブルベア	250～1250	1200 / 1200	HXYx-C-A*-ZH	P.315

※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.242をご覧ください。

3軸仕様セレクトガイド

垂直多関節ロボット
YA

リニアシームステアール
LCM100

小型直軸ロボット
TRANSEVO

直軸ロボット
FLIP-X

リニア直軸ロボット
PHASER

直軸ロボット
XY-X

スカラロボット
YK-X

ヒック&リニア
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

テーブル
タネコ

ガンバリ
タネコ

ムービング
テーブルタネコ

ボール
タネコ

XZタネコ

①

ガントリタイプ

②

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

③

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

ムービングアームタイプ

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

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

ボールタイプ

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

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

④	⑤	⑥	⑦ 機種決定	
ケーブル種類	X軸ストローク (mm)	最高速度 (X軸 / Y軸) (mm/sec)	型式 ^(※1)	掲載ページ
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL10	P.323
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFL20	P.323
ケーブルベア	250~1050	1200 / 1200	MXYx-C-G*-ZFH	P.324
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZL	P.330
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-G*-ZH	P.331

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.338
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFL20	P.339
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZFH	P.340
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS12	P.341
自立ケーブル	150~850	1200 / 1200	SXYx-S-M*-ZS6	P.341
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL10	P.344
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFL20	P.344
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	MXYx-C-M*-ZFH	P.345
ケーブルベア	250~1250	1200 / 1200	HXYx-C-M*-ZH	P.348

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.353
ケーブルベア	250~1250	1200 / 600	HXYx-C-P2-ZPH	P.356
自立ケーブル	250~850	1200 / 600	HXYx-S-P1-ZPH	P.357

※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.242をご覧ください。

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 ▶ RCX222

● 注文型式

FXYx-C-A1-45-35-3L-RCX222

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。

RCX222 ▶ P.526

								RCX222
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		
PXYx FXYx FXYBx SXYx SXYBx NXY MXYx HXYx HXYLx	C ケーブルベア S 自立ケーブル	A1 ~ 4 アームタイプ G1 ~ 4 ガントリタイプ M1/M3 ムービングアームタイプ P1/P2 ボールタイプ F1/F3 XZタイプ			3L 3.5m 5L 5m 10L 10m			

※1. アームバリエーション(組み合わせ)の詳細はP.242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 ▶ RCX240S

● 注文型式

SXYx-S-M3-85-15-ZFH-15-5L-RCX240S

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。

RCX240 ▶ P.534、**RCX340 ▶ P.544**

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
FXYx SXYx SXYBx NXY MXYx HXYx	C ケーブルベア S 自立ケーブル	A1 ~ 4 アームタイプ G1 ~ 4 ガントリタイプ M1/M3 ムービングアームタイプ P1/P2 ボールタイプ		ZS シャフト上下タイプ ZT ベース固定・テーブル移動タイプ(60W) ZF ベース固定・テーブル移動タイプ(100W) ZFL/ZL ベース固定・テーブル移動タイプ(200W) ZFH/ZH テーブル固定・ベース移動タイプ(200W) ZPMH/ZPH ボールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ(200W) ZRF ベース固定・テーブル移動タイプ(100W)+R軸 ZRS シャフト上下タイプZR軸一体型 ZRFL/ZRL ベース固定・テーブル移動タイプ(200W)+R軸 ZRFH/ZRH テーブル固定・ベース移動タイプ(200W)+R軸			3L 3.5m 5L 5m 10L 10m	RCX240 RCX240S RCX340

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.242をご覧ください。 C：ケーブルペア S：自立ケーブル						
③組合せ (アームバリエーション)	アームのバリエーション及び組合せ方を選択できます。 <table><tr><td> ●アームタイプ Y 軸のスライダが動作するタイプ </td><td> ●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 </td><td> ●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 </td><td> ●ポールタイプ Y 軸のスライダが垂直に動作するタイプ </td><td> ●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 </td><td> ●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 </td></tr></table> 組合せについてはP.242をご覧ください。	●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 
●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 		
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。 詳細はP.39をご覧ください。 【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 : RCX222をお選びください。 3/4軸仕様: RCX240 (RCX240S) もしくはRCX340をご選択ください。						

垂直多関節ロボット
YA

リニアベンチマニピュレータ
LCM100

小型単軸ロボット
TRANSEVO

単軸ロボット
FLIP-X

リニア単軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スクラロボット
YK-X

ヒック&リベス
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

アーム
タイプ

ガントリ
タイプ

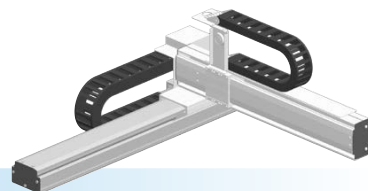
ムービング
アームタイプ

ポール
タイプ

XZタイプ

FXYx 2軸/IO

● アームタイプ ● ケーブルベア ● Y軸I/O用ケーブルベア追加タイプ



■ 注文型式

FXYx - C				IO		RCX222			
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	CE対応	入出力選択1
A1	A1	A1	15~105cm	15~55cm		3L:3.5m	RCX222	無記入:標準	N:NPN ^{※1}
A2	A2	A2				5L:5m		E:CE仕様	P:PNP
A3	A3	A3				10L:10m			CC:CC-Link
A4	A4	A4							DN:DeviceNet TM
									PB:PROFIBUS
									EN:Ethernet
									YC:YC-Link ^{※2}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※2} (減速比)	20 mm	12 mm
最高速度 ^{※3}	1200 mm/sec	800 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

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

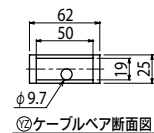
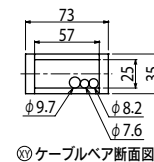
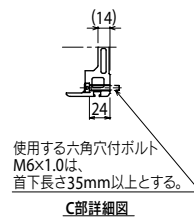
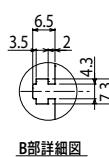
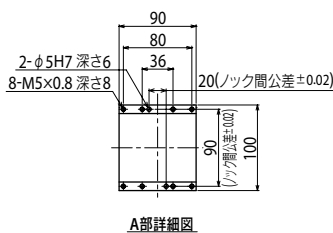
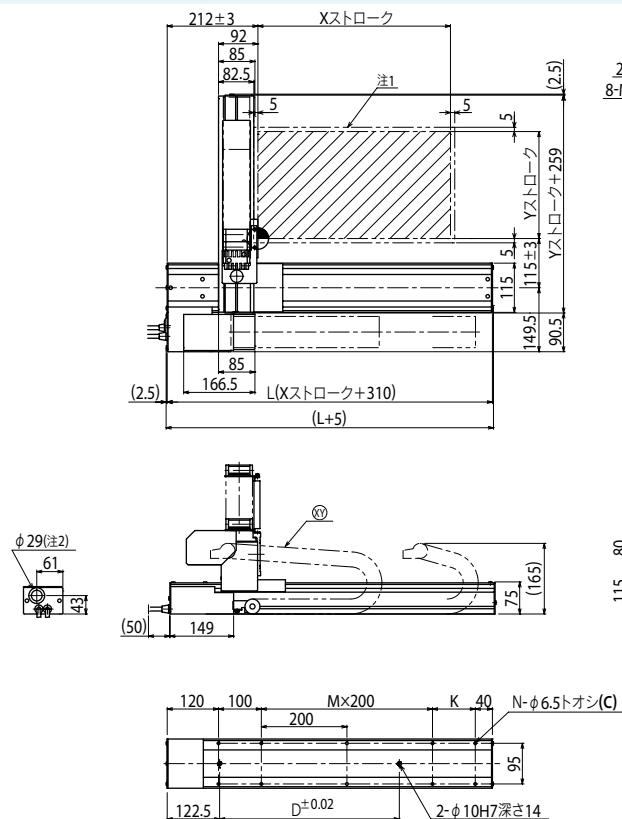
■ 最大可搬質量 (kg)

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

■ 適用コントローラ

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

FXYx 2軸/IO A1



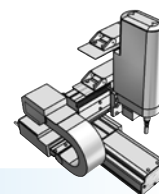
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16
Yストローク	150	250	350	450	550					
ストローク別最高速度 ^{※3}	X軸					1200	960	780	600	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以上とき、動作領域によってはボールネ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** - []

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

A1 A2 A3 A4 15~105cm 15~55cm ZS12 ZS6 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3 - [] - [] - [] - [] - [] - []

適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (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) アフソバッテリー

RCX240S - [] - [] - [] - [] - [] - []

適用コントローラ CE対応 拡張IO ネットワークオプション IVYシステム クリッパ バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ
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。

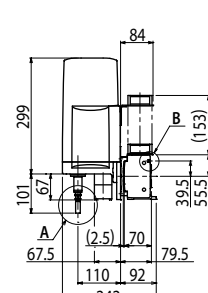
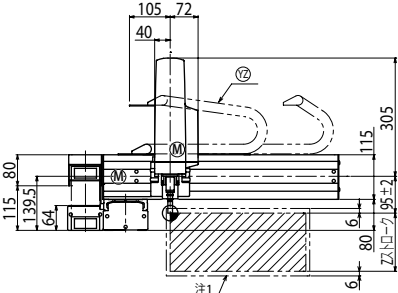
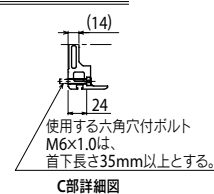
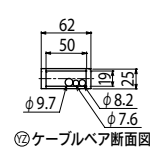
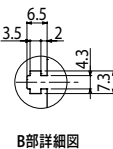
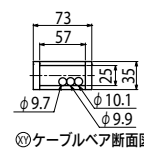
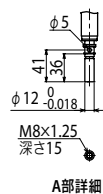
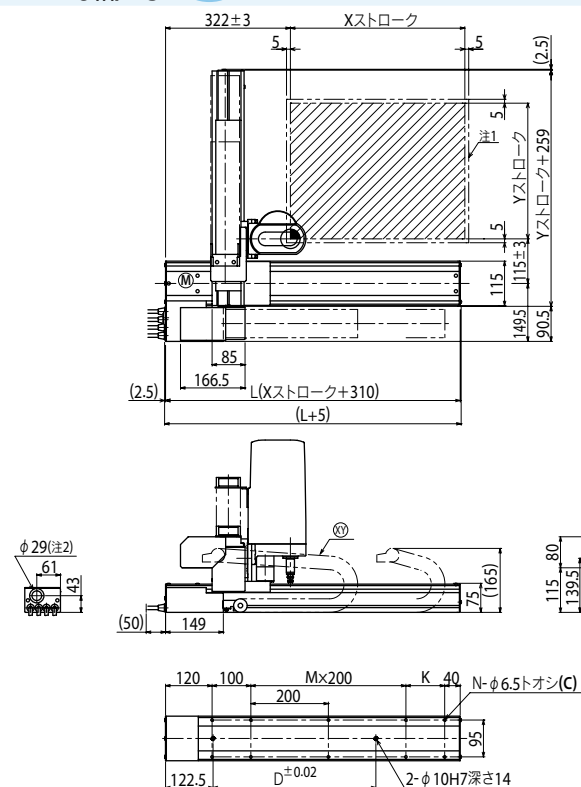
最大可搬質量

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 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

FXYx 3軸/ZS A1



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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

注3. X軸ストロークが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 ▶ 544 RCX240S ▶ 534

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSEVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラーロボット YK-X	ピッキングリネス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	----------------------	------------------	---------------------	----------------	------------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

垂直多関節ロボット
YA

リニアコンベンショナル
LCM100

小型車軸ロボット
TRANSEVO

車軸ロボット
FLIP-X

リニア車軸ロボット
PHASER

直交ロボット
XY-X

スカラーロボット
YK-X

ヒック&スライズ
YP-X

クリーン
CLEAN

コントローラ
CONTROLLER

各種情報
INFORMATION

アーム
タレット

ガンバリ
ガンバリ

ムービング
ガンバリ

ボール
タレット

XZタレット

FXyBx 2軸

●アームタイプ ●自立ケーブル

注文型式

FXyBx - S					RCX222			
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	CE対応	入出力選択1
	A1		15～95cm	15～55cm	3L:3.5m	RCX222	無記入:標準	無記入:なし
	A2				5L:5m		E:CE仕様	N:NPN ^{※1}
	A3				10L:10m			P:PNP
	A4							CC:CC-Link
								DN:DeviceNet TM
								PB:PROFIBUS
								EN:Ethernet
								YC:YC-Link ^{※2}
								P1:OPDIO24/17 (PNP)
								EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	B10	—
モータ出力 AC	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150～950 mm	150～550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

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

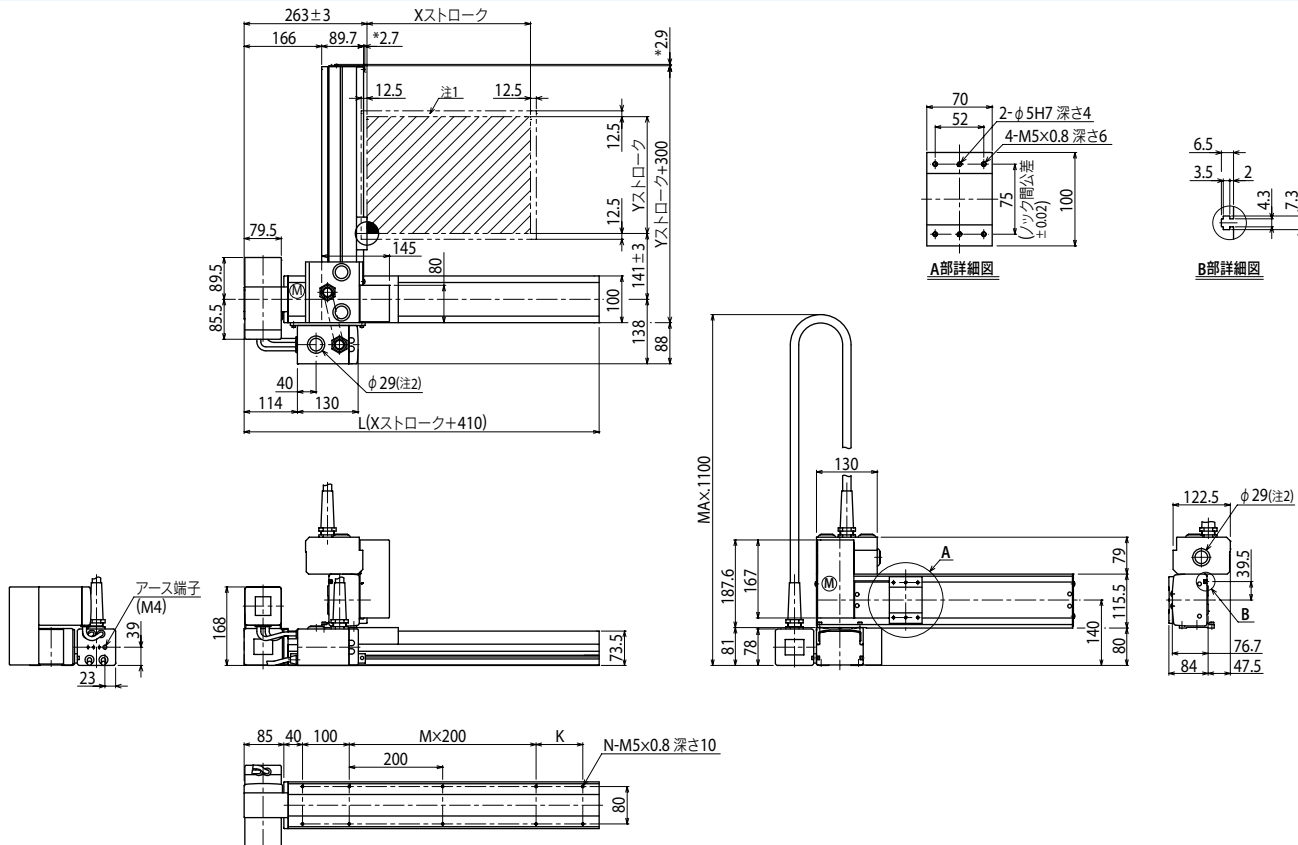
最大可搬質量

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

適用コントローラ

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

FXyBx 2軸 A1



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

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

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラーロボット YK-X	ピッキングリフス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガント タイフ	ムービング チームタイフ	ホール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	------------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	------------	-----------------	------------	-------



■ 注文型式

SXYx - C					RCX222			
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	CE対応	入出力選択1
	A1 A2 A3 A4		15~105cm	15~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
								入出力選択2
								無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジ	ボールネジ
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. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが750mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

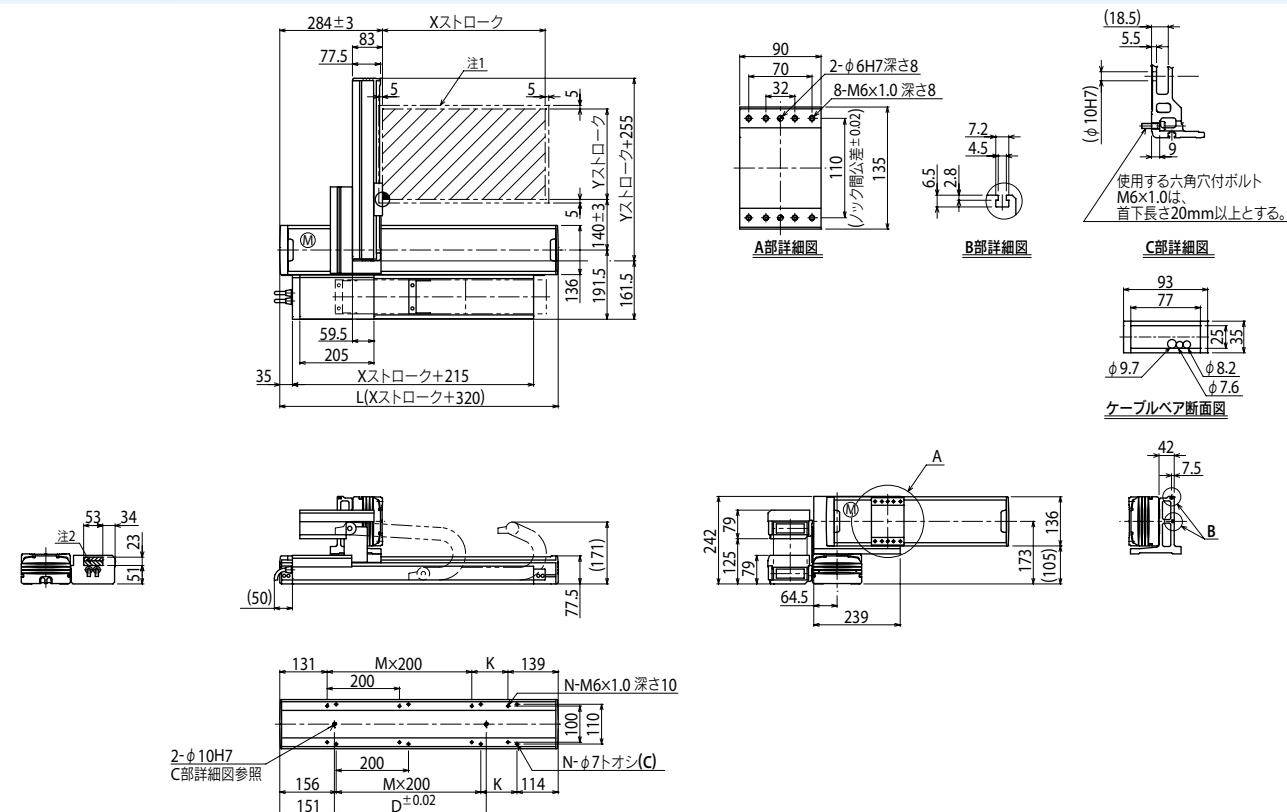
■ 最大可搬質量 (kg)

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

■ 適用コントローラ

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

SXYx 2軸 A1



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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカスト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以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SXYx 2軸

● アームタイプ ● 自立ケーブル

■ 注文型式

SXYx - S					RCX222			
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	CE対応	入出力選択1
A1	A1	15~85cm	15~65cm	3L:3.5m	RCX222	無記入:標準	N:NPN ^{※1}	無記入:なし
A2	A2			5L:5m		E:CE仕様	P:PNP	N1:OPDI/O24/16 (NPN) ^{※1}
A3	A3			10L:10m			CC:CC-Link	P1:OPDI/O24/17 (PNP)
A4	A4						DN:DeviceNet TM	EN:Ethernet ^{※3}
							PB:PROFIBUS	YC:YC-Link ^{※2}
							EN:Ethernet	

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

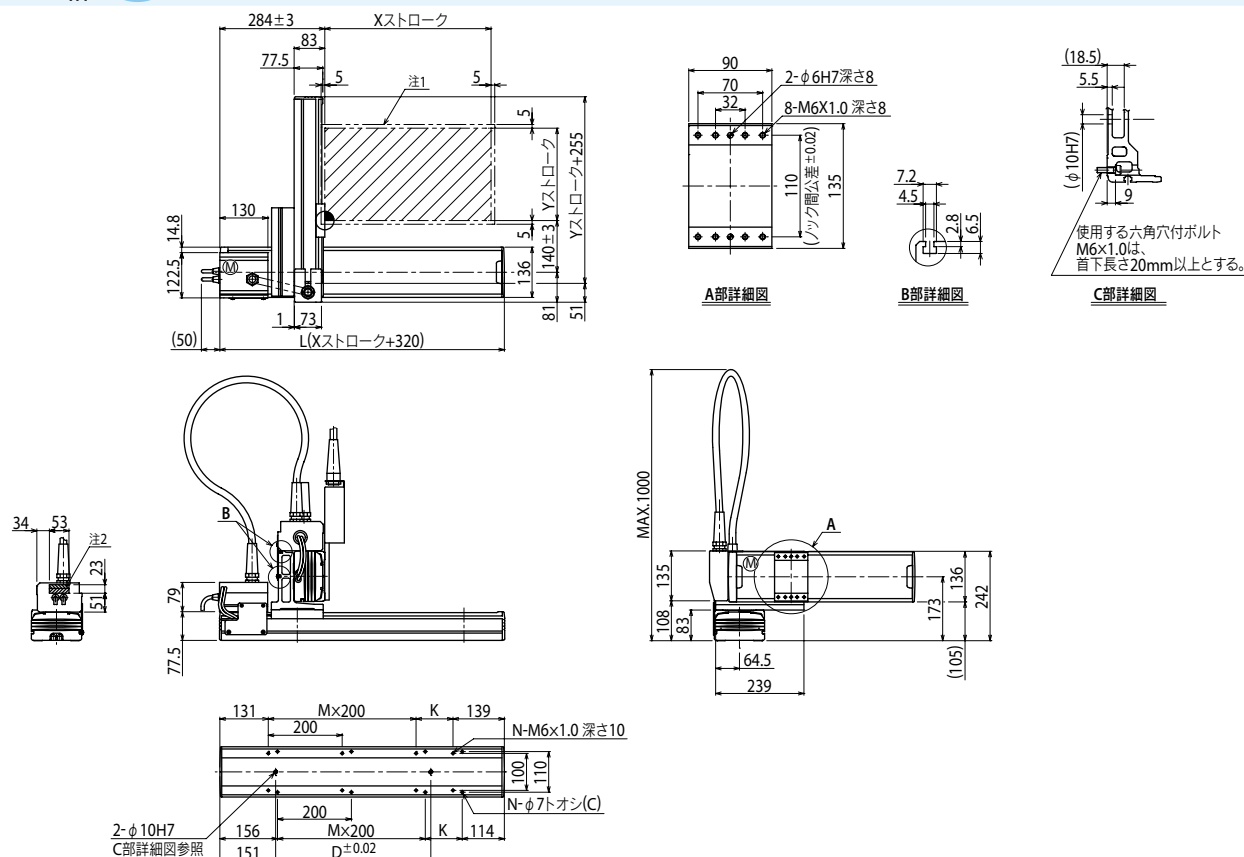
■ 最大可搬質量 (kg)

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

■ 適用コントローラ

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

SXYx 2軸 A1

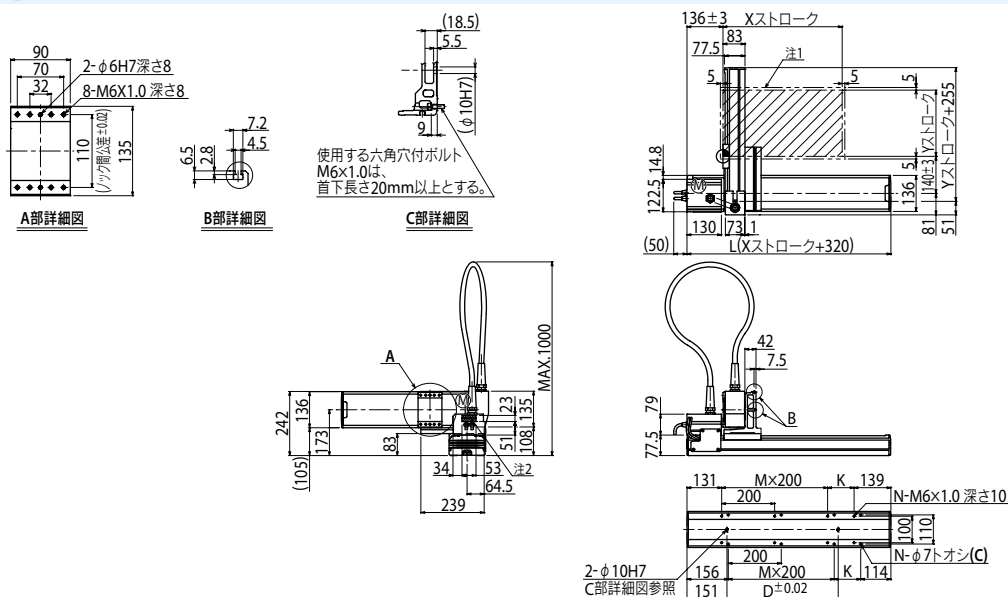


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
ストローク別最高速度 ^{※3}	1200						960	780
速度設定	—						80%	65%

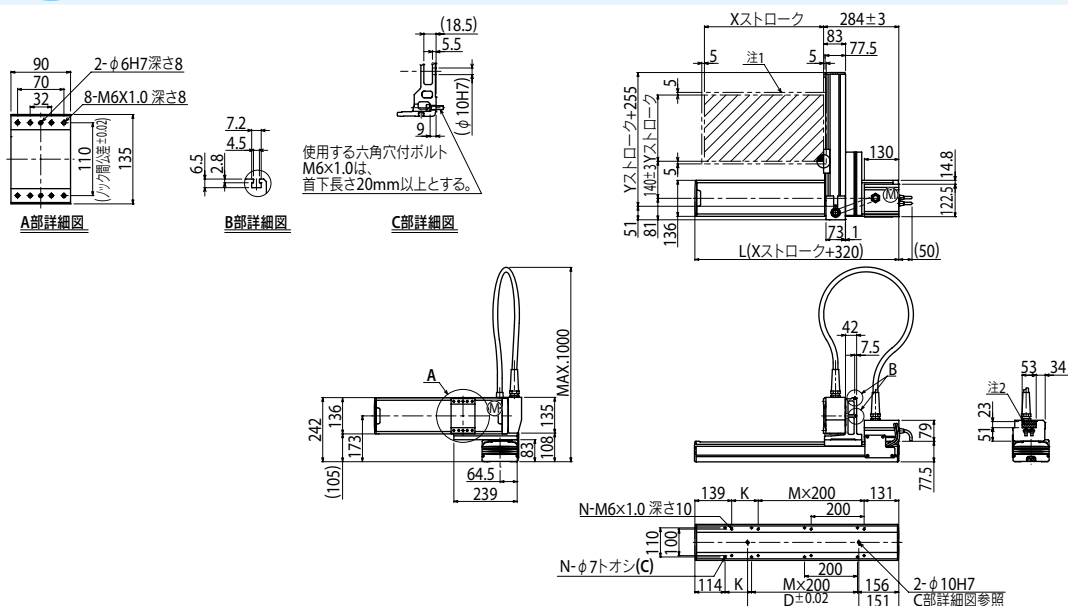
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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

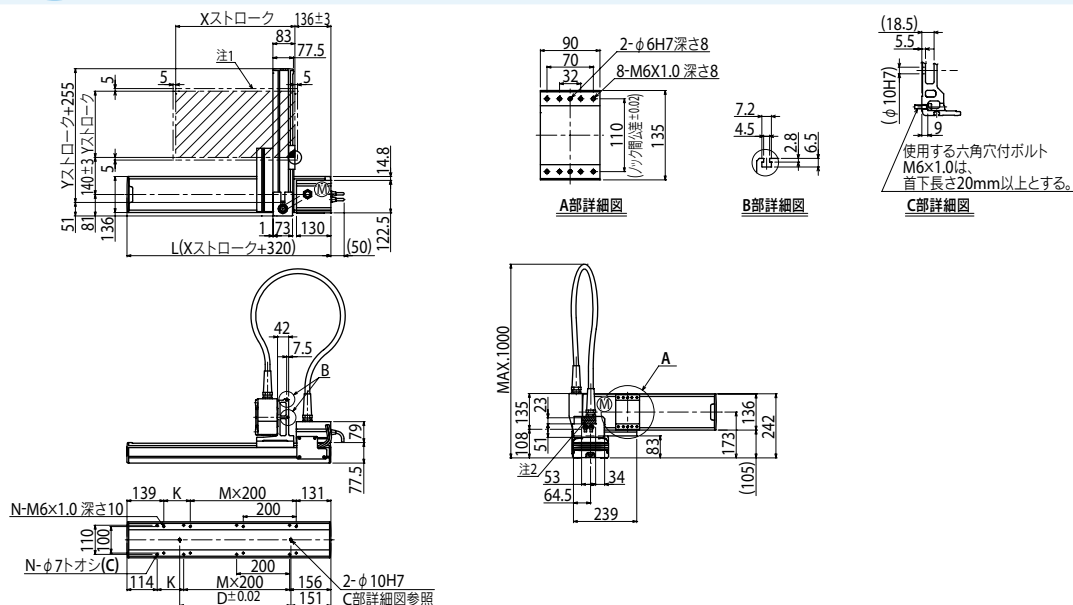
SXYx 2軸 A2



SXYx 2軸 A3



SXYx 2軸 A4



垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ピッキングリネス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

SXYx 3軸/ZF

● アームタイプ

● ケーブルベア

● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(100W)



■ 注文型式

SXYx - C	ZF	ケーブル長
ロボット本体	ケーブル	組合せ
A1	X軸	15~105cm
A2	Y軸	15~65cm
A3	Z軸	15~35cm
A4		
		3L:3.5m
		5L:5m
		10L:10m

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)	アンプバッテリー
適用コントローラ / 制御軸数							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

RCX240S	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
適用コントローラ						

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

■ 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	ボールネジ	ボールネジ
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以上とき、動作領域によってはボールネ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

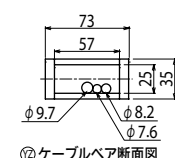
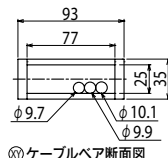
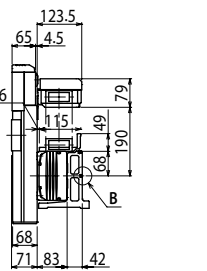
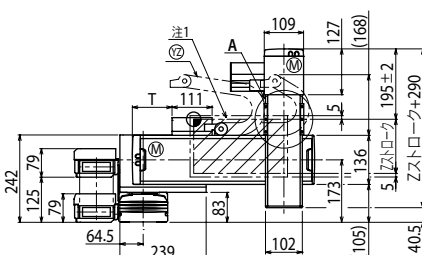
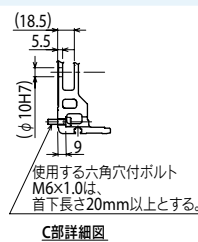
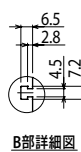
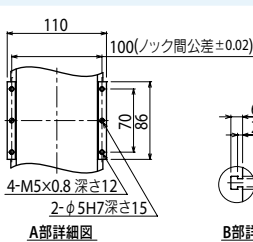
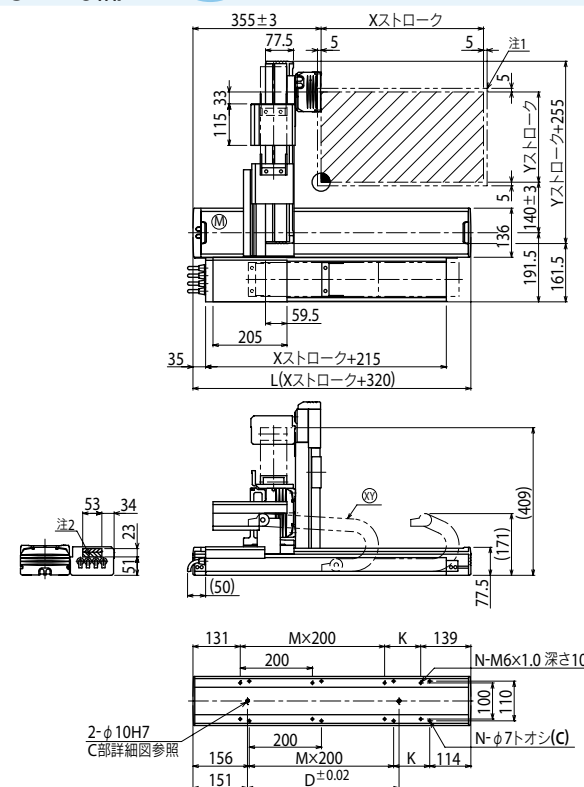
(kg)

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

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/リモートコマンド/オンライン命令
RCX240S	

SXYx 3軸/ZF A1

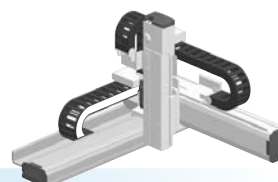


Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960	960	1140
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650				
T	55	110	165	220	275	330				
Zストローク	150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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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



注文型式

SXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZFH軸	Z軸	ケーブル長
A1			15~105cm	15~65cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m
A2							
A3							
A4							

RCX340-3

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	再生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ
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以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

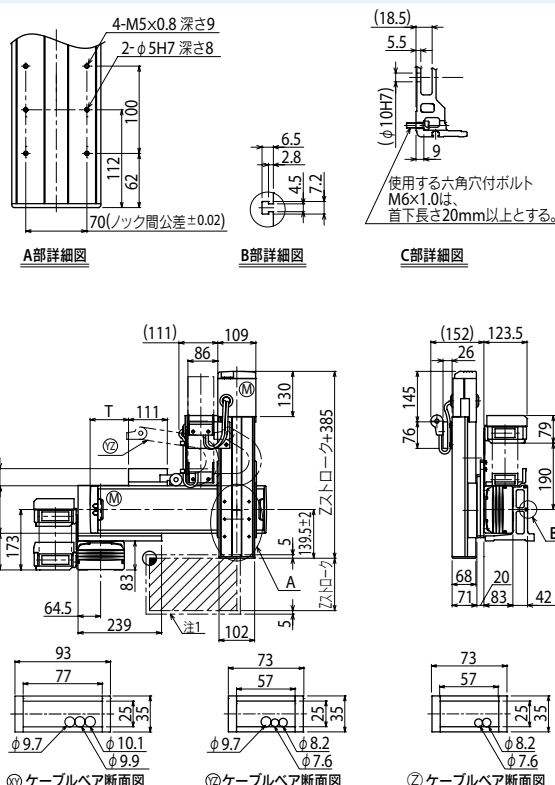
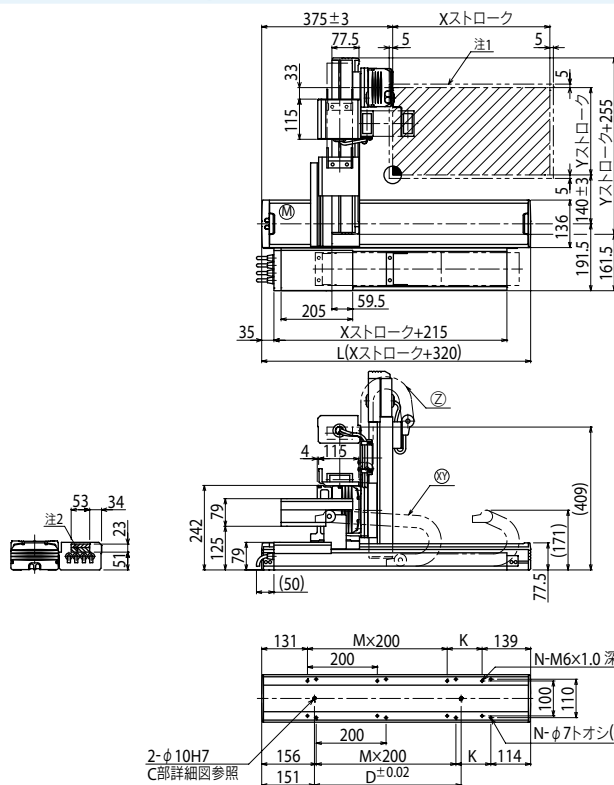
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)			
	150	250	350	450
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 RCX240S-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 3軸/ZFH A1



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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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



SXYx 3軸/3S

● アームタイプ ● ケーブルベア ● Z軸シャフト上下タイプ

■ 注文型式

SXYx - C	15					
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸
		A1 A2 A3 A4	15~ 105cm	15~ 65cm	ZS12 ZS6	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3									
適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ	バッテリー	

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240S									
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー			

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	—
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150 ~ 1050 mm	150 ~ 650 mm	150 mm	—
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

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

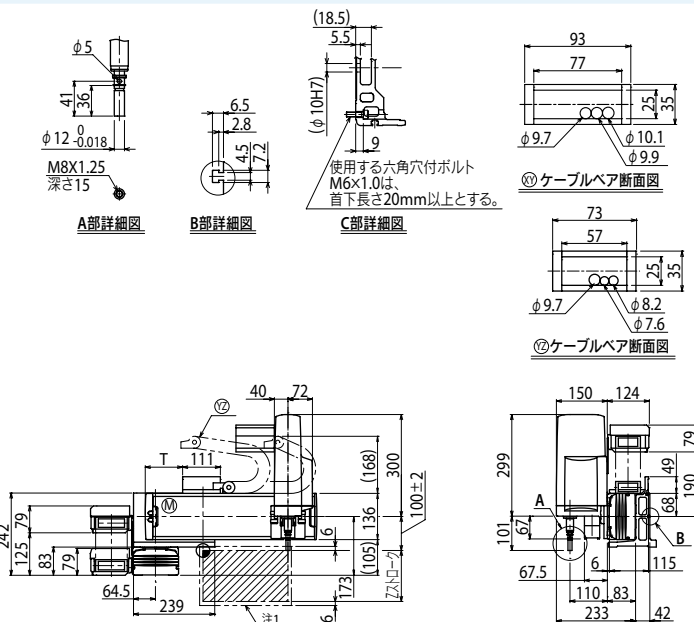
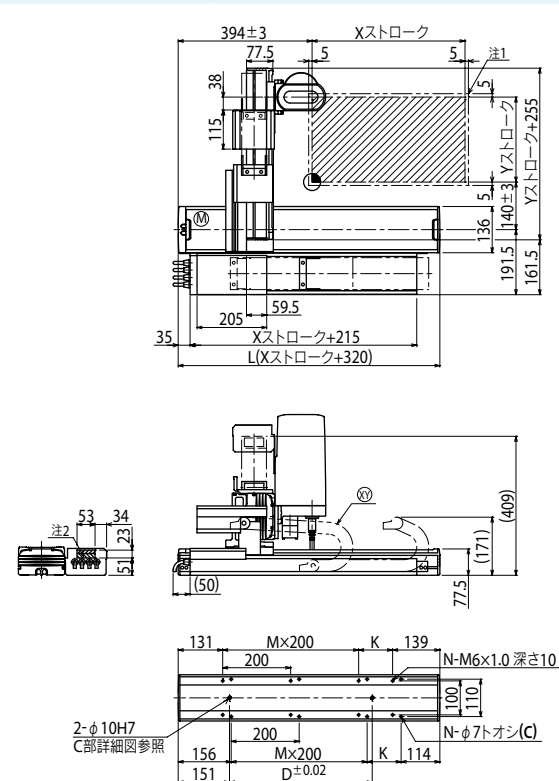
■ 最大可搬質量

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 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZS A1



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

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

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

SXYx 3軸/ZS

● アームタイプ ● 自立ケーブル ● Z軸シャフト上下タイプ

注文型式

SXYx-S - [] - [] - [] - **15** - []

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - Z軸 - Z軸 - ケーブル長

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S - [] - [] - [] - [] - [] - []

適用コントローラ - CE対応 - 拡張IO - ネットワークオプション - IVYシステム - クリッパ - バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ	—
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。

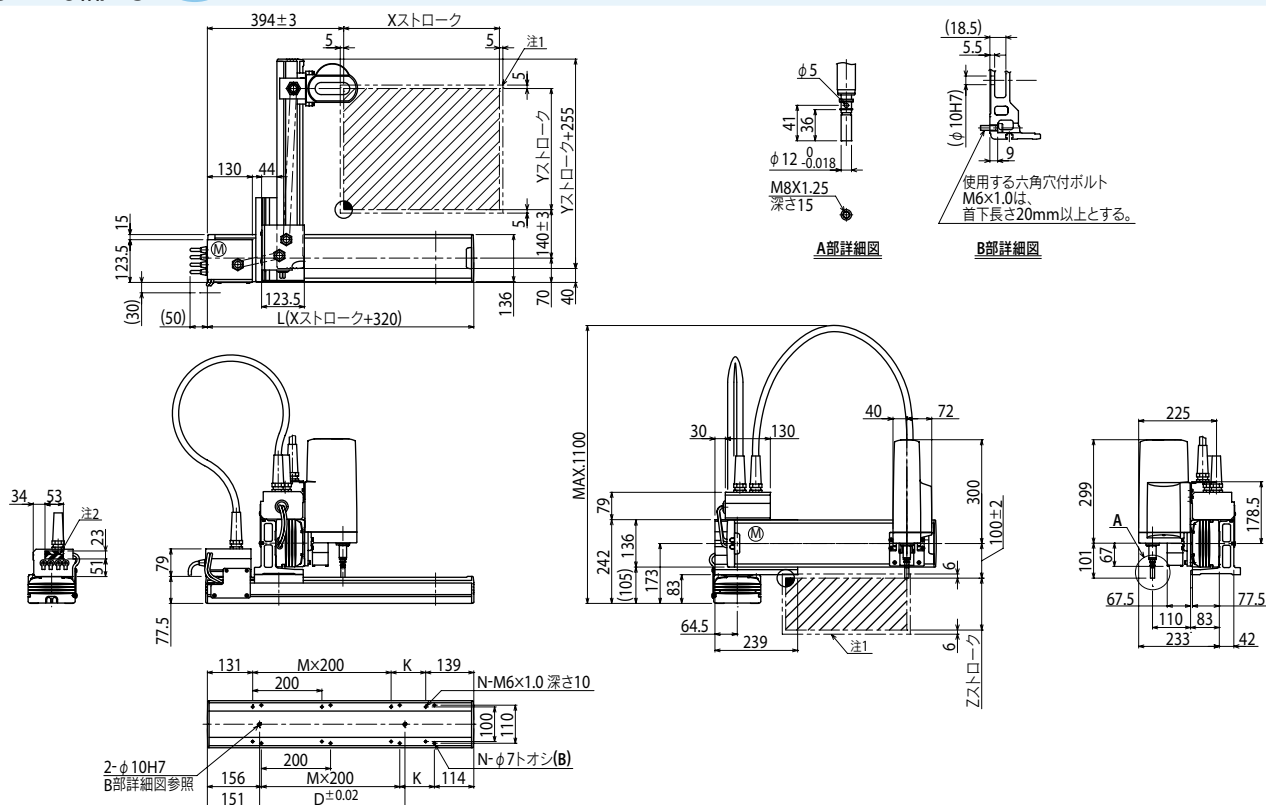
最大可搬質量

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 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZS A1



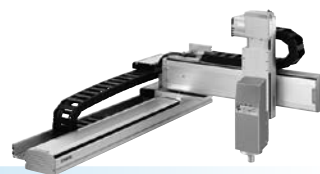
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	780
	速度設定	—					80%	65%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッ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 ▶ **544** RCX240S ▶ **534**



■ 注文型式

SXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZRF軸	Z軸	ケーブル長
A1	A1	15~	15~	15~	15~	15~	3L:3.5m
A2	A2	105cm	105cm	105cm	105cm	105cm	5L:5m
A3	A3	85cm	85cm	85cm	85cm	85cm	10L:10m
A4	A4						

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプンバッテリー
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544							

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534						

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	150 ~ 1050 mm	150 ~ 650 mm	150 ~ 350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

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

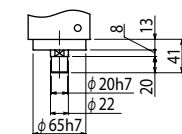
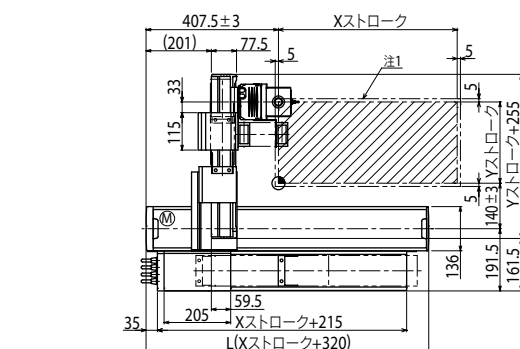
■ 最大可搬質量

	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	—	—	

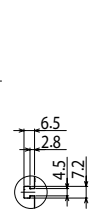
■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340	プログラム/ポイントトレース/
RCX240S	リモートコマンド/オンライン命令

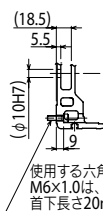
SXYx 4軸/ZRF A1



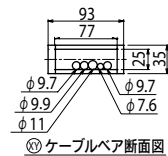
A部詳細図



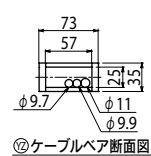
B部詳細図



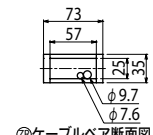
C部詳細図



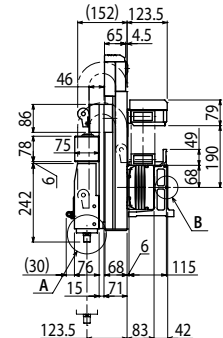
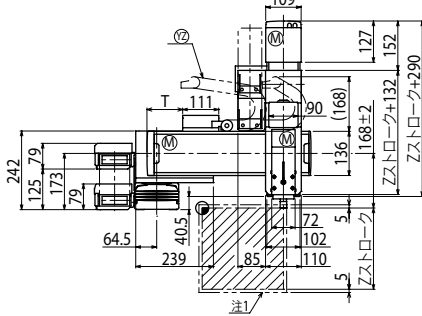
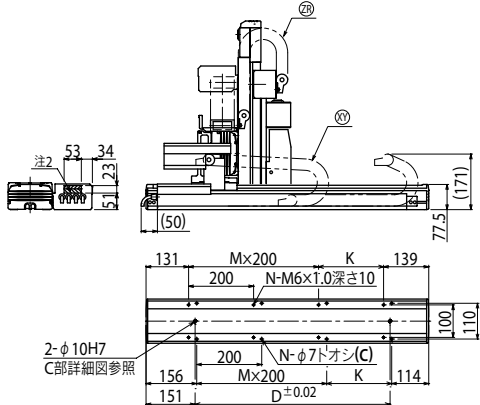
⑩ ケーブルベア断面図



⑪ ケーブルベア断面図



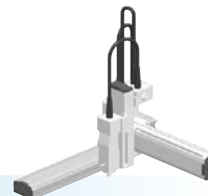
⑫ ケーブルベア断面図



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 ^{※3}	X軸	1200					960	780	600	540
(mm/sec)	速度設定	—					80%	65%	50%	45%

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

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



■ 注文型式

SXYx- S

— — —

ZRF

--	--

RCX340-4

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.544**

RCX240S

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	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

※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。

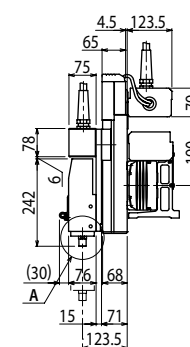
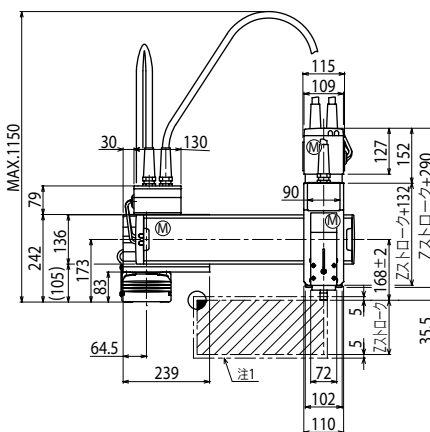
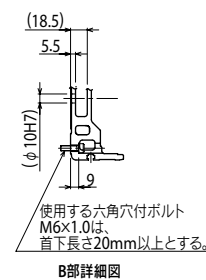
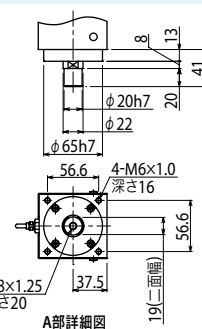
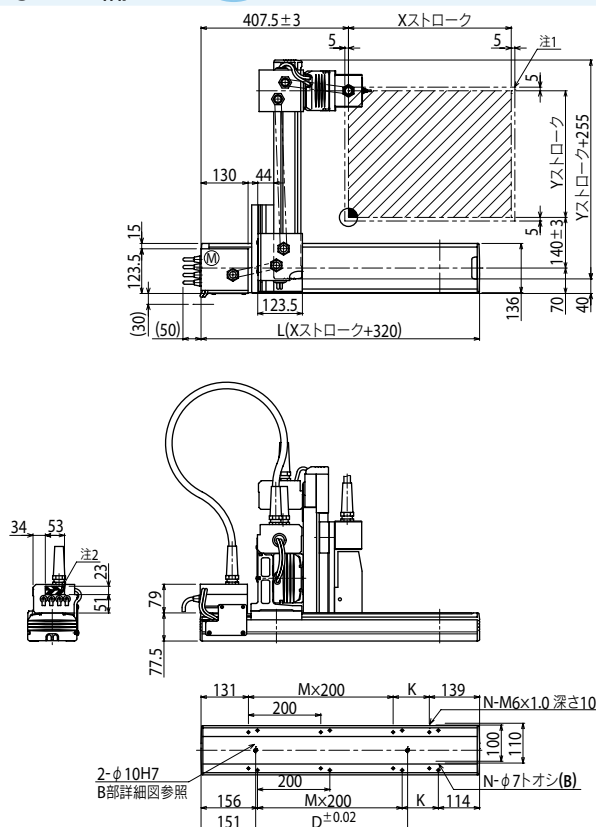
※4. X軸ストロークが750mm以上のごとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

■ 最大可搬質量

	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 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

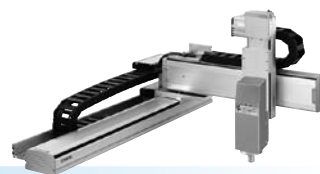
SXYx 4軸/ZRF **A1**

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 ³⁾ (mm/sec)	X軸	1200					960	780
	速度設定	—					80%	65%

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です

注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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



● 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

ロボット本体 ケーブル 組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸
15~105cm

Y軸
15~55cm

ZR軸
Z軸
15~35cm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプン

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S

R

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

IVシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	20 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	150~1050 mm	150~550 mm	150~350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

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

■ 最大可搬質量

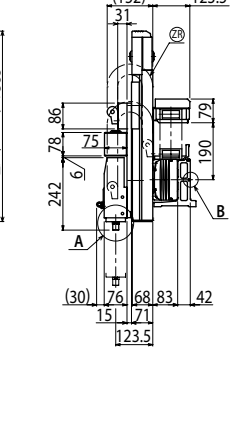
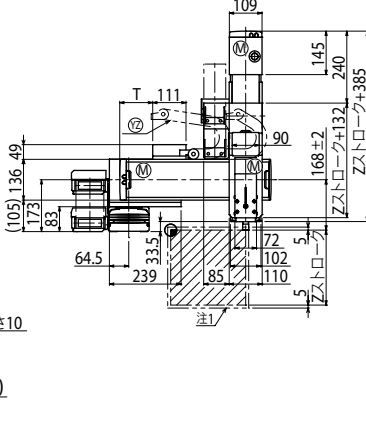
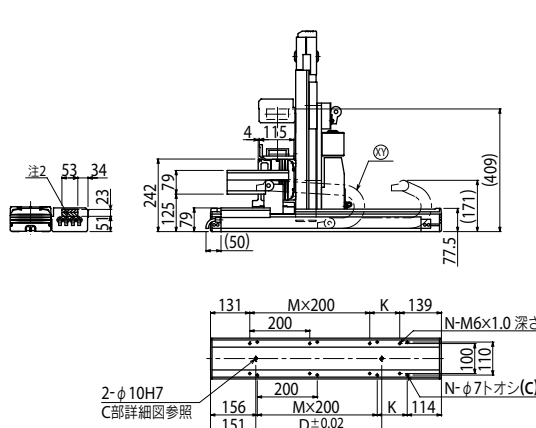
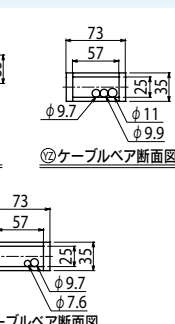
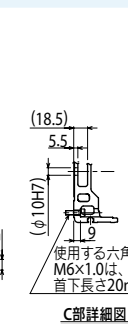
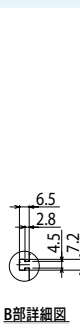
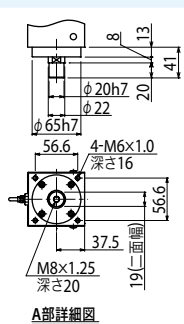
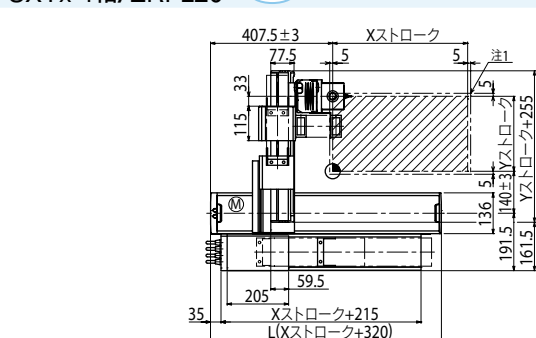
(kg)

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

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240S-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

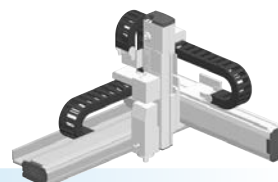
SXYx 4軸/ZRFL20 (A1)



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

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

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



■ 注文型式

SXY_x- C

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
		A1	15 ~	15 ~		15 ~	3L: 3.5m
		A2	105cm	55cm		35cm	5L: 5m
		A3					10L: 10m
		A4					

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソ パッド
--------------------	------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------------	------------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P544**

RCX240S

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - iVYシステム - グリッパ - バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	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。

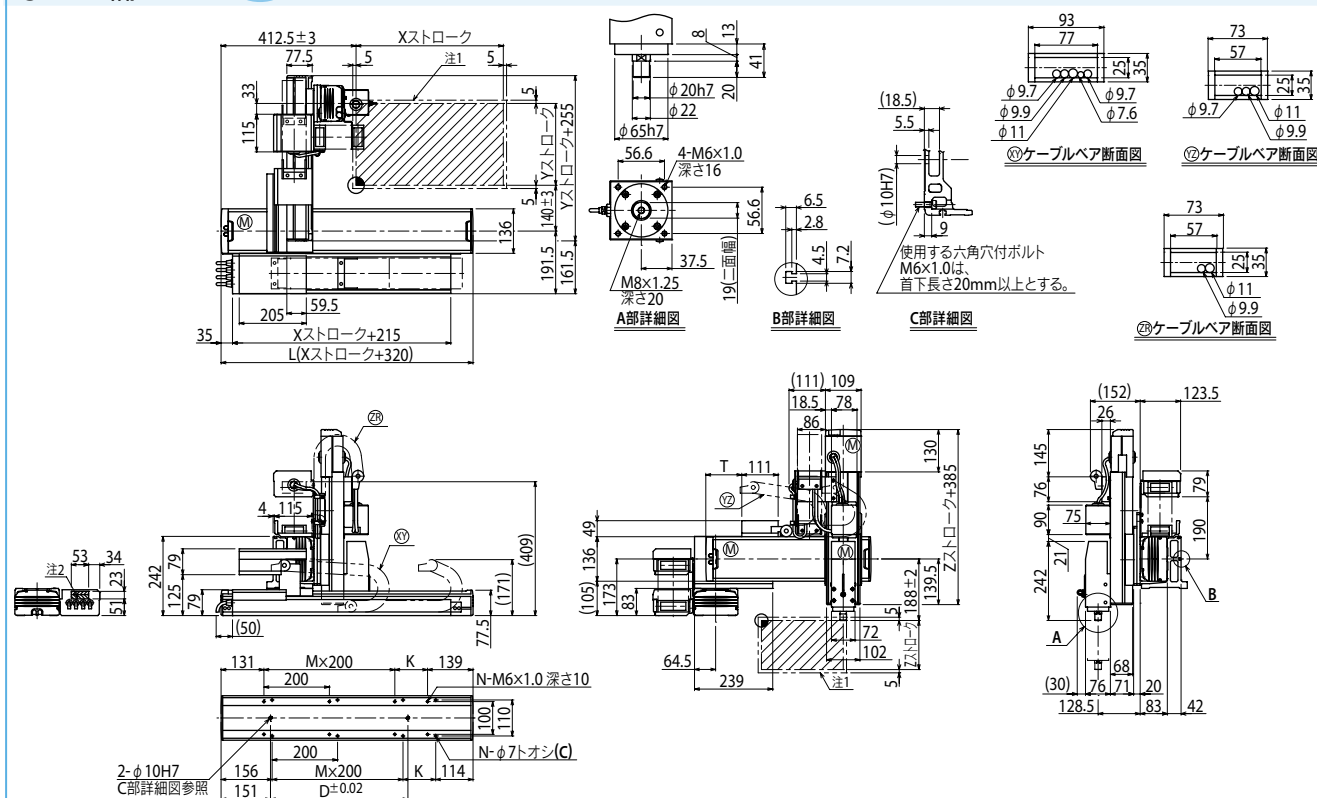
※4. X軸ストロークが750mm以上のごとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

■ 最大可搬質量

	Zストローク(mm)		
Y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 RCX240S-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 4軸/ZRFH **A1**

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

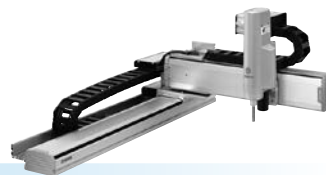
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

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 ● 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** []

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
		A1 A2 A3 A4	15~105mm	15~65mm	ZRS12 ZRS6		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

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

適用コントローラ / 制御軸数 安全規格 オプションA (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) アフソリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.544**

RCX240S [] [] [] [] [] []

適用コントローラ CE対応 拡張I/O ネットワークオプション iVYシステム クリッパ バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ	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以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

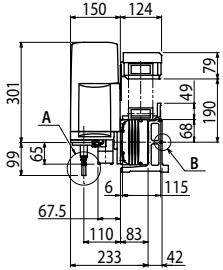
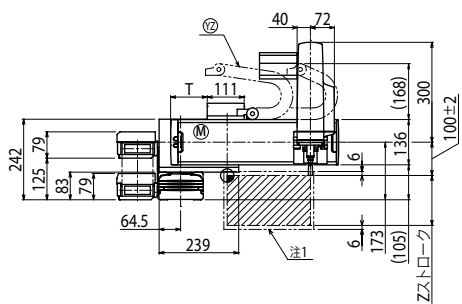
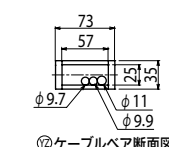
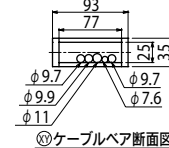
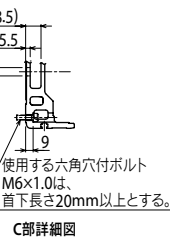
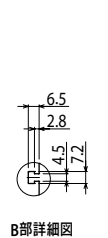
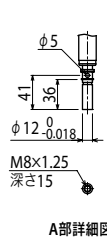
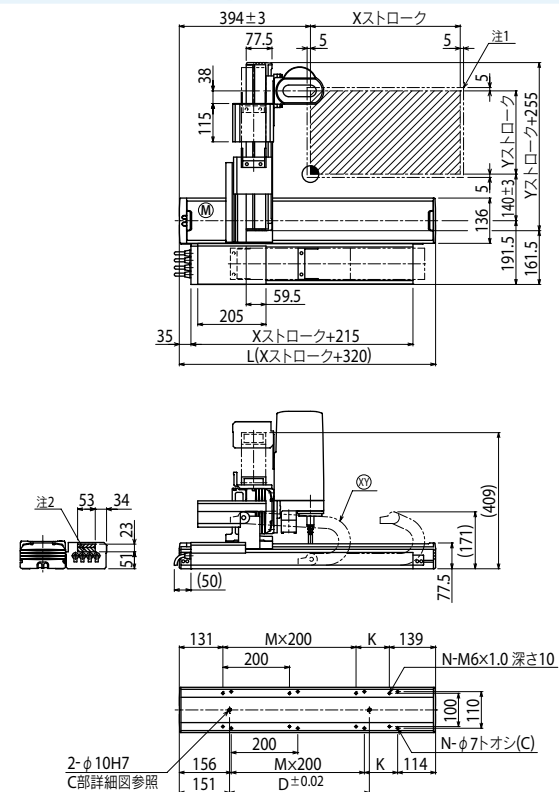
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	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/
RCX240S	リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 4軸/ZRS A1



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

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

注3. X軸ストロークが750mm以上とき、動作領域によってはボールネ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					15	
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸
		A1 A2 A3 A4	15~85cm	15~65cm	ZRS12 ZRS6	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4						
適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (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)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240S						
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ	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以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

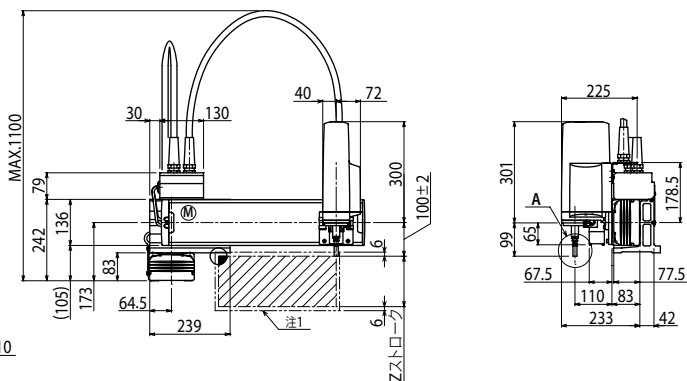
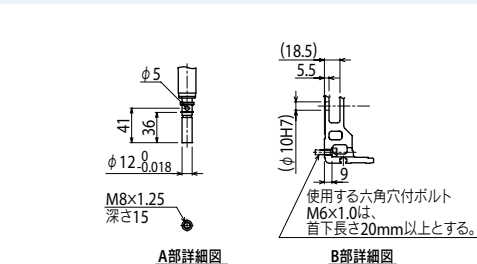
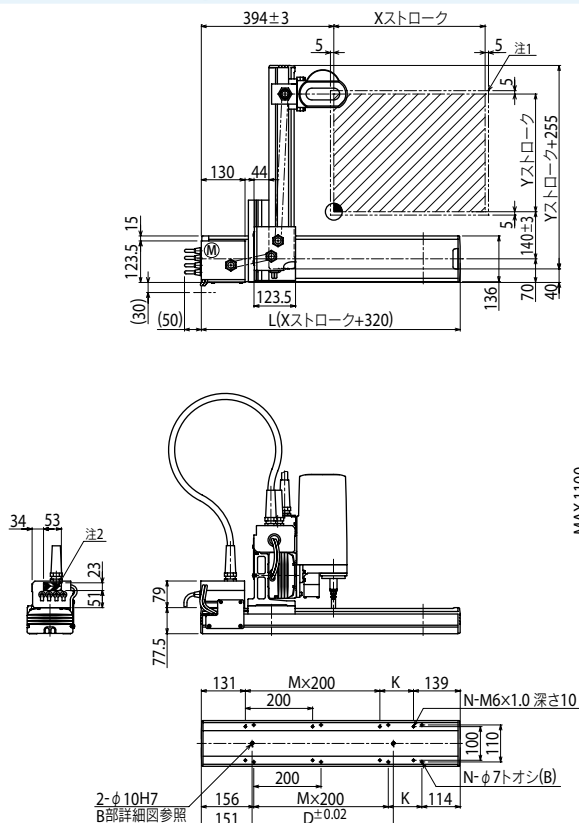
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	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 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 4軸/ZRS A1



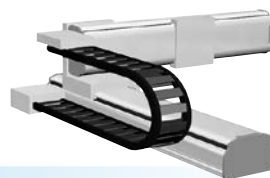
Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク	150	250	350	450	550	650		
Zストローク	150							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200			960			780
速度設定		—			80%			65%

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

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

SXYBx 2軸

● アームタイプ ● ケーブルベア



■ 注文型式

SXYBx - C					RCX222				
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	CE対応	回生装置 ^{※1}	入出力選択1
A1	A1	15~305cm	15~55cm	3L:3.5m	RCX222	無記入:標準	無記入:なし	無記入:なし	N:NPN ^{※1}
A2	A2	5L:5m		10L:10m		E:CE仕様	R:RG2		P:PNP
A3	A3								CC:CC-Link
A4	A4								DN:DeviceNet TM
									PB:PROFIBUS
									EN:Ethernet
									YC:YC-Link ^{※3}
									入出力選択2
									無記入:なし
									N1:OPDI24/16
									(NPN) ^{※2}
									P1:OPDI24/17
									(PNP)
									EN:Ethernet ^{※4}

※1. 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置RG2が必要です。
 ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※4. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 基本仕様

	X軸	Y軸
軸構成 ^{※1}	B14H	B14
モータ出力 AC	200 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.04 mm	±0.04 mm
駆動方式	タイミングベルト	タイミングベルト
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

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

■ 最大可搬質量

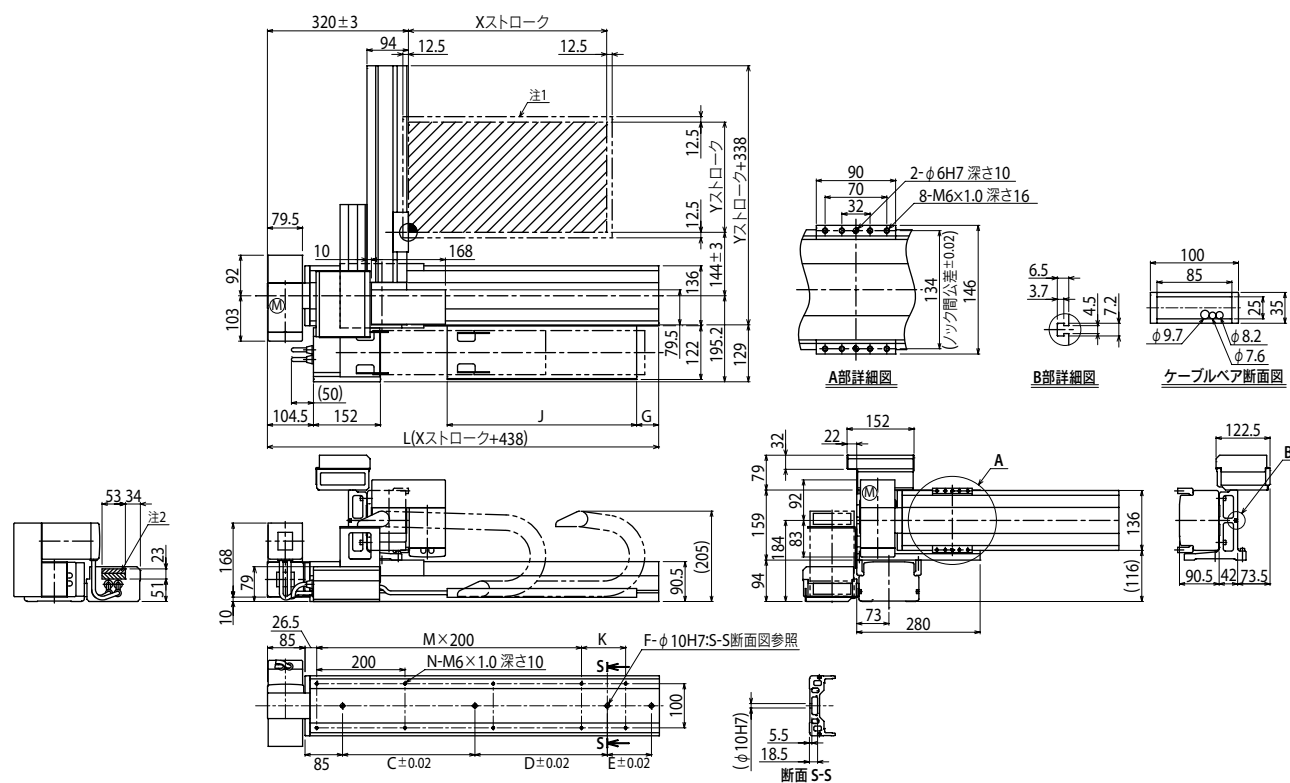
Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150	14
250	12
350	10
450	8
550	7

■ 適用コントローラ

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

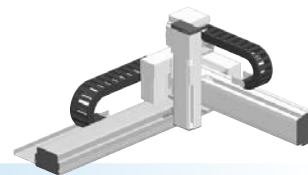
※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、回生装置RG2が必要です。

SXYBx 2軸 A1



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

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	588	688	788	888	988	1088	1188	1288	1388	1488	1588	1688	1788	1888	1988	2088	2188	2288	2388	2488	2588	2688	2788	2888	2988	3088	3188	3288	3388	3488
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
E	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	240	240	420	420	600	600	780	780	960	960	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	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
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																									



● 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

ロボット本体 ケーブル 組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸
15~305mm

Y軸
15~55mm

ZF軸

Z軸
15~35mm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S

R

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

iVYシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

■ 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
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	リード25 mm相当	10 mm
最高速度	1875 mm/sec	1875 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~550 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

■ 最大可搬質量

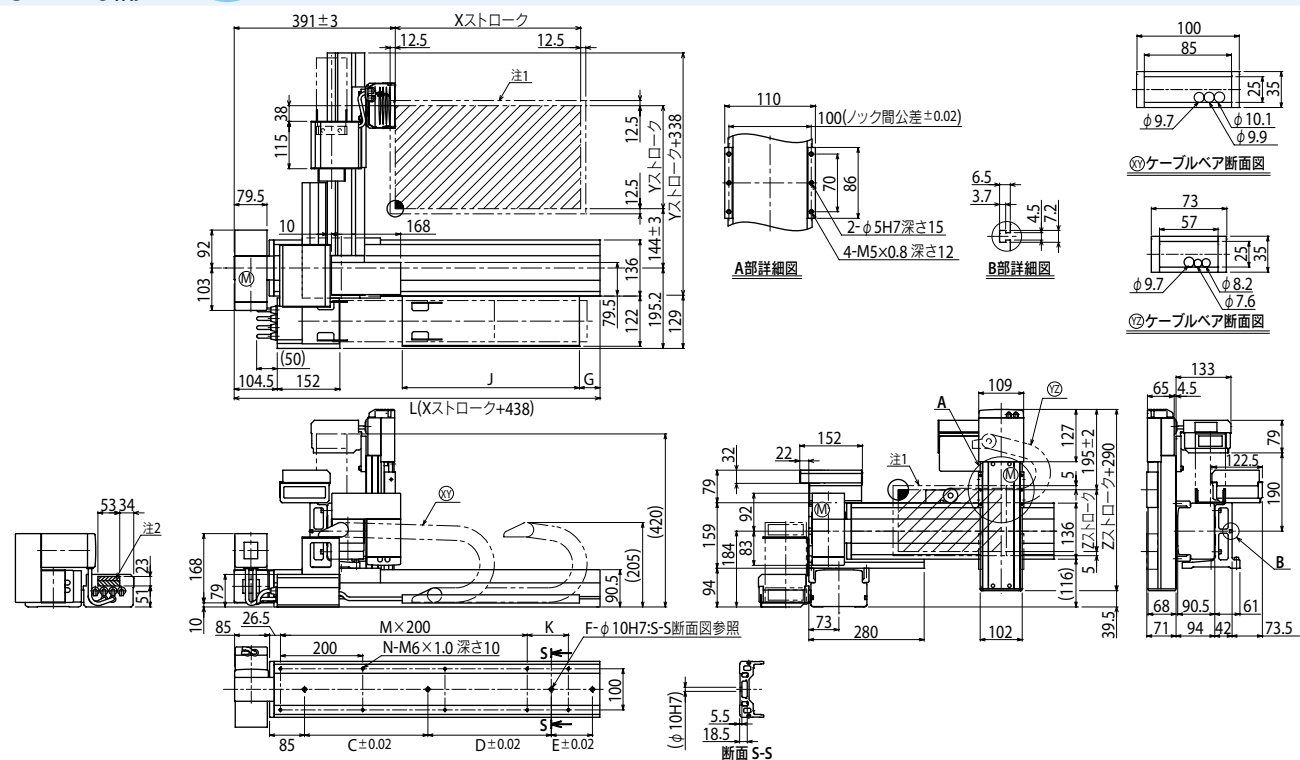
(kg)

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

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240S-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

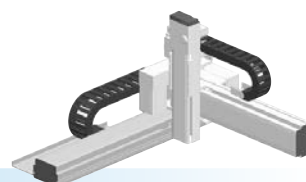
SXYBx 3軸/ZF A1



注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
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																											



注文型式

SXYBx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZFL20	Z軸	ケーブル長
		A1	15~305cm	15~45cm		15~35cm	3L: 3.5m
		A2					5L: 5m
		A3					10L: 10m
		A4					

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプリアッパ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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
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。

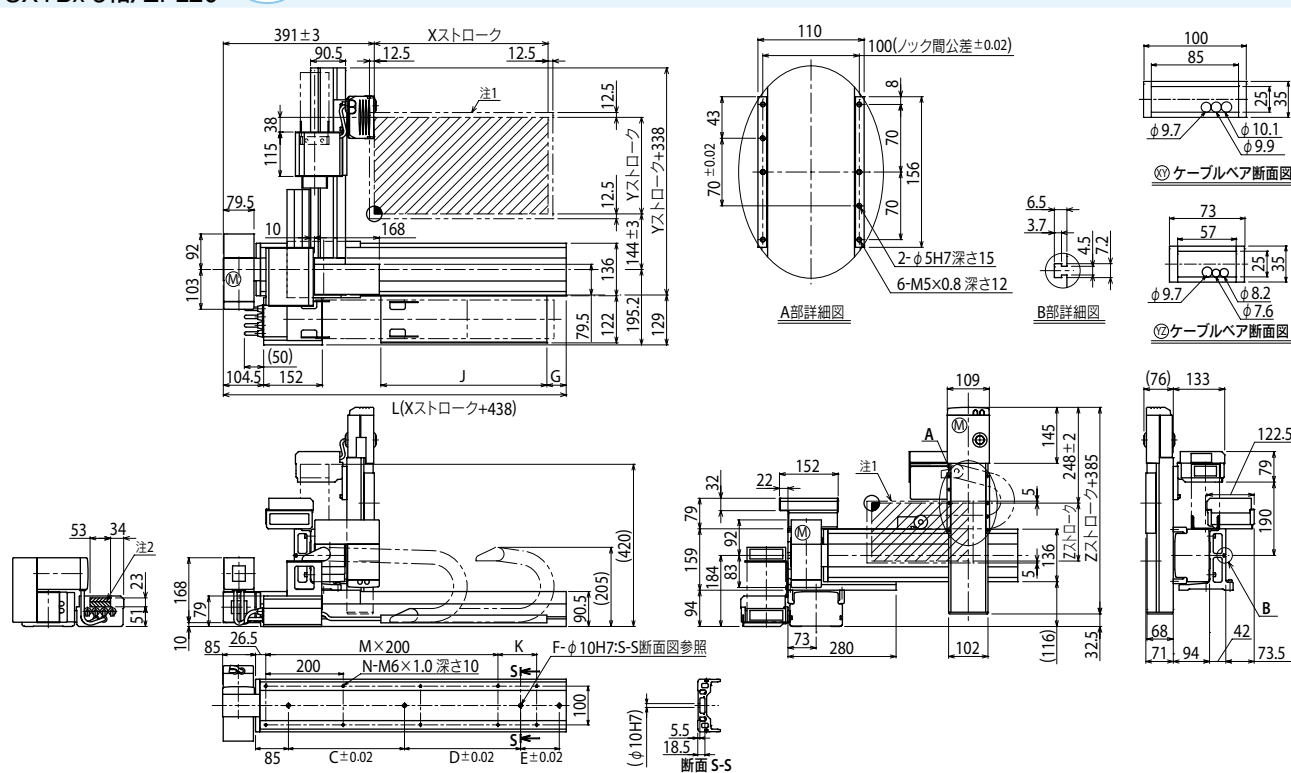
最大可搬質量

	Zストローク (mm)			
Yストローク (mm)	150	250	350	450
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 RCX240S-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 3軸/ZFL20 A1



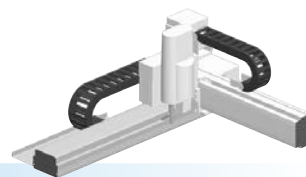
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
E	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
F	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	4	4	4	4	4	4	4	4
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36
G	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50	0	50
J	330	330	430	430	530	530	630	630	730	730	830	830	930	930	1030	1030	1130	1130	1230	1230	1330	1330	1430	1430	1530	1530	1630	1630	1730	1730

Yストローク 150 250 350 450

Zストローク 150 250 350

● Z軸シャフト上下タイプ



RCX340-3

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P544**

RCX240S

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - iVYシステム - グリップ - バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

■ 最大可搬質量

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

※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。

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240S-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

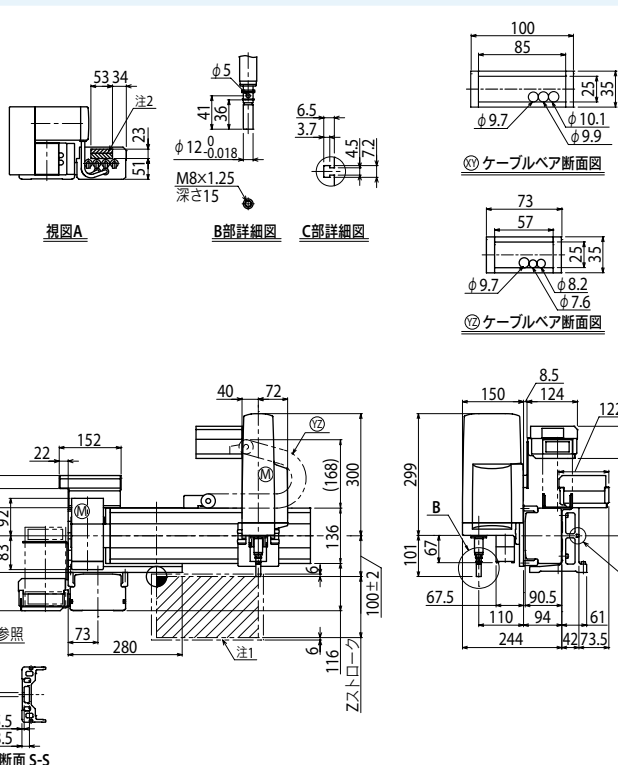
Technical drawing of a mechanical assembly, showing two views: a side elevation and a front view.

Side Elevation View (Top):

- Overall width: 430 ± 3
- Top horizontal dimensions: 12.5 (left), $X\text{ストローク}$ (center), 12.5 (right)
- Vertical dimensions on the left: 115 , 38 , 79.5 , 10 , 168 , 92 , 103 , 104.5 , 152
- Vertical dimensions on the right: 12.5 , 12.5 , 12.5 , 12.5 , 144 ± 3 , 136 , 195.2 , 129
- Labels: 注1 (Note 1), $X\text{ストローク}$, $Y\text{ストローク}+338$
- Bottom horizontal dimensions: $L(X\text{ストローク}+438)$, J , G

Front View (Bottom):

- Overall height: 168
- Left vertical dimensions: 10 , 79
- Top horizontal dimensions: 85 , 26.5
- Internal dimensions: 200 , $M \times 200$, $N-M6 \times 1.0$ 深さ10
- Right horizontal dimensions: 100 , 90.5 , (205)
- Labels: XY (coordinate system), $F-\phi 10H7/S-$
- Bottom horizontal dimensions: 85 , $C \pm 0.02$, $D \pm 0.02$, $E \pm 0.02$



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。

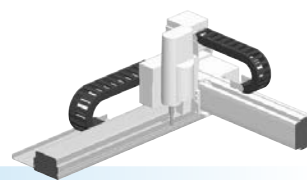
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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 ▶ 544 **RCX240S ▶ 534**

垂直多関節ロボット	リニア多関節ロボット	LCM100	TRANSERVO	小型単軸ロボット	FLIP-X	単軸ロボット	PHASER	リニア単軸ロボット	直交ロボット	XY-X	スカラーロボット	YK-X	IP-X	ヒック&スライス	CLEAN	クリーン	コントローラ	CONTROL	各種情報	INFORMATION	アーム タイプ	ガンバリ タイプ	ムービング アームタイプ	ボール タイプ	XZタイプ
-----------	------------	--------	-----------	----------	--------	--------	--------	-----------	--------	------	----------	------	------	----------	-------	------	--------	---------	------	-------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------



■ 注文型式

SXYBx - C

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
		A1	15~305cm	15~55cm	ZRS12		3L:3.5m
		A2			ZRS6		5L:5m
		A3					10L:10m
		A4					

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

■ 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	ボールネジ	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。

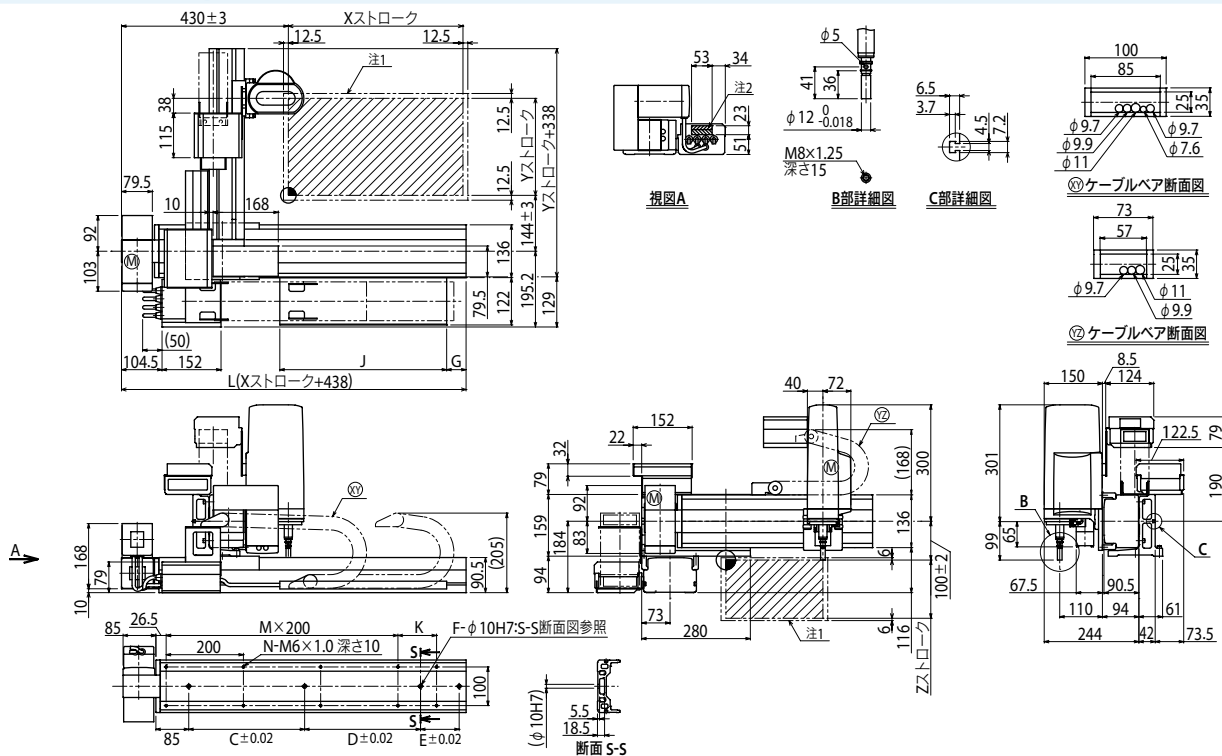
■ 最大可搬質量

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 RCX240S-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 4軸/ZRS A1

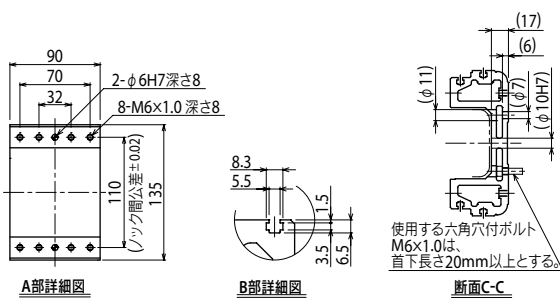


※1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。 ※2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSEVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラーロボット YK-X	ピッキングリフス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	----------------------	------------------	---------------------	----------------	------------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

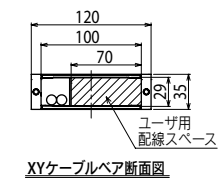
NXY 2軸 A3



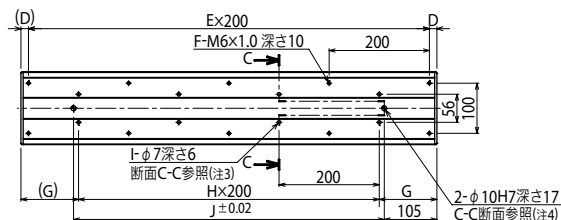
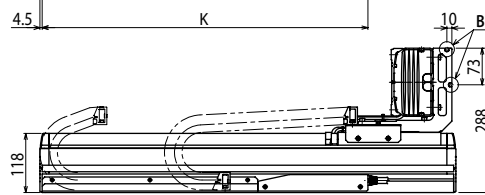
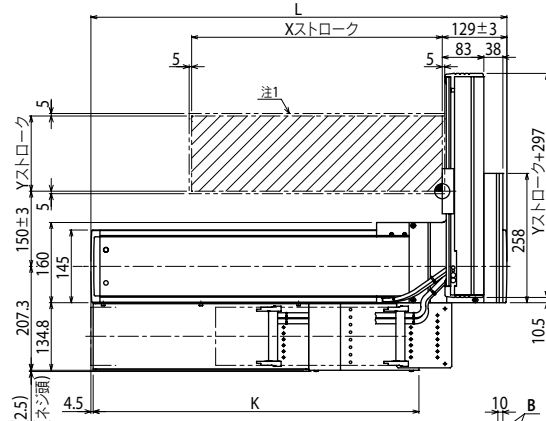
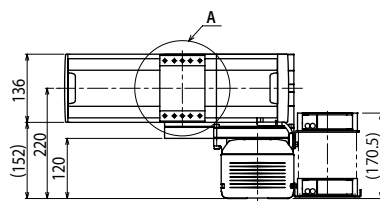
A部詳細図

B部詳細図

断面C-C



XYケーブルベア断面図



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

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



● Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)

■ 注文型式

RCX240 -  - **R** -  -  -  -  -  -  - 

適用コントローラ¹⁾ - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - iVYシステム - グリッパ - パッドレ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※1. 特注の参考: RCX222+SR1-X

■ 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・タッパ穴)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。

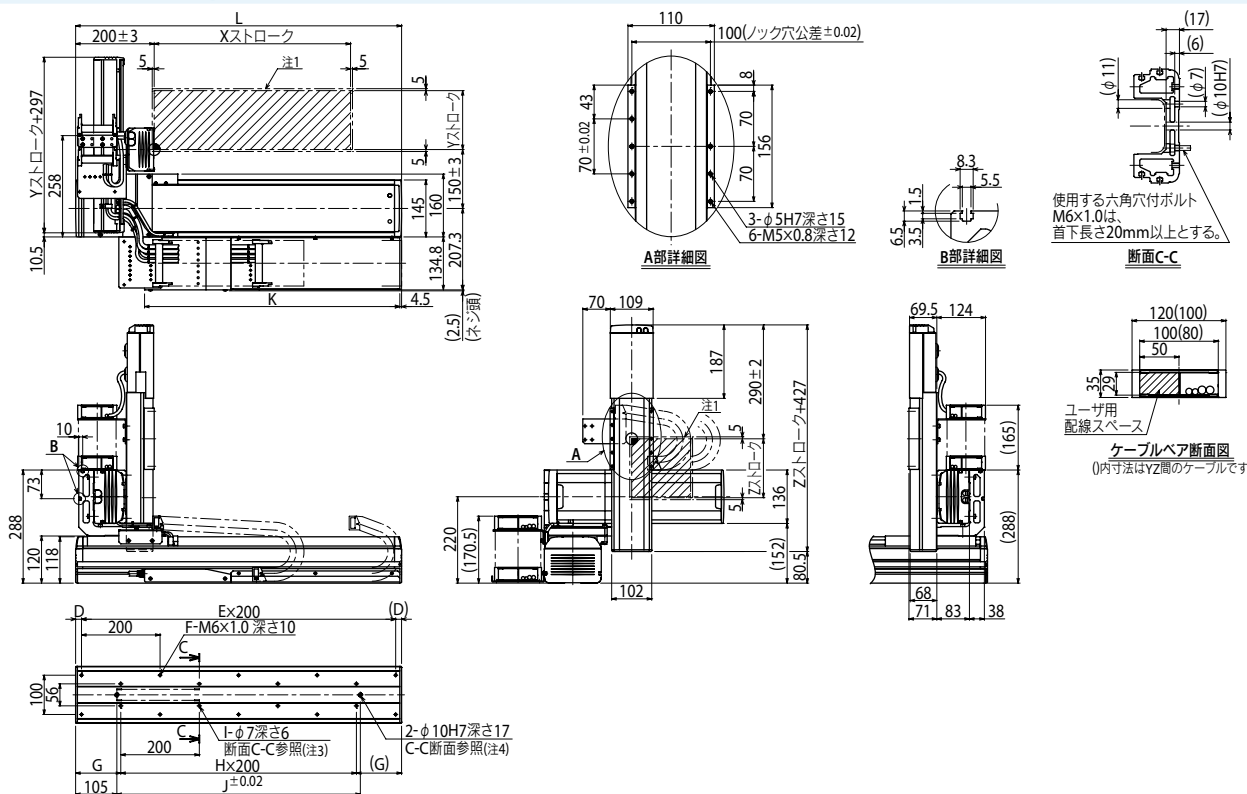
■ 最大可搬質量

	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

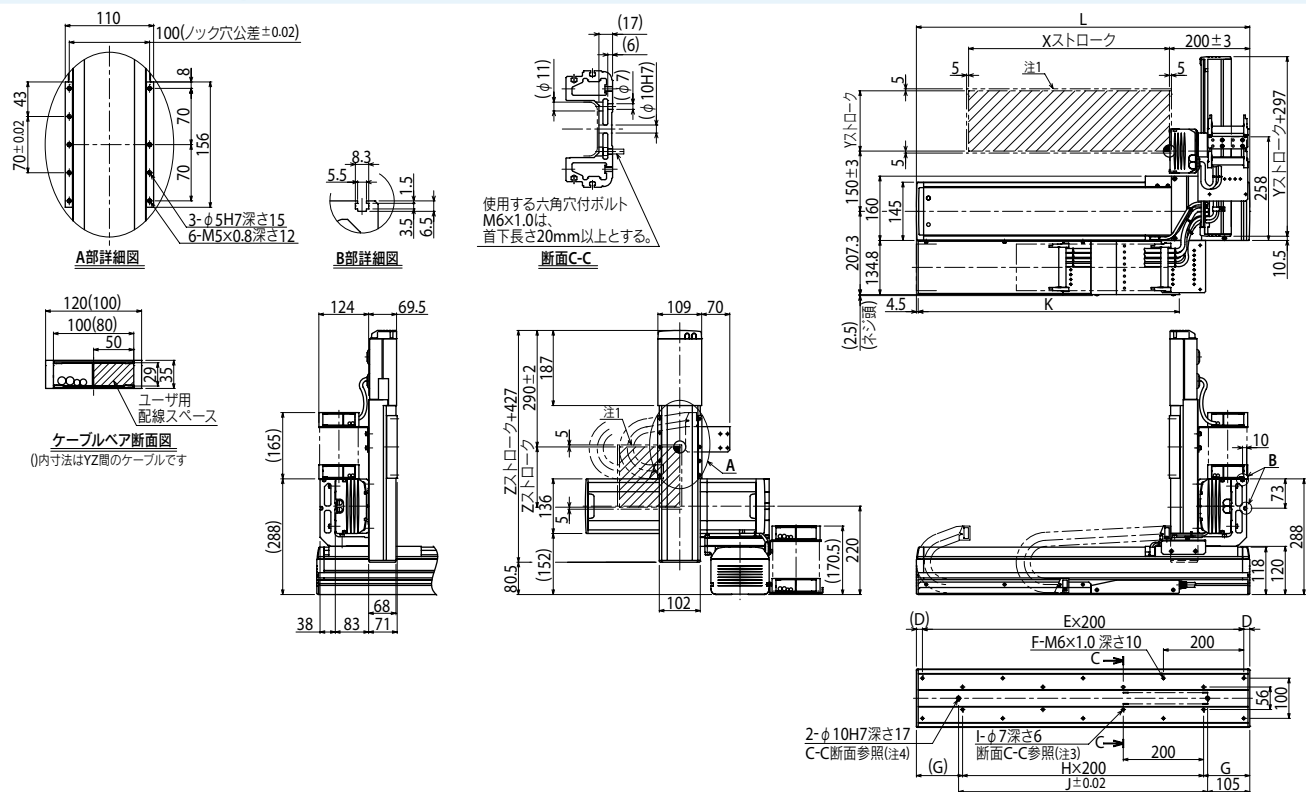
コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

NXY 3軸/ZFL20 **A1**

[illegible]

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及び本カメラトップにによる停止位置です。
- 注2. 出荷時の原点位置は本図と必ずおとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
- 注3. 7.6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. 10H7Pをご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンがはさまぬようにしてください。
- 注5. ユーザー用のアース端子は、X軸側のBOXのM4タップをご使用ください。
- 注6. プ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せん。

NXY 3軸/ZFL20 A3



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

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR側原点への変更も可能です。
 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
 注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。



● 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	ZF軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ / バッテリー
		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下記指定ください							

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240	R					
適用コントローラ ¹⁾	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※1. 特注の参考: RCX222+SR1-X

■ 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

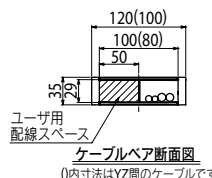
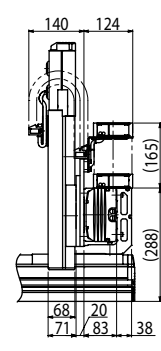
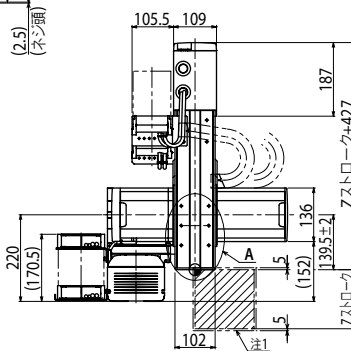
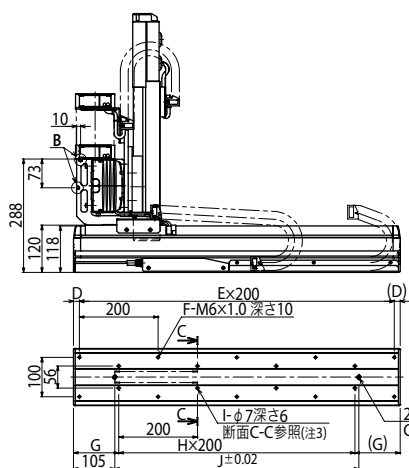
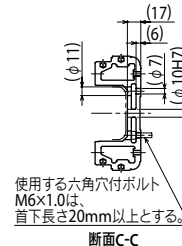
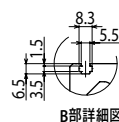
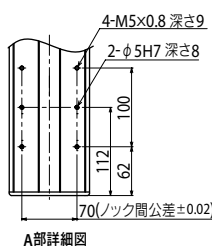
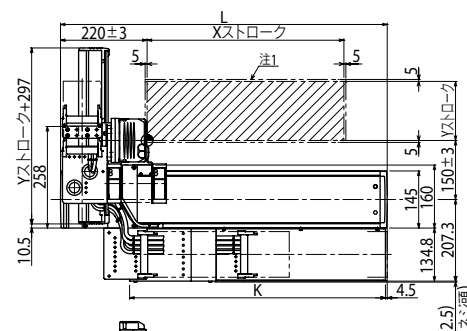
(kg)

	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 RCX240-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

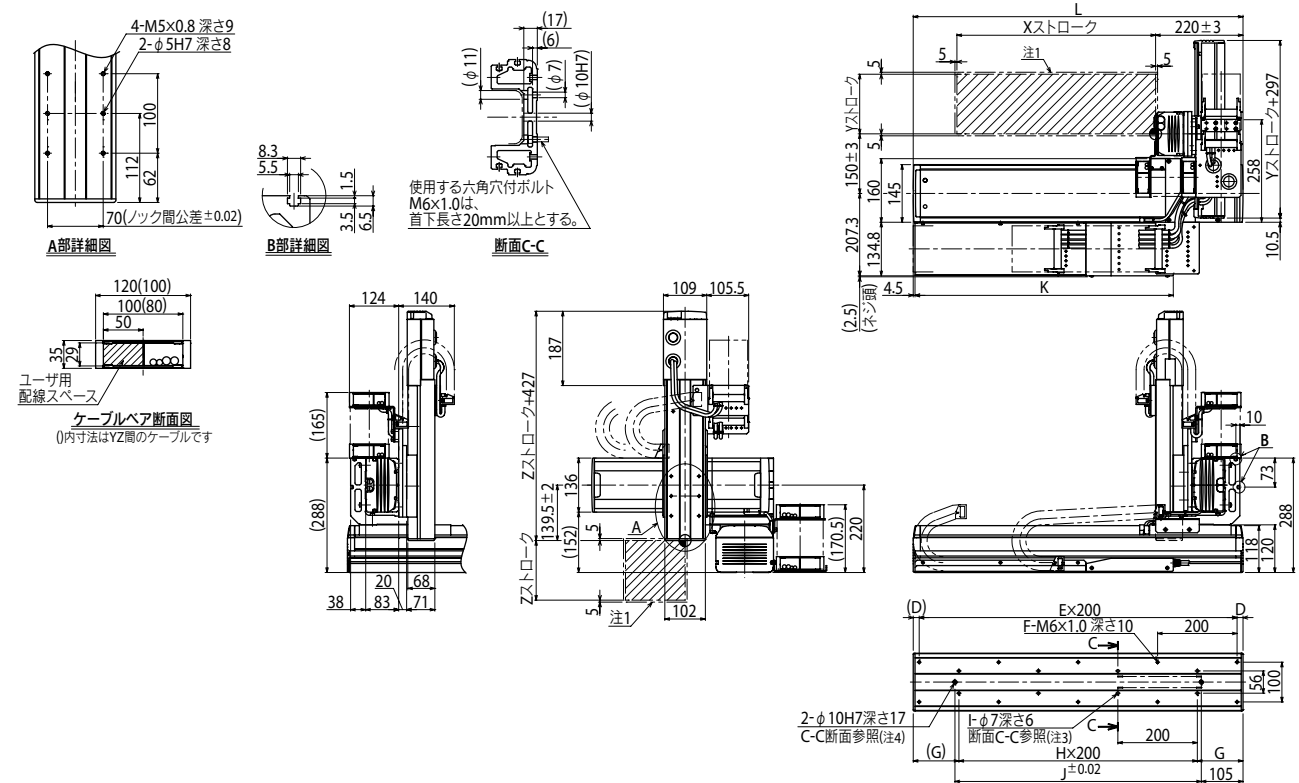
NXY 3軸/ZFH A1



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

NXY 3軸/ZFH A3



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

- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。
 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR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。



■ 注文型式

NXY - C - WA1

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

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240

適用コントローラ ^{※2}	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
------------------------	------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※1. Y軸ストロークが左右違う場合は特注になります。

※2. 特注の参考: RCX222が2台

■ 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

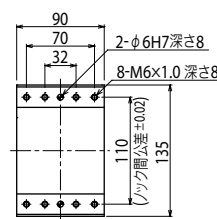
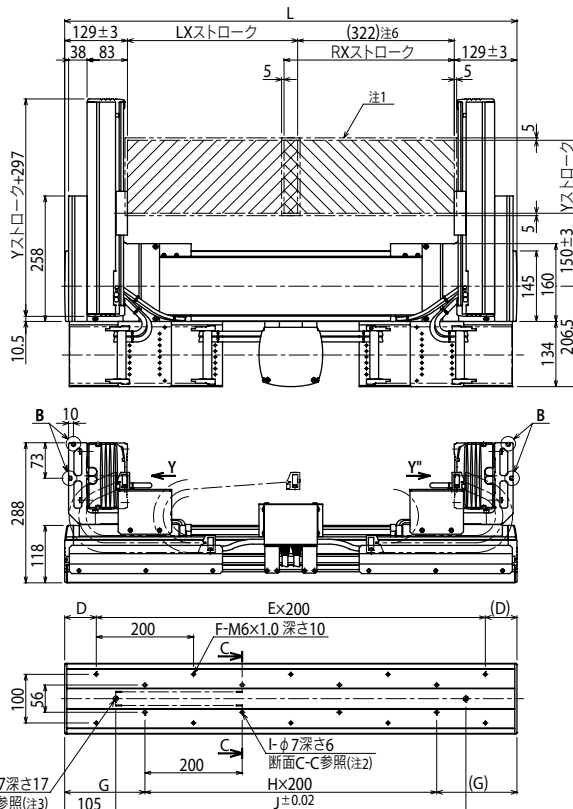
(kg)

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

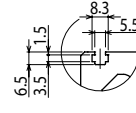
■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-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

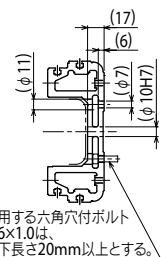
NXY-W 4軸 (WA1)



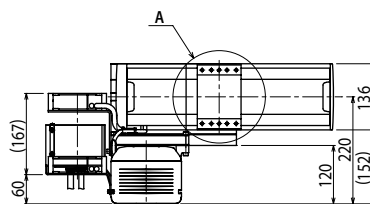
A部詳細図



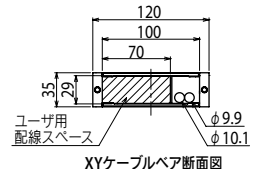
B部詳細図



断面C-C



XYケーブルベア断面図



XYケーブルベア断面図

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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

注2. φ7を使用し取付の際、本体内部にフッシャ・スプリングフッシャ等のご使用はできません。

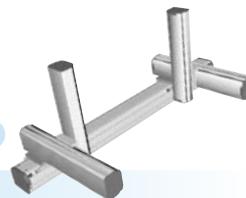
注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。

注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。

注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。

注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

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 - -

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 25 ~ 175cm	Y軸 15 ~ 65cm※1	ZR軸	Z軸 15 ~ 35cm	ケーブル長 3L : 3.5m 5L : 5m 10L : 10m
--------	------	-----	------------------	-------------------	-----	-----------------	--

※1. Y軸・Z軸の片方又は両方のストロークが違ふ場合は特注になります。

※2. RCX240と記入されると自動的に2台出荷されます。

特注の参考: RCX222+SR1-Xが2セット

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (OP.A) - オプションB (OP.B) - オプションC (OP.C) - オプションD (OP.D) - オプションE (OP.E) - アプソパッド

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P.544**

RCX240

適用コントローラ^{※2} - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - IVシステム - グリッパ - バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

■ 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。

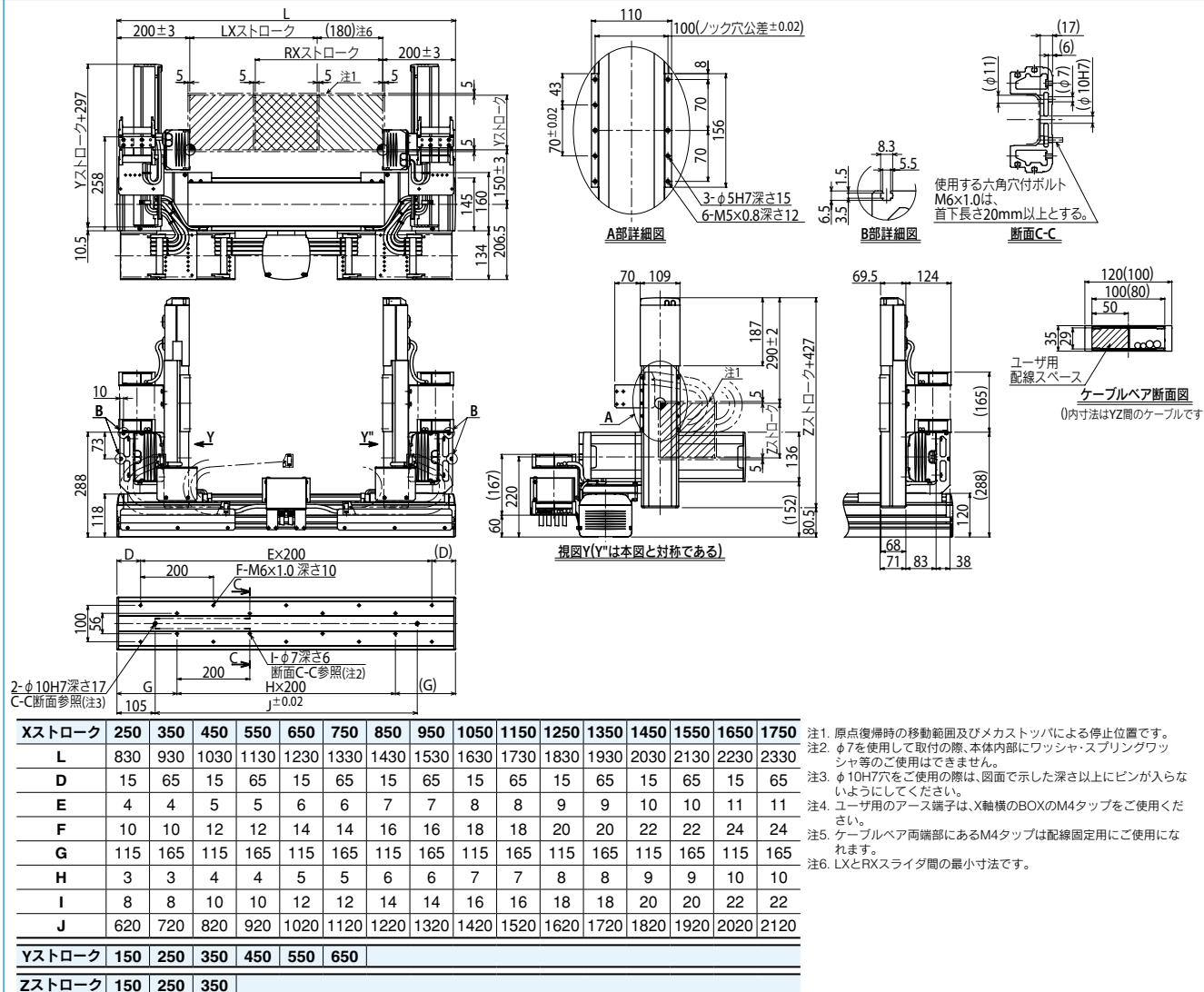
■最大可搬質量

	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 RCX240-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-W 6軸/ZFL WA1



- 注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストパによる停止位置です。
- 注2. 7.6を使用して取り付ける際、本体内部にワッシャスプリングワッシャの2枚の使用はできません。
- 注3. ϕ 10H7を ご使用する際は、図面に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軸側のBOXのM4タップをご使用ください。
- 注5. ケーブルア端部には最小の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。

注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。

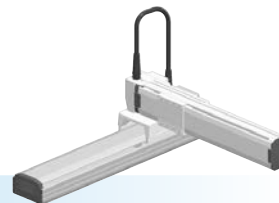
適用コントローラ

RCX340 ▶ 544	RCX240 ▶ 534
---------------------	---------------------

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSEVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラーロボット YK-X	ビック&リネス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ホール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	----------------------	------------------	---------------------	----------------	------------------	-----------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

MXYx 2軸

● アームタイプ ● 自立ケーブル



■ 注文型式

MXYx - S					RCX222		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
	A1 A2 A3 A4		25~85cm	15~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
									入出力選択2
									無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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。

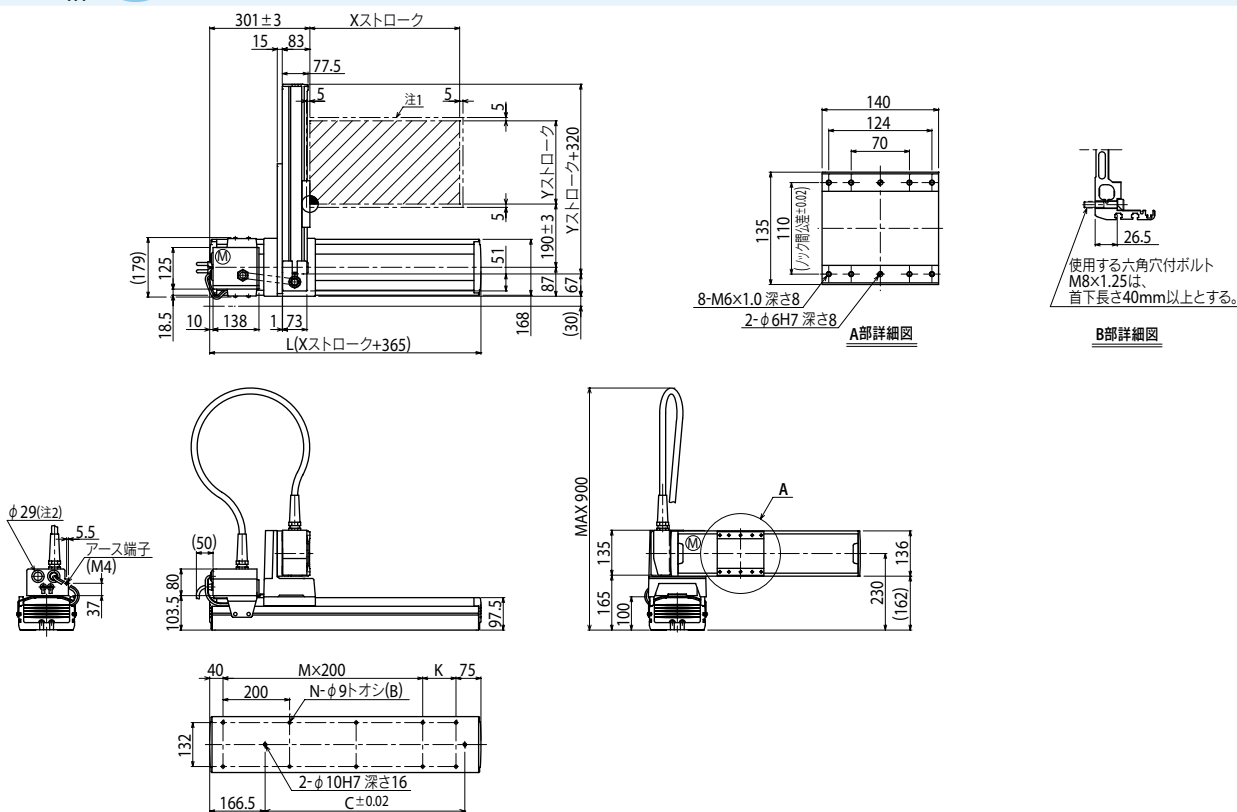
■ 最大可搬質量

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

■ 適用コントローラ

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

MXYx 2軸 A1



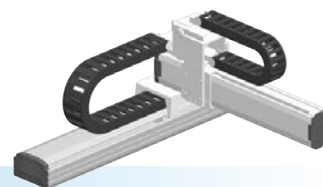
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850
L	615	715	815	915	1015	1115	1215
K	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14
Yストローク	150	250	350	450	550	650	
ストローク別最高速度 ^{※3}	X軸	1200		960			
速度設定		—		80%			

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップ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/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		RCX222		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
	A1	A1	25~125cm	15~65cm		3L: 3.5m	RCX222	無記入: 標準	R: RG2	無記入: なし
	A2	A2				5L: 5m		E: CE仕様		N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1}
	A3	A3				10L: 10m				P1: OPDIO24/17 (PNP)
	A4	A4								EN: Ethernet ^{※3}
										YC: YC-Link ^{※2}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	150 ~ 650 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

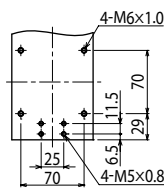
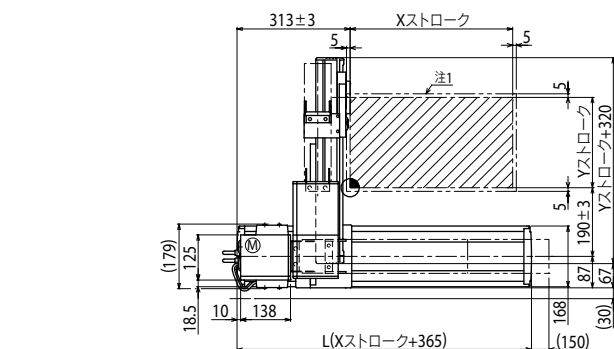
■ 最大可搬質量

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

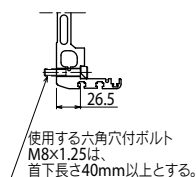
■ 適用コントローラ

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

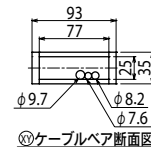
MXYx 2軸/IO (A1)



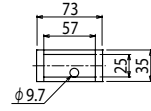
A部詳細図



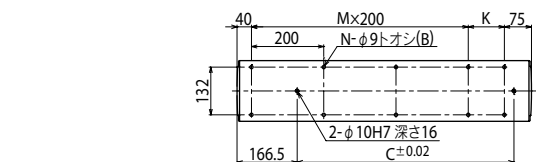
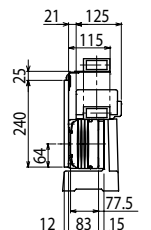
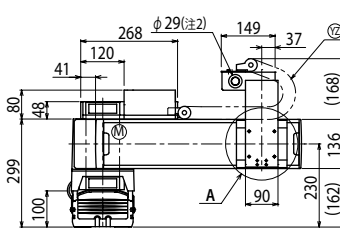
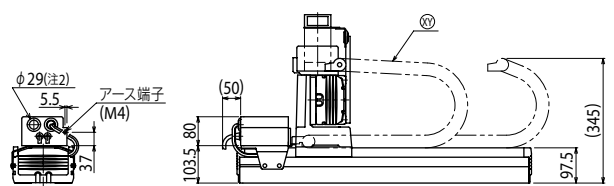
B部詳細図



①ケーブルベア断面図



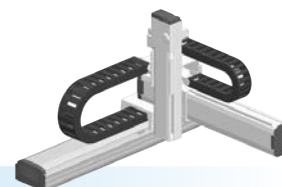
②ケーブルベア断面図



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

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

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



注文型式

MXy_x-C

ロボット本体 ケーブル 組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸
25~125cm

Y軸
15~65cm

ZFL軸
ZFL20
ZFL10

Z軸
15~35cm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240

R

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

IVYシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ	
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

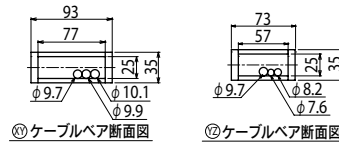
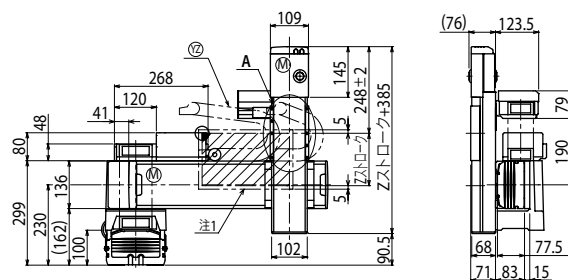
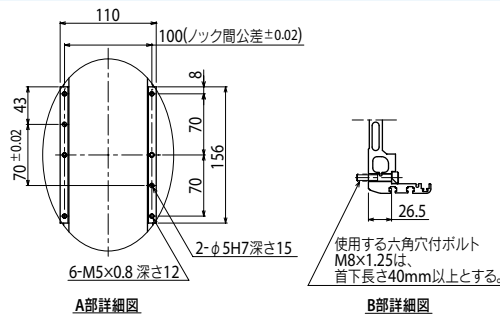
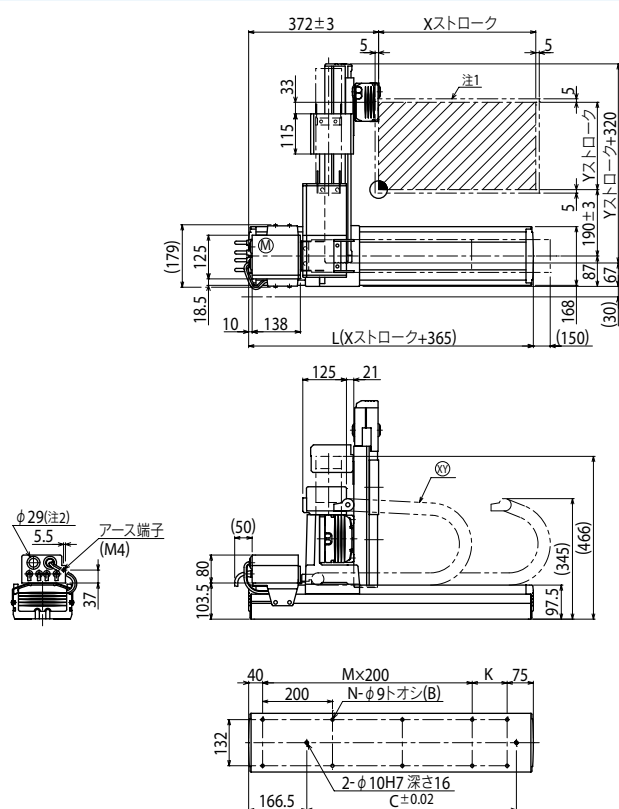
(kg)

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

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-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

MXy_x 3軸/ZFL20/10 A1

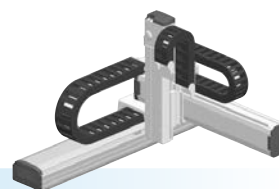


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
Zストロー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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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



アームタイプ

ケーブルベア

Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

注文型式

MXy_x-C

ロボット本体 ケーブル 組合せ
A1
A2
A3
A4

X軸
25~125cm

Y軸
15~65cm

ZFH軸

Z軸
15~35cm

ケーブル長
3L: 3.5m
5L: 5m
10L: 10m

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240

R

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

iVYシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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

最大可搬質量

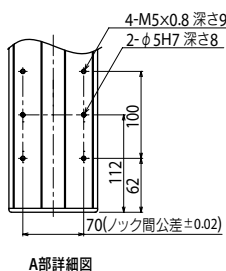
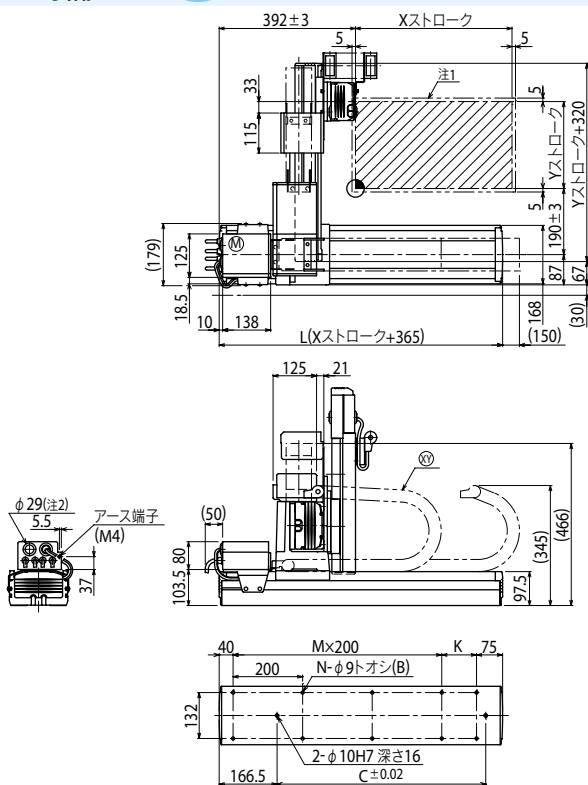
(kg)

	Zストローク (mm)			
Y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 RCX240-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

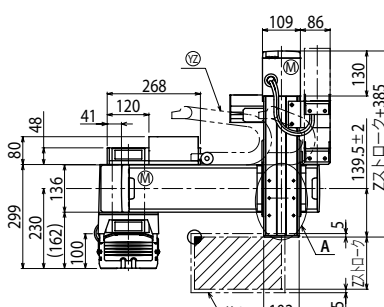
MXy_x 3軸/ZFH A1



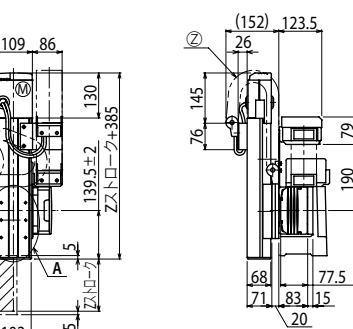
A部詳細図

使用する六角穴付ボルト
M8x1.25は、
首下長40mm以上とする。

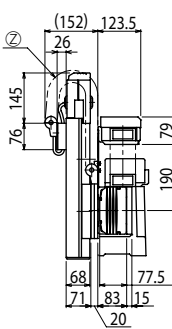
B部詳細図



③ケーブルベア断面図



④ケーブルベア断面図



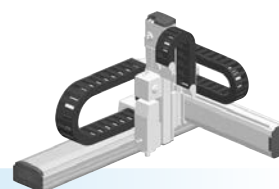
⑤ケーブルベア断面図

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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。

注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。

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



アームタイプ

ケーブルベア

Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)+R軸

注文型式

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

RCX340-4						
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)

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240		R				
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ	ハーモニックギヤ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360 ° /sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	150 ~ 650 mm	150 ~ 350 mm	360 °
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※ 標準品を従来のZRFから、より剛性を高めたZRFHに変更しました。ZRFをご希望の際は、弊社までご相談ください。
 ※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850mm以上とき、動作領域によってはボールネ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

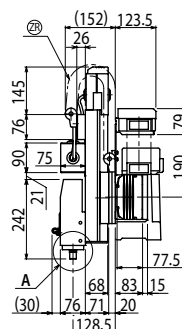
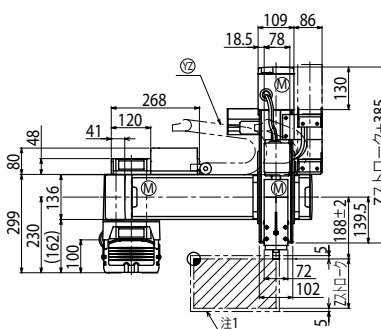
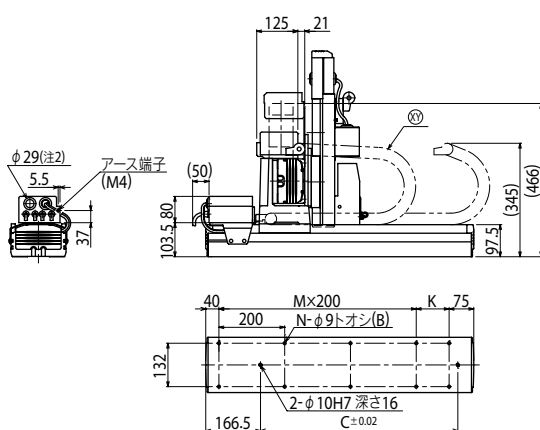
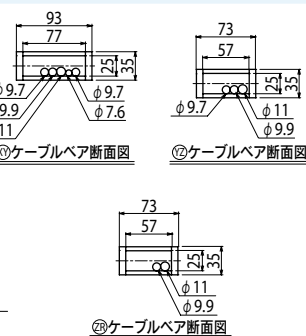
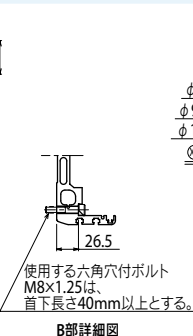
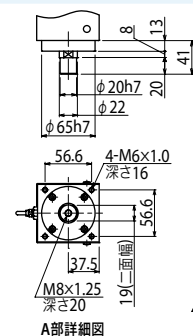
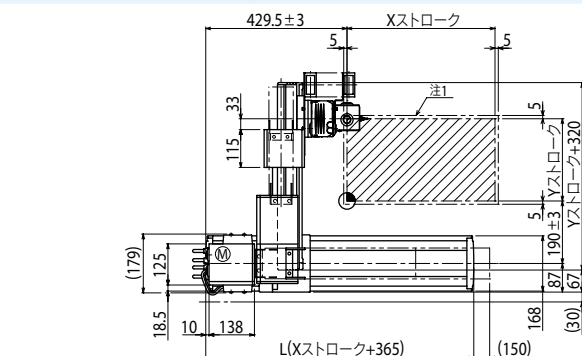
(kg)

	Zストローク(mm)			
Yストローク(mm)	150	250	350	
150	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 RCX240-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 4軸/ZRFH A1



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

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

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

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSEVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ビック&リネス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ホール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	-----------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

HXYx 2軸

● アームタイプ ● ケーブルペア

■ 注文型式

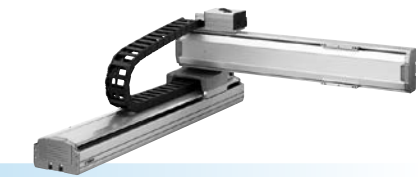
HXYx - C					RCX222HP		R		
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Y軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	回生装置	入出力選択1
A1		A1	25～125cm	25～65cm	3L:3.5m	RCX222HP	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
A2		A2			5L:5m				無記入:なし N1:OPDIQ24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIQ24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}
A3		A3			10L:10m				
A4		A4							

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250～1250 mm	250～650 mm
ロボットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。



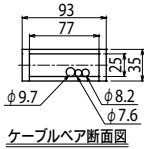
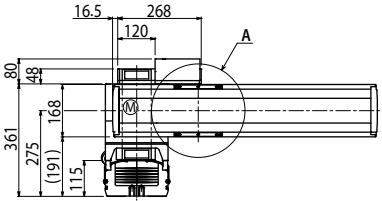
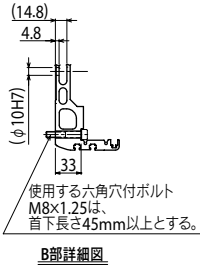
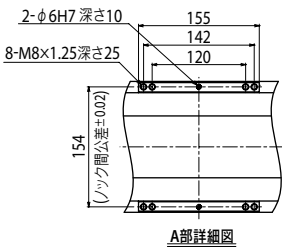
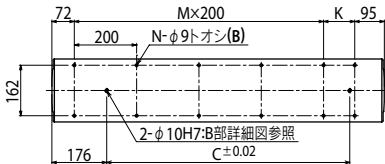
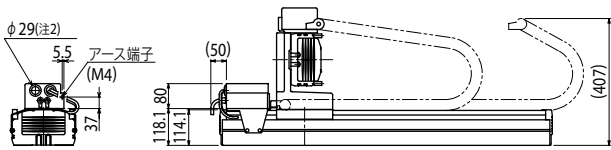
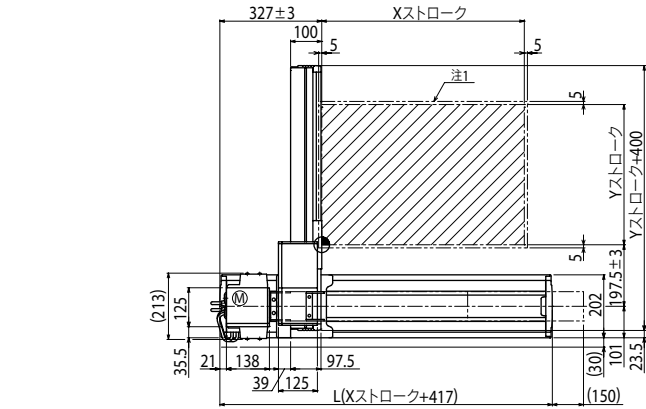
■ 最大可搬質量

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

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222HP-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

HXYx 2軸 A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{※3}	X軸		1200		960		840	720	600	480	
速度設定			—		80%		70%	60%	50%	40%	

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

HXYx 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		
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	ケーブル長
		A1	25~125cm	25~65cm	25~55cm	3L: 3.5m
		A2				5L: 5m
		A3				10L: 10m
		A4				

RCX340-4						
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)
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544						

RCX240	R					
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534						

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	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以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

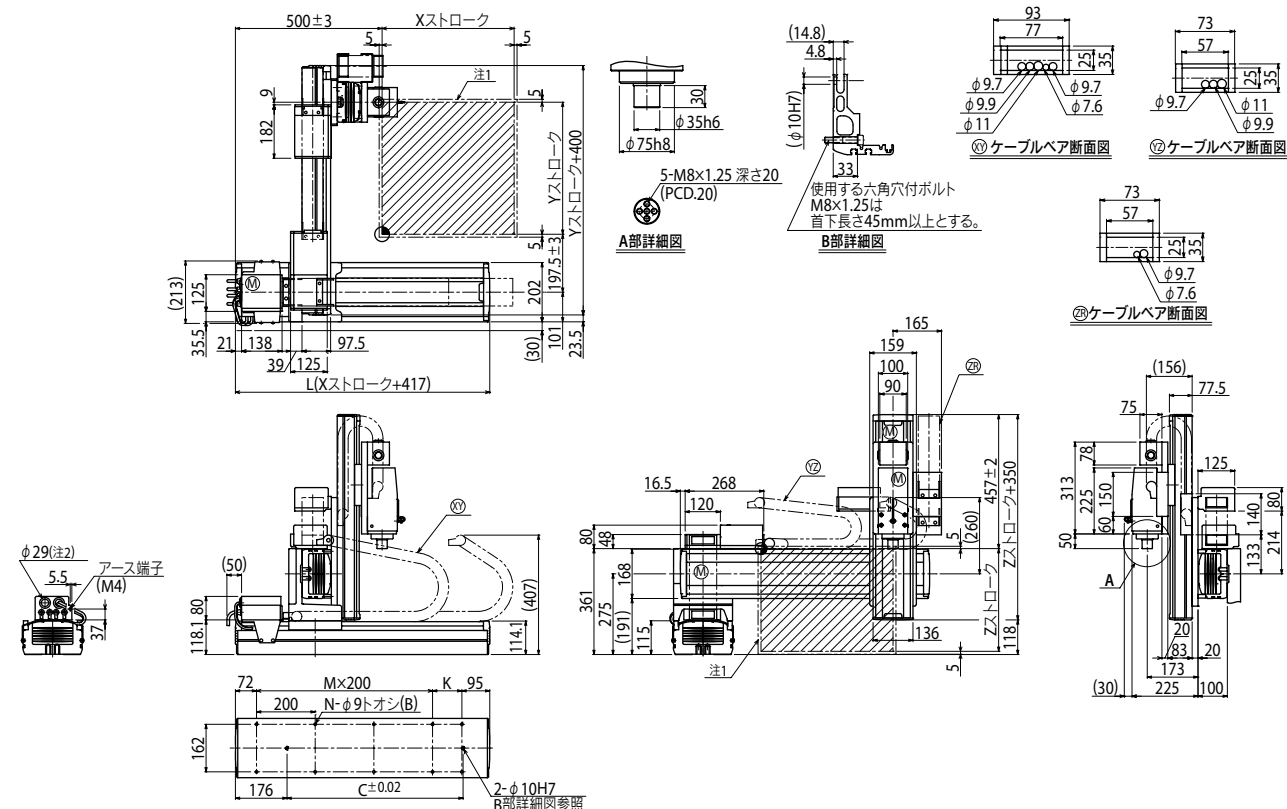
■ 最大可搬質量

	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 RCX240-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 4軸/ZRL A1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

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

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

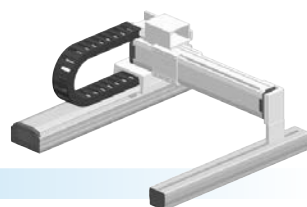


コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

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の調整をしてください。

MXYx 2軸

● ガントリタイプ ● ケーブルベア



注文型式

MXYx - C					RCX222		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
		G1 G2 G3 G4	25~125cm	15~85cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
									入出力選択2
									無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	150 ~ 850 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850mm以上 (Y軸は750mm以上) のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。
 その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

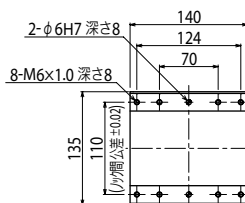
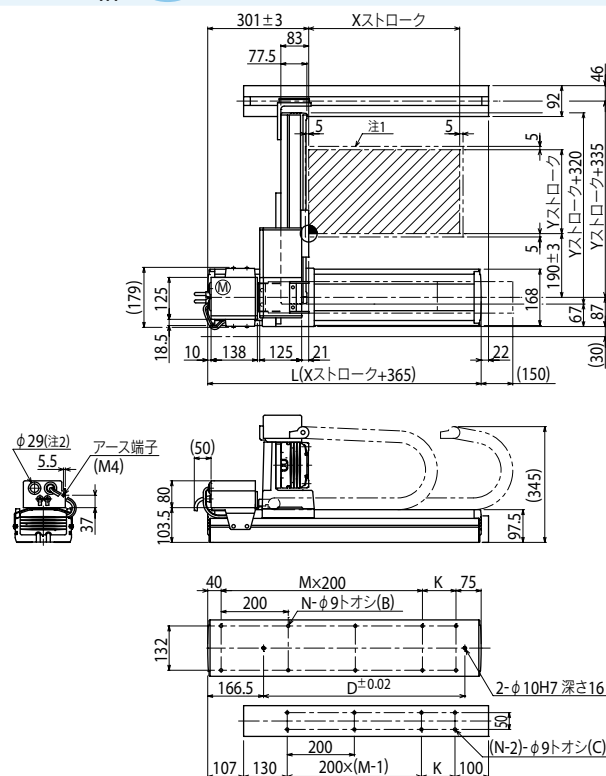
最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150	30
250	30
350	30
450	30
550	30
650	30
750	25
850	20

適用コントローラ

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

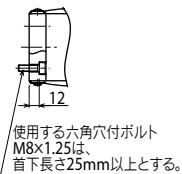
MXYx 2軸 G1



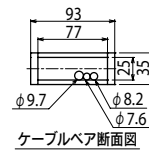
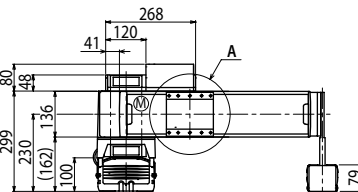
A部詳細図



B部詳細図



C部詳細図

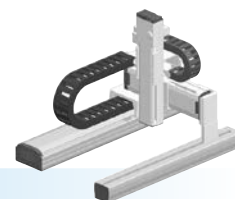


ケーブルベア断面図

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



注文型式

MXy_x-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	Z軸	ケーブル長
G1			25~125cm	15~85cm	ZFL20	15~35cm	3L: 3.5m
G2					ZFL10		5L: 5m
G3							10L: 10m
G4							

RCX340-3

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ	
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。

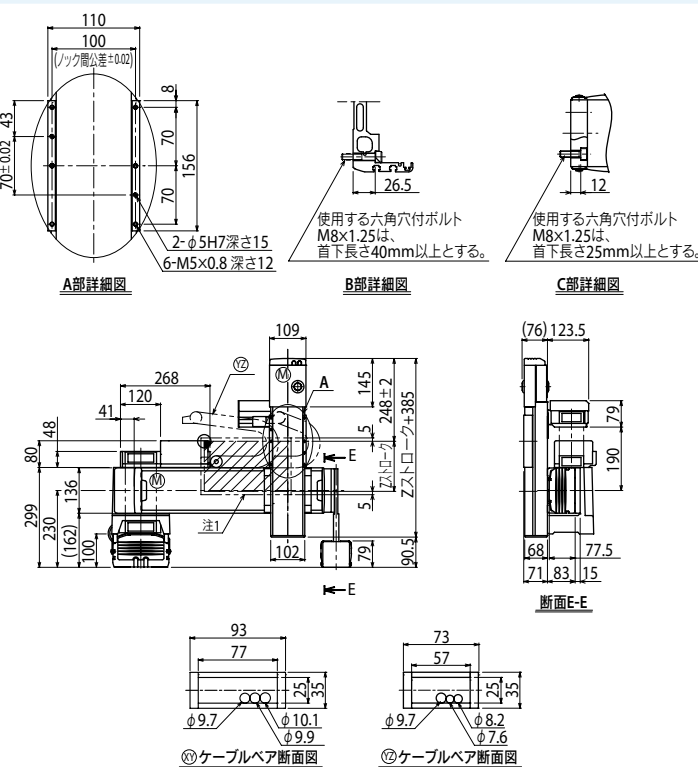
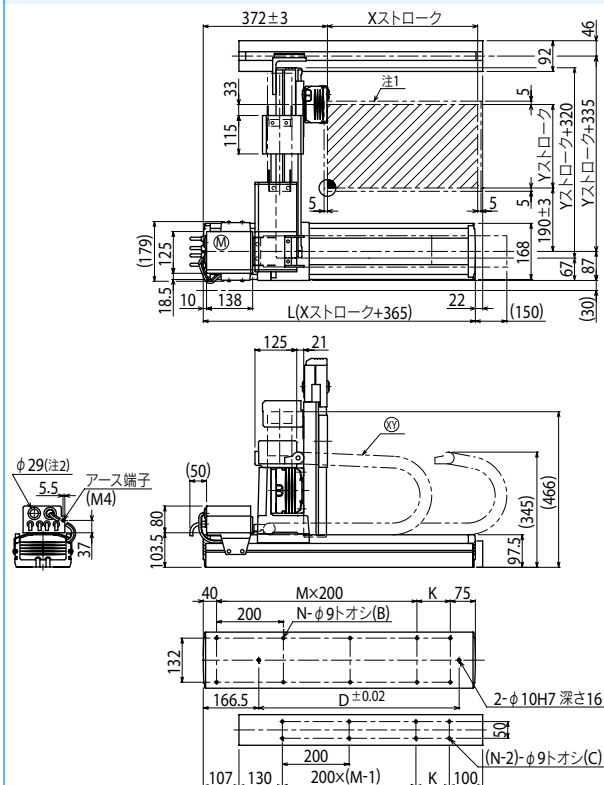
最大可搬質量

Zストローク (mm)	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 RCX240-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

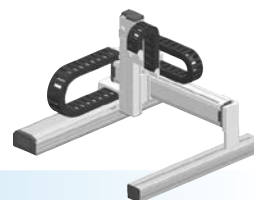
MXy_x 3軸/ZFL20/10 G1



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

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

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



● 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

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZFH軸	Z軸	ケーブル長
G1			25~125cm	15~85cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
G2							
G3							
G4							

RCX340-3

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

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	ボールネジ	ボールネジ
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

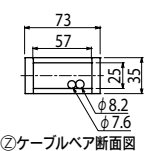
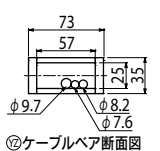
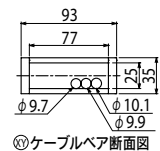
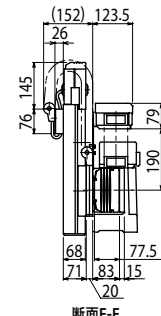
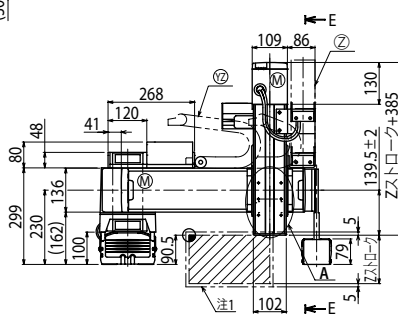
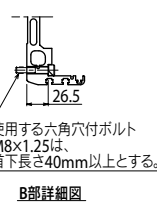
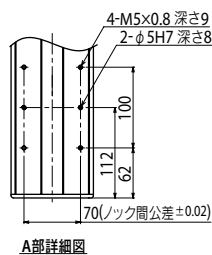
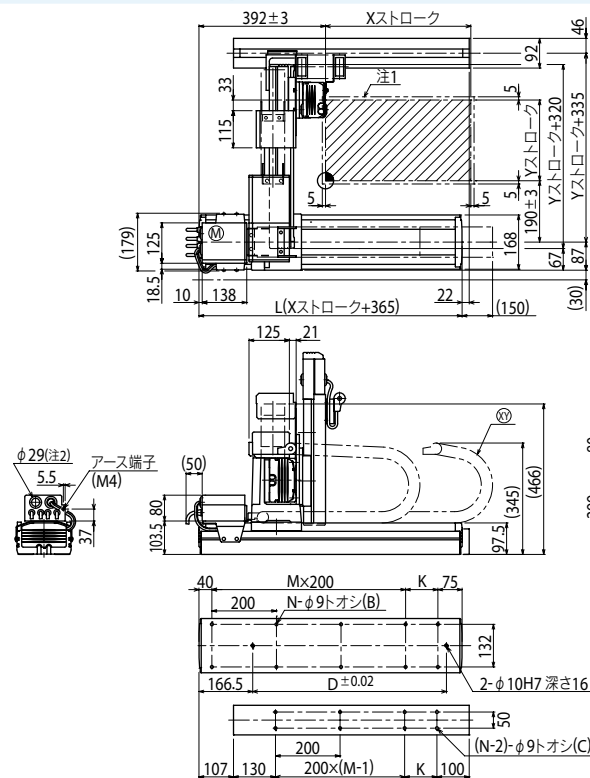
(kg)

	Zストローク(mm)			
Y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 RCX240-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 3軸/ZFH G1

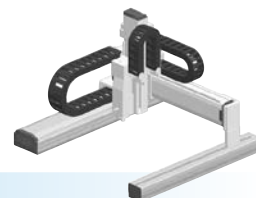


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850			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



注文型式

MXy_x-C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	ケーブル長
G1			25~125mm	15~85mm	ZRFL20	3L:3.5m
G2					ZRFL10	5L:5m
G3						10L:10m
G4						

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	-------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

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	ボールネジ	ボールネジ		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)

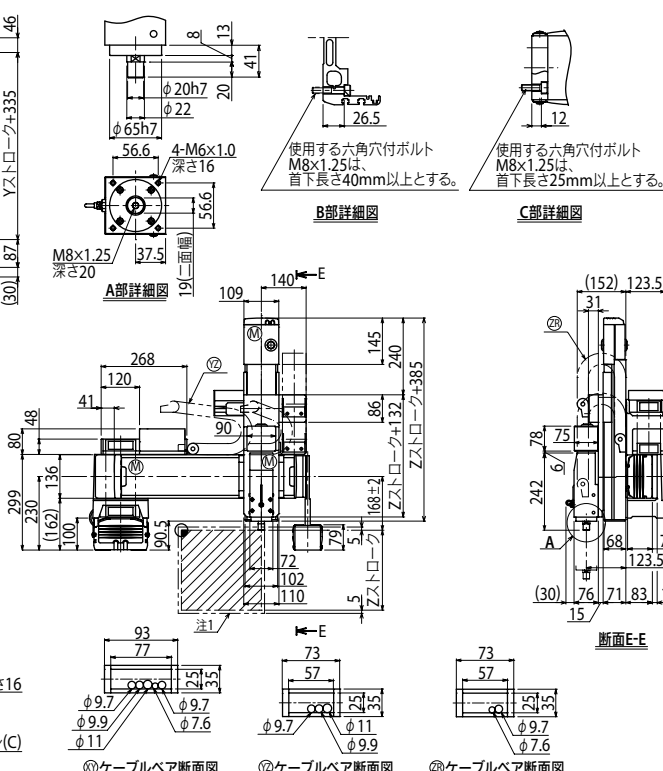
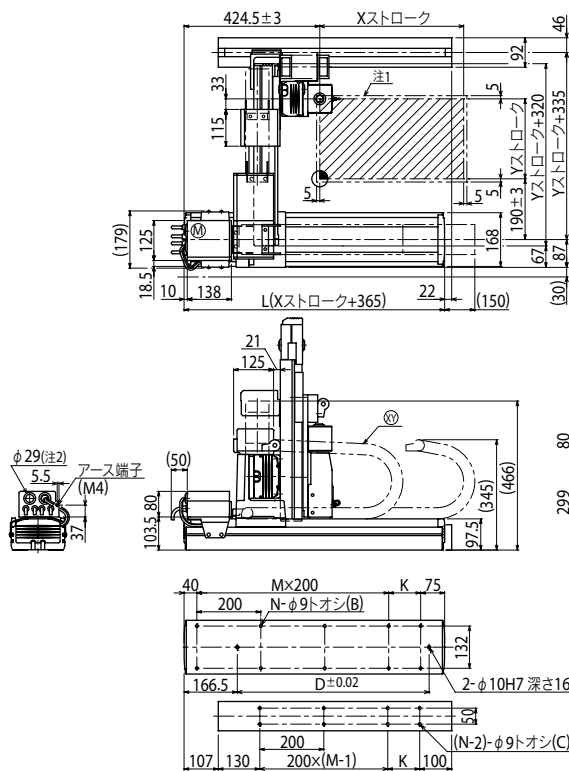
Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZRFL20			ZRFL10		
	150	250	350	150	250	350
150	4	4	4	11	11	11
250	4	4	4	11	11	11
350	4	4	4	11	11	11
450	4	4	4	11	11	11
550	4	4	4	11	11	11
650	4	4	4	11	11	11
750	4	4	4	11	11	11
850	4	4	4	8	7	6

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
RCX240-R	

MXy_x 4軸/ZRFL20/10

G1

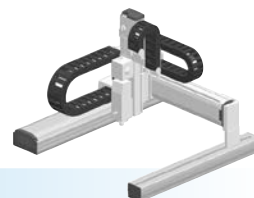


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850			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



注文型式

MXyX - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	ケーブル長
		G1	25~125cm	15~85cm	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
		G2				
		G3				
		G4				

RCX340-4

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張IO	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	------	-------------	--------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F17	F14H	F10H	R5
モータ出力 AC	400 W	200 W	200 W	50 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083 °
駆動方式	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ	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 (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。

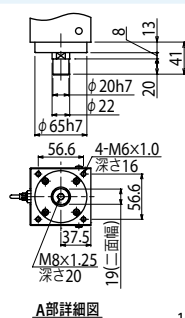
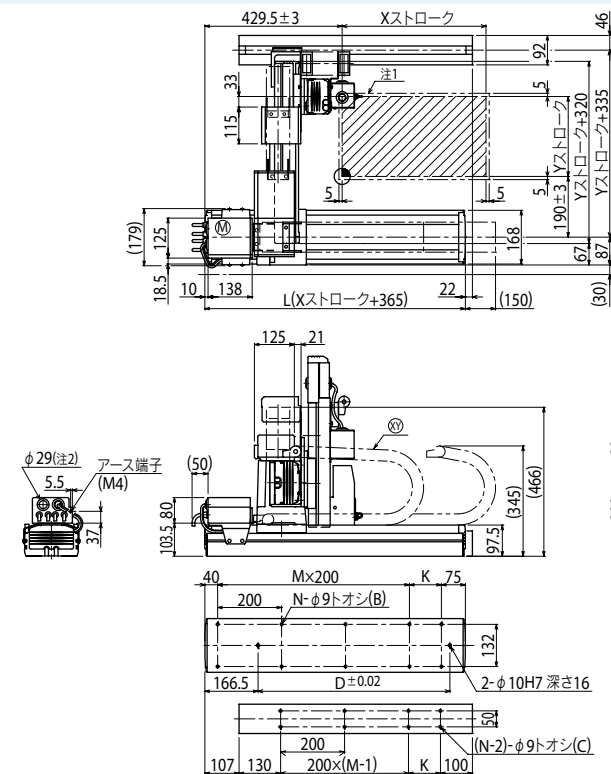
最大可搬質量

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

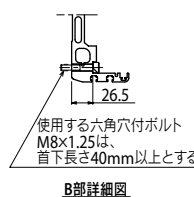
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-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

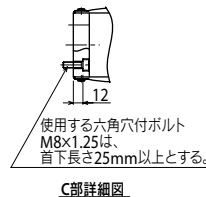
MXyX 4軸/ZRFH (G1)



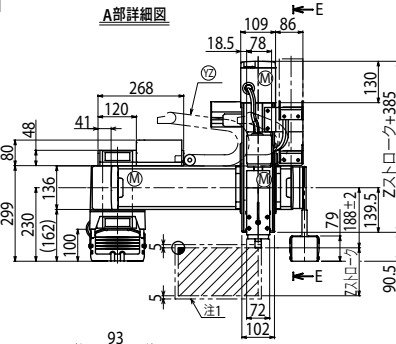
A部詳細図



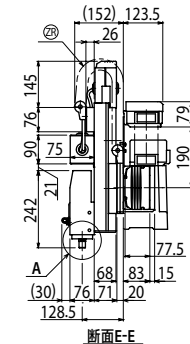
B部詳細図



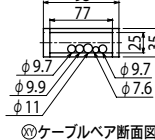
C部詳細図



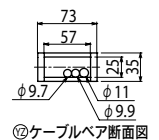
D部詳細図



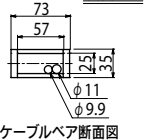
E部詳細図



a) ケーブルベア断面図



b) ケーブルベア断面図



c) ケーブルベア断面図

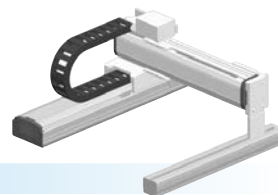
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650	750	850			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

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

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

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSERO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラロボット YK-X	ビック&リネス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガントリ タイフ	ムービング チームタイフ	ホール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	----------------------	------------------	---------------------	----------------	-----------------	-----------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	-----------------	------------	-------

HXYx 2軸



● ガントリタイプ ● ケーブルベア

■ 注文型式

HXYx - C					RCX222HP		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
	G1		25~125cm	25~105cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX222HP	無記入: 標準 E: CE仕様	R: RG2	N: NPN ^{※1} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS EN: Ethernet YC: YC-Link ^{※2}
	G2								入出力選択2
	G3								無記入: なし N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※3}
	G4								

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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。

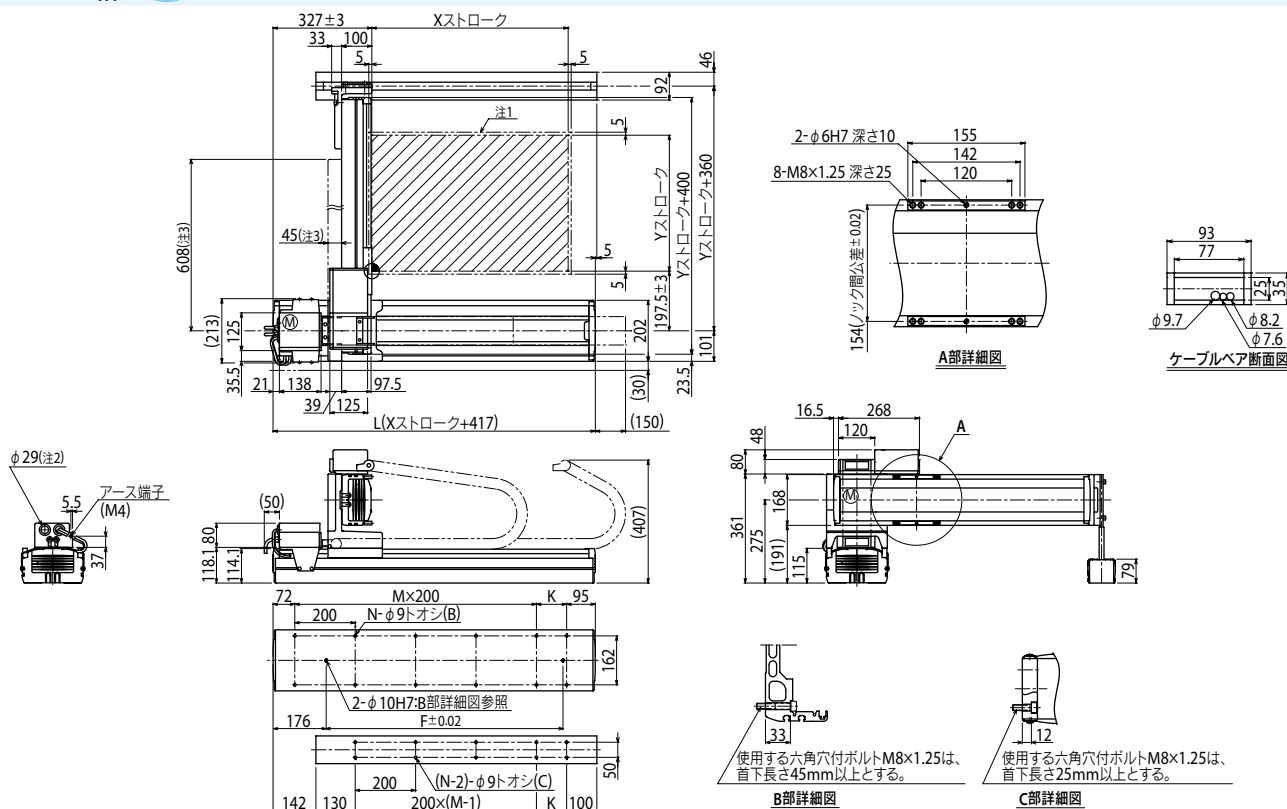
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250 ~ 1050	50

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222HP-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

HXYx 2軸 G1

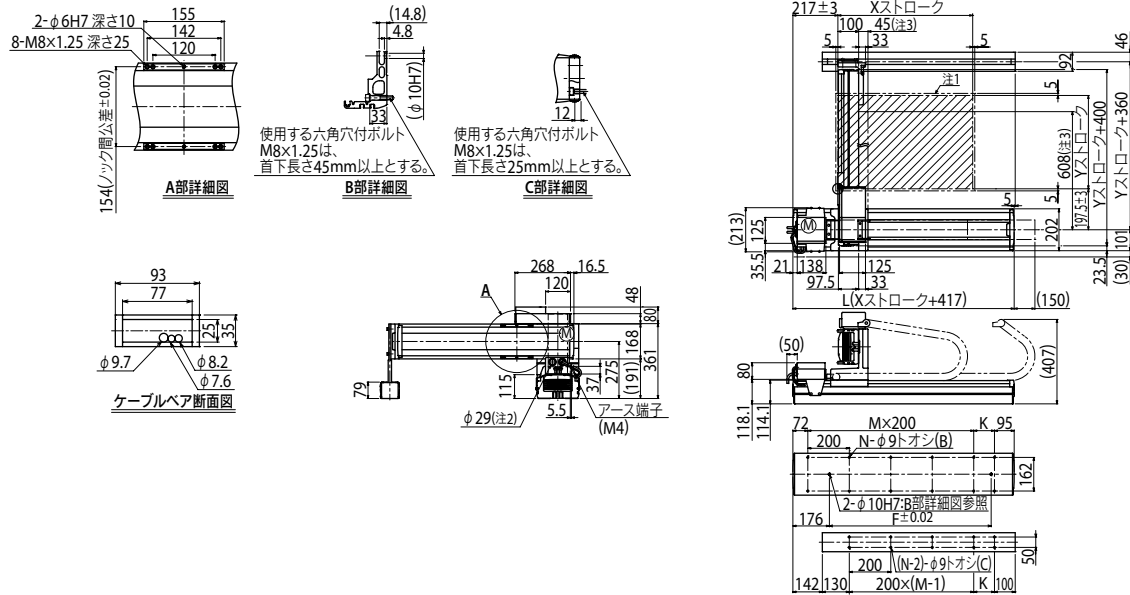


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	Y軸	1200					960	840	720		
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

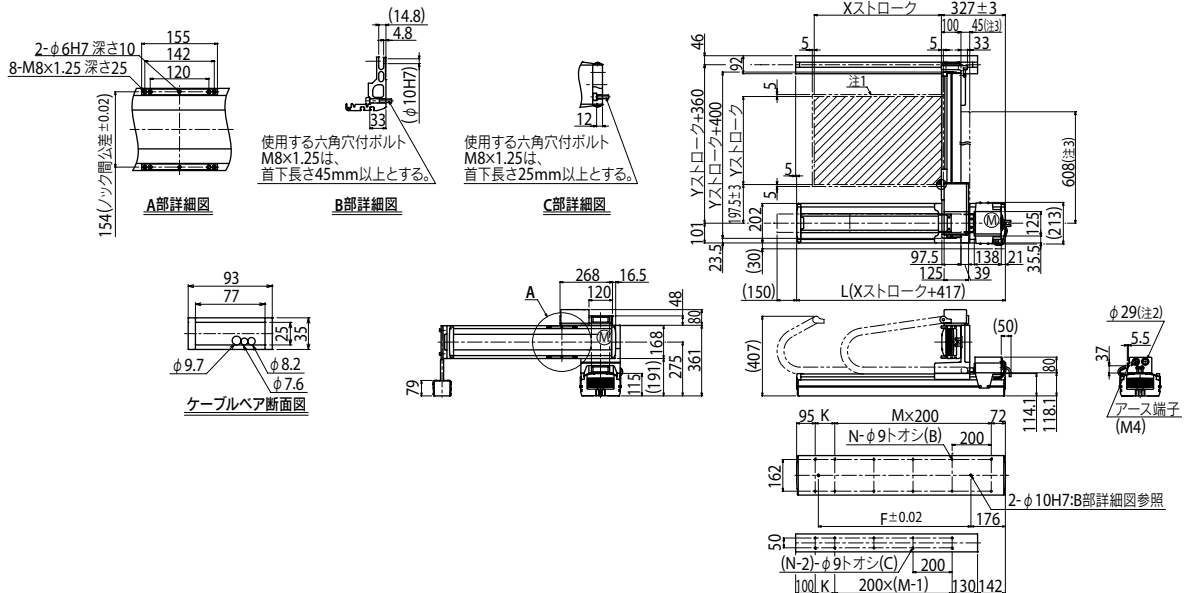
注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップによる停止位置です。
 注2. ユーザ用のケーブル取り出し口です。
 注3. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上の取付けとなります。)

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

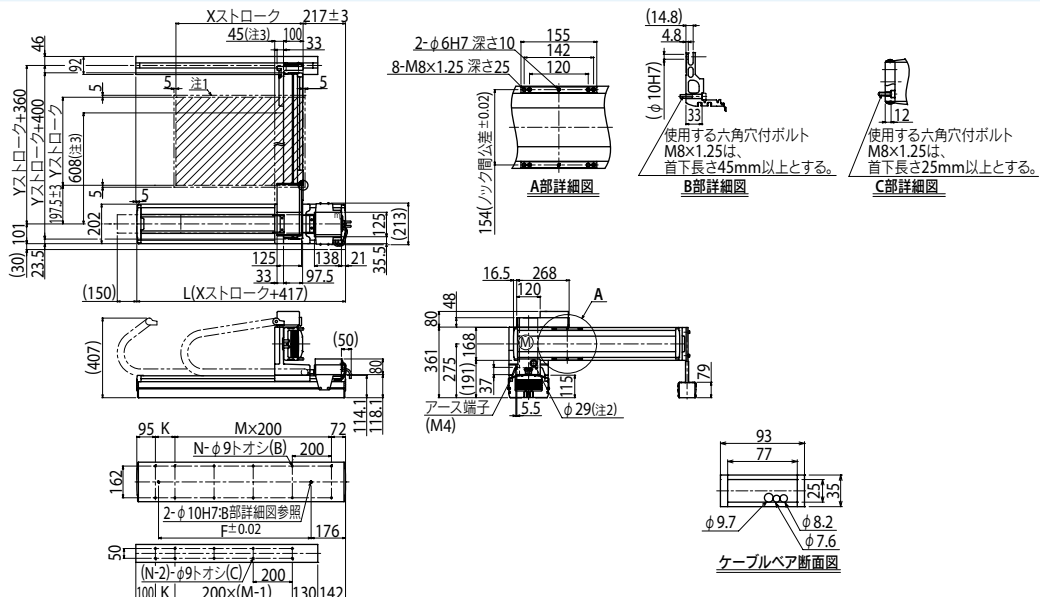
HXYx 2軸 G2

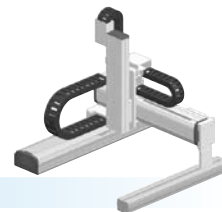


HXYx 2軸 G3



HXYx 2軸 G4





■ 注文型式

HXYx - C				ZH		
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 25 ~ 125cm	Y軸 25 ~ 105cm	ZH軸	Z軸 25 ~ 55cm
		G1 G2 G3 G4				ケーブル長 9L : 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.544

RCX240 - R - - - - -

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

■ 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	ボールネジ	ボールネジ
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)。

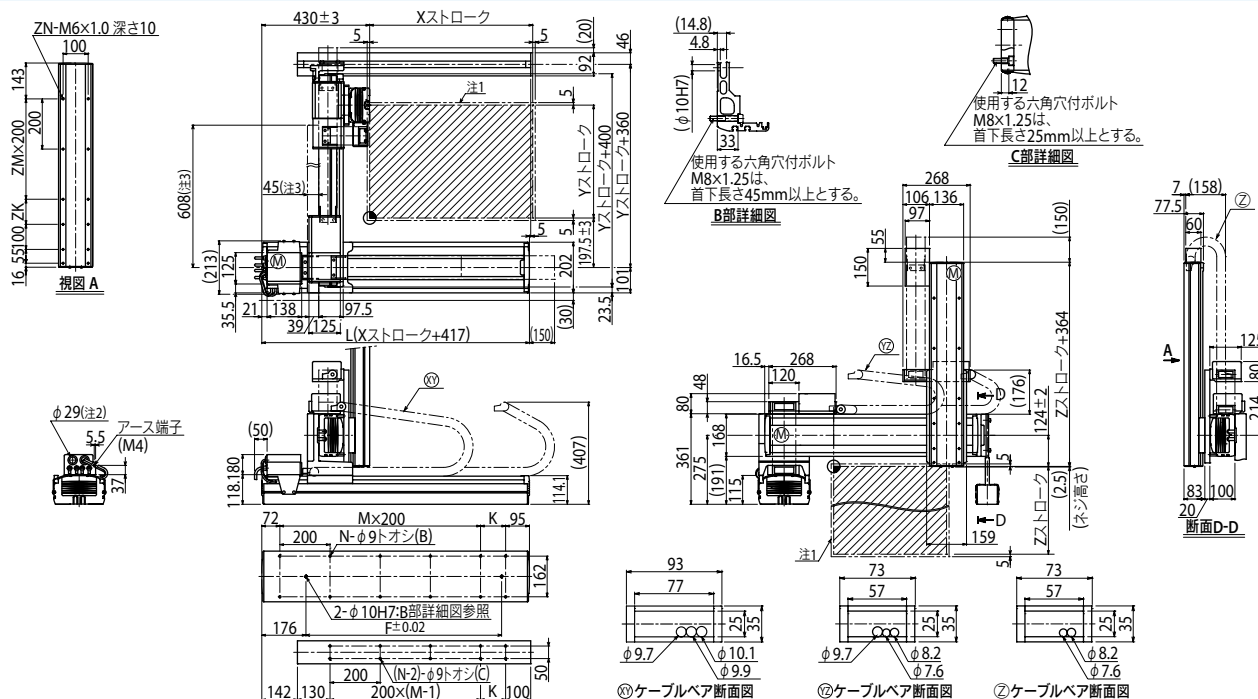
その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

■ 最大可搬質量

	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 RCX240-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 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** - **R** - **P544**

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ - X軸 - Y軸 - Z軸 - Z軸 - ケーブル長

適用コントローラ / 制御軸数 - 安全規格 - オプションA (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) - アップバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張IO - ネットワークオプション - IVシステム - グリッパ - バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

■ 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	ボールネジ	ボールネジ	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。

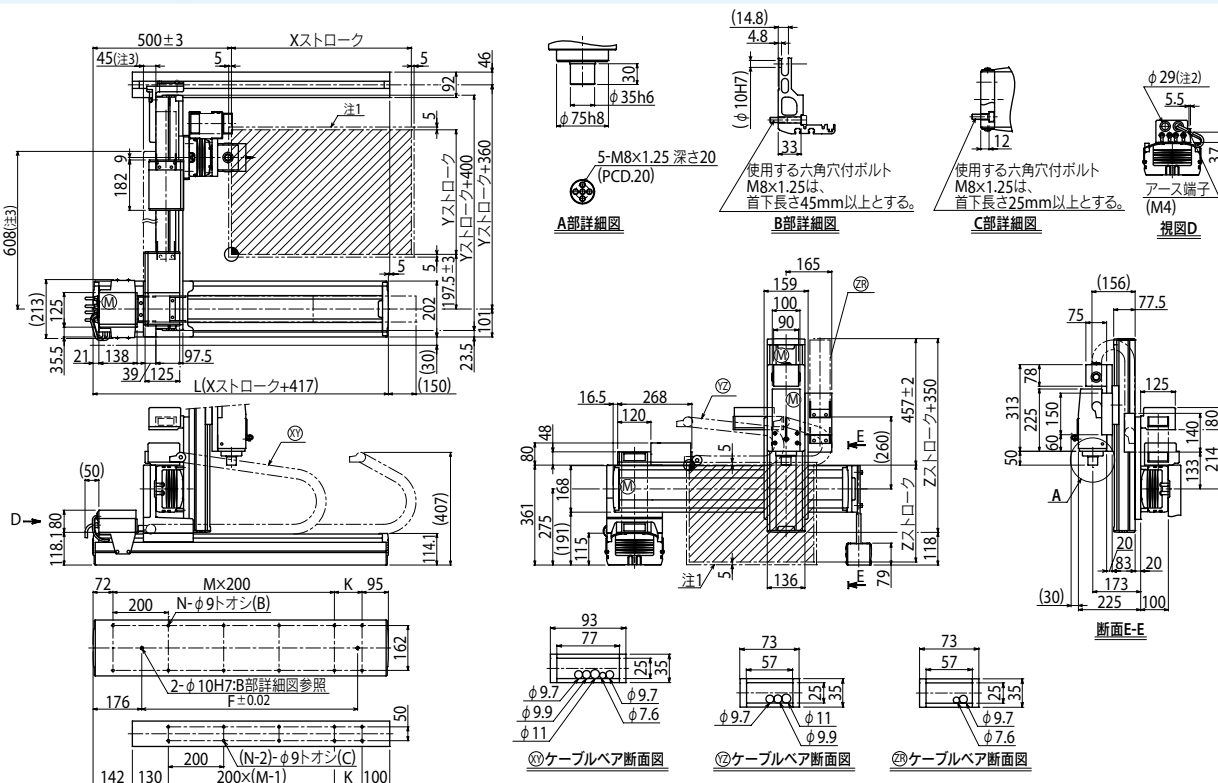
■ 最大可搬質量

	Zストローク (mm)
Yストローク (mm)	250 ~ 550
	12

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-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

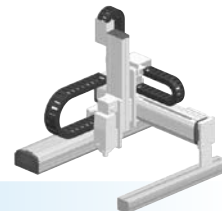
HXYx 4軸/ZRL (G1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸	1200				960	840	720	600	480	
	Y軸	1200				960	840	720			
	速度設定	—				80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッ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。



注文型式

HXYx - C

ロボット本体

ケーブル

組合せ
G1
G2
G3
G4

X軸

25~125cm

Y軸

25~105cm

ZRH

Z軸

25~55cm

ケーブル長

3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-4

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプン (バッテリー)

RCX240

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

IVシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ **P544**
コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ **P534**

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	ボールネジ	ボールネジ	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。

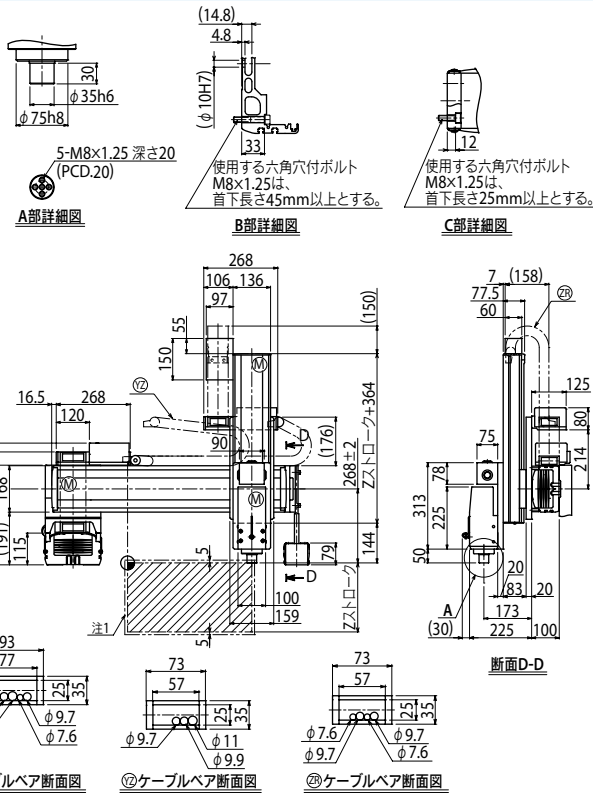
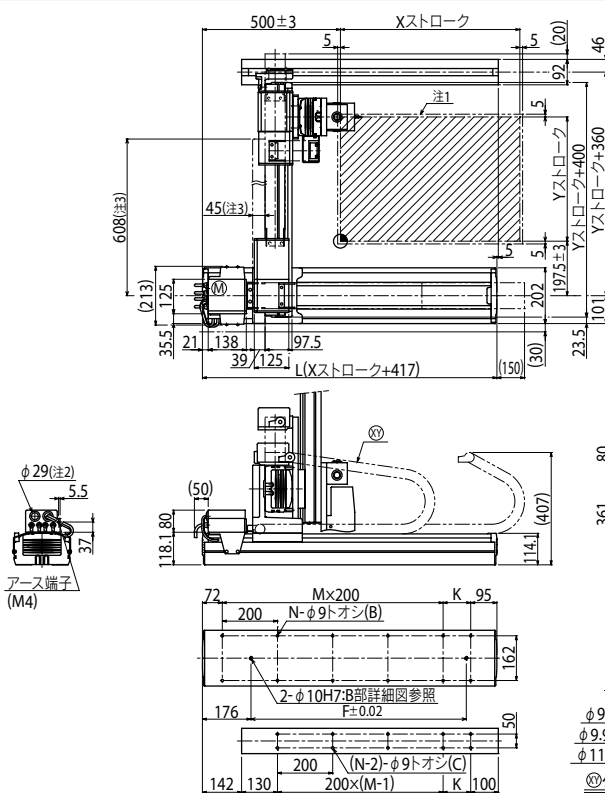
最大可搬質量

	Zストローク (mm)
Yストローク (mm)	250~550
	20

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-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 4軸/ZRH G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸	1200				960	840	720	600	480	
	Y軸	1200				960	840	720			
	速度設定	—				80%	70%	60%	50%	40%	

※1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップ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以上の取付けとなります。)

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

■注文型式

SXYx - S					RCX222			
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	CE対応	入出力選択1
		M1	15~85cm	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}
		M3						無記入:なし N1:OPDI/O24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDI/O24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}

※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。
 ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※4. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■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	ボールネジ
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以上とき、動作領域によってはボールネ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。

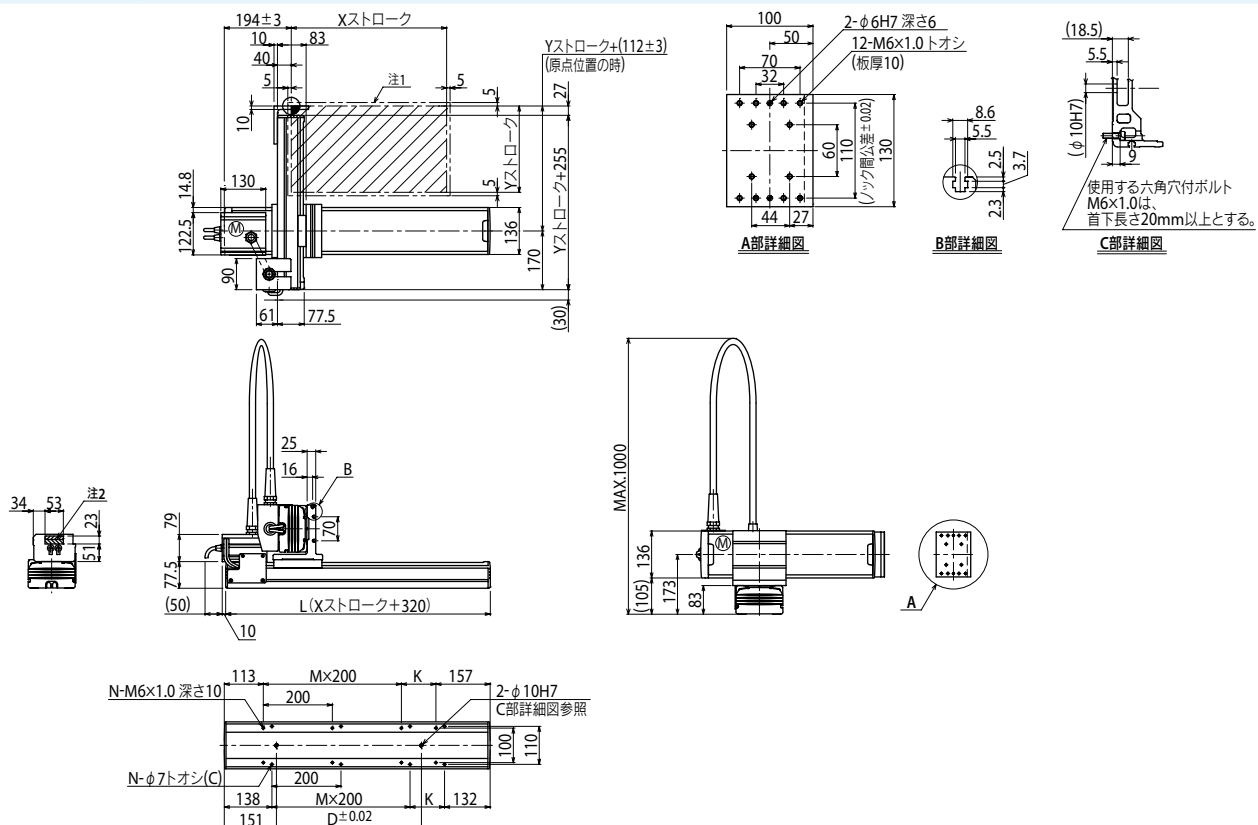
■最大可搬質量 (kg)

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
RCX222	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

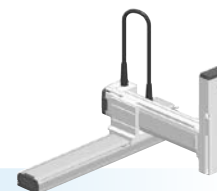
SXYx 2軸 M1



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



■注文型式

SXYx - S				ZF			RCX340-3								
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 ^{※1}	Y軸 ^{※1}	ZF軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプソバッテリー
M1	M3	M1	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.544**

RCX240S

適用コントローラ - CE対応 - 拡張I/O - ネットワークオプション - IVシステム - クリッパ - バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P.534**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	F10-BK
モータ出力 AC	200 W	100 W	100 W
繰り返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ
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以上とき、動作領域によってはボールネ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

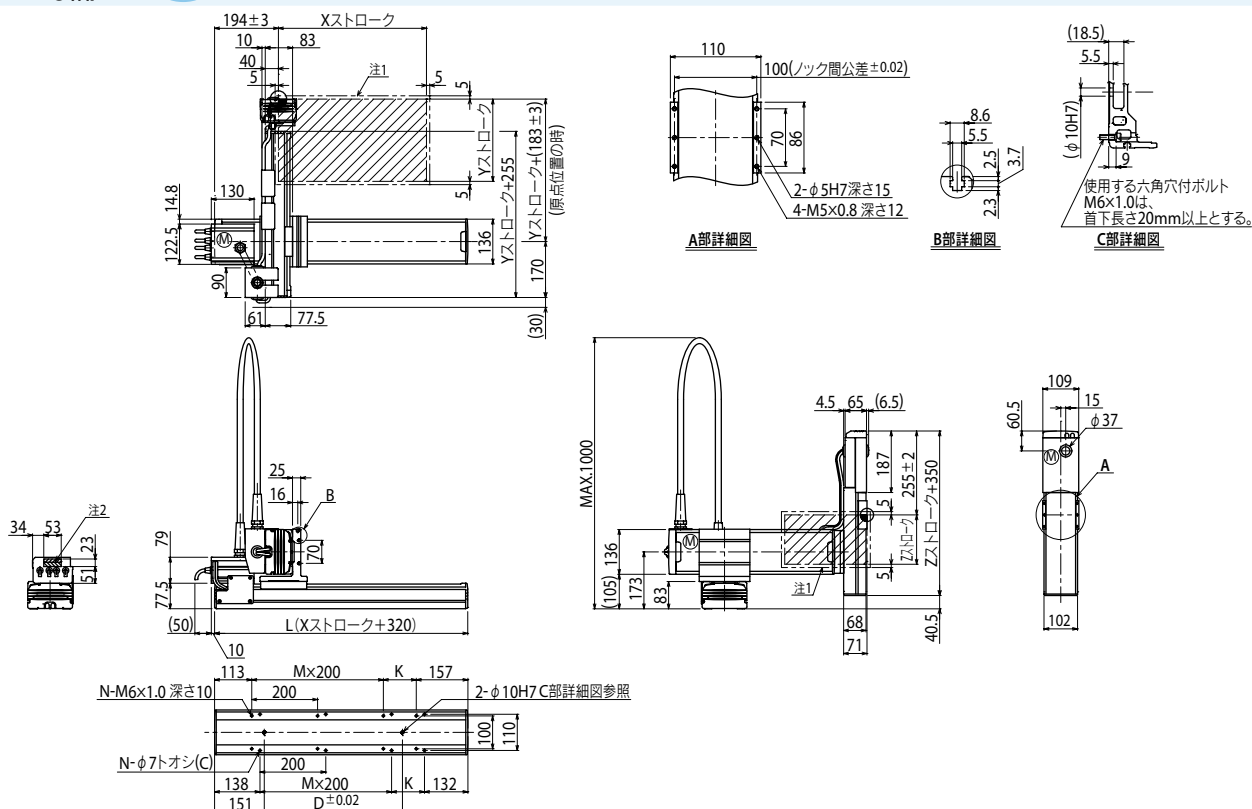
(kg)

	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 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZF M1

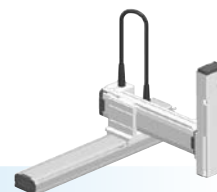


Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※4}	X軸			1200	960	780		
速度設定				—	80%	65%		

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



■注文型式

SXYx - S				ZFL20			RCX340-3								
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 ^{※1}	Y軸 ^{※1}	ZFL軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプンバッテリー
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 ▶ **P544**

RCX240S		R													
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリー								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※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	ボールネジ	ボールネジ
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。

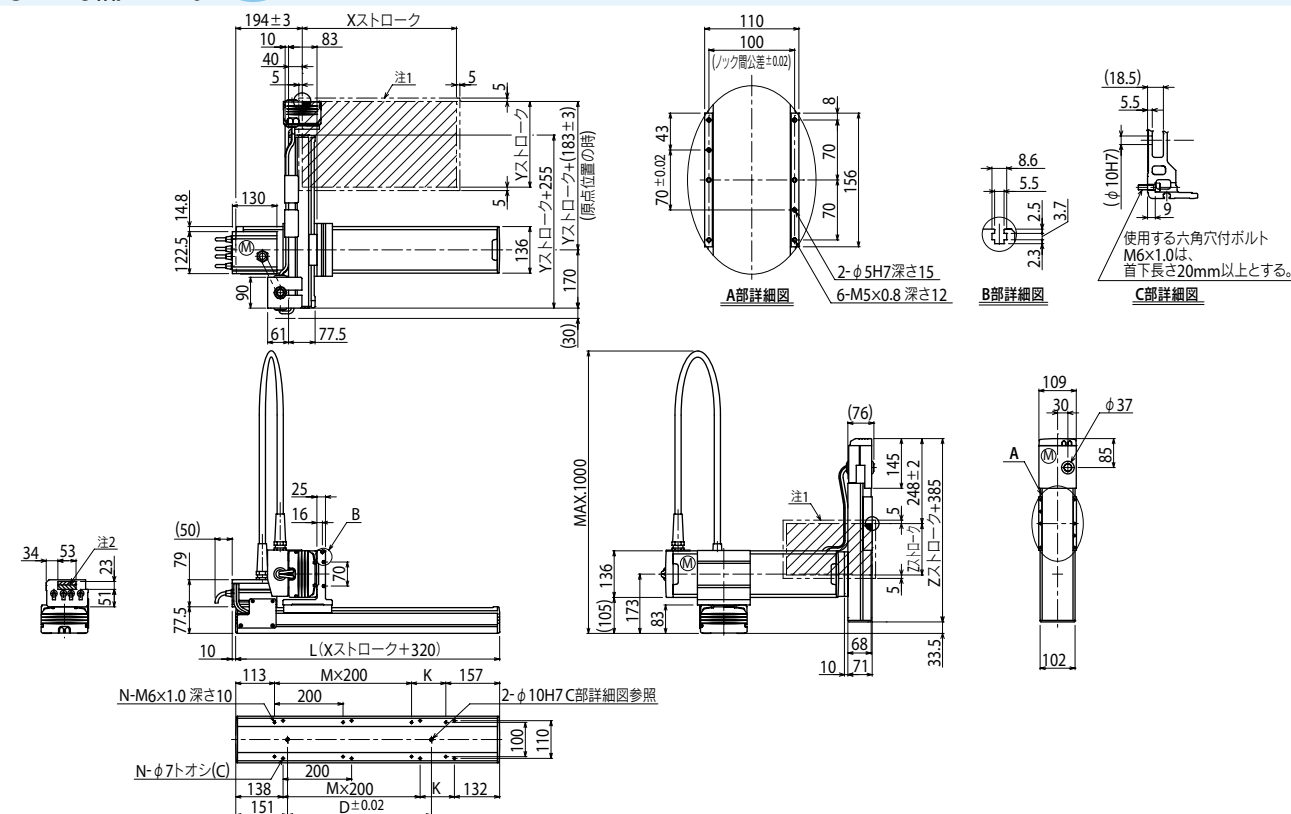
■最大可搬質量

	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 RCX240S-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 3軸/ZFL20 M1



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

■注文型式

SXYx - S				ZFH			RCX340-3								
ロボット本体	ケーブル	組合せ M1 M3	X軸 ^{※1} 15~85cm	Y軸 ^{※1} 15~35cm	ZF軸	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ / 制御軸数	安全 規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アプ パ テ リ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

RCX240S		R													
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※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	ボールネジ	ボールネジ
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

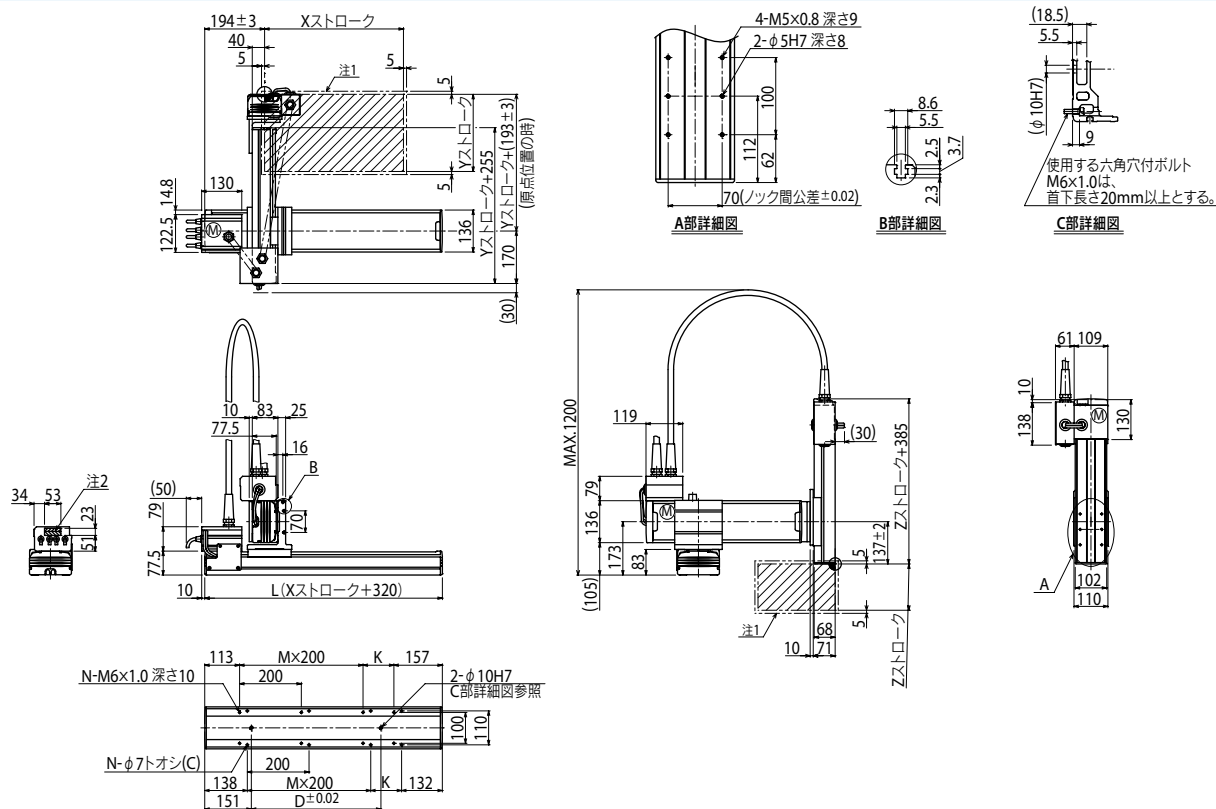
(kg)

	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 RCX240S-R	プログラム/ポイントトレス/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/ZFH (M1)

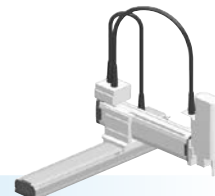


Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350					
Zストローク	150	250	350					
ストローク別最高速度 ^{※4}	X軸			1200	960	780		
速度設定				—	80%	65%		

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。



■注文型式

SXYx - S					15	
ロボット本体	ケーブル	組合せ M1 M3	X軸 ^{※1} 15~85cm	Y軸 ^{※1} 15~35cm	ZR軸 ZS12 ZS6	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3						
適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (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)

RCX240S						
適用コントローラ	CE対応	拡張I/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P544**

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※1. XストロークとYストロークの合計は1000mm以下にしてください。

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZS12	Z軸: ZS6
軸構成 ^{※1}	F14H	F14	—	—
モータ出力 AC	200 W	100 W	60 W	—
繰返し位置決め精度 ^{※2}	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.02 mm	—
駆動方式	ボールネジ	ボールネジ	ボールネジ	—
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1000 mm/sec	500 mm/sec
動作範囲	150 ~ 850 mm	150 ~ 350 mm	150 mm	—
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m			

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りでの繰返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

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

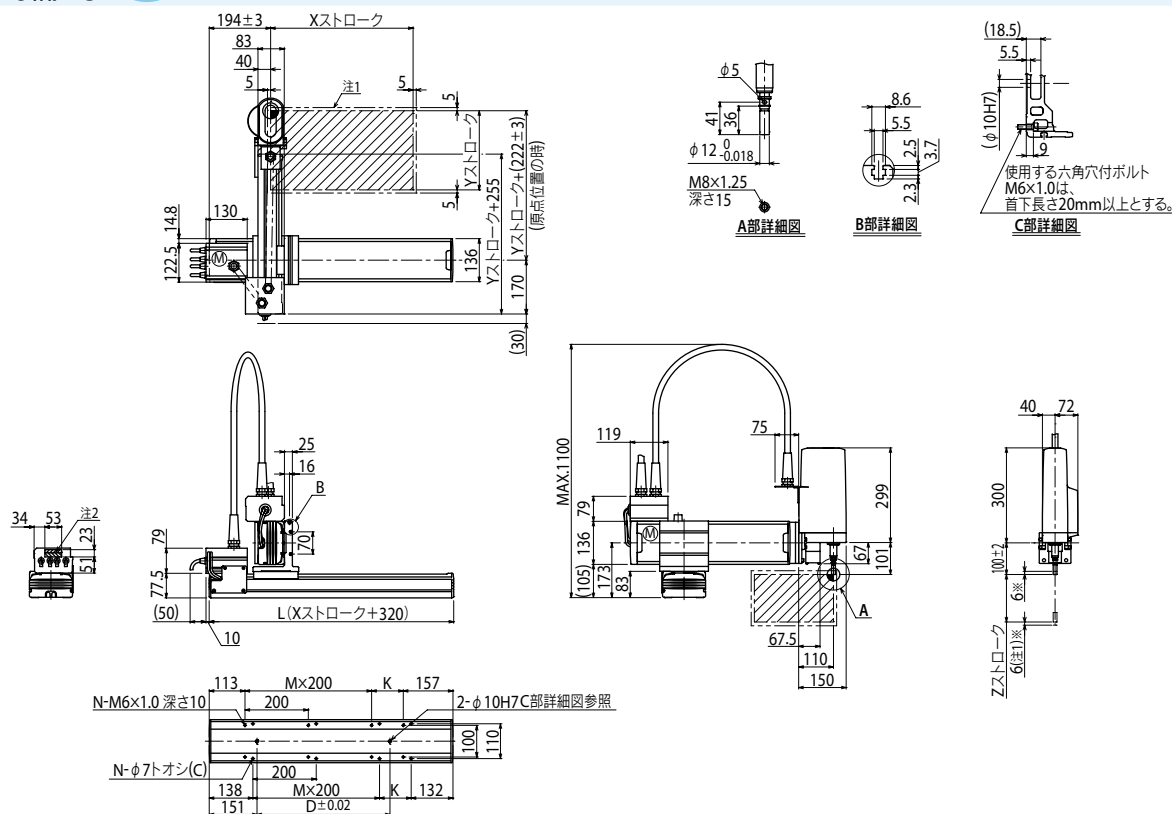
■最大可搬質量

Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150 ~ 350	3	5

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240S	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 3軸/Zs (M1)



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

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストッパによる停止位置です。

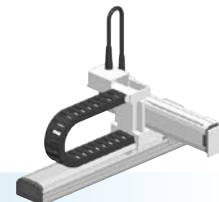
注2. 斜線部位置は、ユーザ用のケーブル取り出し口を示すものです。

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					RCX222		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	CE対応	再生装置	入出力選択1	入出力選択2
		M1 M3	25~125cm	15~55cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}	無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	20 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250~1250 mm	150~550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850mm以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

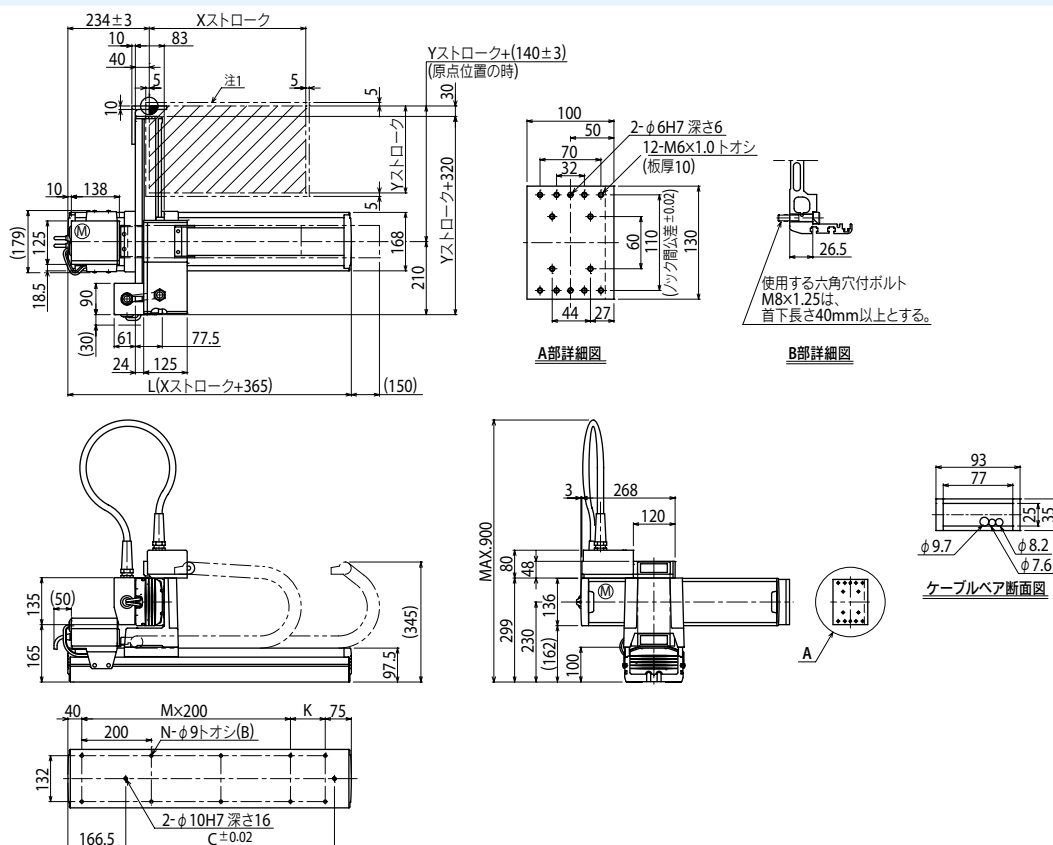
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150~550	20

■ 適用コントローラ

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

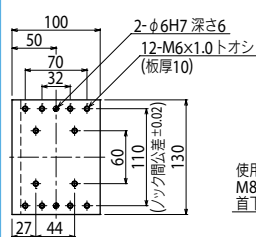
MXYx 2軸 M1



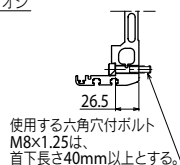
Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550						
ストローク別最高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

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

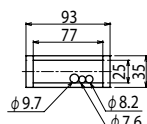
MXy 2軸 M3



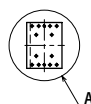
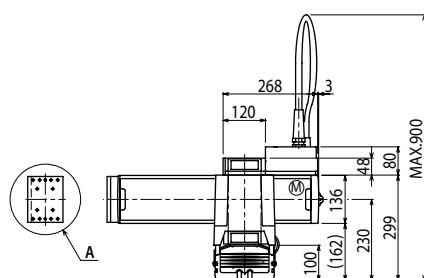
A部詳細図



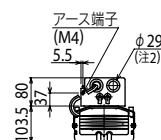
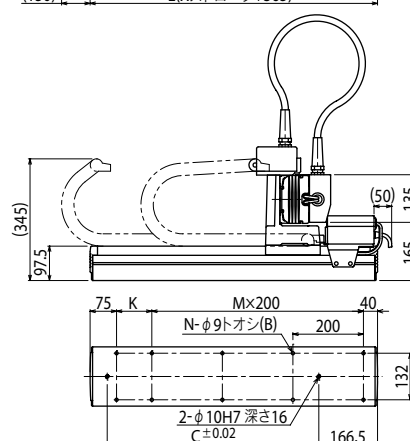
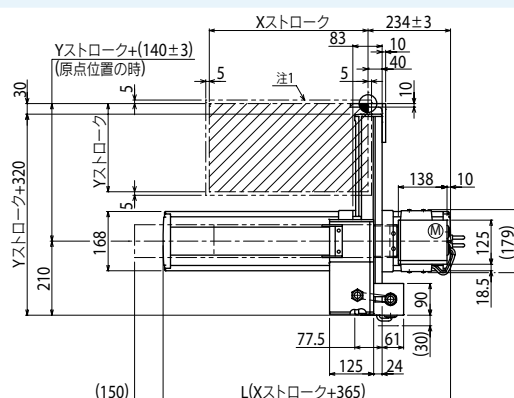
B部詳細図



ケーブルベア断面図



A部詳細図

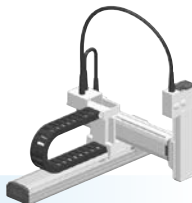


A部詳細図

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



注文型式

MXy_x - C

ロボット本体 ケーブル

組合せ
M1
M3

X軸
25~125cm

Y軸
15~55cm

ZFH

Z軸
15~35cm

ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数

安全規格

オプションA (OP.A)

オプションB (OP.B)

オプションC (OP.C)

オプションD (OP.D)

オプションE (OP.E)

アプ
バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.544

RCX240

適用コントローラ

CE対応

回生装置

拡張I/O

ネットワークオプション

iVYシステム

グリッパ

バッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.534

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	ボールネジ	ボールネジ
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

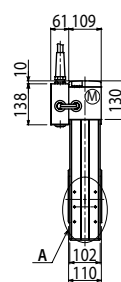
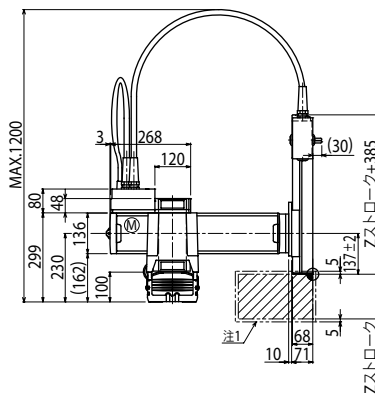
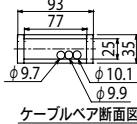
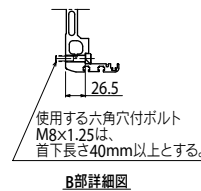
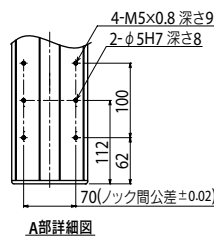
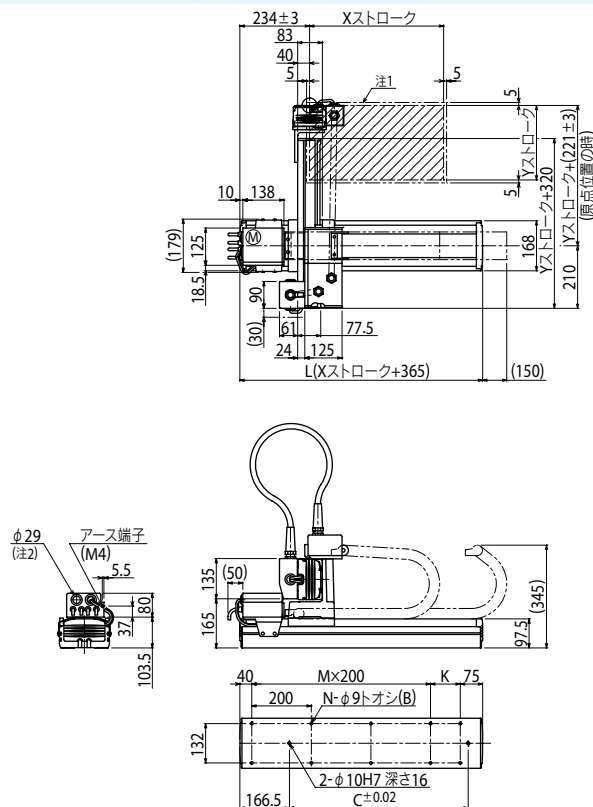
(kg)

	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 RCX240-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

MXy_x 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}	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。

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					RCX222HP		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
		M1	25~125cm	25~65cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222HP	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
		M3							無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■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	ボールネジ
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。

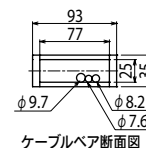
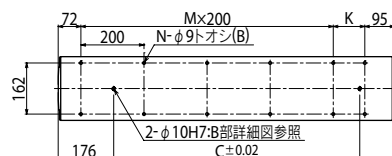
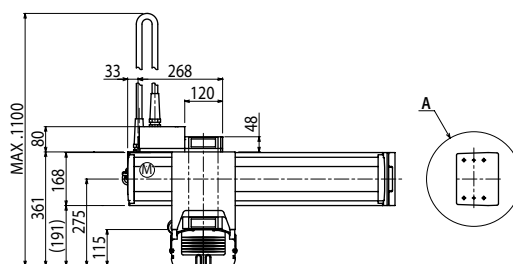
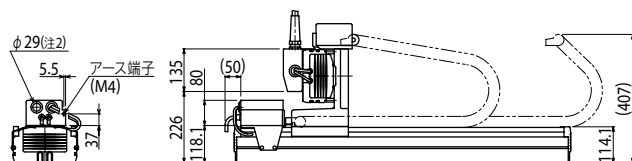
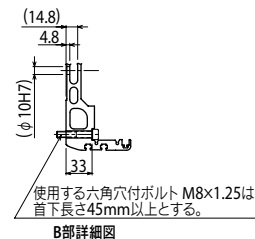
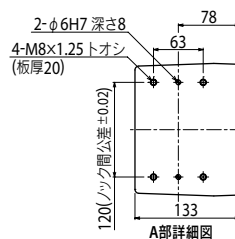
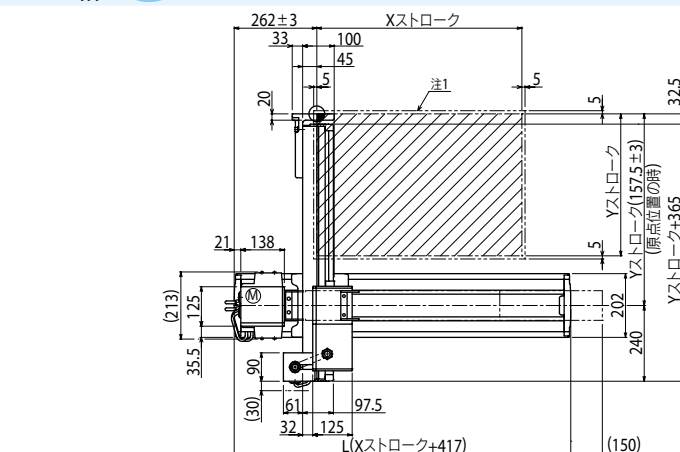
■最大可搬質量 (kg)

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
RCX222HP-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

HXYx 2軸 M1

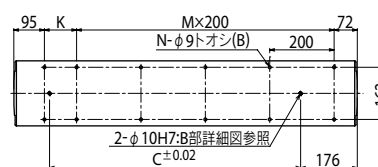
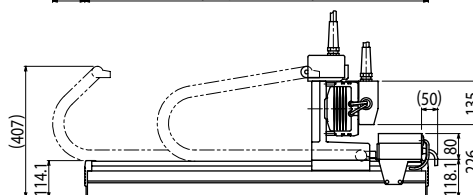
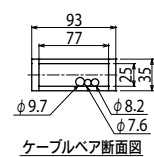
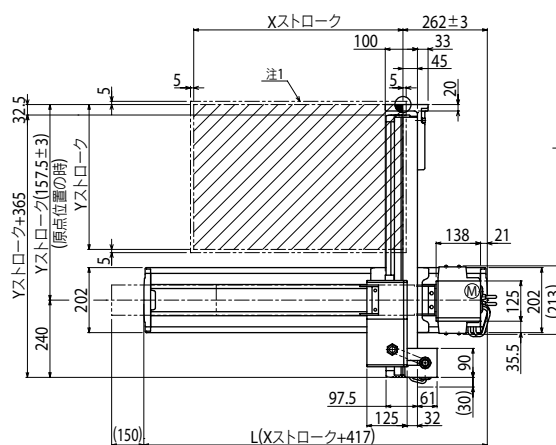
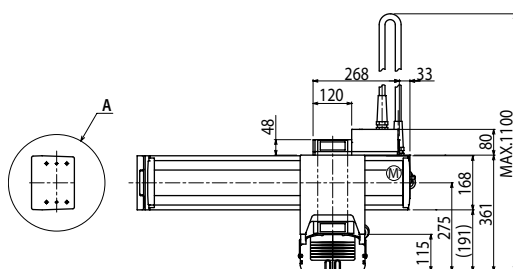
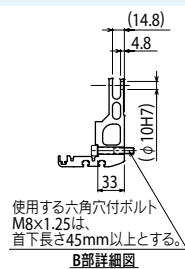
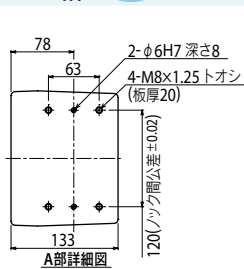


Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650						
ストローク別最高速度 ^{※3}	1200					960	840	720	600	480	
速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	

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

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

HXYx 2軸 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 ^{※3} (mm/sec)	1200					960	840	720	600	480	
速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%	

注1. 原点復帰時の移動範囲及びメカストップ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。

垂直多関節ロボット YA	リニアハンドモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSERVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スカラーロボット YK-X	ピッキングリフス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	ガント タイフ	ムービング チームタイフ	ホール タイフ	XZタイフ
-----------------	-----------------------	-----------------------	------------------	---------------------	----------------	------------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	------------	-----------------	------------	-------

SXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル

■ 注文型式

SXYx	-	S	-	P1	-		-		-		-	RCX222	-		-	
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	CE対応	入出力選択1	入出力選択2							
			15~85cm	15~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}	無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}							

※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。
 ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※4. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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以上とき、動作領域によってはボールネ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。

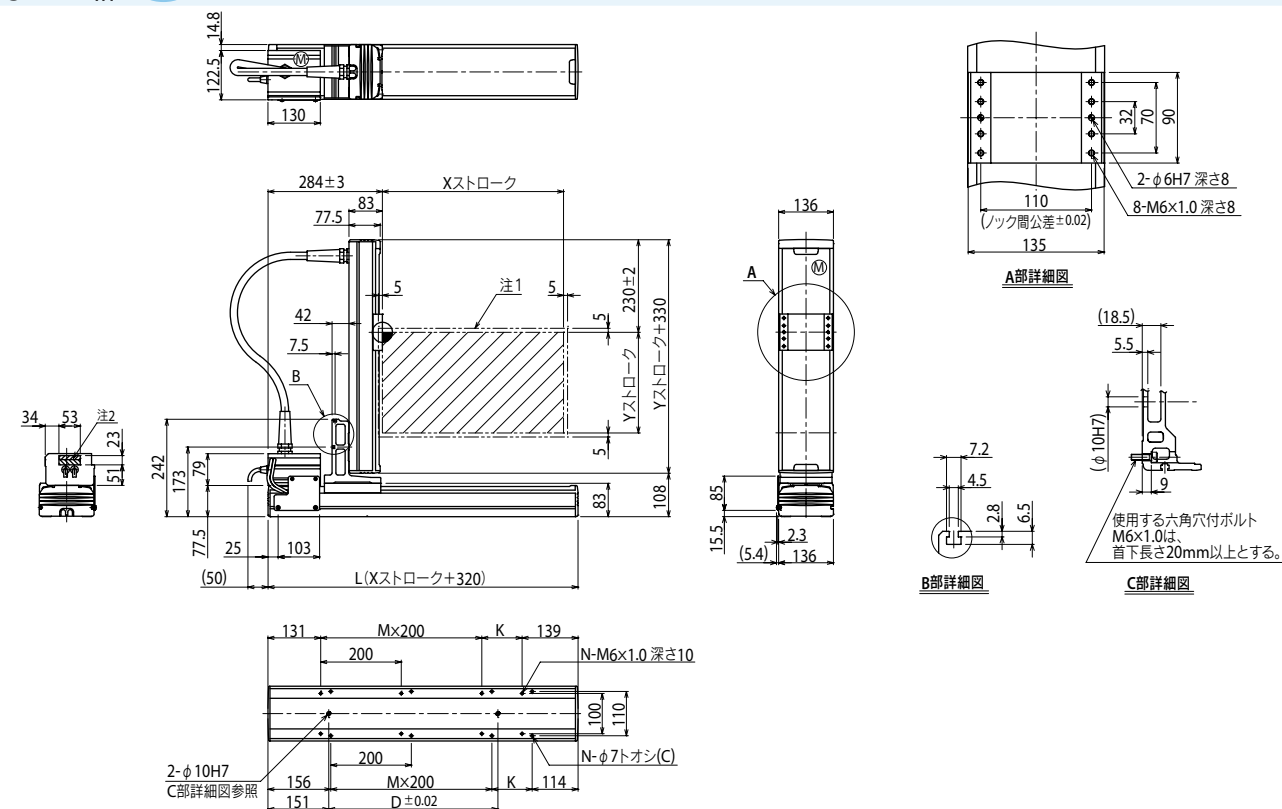
■ 最大可搬質量 (kg)

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
RCX222	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

SXYx 2軸 P1



Xストローク ^{※3}	150	250	350	450	550	650	750	850
L	470	570	670	770	870	970	1070	1170
K	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	240	420	420	600	600	780	960
M	0	1	1	2	2	3	3	4
N	4	6	6	8	8	10	10	12
Yストローク ^{※3}	150	250	350	450	550			
ストローク別最高速度 ^{※4}	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以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

注文型式

MXYx - C - P2

ロボット本体 ケーブル 組合せ

X軸ストローク
25~125cm

Y軸ストローク
15~65cm

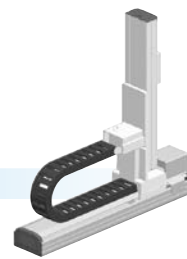
ケーブル長
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m

適用コントローラ
RCX222

CE対応
無記入:標準
E:CE仕様

R

出力選択1
N:NPN^{※1}
P:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNetTM
PB:PROFIBUS
EN:Ethernet
YC:YC-Link^{※2}

出力選択2
無記入:なし
N1:OPDIO24/16
(NPN)^{※1}
P1:OPDIO24/17
(PNP)
EN:Ethernet^{※3}


※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。

※2. マスターのみで対応可能。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。

※3. 出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、出力選択2においてENを選択できます。

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	ボールネジ
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以上とき、動作領域によってはボールネ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

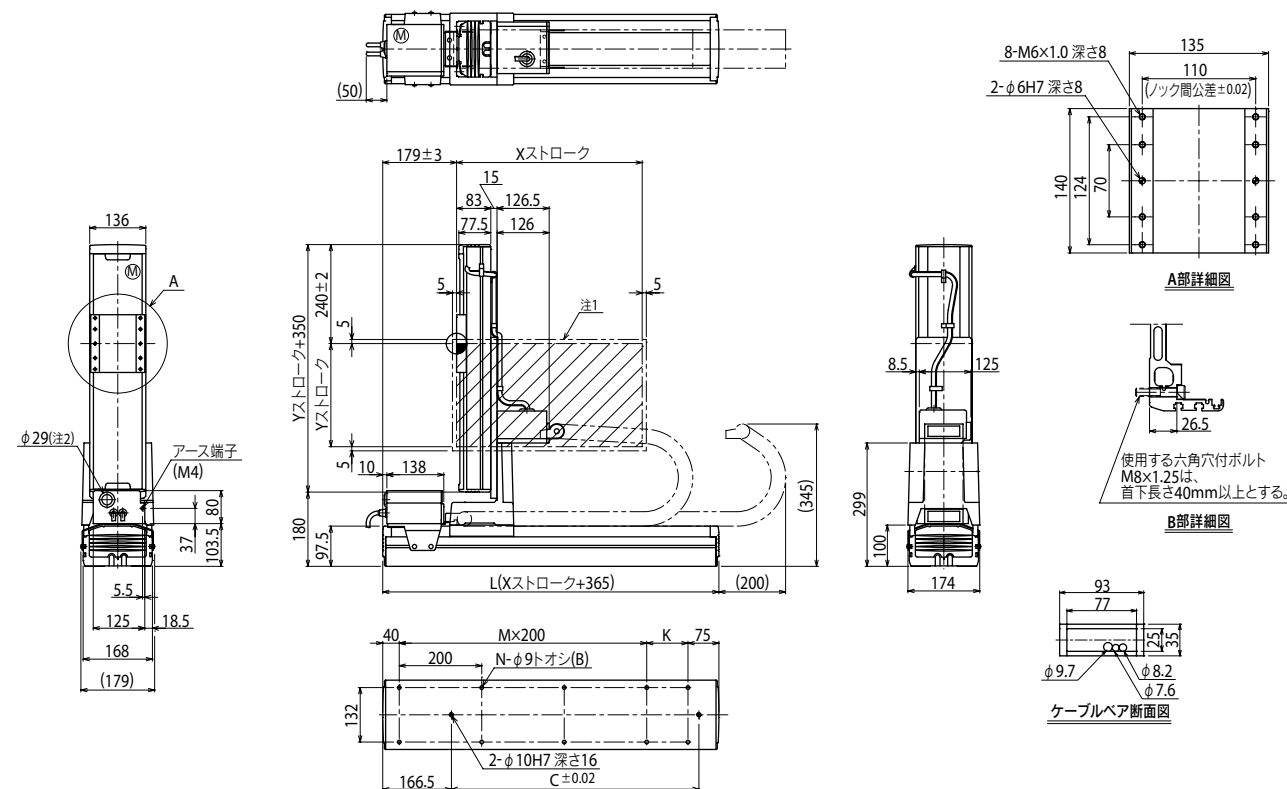
(kg)

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
RCX222-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

MXYx 2軸 P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	150	250	350	450	550	650					
ストローク別最高速度 ^{※3} 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以上とき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

MXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル

■ 注文型式

MXYx - S - P1				RCX222		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 RCX222	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RG2
							入出力選択1 N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}	入出力選択2 無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}

※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。
 ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※4. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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。

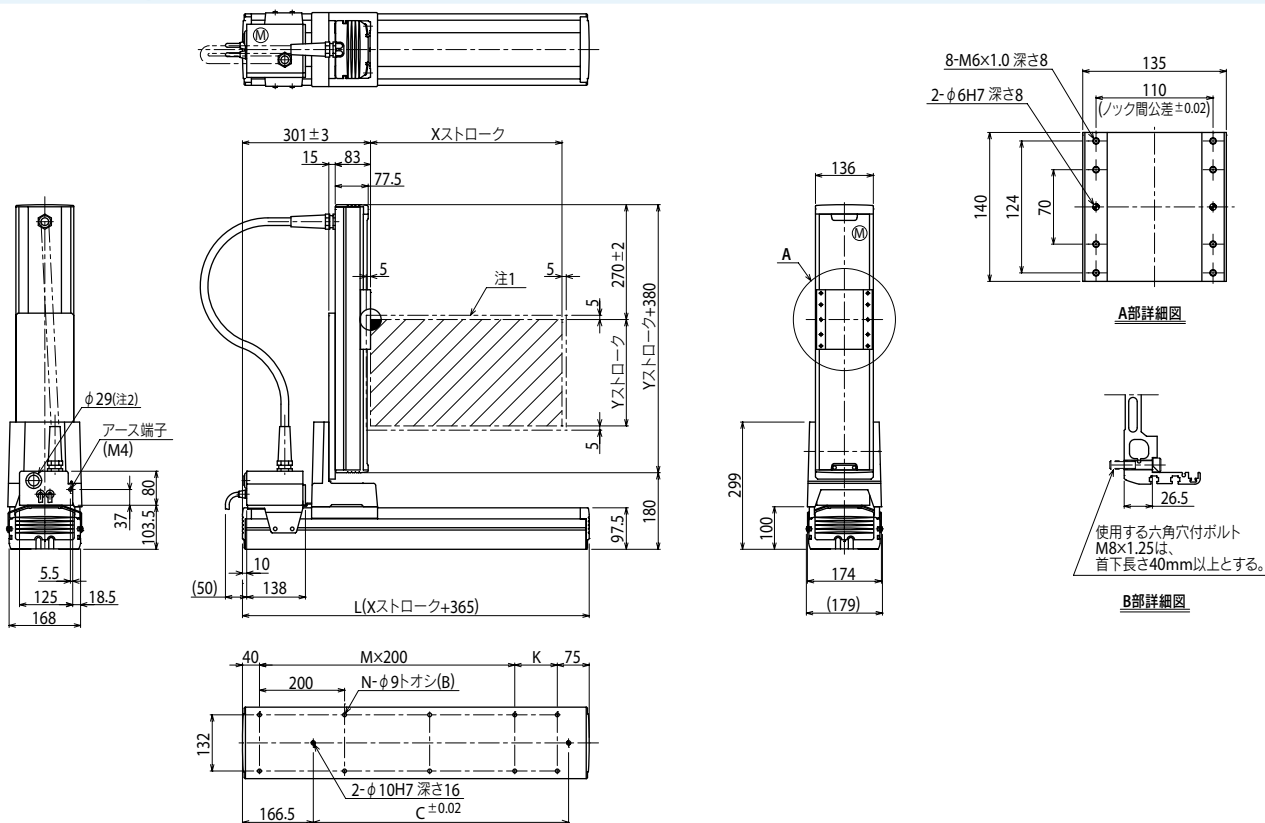
■ 最大可搬質量

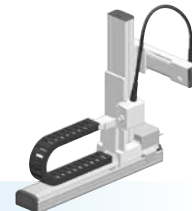
Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
150~650	20

■ 適用コントローラ

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

MXYx 2軸 P1





注文型式

MXy - C - P2

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	ケーブル長
			25~125mm	15~65mm	ZPMHL ZPMHR	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3

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

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P544

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVYシステム	グリッパ	バッテリー
----------	------	------	------	-------------	---------	------	-------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P534

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	ボールネジ	ボールネジ
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

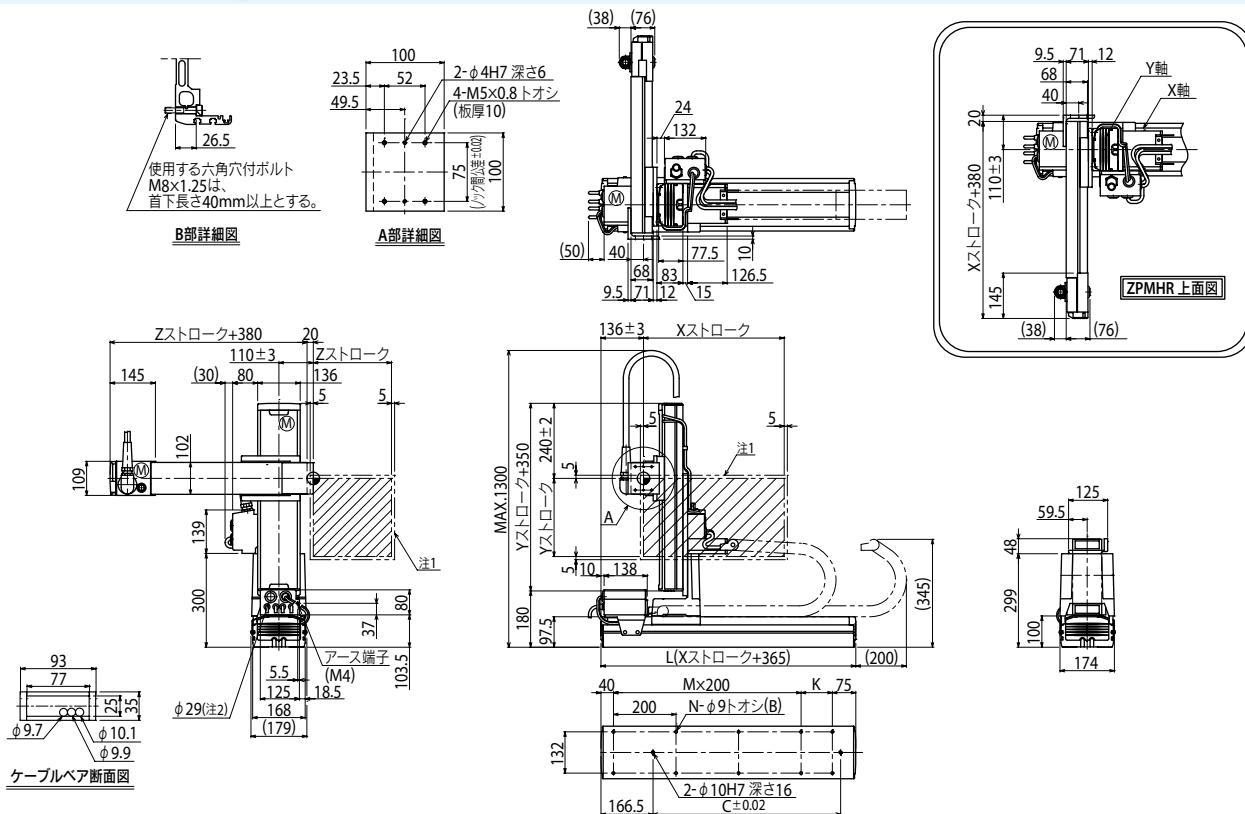
(kg)

	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 RCX240-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

MXy 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 ^{※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。

HXYx 2軸

● ボールタイプ ● ケーブルペア

■ 注文型式

HXYx	C	P2				RCX222HP		R		
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク 25～125cm	Y軸ストローク 25～105cm	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ RCX222HP	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	回生装置 R: RG2	入出力選択1 N: NPN ^{※1} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS EN: Ethernet YC: YC-Link ^{※2}	入出力選択2 無記入: なし N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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。

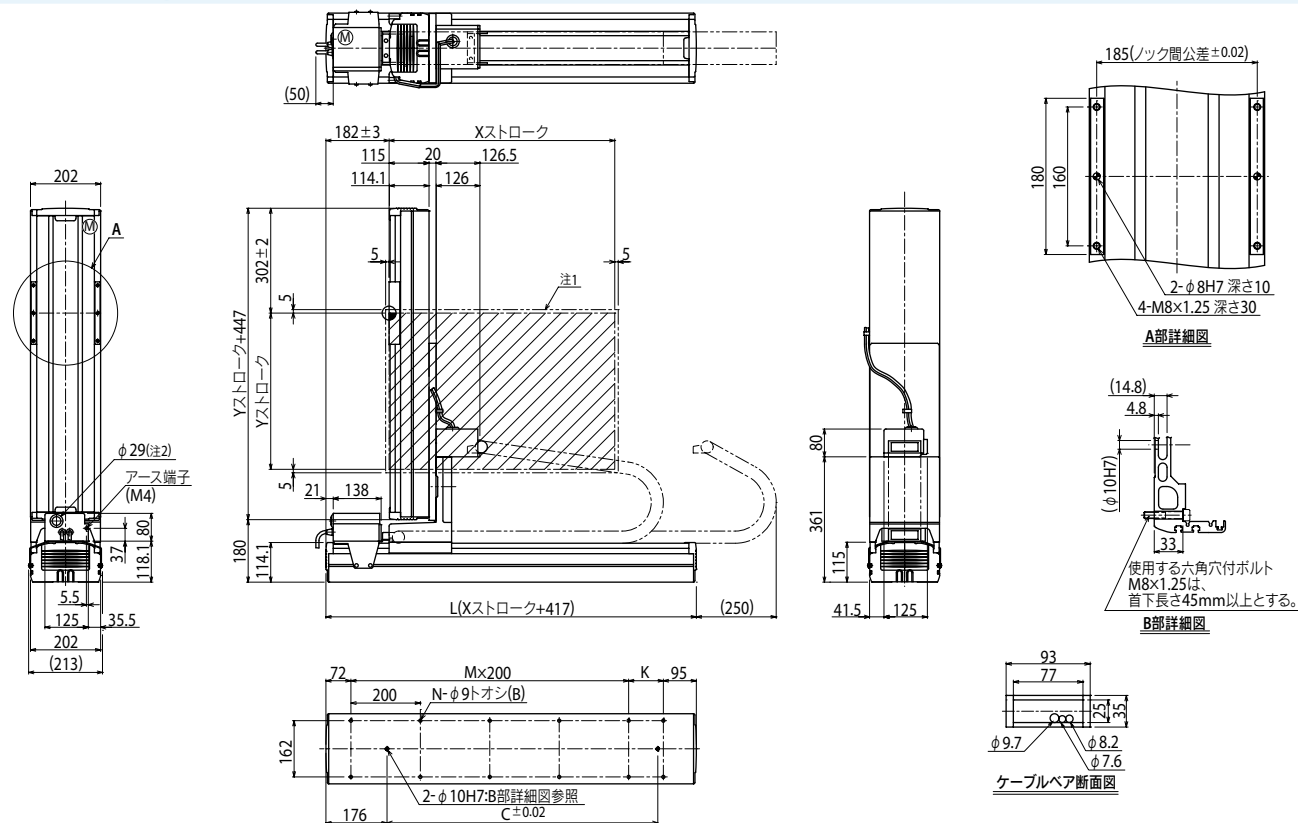
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸 (kg)
250～1050	30

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222HP-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

HXYx 2軸 P2



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	667	767	867	967	1067	1167	1267	1367	1467	1567	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	708	960	960	1140	1320	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Yストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	1200					960	840	720	600	480
	Y軸	600					480	420	360		
	速度設定	—					80%	70%	60%	50%	40%

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

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

HXYx 2軸

● ボールタイプ ● 自立ケーブル

■ 注文型式

HXYx	S	P1				RCX222HP		R		
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク ^{※1} 25～85cm	Y軸ストローク ^{※1} 25～85cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	適用コントローラ RCX222HP	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	回生装置 R:RG2	入出力選択1 N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}	入出力選択2 無記入:なし N1:OPDI/O24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDI/O24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}

- ※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。
 ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※4. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
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以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。
 その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

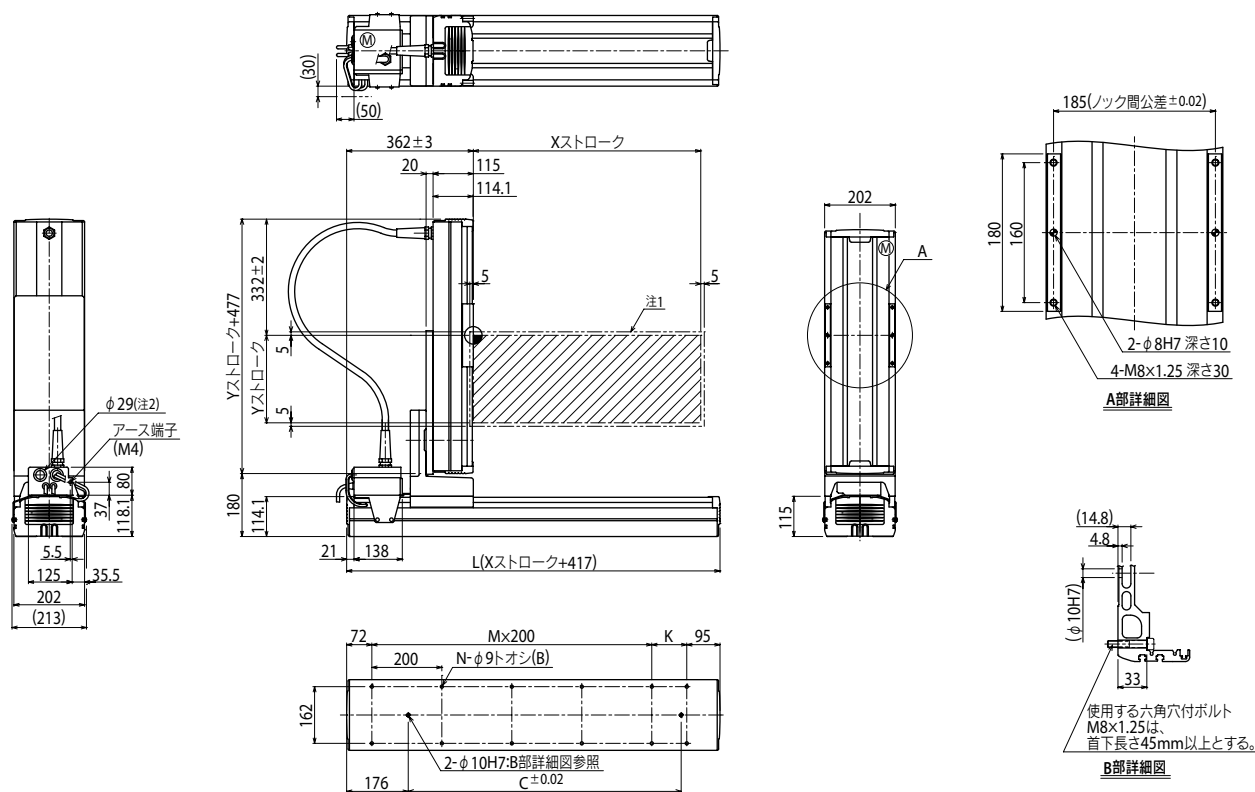
■ 最大可搬質量

Yストローク (mm)	XY2軸
250～850	30

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX222HP-R	プログラム/ポイントトレース/ リモートコマンド/オンライン命令

HXYx 2軸 P1



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

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

注3. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下にしてください。

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

■ 注文型式

HXYx-S-P1

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸 ^{※1} 25~85cm	Y軸 ^{※1} 25~85cm	ZR軸 ZPHL ZPHR	Z軸 25~65cm	ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
--------	------	-----	-----------------------------	-----------------------------	---------------------	---------------	--------------------------------------

RCX340-3

適用コントローラ / 制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アンプ / 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 ▶ **P544**

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	グリッパ	バッテリ
----------	------	------	------	-------------	--------	------	------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ **P534**

※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	ボールネジ	ボールネジ
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以上るとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。
 その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

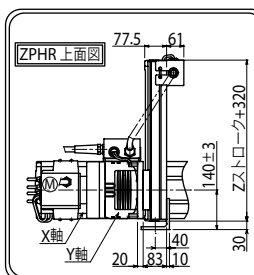
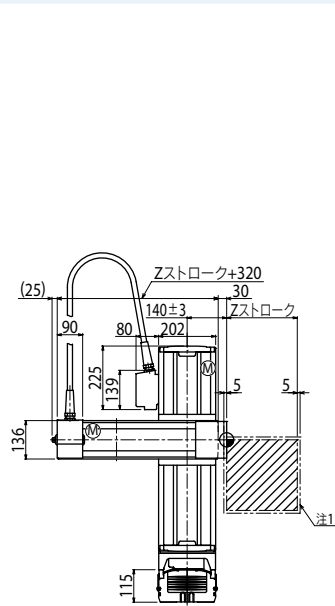
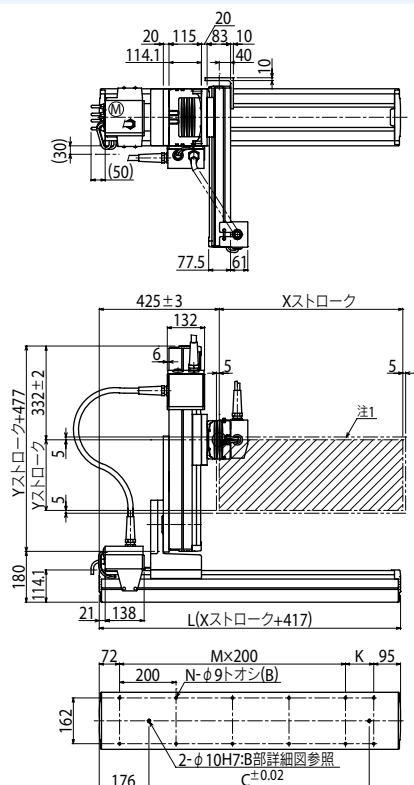
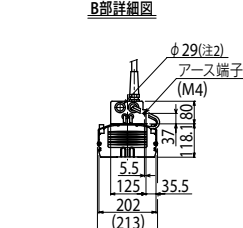
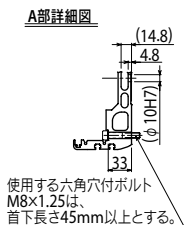
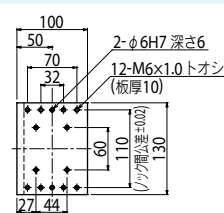
■ 最大可搬質量

	(kg)
Zストローク (mm)	250 ~ 650
Yストローク (mm)	250 ~ 850
	15

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 RCX240-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 3軸/ZPHL (P1)



Xストローク ^{※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 ^{※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 ^{※5} (mm/sec)	X軸	1200			960		
	Y軸	600			480		
	速度設定	—			80%		

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

SXYx 2軸/2S

● XZタイプ ● ケーブルベア ● Z軸シャフト上下タイプ

■ 注文型式

SXYx - C				15		RCX222			
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	Z軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	入出力選択1
		F1 F3	15~105cm	ZS12 ZS6		3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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		ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※4}	RCX240使用時 DRCX使用時	1200 mm/sec 1200 mm/sec	1000 mm/sec 900 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。

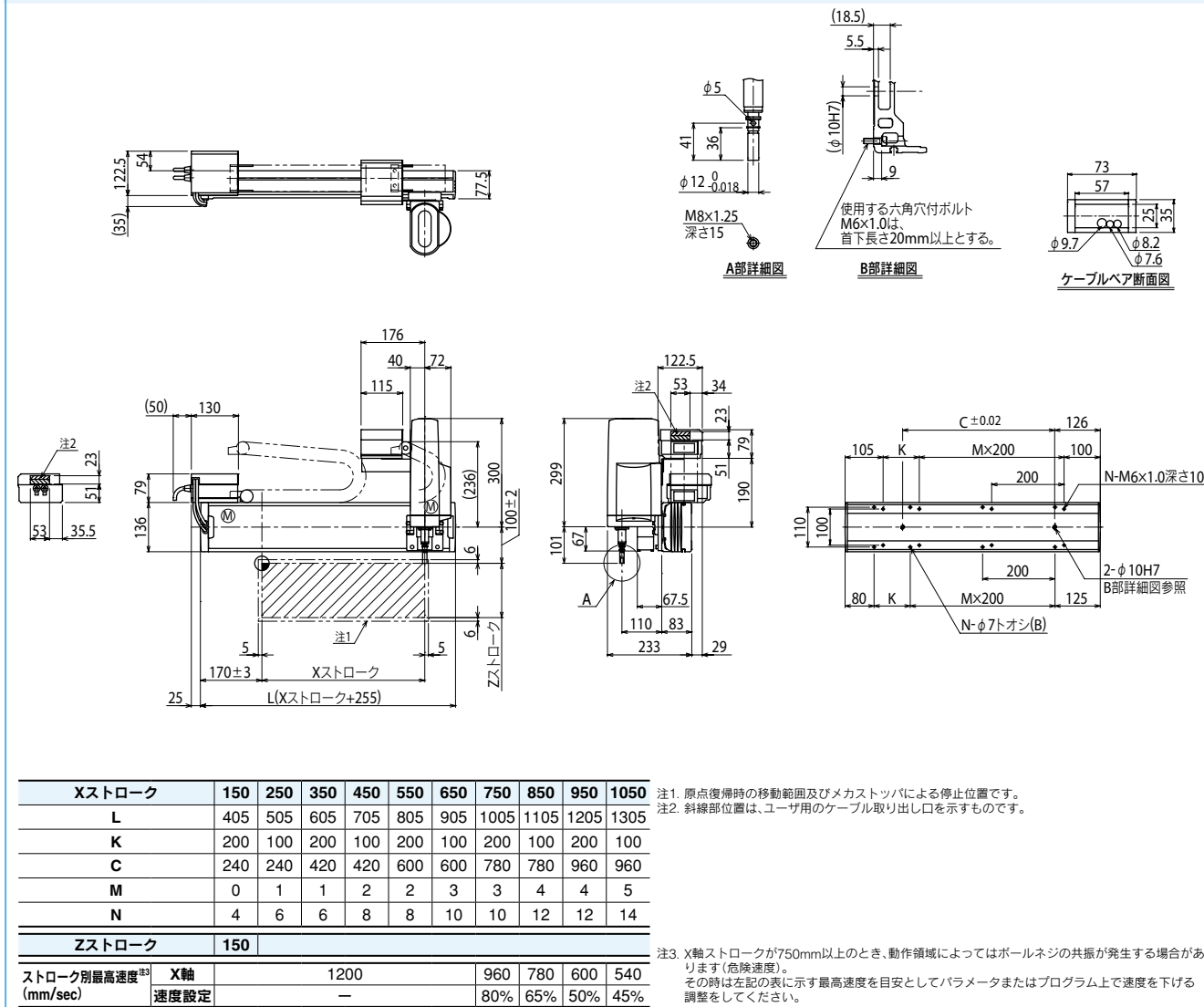
■ 最大可搬質量

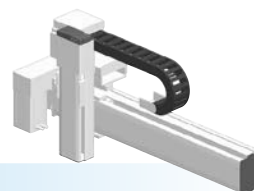
Yストローク (mm)	ZS12	ZS6
150~1050	3	5

■ 適用コントローラ

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

SXYx 2軸/ZS F1





■ 注文型式

SXYBx - C			ZF			RCX222				
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZF軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	再生装置	入出力選択1
		F1 F3	15~305cm		15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	無記入:なし R:RG2	N:NPN ^{※2} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※3}
										入出力選択2
										N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※2} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※4}

※1. 最高速度1250mm/sec以上の場合は、再生装置RG2が必要です。
 ※2. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※3. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※4. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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
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

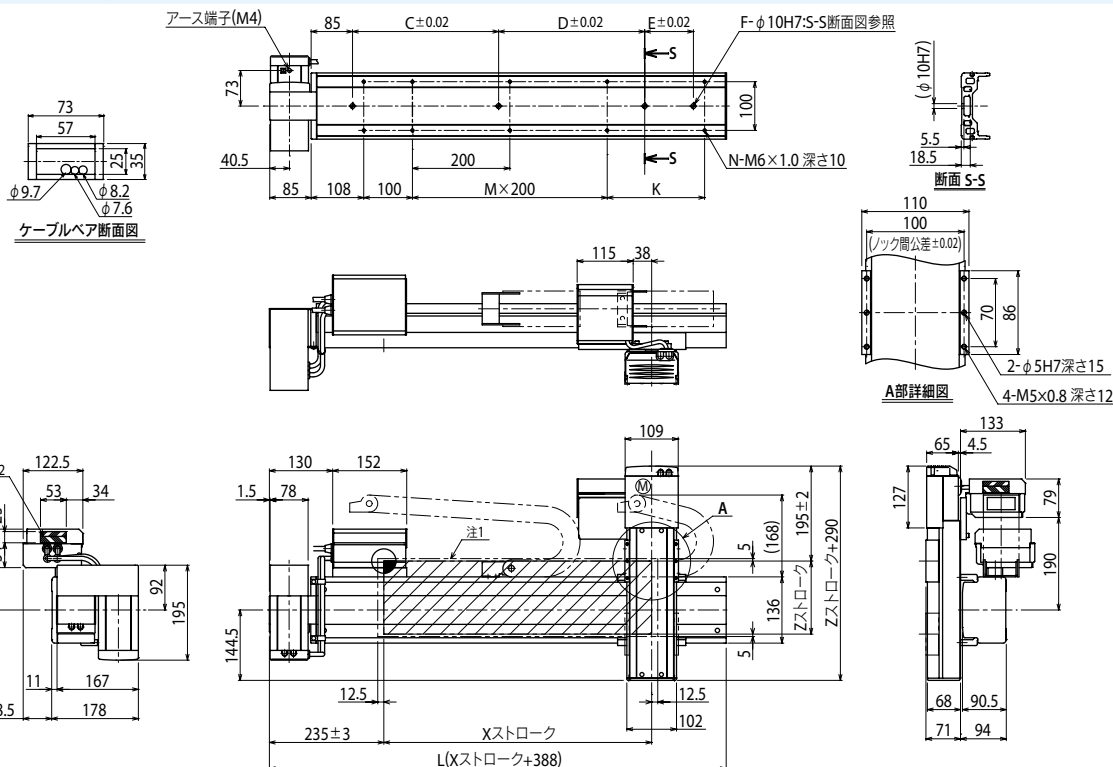
Xストローク(mm)	Zストローク(mm)
150~3050	150~350
	10

■ 適用コントローラ

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

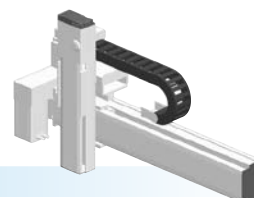
※ 最高速度1250mm/sec以上の場合は、再生装置が必要です。

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、ユーザー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	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	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																											



■ 注文型式

SXYBx - C			ZFL20			RCX222		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
		F1 F3	15~305cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX222	無記入: 標準 E: CE仕様	R: RG2	N: NPN ^{※1} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS EN: Ethernet ^{※2} YC: YC-Link ^{※2}
										入出力選択2
										無記入: なし N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。

※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。

※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	リード25 mm相当	20 mm
最高速度	1875 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	150~3050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。

※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。

■ 最大可搬質量

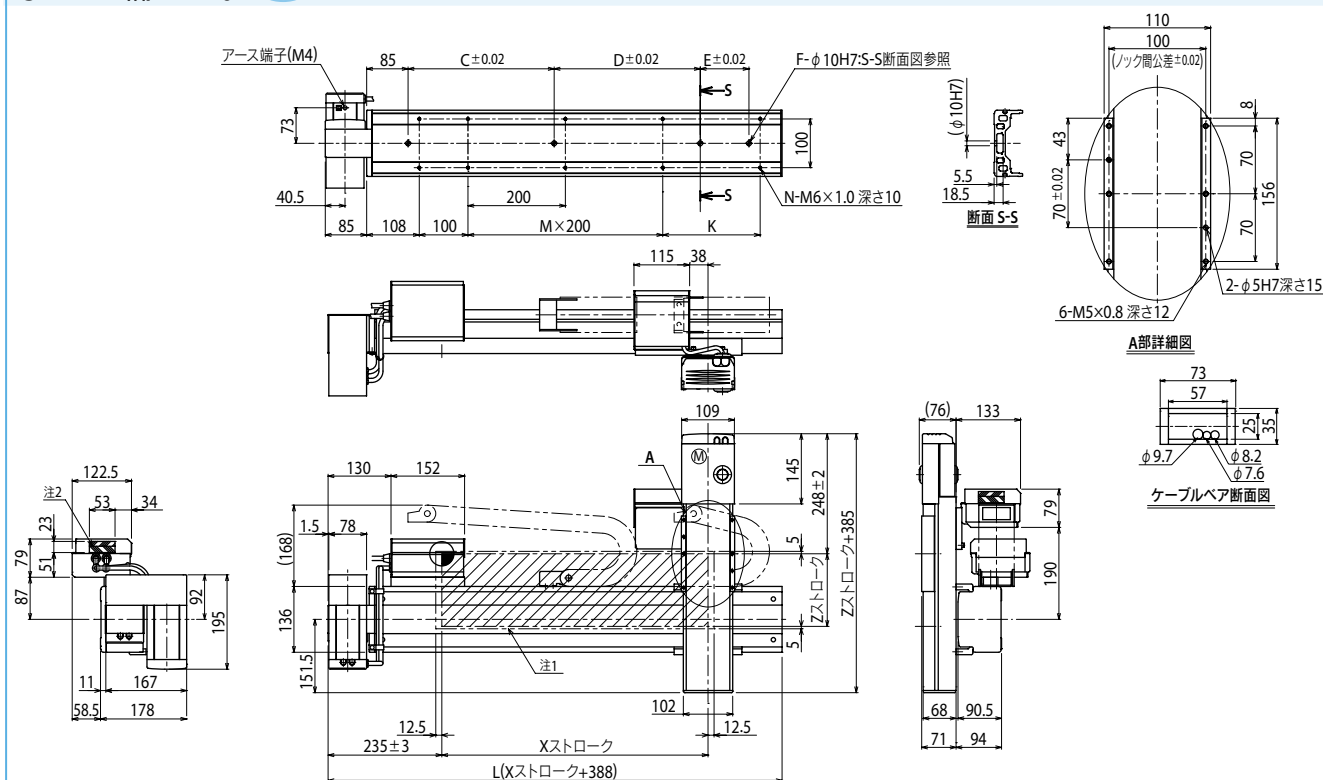
(kg)

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

■ 適用コントローラ

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

SXYBx 2軸/ZFL20 (F1)



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

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	2050	2150	2250	2350	2450	2550	2650	2750	2850	2950	3050
L	538	638	738	838	938	1038	1138	1238	1338	1438	1538	1638	1738	1838	1938	2038	2138	2238	2338	2438	2538	2638	2738	2838	2938	3038	3138	3238	3338	3438
K	—	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	420	600	600	780	780	960	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140	1140
D	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	240	240	420	600	600	780	780	960	960	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	3	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

■ 注文型式

MXy_x - C			ZFL10			RCX222		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	CE対応	回生装置	入出力選択1
		F1 F3	15~105cm		15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX222	無記入: 標準 E: CE仕様	R: RG2	N: NPN ^{※1} P: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet TM PB: PROFIBUS EN: Ethernet YC: YC-Link ^{※2}
										入出力選択2
										無記入: なし N1: OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1: OPDIO24/17 (PNP) EN: Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	150~1050 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

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

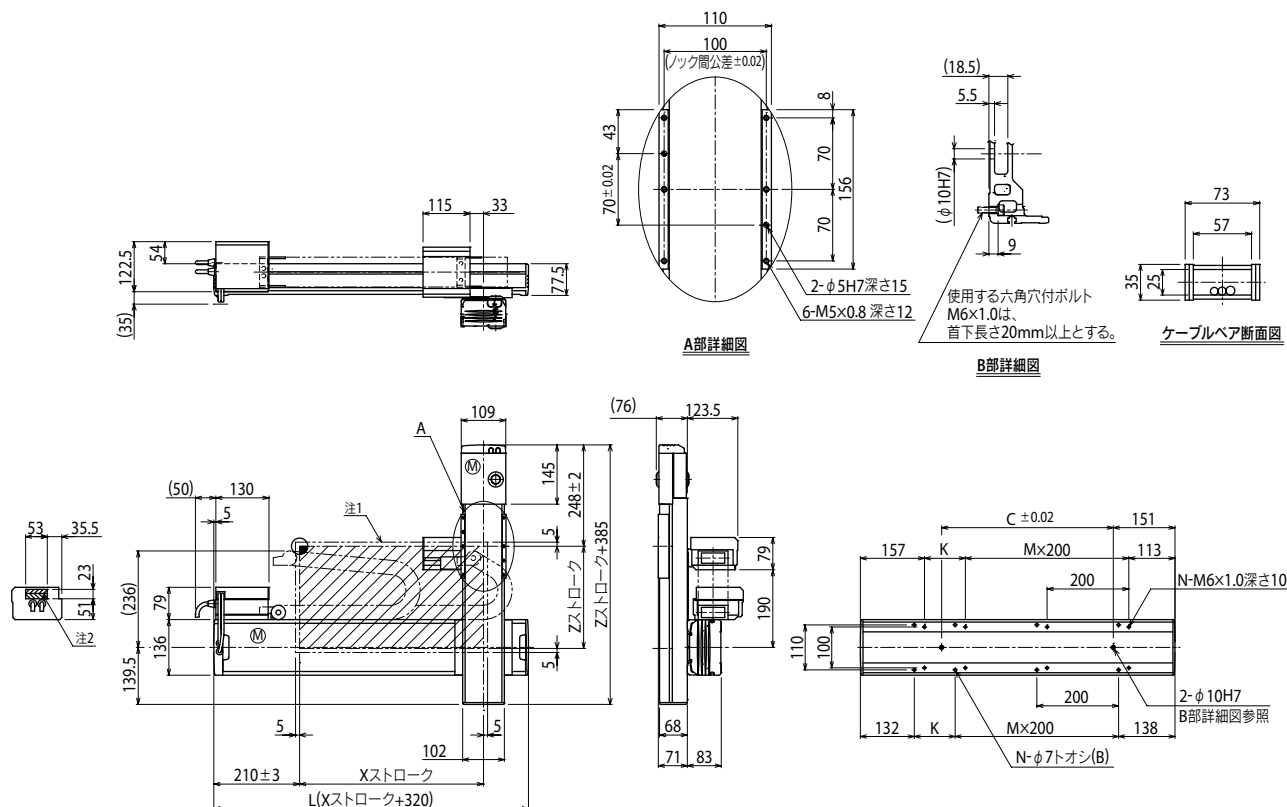
■ 最大可搬質量

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

■ 適用コントローラ

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

MXy_x 2軸/ZFL10 (F1)



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

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

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

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			RCX222		R		
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸ストローク	ZF軸	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	回生装置	入出力選択1
		F1 F3	25~125cm		25~55cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m	RCX222	無記入:標準 E:CE仕様	R:RG2	N:NPN ^{※1} P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM PB:PROFIBUS EN:Ethernet YC:YC-Link ^{※2}
										入出力選択2
										無記入:なし N1:OPDIO24/16 (NPN) ^{※1} P1:OPDIO24/17 (PNP) EN:Ethernet ^{※3}

※1. CE仕様の場合、NPNは選択できません。
 ※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.68をご覧ください。
 ※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

■ 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	ボールネジ
ボールネジリード ^{※3} (減速比)	20 mm	10 mm
最高速度 ^{※4}	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	250 ~ 550 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m	

※1. フレームの加工 (取付穴・タップ穴) は単軸ロボットとは異なりますのでご注意ください。
 ※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※3. カタログ未掲載のリードも対応可能です。詳細はお問い合わせください。
 ※4. X軸ストロークが850mm以上のとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります (危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安としてパラメータまたはプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

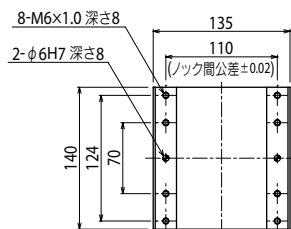
■ 最大可搬質量 (kg)

Xストローク (mm)	Zストローク (mm)
250 ~ 1250	250 ~ 550
	20

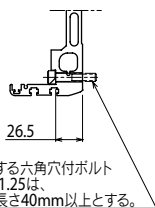
■ 適用コントローラ

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

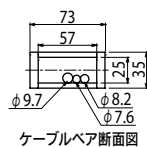
HXYx 2軸/ZL (F1)



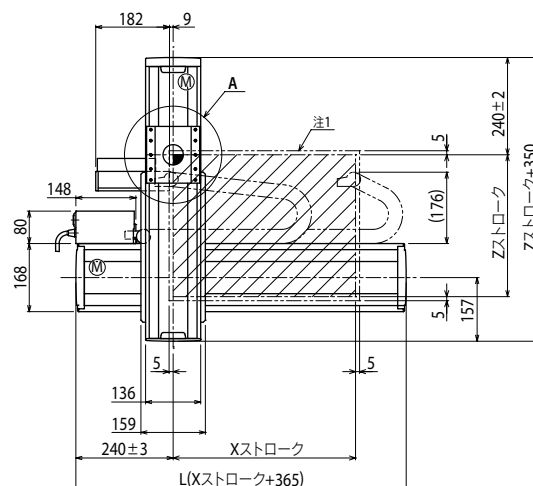
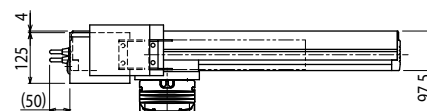
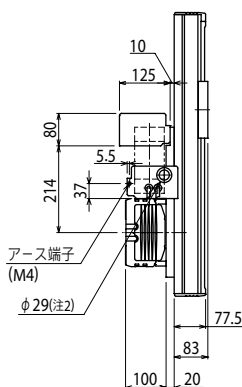
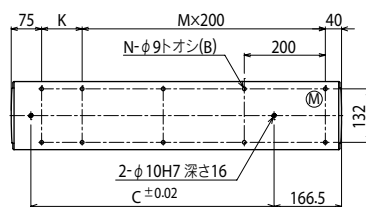
A部詳細図



B部詳細図



ケーブルベア断面図



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

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

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

HXYx - C			ZH			RCX222		R		
ロボット本体	ケーブル	X軸ストローク 25 ~ 125cm	ZR軸	Z軸ストローク 25 ~ 55cm	ケーブル長 3L : 3.5m 5L : 5m 10L : 10m	適用コントローラ RCX222	CE対応 無記入 : 標準 E : CE仕様	回生装置 R : RG2	入出力選択1 N : NPN ^{※1} P : PNP CC : CC-link	入出力選択2 無記入 : なし N1 : OPDI/O24/16 (NPN) ^{※1}

※3. 入出力選択1においてCCまたはDNまたはPBを選択した場合のみ、入出力選択2においてENを選択できます。

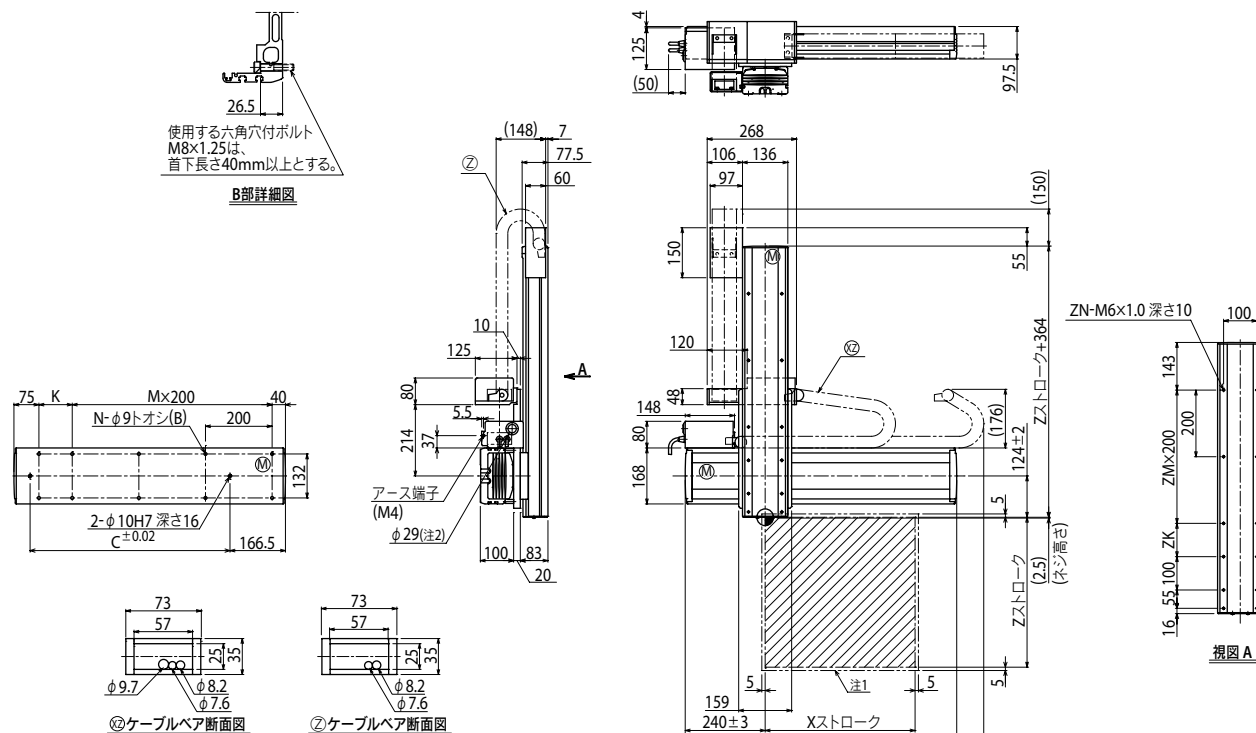
	X軸	Z軸
軸構成※1	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジ	ボールネジ
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	5 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250～1250 mm	250～550 mm
ロボットケーブル長	標準：3.5 m オプション：5 m, 10 m	

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。

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

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

F1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	1320
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

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

MEMO

垂直多関節ロボット YA	リニアコンベアモジュール LCM100	小型単軸ロボット TRANSEVO	単軸ロボット FLIP-X	リニア単軸ロボット PHASER	直交ロボット XY-X	スキャラロボット YK-X	ヒック&プルバス YP-X	クリーン CLEAN	コントローラ CONTROLLER	各種情報 INFORMATION	チーム タイフ	サントウ タイフ	ムービング テーブル タイフ	ボール タイフ	XZタイフ
-----------------	------------------------	----------------------	------------------	---------------------	----------------	------------------	------------------	---------------	----------------------	---------------------	------------	-------------	----------------------	------------	-------