

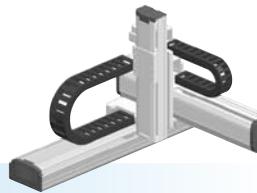
HXYx

3軸/ZL

●アームタイプ

●ケーブルベア

●Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)



■注文型式

HXYx-C

-□-□-□-ZL-□-□

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 25~125cm 25~65cm 25~55cm 3L:3.5m
A2 5L:5m
A3 10L:10m

RCX340-3

適用コントローラ / 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) - アップグレード

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 - I/Yシステム - クリッパー - パッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P502

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P489

APPLICATION

LCM100

TRANSEROVO

FLIP-X

PHASER

XY-X

YK-XG

YP-X

CLEAN

CONTROLLER

各種情報

アーマー

ガントリ

マーベンディング

ポール

XZタイプ

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC (W)	600	400	200
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	600
動作範囲(mm)	250~1250	250~650	250~550
ロボットケーブル長(m)	標準:3.5 オプション:5.10		

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

※2. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

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

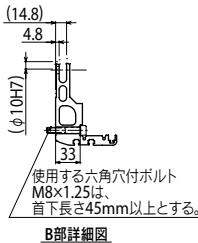
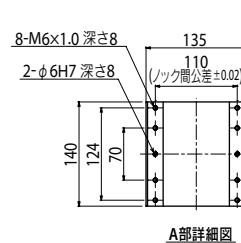
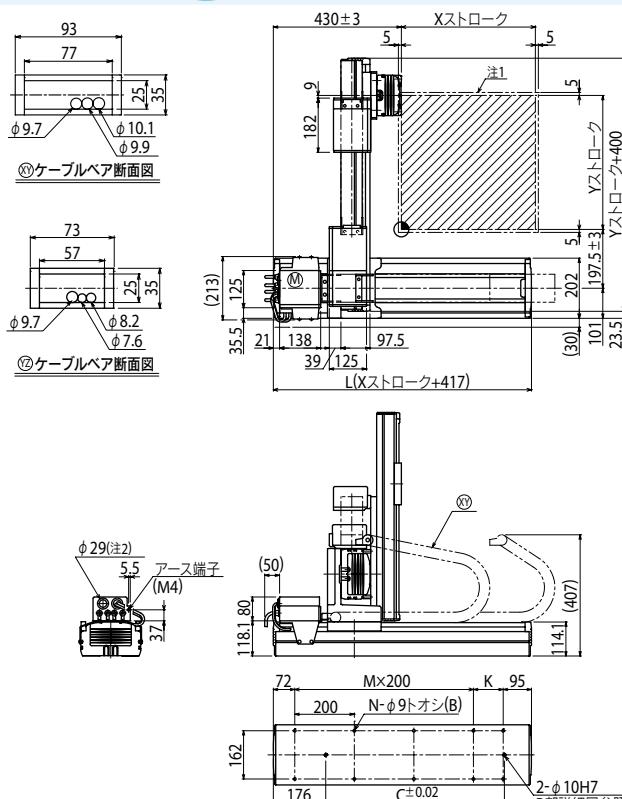
■最大可搬質量

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

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
RCX340 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/ZL A1



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

Yストローク	250	350	450	550	650
Zストローク	250	350	450	550	550

ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	X軸	Y軸	Z軸	速度設定		
	1200	960	840	720	600	480
	—	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入口です。

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。