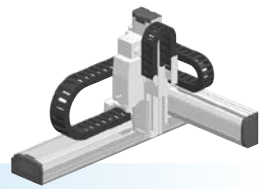


# HXYx **4軸/ZRL**



● **アームタイプ** ● **ケーブルベア** ● **Z軸ベース固定: テーブル移動タイプ(200W)+R軸**

## ■ 注文型式

**HXYx-C** - **ZRL** - **RCX340-4**

ロボット本体: **C**     ケーブル: [ ]     X軸: 25~125cm     Y軸: 25~65cm     Z軸: 25~55cm     ケーブル長: 3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m  
 適用コントローラ/制御軸数: [ ]     安全規格: [ ]     オプションA (OPA): [ ]     オプションB (OPB): [ ]     オプションC (OPC): [ ]     オプションD (OPD): [ ]     オプションE (OPE): [ ]     アプリ: [ ]

コントローラ各種設定項目をご指定ください。**RCX340 ▶ P.636**

## ■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成※1	F20	F17	F14H-BK	R20
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W	200 W
繰り返し位置決め精度※2	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.0083°
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15	ハーモニックギヤ
ボールネジリード※3 (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm	(1/50)
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	360° /sec
動作範囲	250~1250 mm	250~650 mm	250~550 mm	360°
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m    オプション: 5 m, 10 m			

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

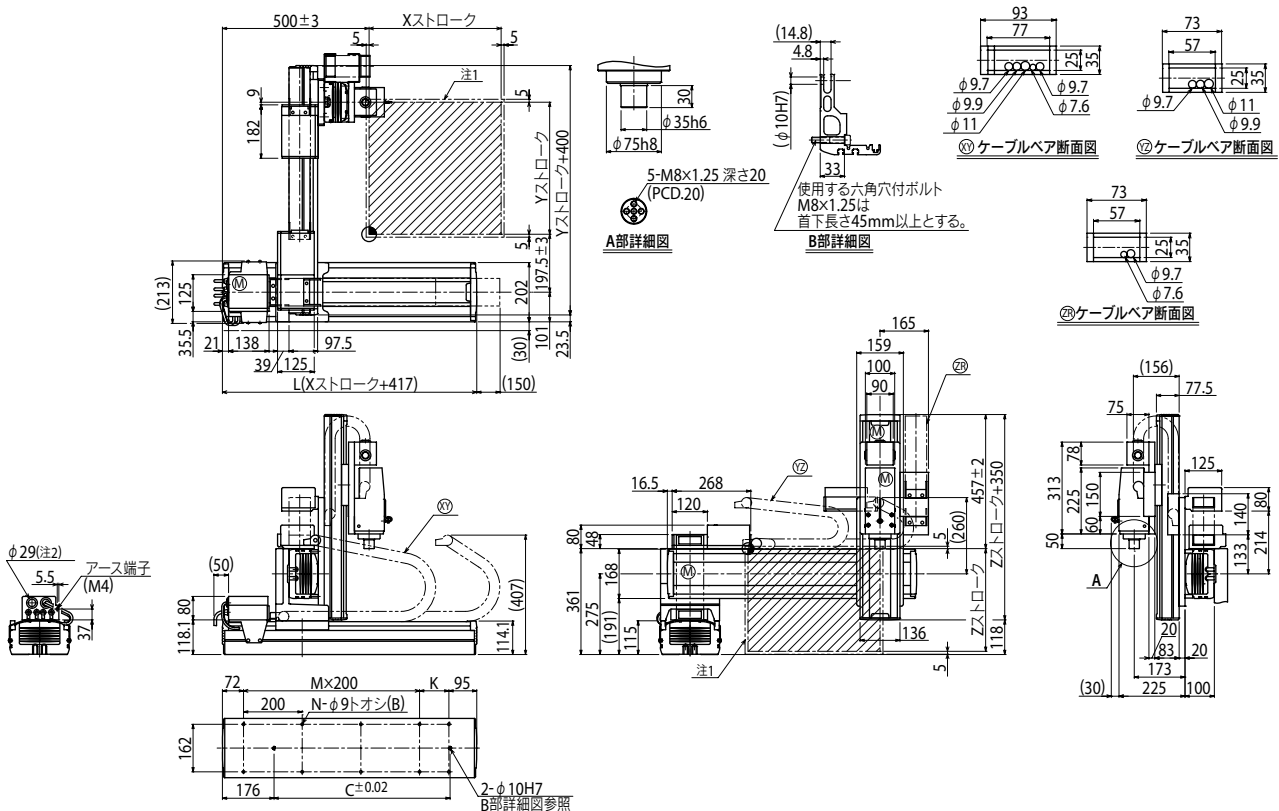
## ■ 最大可搬質量 (kg)

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

## ■ 適用コントローラ

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

## HXYx 4軸/ZRL (A1)



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

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

ストローク別最高速度※5 (mm/sec)	X軸	Y軸		Z軸
速度設定		1200	960	840
			720	600
				480

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