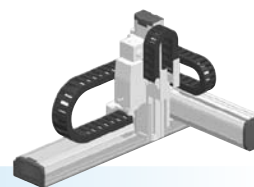


HXYx 4軸/ZRL

● 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 A2 25~65cm A3 25~65cm A4 25~65cm
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 ▶ **P.502**

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 ▶ **P.489**

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 (W)	600	400	200	200
繰り返し位置決め精度 ^{※2} (XYZ: mm) (R: °)	±0.01	±0.01	±0.01	±0.0083
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)	ハーモニックギヤ
ボールネジリード(減速比)(mm)	20	20	10	(1/50)
最高速度 ^{※3} (XYZ: mm/sec) (R: °/sec)	1200	1200	600	360
動作範囲(XYZ: mm) (R: °)	250~1250	250~650	250~550	360
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以上とき、動作領域によってはボールネ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。

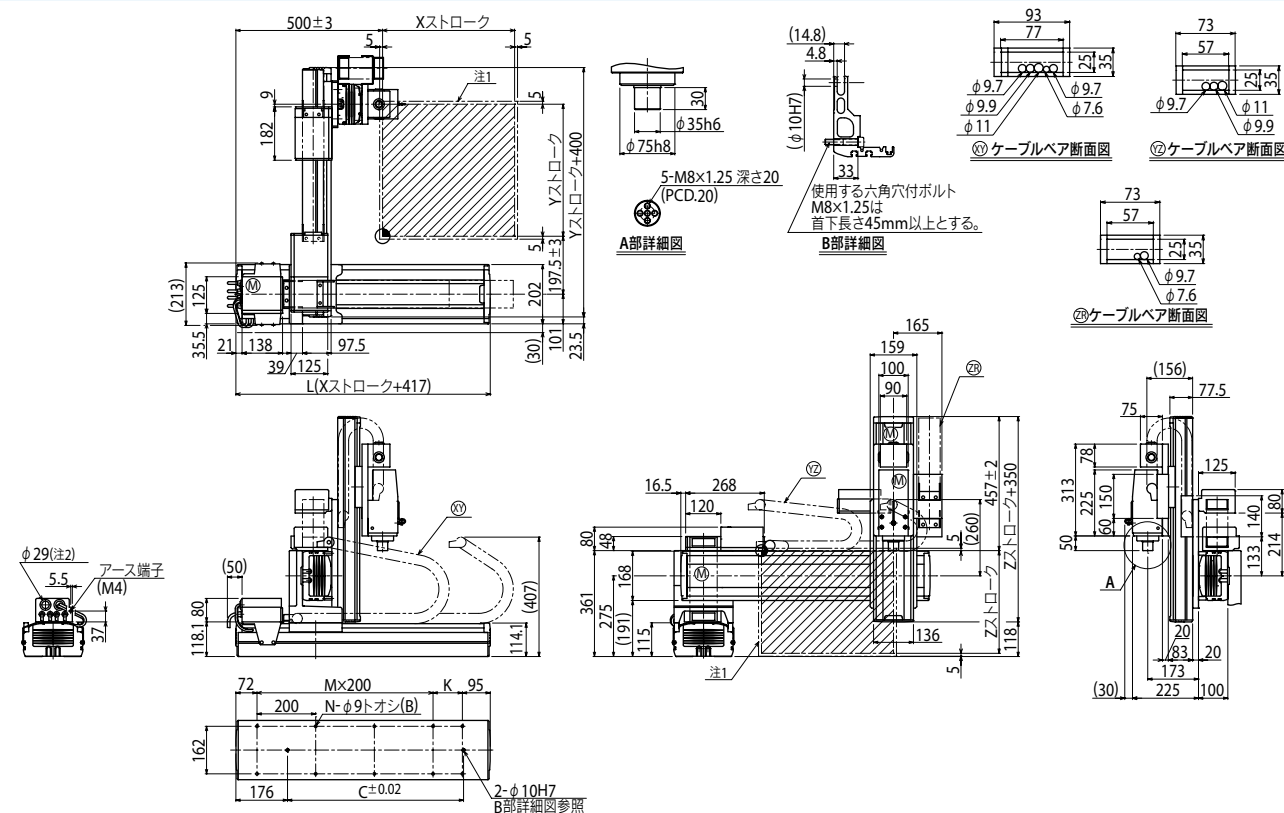
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)				
	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 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
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以上とき、動作領域によってはボールネ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。