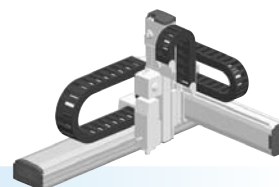


MXYx

4軸/ZRFH



● アームタイプ

● ケーブルベア

● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)+R軸

注文型式

MXYx - C

ZRFH

RCX340-4

RCX240

R

BB

ロケット本体

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 ▶ **P502**

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

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10-BK相当 ガイド強化モデル	R5
モータ出力 AC (W)	400	200	200	50
繰返し位置決め精度 ^{※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	150~650	150~350	360
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5.10			

※ 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。

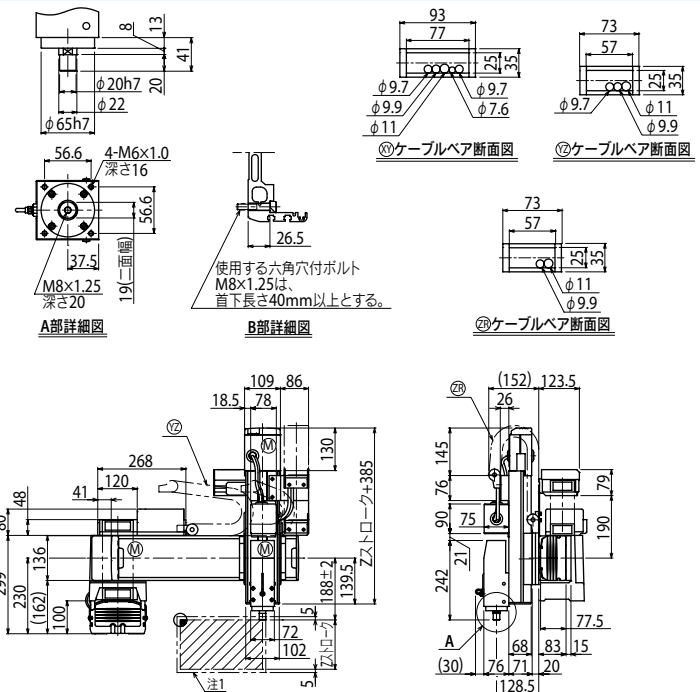
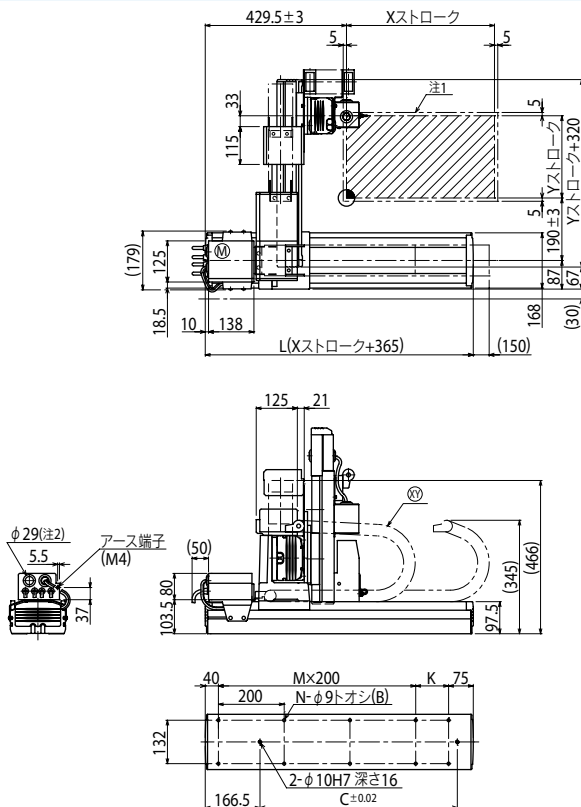
最大可搬質量 (kg)

	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。