

● 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

MXYx-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	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)	アンプ バッテリー
A1			25~125cm	15~65cm	ZRFL20	15~35cm	3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	RCX340-4							
A2					ZRFL10										
A3															
A4															

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: 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φ20	ボールネジφ15	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	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	150~650 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。

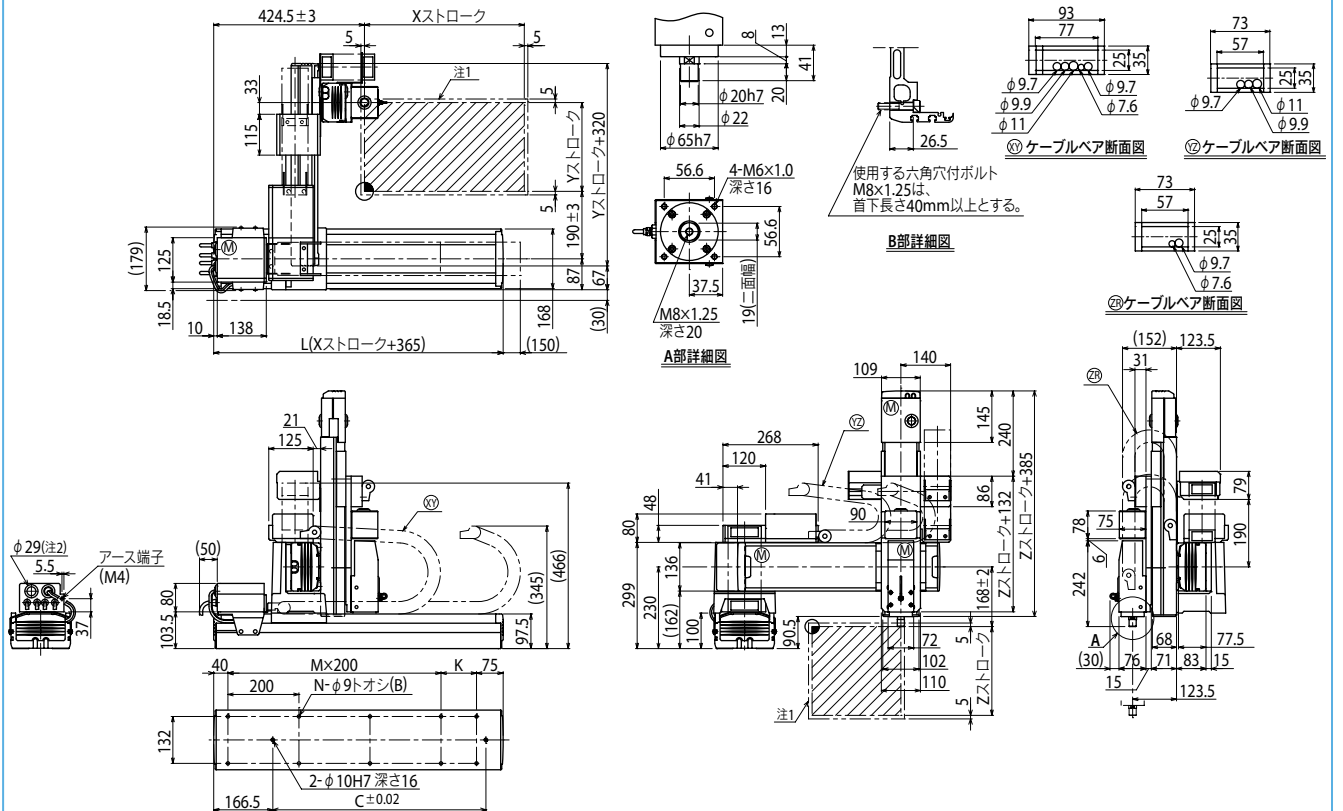
最大可搬質量 (kg)

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	8	7	6
550	4	4	4	8	7	6
650	4	4	4	4	3	2

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

MXYx 4軸/ZRFL20/10 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 ^{※5} (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。