● ケーブルベア

● ダブルY軸仕様

● Z軸テーブル固定: ベース移動タイプ(200W)

NXY - C -WA1

X軸

15~65cm\*\*1

ZFH Z軸 15~35cm 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-4

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

※1. Y軸· Z軸の片方又は両方のストロークが違う場合は特注になります。

25~175cm

■基本仕様			
	X軸	<b>Y軸</b> *1	Z軸
軸構成**2	N15D	F14	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	100 W	200 W
繰り返し位置決め精度**3	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15
ボールネジリード*4 (減速比)	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec
動作範囲	250~1750 mm	150~650 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

返し位置決め精度 <sup>*3</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm	250	12	11	10	
				350	10	9	8	
方式	ボールネジφ15	ボールネジφ15	ボールネジφ15	450	Ω	7	6	
·ルネジリード**(減速比)	20 mm	20 mm	10 mm		-	'	- 0	
				550	5	4	3	
速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 mm/sec	650	3	2	1	
範囲	250 ~ 1750 mm	150 ~ 650 mm	150~350 mm					
「ットケーブル長	標準:3.5 m オプション:5 m 10 m		10 m					

- ※1. Y軸には同じものが2本設置されていますので、スペックは同様です。また、個別にストロークの違うものをご希望の場合は特注対応となりますので、お問い合わせください。
  ※2. 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。
  ※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

- ※4. 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。

■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	13	13	12
250	12	11	10
350	10	9	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1
030			ı

■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	

