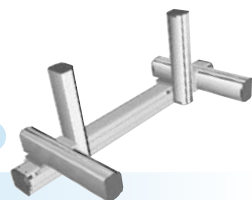


# NXY-W

6軸/ZFL



- アームタイプ
- ケーブルベア
- ダブルY軸仕様
- Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ(200W)

### 注文型式

**NXY-C-WA1**   **ZFL20**   **RCX340-4**

ロボット本体 | ケーブル | 組合せ | X軸 (25~175cm) | Y軸 (15~65cm※1) | ZFL軸 (15~35cm) | ケーブル長 (3L:3.5m, 5L:5m, 10L:10m) | 適用コントローラ / 制御種別 | 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.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。

### 基本仕様

	X軸	Y軸※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	20 mm
最高速度	1200 mm/sec	1200 mm/sec	1200 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		

※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。

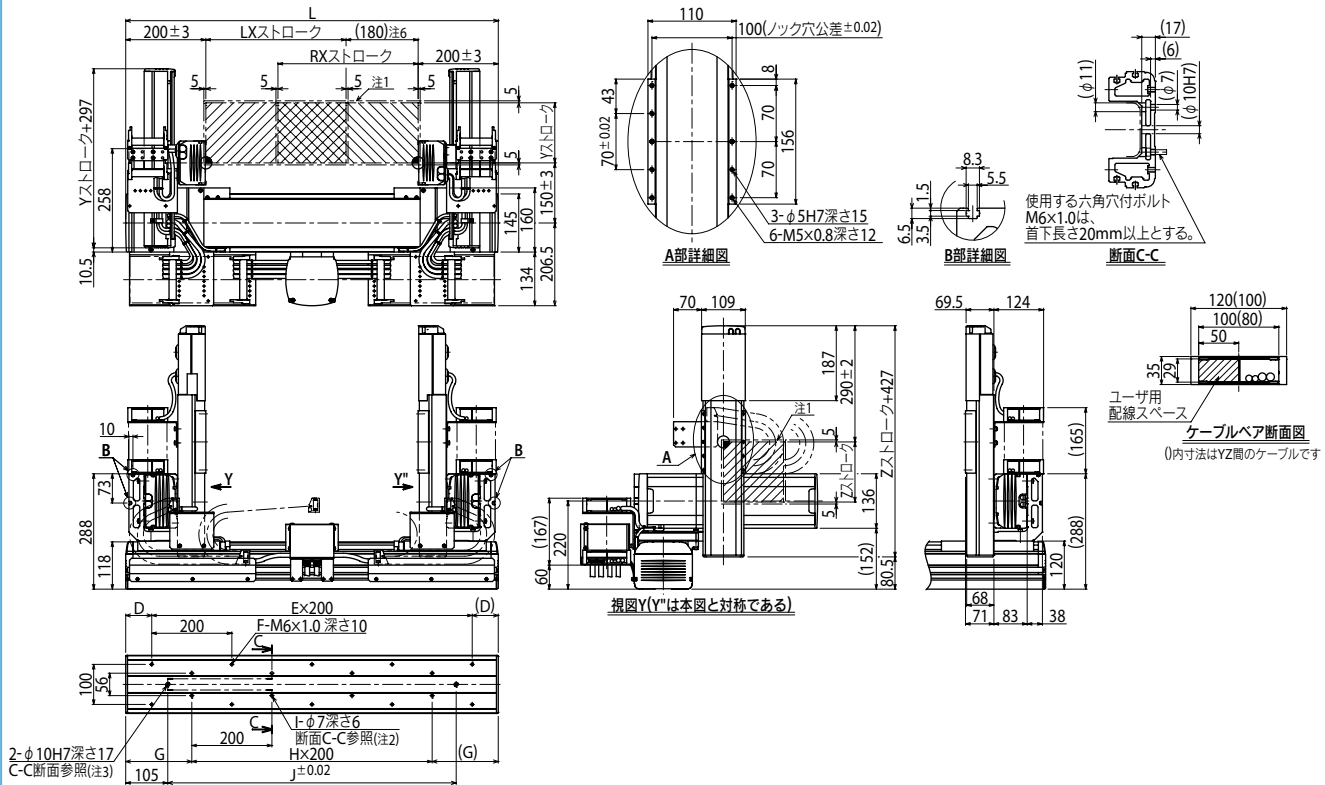
### 最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150	8	8	8
250	8	8	8
350	8	8	8
450	8	7	6
550	5	4	3
650	3	2	1

### 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

### NXY-W 6軸/ZFL (WA1)



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750
L	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330
D	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65	15	65
E	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
F	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
G	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165	115	165
H	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
I	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
J	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120
Yストローク	150	250	350	450	550	650										
Zストローク	150	250	350													

- 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. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャー・スプリングワッシャー等のご使用はできません。
- 注3. φ10H7穴をご使用の際は、図面で示した深さ以上にピンが入らないようにしてください。
- 注4. ユーザ用のアース端子は、X軸横のBOXのM4タップをご使用ください。
- 注5. ケーブルベア両端部にあるM4タップは配線固定用にご使用になれます。
- 注6. LXとRXスライダ間の最小寸法です。