

□ 注文型式

※1. I/OボードにてNPNを選択の場合はN~N4、PNPを選択の場合はP~P4となります。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.39をご覧ください。

■ 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{*1}	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC (W)	600	400	200
繰り返し位置決め精度 ^{*2} (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
駆動方式	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(C7級)	ボールねじ(C7級)
ボールねジード(減速比)(mm)	20	20	5
最高速度 ^{*3} (mm/sec) (° / sec)	1200	1200	300
動作範囲(mm)	250～1250	250～650	250～550
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以上のとき、動作領域によってはホ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。

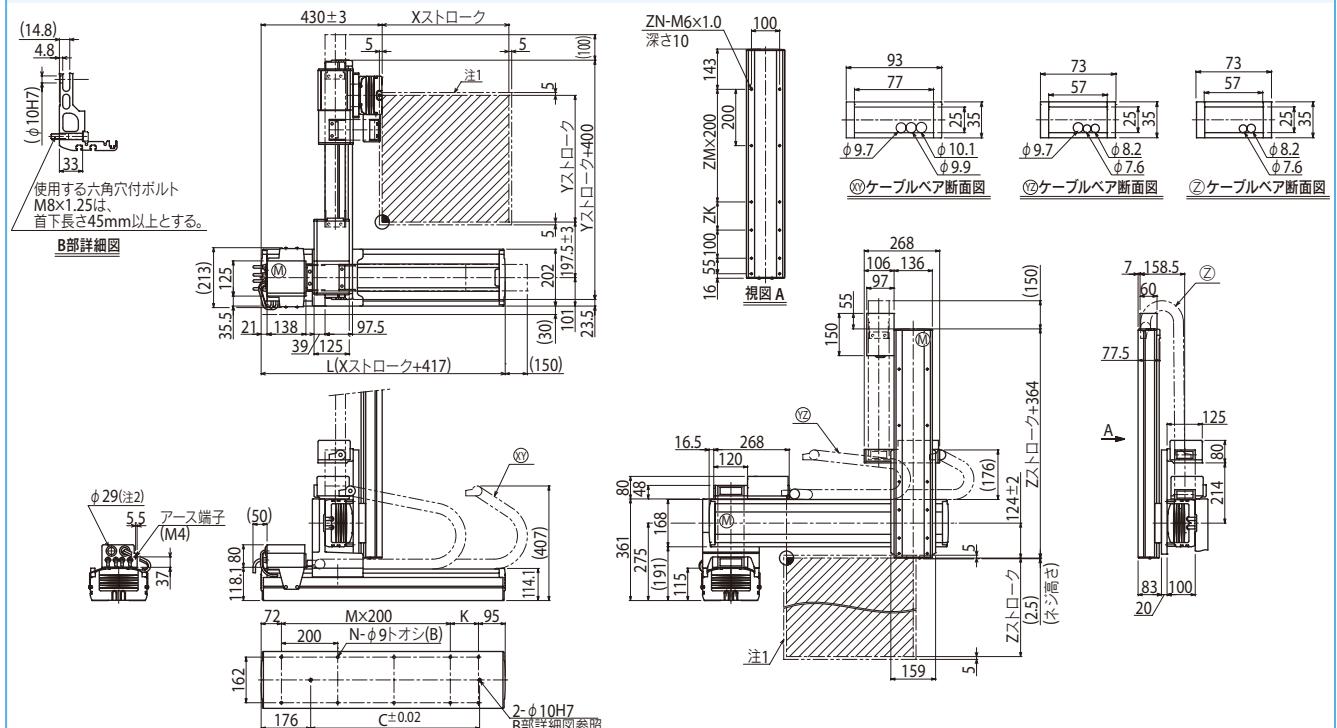
■ 最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)			
	250	350	450	550
250	25	25	24	23
350	25	25	24	23
450	20	20	19	18
550	18	17	16	15
650	18	17	16	15

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
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 3軸/ZH 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	1667
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
C	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	1320

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。

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	650

ZK	100	200	100	200	
----	-----	-----	-----	-----	--

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バラメータまたはプログラム上で速度を