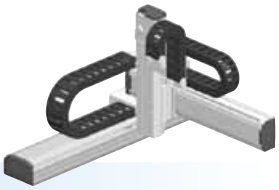
MXYx 3軸/ZFH

●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)



注文型式

MXYx - C	-	-	-	- ZFH	-	-	- RCX240	-	- R	-	-	-	- BB
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZR軸	Z軸	ケーブル長	適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O※1	ネットワークオプション	iVYシステム	バッテリ
		A1 A2 A3 A4	25～125cm	15～65cm		15～35cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m		無記入：標準 E：CE仕様	R：RGU-2	N,P：標準I/O 16/8 N1,P1：40/24点 N2,P2：64/40点 N3,P3：88/56点 N4,P4：112/72点	無記入：なし CC：CC-Link DN：DeviceNet PB：Profibus EN：Ethernet YC：YC-Link※2	無記入：なし VY：iVY (VISION) TR：iVY+照明+トラッキング LC：iVY+照明	BB：4個

※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	F17	F14H	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC (W)	400	200	200
繰り返し位置決め精度※2 (mm)	±0.01	±0.01	±0.01
駆動方式	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)	ボールネジ(C7級)
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20	10
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	600
動作範囲 (mm)	250～1250	150～650	150～350
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ZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZF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. 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。

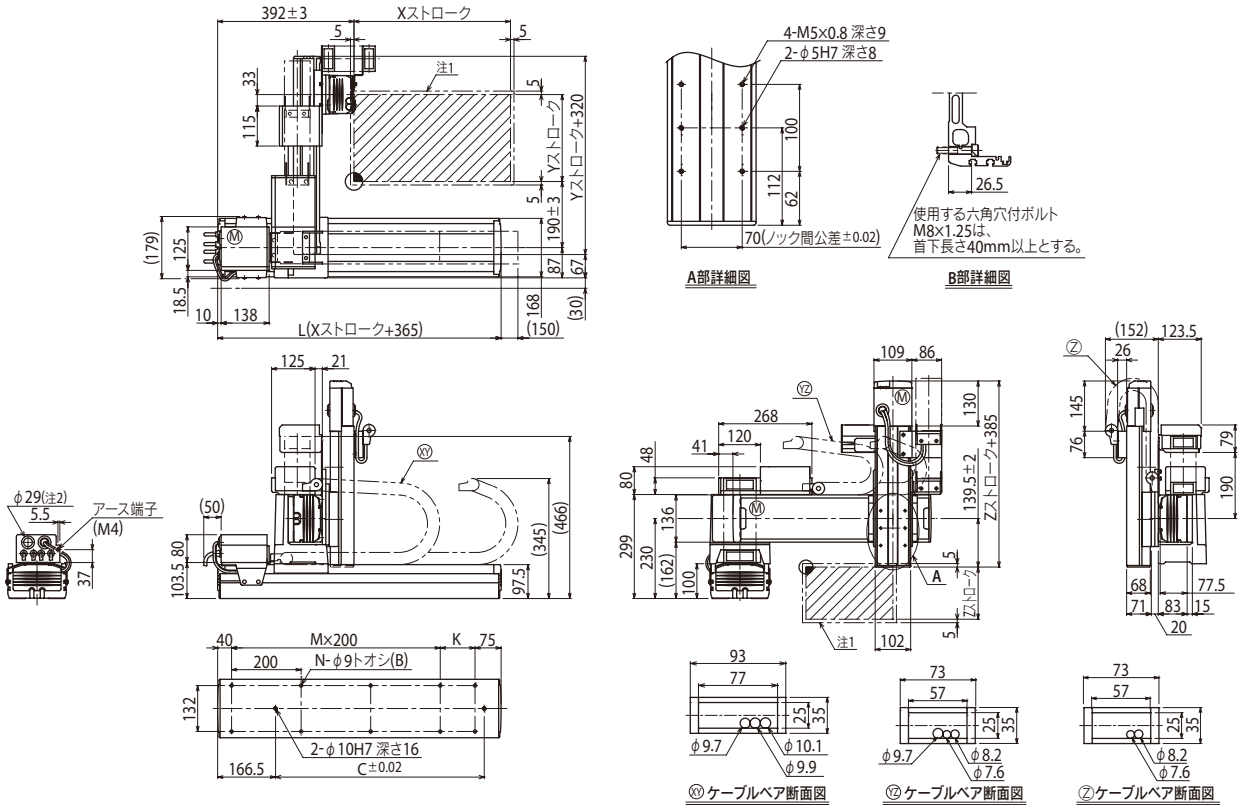
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	12	11	10
550	12	11	10
650	8	7	6

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

MXYx 3軸/ZFH 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注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。

適用コントローラ RCX240 ▶ 410