

NXY

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

NXY - C				ZFH			RCX240			R				BB
ロボット本体	ケーブル	組合せ A1 A3	X軸 50~200cm	Y軸 15~65cm	ZF軸	Z軸 15~35cm	ケーブル長 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m	適用コントローラ ^{※1}	CE対応 無記入: 標準 E: CE仕様	再生装置 R: RGU-2	拡張I/O ^{※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	ネットワーク オプション 無記入: なし CC: CC-Link DN: DeviceNet PB: Profibus EN: Ethernet YC: YC-Link ^{※3}	IVYシステム 無記入: なし VY: IVY (VISION) TR: IVY+照明 +トラッキング LC: IVY+照明	バッテリー BB: 4個

※1. 特注の参考: RCX222+SR1-X

※2. 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。

※3. 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}	N15	F14	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC (W)	400	100	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) φ15	ボールネジ(C7級) φ15	ボールネジ(C7級) φ15
ボールネジリード(減速比) (mm)	20	20	10
最高速度 (mm/sec)	1200	1200	600
動作範囲 (mm)	500~2000	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		

※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。

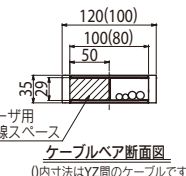
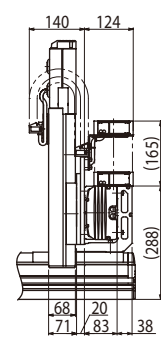
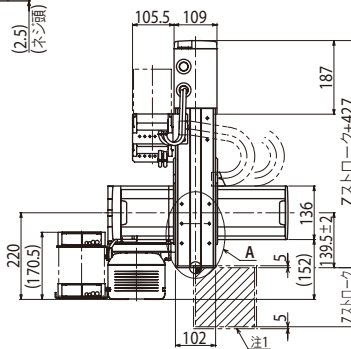
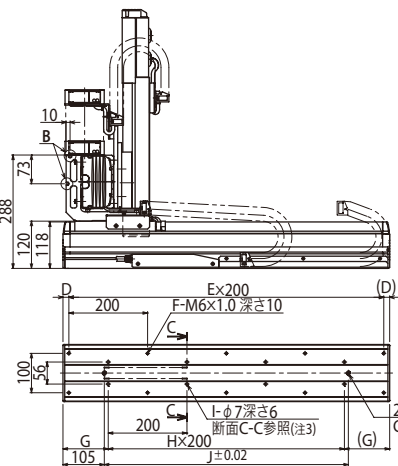
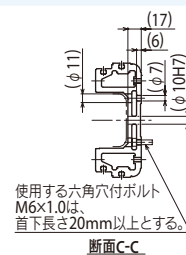
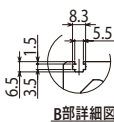
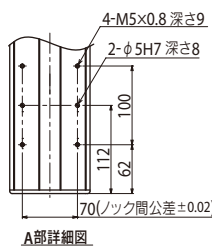
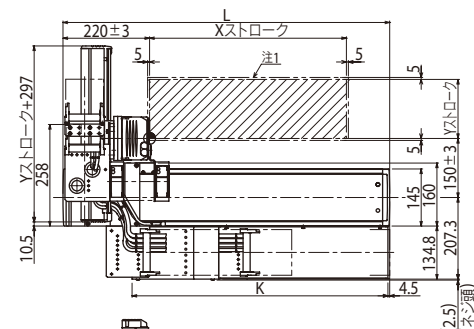
■ 最大可搬質量

	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	

■ 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

NXY 3軸/ZFH A1



Xストローク	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
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
K	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400
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パによる停止位置です。
- 注2. 出荷時のX軸原点位置は本図とおりとし、パラメータの変更でR原点への変更も可能です。
- 注3. φ7を使用して取付の際、本体内部にワッシャ・スプリングワッシャ等のご使用はできません。
- 注4. 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5. 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6. 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。

