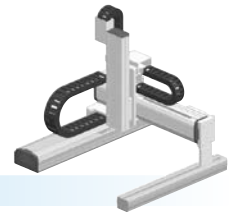


# HXYx 3軸/ZH

- ガントリタイプ
- 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

**HXYx-C** - [ ] - [ ] - [ ] - **ZH** - [ ] - [ ] - **RCX340-3** - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ロボット本体 - ケーブル - 組合せ (G1, G2, G3, G4) - X軸 (25~125cm) - Y軸 (25~105cm) - Z軸 (25~55cm) - ケーブル長 (3L: 3.5m, 5L: 5m, 10L: 10m) - 適用コントローラ/制御軸数 - 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.678

## 基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 <sup>※1</sup>	F20	F17	F14H-BK
モータ出力 AC	600 W	400 W	200 W
繰り返し位置決め精度 <sup>※2</sup>	±0.01 mm	±0.01 mm	±0.01 mm
駆動方式	ボールネジφ20	ボールネジφ20	ボールネジφ15
ボールネジリード <sup>※3</sup> (減速比)	20 mm	20 mm	5 mm
最高速度 <sup>※4</sup>	1200 mm/sec	1200 mm/sec	300 mm/sec
動作範囲	250 ~ 1250 mm	250 ~ 1050 mm	250 ~ 550 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. 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. 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。
- ※4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、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。

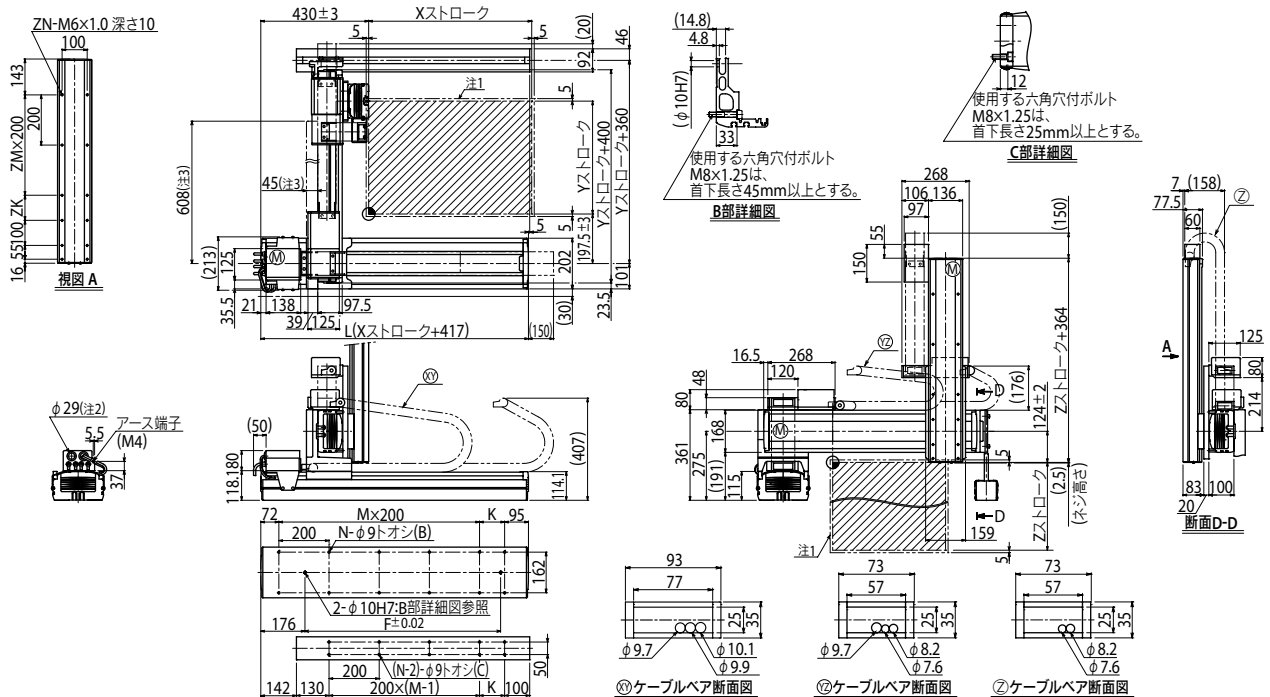
## 最大可搬質量 (kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)
250 ~ 1050	250 ~ 550
	30

## 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

## HXYx 3軸/ZH G1



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
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
F	420	420	600	600	780	780	960	960	1140	1320	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	250	350	450	550	650	750	850	950	1050		
Zストローク	250	350	450	550							
ZK	100	200	100	200							
ZM	1	1	2	2							
ZN	10	10	12	12							

ストローク別最高速度 <sup>※4</sup> (mm/sec)	X軸	1200						960	840	720	600	480
	Y軸	1200						960	840	720		
	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. 強化ブラケットの寸法です。(Yストローク750以上での取付けとなります。)

- 注4. X軸、Y軸のストロークが850mm以上るとき、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。