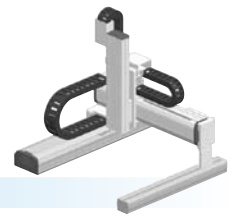


HXYx 3軸/ZH

- 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** - [] - [] - [] - [] - []

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)

RCX340-3 - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - [] - []

適用コントローラ/制御軸数 - 安全規格 - オプションA(OP.A) - オプションB(OP.B) - オプションC(OP.C) - オプションD(OP.D) - オプションE(OP.E) - アフソバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240 - [] - **R** - [] - [] - [] - [] - [] - **BB**

適用コントローラ - CE対応 - 回生装置 - 拡張I/O - ネットワークオプション - iVYシステム - グリッパ - ハッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489

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	5
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	300
動作範囲 (mm)	250~1250	250~1050	250~550
ロボットケーブル長 (m)	標準: 3.5 オプション: 5, 10		

最大可搬質量 (kg)

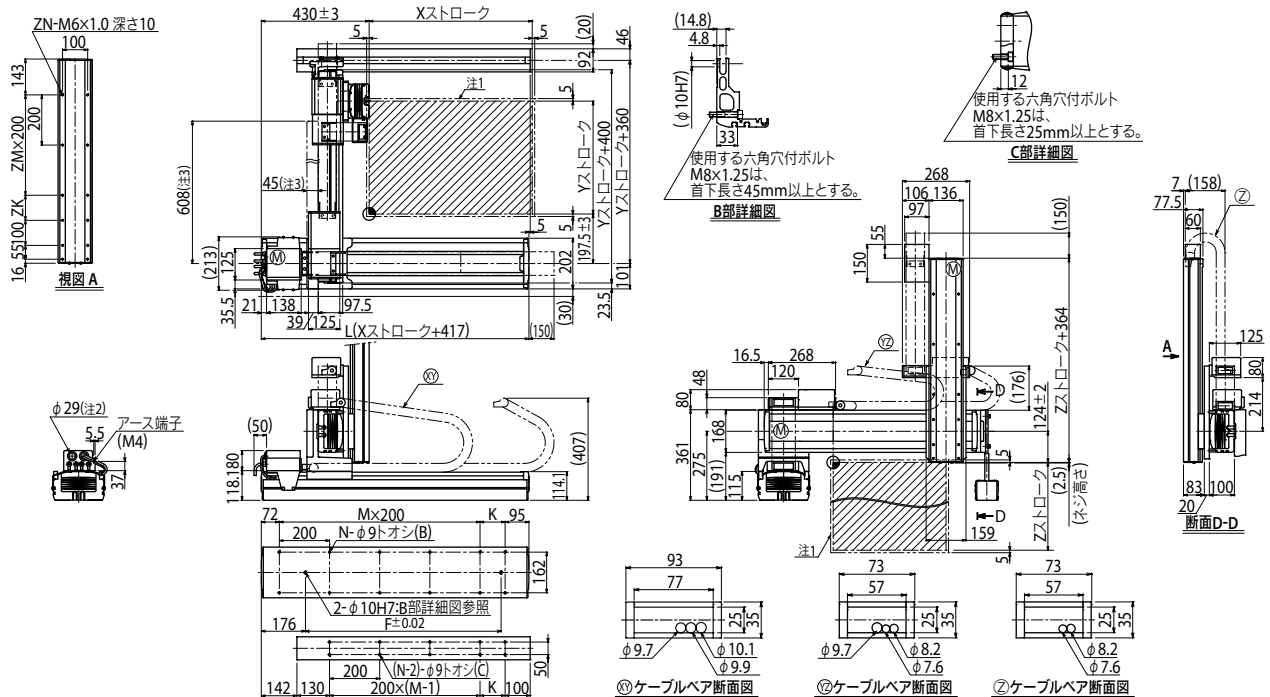
Yストローク (mm)	Zストローク (mm)
250~1050	30

- ※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、Y軸のストロークが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。

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
RCX240-R	

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

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

- 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以上の取付けとなります。)

ストローク別最高速度※4 (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%

- ※4. X軸、Y軸のストロークが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

RCX340 ▶ 502 **RCX240 ▶ 489**