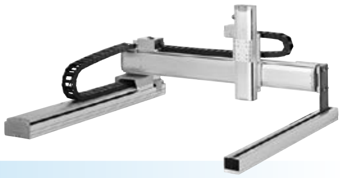
HXYx 3軸/ZL

● ガントリタイプ　● ケーブルベア　● Z軸ベース固定：テーブル移動タイプ（200W）



■注文型式

HXYx - C - [組合せ] - [X軸] - [Y軸] - ZL - [Z軸] - [ケーブル長] - RCX340-3 - [安全規格] - [オプションA] - [オプションB] - [オプションC] - [オプションD] - [オプションE] - [アブソバッテリ]

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／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)	アブソバッテリ
HXYx	C	G1 / G2 / G3 / G4	25～125cm	25～105cm	ZL	25～55cm	3L：3.5m / 5L：5m / 10L：10m	RCX340-3							

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※1	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※2	±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※3（減速比）	20 mm	20 mm	10 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	1200 mm/sec	600 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。

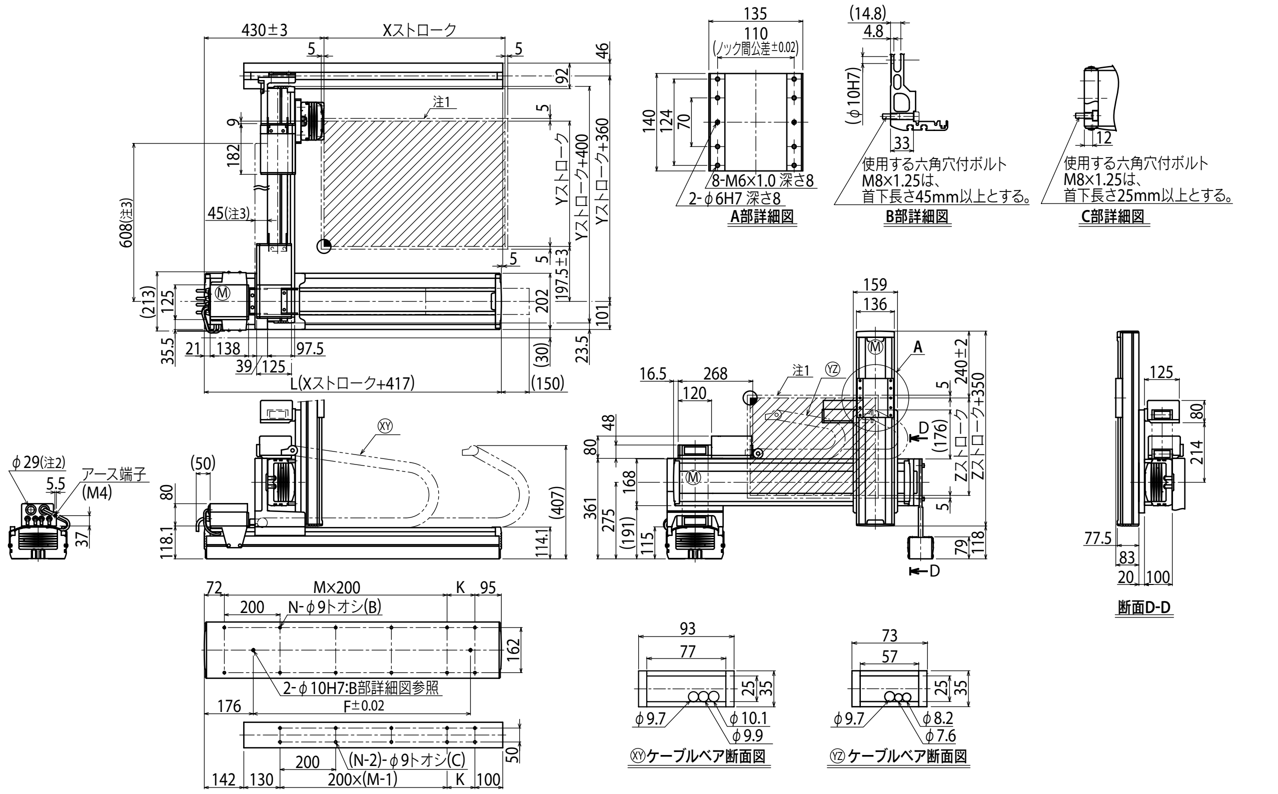
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク（mm）
Yストローク（mm）	250～550
250～1050	20

■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/ZL　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	1667
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

ストローク別最高速度注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%

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。