

● 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

ZL

Z軸

オブションA - オブションB - オブションC - オブションD - オブションE - アブソ (OP.A) (OP.B) (OP.C) (OP.D) (OP.E) バッテリ コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.636

■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		

■ 取入り 版質	囯 (kg)	
	Zストローク(mm)	
Yストローク(mm)	250 ~ 550	
250~1050	20	
	`	

- ※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. 火軸、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

~ 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	

