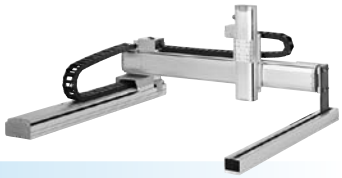
HXYx 3軸/ZL



● 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 - □ - □ - □ - ZL - □ - □ - 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) - ZR軸 - 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 (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

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 - バッテリ

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	10
最高速度※3 (mm/sec)	1200	1200	600
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		

※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。

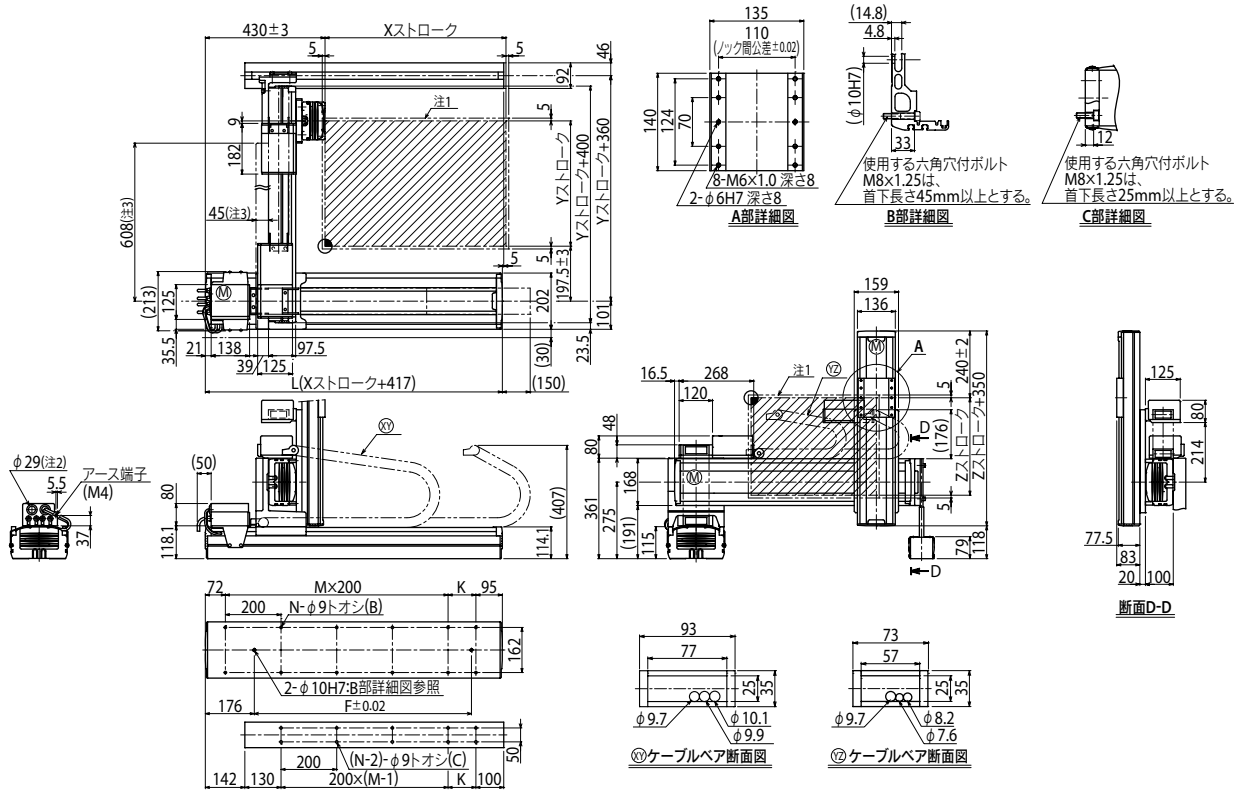
最大可搬質量 (kg)

	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 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

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。

適用コントローラ RCX340▶ 502 RCX240▶ 489