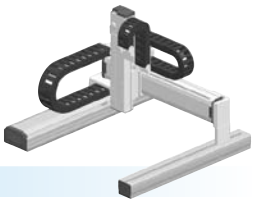
MXYx 3軸/ZFH



●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

MXYx - C - □ - □ - □ - ZFH - □ - □ - 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(15～85cm) - ZR軸 - Z軸(15～35cm) - 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) - アプソバッテリ

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	F17	F14H	F10-BK相当 ガイド強化モデル
モータ出力 AC(W)	400	200	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	150～850	150～350
ロボットケーブル長(m)	標準：3.5　オプション：5,10		

※1. 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFHに変更しました。ZFをご希望の際は、弊社までご相談ください。
※2. 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。
※3. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※4. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm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。

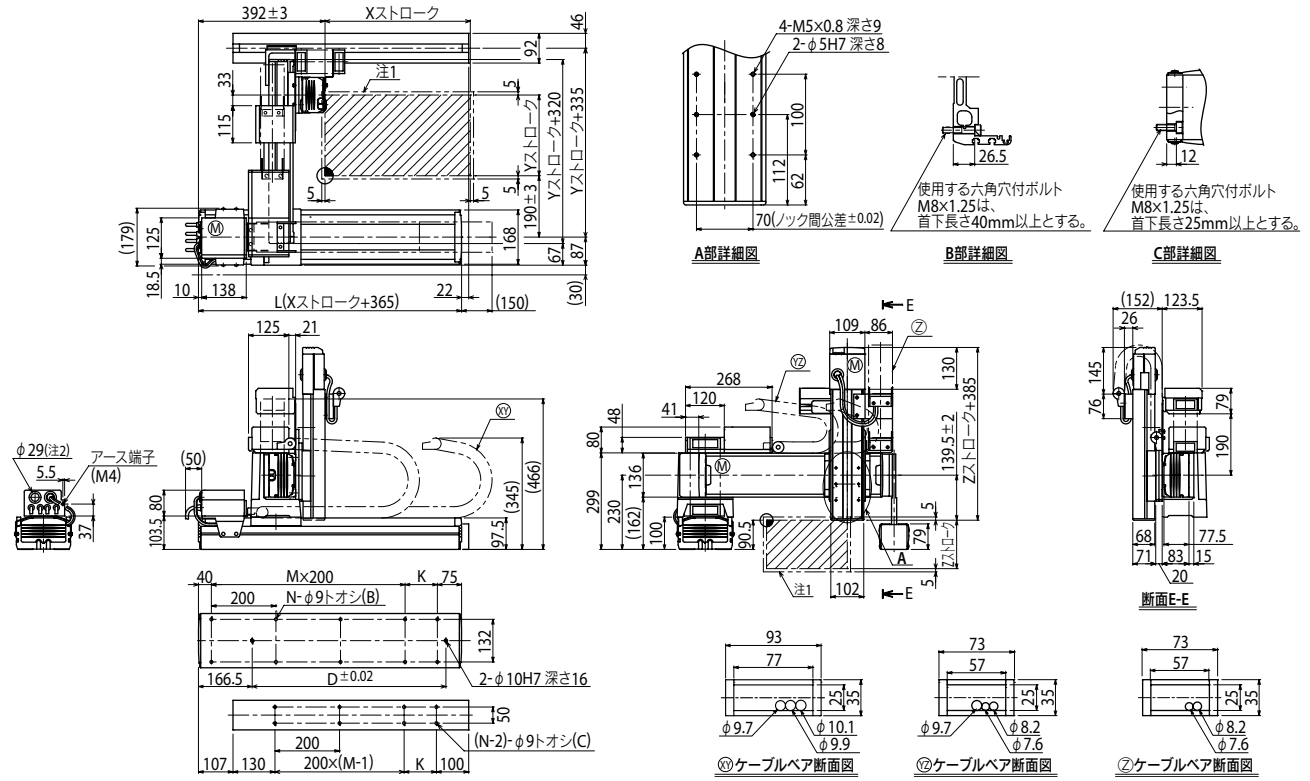
最大可搬質量 (kg)

Yストローク(mm)	Zストローク(mm) 150	250	350
150	14	13	12
250	14	13	12
350	14	13	12
450	14	13	12
550	14	13	12
650	14	13	12
750	14	13	12
850	12	11	10

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

MXYx 3軸/ZFH G1



Xストローク	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250
L	615	715	815	915	1015	1115	1215	1315	1415	1515	1615
K	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100
D	240	420	600	600	780	780	960	960	1140	1140	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	150	250	350	450	550	650	750	850

Zストローク	150	250	350

ストローク別最高速度注3 (mm/sec)								
X軸	1200			960	840	720	600	480
速度設定	—			80%	70%	60%	50%	40%
Y軸	1200			960	780			
速度設定	—			80%	65%			

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. X軸ストロークが850mm以上(Y軸は750mm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