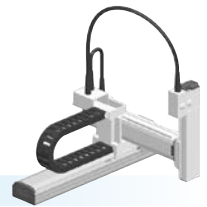


MXYx 3軸/ZFH

- ムービングアームタイプ
- 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: M1, M3
 ケーブル: M1, M3
 組合せ: M1, M3
 X軸: 25~125cm
 Y軸: 15~55cm
 ZFH軸: ZFH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: RCX340-3

安全規格: 安全規格

オプションA (OPA): オプションA (OPA)

オプションB (OPB): オプションB (OPB)

オプションC (OPC): オプションC (OPC)

オプションD (OPD): オプションD (OPD)

オプションE (OPE): オプションE (OPE)

アプンバッテリー: アプンバッテリー

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ **P.636**

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成 ^{※1}	F17	F14H	F10H-BK
モータ出力 AC	400 W	200 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φ15	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	150~550 mm	150~350 mm
ロボットケーブル長	標準: 3.5 m オプション: 5 m, 10 m		

※ 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。
 ※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軸ストロークが850mm以上するとき、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。

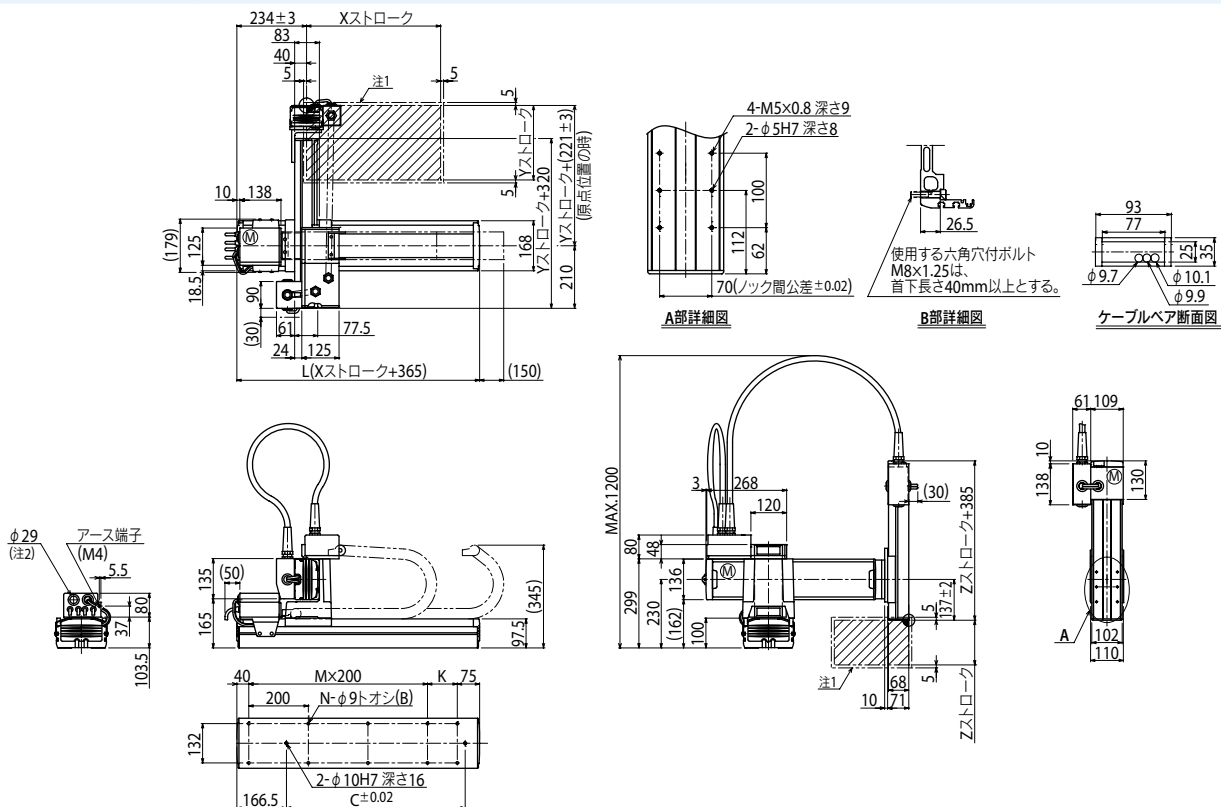
最大可搬質量

Yストローク(mm)	Zストローク(mm)		
	150	250	350
150~550	12	11	10

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

MXYx 3軸/ZFH M1



Xストローク ^{※3}	Y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 ^{※3}	150	250	350	450	550							
Zストローク	150	250	350									
ストローク別最高速度 ^{※4} (mm/sec)	X軸		1200		960	840	720	600	480			
	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プ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. YストロークとZストロークの合計は800mm以下にしてください。

注4. X軸ストロークが850mm以上するとき、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。