

MXYx

3軸/ZFL20/10

●ムービングアームタイプ

●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

MXYx - C

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	ZF軸	Z軸	ケーブル長
M1	M3		25~125cm	15~55cm	ZFL20 ZFL10	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m

RCX340-3

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)	アプンバッテリー

RCX240

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	IVシステム	グリッパ	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。RCX240/RCX240S ▶ P.489

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸: ZFL20	Z軸: ZFL10
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	20	10
最高速度 ^{※3} (mm/sec)	1200	1200	1200	600
動作範囲(mm)	250～1250	150～550	150～350	
ロボットケーブル長(m)	標準:3.5 オプション:5.10			

※ 標準品を従来のZFから、より剛性を高めたZFL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. X軸ストロークが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

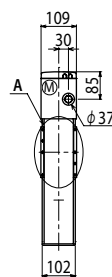
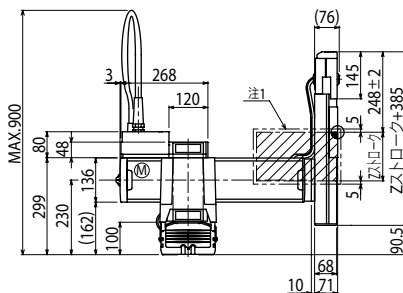
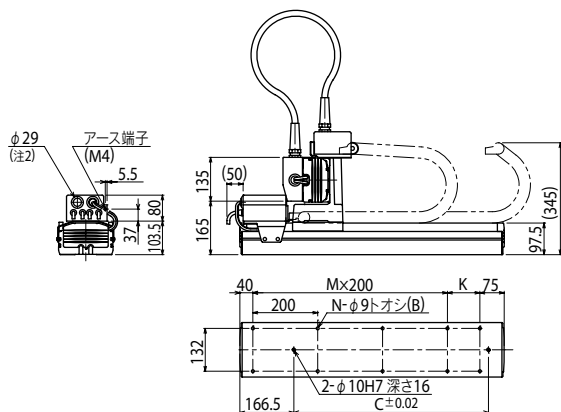
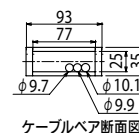
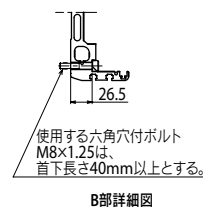
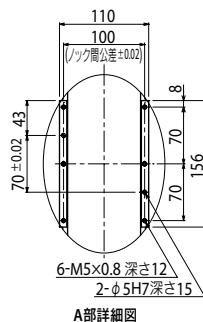
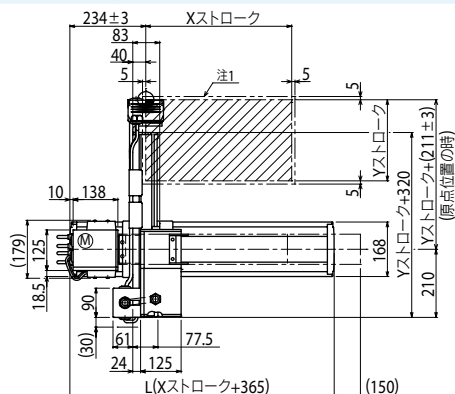
(kg)

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)					
	ZFL20			ZFL10		
150	8	8	8	12	11	10
250						
350						
450						
550						

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
RCX240-R	

MXYx 3軸/ZFL20/10 M1



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
C	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						
Zストローク	150	250	350								
ストローク別最高速度 ^{※3} (mm/sec)	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。