HXYx 3軸/ZPH

● ポールタイプ　● 自立ケーブル　● Z軸ポールタイプ用テーブル固定・ベース移動タイプ（200W）

注文型式

HXYx	S	P1						RCX340-3							
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸※1	Y軸※1	ZR軸	Z軸	ケーブル長	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
			25～85cm	25～85cm	ZPHL ZPHR	25～65cm	3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.678

※1. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下、YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F20	F20-BK	F14H
モータ出力 AC	600 W	600 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	10 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250～850 mm	250～850 mm	250～650 mm
ロボットケーブル長	標準：3.5 m　オプション：5 m, 10 m		

※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、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。

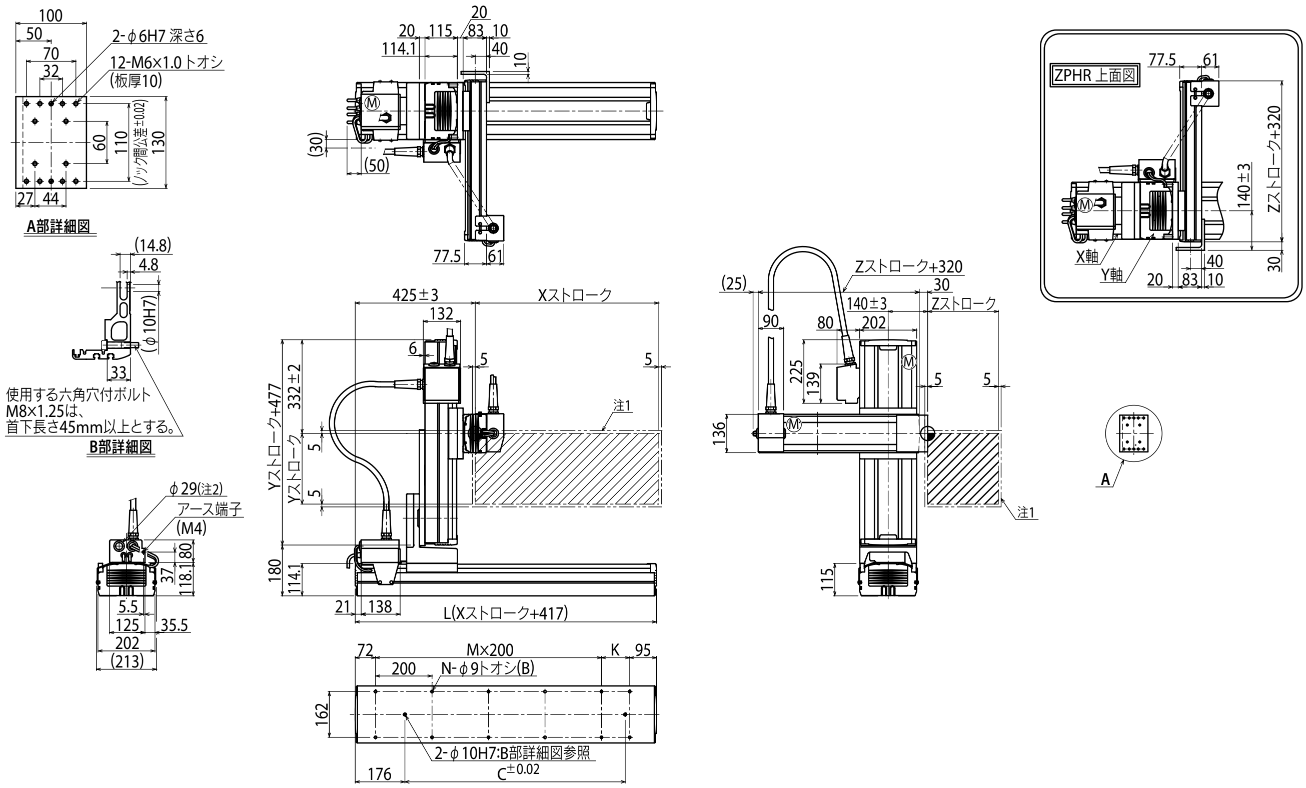
最大可搬質量 (kg)

	Zストローク（mm）
Yストローク（mm）	250～650
250～850	15

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

HXYx 3軸/ZPHL　P1



Xストローク注4	250	350	450	550	650	750	850
L	667	767	867	967	1067	1167	1267
K	100	200	100	200	100	200	100
D	420	420	600	600	780	780	960
M	2	2	3	3	4	4	5
N	8	8	10	10	12	12	14

Yストローク注4	250	350	450	550	650	750	850
Zストローク	250	350	450	550	650		

ストローク別最高速度注5 (mm/sec)			
	X軸	1200	960
	Y軸	600	480
	速度設定	―	80%

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. 本図は、ZPHLの組合せにて作図してあります。
ZPHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。

注4. XストロークとYストロークの合計は1100mm以下、YストロークとZストロークの合計は1200mm以下にしてください。

注5. 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。

垂直多関節ロボット YA / リニアコンベアモジュール LCM / 単軸ロボット GX / モータレス単軸 Robonity / 小型単軸ロボット TRANSERVO / 単軸ロボット FLIP-X / リニア単軸ロボット PHASER / 直交ロボット XY-X / スカラロボット YK-X / ピック&プレイス YP-X / クリーン CLEAN / コントローラ CONTROLLER / 各種情報 INFORMATION / アームタイプ / ガントリタイプ / ムービングアームタイプ / ポールタイプ / XZタイプ