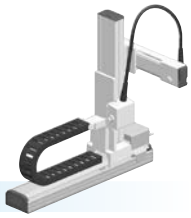
MXYx 3軸/ZPMH



● ポールタイプ　● ケーブルベア　● 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

MXYx	- C	- P2	- □	- □	- □	- □	- □	- RCX340-3	- □	- □	- □	- □	- □	- □	- □
ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	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
			25～125cm	15～65cm	ZPMHL ZPMHR	15～35cm	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▶ P636

■基本仕様

	X軸	Y軸	Z軸
軸構成※1	F17	F14H-BK	F10H
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	10 mm	20 mm
最高速度※4	1200 mm/sec	600 mm/sec	1200 mm/sec
動作範囲	250～1250 mm	150～650 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ZPMから、より剛性を高めたZPMHに変更しました。ZPM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。

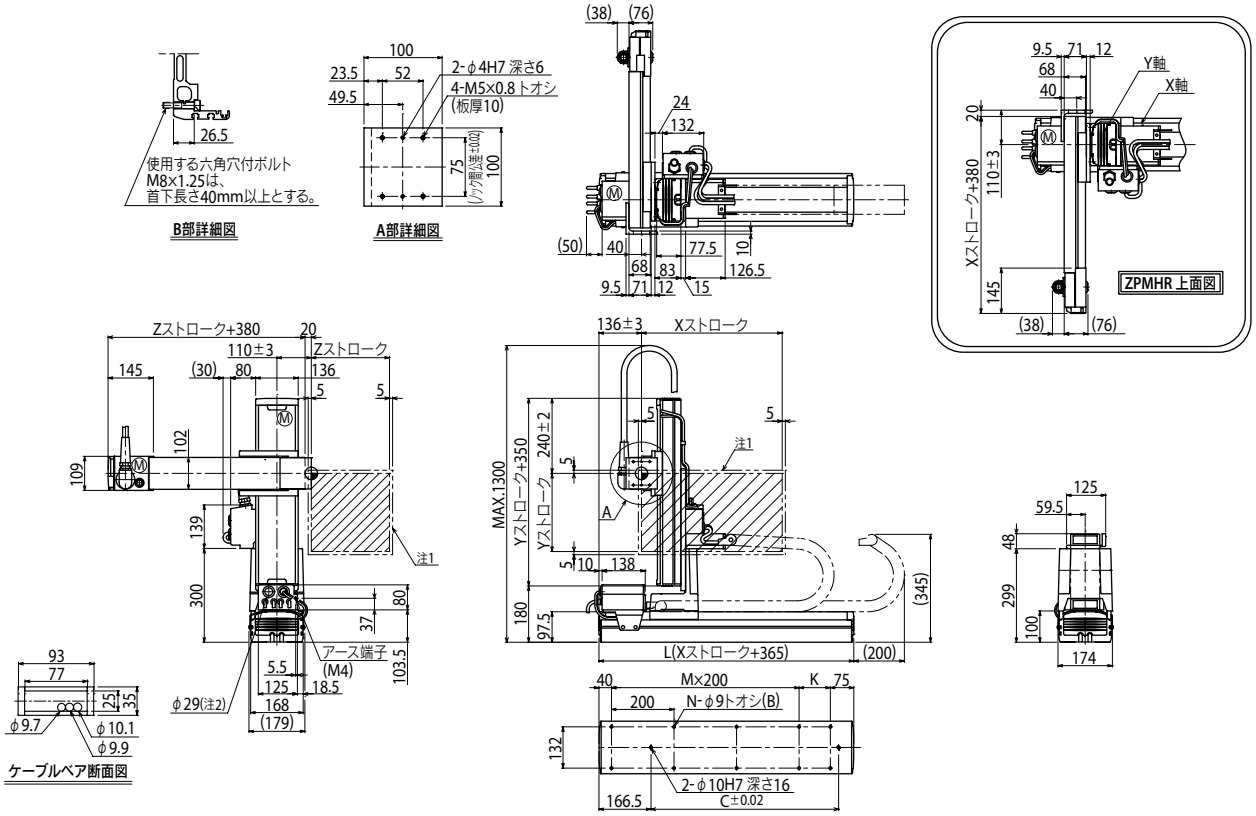
■最大可搬質量 (kg)

	Zストローク(mm)		
Yストローク(mm)	150	250	350
150～650	10	9	8

■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/ZPMHL P2



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	650
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%

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、ZPMHLの組合せにて作図してあります。
ZPMHRの場合は、右上の上面図をご参照ください。
注4. 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。

適用コントローラ RCX340▶ 636