



- ボールタイプ
- ケーブルベア
- Z軸ボ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

ロボット本体	ケーブル	組合せ	X軸	Y軸	Z軸	Z軸	ケーブル長
			25~125cm	15~65cm	ZPMHL	15~35cm	3L:3.5m 5L:5m 10L:10m
					ZPMHR		

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
-----------------	------	---------------	---------------	---------------	---------------	---------------	----------

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340 ▶ P.502

RCX240

適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張/O	ネットワークオプション	IVシステム	クリップ	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
軸構成 ^{*1}	F17	F14H-BK	F10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	10	20
最高速度 ^{*3} (mm/sec)	1200	600	1200
動作範囲 (mm)	250~1250	150~650	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)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。

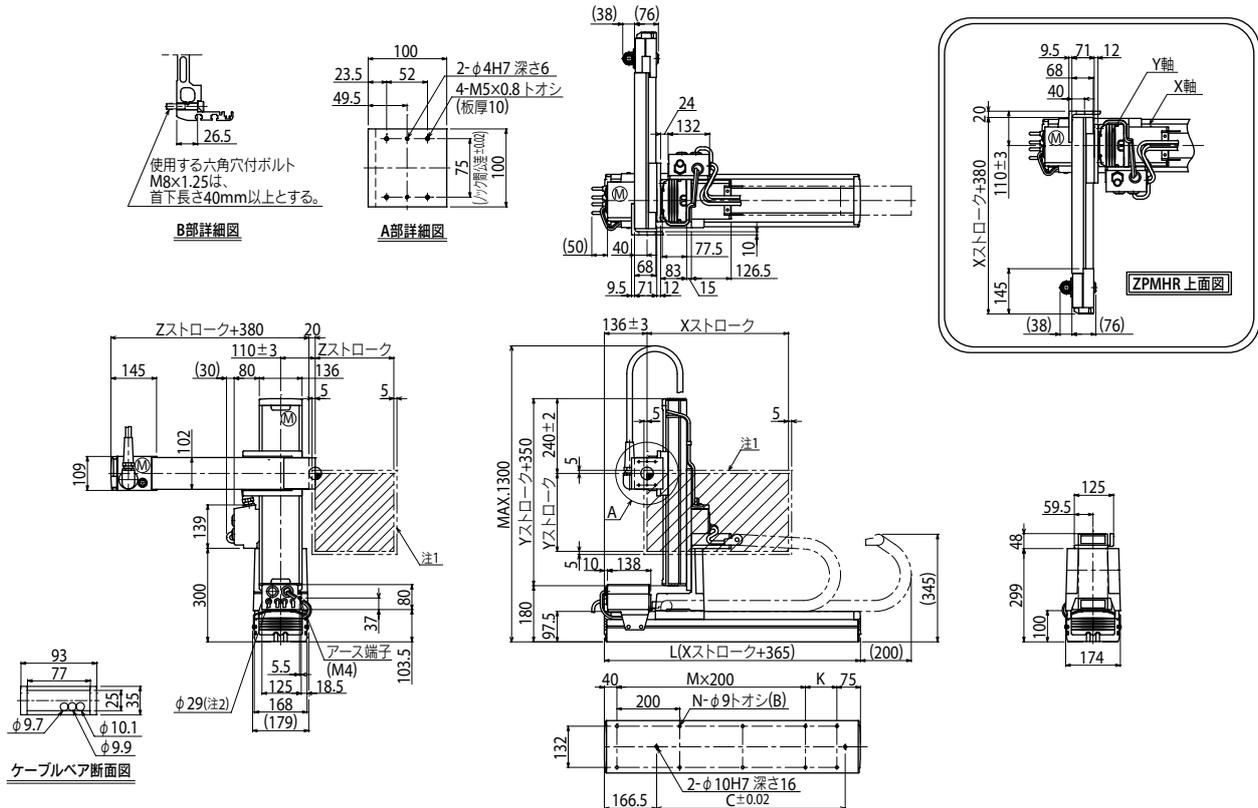
最大可搬質量

Yストローク (mm)	Zストローク (mm)		
	150	250	350
150~650	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
RCX240-R	

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 ^{*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。