

FXyt-ZAF

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- ダブルアーム
タイプ
- XZタイプ
- ガントリ
タイプ
- ボールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

FXyt - C - A1 - 195 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合せ - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 1950mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エア
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

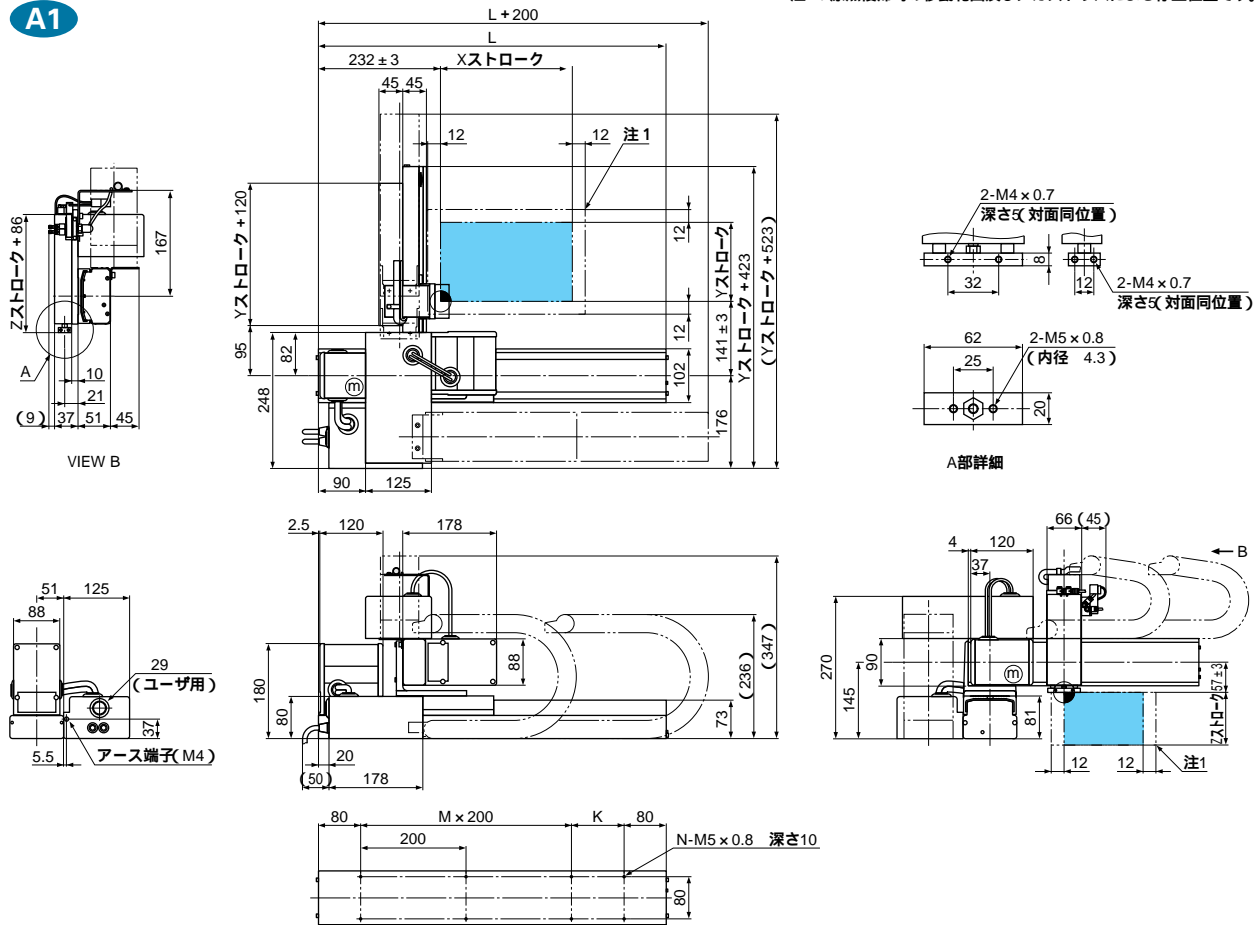
可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A1

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
Yストローク	150	250	350	450																
Zストローク	50、100、150																			

ロボット型式

FXyt - C - A2 - 195 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 1950mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

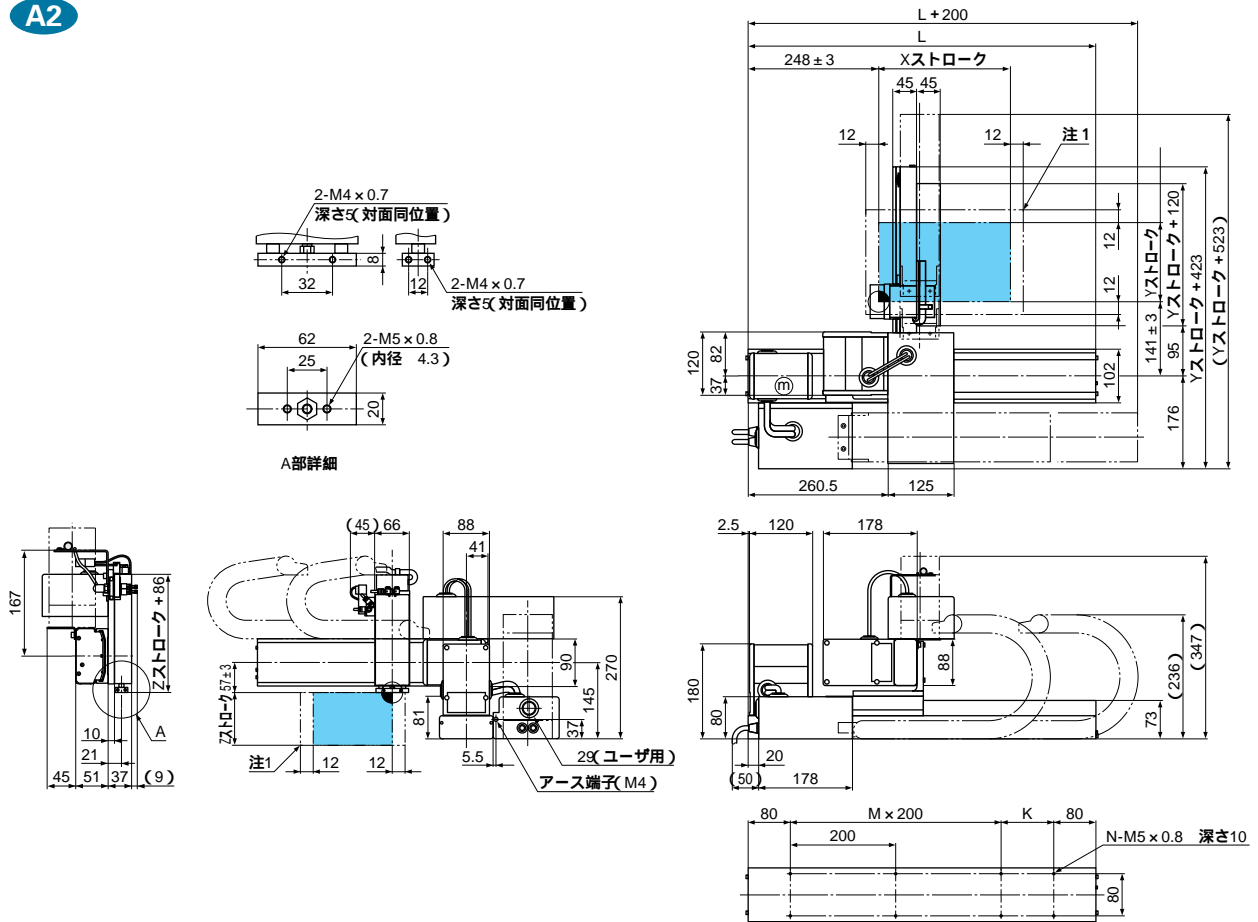
可搬質量表

		Z軸ストローク	
		50 ~ 150mm	
Y軸ストローク	150mm	4kg	
	250mm	4kg	
	350mm	4kg	
	450mm	2kg	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A2

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
Yストローク	150	250	350	450															
Zストローク	50、100、150																		

FXyt-ZAF

ケーブルベア
自立ケーブル
アームタイプ
アームタイプ
アームタイプ
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
XZタイプ
XZタイプ
タイプ
ダブルアーム
X軸
省スペース
省スペース
Y軸
省スペース

ロボット型式

FXyt - C - A3 - 195 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 1950mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エア
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

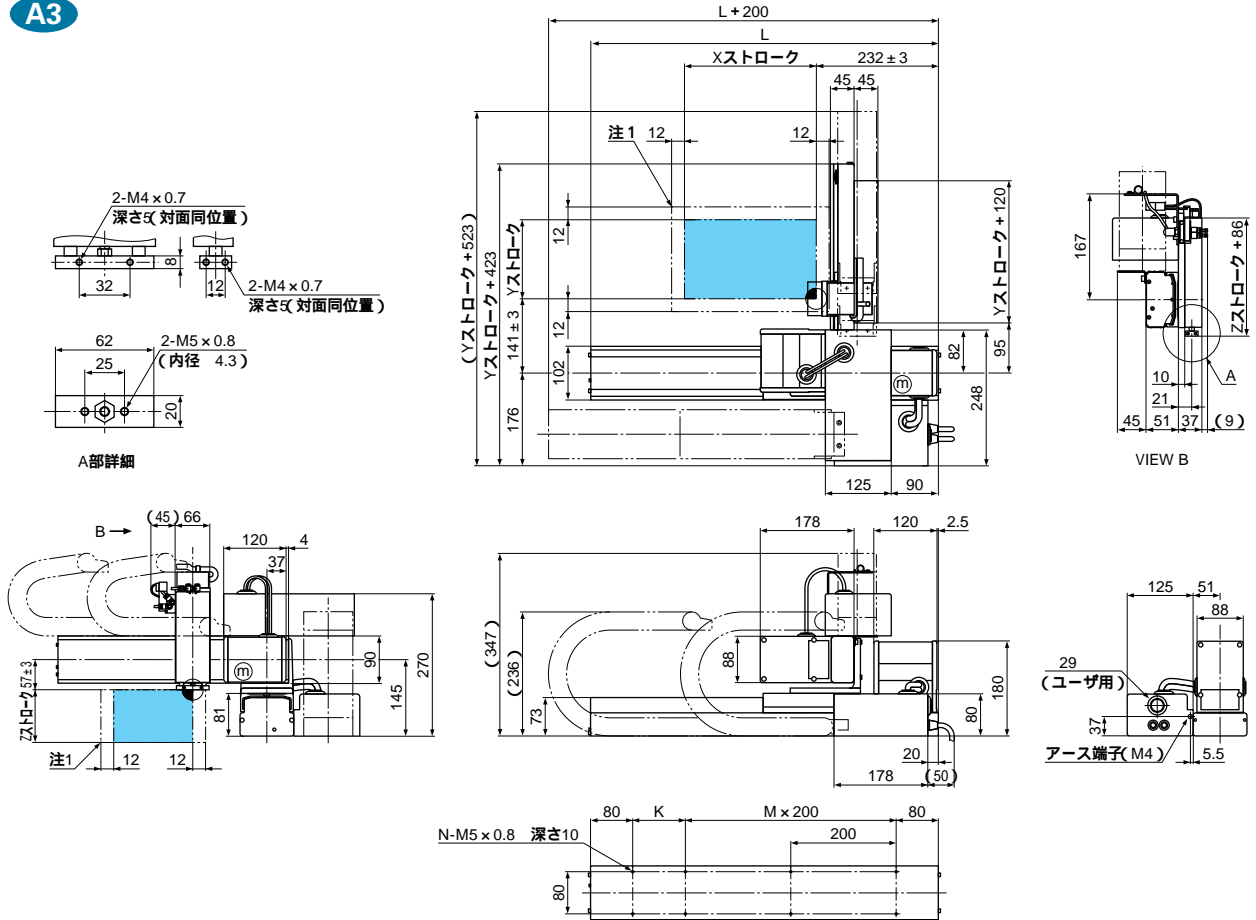
可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A3

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950	
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
Yストローク	150	250	350	450																
Zストローク	50、100、150																			

ロボット型式

FXyt - C - A3 - 195 - 45 - ZP - 100 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ(型式) - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD *ドライ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 1950mm
	Y軸	150 ~ 350mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

駆動方式	60W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
減速機構	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	100mm
ユニット質量	ZP100、3kg
最大可搬質量	2kg

ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)

可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	2kg
	250mm	2kg
	350mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150~550mmとなります。

A3

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: Z軸ブレーキ付きは、オプションです。

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
Yストローク	150	250	350																

A部詳細

M6×1.0 深さ15

深さ15

(ユーザ用)

アース端子(M4) 5.5

FXyt-ZAF

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- ダブルアーム
タイプ
- XZタイプ
- ガントリ
タイプ
- ボールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルベア

ロボット型式

FXyt - C - A4 - 195 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 1950mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸 ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A4

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。

A部詳細

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750	850	950	1050	1150	1250	1350	1450	1550	1650	1750	1850	1950
L	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360
K	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
Yストローク	150	250	350	450															
Zストローク	50、100、150																		

ロボット型式

FXyt - S - A1 - 75 - 45 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 専用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

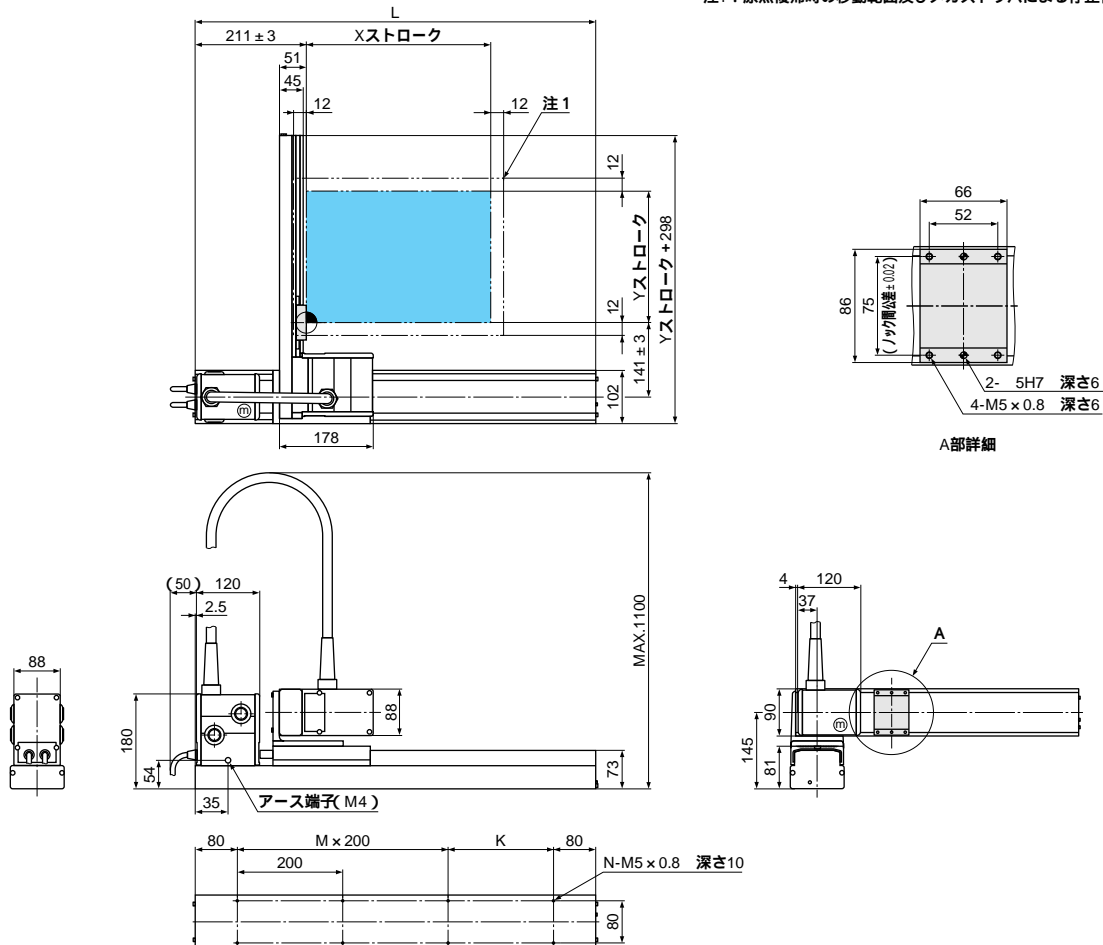
可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A1

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-10

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- ダブルアーム
タイプ
- XZタイプ
- ガントリ
タイプ
- ボールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

FXyt - S - A1 - 75 - 45 - 10 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ/筐式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

Y軸 ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A1

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。

A部詳細

A部詳細

A部詳細

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-ZAF

ケーブルベア
自立ケーブル
アームタイプ
ムービング
アームタイプ
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
ダブルアーム
X軸
省スペース
Y軸
省スペース

ロボット型式

FXyt - S - A1 - 75 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エア
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

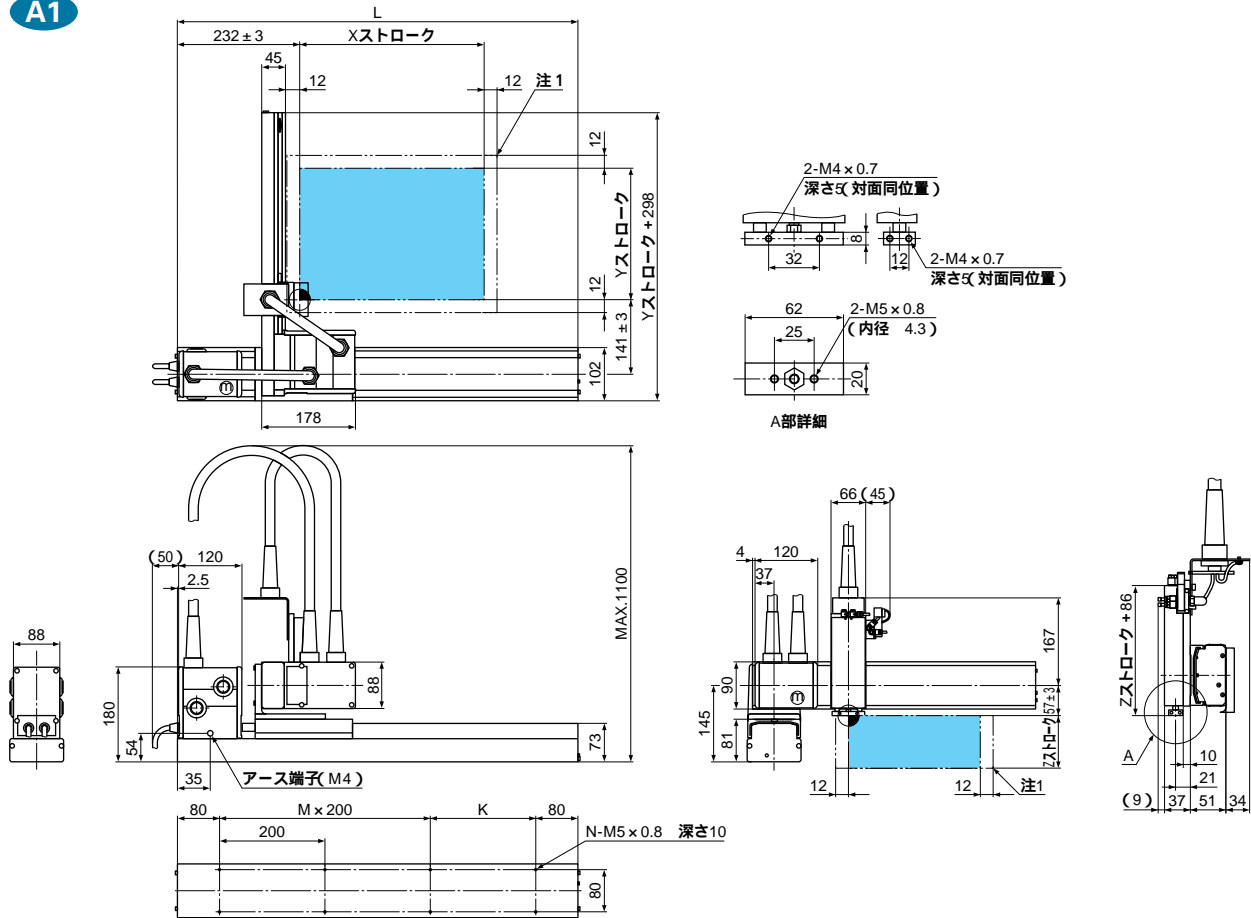
可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A1

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			
Zストローク	50、100、150						

ロボット型式

FXyt - S - A1 - 75 - 45 - ZP - 100 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライバ(型式) - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD*ドライバ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 350mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

駆動方式	60W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
減速機構	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	100mm
ユニット質量	ZP100、3kg
最大可搬質量	2kg

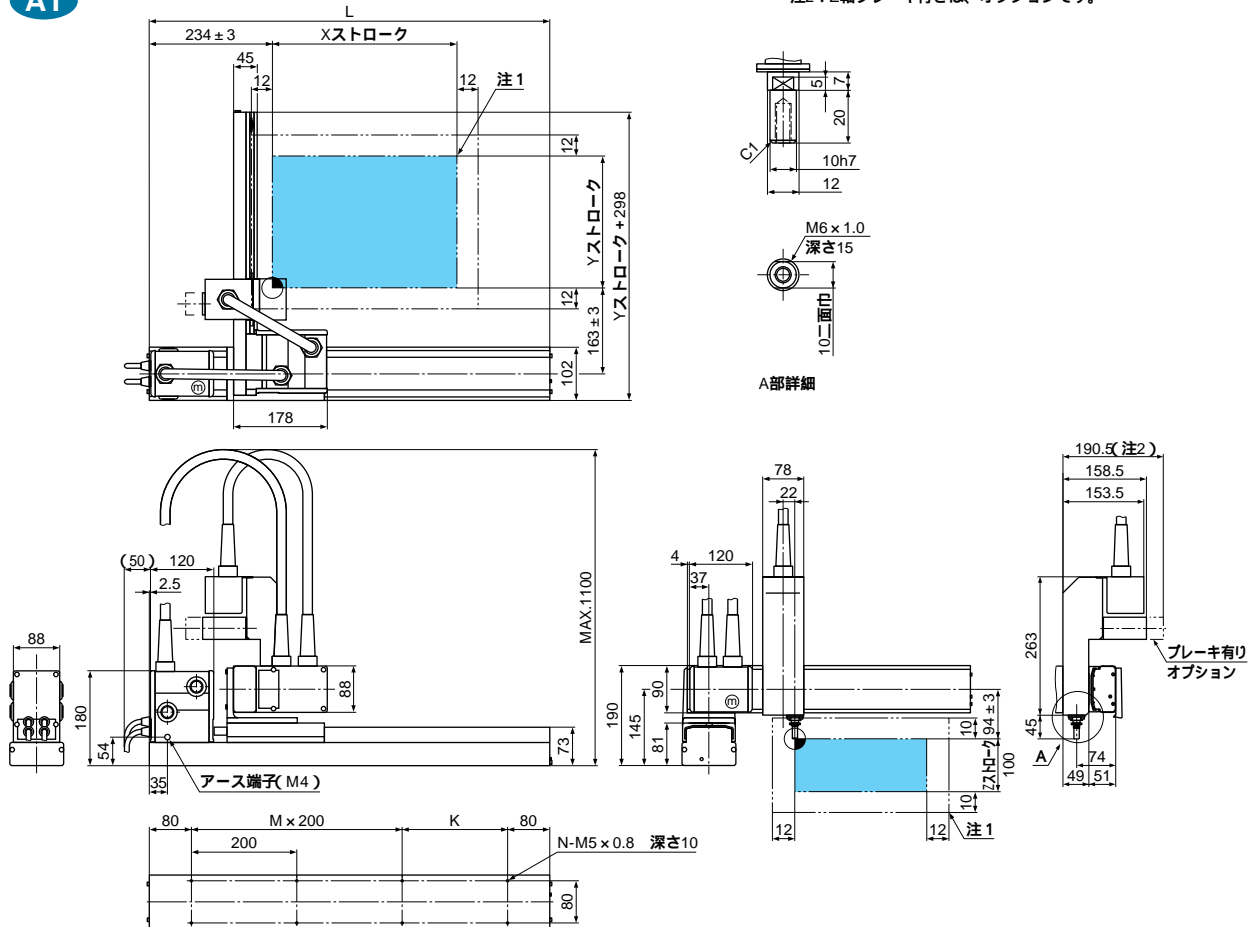
ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)

可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	2kg
	250mm	2kg
	350mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150~550mmとなります。

A1



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350				

ロボット型式

FXyt - S - A2 - 75 - 45 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 - ケーブル - 床外アーム設置 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 電源電圧

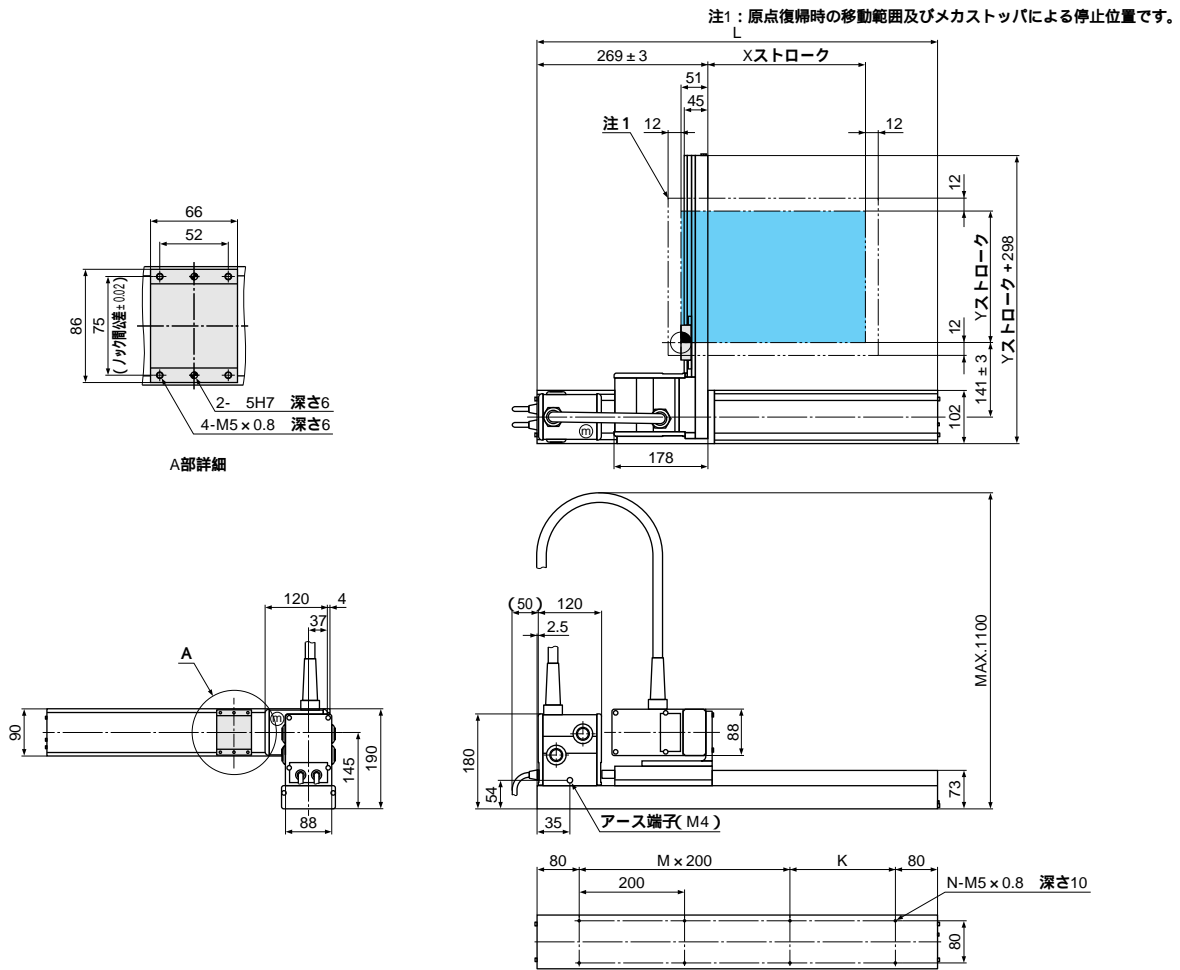
XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

A2



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-10

ケーブルベア
自立ケーブル
アームタイプ
アームタイプ
ムービング
アームタイプ
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
ダブルアーム
X軸
省スペース
Y軸
省スペース

ロボット型式

FXyt - S - A2 - 75 - 45 - 10 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

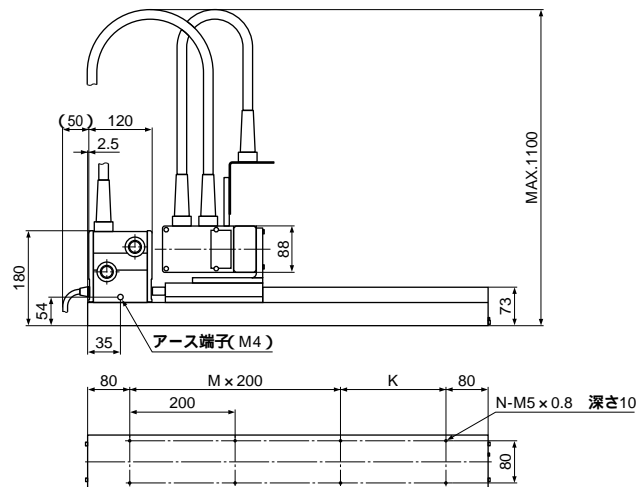
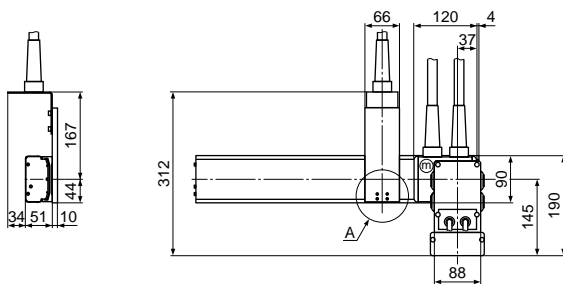
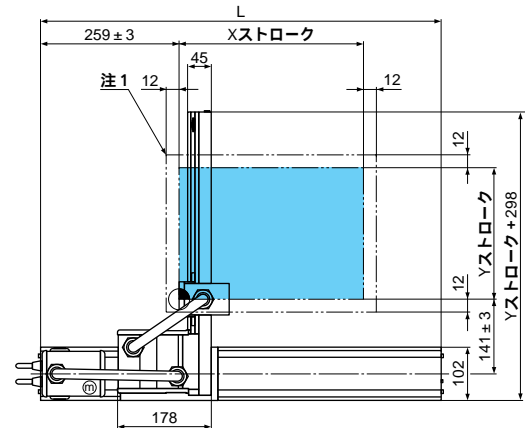
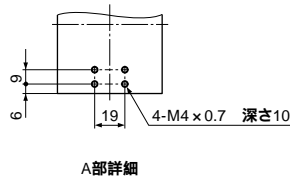
駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

A2

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-ZAF

ケーブルベア
自立ケーブル
アームタイプ
ムービング
アームタイプ
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
ダブルアーム
省スペース
X軸
省スペース
Y軸

ロボット型式

FXyt - S - A2 - 75 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライバ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

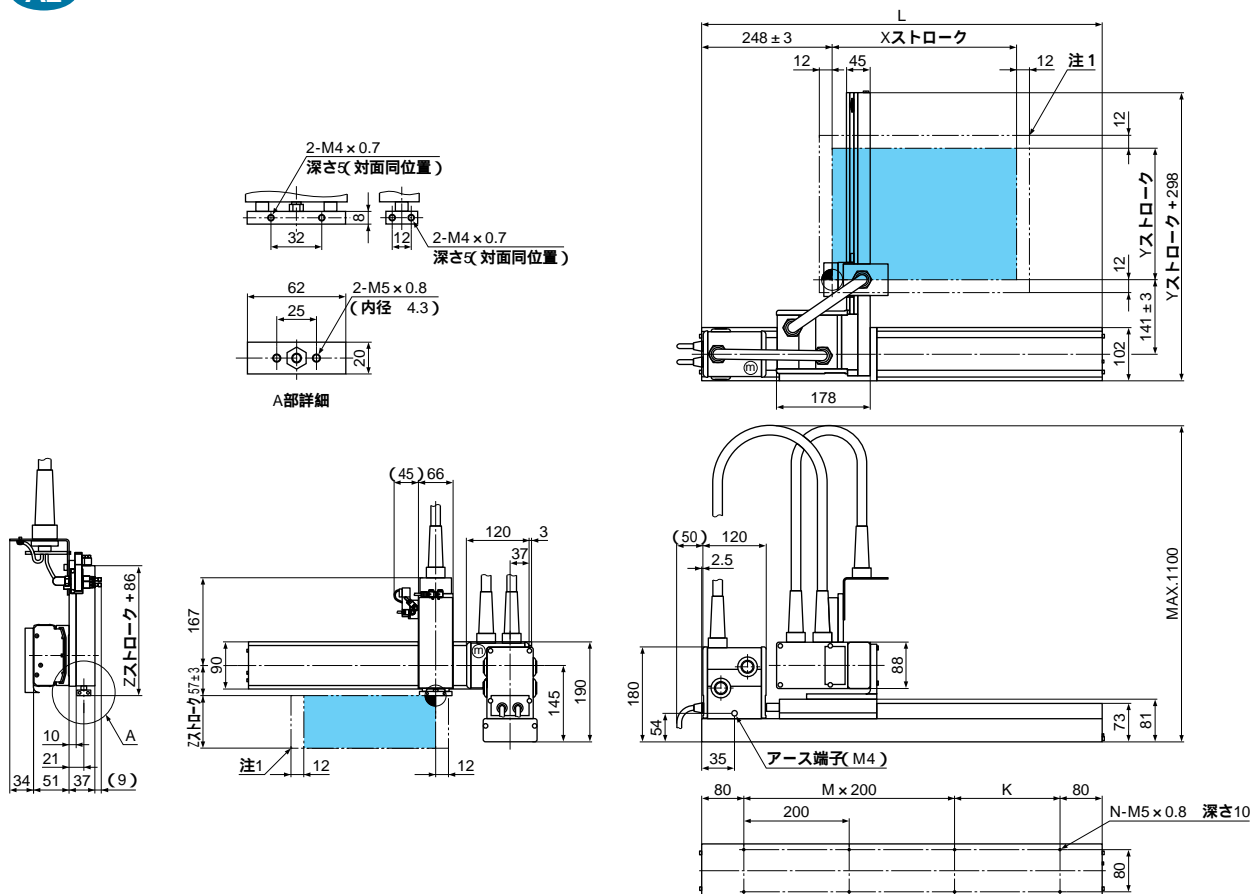
可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸 ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A2

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			
Zストローク	50、100、150						

ロボット型式

FXyt - S - A2 - 75 - 45 - ZP - 100 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧 - 拡張IO - B5FDドライブ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 350mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

駆動方式	60W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
減速機構	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	100mm
ユニット質量	ZP100、3kg
最大可搬質量	2kg

ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)

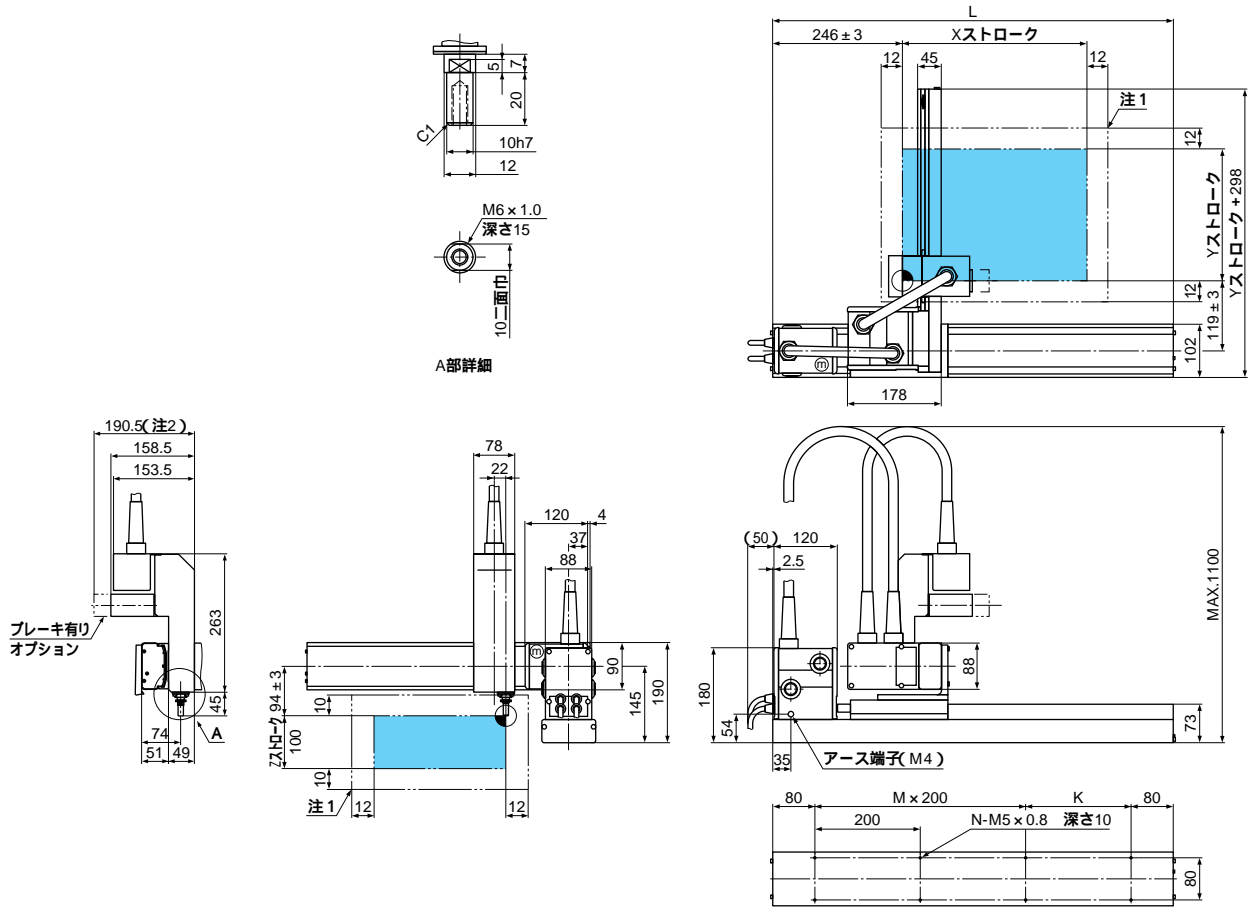
可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	2kg
	250mm	2kg
	350mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150~550mmとなります。

A2

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: Z軸ブレーキ付きは、オプションです。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350				

ロボット型式

FXyt - S - A3 - 75 - 45 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 - ケーブル - 外部アーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 通用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 電源電圧

XY軸基本仕様

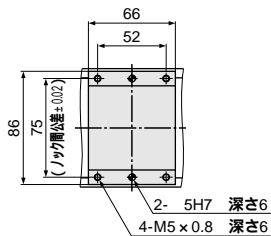
駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

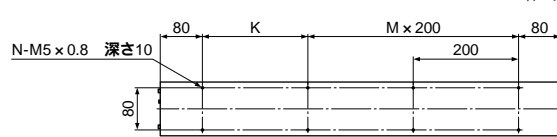
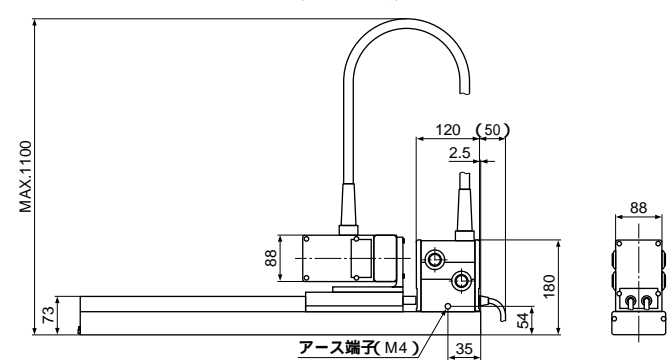
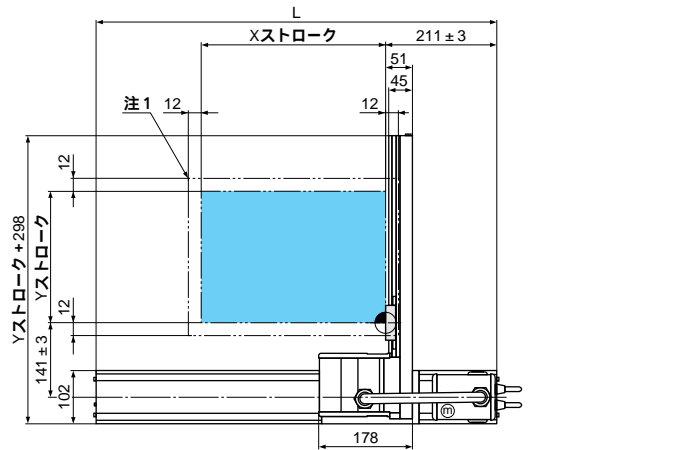
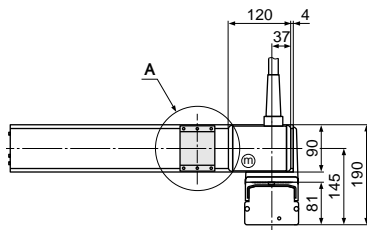
Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

A3

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。



A部詳細



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-10

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- ダブルアーム
タイプ
- XZタイプ
- ガントリ
タイプ
- ボールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

FXyt - S - A3 - 75 - 45 - IO - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合せ - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ/型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

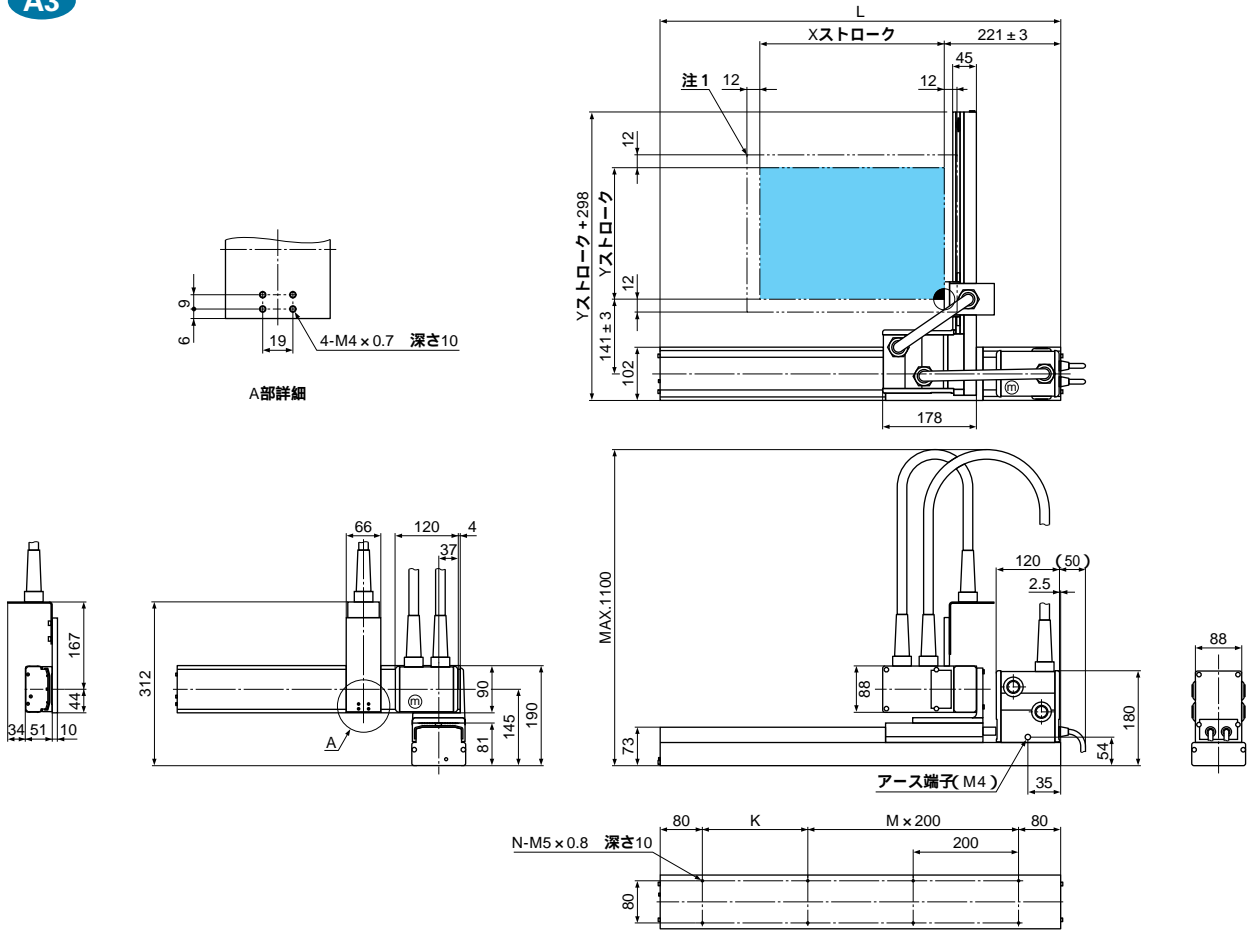
駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

Y軸 ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

A3

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-ZAF

ケーブルベア
自立ケーブル
アームタイプ
ムービング
アームタイプ
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
ダブルアーム
タイプ
X軸
省スペース
Y軸
省スペース

ロボット型式

FXyt - S - A3 - 75 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライバ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エアー
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

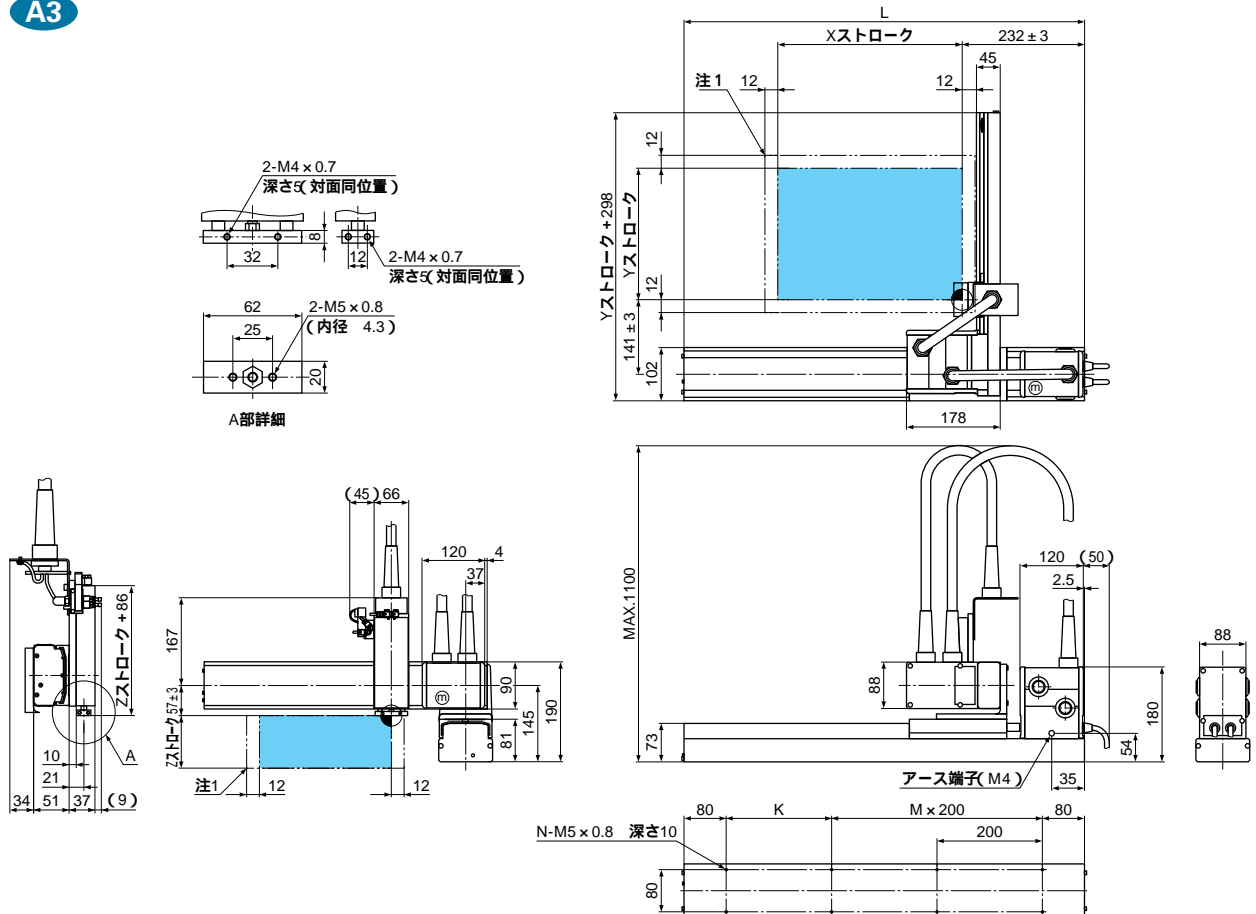
可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸 ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A3

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			
Zストローク	50、100、150						

FXyt-zp

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- ダブルアーム
タイプ
- XZタイプ
- ガントリ
タイプ
- ボールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

FXyt - S - A3 - 75 - 45 - ZP - 100 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ(型式) - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD *ドライ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 350mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

Z軸基本仕様

駆動方式	60W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
減速機構	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	100mm
ユニット質量	ZP100、3kg
最大可搬質量	2kg

ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)

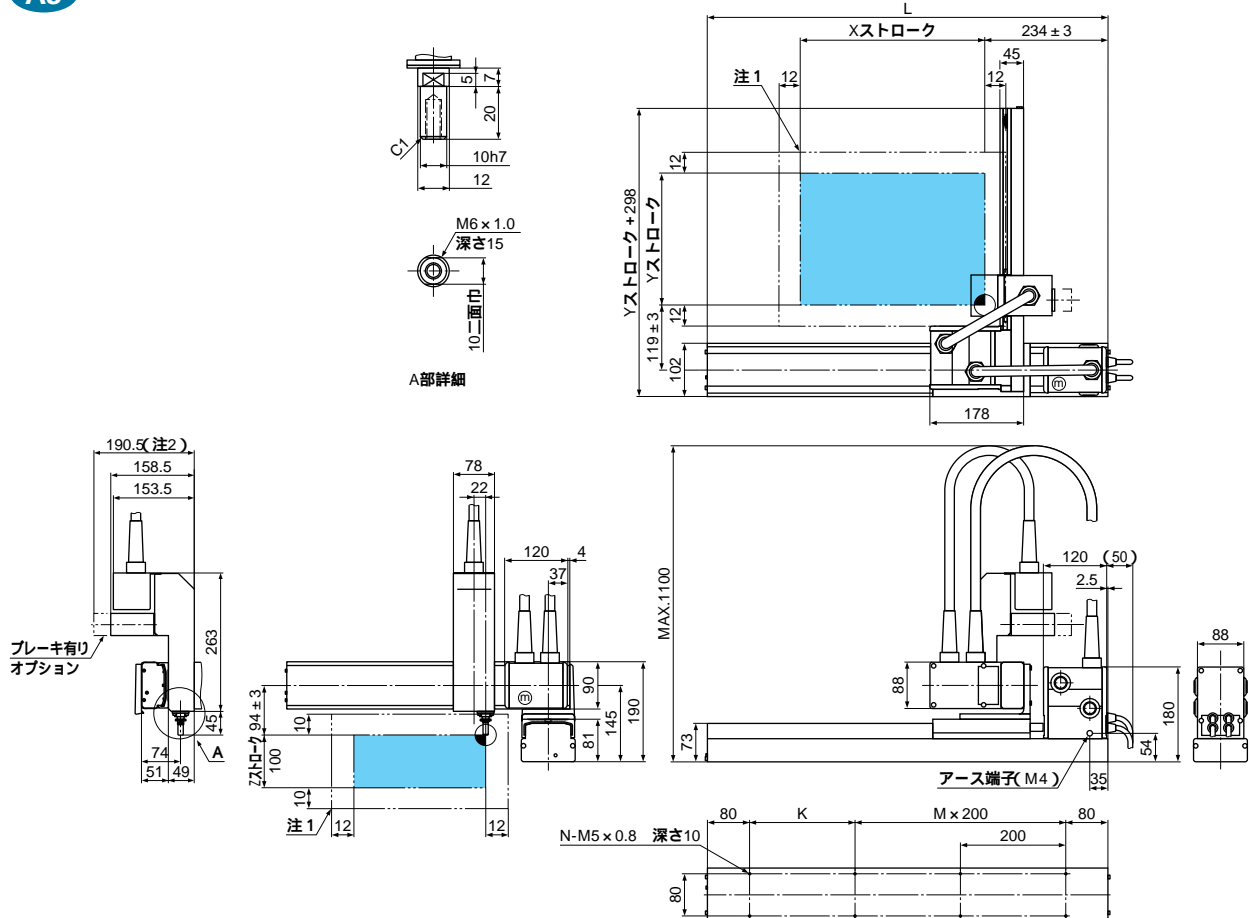
可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	2kg
	250mm	2kg
	350mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A3

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: Z軸ブレーキ付きは、オプションです。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350				

ロボット型式

FXyt - S - A4 - 75 - 45 - 3L - DRCH - 0505 - 200

ロボット本体 - ケーブル - 外部アーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型 - 電源電圧

XY軸基本仕様

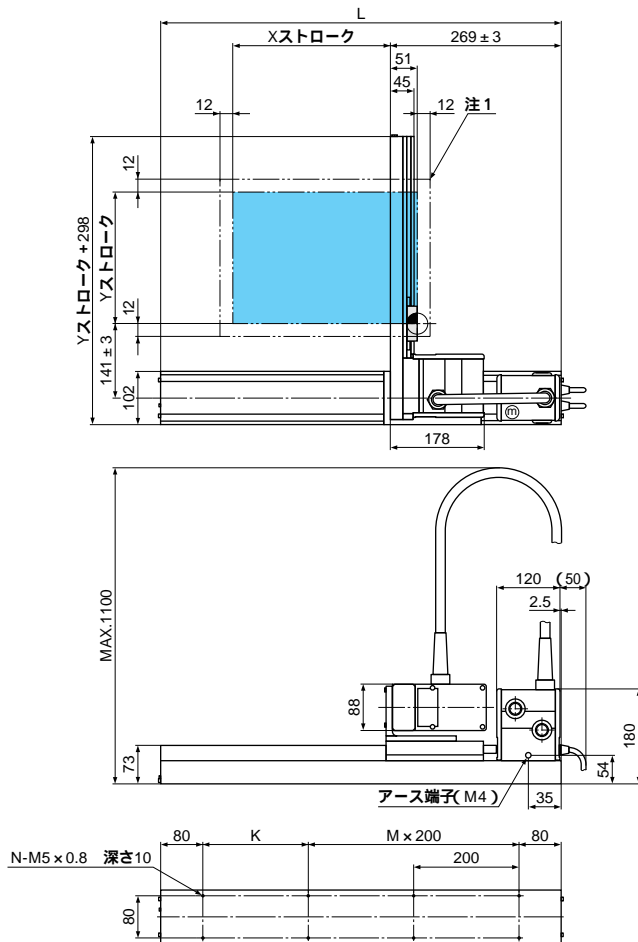
駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

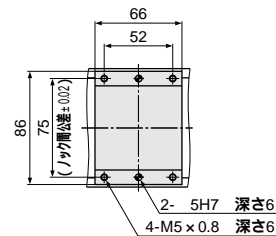
可搬質量表

Y軸ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

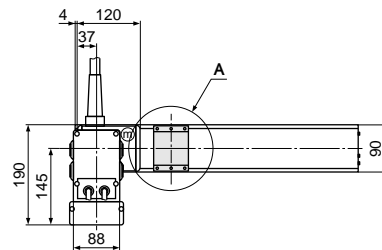
A4



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。



A部詳細



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-10

- Y軸
省スペース
- X軸
省スペース
- ダブルアーム
タイプ
- XZタイプ
- ガントリ
タイプ
- ポールタイプ
- ムービング
アームタイプ
- アームタイプ
- 自立ケーブル
- ケーブルヘア

ロボット型式

FXyt - S - A4 - 75 - 45 - 10 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ/缶式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

Y軸 ストローク	150mm	5kg
	250mm	5kg
	350mm	5kg
	450mm	3kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A4

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。

The drawing shows a side view of the robot arm with dimensions: X stroke (259 ± 3), Y stroke (+298), total length L, and cable length. A detail view 'A' shows the end effector with dimensions: 4, 120, 66, 37, 190, 145, 90, 88, 312, 44, 167, 10, 51, 34. Mounting details include 4-M4 x 0.7 screws (depth 10) and an M4 terminal block. Cable length options are shown as 80, K, M x 200, 200, 80 with N-M5 x 0.8 screws (depth 10).

Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			

FXyt-ZAF

ケーブルベア
自立ケーブル
アームタイプ
ムービング
アームタイプ
ボールタイプ
タイプ
ガントリ
XZタイプ
タイプ
ダブルアーム
省スペース
X軸
省スペース
Y軸

ロボット型式

FXyt - S - A4 - 75 - 45 - ZAF - 150 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボアーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライバ型式 - 電源電圧

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 450mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

Z軸基本仕様

駆動方式	エア
動作範囲	50、100、150mm
ユニット質量	ZAF150、1.5kg
最大可搬質量	4kg

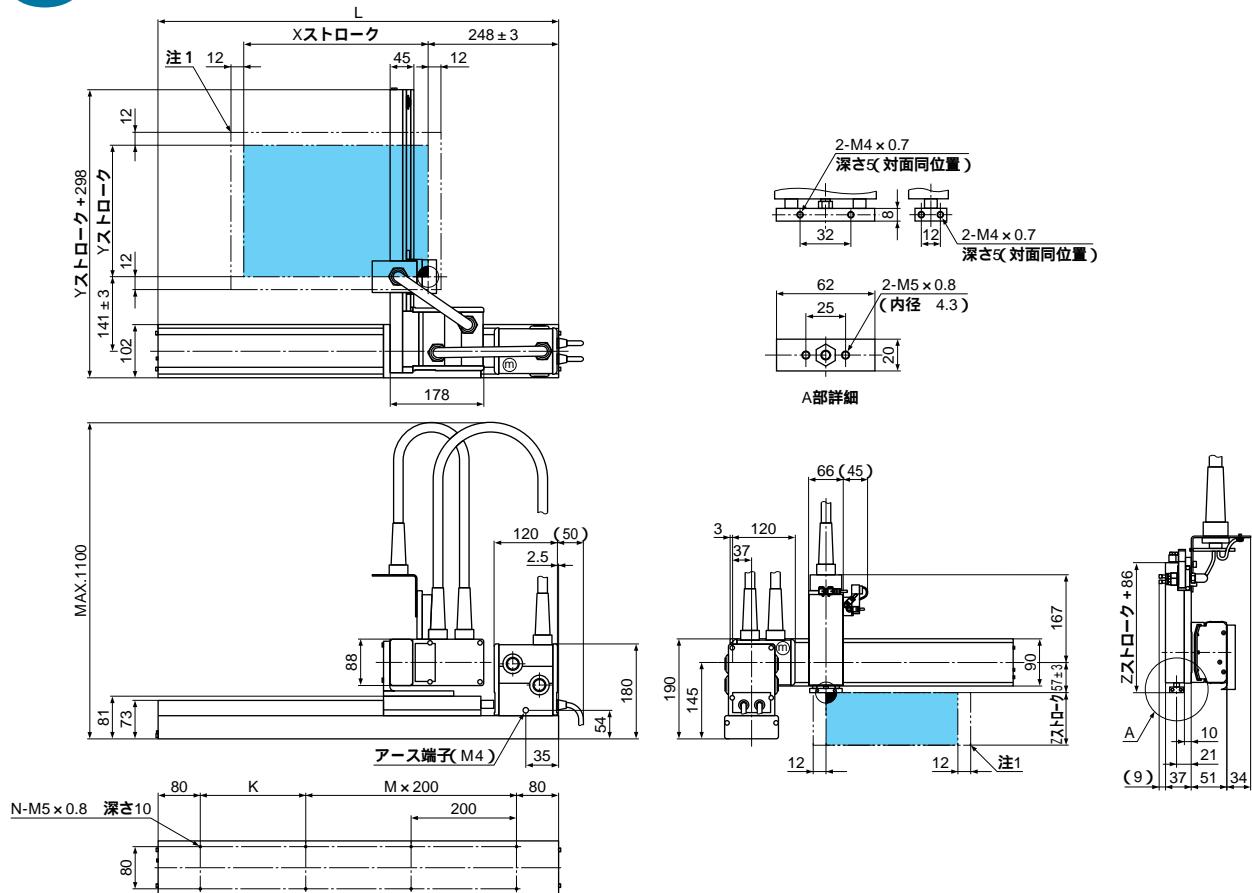
可搬質量表

		Z軸ストローク
		50 ~ 150mm
Y軸 ストローク	150mm	4kg
	250mm	4kg
	350mm	4kg
	450mm	2kg

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150 ~ 550mmとなります。

A4

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。



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350	450			
Zストローク	50、100、150						

ロボット型式

FXyt - S - A4 - 75 - 45 - ZP - 100 - 3L - QRCH - 3 - 200 - IC - FD

ロボット本体 - ケーブル - 外部アーム総合 - X軸ストローク - Y軸ストローク - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライバ(型式) - 電源電圧 - 拡張IO - B5FD*ドライブ

XY軸基本仕様

駆動方式	X軸	100W/200V、3000rpm
	Y軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Y軸	1200mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Y軸	0.0029mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Y軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Y軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 750mm
	Y軸	150 ~ 350mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	TRCH3、QRCH-3	

原点位置は四隅どの位置にも変更可能ですがご注文時にご指定ください。
X軸原点位置反モータ側の場合ストロークは150~550mmとなります。

Z軸基本仕様

駆動方式	60W/200V、3000rpm
最高速度	1000mm/sec
分解能	0.0024mm/pulse
繰り返し位置決め精度	±0.08mm
減速機構	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	100mm
ユニット質量	ZP100、3kg
最大可搬質量	2kg

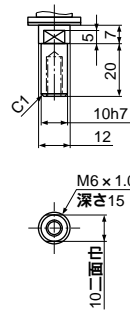
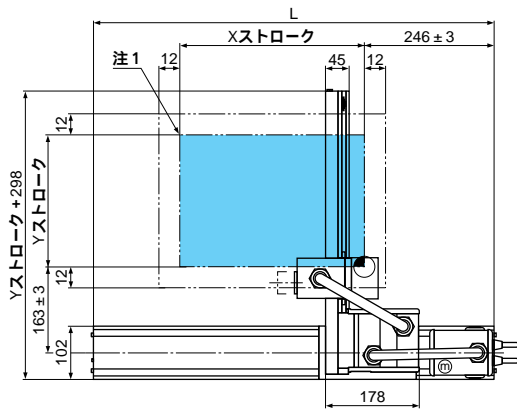
ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)

可搬質量表

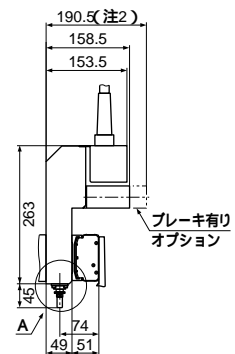
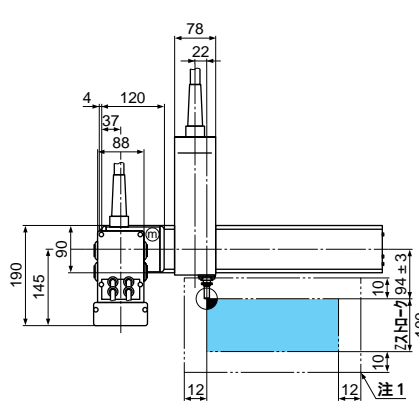
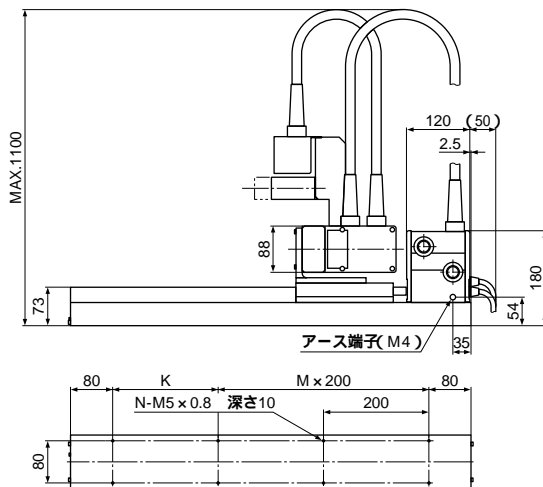
Y軸ストローク	150mm	2kg
	250mm	2kg
	350mm	2kg

A4

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: Z軸ブレーキ付きは、オプションです。



A部詳細



Xストローク	150	250	350	450	550	650	750
L	560	660	760	860	960	1060	1160
K	200	100	200	100	200	100	200
M	1	2	2	3	3	4	4
N	6	8	8	10	10	12	12
Yストローク	150	250	350				

ロボット型式

FXyt - S - F1 - 45 - ZP - 100 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合長 - X軸ストローク - Z軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライブ型式 - 電源電圧

XZ軸基本仕様

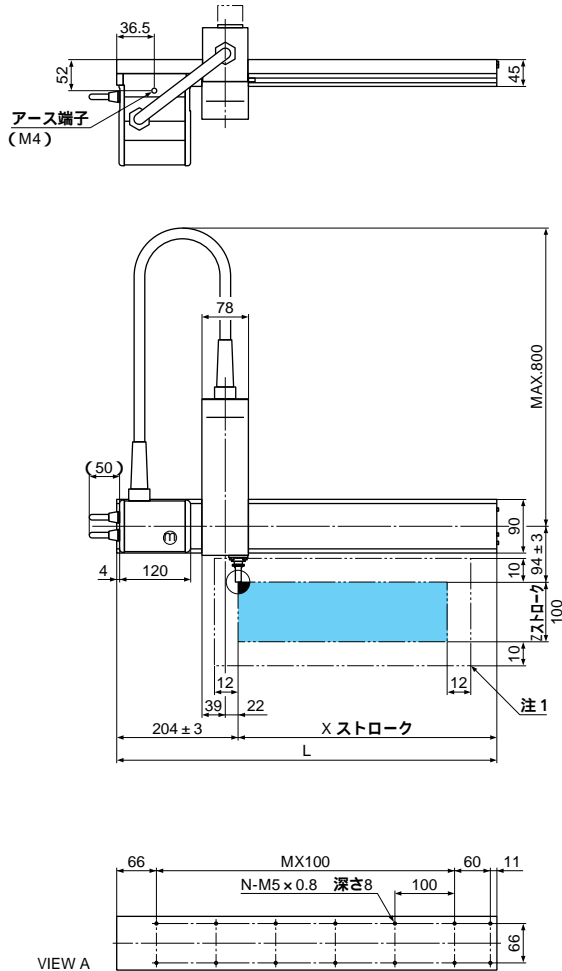
駆動方式	X軸	60W/200V、3000rpm
	Z軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Z軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Z軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Z軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Z軸	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 450mm
	Z軸	100mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

可搬質量表

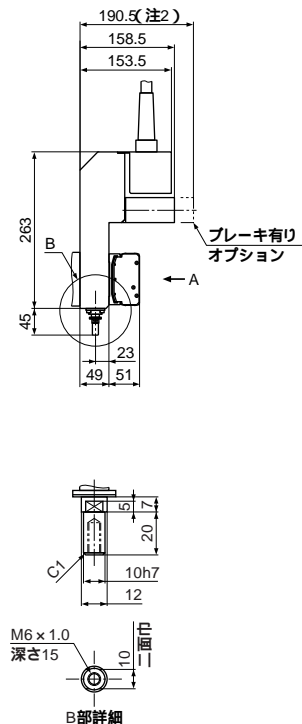
Z軸ストローク	2kg
---------	-----

ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)
X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZ軸ユニットを組み合わせたものです。

F1



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: ブレーキ付時



Xストローク	150	250	350	450
L	437	537	637	737
M	3	4	5	6
N	10	12	14	16

ロボット型式

FXyt - S - F3 - 45 - ZP - 100 - 3L - DRCH-0505-200

ロボット本体 - ケーブル - ロボットアーム総合せ - X軸ストローク - ZR軸 - Z軸ストローク - ケーブル長 - 適用コントローラ - 軸数orドライ/型式 - 電源電圧

XZ軸基本仕様

駆動方式	X軸	60W/200V、3000rpm
	Z軸	60W/200V、3000rpm
最高速度	X軸	1200mm/sec
	Z軸	1000mm/sec
分解能	X軸	0.0029mm/pulse
	Z軸	0.0024mm/pulse
繰り返し	X軸	±0.08mm
位置決め精度	Z軸	±0.08mm
減速機構	X軸	タイミングベルト(リード24mm相当)
	Z軸	タイミングベルト(リード20mm相当)
動作範囲	X軸	150 ~ 450mm
	Z軸	100mm
ロボットケーブル長	3.5m、オプション:5m、10m	
コントローラ	DRCH-0505、QRCH-2	

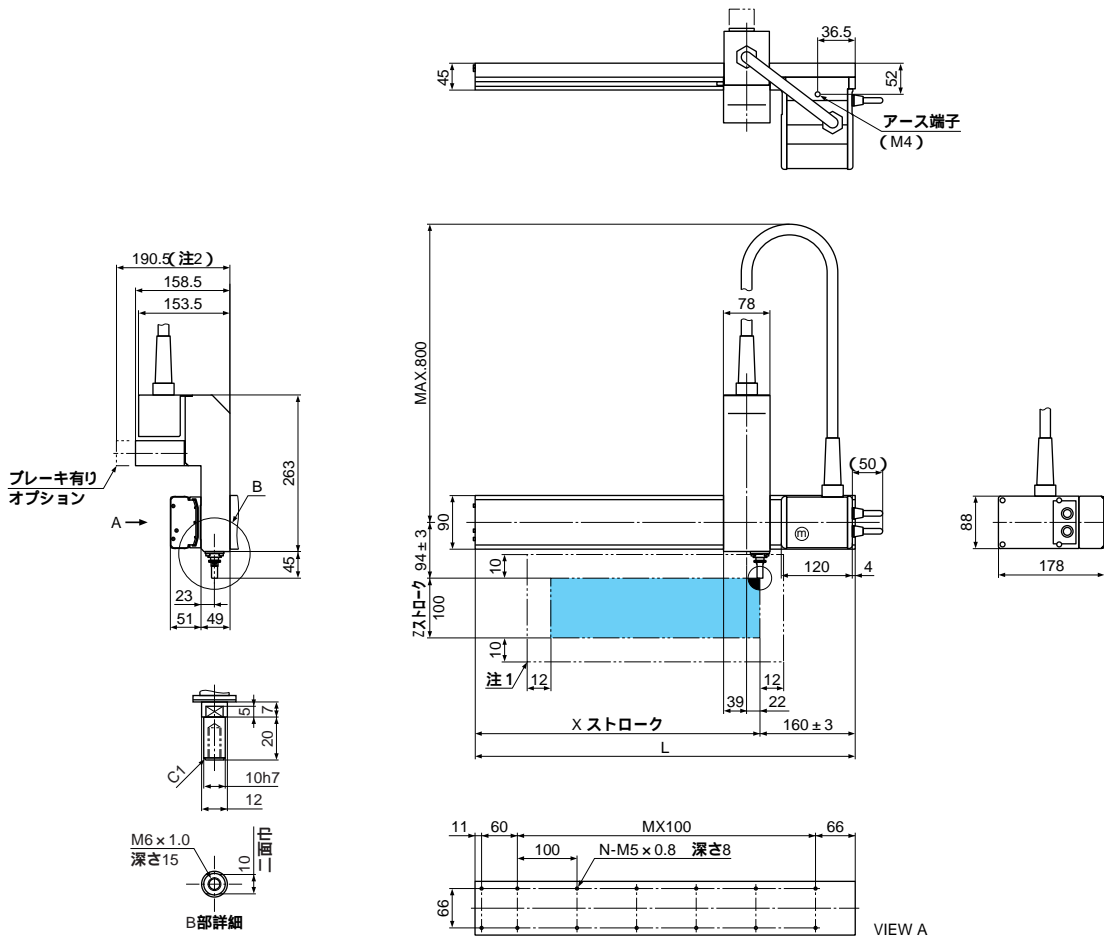
可搬質量表

Z軸ストローク	2kg
---------	-----

ブレーキ付モータはオプションです。(標準はブレーキ無し)
X軸にアームタイプのY軸、Z軸にZ軸ユニットを組み合わせたものです。

F3

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: ブレーキ付時



Xストローク	150	250	350	450
L	437	537	637	737
M	3	4	5	6
N	10	12	14	16